

iGrade™ és távolság szerinti indítás (PCXL01C vagy D sorozatszám)



JOHN DEERE

KEZELÉSI UTASÍTÁS

**iGrade™ és távolság szerinti indítás
(PCXL01C vagy D sorozatszám)**

OMPFP22592 KIADÁS J5 (HUNGARIAN)

John Deere Ag Management Solutions

Bevezetés

Előszó

KÖSZÖNJÜK, hogy John Deere terméket vásárolt.

A termék megfelelő működtetése és szervizelése érdekében gondosan OLVASSA EL EZT A KÉZIKÖNYVET. A helytelen üzemeltetés, illetve karbantartás személyi sérüléshez vagy a berendezés megrongálódásához vezethet. Ez a kezelési utasítás és a terméken található biztonsági feliratok más nyelven is hozzáférhetők. Megrendeléshez lásd www.techpubs.deere.com (Mezőgazdasági és környezetápolás technikai gépek üzletág a John Deere keretein belül/JDPS), www.johndeereotechinfo.com (Ipari és erdészeti gépek) webhelyeket vagy a John Deere kereskedőt.

EZ A KÉZIKÖNYV A TERMÉK SZERVES RÉSZÉNEK TEKINTENDŐ, ennek megfelelően a termék értékesítésekor azzal együtt átadandó.

A jelen kézikönyvben a **MÉRTÉKEGYSÉGEK** mind metrikus, mind az Egyesült Államokban használatos mértékegységekben meg vannak adva. Kizárólag a megfelelő alkatrészeket és kötelelemeket használja. A metrikus és az angolszász kötelelemekhez specifikus metrikus, ill. angolszász szerszámok szükségesek.

A **JOBB ÉS BAL OLDAL** a termék vagy munkagép előremeneti haladási irányába nézve értendő.

ÍRJA FEL A TERMÉK AZONOSÍTÓ SZÁMAIT (PIN) a Műszaki adatok, vagy a Termék számok fejezetbe. A pontosan felírt számok segítenek az azonosításban, ha ellopják a terméket. A PIN-kóddal kapcsolatos információk hasznosak az alkatrészek megrendelésekor. Az azonosítószámokat biztonságos, nem a terméken található helyre jegyezze fel.

A **GARANCIA** nyújtása a John Deere terméktámogató program keretében történik azon ügyfelek számára, akik berendezéseiket a jelen kézikönyvben leírtaknak megfelelően üzemeltetik és tartják karban. A jótállás részletes leírása az adásvételi szerződésben és az Általános Szerződési Feltételekben található, amelyeket a vásárláskor kell megkapnia.

A garancia biztosítékot jelent Önnek arra, hogy amennyiben a termék a garancia időtartama alatt meghibásodik, akkor a John Deere megjavítja azt. Bizonyos körülmények között a John Deere utólagos fejlesztéseket hajt végre a gépen, gyakran anélkül, hogy ezt a vevőnek felszámítaná, akkor is, ha a termék garanciaideje már lejárt. Amennyiben a berendezést nem rendeltetésszerűen használták, vagy teljesítményét az eredeti gyári specifikációktól eltérőre módosították, a garancia érvényét veszti, és a helyszíni fejlesztések megtagadhatók.

Ha Ön nem az eredeti tulajdonosa ennek a terméknek, a saját érdekében tájékoztassa a helyi John Deere márkakereskedőt a gép gyártási számáról. Ez segíteni fogja a John Deere kereskedőt abban, hogy értesítse Önt egyes fontos eseményekről vagy a termékfejlesztő programról.

A John Deere áll az Ön szolgálatára



TS201—UN—15APR13

Az ügyfél elégedettség fontos a John Deere számára.

Kereskedőink törekednek a gyors és hatékony alkatrész- és szervizellátásra:

- Karbantartás és szerviz alkatrészek az Ön berendezésének támogatására.
- Képzett szerviztechnikusok, valamint a szükséges diagnosztikai eszközök és javító szerszámok biztosítják berendezésének szervizelését.
- **A John Deere pótalkatrészek, javítási szolgáltatások és karbantartással vagy javítással kapcsolatos információk elérhetők. További információkért látogasson el a deere.com vagy deere.ca weboldalra.**

DX,IFC,JDS-35-30SEP25

John Deere 'Műszaki tájékoztatás' könyvesbolt

A nyomtatás után végzett termékmódosítások miatt a termék funkcióit esetleg nem mutatja be teljesen ez a dokumentum. Működtetés előtt olvassa el a legújabb Kezelési utasítást. Egy példány megszerzéséhez keresse fel a márkakereskedőt vagy látogasson el a techpubs.deere.com oldalra.

CZ76372,000071F-35-04AUG25

Tartalomjegyzék

	Oldal		Oldal
Biztonság		StarFire™ globális navigációs műholdas rendszer (GNSS) antenna (javasolt)	40-1
Biztonsági jelzések felismerése	05-1	Gyűrű antenna (opcionális)	40-1
Értse a figyelmeztető szavakat	05-1	Kijelző	40-1
A biztonsági utasítások betartása	05-1	UCC2 alkalmazásvezérlő	40-2
Gyakorolja a biztonságos karbantartást	05-2	Kiegyenlítő szelep	40-2
Használja megfelelően a fellépőket és a kapaszkodókat	05-2	Külső szelep	40-3
Kezelje az elektromos részegységeket és tartókat biztonságosan	05-2	Összeszerelés	
Az elektronikus kijelző helyes használata	05-3	Üzenet meghatározása	50-1
Irányítórendszerek biztonságos használata	05-3	Távvezérlés soros port hardver	50-1
Használja megfelelően a biztonsági övet	05-4	Távolsági menet alacsony oldali meghajtó	50-1
Munkagép-automatizálási rendszerek biztonságos használata	05-4	Munkaeszköz vezetőállás	50-2
Óvakodjon a nagynyomású folyadékoktól	05-5		
Szabályozói és megfelelőségi információ		Beállítás—Berendezés	
Dátumkód azonosítása	20-1	A munkaeszköz csatlakoztatása	60A-1
Eurázsiai Gazdasági Unió – EAC	20-1	Kihelyezett tömb (SCV) beállítása	60A-1
EU megfelelőségi nyilatkozat	20-2	A kiegyenlítő szelep beállítása	60A-4
Egyesült Királyság – megfelelőségi nyilatkozat	20-3	Alapállomás beállítása	60A-5
		Globális helymeghatározó rendszer (GPS) vevő beállítása	60A-7
Rendszeráttekintés – iGrade™		A billenéskompenzáló modul (TCM) optimalizálása	60A-8
Működési elv — iGrade™	30A-1	A billenéskompenzáló modul (TCM) kalibrálása	60A-9
Lejtővezérlés	30A-1		
Síkvezérlés	30A-1	Beállítás – UCC2 alkalmazásvezérlő	
Kihelyezett vezérlés	30A-2	Beállítás varázsló áttekintés	60B-1
Kezdőpont	30A-2	Soros portok	60B-1
Műhold információ — VDOP	30A-3	Futtatás lap beállítása	60B-2
Felszínérképek	30A-3		
Rendszeráttekintés – távolsági menet		Beállítás—iGrade™	
Működési elv — távolság szerinti indítás	30B-1	GPS eltolások	60C-1
Párhuzamos vonalak	30B-1	SCV konfiguráció	60C-2
Kerítés oszlop	30B-1	Manuális SCV kalibráció	60C-3
Rács	30B-1	Felület	60C-4
Parcella minta	30B-2	Emelkedés eltolás	60C-9
Műhold információ — PDOP	30B-2	Vezérlés érzékenység szerkesztése	60C-9
		Terheléskorlátozás	60C-10
A rendszer áttekintése		Terhelés korlátozó érzékenység szerkesztése	60C-11
Követelmények	30C-1	Maximális méret	60C-11
Navigálás az alkalmazásvezérlő oldalakhoz	30C-1		
Navigálás a StarFire oldalakra	30C-2	Beállítás—Távolság szerinti indítás	
Aktiváló kód megadása	30C-3	Berendezés eltolásai	60D-1
A törölhető programozható csak olvasható memória (EPROM) cseréje	30C-3	Menetmintázat	60D-2
Gép kompatibilitás	30C-3	Menetutasítás	60D-8
		Út dokumentálása	60D-11
Részegységek áttekintése		Fájl szervert engedélyezése	60D-12
StarFire™ vevő	40-1	Berendezésseltolás kalibráció	60D-13
		Indítás művelet teszt	60D-13

Folytatás a következő oldalon

Eredeti utasítás Minden információ, illusztráció és műszaki adat, ami alapján ez a kezelési utasítás készült, a kiadáskor rendelkezésre álló legújabb információ volt. Az értesítés nélküli módosítás joga fenntartva.

COPYRIGHT © 2025
DEERE & COMPANY
Moline, Illinois
All rights reserved.
Previous Editions
Copyright © 2022

Oldal

A berendezés késleltetés kalibrálása	60D-14
--	--------

Működtetés

Automatikus üzemmód bekapcsolása	70-1
A munkaeszköz automatizálás	
szétkapcsolása, deaktiválása és letiltása	70-1
SCV utasításvezérlő	70-2
Állapot lap	70-2
Távolság szerinti indítás működtetése	70-2
A iGrade™ működtetése — sík vezérlés és	
külső vezérlés	70-3
A iGrade™ működtetése — fokozat vezérlés	70-4

Hibakeresés

Az UCC2 alkalmazásvezérlő visszaállítása	80-1
Állapot és kilépési kódok	80-1
Hibakeresés — távolság szerinti indító	
rendszer	80-3
Hibakeresés – iGrade™ rendszer	80-3
Hibakeresés – Gép	80-6
Külső szelep	80-7
Adattisztítás	80-8
ISOBUS VT tisztítása	80-8
Diagnosztika – távolsági indítás állapota	80-9
Diagnosztika — iGrade™ állapot	80-9
Diagnosztika – beállítási pontok	80-10
Diagnosztika – maximális vágás	80-10
Diagnosztika – terhelés korlátozás	80-10
Diagnosztika — távvezérlő	80-12
Hardver/Szoftver	80-12
Bemeneti/kimeneti értékek	80-13
Óra	80-15
SCV diagnosztika	80-15

Karbantartás

Szezon előtti ellenőrző lista	100-1
Napi ellenőrzőlista	100-1
Szezon utáni ellenőrzőlista	100-1

Biztonság

Biztonsági jelzések felismerése



T81389—UN—28JUN13

Ez egy biztonsági figyelmeztető jel. Ha ezt a szimbólumot látja a gépen, vagy a Kezelési utasításban, figyeljen a potenciális személyi sérülésre.

Kövesse a biztonsági előírásokat és a biztonságos üzemeltetés gyakorlatát.

DX,ALERT-35-29SEP98

Értse a figyelmeztető szavakat



▲ FIGYELMEZTETÉS

▲ VIGYÁZAT

TS187—35—30SEP88

A — DANGER (vigyázat), WARNING (figyelem) és CAUTION (figyelmeztetés) — szavak a veszélyt jelző szimbólummal együtt láthatók. A DANGER szó jelzi a leg súlyosabb veszélyt.

A DANGER és WARNING biztonsági jelzések közvetlenül a veszélyforrás mellett vannak elhelyezve. Az általános előírások a CAUTION biztonsági jelzéseken találhatók. A CAUTION a Kezelési utasításban szintén biztonsági előírásokat jelöl.

DX,SIGNAL-35-03MAR93

A biztonsági utasítások betartása



TS201—UN—15APR13

Körültekintően olvassa el az összes biztonsági üzenetet a kezelési utasításban és a gépen lévő biztonsági jelzéseken. Tartsa jó állapotban a biztonsági jelzéseket. Cserélje ki a sérült, illetve pótolja a hiányzó biztonsági jelzéseket. Győződjön meg arról, hogy az új berendezések részegységek és a javítási alkatrészek tartalmazzák a jelenlegi biztonsági jelzéseket. A csere biztonsági jelzések a John Deere kereskedőnél szerezhetők be.

A beszállítóktól beszerzett alkatrészekben és részegységeken további biztonsági információk is találhatóak, amelyeket a jelen kezelési utasítás nem tartalmaz.

Ismerje meg a gép működését és a kezelőszervek megfelelő használatát. Ne hagyja senkinek, hogy utasítás nélkül működtesse a gépet.

Tartsa gépét megfelelő üzemi állapotban. A gép engedély nélküli módosítása ronthatja a funkcióját és/vagy a biztonságot, és befolyásolhatja a gép élettartamát.

Ha nem érti a kézikönyv valamelyik részét, és segítségre van szüksége, forduljon a John Deere kereskedőjéhez.

DX,READ-35-01AUG22

Gyakorolja a biztonságos karbantartást



TS218—UN—23AUG88

Értse meg a karbantartási munkafolyamatot, mielőtt belekezdene. Tartsa a munkaterületet tisztán és szárazon.

Soha ne végezzen a gépen kenést, karbantartást, vagy beállítást, amíg az mozog. Tartsa távol a kezét, lábát és ruházatát a hajtott alkatrészekről. Kapcsoljon ki minden hajtást és a kezelőszervek működtetésével csökkentse le a nyomást. Sülygyesse le a munkagépet a talajra. Állítsa le a motort. Távolítsa el a kulcsot. Várjon, amíg a gép lehül.

Biztonságosan rögzítsen minden részegységet, amit a munkavégzéshez fel kellett emelni.

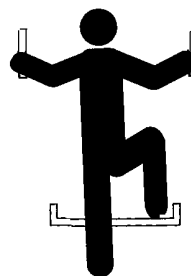
Tartson minden alkatrészt jó állapotban és legyenek helyesen felszerelve. A sérüléseket javítsa meg azonnal. Cserélje ki a kopott, vagy törött alkatrészeket. Távolítsa el a gépre rakódott zsírt, olajat, vagy egyéb szennyeződést.

Az önjáró gépeken kösse le az akkumulátor negatív (-) sarkát, mielőtt beállításokat végezne a gép elektromos rendszerén, vagy hegesztene a gépen.

A vontatott munkaeszközökön kösse le az elektromos kábelt a traktorról, mielőtt az elektromos rendszer részeinek karbantartásába, vagy hegesztésbe kezd a gépen.

DX,SERV-35-17FEB99

Használja megfelelően a fellépőket és a kapaszkodókat



T133468—UN—15APR13

A gépről történő lezuhanást előzze meg oly módon, hogy a fülkéből ki és beszálláskor mindig a géppel szemben álljon. A fellépőkkel, kapaszkodókkal és korlátokkal mindig 3 ponton érintkezzen.

Különösen óvatosan járjon el sáros, havas vagy nedves csúszós körülmények között. Tartsa tisztán, zsír és olajmentesen a fellépőket. A gépből történő kiszálláskor soha ne ugorjon ki. Soha ne próbáljon mozgó gépre fel-, illetve arról leszerelni valamit.

DX,WW,MOUNT-35-12OCT11

Kezelje az elektromos részegységeket és tartókat biztonságosan



TS249—UN—23AUG88

Az elektromos részegységek fel vagy leszerelése közben történő leeséskor súlyosan megsérülhet. Használjon létrát vagy kezelőállványt minden szerelési hely eléréséhez. A szerelésnél használjon szilárd és biztonságos talapzatot és fogózkodót. Ne végezze a részegységek le vagy felszerelését nedves vagy fagyos körülmények között.

Az RTK bázisállomás toronyra vagy magas építményre történő felszerelését vagy karbantartását képzett ipari alpinista végezze.

A munkaeszközökön használt műholdvevő antenna tartórúd felszereléséhez vagy karbantartásához használjon megfelelő emelőberendezést és viselje a szükséges védőeszközöket. Az antennatartó nehéz és nehézkesen szerelhető. Amikor a szerelési felület nem

érhető el a talajfelszínről vagy egy kezelő állványról, akkor a szerelést két személynek kell végezni.

DX,WW,RECEIVER-35-24AUG10

Az elektronikus kijelző helyes használata

Az elektronikus kijelzők másodlagos berendezések, melyek segítenek a kezelőnek a táblán végzett műveletekben, növelik a komfort érzetet, és szórakoztatást biztosítanak. A kijelzők a funkcionalitás széles választékát ajánlják, melyek többféle különböző géprendszer alkalmazásoknál használatos, és más másodlagos berendezésekkel együtt használható, úgymint a kézi elektronikus berendezések.

A másodlagos eszközök olyan eszközök, amelyekre nincs szükség az erőgép elsődleges funkcióinak végrehajtásához. Mindig a kezelő a felelős az erőgép biztonságos működtetéséért és irányításáért.

A munkagép üzemeltetése közbeni sérülések megelőzése érdekében:

- A kijelzőt a beszerelési utasítások szerint helyezze el. Bizonyosodjon meg róla, hogy a berendezés rögzítve van, és nem akadályozza a kezelőt a kilátásban, illetve nem zavarja a gép kezelő szerveit.
- Ne hagyja, hogy a kijelző elvonja a figyelmét. Mindig figyeljen oda arra, amit csinál. Figyeljen az erőgépre és annak környezetére.
- Ne módosítsa a beállításokat és ne használja a kijelző kezelőszerveinek hosszabb idejű működtetését igénylő funkciókat, amikor az erőgép mozgásban van. Az ilyen műveletek megkezdése előtt állítsa le a gépet egy biztonságos helyen, és kapcsolja parkolóállásba.
- Ne állítsa olyan magasra a hangerőt, hogy nem hallja a forgalom zaját vagy a megkülönböztető jelzéssel közlekedő járműveket.

A biztonságos működtetés érdekében előfordulhat, hogy a kijelző bizonyos funkciói le vannak tiltva mindaddig, amíg a gép mozgása nem korlátozott és/vagy nincs parkolóállásba kapcsolva. Ezen biztonsági funkció túlvezérlése megszegheti az ide vonatkozó törvényeket és kárt, súlyos sérülést, vagy halált okozhat.

A kijelző elérhető funkcióit az utasítások szerint használja, és kizárólag akkor, amikor ezt a körülmények biztonságosan lehetővé teszik. Mindig tartsa be a biztonságos vezetés szabályait, az állami, vagy helyi törvényeket és közlekedési előírásokat, amikor ilyen másodlagos berendezést használ.

DX,ELEC,DISPLAY-35-13JAN15

Közútra lépés előtt mindig kapcsolja ki (tiltsa le) a navigációs rendszereket. Közúti szállítás során soha ne kísérelje meg bekapcsolni a navigációs rendszert.

A navigációs rendszerek arra szolgálnak, hogy segítsenek a kezelőnek a táblán végzett műveletek hatékonyabb végrehajtásában. A kezelő mindig felelős a gép útvonaláért. Az irányítórendszerek nem érzékelik és nem is kerülnek el automatikusan az akadályokkal vagy más járművekkel való ütközéseket.

A navigációs rendszerek tartalmazznak valamilyen alkalmazást, amely automatizálja a gép kormányzását. Ide tartozik többek között az AutoTrac, iTEC, AutoTrac kanyarautomatizálás, AutoTrac munkagép-irányítórendszer (passzív), AutoTrac Universal, AutoTrac vezérlőegység, AutoTrac RowSense és John Deere Machine Sync.

A kezelő és a nézelődők sérülésének elkerülése érdekében:

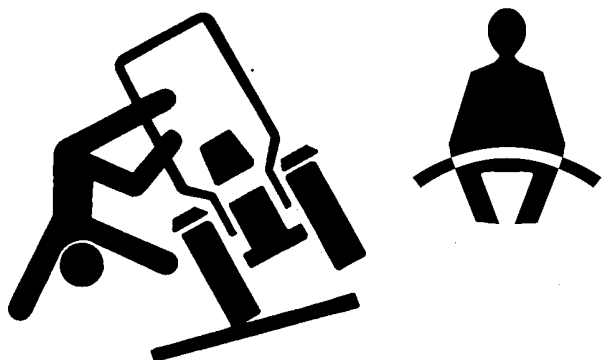
- Sohase szálljon fel és ne szálljon le mozgó járműről.
- Ellenőrizze, hogy a gép, a munkaeszköz és az irányítórendszer megfelelően be vannak-e állítva.
 - Az iTEC, AutoTrac kanyar automatizálás vagy AutoTrac munkagép irányítórendszer (passzív) használata esetén ellenőrizze, hogy pontos táblahatárok lettek megadva.
 - Ha Gépszinkront használ, ellenőrizze azt, hogy a követő kiindulási pontja elegendő térrel van kalibrálva a gépek között.
- Legyen éber, és figyeljen a környezetre.
- Ha szükséges vegye át a kormánykerék irányítását, a táblán lévő veszélyek, bámészkodók, berendezések vagy más akadályok elkerülése céljából.
- Állítsa le az üzemeltetést, ha a rossz látási körülmények rontják a gép működtetését vagy az útvonalán lévő emberek vagy akadályok láthatóságát.
- A jármű sebességének megválasztásakor vegye figyelembe a szántóföldi körülményeket, a látási viszonyokat és a jármű összeállítását.

AL70325,000048F-35-24AUG23

Írányítórendszerek biztonságos használata

Ne használja a navigációs rendszereket közúton.

Használja megfelelően a biztonsági övet



TS1729—UN—24MAY13

Kerülje el a felboruló gép okozta súlyos, akár halálos sérülést.

Ez a gép borulásvédő kerettel van felszerelve (ROPS). **HASZNÁLJA** a biztonsági övet, amikor a borulásvédő keretet (ROPS) használja.

- Húzza meg a csatot, és húzza át a biztonsági övet a testén.
- Tolja be a csatot a rögzítő aljzatba. Figyeljen a kattánásra.
- Rántsa meg a biztonsági öv csatját, hogy megbizonyosodjon, az öv megfelelően van becsatolva.
- Igazítsa el a biztonsági övet a csípőjén.

Cserélje le a teljes biztonsági övet, ha a rögzítő csavarok, a tartók, az öv, vagy a visszacsévéző szerkezet sérültnek látszik.

Évente legalább egyszer vizsgálja meg a biztonsági övet. Vizsgálja meg a kötőelemek lazulását, az öv sérülését (elválását, kirojtódását), illetve szokatlan kopását, elszíneződését, kidörzsölődését. Csak olyan cserealkatrészekre cserélje ki, amelyek megfelelnek a gép műszaki adataiban írtaknak.

DX,ROPS1-35-22AUG13

Munkagép-automatizálási rendszerek biztonságos használata



PC13793—UN—25MAY11

Ne használja a munkagép-automatizálási rendszereket közúton! Közútra lépés előtt mindig kapcsolja ki (tiltsa le) a munkagép-automatizálási rendszereket! Közúti szállítás során sohase kísérelje meg bekapcsolni (aktiválni) a munkagép-automatizálási rendszert!

A munkagép-automatizálási rendszer arra szolgál, hogy segítsen a kezelőnek a táblán végzett műveletek hatékonyabb végrehajtásában. A kezelő mindig felelős a gép útvonaláért.

A munkagép-automatizálási rendszerekhez tartozik bármilyen alkalmazás, amely automatizálja a munkagép mozgását. Ide tartozik többek között az iGrade és az Aktív munkagép-irányítás is.

A kezelő és a nézelődők sérülésének elkerülése érdekében:

- Ellenőrizze, hogy a gép, a munkagép és az automatizálási rendszer megfelelően be vannak-e állítva.
- Legyen éber, és figyeljen a környezetre.
- Ha szükséges vegye át a gép irányítását, a táblán lévő veszélyek, béméskodók, berendezések vagy más akadályok elkerülése céljából.
- Állítsa le az üzemeltetést, ha a rossz látási körülmények rontják a gép működtetését vagy az útvonalán lévő emberek vagy akadályok láthatóságát.

CF86321,0000366-35-05AUG25

Óvakodjon a nagynyomású folyadékoktól



X9811—UN—23AUG88

Vizsgálja át a hidraulika tömlőket időszakosan – legalább évente szivárgás – szivárgás, gyűrődés, vágás, repedés, kopás, kitüremkedés, korrózió, kilátszó fémszövet vagy kopás esetleg sérülés bármilyen nyoma után.

Cserélje ki a kopott vagy sérült tömlőket azonnal John Deere által jóváhagyott cserealkatrészekre.

A nyomás alatt kilövellő folyadék a bőr alá kerülve komoly sérülést okozhat.

Kerülje a veszélyt a nyomás csökkentésével, mielőtt szétcsatlakoztatja a hidraulika, vagy egyéb csöveket. A nyomás rákapcsolása előtt húzzon meg minden csatlakozót.

A szivárgást egy darab kartonpapírral keresse. Védje kezét és testét a nagynyomású folyadék ellen.

Ha baleset következik be, azonnal forduljon orvoshoz. A bőr alá hatolt folyadékot néhány órán belül sebészetileg el kell távolítani, mert üszkösödést okozhat. Azoknak az orvosoknak, akik nem ismerik az ilyen balesetek ellátásának a módját, megbízható orvosi forráshoz kell fordulniuk. Ezek az információk rendelkezésre állnak angol nyelven a Deere & Company Orvosi Szolgálatánál, Molinban (Illinois állam, U.S.A.), ha hívja a 1-800-822-8262 vagy +1 309-748-5636 számot.

DX,FLUID-35-12OCT11

Szabályozói és megfelelőségi információ

Dátumkód azonosítása



Példa a termékcímkére

PC28647—UN—07FEB22

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

Dátumkód minta

PC17574—UN—16AUG13

A—Dátumkód (gyártás dátuma)
B—Gyártási év utolsó két számjegye

C—Gyártási hét száma a gyártás naptári évén belül

A gyártás dátumát a termékcímkén található dátumkód (A) segítségével azonosíthatja. Az "YY" (B) a gyártás évének utolsó két számjegyét jelöli; a "WW" (C) a gyártás hetének számát jelöli az adott naptári éven belül.

MEGJEGYZÉS: A gyártási hét száma 01-53 közötti lehet.

Dátumkód		
YY	Gyártási év utolsó két számjegye	Példa: 16 = 2016 17 = 2017 18 = 2018
WW	Gyártási hét száma a gyártás naptári évén belül	Példa: 01, 02, 03—53

RW00482,00007B7-35-08FEB22

Eurázsiai Gazdasági Unió – EAC
Eurázsiai Gazdasági Unió - EAC

Információ azon termékekről, amelyek viselik az Eurázsiai Gazdasági Unió tagországainak megfelelőségi jelét

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

Univerzális CAN alkalmazásvezérlő

Modell: John Deere alkalmazásvezérlő

USA-ban gyártva

Az Eurázsiai Gazdasági Unió meghatalmazott képviselőjének neve és címe:

"John Deere Rus" korlátolt felelősségű társaság

Cím: 142050, Oroszország, Moszkvai régió,
Domodedovo körzet, Domodedovo, Belije Stolbi mikro körzet,

vladenye "Raktártelep 104.", 2. Épület.

EAC

PC20044—UN—30SEP14
CT47125,00011A7-35-05AUG25

EU megfelelési nyilatkozat

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

Alulírott, ezennel kijelentem, hogy a

Termék: Univerzális Can vezérlőegység 2, Alkalmazásvezérlő Alkalmazásvezérlő 1100, Alkalmazásvezérlő 1120

Modell(ek): XL01, XL02

megfelel(nek) a következő irányelvek összes vonatkozó rendelkezésének és alapvető követelményeinek:

IRÁNYELV	SZÁM	TANÚSÍTÁSI MÓDSZER
Elektromágneses összeférhetőségre vonatkozó irányelv	2014/30/EU	Az irányelv II. melléklete

A termék megfelel a következő szabványoknak, és/vagy egyéb normatív dokumentumoknak:

EN 55032: 2012/AC: 2013

EN 55024: 2010

EN ISO 14982: 2009

Annak a személynek a neve és címe, aki az Európai Közösségben felelős a műszaki felépítésre vonatkozó dokumentáció összeállításáért:

John Deere Walldorf GmbH & Co. KG

Ügyféltámogatás

Impexstraße 3

D-69190 Walldorf

EUConformity@JohnDeere.com

Ezt a megfelelési nyilatkozatot a gyártó kizárólagos felelősségére állította ki.

Nyilatkozat kiadásának helye: Urbandale, IA, U.S.A

Nyilatkozat kiadásának dátuma: 2021. április 12.

Gyártóegység: Deere & Company, Moline, IL 61265

Név: Scott Torgerson

Beosztás: Delivery Manager Electronic Hardware



DXCE01—UN—28APR09
CT47125.000115A-35-22OCT21

Egyesült Királyság – megfelelőségi nyilatkozat

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

Alulírott, ezennel kijelentem, hogy a

Termék: Univerzális Can vezérlőegység, Alkalmazásvezérlő 1100, Alkalmazásvezérlő 1120

Típus(ok): XL01, XL02

megfelel(nek) a következő irányelvek összes vonatkozó rendelkezésének és alapvető követelményeinek:

IRÁNYELV	SZÁM	TANÚSÍTÁSI MÓDSZER
Elektromágneses kompatibilitásra vonatkozó előírások	S.I. 2016/1091	2. ütemezés, A. modul

A termék megfelel a következő szabványoknak, és/vagy egyéb normatív dokumentumoknak:

EN 55032:2012/AC:2013

EN ISO 14982:2009

EN 55024:2010

Annak a személynek a neve és címe, aki az Európai Közösségben felelős a műszaki felépítésre vonatkozó dokumentáció összeállításáért:

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

Ezt a megfelelőségi nyilatkozatot a gyártó kizárólagos felelősségére állította ki.

Nyilatkozat kiadásának helye: Urbandale, IA, U.S.A.

Nyilatkozat kiadásának dátuma: 2021. április 12.

Gyártóegység: Deere & Company, Moline, IL 61265

Név: Scott Torgerson

Beosztás: Delivery Manager Electronic Hardware

Mezőgazdasági és környezetápolás-technikai termékek
importőre: John Deere Ltd- Harby Road, Langar,
Nottinghamshire, NG13 9HT, Egyesült Királyság

Erdészeti termékek importőre: John Deere Forestry Ltd-
Carlisle Airport Industrial Estate, Carlisle, Cumbria, CA6
4NW, Egyesült Királyság

Építőipari importőr: Wirtgen Limited, Wirtgen Group
House, Overfield Park, Godfrey Drive, Newark, Notts.
NG24 2UA, Egyesült Királyság



APY46000—UN—25AUG21
CT47125,000115B-35-22OCT21

Rendszeráttekintés – iGrade™

Működési elv — iGrade™

Az iGrade™ egy aktív szintmagasság-vezérlő rendszer, amely kihelyezett tömböket (SCV-eket) használ a munkaeszköz magasságának szabályozásához a globális helymeghatározó rendszer (GPS) magassági adatai alapján.

Az iGrade™ a hosszúsági és a szélességi pozíciót használja a StarFire™ vevőkből egy sík vagy szintmagassági pont letöltéséhez. A megfelelő működéshez a beállítás alapvető fontosságú.

az iGrade™ három felületi üzemmóddal rendelkezik:

- Lejtővezérlés
- Síkvezérlés
- Távvezérlés

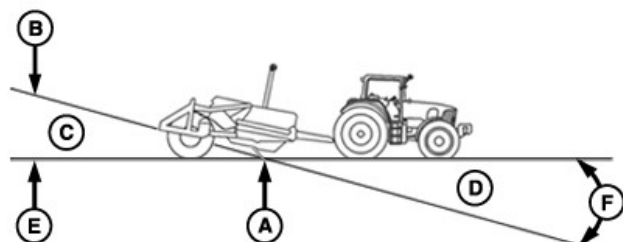
(További információkhoz lásd az adott felület üzemmódot.)

Keresztlejtés

Ha a talajgyalu képes rá, a keresztlejtés felhasználható a felületi üzemmód mellett is. A keresztlejtés lehetővé teszi a talajgyalu lapát mindkét helyzetének és a dőlési szögének vezérlését, ami tisztább és precízebb vágást eredményez. A Keresztlejtés vezérlés általában vízelvezető árkok, speciális felületek létrehozásakor szükséges, illetve ha az esés irányára merőlegesen fejt le egy síkot.

RW00482,00007B9-35-12JUN19

Lejtővezérlés



PC22266—UN—15MAR16

- A—Kezdőpont
B—Kívánt sík vagy lejtő
C—Feltöltött terület (föld hozzáadva)
D—Levágott terület (föld eltávolítva)
E—Kezdő sík vagy lejtő
F—Lejtés %

A lejtővezérlés általában földutak vagy egyszerű árkok készítéséhez használatos. A lejtővezérlés automatikusan egy meghatározott lejtésre vezérli a talajgyalut egy globális helymeghatározó rendszer (GPS) távolságon túl. A lejtő meghatározható az Egyengetés kalkulátorral vagy a kezelő is megadhatja a lejtést, az irányt és az ellenőrzőpontot (A).

Az iGrade a Deere & Company márkanéve
A StarFire a Deere & Company védjegye

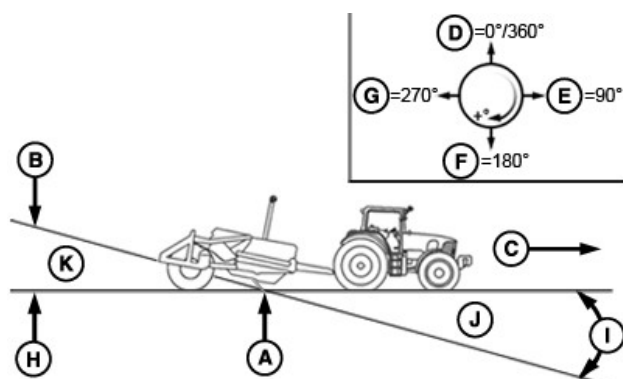
Az ellenőrzőpont egy hely a talajon, ami az abszolút szintmagasságot jelenti a kívánt sík vagy lejtő (B) esetében. A kezdőpont egy referenciahely, amely az abszolút szintmagasság és a iGrade™ által számított szintmagasság összehasonlítására használható.

(További információhoz lásd a kezdőpontot.)

A rendszer a megtett távolság alapján automatikusan feltöltődik (C) vagy csökkent (D) felfelé vagy lefelé menő művelet során.

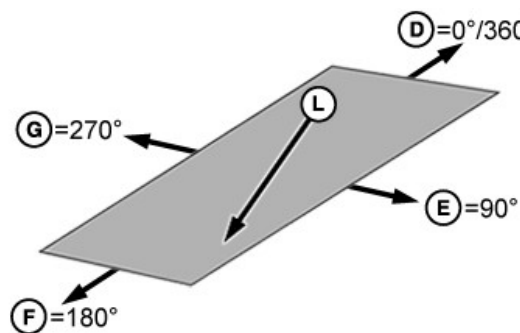
RW00482,00007BD-35-18JUN19

Síkvezérlés



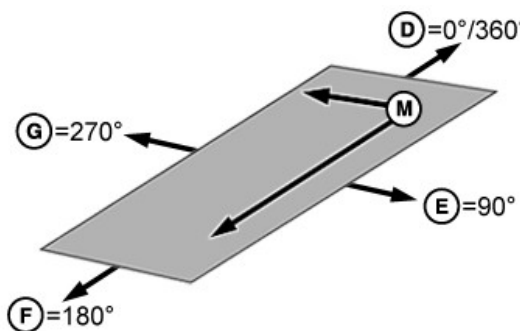
Lejtés irány

PC21009—UN—23MAR15



Egyszeres meredekség

PC21010—UN—23MAR15



Dupla meredekség

PC21011—UN—27MAR15

- A—Kezdőpont
B—Kívánt sík vagy lejtő
C—Lejtés iránya

D—Észak = 0°/360°
E—Kelet = 90°
F—Dél = 180°
G—Nyugat = 270°
H—Kezdő sík vagy lejtő
I—Lejtési százalék
J—Területvágás (föld eltávolítva)
K—Területfeltöltés (föld hozzáadva)
L—Kezdőpont egy lejtővel (lefelé lejtés irány 160°)
M—Kezdőpont kettős lejtővel (lefelé lejtés irány G és lefelé lejtés irány F)

A síkvezérlés automatikusan vezérli a terelőt egy meghatározott síkra való vágáshoz. A meghatározott síkok lehetnek egyszeres lejtésű síkok vagy kettős lejtésű síkok. A síkok meghatározhatók a sík kalkulátorral, vagy a kezelő is megadhatja a lejtést, az irányt és az ellenőrzőpontot (A).

Az kezdőpont egy hely a talajon, ami az abszolút szintmagasságot jelenti a kívánt sík vagy lejtő (B) esetében. A kezdőpont egy referenciahely, amely az abszolút szintmagasság és a iGrade™ által számított szintmagasság összehasonlítására használható.

(További információhoz lásd a kezdőpontot.)

A lejtés iránya (C) a globális helymeghatározó rendszer (GPS) iránya alapján kerül kiszámításra a tényleges északra (D) és lefelé lejtő irányba. Az Észak 0° és 360° iránynak felel meg. Az iGrade™ rendelkezik két, a használat során kiválasztható független sík beállításának lehetőségével. Az 5 sík mindegyike konfigurálható úgy, hogy legfeljebb 19 karakteres egyéni nevet kapjon. Egy általános táblaművelet esetén, amely több síkot igényel az anyagot eltávolítják egy síkprofil létrehozásához és áthelyezik egy másik síkprofil kitöltéséhez.

A Sík kalkulátor a rögzített szintmagasságadatokat alapján létre tudja hozni a legjobban illeszkedő síkot. Amikor az összes adat összegyűjtésre került, a legjobban illeszkedő sík kerül létrehozásra.

RW00482,00007BE-35-15DEC21

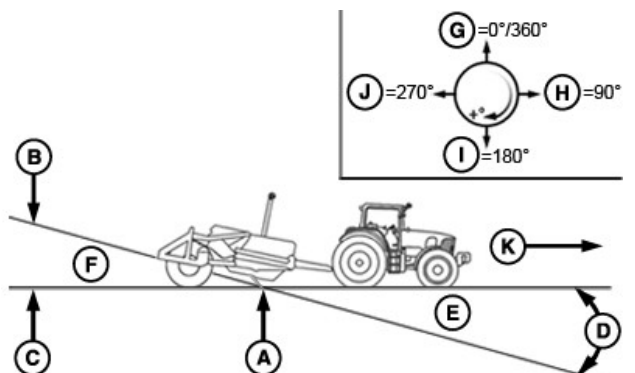
Kihelyezett vezérlés

A külső féltől származó szoftver egy soros kapcsolaton és működésspecifikus üzenetprotokollokon keresztül kapcsolódni tud az alkalmazás vezérlőegységéhez. Ez a funkció hasznos lehet a további szoftvercsomagokkal, melyek olyan képességeket biztosítanak, mint a vágási és feltöltési feltérképezés. Egy soros kapcsolat létrehozása után a külső szoftver beállítási pont parancsokat tud küldeni az alkalmazásvezérlőre, és egy munkaeszközön automatikusan vezérli a szintmagasságot. Az alkalmazás vezérlő képes a globális helymeghatározó rendszer (GPS) adatok továbbítására a harmadik féltől származó szoftverhez a soros port használatával.

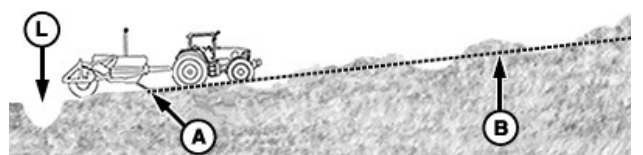
(További információért forduljon a John Deere kereskedőhöz.)

RW00482,00007BF-35-04JUN19

Kezdőpont



PC21104—UN—21APR15



PC23060—UN—19SEP16

Vízvezetés a meglévő árokba



PC23061—UN—19SEP16

Vízvezetés a meglévő útról

A—Kezdőpont
B—Kívánt sík vagy lejtő
C—Kezdő sík vagy lejtő
D—Lejtés %
E—Levágott terület (föld eltávolítva)
F—Feltöltött terület (föld hozzáadva)
G—Észak = 0°/360°
H—Kelet = 90°
I—Dél = 180°
J—Nyugat = 270°
K—Lejtő irány (fok)
L—Meglévő árok
M—Meglévő út

A kezdőpont (A) egy hely a táblán egy emelkedőn, amely nem igényli további anyag eltávolítását vagy hozzáadását a kívánt sík vagy lejtés (B) eléréséhez. Az ellenőrzőpontokat zászlókkal vagy jelölőkkel kell azonosítani, hogy lehetővé tegyék a visszatérést a rendszer ellenőrzéséhez és a sík vagy lejtő kiindulásának visszaállításához. A rendszer ellenőrzése és a sík vagy lejtő kiindulásának visszaállítása a normál globális helymeghatározó rendszer (GPS) sodródása miatt szükséges.

A kezdőpont helye a tábla kialakítása szerint változik. Példák a kezdőpont meghatározására:

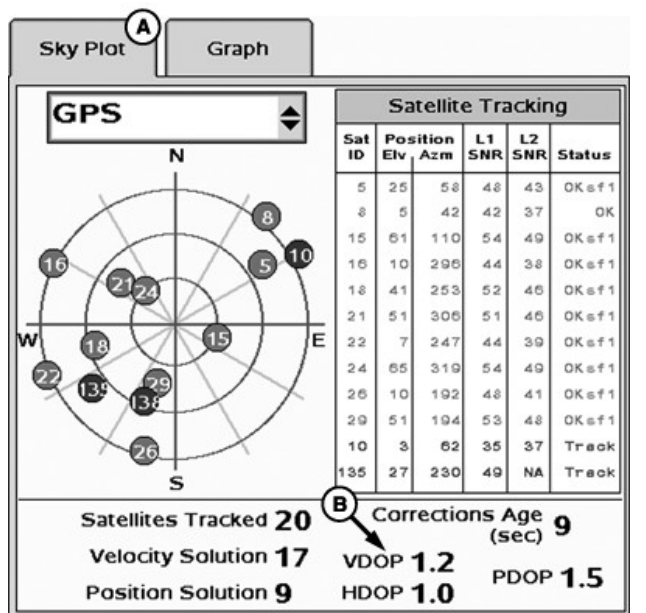
- A sík kalkulátor használatának eredményei
- Ahol a lejtő meglévő árokba fut bele (L).
- Ahol a lejtő a meglévő útról (M) indul lefelé.

RW00482,00008A3-35-11JUN19

Műhold információ — VDOP

A iGrade™ függ a globális helymeghatározó rendszer (GPS) jeleit biztosító műholdaktól. A függőleges pontosság gyengülés (VDOP) (A) a vevő által "látott" GPS műholdlefedettség jelzőszáma. Az alacsonyabb VDOP érték jobb műholdlefedettséget jelez a függőleges helyzet kiszámításához. Az iGrade™ hangolása és beállítása előtt ellenőrizze, hogy a VDOP értéke 1,6 alatt van. Az 1,6 fölötti VDOP értéknél végrehajtott beállítások pontatlanok lehetnek, és azokat újra be kell állítani.

1. Navigáljon a következőhöz: StarFire™ oldal.



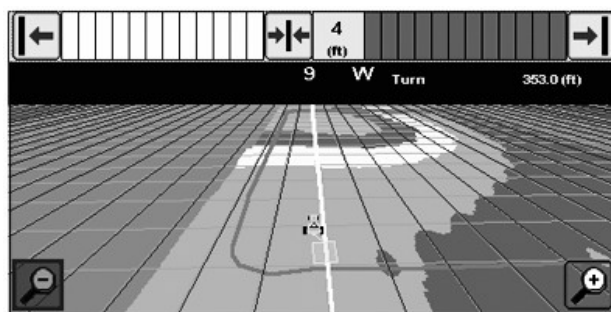
PC27052—UN—26APR19

A—Égbolt grafikon lap
B—VDOP

2. Válassza ki az Égbolt grafikon lapot (A).
3. Ellenőrizze, hogy a VDOP (B) 1,6 alatt van-e.

RW00482,00008A6-35-04JUN19

Felszín térképek



PC20994—UN—19MAR15

Topográfiai térképek

MEGJEGYZÉS: A használat megkönnyítése érdekében az Elrendezés kezelővel konfigurálhatja a kijelző kezdő oldalát bizonyos műveletekhez.

(További információkért lásd a kijelző kezelési utasítását.)

A topográfiai és szintmagasság-térképek érzékenysége biztosítja egy adott terület domborzatának vizualizációját. Ezek a térképek referenciaként használhatók az anyag magasabb területekről alacsonyabb területekre való mozgatásához egy sík kialakításakor. Határ meghatározása és keresés létrehozása után egy térkép hozható létre papíralapú hivatkozásként vagy a kijelzőn megjelenített háttérként.

MEGJEGYZÉS: A szintmagasság-térképeken ötszínű térkép jelmagyarázat van. A minimális és maximális szintmagasságpontok határozzák meg a küszöböt. A rendszer meghatározza a minimum és maximum szintmagasság közötti eltérést, és a szintmagasság-sávok egyenletesen vannak elosztva az öt szín között.

- Kék = max. szintmagasságpont
- Zöld
- Sárga
- Narancs
- Piros = min. szintmagasságpont

A szintmagasság információk letöltéséhez rendelkezésre álló források:

- Surface Water Pro™ Plus felmérés
(További információhoz lásd a Surface Water Pro™ kezelési utasítást.)
- Dokumentáció szintmagasság réteg
A kijelző egy termékkijuttatás, vetés, betakarítás vagy talajművelési művelet dokumentálása során rögzíti a szintmagasság információkat. APEX™ háttérképként létre tud hozni szintmagasság-térképet.

(További információkhoz lásd az APEX™ Súgó fájlokat.)

- GSDNet (csak az Egyesült Államokban érhető el)

A GSDNet általi feltérképezéshez szükséges a terület határa és a Dokumentáció szintmagasság rétege. A GSDNet a következő térképeket kínálja:

- Szintmagasság adattérkép
- Digitális szintmagasság térkép
- Vízvezetés térkép
- Mélyedés térkép

- Földmérő

A kereskedelmi földmérők a szintmagasság-térképek és adatok forrásai. A földmérő alakfájlokként vagy CSV fájllokként biztosíthatja az adatokat, melyek az Apex™-ba importálhatók.

RW00482,00008A4-35-24JUN19

Rendszeráttekintés – távolsági menet

Működési elv — távolság szerinti indítás

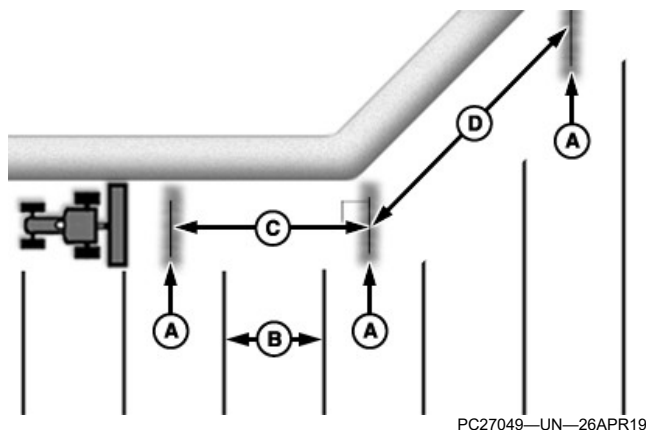
A távolság szerinti indítás az első vagy hátsó függesztett munkaeszközökkel működik. Az út parancsok a globális helymeghatározó rendszer (GPS) távolság és idő adatai, valamint a kezelő által meghatározott útvonal minta alapján kerülnek kiszámításra. A működtető be-és kikapcsolási idejének beállítása a pontos és ismételhető eseményekhez állítható.

A távolság szerinti indításnak négy út mintája van:

- Párhuzamos vonalak
- Kerítés oszlop
- Rács
- Rajz mintázat

RW00482,000089D-35-18JUN19

Párhuzamos vonalak



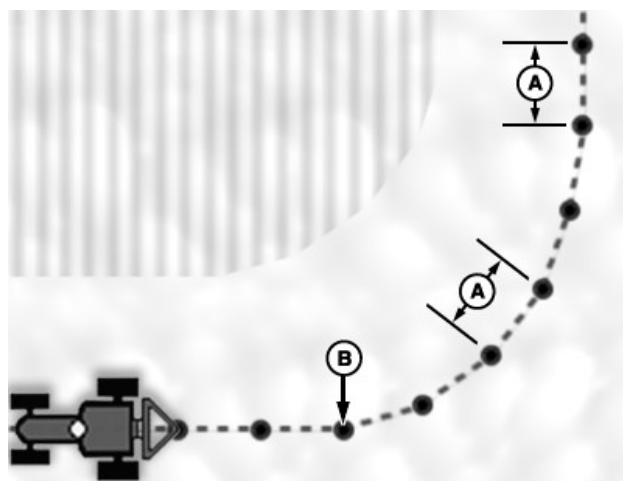
PC27049—UN—26APR19

A—Eseményi pont
B—Párhuzamos vonalak
C—5,5 m (18 ft)
D—7,9 m (26 ft)

A Párhuzamos vonalak alkalmazás létrehozhat esemény pontokat (A) a párhuzamos vonalakon (B) és számításba veszi a távolság különbségeket (C és D) szögben haladás közben.

RW00482,00008A8-35-18JUN19

Kerítés oszlop



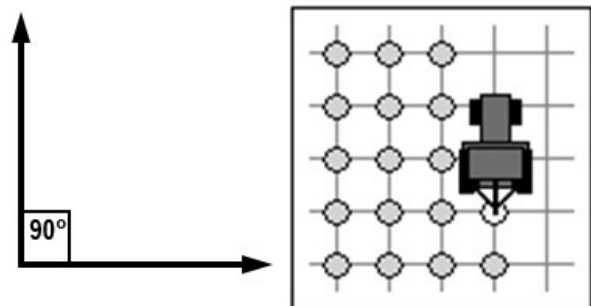
A—Azonos lineáris távolság
B—Eseményi pont

A kerítés oszlop ugyanazt a lineáris távolságot (A) hozza létre az egymást követő pontok (B) között.

RW00482,00008A9-35-26APR19

Rács

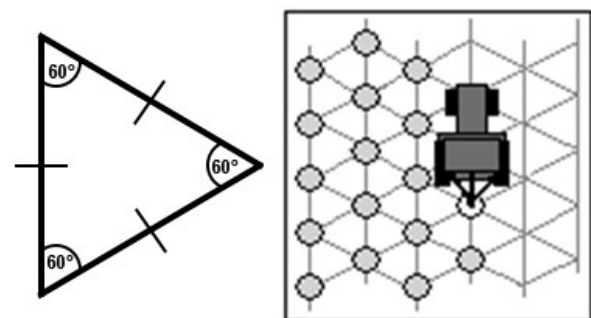
A rács négy különböző rács mintát hozhat létre.



PC27058—UN—29APR19

90 fok

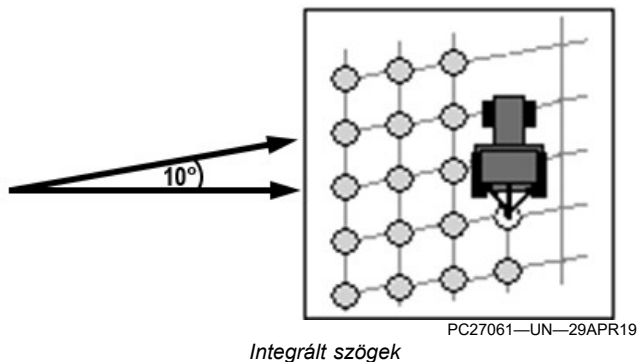
- **90 fok** egyenletesen elosztott oszlopokat és sorokat hoz létre, így minden pont 90°-ra van a többi ponttól.



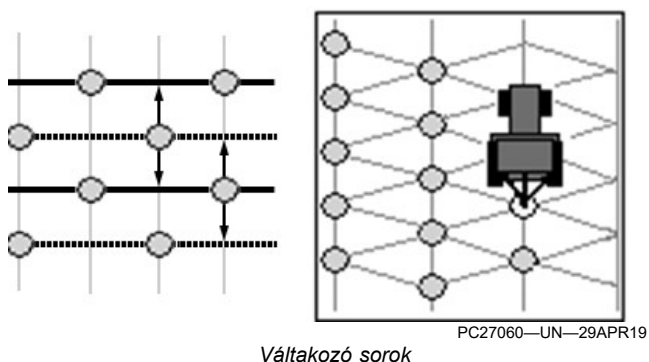
PC27059—UN—29APR19

Egyenlőoldalú háromszög

- **Egyenlő oldalú háromszög** egyenlő távolságot hoz létre a pontok között.



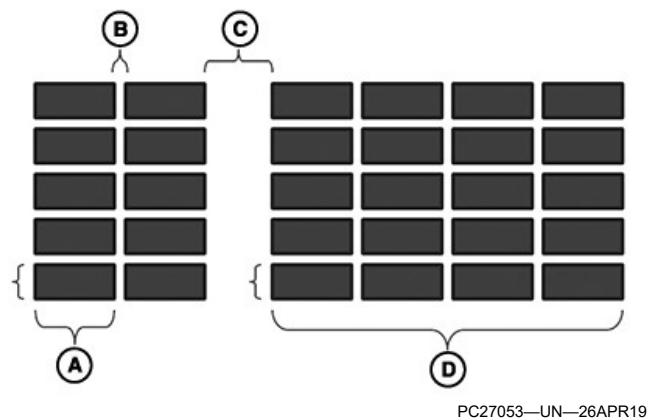
- **Az integrált szögek** egy olyan sorban hoz létre a pontokat, amelyek a kezelő által meghatározott szögben lévő szomszédos sor pontjaitól el vannak tolva.



- **Váltakozó sorok** olyan pontokat hoz létre, melyek a szomszédos sorok pontjai között vannak.

RW00482,00008AA-35-04JUN19

Parcella minta



A—Parcella
B—Parcella elosztó
C—Szegmens elosztó
D—Szegmens

A parcella mintapontos mintákat hoz létre megismételhető parcellákkal (A), a parcella elosztókkal (B), a szegmens elosztókkal (C) és a szegmensekkel (D). A parcella mintákat gyakran használják különböző szélességi útvonalak létrehozásához. Például, a kisebb útvonalakat lehet használni a talajtakaráshoz vagy a gyalogutakhoz, és a nagyobb útvonalakat lehet használni a permetezőgépekhez vagy a haszonjárművekhez.

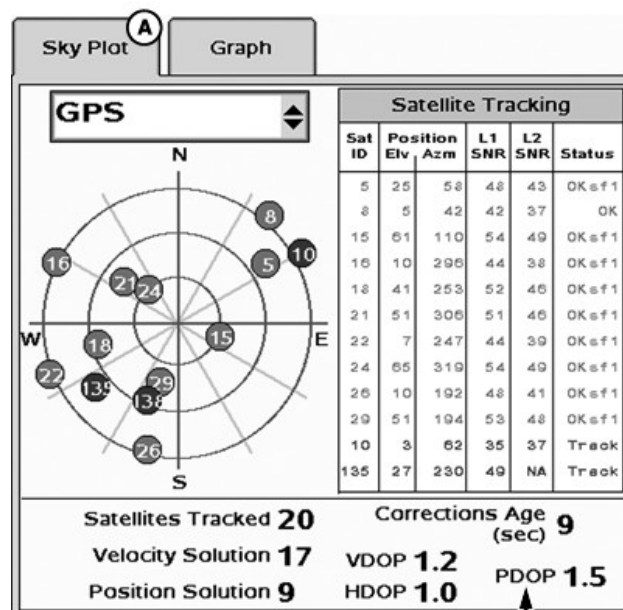
RW00482,00008AB-35-26APR19

Műhold információ — PDOP

A távolság szerinti indítás függ a globális helymeghatározó rendszer (GPS) jeleit biztosító műholdak helyzetétől. A helyzetpontosság gyengülés (PDOP) a vevő által "látott" GPS műholdlefedettség jelzőszáma. Az alacsonyabb PDOP érték jobb műholdlefedettséget jelez a vízszintes és függőleges helyzet kiszámításához.

A távolság szerinti indítás finomhangolása vagy beállítása előtt ellenőrizze, hogy a PDOP értéke 2,5 alatt van-e. A 2,5 fölötti PDOP értéknél beállított érzékenységi értékek pontatlanok lehetnek, és azokat újra be kell állítani.

1. Navigáljon a következőhöz: StarFire™ oldal.



PC24075—UN—10APR17

A—Égbolt grafikon lap
B—PDOP

2. Válassza ki az Égbolt grafikon lapot (A).
3. Ellenőrizze, hogy a PDOP (B) 2,5 alatt van-e.

RW00482,00008A7-35-18JUN19

A StarFire a Deere & Company védjegye

A rendszer áttekintése

Követelmények

A kompatibilitás és a rendszer működése a hely és berendezés konfigurációja szerint változik. A részegységek rendelkezésre állásával, a rendszer funkcióival és kompatibilitásával kapcsolatos további információkhoz forduljon a John Deere szervizhez. További információk a Kompatibilitási útmutatóban az Érték eladási navigátornál találhatók.

Hardver:

- UCC2 alkalmazásvezérlő
- A tápfeszültséget, vezérlő integrálást, érzékelő kommunikációt és kormányvezérlést biztosító különféle vezetékkötegek
- GreenStar™ 3 kijelző vagy 4. generációs kijelző

MEGJEGYZÉS: A rendszerteljesítményhez alapvető fontosságú a legkisebb sorozatszámú vevő használata az első talajgyalun és a legnagyobb sorozatszámú vevő használata a hátsó talajgyalun.

- StarFire™ 3000 vagy 6000 vevő telepítve a gépre
- StarFire™ 3000 vagy 6000 vevő a munkaeszközre felszerelve.
 - StarFire™ globális navigációs műholdas rendszer (GNSS) antenna használata javasolt
- StarFire™ 3000 vagy 6000 vevő az alapállomásra felszerelve.

MEGJEGYZÉS: A StarFire™ 6000 vevő a külső antennákkal nem kompatibilis.

- StarFire™ GNSS antenna javasolt.
- A gyűrű antenna opcionális.

Szoftver:

- Legfrissebb szoftver telepítve:
 - Kijelző
 - UCC2 alkalmazásvezérlő
 - StarFire™ vevő

(Lépjen a www.stellarsupport.com weboldalra, és navigáljon a Szoftver frissítésekhez.)

- Valós idejű kinematika (RTK) aktiválás a munkaeszközön és az alapállomás vevőn
- AutoTrac™ aktiválás a kijelzőn (nem szükséges a rendszer kézi kormányzásához)

MEGJEGYZÉS: Az iGrade™ aktiválás az alkalmazásvezérlő aktiválások oldalán jelenik meg.

- iGrade™ aktiválás az UCC2 alkalmazásvezérlőn

- Távolsági menet aktiválása az UCC2 alkalmazásvezérlőn

RW00482,00007BA-35-24JUN19

Navigálás az alkalmazásvezérlő oldalakhoz

MEGJEGYZÉS: Kapcsolja KI a gyújtást, és hagyja teljesen kikapcsolódni a kijelzőt az ISOBUS munkagépek vagy érzékelők csatlakoztatása vagy lecsatlakoztatása előtt.

Az alkalmazásvezérlő oldalain történő navigálás után a GreenStar 3 és 4. generációs kijelzők elrendezése azonos.

Az alkalmazásvezérlő oldalakra való navigálás GreenStar 3 kijelzővel:



Menü gomb

PC8663—UN—29APR15

1. Válassza ki a Menü gombot.



Alkalmazás vezérlő gomb

PC26351—UN—10OCT18

2. Válassza az Alkalmazásvezérlő gombot.

Az alkalmazás vezérlő oldalakra való navigálás 4. generációs kijelzővel:



Menü gomb

PC17269—UN—15JUL13

1. Válassza ki a Menü gombot.



Alkalmazások lap

PC21496—UN—05OCT15

2. Válassza ki az Alkalmazások lapot.



PC16682—UN—18MAR13

ISOBUS VT alkalmazás

3. Válassza ki az ISOBUS VT alkalmazást.



PC15293—UN—18MAR13

ISOBUS VT menü gomb

4. Válassza ki az ISOBUS VT menü gombot.



PC26351—UN—10OCT18

Alkalmazás vezérlő gomb

5. Válassza az Alkalmazásvezérlő gombot.

RW00482,000078D-35-05AUG25

Navigálás a StarFire oldalakra

A StarFire oldalakra való navigálás után a GreenStar 3 és a 4. generációs kijelzők elrendezése azonos.

A StarFire oldalain való navigálás a GreenStar 3 kijelző használatával:



PC8663—UN—29APR15

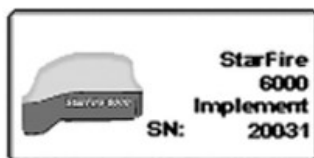
Menü gomb

1. Válassza ki a Menü gombot.



PC27253—UN—03JUN19

Gép StarFire gomb



PC27254—UN—03JUN19

Munkagép StarFire gomb

2. Válassza ki a StarFire gombot.

- Gép StarFire gomb
- Munkagép StarFire gomb

A StarFire oldalakra való navigálás 4. generációs kijelzővel:



PC17269—UN—15JUL13

Menü gomb

1. Válassza ki a Menü gombot.



PC21496—UN—05OCT15

Alkalmazások lap

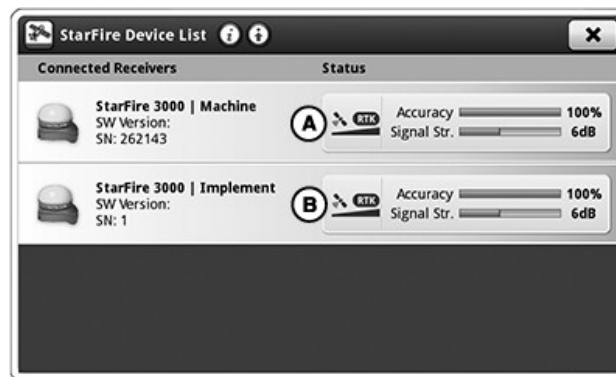
2. Válassza ki az Alkalmazások lapot.



PC26493—UN—08NOV18

StarFire alkalmazás

3. Válassza a StarFire alkalmazást.



PC26398—UN—16OCT18

A—Gép StarFire

B—Munkagép StarFire

4. Válasszon ki egy vevőt a StarFire eszközlístából.

- Gép StarFire (A)
- Munkagép StarFire (B)

RW00482,000079A-35-05AUG25

Aktiváló kód megadása

Az UCC2 alkalmazásvezérlő 26 jegyű aktiváló kódot igényel az alkalmazások működtetéséhez. Vegye fel kapcsolatot a John Deere kereskedővel, és adja meg az UCC2 alkalmazásvezérlő sorozatszámát.

A 22-1 szoftverfrissítéssel több alkalmazás is aktiválható az UCC2 alkalmazásvezérlőn. Ismételje meg ezt az eljárást az egyes alkalmazásokhoz a 26 jegyű aktiváló kód használatával.

Elérhető alkalmazások:

- Betakarítás azonosítás, gyapot
- Mobil meteorológiai állomás
- Terméshozam dokumentáció, speciális termés
- Aktív munkagép irányítás
- iGrade

1. Navigáljon az alkalmazásvezérlő oldalra.



PC26352—UN—05OCT18

Vezérlő beállítás érintőgomb

2. Válassza ki a vezérlő beállítás billentyűt.



PC25903—UN—05JUL18

Aktiválások lap

3. Válassza az Aktiválások lapot.



PC25904—UN—05JUL18

Aktiválás gomb hozzáadása

4. Válassza ki az aktiválás hozzáadása gombot.

PC25905—UN—05JUL18

Aktiválás hozzáadása ablak

A—Beviteli mező
B—Elfogadás gomb

- Írja be az aktiváló kódot a beviteli mezőbe (A).
- Válassza a megerősítés gombot (B).
- A következő alkalmazás aktiválásához ismételje meg a 4—6 lépést.
- Kapcsolja ki a gépet, várja meg, amíg a kijelző kikapcsol, majd indítsa újra a gépet.

RW00482,000073E-35-05AUG25

A törölhető programozható csak olvasható memória (EPROM) cseréje

Az EPROM a traktor hidraulikus vezérlőegységében található. A 8000-es és 9000-es traktorok korai típusain szükség van az EPROM cseréjére. Ehhez esetleg elég csak az EPROM-ot kicserélni, de az is előfordulhat, hogy a traktor hidraulikus vezérlőegységét is kell.

Az EPROM követelményekről és kompatibilitásról további információért forduljon a John Deere márkakereskedőhöz.

RW00482,000048A-35-15APR15

Gép kompatibilitás

A John Deere külső szelepkészlet hidraulikus vezérlést biztosít olyan gépeknek, melyek nincsenek gyárilag hidraulikus vezérléssel szerelve.

(Tekintse meg az Értéktérképesítési navigátort a teljes gépkompatibilitási listáért és a megrendelési útmutatóért.)

RW00482,00009C6-35-28APR20

Részegységek áttekintése

StarFire™ vevő



StarFire™ 6000 vevő
PC23442—UN—02DEC16

A vevő navigációs műholdat használja a (z) StarFire™ műhold és valós idejű kinematika (RTK) korrekciókkal, hogy meghatározza a gép és a munkaeszköz helyét, a haladási irányt és a magasságot. Az egyenetlen talajfelszínre egy beépített billenés kompenzáló modul (TCM) korrigálja az erőgép helyzetét.

Szerelje fel a munkaeszköz vevőt kevesebb, mint 4,0 m-t (13,1 Ft) a talajszint fölé.

RW00482,00004AC-35-24JUN19

vannak a horizonton vagy ha a jelek egy felületről visszaverődnek.

RW00482,00004AA-35-07AUG15

Gyűrű antenna (opcionális)



Gyűrű antenna
PC20986—UN—17MAR15

A gyűrű antenna a többutas problémákkal rendelkező alapállomásokon való használatra lett kialakítva, hogy segítse a jelinterferencia csökkentését. Ehhez koaxiális kábel szükséges.

RW00482,00004AB-35-07AUG15

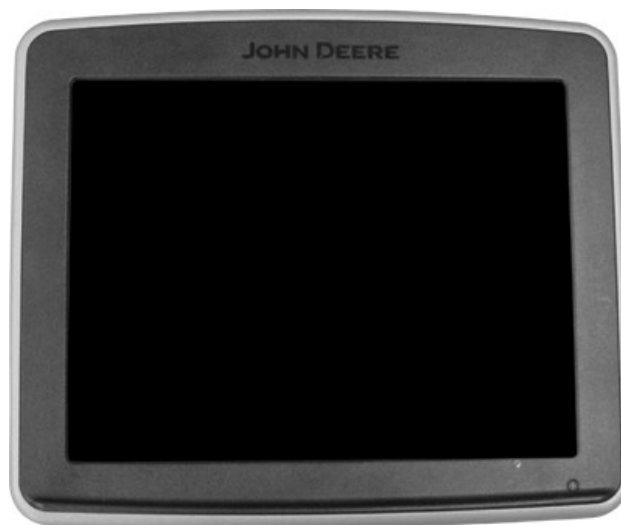
StarFire™ globális navigációs műholdas rendszer (GNSS) antenna (javasolt)



GNSS antenna
PC20975—UN—16MAR15

A munkaeszköz vevőkhöz szükséges lehet egy StarFire™ GNSS antenna, ha magas többutas feltételekkel működteti a iGrade™. Magas többutas feltételek léphetnek fel, ha a műholdak alacsonyan

Kijelző



GreenStar 3 2630 kijelző
PC13407—UN—20APR11



PC24742—UN—28SEP17

John Deere 4640 univerzális kijelző

A kijelző egy kezelői felület, amelyet a kezelő az alábbiakra használhat:

- A rendszer elemeinek konfigurálása és kalibrációja.
- A rendszer teljesítményének monitorozása.
- A rendszerbeállítások monitorozása.
- A szoftver programozása.
- Diagnosztikai tesztek megtekintése.

RW00482,000022F-35-05AUG25

UCC2 alkalmazásvezérlő



PC20218—UN—07NOV14

UCC2 alkalmazásvezérlő vezetékköteggel

Az UCC2 alkalmazásvezérlő utasításokat küld a gép hidraulikus vezérlőegységének a munkaeszköz hidraulikus mechanizmusának működtetéséhez, a kívánt szintmagasságra való leeresztéséhez vagy emeléséhez.

RW00482,000041A-35-07AUG15

Kiegyenlítő szelep



PC20217—UN—07NOV14

Kiegyenlítő szelep

A kiegyenlítő szelep visszairányítja a hidraulikafolyadékot, amikor nyomás jelenik meg a szelep bemeneti vezetékén. A kiegyenlítő szelep a hidraulika áramlásbeállításával összhangban működik. Amikor a hidraulika áramlása módosul, a kiegyenlítő szelepet is be kell állítani.

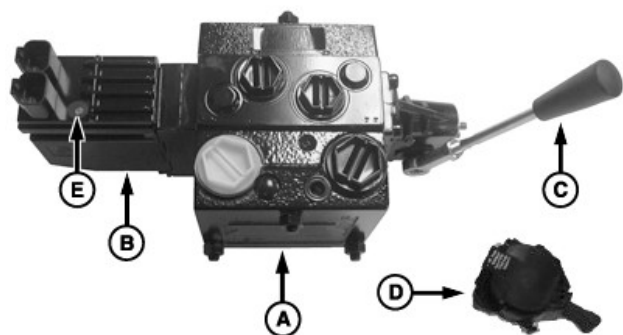
Kiegyenlítő szelep akkor szükséges, amikor az erőgép hidraulikus rendszere nem szabályozza a visszaáramlást. Az optimális és egyenletes teljesítmény biztosításához szerelje be és állítsa be helyesen a kiegyenlítő szelepet.

A következő erőgéptípusok kiegyenlítő szelepet igénylő CAN-alapú külső hidraulika szelepeket (SCV-ket) használnak.

- 8030 sorozatú kerekes traktorok (gyártási szám: 40001–)
- 8030 sorozatú gumihevederes traktorok (gyártási szám: 905001–)
- 9030 sorozatú kerekes traktorok (gyártási szám: 013000–)
- 9030 sorozatú gumihevederes traktorok (gyártási szám: 911000–)
- Minden 7R, 8R, 8RT, 9R és 9RT sorozatú traktor

RW00482,000041B-35-07AUG15

Külső szelep



PC19688—UN—11JUN14

- A—Hidraulikus vezérlőtömb
 B—Elektronikus szeleptest
 C—Külső szelep vezérlőkar
 D—Távolra szerelt elektronikus SCV vezérlőkar
 E—LED visszajelző

A külső szelep lehetővé teszi az UCC2 alkalmazásvezérlés számára az erőgép hidraulikájának a vezérlését. A John Deere külső szelepek kialakítása és működése a nyitott és a zárt központú hidraulikarendszerek esetében különböző. Használjon külső szelepet::

- Ha az UCC2 alkalmazásvezérlő nem képes az erőgép hidraulikájának vezérlésre. Ez általában régebbi gépeknél vagy olyan gépeknél fordul elő, amelyeket nem a John Deere gyártott, de John Deere irányító rendszerrel és ISO csatlakozóval vannak felszerelve.
- Az erőgép kihelyezett vezérlőszelep (SCV) csatlakozásainak meghagyásához. A külső szelep csatlakoztatható nyílt SCV-re a gépen, vagy használhatja a power beyond csatlakozót, mint hidraulika teljesítmény forrást a gépen.

John Deere külső szelep részegységek

A hidraulikus vezérlőtömb (A) vezérli a hidraulikafolyadék áramlását a hidraulikus munkahengerhez a munkaeszköz helyzetének szabályozásához.

Az elektronikus szeleptest (B) fogadja a parancsokat az alkalmazás vezérlőtől és továbbítja azokat a Hidraulikus vezérlőtömbhöz.

⚠ VIGYÁZAT: A komoly sérülések elkerüléséhez tartson mindenkit távol a berendezéstől.

A külső szelep vezérlőkar (C) mozgatása a munkagép elmozdulását okozhatja.

A külső szelep vezérlőkar manuálisan vezérli a hidraulikus vezérlőtömböt.

A távolról felszerelt elektronikus SCV vezérlő kar (D) manuálisan vezérli a Hidraulika vezérlőtömböt a vezetőállásról.

A LED visszajelző (E) az elektromos szelep test rendszer állapotát mutatja.

- Zöld — a szelep fogadja a vezérlőegység utasításait.
- Narancssárga—A szelep be van kapcsolva. Nem érkezik parancs a vezérlőegységtől.
- Piros—Hibát jelez.

(Lásd a Hibakeresés részt.)

RW00482,0000339-35-11JUN19

Összeszerelés

Üzenet meghatározása

A John Deere UCC2 alkalmazásvezérlő két üzenetprotokoll típust használ.

Magasság beállítási pont

Az alkalmazásvezérlő használni képes külső szintmagasság üzeneteket a munkaeszköz vezérléséhez, hogy az megegyezzen a beállítási pont szintmagasságával. Ehhez munkaeszköz vevő szükséges. A támogatott szintmagasság adatok méterben vannak megadva, legfeljebb két tizedeshellyel. Ellenőrizze, hogy az üzenetben ne legyenek szóközők, és az üzenet végét kocsivissza jelezze. Az üzenet protokollja a következő:

\$JD,ELEV,<Érték><Kocsivissza>

Mélység beállítási pont

Az alkalmazásvezérlő használni képes külső szintmagasság-üzeneteket a munkaeszköz vezérléséhez, hogy az megegyezzen a beállítási pont mélységével. Gép és munkaeszköz vevők szükségesek a talajfelület és a munkaeszköz mélység közötti eltérés kiszámításához. Az eltolások a gép és a munkaeszköz vevők magassága közötti különbségek figyelembe vételére szolgálnak.

Keresztmeredekség dőlés

Az alkalmazásvezérlő használni képes külső szintmagasság-üzeneteket a munkaeszköz vezérléséhez, hogy megegyezzen a beállítási pont keresztmeredekségével. Ehhez munkaeszköz vevő szükséges. A támogatott keresztmeredekség érték a kívánt keresztmeredekség százaléka. Az üzenet protokollja a következő:

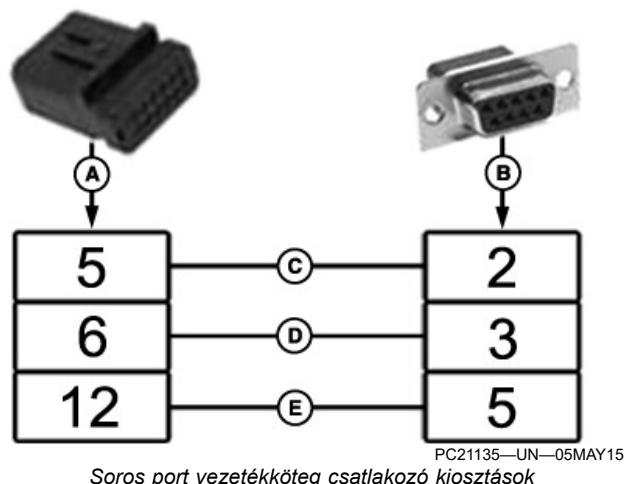
\$JD,CROSS,<Érték><Kocsivissza>

A pozitív érték a nyesőkés jobb oldalát a bal oldaltól alacsonyabbra vezérli. A negatív érték az ellenkezőjét utasítja.

RW00482,00004EC-35-04AUG15

Távvezérlés soros port hardver

A következő útmutatók segítségével konfigurálja a Távvezérlés vezetékkegét a harmadik fél szoftverhez.



A—57M9804 csatlakozó
B—DB9 aljzat
C—RS232 átvitel
D—RS232 vétel
E—RS232 földelés

MEGJEGYZÉS: Az alkatrészek megrendeléséhez forduljon a John Deere kereskedőhöz. A kábelkeg nem jön összeszerelve.

Cikkszám	Leírás	Mennyiség
57M9804	Alkalmazás vezérlő kábelkeg csatlakozó	1
57M8164	Érintkezők az 57M9804 elemhez	3
—	DB9 aljzat csatlakozó egység	1
—	2,5 m (8 Ft) 0,5 mm ² (20 AWG) vezeték	3

RW00482,00008DC-35-18JUN19

Távolsági menet alacsony oldali meghajtó

FONTOS: Az Alkalmazás vezérlőegység károsodásának elkerüléséhez használjon 1 A vagy kisebb névleges teljesítményű relétekeresztet (A), mely nem lépi túl a 12 V-ot.

MEGJEGYZÉS: Az Alkalmazás vezérlő alacsony oldali meghajtóinak használatához szükséges relék nincsenek biztosítva.

A távolság szerinti indításnak két alacsony oldali meghajtója van, az E2 és D3 érintkezőkön.

A relét kapcsolóként használatos. Az alacsony oldali meghajtók alacsony áramerősséget (1 A vagy kevesebb) használnak a relé magas oldali áramerősségének aktiválására (zárás/testelés). Az E2 érintkező csak a menet BE idejére vagy távolságára aktiválódik, majd kikapcsol. Miután az E2 érintkező

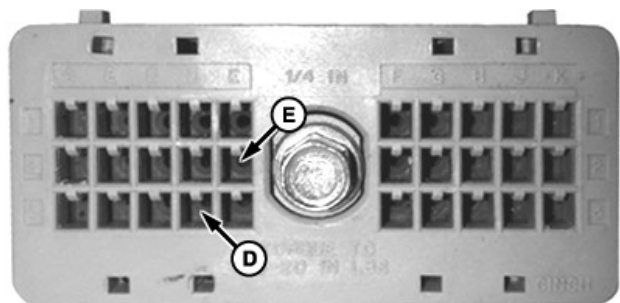
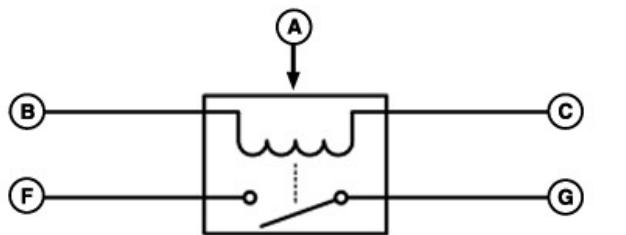
kikapcsol, a D3 érintkező azonnal bekapcsolja (zárja/ testeli) a BE időtartam 1,5-szörösére, majd kikapcsol.

Példa: A festék nyomjelző egy 0,15 m (0,5 Ft) hosszú jelölést készít 1,83 m-es (6 Ft) távolságonként a kerítés oszlopok helyén. Az E2 érintkező bekapcsol (a működtető kinyúlik a festéshez) 0,15 m-re (0,5 ft), majd a D3 érintkező bekapcsol (a működtető visszahúzódik a festés leállításához) 0,23 m-re (0,75 ft). Semmi sem történik a következő 1,45 m-en (4,75 Ft), amíg a következő esemény el nem indul.

A relé beszereléséhez:

(Lásd a Bemenet/Kimenet értékek a Hibakeresés részben.)

RW00482,0000AA1-35-07DEC20



- A—Relé (1 A vagy kevesebb)
- B—Gyengeáramú tápellátás
- C—Test (D3 vagy E2)
- D—D3
- E—E2
- F—Erősáramú tápellátás
- G—Elektronikus eszköz

1. Csatlakoztasson egy relét (A) egy 5 — 12 V DC alacsony áramú tápellátásra (B) és testre (C) az UCC2 alkalmazásvezérlő csatlakozó D3 (D) vagy E2 (E) érintkezőre.

MEGJEGYZÉS: A D3-nak egy rövid, nyitott végű vezetéke van, melyet használni lehet.

2. Kösse a nagy áramerősségű tápfeszültséget (F) és az elektronikus eszközt (G) a relére.

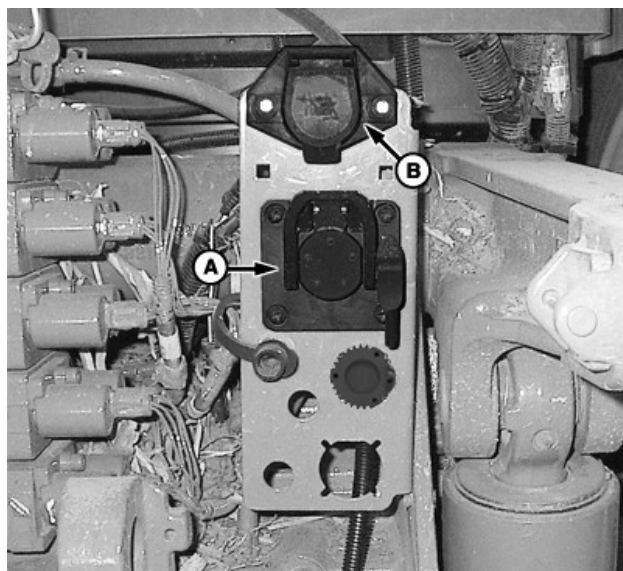
RW00482,00008AC-35-12JUN19

Munkaeszköz vezetőállás

Ha a gépkonfiguráció a távolság szerinti indításhoz munkaeszköz vezetőállással rendelkezik, győződjön meg arról, hogy a munkaeszköz vezetőálláson van főkapcsoló vagy vészleállító gomb. Telepítse a főkapcsolót vagy a vészleállító gombot digitális bemenetként.

Beállítás—Berendezés

A munkaeszköz csatlakoztatása



PC21197—UN—27MAY15

A traktor hátulja ábrázolva

A—ISO 9 pólusú csatlakozó
B—Világítás csatlakozó

1. Állítsa le az erőgépet, működtesse a parkolóféket, és vegye ki a kulcsot.

MEGJEGYZÉS: Ne csatlakoztassa a munkaeszközt, amikor az erőgép működik. A bekapcsolt tápellátás során hiba keletkezik, aminek következtében iGrade™ vagy távolsági út nem működik.

2. Csatlakoztassa a munkaeszköz vevő vezetékköteget az ISO 9 érintkezős csatlakozóhoz (A).
3. Csatlakoztassa a munkaeszköz állandó tápellátás vezetékköteget a gép állandó tápellátás csatlakozójához.
4. Ha a munkaeszköz közúti világítással van konfigurálva, csatlakoztassa a világítás vezetéket a világítás csatlakozóra (B).
5. Csatlakoztassa a munkaeszközt a traktorral összekötő többi csatlakozót.

MEGJEGYZÉS: A hidraulika tömlők megfelelő elvezetése alapvető fontosságú a megfelelő működéshez. A külső szelepnél P jelzés van a tömlőcsatlakozóra nyomtatva, a visszatérő vagy tartály tömlőcsatlakozóra T, a terhelésérzékelő tömlőcsatlakozóra pedig LS jelzés.

6. Ha külső szelepet használ, kösse össze a nyomás tömlőt és a visszatérő vagy tartály tömlőt a külső szeleptől a gépre. Ha power beyond megoldást használ a külső szelep táplálására, csatlakoztassa a terhelésérzékelő tömlőt is.

Az iGrade a Deere & Company márkanéve

(További információkhoz lásd a gép Kezelési utasítását a munkaeszköznek és a munkaeszköz hidraulikára történő csatlakoztatásához.)

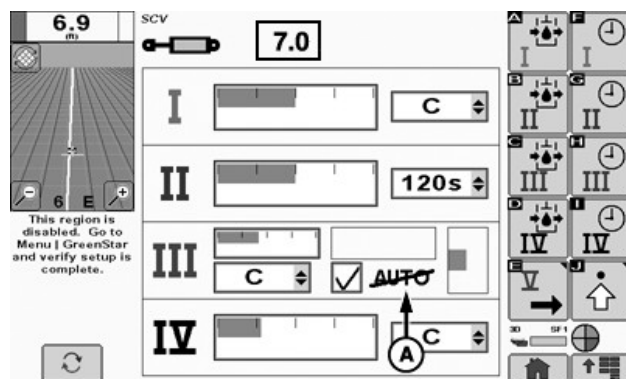
RW00482,00008AD-35-11JUN19

Kihelyezett tömb (SCV) beállítása



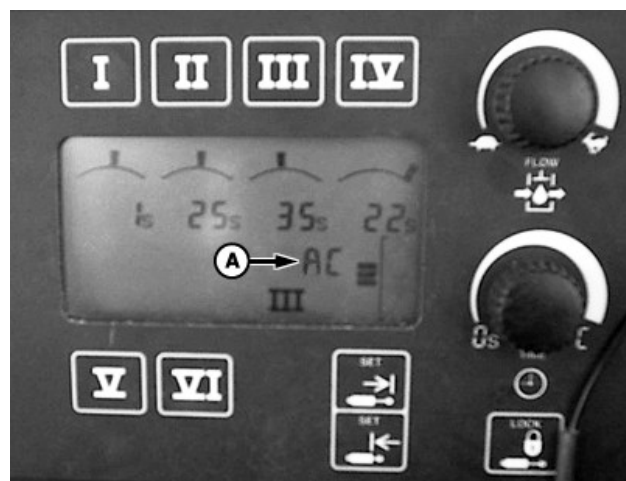
PC22223—UN—26FEB16

4. generációs CommandCenter™



PC22224—UN—26FEB16

GreenStar™ 3 CommandCenter™



PC22225—UN—26FEB16

TouchSet™

A—Automatikus üzemmód visszajelző

VIGYÁZAT: A túlzott SCV áramlási sebesség beállítások az erőgép hirtelen mozgását okozhatják a munkahenger működtetésekor. A sérülések elkerülése érdekében ellenőrizze, hogy a közelben tartózkodók nincsenek-e a gépen, mielőtt bekapcsolja a SCV gombot az aktuális áramlási sebesség ellenőrzéséhez. A munkahenger teljes kitolása és behúzása körülbelül 2 másodpercig tart.

Az Auto mód kijelző (A) megjelenítéséhez az automatikus SCV vezérléshez az alábbiak szükségesek:

- Az alkalmazás vezérlő telepítve van.
- Egy profil konfigurálva és az SCV kalibrálva van.

(További információkért lásd: Beállítás — UCC2 alkalmazásvezérlő.)

Az automatikus SCV vezérlés aktiválódik, ha az SCV előremeneti reteszelő helyzetbe lesz beállítva.

- CommandCenter™ – Az áthúzott AUTO felirat mutatja, hogy az automatikus üzemmód nincs bekapcsolva. Az !AUTO! jelzi, hogy hiba van, és az automatikus üzemmód működésképtelen. Az AUTO kijelzés jelzi a normál automatikus üzemmódban való működést.
- TouchSet™ – Az EC felirat mutatja, hogy az automatikus üzemmód nincs bekapcsolva. Az AC kijelzés jelzi a normál Automatikus üzemmódban való működést.

Ugyanaz az SCV rögzített átfolyási beállítás vonatkozik a kitolásra és a behúzásra is. Az Alkalmazás vezérlő automatikusan vezérli a reteszelési időt, ha a vezérlőszelep konfigurálva van és az automata üzemmód be van kapcsolva.

Állítsa be a rögzített átfolyást minden művelethez.

(A SCV kezelőszervekre vonatkozó további információkat lásd a gép Kezelési utasításában.)

Az SCV az olajáram figyelése céljából a beállítás alatt is működtethető.

SCV olajáram kimenet (hozzávetőleges)		
SCV átfolyás beállítások	Folyadékáram	
	l/perc	gal/min
0,1 ^a	—	—
1,0	3,6	1,0
2,0	7,2	1,9
3,0	10,2	2,7
4,0	14,4	3,8

SCV olajáram kimenet (hozzávetőleges)		
SCV átfolyás beállítások	Folyadékáram	
	l/perc	gal/min
5,0	19,2	5,0
6,0	24,0	6,4
7,0	31,2	8,2
8,0	39,6	10,5
9,0	65,4	17,2
10,0	114,0	30,0

^a 0,1 = minimális átfolyásbeállítás

MEGJEGYZÉS: Az utasítások megkönnyítéséhez ez a kézikönyv az 1. vagy a 3. SCV-t használja. A kezelő választhatja bármely rendelkezésre álló SCV használatát.

4. generáció CommandCenter™

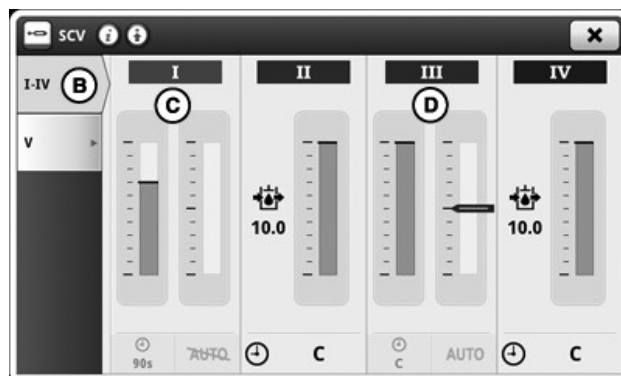


PC25700—UN—21MAY18

Navigációs sáv

A—SCV gyorsgomb

1. Válassza ki az SCV gyorsgombot (A).



PC22198—UN—24FEB16

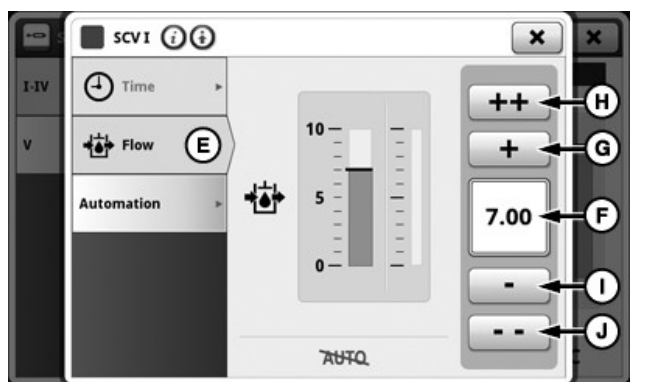
SCV főoldal

B—SCV I-IV fül

C—SCV I

D—SCV III

2. Válassza ki az SCV I-IV fület (B).
3. A konfigurációtól függően válassza ki az SCV I-et vagy az SCV III-t (C vagy D).

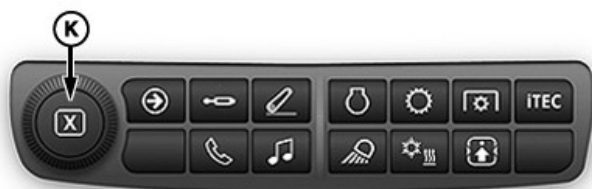


SCV reteszelt átfolyás

E—Áramlás fül
F—Reteszelt átfolyás
G—Kis növelés (+)
H—Nagy növelés (+ +)
I—Kis csökkentés (-)
J—Nagy csökkentés (- -)

4. Válassza ki az Áramlás fület (E).

MEGJEGYZÉS: A reteszelt átfolyás (F) 0,04 és 10 között jelenik meg. Válassza ki a kis növelés (+) (G) lehetőséget az átfolyás 0,04-gyel történő növeléséhez, és válassza a nagy növelés (+ +) (H) lehetőséget az 1,00-gyel történő növeléshez. Válassza ki a kis csökkentés (-) (I) és a nagy csökkentés (- -) (J) lehetőséget az áramlás csökkentéséhez azonos lépésekben.



Navigációs sáv

K—Kódolótárcsa

5. Az átfolyás növeléséhez válassza ki a kis növelés (+) vagy a nagy növelés (+ +) lehetőséget. Az átfolyás csökkentéséhez válassza a kis csökkentés (-) vagy a nagy csökkentés (- -) lehetőséget. A kódoló tárcsa (K) forgatása szintén növeli vagy csökkenti az átfolyást.

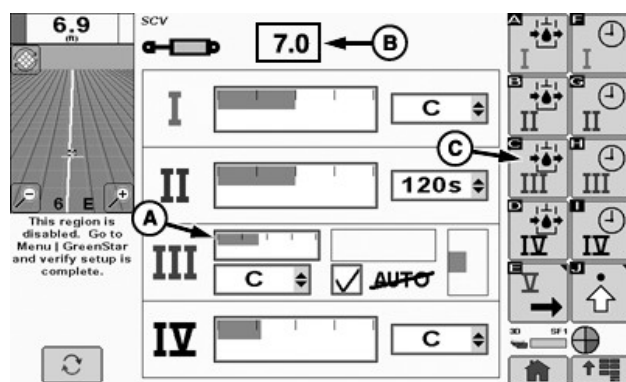
GreenStar™ 3 CommandCenter™



RXA0117610—UN—10JUN11

CommandARM™ Menü gomb > SCV gomb > További beállítások érintőgomb

1. Válassza ki a Menü gombot.
2. Nyomja meg az SCV gombot.
3. Válassza ki a További beállítások érintőgombot.



PC22226—UN—10MAR16

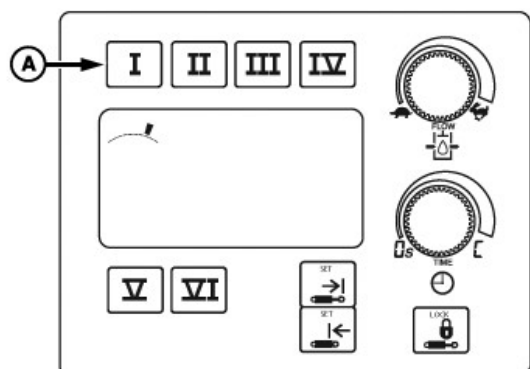
SCV kezdő oldal

A—Reteszelt átfolyási oszlopdiagram
B—Rögzített átfolyási érték mező
C—Kitolás beállító érintőgomb

MEGJEGYZÉS: Az oszlopdiagram (A) a rögzített átfolyást (B) mutatja.

4. Válassza a Kitolás beállítása érintőgombot (C) a használandó SCV esetében a rögzített átfolyás grafikon eléréséhez. Nyomja meg a Megerősítés gombot a kiemeléshez. Forgassa a gombot az olajáram beállításához, majd nyomja meg a Megerősítés gombot.

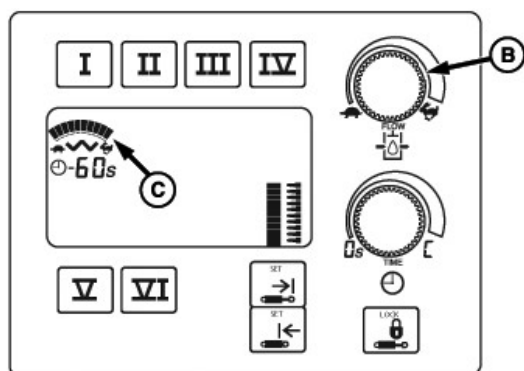
TouchSet™ kijelző



PC17987—UN—07NOV13

A—SCV választás gombok

1. Válassza ki a használni kívánt SCV-hez tartozó gombot (A). Az SCV választás gombok alatt a képernyő mutatja a korábbi átfolyási értéket.



PC17988—UN—07NOV13

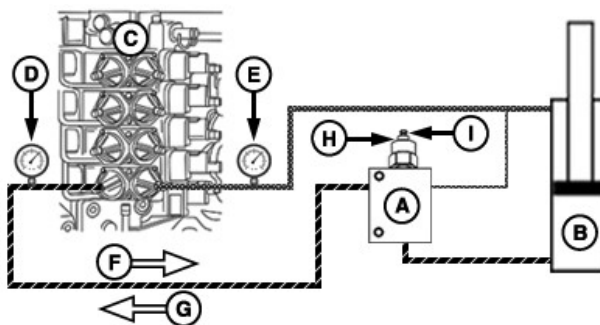
B—Áramlás beállító tárcsa C—Oszlopdiagram

MEGJEGYZÉS: Amint a kezelő elforgatja az átfolyás beállító tárcsát (B), a vonalszegmensek száma az áramlás módosulásával nő vagy csökken.

2. Forgassa az áramlás beállító tárcsát jobbra a növeléshez, illetve balra a csökkentéshez. A beállított áramlási mennyiséget egy oszlopdiagram (C) mutatja, amikor a beállításokat végzi.

RW00482,00007BB-35-11JUN19

A kiegyenlítő szelep beállítása



PC23339—UN—16NOV16



PC23340—UN—10NOV16

Nyomásmérő óra szerszám

- A—Kiegyenlítő szelep
- B—Munkaeszköz hidraulikus munkahenger
- C—Gép
- D—Nyomásmérő óra
- E—Nyomásmérő óra
- F—Kitoló hidraulika áramlás
- G—Behúzó hidraulika áramlás
- H—Biztosítóanya
- I—Szelepegység

MEGJEGYZÉS: A javasolt átfolyási érték 11–30 l/perc (3–8 gal/min).

Ha a hidraulika átfolyási sebessége be van állítva, végezze el a kihelyezett tömb (SCV) küszöb kalibrálási tesztet.

A kiegyenlítő szelep (A) szabályozza a munkaeszköz hidraulikus munkahengerétől (B) a géphez (C) visszaáramló folyamatot. A munkahenger behúzásakor a visszaáram szabályozása lehetővé teszi a munkaeszköz mozgásának zökkenőmentes átadását. A kiegyenlítő szelep beállításai munkaeszköz súlyfüggők. Egy anyagszállításra képes terelő használatkor a kiegyenlítő szelep beállításakor töltsen meg félig a terelőt.

MEGJEGYZÉS: A nyomásmérő óra szerszámok gyorscsatlakozók, T-idomok és nyomásmérő órák segítségével történő kialakítása. A nyomásmérő órák szükséges tartománya: 0–20 684 kPa (206,8 bar) (3000 psi).

1. A nyomásmérő órákat (D és E) a gép hátulján a kihelyezett tömbökhöz (SCV) közel szerelje be.
2. Válassza ki az SCV vezérlő kart a hidraulika áramlás kitolásához (F), és a munkaeszköz emelése közben

rögzítse a nyomásmérő órán (D) látható terhelési nyomást.

3. Határozza meg a kiegyenlítő szelep beállítási pont nyomásértékét.

Terhelési nyomás x 1,3 = beállítási pont nyomás

Például: 14 650 kPa x 1,3 = 19 045 kPa

146,5 bar x 1,3 = 190,5 bar

2125 psi x 1,3 = 2763 psi

4. Válassza ki az SCV vezérlő kart a hidraulika áramlás behúzásához (G), és a munkaeszköz leengedése közben állítsa be beállítási pont nyomásértékre a kiegyenlítő szelepet. A kiegyenlítő szelep beállításához szükséges lehet a munkaeszköz többszöri leengedése és felemelésére.

- Lazítsa meg az önzáró anyát (H).
- Fordítsa el a szelepegységet (I), amíg a nyomásmérő óra (E) értéke meg nem egyezik a beállítási pont nyomással a munkaeszköz leengedése közben.

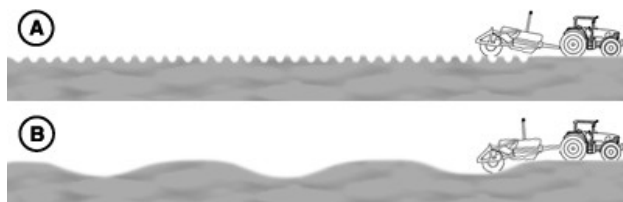
- Jobbra forgatással a nyomást növelheti.
- Balra forgatással a nyomást csökkentheti.

5. Húzza meg az önzáróanyát a szelepegységen.

Specifikáció

Biztosítóanya—Nyomaték. 20–25 N·m
(15–18 lb·ft)

Szelepegység beállítás	kPa	bar	psi
1 teljes fordulat	8790	87,9	1275
1/2 fordulat	4395	44,0	638
1/3 fordulat	2930	29,3	425
1/4 fordulat	2200	22,0	319



PC23341—UN—10NOV16

A—Hullámosodási csúcsok és völgyek egymáshoz közeliek
B—Hullámosodás csúcsok és völgyek egymástól távoliak

6. Működtesse a rendszert, és figyelje a talaj állapotát. Ha a hullámosodási csúcsok és völgyek jelennek meg, módosítsa a kiegyenlítő szelep nyomását.

- Ha a hullámosodási csúcsok és völgyek egymáshoz közeliek (A), a nyomás túl alacsony. Forgassa a szelepházat jobbra a nyomás növeléséhez.
- Ha a hullámosodás csúcsok és völgyek egymástól távoliak (B), a nyomás túl magas.

Forgassa a szelepegységet az óramutató járásával ellentétesen a nyomás csökkentéséhez.

RW00482,000069E-35-05JUN18

Alapállomás beállítása



PC21180—UN—15MAY15

Vevő merev oszlop

⚠ VIGYÁZAT: A súlyos sérülés vagy halál elkerüléséhez ellenőrizze, hogy az alapállomás vevő nem mozog vagy inog. Átvitel közben az alapállomás vevő bármilyen mozgása hatással van a gép pozíciójára, és váratlan gépmozgást okozhat.

A gépen egy valós idejű kinematikával (RTK) felszerelt StarFire™ vevőnek az RTK jelek vételéhez közvetlen rálátással kell rendelkeznie az alapállomásra. Az RTK rendszer teljesítménye függ az alapállomástól mért távolságtól. Az alapállomás iGrade™ 1,6 km (1 mi) sugarú körében való működés során a függőleges pontosság romlik.

Az alapállomás kritikus rész az RTK rendszerben. Az árnyékolás és a többutas jelterjedés a felelős az alapállomással kapcsolatos legtöbb problémáért.

Az **Árnyékolás** akkor következik be, ha az objektumok

A StarFire a Deere & Company védjegye
Az iGrade a Deere & Company márkanéve

több mint 5 °-al a horizont fölött vannak, és blokkolják a közvetlen rálátást a vevő és a műhold között. Ha egy tárgy képes semleges árnyékot vetni a vevőre, akkor képes árnyékoló hatást is kifejteni.

Többutas jelterjedés lép fel, ha a műholdjelek visszaverődnek a tárgyról, ami indirekt jelek érkezését okozza a vevőnél. A visszavert jelek később érik el az alapállomás vevőjét, mint a közvetlen jelek, és pontatlan műholdas távolság-meghatározást okoznak. A visszavert jelek akár annyira is zavarhatják a közvetlen jelet, hogy a vevő a műhoddal való átmeneti kapcsolatvesztését okozhatja. A fém épületek, a drótkerítések, motoros járművek és a nagyobb víztömegek mind reflektorok, amelyek csökkenthetik az alapállomás megbízhatóságát.

Ha egy alapállomásnál valamelyik fenti problémával találkozunk, az hátrányosan befolyásolja az RTK pontosságát. Biztosítsa, hogy az alapállomás vevő:

- Szilárd szerkezetre legyen rögzítve, amely nem mozog és nem inog.
- Jó rálátása legyen az égboltra, több mint 5 °-kal a horizont fölött.
- Mellette ne legyen, vagy csak kevés reflektáló tárgy van.

Alapállomás konfigurálása

Abszolút alap

Egy abszolút alapállomás az iGrade™ használata közben segít minimalizálni a globális helymeghatározó rendszer (GPS) sodródását. A GPS sodródás jobban észrevehető, ha ugyanazt a síkot több napon át munkálja meg. Első használat előtt az abszolút alap üzemmódot 24 órás belső kereséssel kell működtetni a pozícióra vezetés érdekében. Miután a felmérés befejeződött, az alapállomás tárolja a helyzet információt és elkezd a korrekciók továbbítását. A vevő a 24 órás felmérés végrehajtása után eltávolítható. Vigye vissza ugyanarra a helyre, és átküldi a korrekciókat egy új 24 órás keresés végrehajtása nélkül. Az állandó alapállomáshoz telepítsen egy vevőkeretet egy 0,9–1,2 m-re (3–4 ft) a talajba befűrt oszlopra.

Gyorskeresés alap

A gyorskeresés alap nem igényel 24 órás felmérést. Ha állványt használ az ideiglenes működéshez, egy gyorskeresés alap praktikusabb lehet, amíg a vevő nem mozdul. A vevő bármilyen mozgása az alapállomást használó gépek mozgását eredményezi. Ellenőrizze a kés magasságát és eltolásokat a működés előtt és, ha szükséges, állítsa vissza.

A következő példában egy John Deere RTK rádió 900 típus szerepel.

(Az alapállomás beállításával kapcsolatos további információkhoz lásd az RTK kezelési utasítást.)

1. Navigáljon a StarFire™ oldalaira.



RTK érintőgomb

PC18498—UN—05NOV14

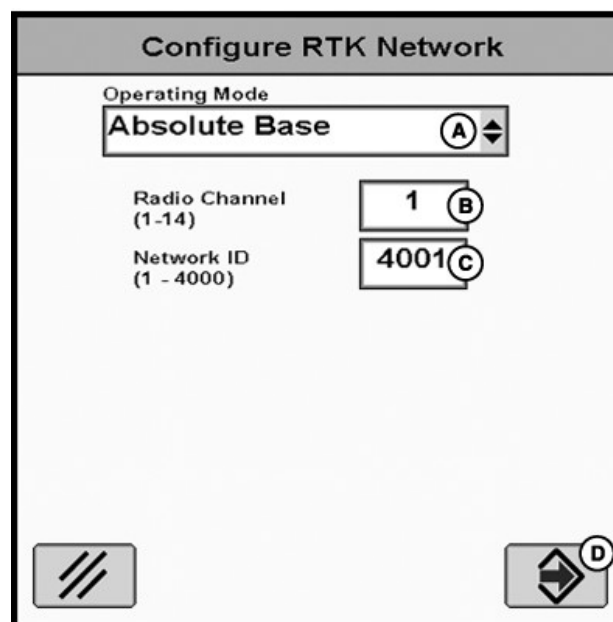
2. Válassza ki az RTK érintőgombot.



Beállítás gomb

PC18499—UN—05NOV14

3. Jelölje ki a Beállítás gombot.



PC21086—UN—10APR15

- A—Üzemmód legördülő menü
B—Rádió csatorna beviteli mező
C—Hálózat azonosító beviteli mező
D—Elfogadás gomb

4. Válassza ki az Abszolút alap vagy a Gyorskeresés alapot a legördülő menüből (A).

MEGJEGYZÉS: Az alapállomást és a gépet ugyanazzal a rádió csatornával és hálózat azonosítóval (ID) kell beállítani.

5. Írja be a rádió csatornát a beviteli mezőbe (B).

6. Adja meg a hálózat azonosítót a beviteli mezőben (C).

7. Válassza az Elfogadás gombot (D).

8. Abszolút alap esetén végezze el a 24 órás felmérést.

24 órás felmérés

RTK Network Configuration		Base Station Data	
Configure		Status	
Operating Mode		No Navigation	
Absolute Base		Sat. Corrections	0
Radio Channel (1-14)		Location Number	Absolute 1
1		Distance (ft)	0.00
Network ID (1 - 4000)		Direction (°)	0
4001		Base Battery (V)	13.8
Radio Data		Edit stored RTK Base	
Noise Level		Start A	
9			

PC21087—UN—10APR15

A—Tárolt RTK alap Indítás gomb szerkesztése

- Válassza ki a Tárolt RTK alapállomás szerkesztés indítás gombot (A).

Edit RTK Base Location	
RTK Base Station	
Base Location	
1	
Base Latitude	
0.0000000	
Base Longitude	
0.0000000	
Base Altitude (ft)	
0.0000	

PC21088—UN—10APR15

B—RTK alapállomás keresés indítás gomb

- Válassza ki az RTK alapállomás helyzet keresés indítás gombot (B).

Survey RTK Base Location	
1. Select storage location	1 C
2. Position StarFire Receiver	
3. Press start survey button below	
4. Wait 24 hours (display can be disconnected)	
5. Base station location will be saved automatically at the end of 24 hr survey	
	Start 24 hr survey D

PC21089—UN—10APR15

C—Tárolóhely legördülő menü

D—24 órás Keresés indítása gomb

- Válassza ki a tárolóhelyet (C).
- Állítsa pozícióba a StarFire™ vevőt.
- Nyomja meg a 24 órás keresés indítása gombot (D).
- Várjon 24 órát (a kijelző lecsatlakoztatható).
- Az alapállomás helye automatikusan elmentésre kerül a 24 órás felmérés végén.

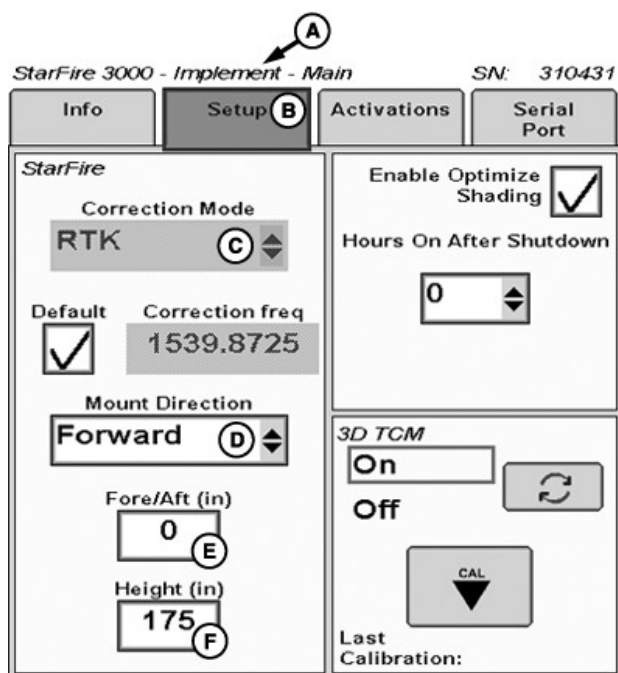
A felmérés elindítása után egy 24 órás visszaszámlálás jelenik meg az RTK konfigurációs oldalon. A 24 órás visszaszámlálás alatt az alapállomás nem működik és nem is használható. Ne kapcsolja ki az áramellátást. Miután a felmérés befejeződött, jegyezze fel és tárolja el az alaphelyzet felmérés eredményét egy külön helyen a későbbi hivatkozáshoz.

RW00482,00008C9-35-24JUN19

Globális helymeghatározó rendszer (GPS) vevő beállítása

A munkaeszköz vevőt közvetlenül a munkaeszköz vágóéle felé szerelje fel vagy olyan pozícióba, mely követi a vágóél függőleges mozgását. A felszerelés preferált iránya a munkaeszköz vevő esetében az előre néző.

- Navigáljon a (z) StarFire™ oldalra.



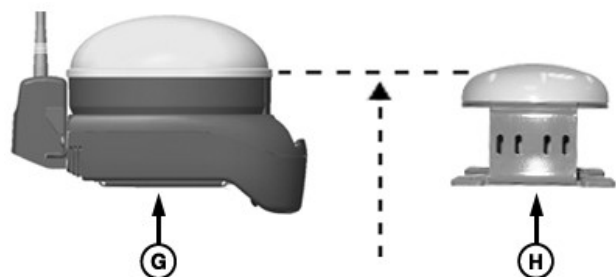
- A—Munkaeszköz
B—Beállítás lap
C—Korrekciós mód legördülő menü
D—Rögzítési irány legördülő menü
E—Hosszanti beviteli mező
F—Magasság beviteli mező

MEGJEGYZÉS: A StarFire™ munkaeszköz gomb kiválasztásakor a munkaeszköz (A) az oldal tetején jelenik meg.

- Válassza ki a Beállítás lapot (B).
- Ha StarFire™ jelet használ, válassza ki a korrekciós üzemmódot a legördülő menüből (C). A valós idejű kinematika (RTK) be- vagy kikapcsolásához konfigurálja az RTK-t.
(Lásd a StarFire™ vevő vagy az RTK kezelési utasítást.)

MEGJEGYZÉS: A gép vagy a munkaeszköz automatikus észlelése esetén a Felszerelési irány (D) legördülő menü, az Előre/hátra beviteli mező (E) és a Hosszanti beviteli mező (F) és lehetőségek kiszűrülhetnek, és nem módosíthatók.

- Ha nem szürke, válassza ki a rögzítési irányt a legördülő menüből.



PC23079—UN—20SEP16

- G—Vevő
H—Külső antenna

- Ha nincsenek kiszűrítve, adjon meg egy értéket az előre/hátra és a magasság elemhez a beviteli mezőben. A magasságot a talajtól a vevő (G) közepéig, vagy a külső antenna (H) tetejéig méri (ha van).

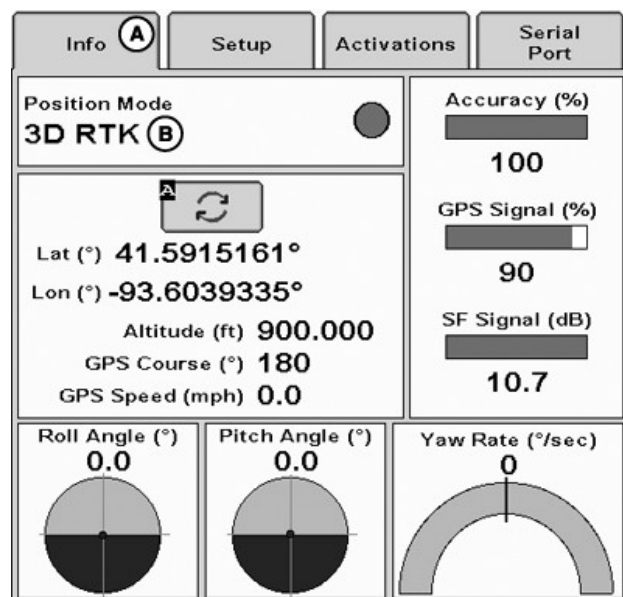
(A további információkat lásd a StarFire™ vevő kezelési utasításában.)

RW00482,00007BC-35-24JUN19

A billenéskompenzáló modul (TCM) optimalizálása

Optimalizálja a TCM kalibrálást úgy, hogy a TCM kalibrálás előtt az inerciális mérőegységgel (IMU) megméri a dőlésszöget és a legyezési mértéket.

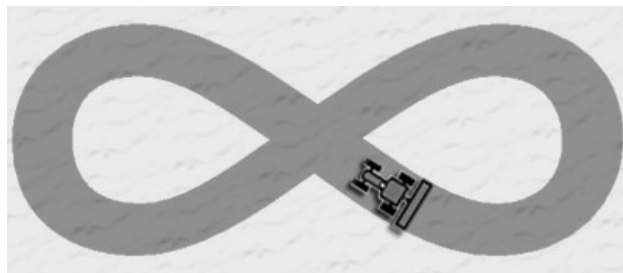
- Navigáljon a StarFire oldalakra.



PC26530—UN—16NOV18

- A—Info lap
B—Helyzet üzemmód

- Válassza ki az Infó lapot (A).
- Ellenőrizze, hogy a 3D helyzet üzemmód (B) SF1 jelet vagy jobbat hozott-e létre.



PC21419—UN—30JUL15

TCM optimalizálás vezetési mintázat

- Haladjon az erőgéppel a TCM optimalizálás vezetési mintázatot követve kétszer, hogy megtörténjen az IMU inicializálása.
- Fejezze be a TCM kalibrálást.
(További információkhoz lásd a billenéskompenzáló modul (TCM) kalibrálása c. részt.)

RW00482,0000729-35-05AUG25

A billenéskompenzáló modul (TCM) kalibrálása

MEGJEGYZÉS: StarFire 6000 integrált vevők gyárilag vannak kalibrálva. Ha egy szántóföldi kalibrálást kell végeznie, lásd a StarFire 6000 vevő kezelési utasítását.

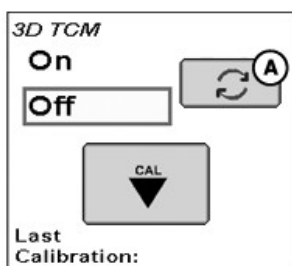
- Navigáljon a StarFire oldalakra.



Beállítás lap

PC26049—UN—27JUL18

- Válassza ki a Beállítás lapot.



PC19992—UN—04SEP14

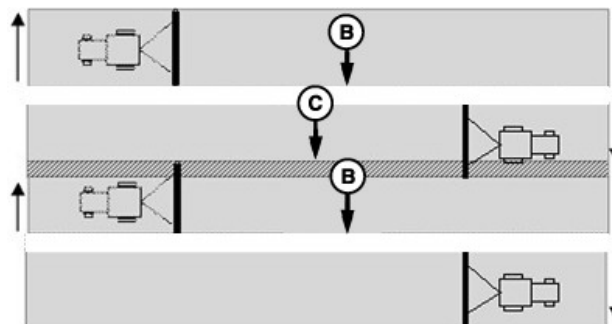
A—TCM átkapcsoló gomb

Válassza ki a TCM átkapcsoló gombot (A) a TCM BE- és KIKAPCSOLÁSÁHOZ. Amikor a TCM ki van kapcsolva, a StarFire jel nem kerül javításra a gép dinamikájához vagy az oldalirányú lejtőkhöz. A tápfeszültség ki- és bekapcsolása után a TCM alapértelmezetten BEKAPCSOLT állapotú lesz.

MEGJEGYZÉS: Az AutoTrac bekapcsolásához a TCM-nek bekapcsolva kell lennie.

Kalibrálja a TCM-et, hogy a vevő meghatározza a 0°-os szöget és a dőlési szöget.

A kalibrálás megkezdése előtt ellenőrizze, hogy a gép és a munkaeszköz jó üzemi állapotban van-e és készen áll-e a táblán végzendő munkára. A gépre fel kell rakni a pótsúlyt, és az abroncsokat megfelelően fel kell fújni. Kalibráláskor a munkaeszközt engedje le, a lehető legközelebb a munkahelyzethez.



PC19993—UN—03SEP14

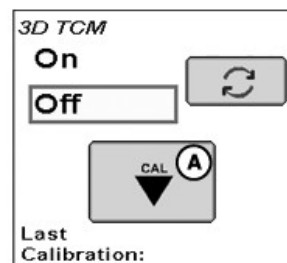
B—Kihagyás
C—Túlfedés

Kalibrálja a TCM-et minden esetben, amikor a vevő le-, majd vissza lett szerelve a gépre vagy ha a TCM géphez képesti szöge megváltozott. A TCM géphez képesti szögének megváltozása eltérést okozhat, és ez vezethet a menetenkénti használat során. Az eltérés oka lehet a StarFire rögzítőkeretének kismértékű eltolódása, a gép fülkéjének kismértékű eltolódása vagy a különböző abroncsnyomás a gép két oldalán.

Az eltolás megszüntetéséhez állítsa be a gépet és kalibrálja a TCM-et. Hajtson végig egy munkamenetet, forduljon meg, és hajtson végig ugyanazon a munkameneten ellenkező irányba. Ha a gép nem követi ugyanazt a munkamenetet, mérje meg az eltérés távolságát, és írja be a munkaeszköz eltolásba.

Az erőgép beállítása és a terepkompenzációs modul (TCM) kalibrálása

- Parkoljon a géppel egy szilárd, vízszintes felületre, és álljon meg teljesen (a fülke nem himbálódzik).
- Jelölje meg a gumibroncsok vagy hevederek helyét a talajon, és jegyezze meg a tengely helyét.



PC19994—UN—04SEP14

A—Kalibráció gomb

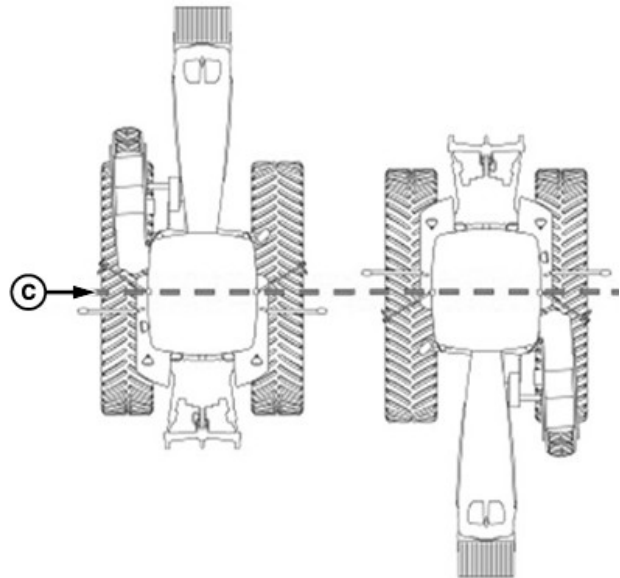
- Válassza ki a Kalibráció gombot (A).



PC22267—UN—14MAR16

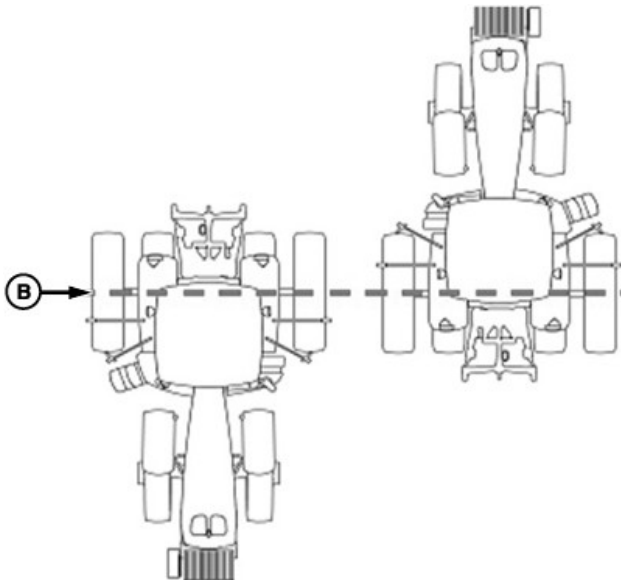
Elfogadás gomb

4. Válassza ki az Elfogadás gombot. Megjelenik a kalibrálási állapotsáv, ami a művelet végén eltűnik.
5. Forduljon meg a géppel 180°-kal, hogy az ellentétes irányba nézzen. Rögzített vagy terepkövető első híddal rendelkező járműnél ellenőrizze a gumiabroncsok megfelelő helyzetét és a gép teljesen álló állapotát (a fülke nem himbálódzik).



PC19996—UN—03SEP14

Rögzített tengelyű kerekes vagy hevederes gépek



PC19995—UN—03SEP14

Nem merev mellső híddal rendelkező erőgépek

B—Hátsó híd

- Nem merev első híddal rendelkező gépeknél, például mechanikus mellsőkerék-hajtás (MFWD), Independent-Link Suspension (ILS) vagy Triple-Link Suspension (TLS) esetén állítsa be a kerekeket, hogy a hátsó híd (B) a 2 pontos kalibráláskor ugyanarra a helyre kerüljön.

C—Gép forgáspont

- Rögzített tengelyű kerekes vagy hevederes gépeknél (hevederes traktorok, 47X0 és 49X0 sorozatú permetezőgépek, vagy 9000 és 9020 sorozatú kerekes traktorok) úgy állítsa be a kerekeket vagy hevedereket, hogy a gép forgáspontja (C) ugyanarra a helyre kerüljön, amikor bármelyik irányba néz.
6. Válassza ki az Elfogadás gombot. A kalibrálási állapot sáv kijelzésre, majd kiszerelésre kerül, amikor a kalibráció befejeződött.
 7. Válassza ki az elfogadás gombot a beállítás laphoz való visszatéréshez. Ha a kalibráció sikertelen, kalibrálja újra a TCM-et.

RW00482,000072A-35-05AUG25

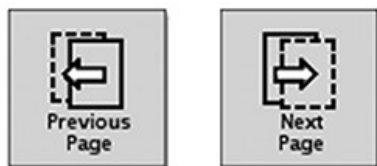
Beállítás – UCC2 alkalmazásvezérlő

Beállítás varázsló áttekintés

Ebben a kézikönyvben a beállítás varázsló általános áttekintést ad az iGrade™-ről és a távolsági menetről. Az UCC2 alkalmazásvezérlő egyszerre több funkciót tud vezérelni. Például a John Deere aktív munkaeszköz irányítás és a iGrade™ használható különböző munkaeszközöknél. Az aktív munkaeszköz-irányítással rendelkező iGrade™ használható a rossz teljesítményű munkaeszközökön a barázda gradiensek fenntartásához. Ez a módszer segíti a barázda vízelvezetését, miközben az ágy felső talajrétegét érintetlenül hagyja.

(További információkhoz lásd a John Deere aktív munkaeszköz irányítást és az Eke kormányzás kezelési utasítást.)

Több alkalmazási funkció elérhető több funkció kijelölésével és beállításával.



PC26051—UN—13SEP18

Előző oldal és következő oldal gombok

A beállítás varázsló végigvezeti a kezelőt a kiválasztott opciókon alapuló lépések sorozatán. Válassza ki az előző oldal és a következő oldal gombokat a beállítás varázslóban való navigáláshoz.



PC26386—UN—11OCT18

Súgó funkcióbillentyű

A kezelési utasításon kívül a kezelő kiválaszthatja a Súgó billentyűt a lépéssel kapcsolatos további információkért.

A beállítás varázsló indításához:

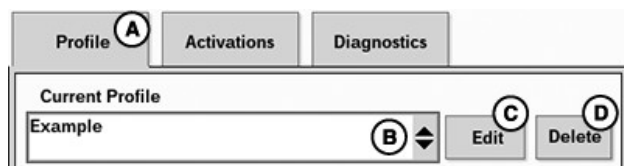
1. Navigáljon az alkalmazás vezérlő oldalaira.



PC26352—UN—05OCT18

Vezérlő beállítás funkcióbillentyű

2. Válassza ki a vezérlő beállítás billentyűt.



PC26053—UN—16OCT18

- A—Profil fül
- B—Aktuális profil legördülő menü
- C—Szerkesztés gomb
- D—Törlés gomb

3. Válassza ki a profil fület (A).
4. Válasszon egy profilt az aktuális profil legördülő menüből (B).
 - Válassza ki az < Új profil hozzáadását > egy profil létrehozásához.
 - Válasszon ki egy meglévő profilt a szerkesztéshez.

MEGJEGYZÉS: Egy profil beállítása után több elem kerül kitöltésre a profil fülön. Minden egyes elem lehetővé teszi az egyes beállítások módosítását a beállítás varázsló lejtetése nélkül.

5. Válassza ki a Szerkesztés gombot (C).

MEGJEGYZÉS: A törlés gomb (D) csak akkor jelenik meg, ha egy meglévő profil van kiválasztva.

6. Válassza ki a feladathoz szükséges funkciókat.

RW00482,00008AE-35-30APR19

Soros portok

Válassza ki: Vezérlőegység beállítás érintőgomb > Profil lap > Soros portok szerkesztése gomb > Soros port 1 vagy 2 Szerkesztés gomb.

A külső féltől származó szoftver soros kapcsolaton és működésspecifikus üzenetprotokollokon keresztül kapcsolódni tud az alkalmazás vezérlőegységéhez. Ellenőrizze, hogy a bitsebesség megegyezik a harmadik féltől származó eszköz által követelt bitsebességgel. Ha a külső féltől származó szoftver GPS-információt igényel, engedélyezze az Amerikai Tengerészeti Elektronikai Szövetség (NMEA) üzenetküldést, és válassza ki az NMEA-üzenet típusát és sebességét.

PC26071—UN—22MAY19

- A—Bitsebesség legördülő menü
 B—Legördülő menü által használva
 C—NMEA engedélyezése jelölőnégyzet
 D—NMEA-üzenet típusa legördülő menü
 E—NMEA-sebesség legördülő menü

- Válassza ki a bitsebességet a legördülő menüből (A).
- Válassza ki a soros portot használó eszközt a legördülő menüből (B).
- Az NMEA-üzenetküldés engedélyezéséhez jelölje be a jelölőnégyzetet (C).
 - Válassza ki az NMEA-üzenet típusát a legördülő menüből (D).
 - GGA
 - GGA, GSA
 - GGA, GSA, VTG
 - GGA, GSA, RMC
 - NMEA összes
 - Válassza ki az NMEA-sebességet a legördülő menüből (E).

RW00482,00009C7-35-14APR20

Futtatás lap beállítása

PC27910—UN—14APR20

Alkalmazás vezérlőegység modul példák

A—Emelőoszlopok

MEGJEGYZÉS: A magasság oszlopok (A) a magassági hibákat jelzik. A függőleges érzékenység (egy adott hiba mennyit mozgatja az oszlop ábrát) alkalmazásonként eltérő, és nem jelenít meg skálákat az oszlopok mellett.

Egy UCC2 alkalmazásvezérlő profil beállítása után egy futtatás oldal konfigurálható az UCC2 alkalmazásvezérlő információinak és funkcióinak megjelenítéséhez.

A futtatás oldal beállításához használja az Elrendezés kezelő alkalmazást, és válasszon ki egy UCC2 alkalmazásvezérlő modult.

(A futtatás oldalak beállításához lásd a kijelző kezelési utasítását.)

RW00482,00009C8-35-28APR20

Beállítás—iGrade™

GPS eltolások

Válassza ki a Vezérlőegység beállítás érintőgomb > Profil lap > GPS eltolások szerkesztése gombot.

The screenshot shows the 'GPS Offsets' screen. At the top, it says 'GPS Offsets'. Below that, there are two sections: 'Machine GPS Receiver' and 'Implement 1 GPS'. Each section has fields for 'Lateral Offset', 'Height', and 'Inline Offset' (for the implement). The 'Machine GPS Receiver' section has 'Lateral Offset: 0.0 (in)' and 'Height: 0.0 (in)'. The 'Implement 1 GPS' section has 'Work Point: 0.0 (in)', 'Lateral Offset: 0.0 (in)', 'Height: 0.0 (in)', and 'Inline Offset: 0.0 (in)'. There are 'Edit' buttons next to each section, and a 'Return' button at the bottom right.

PC27914—UN—15APR20

A—Szerkesztés gomb

MEGJEGYZÉS: Győződjön meg róla, hogy az Alkalmazás vezérlőegységbe, StarFire™ vevőbe és Berendezés beállítása alkalmazásokba megadott eltolási értékek egyeznek.

A GPS eltolások oldal automatikusan kitöltődik az észlelt StarFire™ vevőkkel. A iGrade™ számára egy munkaeszköz StarFire™ vevő szükséges, hogy a varázslóban megjelenjen a következő oldal gomb. Legfeljebb három munkaeszköz vevő tölthető ki. A max. vágáshoz gép GPS vevő szükséges. A GPS eltolások konfigurálásához válassza ki a megfelelő vevő Szerkesztés gombját (A).

Gép GPS vevő eltolások

The diagram shows a tractor with a GPS receiver. It illustrates the 'Machine GPS Receiver Offsets' screen. The screen displays 'Serial Number: 262143' and 'Machine Dimensions'. Under 'GPS Offsets', there are two sections: '1 - Lateral Offset: 0.0 (in) Center (in)' and '2 - Height: 10.1 (in)'. There are 'Edit' buttons next to each section, and a 'Return' button at the bottom right. A note says: 'NOTE: Offsets configured here, on receiver VT, and John Deere Display should match.'

PC26067—UN—15NOV18

A—Oldalirányú eltolás beviteli mező

B—Magasság beviteli mező

1. Írja be az oldalirányú eltolást a beviteli mezőbe (A).
2. Írja be a magasságot a beviteli mezőbe (B).

Munkagép GPS vevő eltolások

The diagram shows a combine harvester with a GPS receiver. It illustrates the 'Implement GPS Receiver Offsets' screen. The screen displays 'Implement 1 GPS' and 'Serial Number: 1'. Under 'GPS Offsets', there are three sections: '1 - Lateral Offset: 0.0 (in) Center (in)', '2 - Inline Offset: 24.0 (in)', and '3 - Height: 100.0 (in)'. There are 'Edit' buttons next to each section, and a 'Return' button at the bottom right.

PC28323—UN—20NOV20

A—Oldalirányú eltolás beviteli mező

B—Hosszirányú eltolás beviteli mező

C—Magasság beviteli mező

1. Írja be az oldalirányú eltolást a beviteli mezőbe (A).

MEGJEGYZÉS: A hosszirányú eltolás a munkaeszköz tengelye és a vevő közötti vízszintes távolság. A pozitív érték közelebb van a traktorhoz, a negatív pedig távolabb a traktortól.

- Írja be a hosszirányú eltolást a beviteli mezőbe (B).
- Adja meg a magasságot a beviteli mezőben (C).

RW00482,0000AA3-35-25NOV20

SCV konfiguráció

Válassza ki: Vezérlő beállítás érintőgomb, profil fül, SCV szerkesztés gombot, majd az SCV konfiguráció szerkesztése gombot.

PC27069—UN—01MAY19

- A—Magassági szelep legördülő menü
 B—Szelepinterfész legördülő menü
 C—Döntőszelep legördülő menü
 D—Szelepinterfész legördülő menü
 E—Magasságkalibráció gomb
 F—Keresztmeredekség engedélyezése jelölőnégyzet
 G—Döntéskalibráció gomb
 H—Vezérlés érzékenységeinek szerkesztése gomb

A legördülő menükből (A — D) elérhető opciók a CAN és a hardver jel érzékelés alapján tölthetők fel. Konfigurálás előtt győződjön meg róla, hogy az UCC2 alkalmazásvezérlő csatlakoztatva van a CAN-adatcsatornához, és hogy az összes bemeneti és kimeneti jel csatlakozik.

- Válasszon egy magassági szelepet a legördülő menüből.
- Válassza ki a szelep csatolót a legördülő menüből.
 - Külső kihelyezett tömb (SCV) és külső SCV kapcsoló
 - Kompatibilis a nem John Deere, 60 sorozatú és régebbi, 5XXX, 6X00, 6X10, 6X30, 7X00, 7X10, 7X20 és kis alvázú 7X30 traktorokkal.
 - John Deere Legacy
 - Kompatibilis a 8X00, 8X10, 8X20, 9X00, 9X10 és 9X20 traktorokkal.

- Csak SCV 1-et vagy 3-at használ.
- Az UCC2 alkalmazásvezérlő vezetékkötegének a traktorfülke hátulján csatlakoztatva kell lennie az opcionális csatlakozóhoz.
- John Deere saját kihelyezett tömb
 - Kompatibilis a 7X30, 8X30, U8, 9X30, 6R végleges Tier 4 (FT4), 7R, 8R, 8RT, 8RX, 9R, 9RT és 9RX traktorokkal.
 - A háromszoros terelőkombinációk támogatottak ezeken a platformokon.
 - Bármilyen SCV használható.
 - Ne csatlakoztassa az UCC2 alkalmazásvezérlő vezetékköteget a traktorfülke hátulján az áthidaló csatlakozóhoz.
 - Ha egy kihelyezett tömb egy többfunkciós vezérlőkarhoz van hozzárendelve, akkor az nem vezérelhető a JD Prop vezérléssel.

ISO SCV

- Kompatibilis a 6R, 6M (ha fel van szerelve opcionális elektromos SCV-kkel), 7R, 8R, 8RT, 8RX, 9R, 9RT és 9RX traktorokkal.
- Bármilyen SCV használható.
- Ne csatlakoztassa az UCC2 alkalmazásvezérlő vezetékköteget a traktorfülke hátulján az áthidaló csatlakozóhoz.

- Válassza ki a Magasságkalibráció gombot (E), és kalibrálja a kihelyezett tömböt (SCV).

(További információkhoz lásd a manuális SCV kalibrációját.)

- Ha a talajgyalu működőképes, válassza ki a kereszt lejtés engedélyezése jelölőnégyzetet (F).

- Válassza ki a görgős szelepet a legördülő menüből.
- Válassza ki a szelepinterfészt a legördülő menüből.
- Válassza ki a döntőszelep kalibrálás gombot (G) és kalibrálja az SCV-t.

(További információkért lásd az SCV kézi kalibrációját.)

- Válassza ki a vezérlés érzékenység szerkesztés gombot (H) és állítsa be az érzékenységi beállításokat.

(További információkhoz lásd a Vezérlési érzékenység szerkesztése című részt.)

RW00482,0000AA2-35-13DEC21

Manuális SCV kalibráció

⚠ VIGYÁZAT: A komoly sérülések elkerüléséhez tartson mindenkit távol a berendezéstől. A folyamathoz a géppel előre kell haladni. A munkagép mozog a kalibráció során. A kalibrálás elvégzése előtt olvassa el és kövesse a Biztonság c. fejezet A munkaeszköz automatizáló rendszerek biztonságos használata részben foglaltakat.

Az SCV küszöb beállítás az UCC2 alkalmazásvezérlő kalibrálására használható, a terelő mozgatása előtt szükséges minimális hidraulikus vezérlőegység jel meghatározására. SCV küszöb kalibrálása nélkül a terelő az egyik irányba sokkal gyorsabban mozoghat, alul-, illetve felülkompenzálhat, vagy nem az elvártak szerint teljesít a hidraulika korlátozásai miatt.

Kalibrálja, ha:

- Új profil jön létre.
- A kitolás és a behúzás érték is 5 vagy 250 (gyári alapértékek).
- Az értékek egy másik erőgépről lettek átmásolva.
- A hidraulika tömlő elvezetése a SCV-k között változik.
- Hidraulikus részegység javításokat kell elvégezni a gépen vagy a munkaeszközön.
- Beállította a kiegyenlítő szelepet.
- Módosította a hidraulika átfolyását.

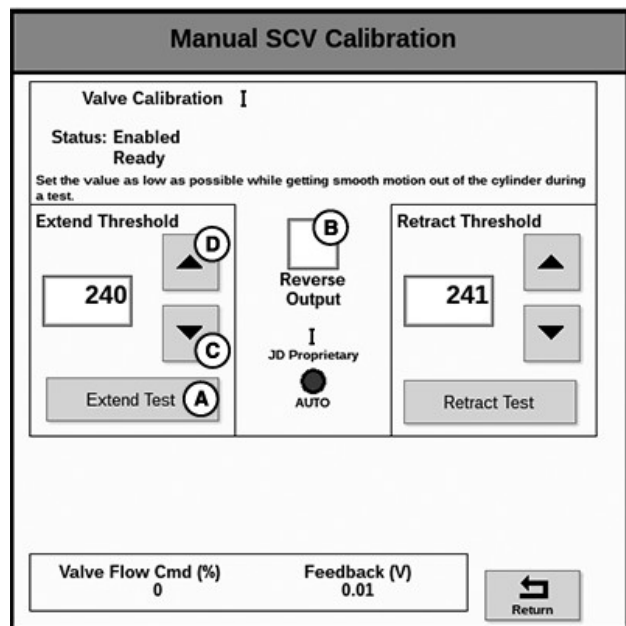
MEGJEGYZÉS: A kalibrálás előtt ellenőrizze, hogy a hidraulikaolaj üzemi hőmérsékleten van.

Manuális SCV kalibráció

Válassza ki: Vezérlőegység beállítás érintőgomb > Rprofil fül > SCV szerkesztés gomb > SCV konfiguráció szerkesztése gomb > Kalibrálása gomb.

1. Állítsa a kiválasztott SCV-t automatikus üzemmódba.
2. Állítsa az SCV-t kitolt reteszelt helyzetbe, ne hagyja úszó állásban.
3. Haladjon a géppel előre 0,7 km/h (0.45 mph) fölötti sebességgel. Ne kapcsolja be a AutoTrac™ egységet.

(Lásd az SCV sebességekvetelményeket a gép kezelési utasításában.)



PC27005—UN—10JUN19

- A—Kitolás tesztgomb
B—Fordított kimenet jelölőnégyzet
C—Csökkentés gomb
D—Növelés gomb

4. Válassza ki a Kitolás teszt gombot (A).

MEGJEGYZÉS: Ha a munkaeszköz a tervezett ellentétes irányban mozog, jelölje be a Kimenet megcserélése jelölőnégyzetet (B) a hidraulikatömlő pozícióinak váltása helyett.

5. Válassza ki a Csökkentés gombot (C), amíg a terelő nem mozdul.
6. Válassza ki a növelés gombot (D), amíg a talajgyalu a lehető leglassabban mozog, miközben fenntartja a folyamatos mozgást.

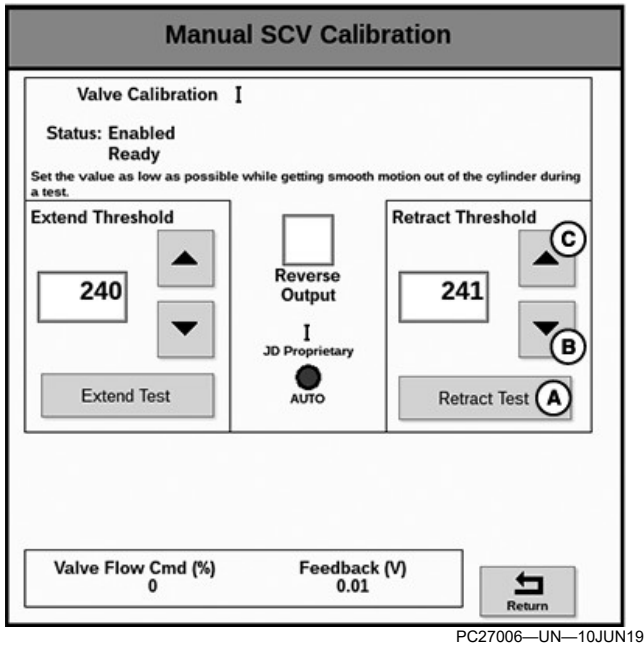
MEGJEGYZÉS: Ha a teszt során a munkaeszköz kormányzás munkahengere eléri a minimális vagy a maximális löketet, a munkahengert állítsa újra pozícióba.



Teszt leállítása gomb

PC26416—UN—22OCT18

7. Válassza ki a teszt leállítása gombot.



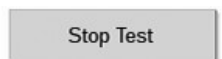
A—Visszahúzás tesztgomb

B—Csökkentés gomb

C—Növelés gomb

8. Válassza ki a visszahúzás teszt gombot (A).
9. Válassza ki a Csökkentés gombot (C), amíg a terelő nem mozdul.
10. Válassza a Növelés gombot (C), amíg a terelő az erőgép folyamatos mozgása mellett a lehető leghatékabban mozog.

MEGJEGYZÉS: Ha a teszt során a munkaeszköz kormányzás munkahengere eléri a minimális vagy a maximális löketet, a munkahengert állítsa újra pozícióba.

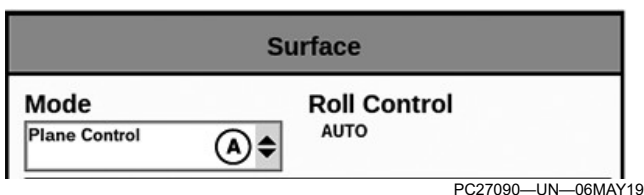


Teszt leállítása gomb

11. Válassza ki a teszt leállítása gombot.

Felület

Válassza ki a iGrade™ funkcióbillentyű > beállítás lap > felület szerkesztése gombot.



A—Vezérlés üzemmód legördülő menü

Válasszon egy vezérlési üzemmódot a legördülő menüből (A).

- A **sík vezérlés** létrehozza és automatikusan vezérli a talajgyalut egy lejtős vagy kettős lejtős sík eltakarításához. A Sík kalkulátor a rögzített szintmagasságadatok alapján létre tudja hozni a legjobban illeszkedő síkot. A legjobb illesztésű sík kiszámítja a sík kialakítását a legkevesebb mennyiségű anyaggal, melyet el kell mozdítani (levágnák és feltölteni).
- A **Távvezérlés** egy másik forrásból fogadja a szintmagassági adatparancsokat egy kívánt sík vagy árok kialakításához. A távvezérlés automatikusan vezérli a penge magasságát egy sík vagy árok számított magasságára egy Surface Water Pro™ PluszT3RRA Cutta™ vagy más gyártó szoftvere segítségével.
- A **Lejtővezérlés** egy kívánt lejtést hoz létre az aktuálisan megtett távolság, és nem a lineáris távolság alapján. A lejtővezérlés nem irányfüggő, általában földutak vagy egyszerű árkok készítéséhez használatos. A rendszer automatikusan kitölti vagy megvágná a felfelé vagy lefelé irányú üzemelés során.

(A vezérlési móddal kapcsolatos további információkért lásd a rendszer áttekintés — iGrade™.)

Síkvezérlés

Single A		Dual B	
Slope		Slope 1	
0.4200 (%)		0.4200 (%)	
Direction		Direction	
180.0000 (deg)		180.0000 (deg)	
Plane Origin Point		Slope 2	
Lat.: 37.2343323 (deg)		Slope	
Long.: -115.806663 (deg)		0.0370 (%)	
Altitude: 3,573 (ft)		Direction	
		265.6000 (deg)	
		Plane Origin Point	
		Lat.: 37.2343323 (deg)	
		Long.: -115.806663 (deg)	
		Altitude: 3,573 (ft)	

A—Egyszeres lejtésű sík

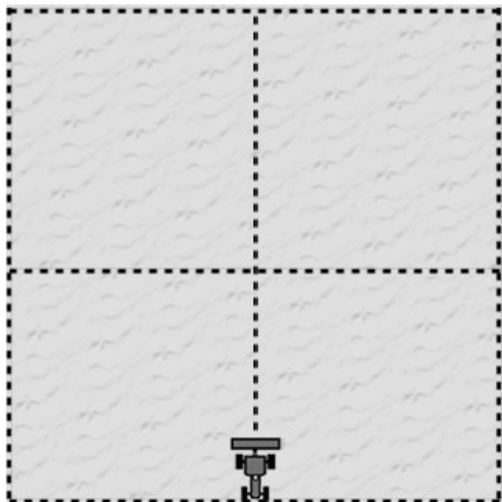
B—Kettős lejtős sík

Határozza meg a síkot egyszeres (A) vagy kettős (B) lejtős síkként. Határozza meg a síkokat a sík kalkulátorral, vagy kézzel írja be a lejtést és az irányt.

Sík vezérlés — sík kalkulátor

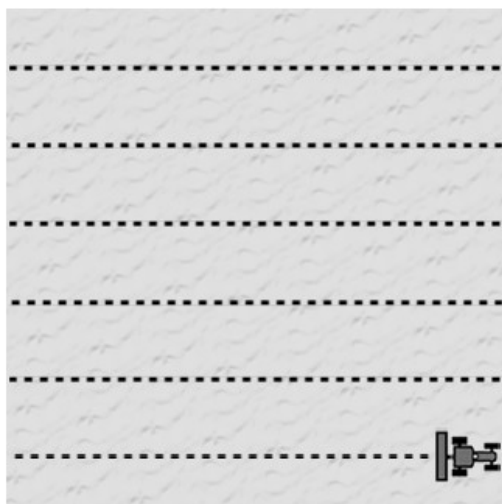
Egy felület kiszámításához a sík kalkulátorhoz a kezelőnek át kell haladnia a terület egy részén, és össze kell gyűjteni a felmérési adat pontokat. Az adatpontok az 1. munkaeszköz globális helymeghatározó rendszer (GPS) vevőről kerülnek

gyűjtésre. Tartsa fenn a valós idejű kinematika (RTK) jelet, miközben összegyűjti az adatpontokat.



PC27092—UN—07MAY19

Minimum



PC21064—UN—06APR15

Legjobb eredmények

Ahogy több adatpont gyűlik össze, az eredmények pontossága nő. Legalább a kerületet és az X mintázatot a középponton át kell vizsgálni. A legjobb eredmény érdekében végezzen el egy alapos felmérést az egyenes nyomvonalak beállításához a táblán. A felméréndő táblától függően hozzon létre követési vonalakat a következő nyomtávval.

- Jelentős szintmagasság-változással és meredekséggel rendelkező táblánál 7,5–15 m (25–50 ft.) nyomtáv javasolt.
- A laposabb táblánál 15 m (50 Ft) nyomtáv javasolt.
- A lapos vagy precíziósan szintezett talajnál 15–30 m (50–100 ft.) nyomtáv javasolt. Ne lépje túl a 50 m-es (164 Ft) nyomvonal térközt a földmérési célokra.

Plane Calculator

PC27093—UN—07MAY19

Sík kalkulátor gomb

1. Válassza ki a Sík kalkulátor gombot.
2. Emelje fel a talajgyalu pengét a legmagasabb helyzetbe.

Start

PC27094—UN—07MAY19

Indítás gomb

3. Az adatpontok összegyűjtésének elkezdéséhez válassza ki a Start gombot.
4. Haladjon végig a kívánt területen, és gyűjtse össze az adatpontokat.

Pause

PC27095—UN—07MAY19

Szünet gomb

Resume

PC27096—UN—07MAY19

Folytatás gomb

5. Válassza ki a Szünet gombot, amikor a kívánt területen kívülre utazik. Válassza ki a folytatás gombot, amikor újra beírja a kívánt területet.

Survey Data Points: 1947 ← A

Calculate Plane B

Pause

PC27102—UN—07MAY19

A—Felmérési adatpontok
B—Síkszámítás gomb

6. Miután az 50 felmérési adatpontot (A) összegyűjtötte, a sík számítás gomb (B) kiválasztható. Válassza ki a gombot, ha a felmérés befejeződött.

Plane Calculator

Calculated Plane:

Results	Origin Point
Slope 0.4200 (%)	Lat.: 37.2343323 (deg)
Direction 180.0000 (deg)	Long.: -115.806663 (deg)
	Altitude: 3,573 (ft)

Save To: Plane 1 (A)

Save (B)

Return

PC27103—UN—07MAY19

Manual Entry

Edit slope details in either single or dual slope view.

Single (A) Dual

Slope 0.1803 (C) (%) Direction 236.3099 (D) (deg)

Plane Origin Point

Lat.: 41.4895636 (deg)
Long.: -90.4927117 (deg)
Altitude: 0.00 (ft)

Edit Origin Point (G)

Return

PC27112—UN—05JUN19

A—Mentés: Legördülő menü
B—Mentés gomb

- Válasszon egy síkot a legördülő menüből (A).
- Válassza ki a Mentés gombot (B).

Sík vezérlés — kézi bevitel

Az irány a True North-hoz viszonyítva. A negatív lejtés százalékos értékei alacsonyabb magasságra csökkennek a kezdőponthoz viszonyítva (lejtő). A pozitív lejtés százalékos értékei nagyobb magasságra emelkednek a kezdőponthoz viszonyítva (emelkedő). A lejtés százalékos értéke nem egyenlő lejtő fokban megadott szögével (például 8,75%-os lejtés = 5°).

- Lejtés (%) = függőleges távolság/vízszintes távolság X 100
- Lejtés (%) = (tangens [lejtés fokban]) X 100

A kezdőpont egy hivatkozási pont a kívánt sík abszolút magasságában. A kezdőpont arra szolgál, hogy összehasonlítsa az abszolút magasságot a (z) iGrade™ által kalkulált magassággal. Ha több rendszert használ, minden rendszernek ugyanazt a kezdőpontot kell használnia. A globális helymeghatározó rendszer (GPS) eltolásokat az egyes rendszerekhez megfelelően be kell írni.

(További információhoz lásd a kezdőpontot.)



Kézi bevitel gomb

PC27111—UN—08MAY19

- Válassza ki a kézi bevitel gombot.

Manual Entry

Edit slope details in either single or dual slope view.

Single Dual (B)

Slope 1
Slope 0.1000 (C) (%) Direction 180.0000 (D) (deg)

Slope 2
Slope 0.1500 (E) (%) Direction 270.0000 (F) (deg)

Plane Origin Point

Lat.: 41.4895636 (deg)
Long.: -90.4927117 (deg)
Altitude: 0.00 (ft)

Edit Origin Point (G)

Return

PC27113—UN—05JUN19

A—Egyszeres fül
B—Dupla fül
C—1. lejtés beviteli mező
D—1-es irány beviteli mező
E—2. lejtés beviteli mező
F—2-es irány beviteli mező
G—Kezdőpont szerkesztése gomb

- Válassza ki az egyszeres fület (A) vagy a dupla fület (B).

MEGJEGYZÉS: Győződjön meg róla, hogy az 1-es munkaeszköz GPS vevő az RTK jelet használja.

- Helyezze a gépet a kívánt lejtő irányába a talajgyalu pengéjével közvetlenül a kezdőpontnál.
- Írja be a lejtést a beviteli mezőbe (C).

5. Írja be az irányt a beviteli mezőbe (D).

MEGJEGYZÉS: A legjobb kettős lejtős eredményhez használjon egy második lejtést, amely 90° (merőleges) az első lejtőre.

6. Ha kettős lejtőbe lép:
- Adja meg a lejtést a beviteli mezőbe (E).
 - Írja be az irányt a beviteli mezőbe (F).
7. Válassza ki a kezdőpont szerkesztése gombot (G).
8. Amikor először állít be egy kezdőpontot, azonosítsa be a helyet zászlókkal vagy jelölőkkel, hogy a talajgyalu visszatérjen a rendszer érvényesítéséhez és a sík kezdőpont visszaállításához szükség szerint a működés során.

PC27115—UN—09MAY19

A—Kezdőpont gomb

9. Válassza ki a kezdőpont beállítása gombot (A).

Kezdőpont

PC28564—UN—19NOV21

A kezdőpont beállítható az aktuális helyre (A), előre (B) és hátra (C) tolható az Kezdőpont futási oldal átfedés segítségével.

Távvezérlés

PC27116—UN—09MAY19

A—Kapcsolat legördülő menü

B—Soros port hozzárendelése legördülő menü

C—Soros port beállítógomb

1. Válassza ki a csatlakozás típusát a legördülő menüből (A).

MEGJEGYZÉS: Egyes csatlakozási típusoknál nincs szükség soros port hozzárendelésre vagy soros port beállításra.

2. Válasszon egy soros port hozzárendelést a legördülő menüből (B).

3. Válassza ki a soros port beállítása gombot (C) és hajtja végre a soros port beállítását.

(További információért lásd a soros portokat.)

Lejtővezérlés

Határozza meg a lejtést a lejtő kézi bevitelével vagy a lejtés kalkulátor használatával.

Lejtővezérlés — kézi bevitel

A negatív lejtés százalékos értékei alacsonyabb magasságra csökkennek a kezdőponthoz viszonyítva (lejtő). A pozitív lejtés százalékos értékei nagyobb magasságra emelkednek a kezdőponthoz viszonyítva (emelkedő). A lejtés százalékos értéke nem egyenlő lejtő fokban megadott szögével (például 8,75%-os lejtés = 5 °).

- Lejtés (%) = függőleges távolság/vízszintes távolság X 100
- Lejtés (%) = (tangens [lejtés fokban]) X 100

1. Helyezze a gépet a kívánt lejtő irányába a talajgyalu pengéjével közvetlenül a kezdőpontnál.

MEGJEGYZÉS: Győződjön meg róla, hogy az 1-es munkaeszköz GPS vevő az RTK jelet használja.

2. Azonosítsa be az kezdőpontot a zászlókkal vagy a jelölőkkel, hogy a talajgyalu visszatérjen a rendszer validálásához és a sík kezdőpont visszaállításához szükség szerint a működés során.

állítva, írjon be egy henger beállítási pontot a beviteli mezőbe (B).

Lejtővezérlés — lejtés kalkulátor

A lejtés kalkulátorhoz legalább 30,5 m (100 Ft) útvonal szükséges. Ha a kívánt útvonal kisebb, mint 30,5 m (100 Ft), kézzel adja meg a lejtőt. Az adatpontok a munkaeszköz 1 GPS vevőről kerülnek gyűjtésre. Az RTK jel szükséges az adatpontok összegyűjtéséhez.



PC27119—UN—10MAY19

Lejtés kalkulátor gomb

- Válassza ki a lejtés kalkulátor gombot.
- Helyezze a gépet a kívánt lejtő irányába a talajgyalu pengéjével közvetlenül a kezdőpontnál.

MEGJEGYZÉS: Győződjön meg róla, hogy az 1-es munkaeszköz GPS vevő az RTK jelet használja.

3. Azonosítsa be az kezdőpontot a zászlókkal vagy a jelölőkkel, hogy a talajgyalu visszatérjen a rendszer validálásához és a sík kezdőpont visszaállításához szükség szerint a működés során.

4. Emelje fel a talajgyalu pengét a legmagasabb helyzetbe.



PC27094—UN—07MAY19

Indítás gomb

5. Az adatpontok összegyűjtésének elkezdéséhez válassza ki a Start gombot.

6. Haladjon a kívánt útvonalon és gyűjtse össze az adatpontokat.



PC27095—UN—07MAY19

Szünet gomb



PC27096—UN—07MAY19

Folytatás gomb

7. Válassza ki a szünet gombot és a folytatás gombot, ha szükséges.

PC27118—UN—10MAY19

A—Lejtés beviteli mező

B—Döntésbeállítási pont beviteli mező

3. Írja be a lejtést a beviteli mezőbe (A).

4. Ha a kereszt lejtés engedélyezve van és be van

Grade Calculator

3) Continue driving the desired path to the destination.
4) Pause and resume as needed.
5) Once 20 or more points are collected, the grade can be calculated.

Survey Data Points	105	A
Calculated Grade	7.7497 (%)	
Survey Length	551.45 ft	
Max Elevation Change		
Cut	33.69 ft	
Fill	50.80 ft	

B

PC27117—UN—10MAY19

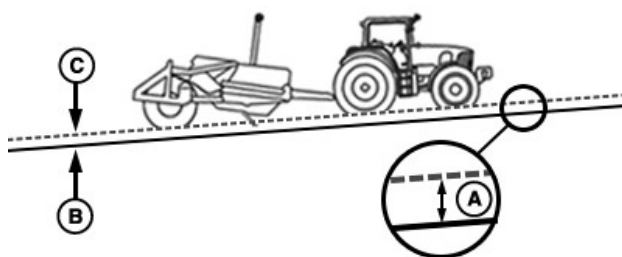
A—Felmérési adatpontok
B—Lejtés mentése gomb

8. Miután 20 felmérési adatpontot (A) gyűjtött be, a "Lejtés mentése" gomb (B) választható ki. Válassza ki a gombot, ha a felmérés befejeződött.

RW00482,00008C0-35-12NOV21

Emelkedés eltolás

Válassza ki a iGrade™ érintőgomb > Beállítás lap > Emelés szerkesztése gombot.



PC27915—UN—15APR20

A—Emelkedés eltolás
B—Tervezett sík (nulla hiba)
C—Eltolási sík

Az Emelkedés eltolás (A) a sík (B) és az eltolási sík (C) közötti teljes függőleges távolság. A terelő vágóéle az emelkedés eltolás minden egyes módosításakor módosul. Ahogy a sík szintemelkedése eltolódik, a terelő vágóéle az eltolás gomb minden egyes megnyomásakor módosul. Több talajgyalu alkalmazásnál ugyanaz az eltolási lépés érték kerül alkalmazásra az összes talajgyalura.

1. Helyezze a gépet a kívánt lejtő irányába a talajgyalu pengéjével közvetlenül a kezdőpontnál.

Az iGrade a Deere & Company márkaneve

MEGJEGYZÉS: Győződjön meg róla, hogy az 1-es munkaeszköz GPS vevő az RTK jelet használja.

2. Azonosítsa be az kezdőpontot a zászlókkal vagy a jelölőkkel, hogy a talajgyalu visszatérjen a rendszer validálásához és a sík kezdőpont visszaállításához szükség szerint a működés során.

Elevation Offset

Elevation Offset
0.00 (ft) **E**

Adjustment Step Size
0.08 (ft) **B**

C
 D

Elevation Error
0.00 (ft)
→ 0 Error **A**

Select to set offset to current position of scraper.

PC27918—UN—16APR20

A—Zéró hiba beállítása gomb
B—Beállítás lépésméret beviteli mező
C—Növelés gomb
D—Csökkentés gomb
E—Emelkedés eltolás beviteli mező

3. A tervezett síknak az aktuális 1. terelő vágóél emelkedéshez való beállításához válassza a Nulla hiba beállítása gombot (A). Ez nullára állítja vissza az emelkedés eltolást.
4. Írja be a beállítás lépésméretet a beviteli mezőbe (B). Valahányszor a növelés (C) vagy csökkentés (D) gomb kiválasztásra kerül, a beviteli mezőben (E) megjelenő emelési eltolás értéke a beírt lépés mérettel állítódik be.

RW00482,00009CC-35-16APR20

Vezérlés érzékenység szerkesztése

Nyomja meg iGrade™ érintőgomb > Kalibrációk lap > Vezérlési érzékenység gombot.

Edit Control Sensitivity

Implement 1 (A)

D Elevation Control Sensitivity

1000 (B) (C)

E Roll Control Sensitivity

20 (B) (C)

95% Control Performance

	Error	Pass Time
Current Pass	26.22 in 0.0 deg	1987 sec
Last Pass	0.00 in 0.0 deg	744 sec

Return

PC27916—UN—15APR20

A—Munkaeszköz kiválasztása legördülő menü

B—Csökkentés gomb

C—Növelés gomb

D—Emelkedés vezérlési érzékenység

E—Döntés vezérlési érzékenység

Ha a (z) iGrade™ a penge magasságát vagy a görgőt rosszul vezérli, ellenőrizze a következőket:

- Minden kihelyezett vezérlő szelep (SCV) küszöbértéke pontosan lett kalibrálva.
- A SCV áramlás mértéke beállítása helyes.
- A kiegyenlítő szelep (ha van) megfelelően fel van szerelve és be van állítva.
- A vezérlés érzékenységi beállítások megfelelően vannak beállítva.

A vezérlés érzékenységi beállításához:

1. Válassza ki a munkaeszközt a legördülő menüből (A).
2. Válassza ki a csökkentés (B) vagy növelés (C) gombot.

A magasság vezérlés érzékenysége (D) állítja be azt az agresszivitást, amellyel a hidraulika függőleges hiba esetén beállítást végez. Ha a munkaeszköz a mosó tábla megjelenését elhagyja, csökkentse az értéket.

A görgő vezérlés érzékenysége (E) állítja be azt az agresszivitást, amellyel a Hidraulika a görgő (kereszt lejtés) hibáját szabályozza. Ha a munkaeszköz úgy tűnik, hogy agresszíven leng balra és jobbra, csökkentse az értéket.

RW00482,00009CD-35-16APR20

Terheléskorlátozás

MEGJEGYZÉS: A terhelés korlátozás nem kompatibilis a Chrysler Collision Detection (CCD) traktorokkal.

Válassza ki: iGrade™ érintőgomb > Beállítás lap > Terhelés korlátozás szerkesztése gomb.

A kezelő beállíthatja a küszöbértékeket a terhelés korlátozási opciók bármelyikére, mindegyikére vagy egyikére sem. A terhelési határértékeket állítsa be, ha a feltételek a gép vagy a talajgyalu beszorulását okozhatják. Ha a maximális vágási vagy terhelési határérték van beállítva, a talajgyalu magassága automatikusan beállításra kerül. A kerécsúszás használatához StarFire™ vevő szükséges a gépen.

A motor terhelése figyeli a motor terhelését (nyomaték) a CAN adatcsatornán. Ahogy a motor terhelése megközelíti a maximális értéket, az Alkalmazás vezérlő a hidraulikát vezérli a talajgyalu penge emelésére, hogy csökkentse a rendszer terhelését. Amikor a motor terhelése alacsony, az Alkalmazás vezérlő a hidraulikát vezérli, hogy leengedje a talajgyalu pengét az előző magasságra.

A motor fordulatszám figyeli a motor fordulatszámát (f/p) a CAN adatcsatornán. Ahogy a motor fordulatszáma közelíti a minimális értéket, az Alkalmazásvezérlő vezérli a hidraulikát a talajgyalu penge emeléséhez, hogy csökkentse a rendszer terhelését. Ahogy a motor fordulatszáma nő, az Alkalmazás vezérlő vezérli a hidraulikát, hogy lesüllyessze a talajgyalu pengét az előző magasságra.

A kerék csúszás figyeli a kerék sebesség és a gép globális helymeghatározó rendszer (GPS) szerinti sebesség közötti különbséget. Ahogy a kerék csúszás közelíti a maximális kerék csúszási küszöböt, az Alkalmazás vezérlő vezérli a hidraulikát, hogy felemelje a talajgyalu pengét a csúszás csökkentése érdekében. Ahogy a kerécsúszás csökken, az Alkalmazásvezérlő vezérli a hidraulikát, hogy leengedje a talajgyalu pengét az előző magasságra.

Load Limiting

☒ Engine Load Max **34** (%)

☒ Engine Speed Min. **1700** (RPM)

☒ Wheel Slip Max **10** (%)

Edit Sensitivity

Return

PC27089—UN—06MAY19

- A—Motor terhelés jelölőnégyzet
 B—Motor fordulatszám jelölőnégyzet
 C—Kerék csúszás jelölőnégyzet
 D—Motor terhelés beviteli mező
 E—Motor fordulatszám beviteli mező
 F—Kerék csúszás beviteli mező
 G—Érzékenység szerkesztése gomb

1. A terhelés korlátozó funkció engedélyezéséhez válassza ki a megfelelő jelölőnégyzetet (A—C).
2. Írja be a küszöbértéket a megfelelő beviteli mezőbe (D—F).
3. Válassza ki az érzékenység szerkesztése gombot (G) és állítsa be az érzékenység értékeit szükség szerint.

(További információért lásd a Terhelés korlátozó érzékenység szerkesztése című részt.)

RW00482,00008BF-35-11JUN19

Terhelés korlátozó érzékenység szerkesztése

Válassza ki: iGrade™ érintőgomb > kalibrációk fül > terhelés korlátozó érzékenység szerkesztése gomb.

Motor fordulatszám az aktuális f/p. A motor fordulatszám csökkenés az aktuális fordulatszám a minimális beállított küszöbérték alatt. A terhelés korlátozási magasság beállítása a motor fordulatszám és érzékenységgel történő megszorozásával számítható ki.

Motor terhelése a motor nyomaték kimenete. A motor terhelése túl van a jelenlegi motor terhelésen a maximális beállított küszöb felett. A terhelés korlátozási magasság beállítását a motor terhelés többlettel történő megszorozásával lehet kiszámítani.

Az iGrade a Deere & Company márkanéve

A kerék csúszás a kerék és a GPS sebesség közötti különbségen alapszik. A kerék csúszás csökkenés a maximálisan beállított küszöbértéken túlmenő csúszás mértéke. A terhelés korlátozási magasság beállítását a kerékcúszás csökkenésnek az érzékenységgel történő megszorozásával lehet számítani.

(További információkhoz lásd: Terhelés korlátozás.)

Edit Load Limiting Sensitivity

Engine Speed **35**

Engine Load **25**

Wheel Slip **20**

Return

PC27071—UN—01MAY19

- A—Csökkentés gomb
 B—Növelés gomb
 C—Motor fordulatszám
 D—Motor terhelés
 E—Kerékcúszás

A terhelés korlátozás érzékenység beállítások a talajgyalu penge emelésére szolgálnak, amikor a küszöbértékek túllépésre kerülnek, hogy megakadályozzák a traktor lefulladását, túlzott terhelését vagy a túlzott kerékcúszást.

Növelje a terheléskorlátozás értékeit, ha:

- A talajfeltételek a gép vagy a talajgyalu beragadását okozhatják.
- A kezelő korlátozott tapasztalattal rendelkezik a következőkkel: iGrade™.

A terhelés korlátozó érzékenység beállításához válassza ki a csökkentés (A) vagy növelés (B) gombokat a megfelelő terhelés korlátozó érzékenységi küszöbhez (C—E).

RW00482,00008BA-35-18JUN19

Maximális méret

Válassza ki: iGrade™ funkcióbillentyű > beállítás lap > max. vágás szerkesztés gomb.

A maximális vágás lehetővé teszi a kezelő számára a

talajgyalu vágási él maximális mélységének beállítását vágás közben. A maximális vágáshoz StarFire™ vevő, valós idejű kinematika (RTK) szükséges a gépre és a munkaeszköze felszerelve. Az Alkalmazásvezérlő figyelni a gép és a talajgyalu vevőinek szintmagasságát, hogy korlátozza a vágóél maximális mélységét.

A maximális csökkentés beállítása után állítsa be a magasság szabályzó érzékenységet, hogy megváltoztassa az alkalmazás vezérlő által a talajgyalu emeléséhez vagy süllyesztéséhez használt hidraulika mennyiségét.

(További információkhoz lásd a Vezérlési érzékenység szerkesztése című részt.)

A maximális vágási beállítás az 1—3 talajgyalura vonatkozik.

(GPS) függőleges eltolódásokat minden talajgyaluhoz.

GPS függőleges eltolódások

A GPS függőleges eltolás kalibráció határozza meg a gép GPS vevője és az egyes munkaeszköz GPS vevők közötti magasság különbséget. Végezze el a kalibrációt sík és vízszintes felületen. Kalibrálja újra a GPS függőleges eltolódásokat, ha a gép súlya vagy a gumibroncs nyomása megváltozik.

1. Vezessen egyenes vonalban, amíg a hátsó talajgyalu a talajra nem kerül, ott, ahol traktor áthajtott.
2. Kézzel mozgítsa el az összes talajgyalu kést a talaj felszínén.

PC27121—UN—10MAY19

A—Max. vágás engedélyezése jelölőnégyzet

B—Max. vágás beviteli mező

C—Növelés gomb

D—Csökkentés gomb

E—Beállítás az aktuális vágás gombra

F—Kalibráció szerkesztése gomb

1. A maximális vágás engedélyezéséhez jelölje be a jelölőnégyzetet (A).
2. Állítsa a maximális méretet a következők bármelyikével:
 - Írja be a maximális vágást a beviteli mezőbe (B).
 - Válassza ki a növelés (C) vagy csökkentés (D) gombot.
 - Válassza ki a beállítás az aktuális vágásra gombot (E).
3. Válassza ki a kalibrálás szerkesztése gombot (F) és kalibrálja a globális helymeghatározó rendszer

PC27122—UN—10MAY19

A—Kalibrálás gomb (1. talajgyalu)

B—Kalibrálás gomb (2. talajgyalu)

3. Válassza ki a kalibrálása gombot (A és B) az egyes talajgyalukhoz.

RW00482,00008C2-35-24JUN19

Beállítás—Távolság szerinti indítás

Berendezés eltolásai

Válassza ki a távolsági menet érintőgombot, beállítás lapot és a berendezések szerkesztése gombot.

Equipment Offsets

Implement Type
Rear Mounted (A)

1 - GPS Connection Offset
112.5 (B) in

2 - Work Point
39.4 (C) in

Additional Machine Offsets

GPS Lateral Offset
0.0 in - Left

Edit (J)

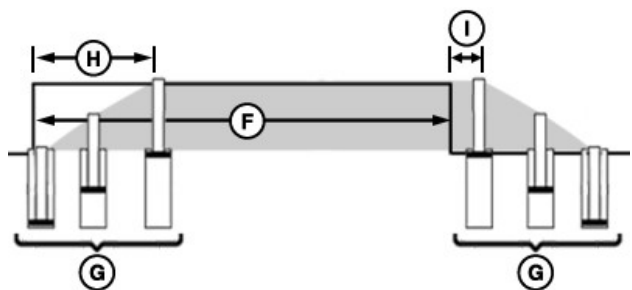
Actuator On Delay
0.010 (D) sec

Actuator Off Delay
0.010 (E) sec

Note: Trip Time / Distance must be greater than actuator on/off delay times to properly work.

Return

PC27073—UN—02MAY19



PC27074—UN—02MAY19

- A—Munkaeszköz típusa legördülő menü
- B—GPS csatlakozás eltolása beviteli mező
- C—Munkapont beviteli mező
- D—Működtető be késleltetés beviteli mező
- E—Működtető ki késleltetés beviteli mező
- F—10 mp teljes menetidőtartam
- G—Hidraulikus dugattyú
- H—3 mp-es működtető be késleltetés
- I—0,75 mp működtető ki késleltetés
- J—Szerkesztés gomb

- Válassza ki a munkaeszköz típusát a legördülő menüből (A).
- Írja be a globális helymeghatározó rendszer (GPS) csatlakozás eltolódást a GPS csatlakozás eltolódás beviteli mezőbe (B).
- Írja be a hosszanti távolságot a csatlakozási pont és a munkaeszköz munkapontja között a Munkapont beviteli mezőbe (C).
- A mechanikus késleltetéshez adja meg a működtető BE késleltetési és a működtető KI késleltetési időket a Működtető késleltetés beviteli mezőkben (D és E).

Példa: A teljes indítási idő 10 másodperc (F). A hidraulikus dugattyúnak (G) 3 másodperc (H) van

szüksége a teljes löket BE eléréséhez, és 0,75 másodperc (I) a BE küszöbérték alá való behúzáshoz. Adjon meg 3,0 másodpercet a működtető BE késleltetési időhöz, és 0,75 másodpercet a működtető KI késleltetési időhöz.

- Válassza ki a Szerkesztés gombot (J).

Machine GPS Receiver Offsets

Serial Number: 262143

Machine Dimensions

GPS Offsets

Lateral Offset:
1 - 0.0 (A) Center (in)

Height:
2 - 10.1 (B) (in)

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

Return

PC26067—UN—15NOV18

- A—Oldalirányú eltolás beviteli mező
- B—Magasságeltolás beviteli mező

- Írja be a GPS oldalirányú eltolást az Oldalirányú eltolás beviteli mezőbe (A).
- Írja be a GPS magasságot a Magasság beviteli mezőbe (B).

Berendezésettolások munkaeszköz GPS-szel

Válassza ki a távolsági menet érintőgombot, beállítás lapot és a berendezések szerkesztése gombot.

Equipment Offsets

Implement Type
Implement 1 GPS (A)

1 - Implement Width
8.00 (B) m (C)

GPS Offsets
Edit (J)

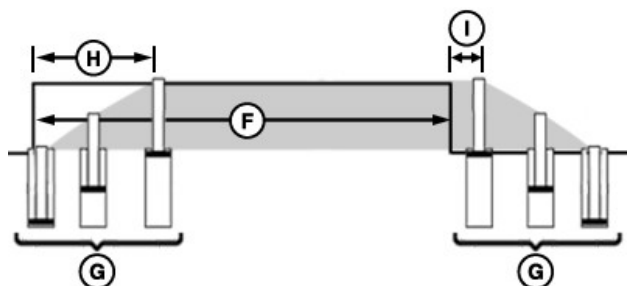
Actuator On Delay
0.000 (D) sec
Note: Trip Time / Distance must be greater than actuator on/off delay times to properly work.

Actuator Off Delay
0.000 (E) sec

Dimensions were imported from Equipment Manager. To edit, use Equipment Manager. To disable, uncheck option in GPS offsets.

Return

PC28570—UN—19NOV21



PC27074—UN—02MAY19

- A—Munkaeszköz típusa legördülő menü
B—Munkaeszköz szélesség beviteli mező
C—Munkaeszköz-szélesség/oldalirányú eltolás módosítása bemeneti gomb
D—Működtető be késleltetés beviteli mező
E—Működtető ki késleltetés beviteli mező
F—10 mp teljes menetidőtartam
G—Hidraulikus dugattyú
H—3 mp-es működtető be késleltetés
I—0,75 mp működtető ki késleltetés
J—Szerkesztés gomb

- Válassza ki a munkaeszköz típusát a Munkaeszköztípus legördülő menüből (A).
- Írja be a munkaeszköz szélességet a Munkaeszköz szélesség beviteli mezőbe (A).
- Válassza ki a munkaeszköz szélesség/oldalsó eltolás módosítása beviteli gombot (C) és írja be az oldalsó eltolás értékét.
- A mechanikus késleltetéshez adja meg a működtető BE késleltetési és a működtető KI késleltetési időket a Működtető késleltetés beviteli mezőkben (D és E).

Példa: A teljes indítási idő 10 másodperc (F). A hidraulikus dugattyúnak (G) 3 másodpercre (H) van szüksége a teljes löket BE eléréséhez, és 0,75 másodpercre (I) a BE küszöbérték alá való behúzáshoz. Adjon meg 3,0 másodpercet a

működtető BE késleltetési időhöz, és 0,75 másodpercet a működtető KI késleltetési időhöz.

- Válassza ki a Szerkesztés gombot (J).

Implement GPS Receiver Offsets

Implement 1 GPS
Serial Number: 302442

GPS Offsets

1 - Lateral Offset: 0.0 (A) (Cm)
Center (Cm)

2 - Inline Offset: 0.0 (B) (Cm)

3 - Height: 0.0 (C) (Cm)

Dimensions were imported from Equipment Manager. To edit, use Equipment Manager. To disable, uncheck option in GPS offsets.

Return

PC28569—UN—19NOV21

- A—Oldalirányú eltolás beviteli mező
B—Vonali eltolás beviteli mező
C—Magasságeltolás beviteli mező

- Írja be a GPS oldalirányú eltolást a beviteli mezőbe (A).
- Írja be a GPS vonali eltolást a Vonali eltolás beviteli mezőben (B).
- Írja be a GPS magasságot a Magasság beviteli mezőbe (C).

Implement Type

Implement 1 GPS

1 - Lateral Offset: 1.00 (A) m (B)

PC28568—UN—19NOV21

- A—Oldalirányú eltolás beviteli mező
B—Munkaeszköz-szélesség/oldalirányú eltolás módosítása bemeneti gomb

A munkaeszköz GPS eltolás oldal lehetővé teszi az oldalirányú eltolás beállítását a munkaeszköz szélesség után. A munkaeszköz szélesség/oldalsó eltolás módosítása beviteli gomb (B) kiválasztásával megjelenik az Oldalsó eltolás bemeneti mező (A).

RW00482,00009CE-35-13DEC21

Menetmintázat

Válassza ki a távolsági menet érintőgombot, beállítás lapot, és ezután a Mintázat szerkesztése gombot.

Új feladat beviteléhez:

PC27126—UN—13MAY19

A—Feladat legördülő menü
B—Szerkesztés gomb

1. Válassza ki az Új feladatok hozzáadását a Feladat legördülő menüből (A).
2. Válassza ki a Szerkesztés gombot (B).
3. Végezze el a minta típushoz tartozó lépéseket.
(A mintázat típusra vonatkozó további információkhoz lásd: Rendszer áttekintése — távolság szerinti indítás.)

Párhuzamos vonalak

PC28565—UN—19NOV21

A—Minta legördülő menü
B—Feladatnév beviteli mező
C—Vissza gomb

1. Válassza ki a párhuzamos vonalakat a Mintázat legördülő menüből (A).
2. Írja be a feladat nevét a Feladatnév beviteli mezőbe (B).
3. Válassza ki a vissza gombot (C).

PC28566—UN—19NOV21

A—Barázdairány beviteli mező
B—Sortávolság beviteli mező
C—Kezdőpont szerkesztése gomb

4. Írja be a barázdairányt a Barázdairány beviteli mezőbe (A).
5. Írja be a sortávolságot a Sortávolság beviteli mezőbe (B).
6. Válassza ki a kezdőpont szerkesztése gombot (C) és állítsa be az kezdőpontot.
(További információhoz lásd a kezdőpontot.)

Kerítés oszlop

PC27129—UN—13MAY19

A—Minta legördülő menü
B—Feladatnév beviteli mező
C—Vissza gomb

1. Válassza ki a kerítés oszlopot a Mintázat legördülő menüből (A).
2. Írja be a feladat nevét a Feladatnév beviteli mezőbe (B).
3. Válassza ki a vissza gombot (C).

PC27130—UN—13MAY19

A—Kerítésoszlop távolság beviteli mező

4. Írja be a kerítésoszlop térközt a Kerítésoszlop térköz beviteli mezőbe (A).

Parcellaminta

PC27131—UN—13MAY19

A—Minta legördülő menü
B—Feladatnév beviteli mező
C—Vissza gomb

1. Válassza ki a parcellamintát a Mintázat legördülő menüből (A).
2. Írja be a feladat nevét a Feladatnév beviteli mezőbe (B).
3. Válassza ki a vissza gombot (C).

PC27132—UN—13MAY19

A—Parcellahossz beviteli mező
B—Parcellaelosztó beviteli mező
C—Szezmenselosztó beviteli mező
D—Navigációs nyomvonallirány beviteli mező
E—Szezmensenkénti parcella beviteli mező
F—Menetenkénti parcella beviteli mező
G—Menet kezdete legördülő menü
H—Kezdőpont szerkesztése gomb

4. Írja be a parcella hosszát a Parcellahossz beviteli mezőbe (A).
5. Írja be a parcella elosztót a Parcella elosztó beviteli mezőbe (B).
6. Írja be a szezmenselosztót a Szezmenselosztó beviteli mezőbe (C).
7. Írja be a navigációs nyomvonal útirányát a Navigációs nyomvonal útirány beviteli mezőbe (D).
8. Írja be a parcellánkénti szezmensek számát a Parcellánkénti szezmensek beviteli mezőbe (E).
9. Írja be a menetenkénti parcellák ábrák számát a Menetenkénti parcellák beviteli mezőbe (F).
10. Válassza ki a fél szezmenset vagy a teljes szezmenset a Menet állapota legördülő menüből (G).
11. Válassza ki a kezdőpont szerkesztése gombot (H) és állítsa be az kezdőpontot.

(További információhoz lásd a kezdőpontot.)

Rács — 90 fok

PC27136—UN—13MAY19

- A—Minta legördülő menü
B—Rácselrendezés legördülő menü
C—Feladatnév beviteli mező
D—Vissza gomb

- Válassza ki a rácsot a Mintázat legördülő menüből (A).
- Válassza ki a 90 fokot a Rácselrendezés legördülő menüből (B).
- Írja be a feladat nevét a Feladatnév beviteli mezőbe (C).
- Válassza ki a vissza gombot (D).

PC27137—UN—13MAY19

- A—Navigációs nyomvonalirány beviteli mező
B—Vetési térköz beviteli mező
C—Nyomtáv beviteli mező
D—Kezdőpont szerkesztése gomb

- Írja be a navigációs nyomvonal útírányát a Navigációs nyomvonal útírány beviteli mezőbe (A).
- Írja be a vetési távolságot a Vetési távolság beviteli mezőbe (B).
- Írja be a nyomtávot a Nyomtáv beviteli mezőbe (C).
- Válassza ki a kezdőpont szerkesztése gombot (D) és állítsa be az kezdőpontot.
(További információhoz lásd a kezdőpontot.)

Rács — egyenlő oldalú háromszögek

PC27138—UN—13MAY19

- A—Minta legördülő menü
B—Rácselrendezés legördülő menü
C—Feladatnév beviteli mező
D—Vissza gomb

- Válassza ki a rácsot a Mintázat legördülő menüből (A).
- Válassza ki az egyenlő oldalú háromszögeket a Rácselrendezés legördülő menüből (B).
- Írja be a feladat nevét a Feladatnév beviteli mezőbe (C).
- Válassza ki a vissza gombot (D).

Trip Pattern

Task: Grid

Grid | Equilateral Triangles

Guidance Track Heading (deg): 0.0000

Plant Spacing: 3.28 ft

Track Spacing: 3.28 ft

Origin: Lat. (deg) 0.000000, Long. (deg) 0.000000

Edit, Edit Origin, Return

Note: Set Guidance Track Heading to match Guidance settings.

PC27139—UN—13MAY19

A—Navigációs nyomvonallirány beviteli mező

B—Vetési térköz beviteli mező

C—Kezdőpont szerkesztése gomb

- Írja be a navigációs nyomvonal útirányát a Navigációs nyomvonal útirány beviteli mezőbe (A).
- Írja be a vetési távolságot a Vetési távolság beviteli mezőbe (B).
- Válassza ki a kezdőpont szerkesztése gombot (C) és állítsa be az kezdőpontot.

(További információhoz lásd a kezdőpontot.)

Rács – integrált szögek

New Task

Pattern: Grid

Grid Layout: Integrated Angles

Task Name: Grid

Edit, Edit Origin, Return

PC27140—UN—13MAY19

A—Minta legördülő menü

B—Rácselrendezés legördülő menü

C—Feladatnév beviteli mező

D—Vissza gomb

- Válassza ki a rácsot a Mintázat legördülő menüből (A).
- Válassza ki az integrált szögeket a Rácselrendezés legördülő menüből (B).
- Írja be a feladat nevét a Feladatnév beviteli mezőbe (C).
- Válassza ki a vissza gombot (D).

Trip Pattern

Task: Grid

Grid | Integrated Angle

Guidance Track Heading (deg): 0.0000

Plant Spacing: 3.28 ft

Plant Angle (deg): 10.0000

Track Spacing: 3.28 ft

Origin: Lat. (deg) 0.000000, Long. (deg) 0.000000

Edit, Edit Origin, Return

Note: Set Guidance Track Heading to match Guidance settings.

PC27141—UN—13MAY19

A—Navigációs nyomvonallirány beviteli mező

B—Vetési térköz beviteli mező

C—Vetési szög beviteli mező

D—Nyomtáv beviteli mező

E—Kezdőpont szerkesztése gomb

- Írja be a navigációs nyomvonal útirányát a Navigációs nyomvonal útirány beviteli mezőbe (A).
- Írja be a vetési távolságot a Vetési távolság beviteli mezőbe (B).
- Írja be a vetési szöget a Vetési szög beviteli mezőbe (C).
- Írja be a nyomtávot a Nyomtáv beviteli mezőbe (D).
- Válassza ki a kezdőpont szerkesztése gombot (E) és állítsa be az kezdőpontot.

(További információhoz lásd a kezdőpontot.)

Rács — váltakozó sorok

PC27142—UN—13MAY19

- A—Minta legördülő menü
B—Rácselrendezés legördülő menü
C—Feladatnév beviteli mező
D—Vissza gomb

- Válassza ki a rácsot a Mintázat legördülő menüből (A).
- Válassza ki a váltakozó sorok lehetőséget a Rácselrendezés legördülő menüből (B).
- Írja be a feladat nevét a Feladatnév beviteli mezőbe (C).
- Válassza ki a vissza gombot (D).

PC27143—UN—13MAY19

- A—Navigációs nyomvonallirány beviteli mező
B—Vetési térköz beviteli mező
C—Nyomtáv beviteli mező
D—Kezdőpont szerkesztése gomb

- Írja be a navigációs nyomvonal útirányát a Navigációs nyomvonal útirány beviteli mezőbe (A).
- Írja be a vetési távolságot a Vetési távolság beviteli mezőbe (B).
- Írja be a nyomtávot a Nyomtáv beviteli mezőbe (C).
- Válassza ki a kezdőpont szerkesztése gombot (D) és állítsa be az kezdőpontot.
(További információhoz lásd a kezdőpontot.)

Kezdőpont szerkesztése

A kezdőpont egy olyan helyszín az útvonalon, amely a megadott mintán belüli összes többi út megtalálására szolgál. Nagyon fontos, hogy pontosan meg legyen határozva. A kezdőpont a gép GPS eltolásait és a berendezés eltolásait használja. A kezdőpont beállítása előtt biztosítsa, hogy mindkét eltolás megfelelően legyen beírva. A konfigurációtól függően állítsa be az irányító vonalakat a kijelzőn, hogy illeszkedjen a kezdőponthoz és a haladási irányhoz.

PC28567—UN—19NOV21

- A—Kezdőpont szélesség beviteli mező
B—Kezdőpont hosszúság beviteli mező
C—Előre nyomókapcsoló
D—Hátra nyomókapcsoló
E—Teljes kezdőpont eltolás
F—Kezdőpont eltolás balra
G—Kezdőpont eltolás jobbra
H—Beállítás az aktuális helyzetre gomb

Ha a pontos kezdőpont ismert:

- Írja be a kezdeti szélességet a Kezdeti szélesség beviteli mezőbe (A).
- Írja be a kezdeti hosszúságot a Kezdeti hosszúság beviteli mezőbe (B).

Ha a pontos kezdőpont ismeretlen:

1. Állítsa a gépet a következő menethelyszín irányába, a munkaeszközt közvetlenül a kezdőpontra irányítva.
2. Válassza ki az aktuális helyzetbe beállítás gombot (H).
3. Dokumentálja a kezdőpont hosszúságot és szélességet.

Az előre nyomókapcsoló (C) és a vissza nyomókapcsoló (D) a gép tájolásához van kötve a mintán belül. A gombok le vannak tiltva, ha a gép 45°-nál nagyobb szögben áll, mint a minta tájolása. Minden gombnyomás 2,5 cm-rel (1 in) tolja el a kezdőpontot. A teljes kezdőpont eltolás (E) megjeleníti a teljes eltolás mértékét.

A Kezdőpont eltolás balra gomb (F) és kezdőpont eltolás jobbra gomb (G) a munkaeszköz szélesség bal vagy jobb szélére tolja el a kezdőpontot.

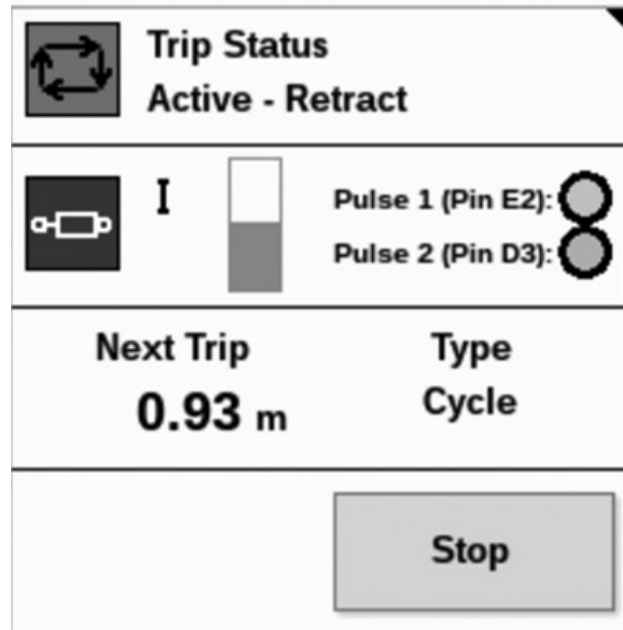
RW00482,0000AA4-35-14DEC21

Menetutasítás

Válassza ki a távolsági menet érintőgombot, beállítás lapot, és ezután a menetutasítás szerkesztése gombot.

A menetutasítás meghatározza azt a módszert, amely egy művelet kioldását vezérli. Öt kioldás parancstípus van:

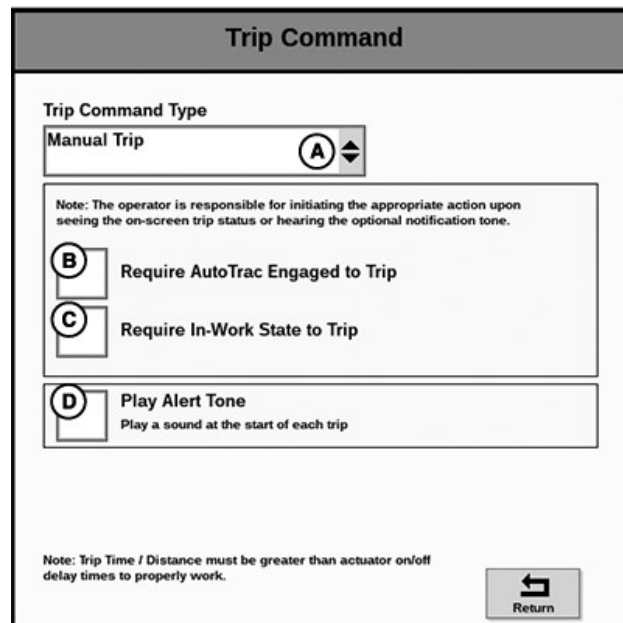
- **Kézi kioldás** figyelmezteti a kezelőt a képernyőn megjelenő állapot vagy opcionális riasztási hang segítségével, hogy mikor hajtsa végre az út parancsot.
- **Szelep** a kihelyezett vezérlő szelep (SCV) áramlási utasításait használja.
- A **Soros port** a soros kommunikációt használja.
- Az **impulzus** egy alacsony oldali meghajtót használ.
- A **hátsó vonószerkezet** az ISO CAN üzeneteket használhatja.



PC28562—UN—19NOV21

Ha a szelep és az impulzus ki van választva, akkor az LSD és az SCV állapota egy keretbe van összevonva.

Kézi menet



PC27146—UN—14MAY19

- A—Menetutasítás típusa legördülő menü
- B—Az AutoTrac™ összekapcsolása szükséges az indításhoz jelölőnégyzet
- C—Munkavégzési állapot szükséges az indításhoz jelölőnégyzet
- D—Riasztási hang lejátszása jelölőnégyzet

1. Válassza ki a kézi menetet a Menetutasítás típusa legördülő menüből (A).
2. Ha azt szeretné megkövetelni, hogy az AutoTrac™ a kioldási parancsok engedélyezéséhez be legyen

kapcsolva, akkor jelölje be az AutoTrac™ engedélyezve menethez (B) jelölőnégyzetet.

3. Egy aktív munka rögzítési állapot igénylésekor a menetutasítások engedélyezéséhez válassza ki a Munkaállapot igénye a menethez jelölőnégyzetet (C).
4. A kezelő hangjelzéssel történő figyelmeztetéséhez minden út kezdetekor válassza ki a Hangjelzés lejátszása jelölőnégyzetet (D).

Szelep

The screenshot shows the 'Trip Command' screen with the following elements:

- Trip Command Type**: A dropdown menu set to 'Valve' (labeled A).
- Valve**: A dropdown menu set to 'SCV1' (labeled D).
- Interface**: A dropdown menu set to 'JD Proprietary' (labeled E).
- On Distance**: A numeric input field set to '1.00' (labeled B) with '(ft)' next to it.
- Require AutoTrac Engaged to Trip**: A checkbox labeled F.
- Require In-Work State to Trip**: A checkbox labeled G.
- Play Alert Tone**: A checkbox labeled H with the subtext 'Play a sound at the start of each trip'.
- Use Distance for Events**: A checkbox labeled C, which is checked.
- Note**: 'Note: When triggered, Valve extends for the duration of Trip Distance, then retracts for 1.5 times Trip Distance.'
- Note**: 'Note: Trip Time / Distance must be greater than actuator on/off delay times to properly work.'
- Return**: A button at the bottom right.

- A—Menetutasítás típusa legördülő menü
 B—Távolság alapú vagy Idő alapú beviteli mező
 C—Távolság használata eseményekhez jelölőnégyzet
 D—Szelep legördülő menü
 E—Interfész legördülő menü
 F—Az AutoTrac™ összekapcsolása szükséges az indításhoz jelölőnégyzet
 G—Munkavégzési állapot szükséges az indításhoz jelölőnégyzet
 H—Riasztási hang lejátszása jelölőnégyzet

1. Válassza ki a szelepet a Menetutasítás típusa legördülő menüből (A).

MEGJEGYZÉS: A beviteli mező (B) távolság alapúra vagy idő alapúra vált, attól függően, hogy a Távolság használata vagy Események használata jelölőnégyzet (C) van-e kiválasztva.

2. A távolság eseményekre vonatkozó használatához válassza ki a Távolság használata eseményekhez jelölőnégyzetet (C). Az események időpontjának használatához törölje a Távolság használata eseményekhez jelölőnégyzetet.

MEGJEGYZÉS: Indításkor a szelep a kiválasztott bekapcsolási idő vagy bekapcsolási távolság értékéig kinyúlik, majd a bekapcsolási idő vagy bekapcsolási távolság értékének 1,5-szereséig visszahúzódik. Például, ha a be idő 2 másodpercre van beállítva, a szelep kitolódik 2 másodpercre, majd 3 másodpercre visszahúzódik.

3. Írja be az időt vagy a távolságot a Távolság vagy Idő beviteli mezőbe (B).
4. Válasszon ki egy szelepet a Szelep legördülő menüből (D).
5. Válasszon egy interfészt az interfész legördülő menüből (E).

- Külső kihelyezett tömb (SCV) és külső SCV kapcsoló
 - Kompatibilis a nem John Deere, 60 sorozatú és régebbi, 5XXX, 6X00, 6X10, 6X30, 7X00, 7X10, 7X20 és kis alvázú 7X30 traktorokkal.
- John Deere Legacy
 - Kompatibilis a 8X00, 8X10, 8X20, 9X00, 9X10 és 9X20 traktorokkal.
 - Csak SCV 1-et vagy 3-at használ.
 - Az UCC2 alkalmazásvezérlő vezetékkötegének a traktorfülke hátulján csatlakoztatva kell lennie az opcionális csatlakozóhoz.
- John Deere saját kihelyezett tömb
 - Kompatibilis a 7X30, 8X30, U8, 9X30, 6R végleges Tier 4 (FT4), 7R, 8R, 8RT, 8RX, 9R, 9RT és 9RX traktorokkal.
 - Bármilyen SCV használható.
 - Ne csatlakoztassa az UCC2 alkalmazásvezérlő vezetékköteget a traktorfülke hátulján az áthidaló csatlakozóhoz.
 - Ha egy kihelyezett tömb egy többfunkciós vezérlőkarhoz van hozzárendelve, akkor az nem vezérelhető a JD Prop vezérléssel.
- ISO SCV
 - Kompatibilis a 6R, 6M (ha fel van szerelve opcionális elektromos SCV-kkel), 7R, 8R, 8RT, 8RX, 9R, 9RT és 9RX traktorokkal.
 - Bármilyen SCV használható.
 - Ne csatlakoztassa az UCC2 alkalmazásvezérlő vezetékköteget a traktorfülke hátulján az áthidaló csatlakozóhoz.
- 6. Írja be az időt vagy a távolságot a Távolság vagy Idő beviteli mezőbe (B).
- 7. Ha azt szeretné megkövetelni, hogy az AutoTrac™ a kioldási parancsok engedélyezéséhez be legyen kapcsolva, akkor jelölje be az AutoTrac™ engedélyezve menethez (F) jelölőnégyzetet.
- 8. Egy aktív munka rögzítési állapot igénylésekor a

menetutasítások engedélyezéséhez válassza ki a Munkaállapot igénye a menethez jelölőnégyzetet (G).

9. A kezelő hangjelzéssel történő figyelmeztetéséhez minden út kezdetekor válassza ki a Hangjelzés lejátszása jelölőnégyzetet (H).

Soros port

PC27148—UN—14MAY19

- A—Menetutasítás típusa legördülő menü
- B—Távolság alapú vagy Idő alapú beviteli mező
- C—Távolság használata eseményekhez jelölőnégyzet
- D—Soros port hozzárendelése legördülő menü
- E—Soros port beállítógomb
- F—Az AutoTrac™ összekapcsolása szükséges az indításhoz jelölőnégyzet
- G—Munkavégzési állapot szükséges az indításhoz jelölőnégyzet
- H—Riasztási hang lejátszása jelölőnégyzet

1. Válassza ki a soros portot a Menetutasítás típusa legördülő menüből (A).

MEGJEGYZÉS: A beviteli mező (B) távolság alapúra vagy idő alapúra vált, attól függően, hogy a Távolság használata vagy Események használata jelölőnégyzet (C) van-e kiválasztva.

2. A távolság eseményekre vonatkozó használatához válassza ki a Távolság használata eseményekhez jelölőnégyzetet (C). Az események időpontjának használatához törölje a Távolság használata eseményekhez jelölőnégyzetet.

MEGJEGYZÉS: Indításkor a szelep a kiválasztott bekapcsolási idő vagy bekapcsolási távolság értékéig kinyúlik, majd a bekapcsolási idő vagy bekapcsolási távolság értékének 1,5-szereséig visszahúzódik. Például, ha a be idő 2 másodpercre van beállítva, a szelep kitolódik 2 másodpercre, majd 3 másodpercre visszahúzódik.

3. Írja be az időt vagy a távolságot a Távolság vagy Idő beviteli mezőbe (B).

4. Válasszon egy soros port hozzárendelést a Soros port hozzárendelés legördülő menüből (D).

5. Válassza ki a soros port beállítása gombot (E) és állítsa be a soros portot.

(További információért lásd a Soros portokat.)

6. Ha azt szeretné megkövetelni, hogy az AutoTrac™ a kioldási parancsok engedélyezéséhez be legyen kapcsolva, akkor jelölje be az AutoTrac™ engedélyezve menethez (F) jelölőnégyzetet.

7. Egy aktív munka rögzítési állapot igénylésekor a menetutasítások engedélyezéséhez válassza ki a Munkaállapot igénye a menethez jelölőnégyzetet (G).

8. A kezelő hangjelzéssel történő figyelmeztetéséhez minden út kezdetekor válassza ki a Hangjelzés lejátszása jelölőnégyzetet (H).

Impulzus

PC27149—UN—14MAY19

- A—Menetutasítás típusa legördülő menü
- B—Távolság alapú vagy Idő alapú beviteli mező
- C—Távolság használata eseményekhez jelölőnégyzet
- D—Az AutoTrac™ összekapcsolása szükséges az indításhoz jelölőnégyzet
- E—Munkavégzési állapot szükséges az indításhoz jelölőnégyzet
- F—Riasztási hang lejátszása jelölőnégyzet

1. Válassza ki az impulzust a Menetutasítás típusa legördülő menüből (A).

MEGJEGYZÉS: A beviteli mező (B) távolság alapúra vagy idő alapúra vált, attól függően, hogy a Távolság használata vagy Események használata jelölőnégyzet (C) van-e kiválasztva.

2. A távolság eseményekre vonatkozó használatához

válassza ki a Távolság használata eseményekhez jelölőnégyzetet (C). Az események időpontjának használatához törölje a Távolság használata eseményekhez jelölőnégyzetet.

MEGJEGYZÉS: Indításkor a szelep a kiválasztott bekapcsolási idő vagy bekapcsolási távolság értékéig kinyúlik, majd a bekapcsolási idő vagy bekapcsolási távolság értékének 1,5-szereséig visszahúzódik. Például, ha a be idő 2 másodpercre van beállítva, a szelep kitolódik 2 másodpercre, majd 3 másodpercre visszahúzódik.

- Írja be az időt vagy a távolságot a Távolság vagy Idő beviteli mezőbe (B).
- Ha azt szeretné megkövetelni, hogy az AutoTrac™ a kioldási parancsok engedélyezéséhez be legyen kapcsolva, akkor jelölje be az AutoTrac™ engedélyezve menethez (D) jelölőnégyzetet.
- Egy aktív munka rögzítési állapot igénylésekor a menetutasítások engedélyezéséhez válassza ki a Munkaállapot igénye a menethez jelölőnégyzetet (E).
- A kezelő hangjelzéssel történő figyelmeztetéséhez minden út kezdetekor válassza ki a Hangjelzés lejátszása jelölőnégyzetet (F).

Hátsó vonószerkezet

PC28325—UN—23NOV20

- A—Menetutasítás típusa legördülő menü
 B—Távolság alapú vagy Idő alapú beviteli mező
 C—Távolság használata eseményekhez jelölőnégyzet
 D—Be pozíció beviteli mező
 E—Beállítás a jelenlegi pozícióra gomb
 F—Ki pozíció beviteli mező
 G—Beállítás a jelenlegi pozícióra gomb
 H—Az AutoTrac™ összekapcsolása szükséges az indításhoz jelölőnégyzet
 I—Munkavégzési állapot szükséges az indításhoz jelölőnégyzet
 J—Riasztási hang lejátszása jelölőnégyzet

- Válassza ki a vonószerkezetet a Menetutasítás típusa legördülő menüből (A).

MEGJEGYZÉS: A beviteli mező (B) távolság alapúra vagy idő alapúra vált, attól függően, hogy a Távolság használata vagy Események használata jelölőnégyzet (C) van-e kiválasztva.

- A távolság eseményekre vonatkozó használatához válassza ki a Távolság használata eseményekhez jelölőnégyzetet (C). Az események időpontjának használatához törölje a Távolság használata eseményekhez jelölőnégyzetet.

MEGJEGYZÉS: Indításkor a szelep a kiválasztott bekapcsolási idő vagy bekapcsolási távolság értékéig kinyúlik, majd a bekapcsolási idő vagy bekapcsolási távolság értékének 1,5-szereséig visszahúzódik. Például, ha a be idő 2 másodpercre van beállítva, a szelep kitolódik 2 másodpercre, majd 3 másodpercre visszahúzódik.

- Írja be az időt vagy a távolságot a Távolság vagy Idő beviteli mezőbe (B).

MEGJEGYZÉS: A vonószerkezet be és ki pozíció százalékban van kijelvezve. A 100% teljesen felemelve, a 0% pedig teljesen leengedve.

- Írja be a be pozíciót a Be pozíció bemeneti mezőbe (D), vagy manuálisan mozgassa a hátsó vonókapcsolót, majd válassza ki Beállítás aktuális pozícióra gombot (E).
- Írja be a ki pozíciót a Ki pozíció bemeneti mezőbe (F), vagy manuálisan mozgassa a hátsó vonókapcsolót, majd válassza ki Beállítás aktuális pozícióra gombot (G).
- Ha azt szeretné megkövetelni, hogy az AutoTrac™ a kioldási parancsok engedélyezéséhez be legyen kapcsolva, akkor jelölje be az AutoTrac™ engedélyezve menethez (H) jelölőnégyzetet.
- Egy aktív munka rögzítési állapot igénylésekor a menetutasítások engedélyezéséhez válassza ki a Munkaállapot igénye a menethez jelölőnégyzetet (I).
- A kezelő hangjelzéssel történő figyelmeztetéséhez minden út kezdetekor válassza ki a Hangjelzés lejátszása jelölőnégyzetet (J).

RW00482,0000A98-35-14DEC21

Út dokumentálása

Válassza ki: Távolság szerinti indítás> Beállítás lap > Út dokumentáció szerkesztése gomb.

PC27917—UN—16APR20

A—Távolsági menet dokumentáció engedélyezése jelölőnégyzet

B—Sorok száma beviteli mező

C—Sortáv beviteli mező

Ha engedélyezett, az indítási eseményeket a fájlkezelő naplózza. Ellenőrizze, hogy a fájlkezelő engedélyezve legyen a fő kijelzőn. Több kijelző használatakor ellenőrizze, hogy a fájlkezelő a másik kijelzőn le legyen tiltva.

MEGJEGYZÉS: Amikor a mező neve megváltozik, az alkalmazásvezérlő automatikusan kérni fogja a vezetékek nélküli adatátviteli fájl szinkronizálását.

(További információkért lásd a Fájlkezelő engedélyezése című részt.)

A indítás dokumentálása fájlba naplózza a kívánt indítás helyét, így minden indítási esemény megtalálható a munka befejezése után. Ez különösen hasznos lehet, ha távolság szerinti indítást használ minták létrehozásához hosszabb termesztési idejű terményeknél, például gyümölcsösökben. A fájlok CSV-formátumúak a következő fejlécekkel:

Ügyfél, Gazdaság, Tábla, Minta neve, Szélességi fok, Hosszúsági fok, Utirány, GMT Dátum, GMT idő, Indítás száma, Művelet típusa

1. A távolság szerinti indítás dokumentációjának engedélyezéséhez jelölje be a jelölőnégyzetet (A).
2. Adj meg a sorok számát a beviteli mezőbe (B).
3. Írja be a sortávolságot a beviteli mezőbe (C).

RW00482,00009D0-35-12NOV21

Fájl szerver engedélyezése

MEGJEGYZÉS: Ha több kijelzőt használ, győződjön meg róla, hogy a fájl szerver KI van-e kapcsolva a másik kijelzőn.

GreenStar™ 3 2630 kijelző

1. Válassza ki: Menü gomb > kijelző gomb > Diagnosztika érintőgomb.

PC26729—UN—09JAN19

A—Több kijelző lap

B—Beállítások módosítása gomb

2. Válassza ki a több kijelző fület (A), majd a beállítások módosítása gombot (B).

PC26730—UN—09JAN19

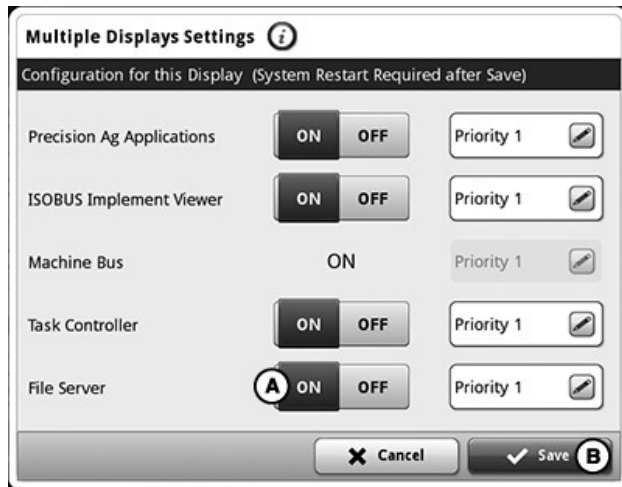
A—Fájl szerver jelölőnégyzet

B—Beállítások mentése és kijelző újraindítása gomb

- Válassza ki a fájl szerver jelölőnégyzetet (A), majd a beállítások mentése és a kijelző újraindítása gombot (B).
- Kapcsolja KI a gépet, hagyja a kijelzőt kikapcsolódni, majd indítsa újra a rendszert.

4. generációs kijelző

- Válassza ki: Menü gomb > Rendszer lap > Kijelző és hang alkalmazás > Több kijelző lap > Szerkesztés gomb > Speciális beállítás gomb.



PC26731—UN—09JAN19

A—Fájl szerver váltás
B—Mentés gomb

- Kapcsolja BE a fájl szervert a kapcsolóval (A), majd nyomja meg a Mentés gombot (B).
- Kapcsolja KI a gépet, hagyja a kijelzőt kikapcsolódni, majd indítsa újra a rendszert.

RW00482,00007ED-35-11JUN19

Berendezésselátolás kalibráció

Érvényesítse és állítson a munkaeszköz munkapont eltolásokat. A kalibráció elvégzése előtt győződjön meg róla, hogy a gép globális helymeghatározó rendszer (GPS) eltolások helyesen vannak megadva és a vevő az RTK jelet használja.

- Válassza ki: Távolság szerinti indítás érintőgomb > Kalibrációk fül > Berendezés eltolás kalibráció gomb.
- Hozzon létre egy egyenes navigációs nyomvonalat és kapcsoljon be az Autotrac™ rendszert.
- Amint a gép és a munkaeszköz az irányítási vonalon van, állítsa le a gépet.
- Jelölje meg az út működtető helyzetét a talajon.



PC22285—UN—16MAR16

Következő oldal gomb

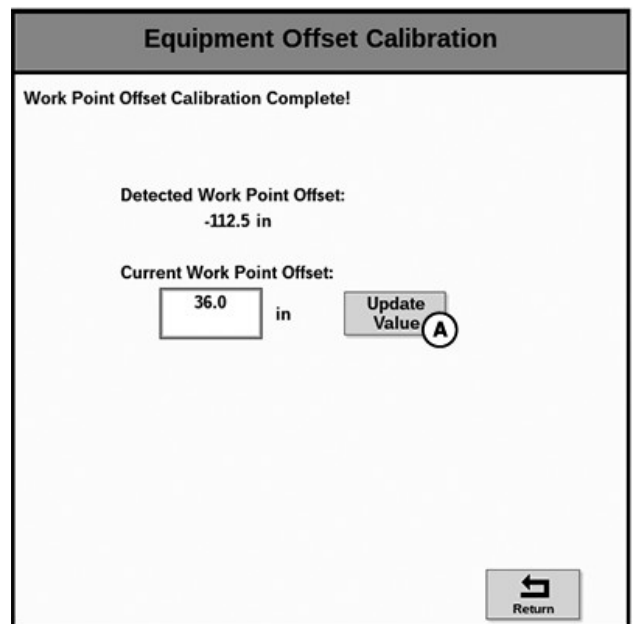
- Válassza ki a Következő oldal gombot.
- Vezesse a gépet előre, hogy elegendő hely álljon rendelkezésre a forduláshoz, és szerezz be az irányító vonalat, mielőtt eléri a megjelölt helyzetet.
- Forduljon meg a géppel az ellenkező irányba, és kapcsolja be az Autotrac™ rendszer ugyanarra az irányítási vonalra.
- Állítsa le a gépet, ha a munkapont a megjelölt helyzettel egybe esik.



Következő oldal gomb

PC22285—UN—16MAR16

- Válassza ki a Következő oldal gombot.



PC27158—UN—14MAY19

A—Érték frissítése gomb

- Válassza ki az -Érték frissítése gombot (A).

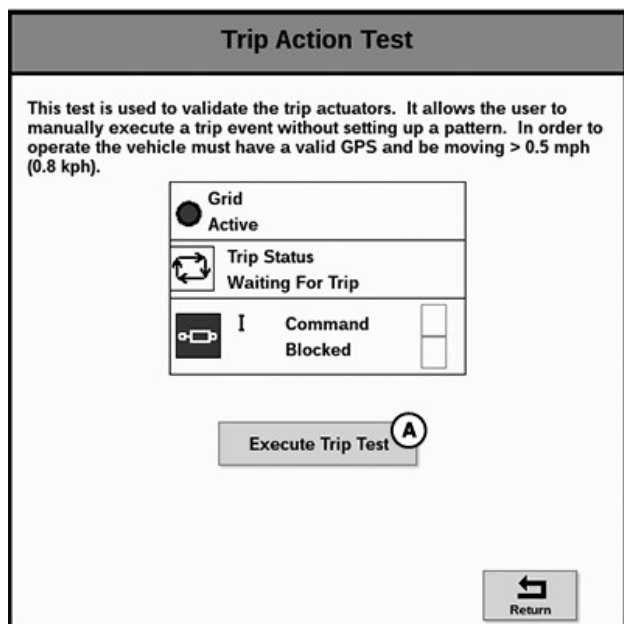
RW00482,00008C6-35-06OCT21

Indítás művelet teszt

⚠ VIGYÁZAT: A súlyos sérülések elkerülése érdekében tartsa tisztán a berendezés környékét. Az eljáráshoz a gépnek előre kell mozdulnia. A munkaeszköz elmozdul a teszt alatt. A teszt elvégzése előtt olvassa el és kövesse a Munkaeszköz automatizálási rendszerek biztonságos üzemeltetése részt a Biztonság fejezetben.

Kézzel hajtson végre egy utazási eseményt, hogy érvényesítse az út működtetőt egy minta beállítás

nélkül. Az út teszt végrehajtásához a gépnek érvényes globális helymeghatározó rendszer (GPS) jel szükséges, és 0,1 km/h (0,06 mph) sebességnél nagyobb sebességgel kell haladnia.



A—Indítás teszt végrehajtása gomb

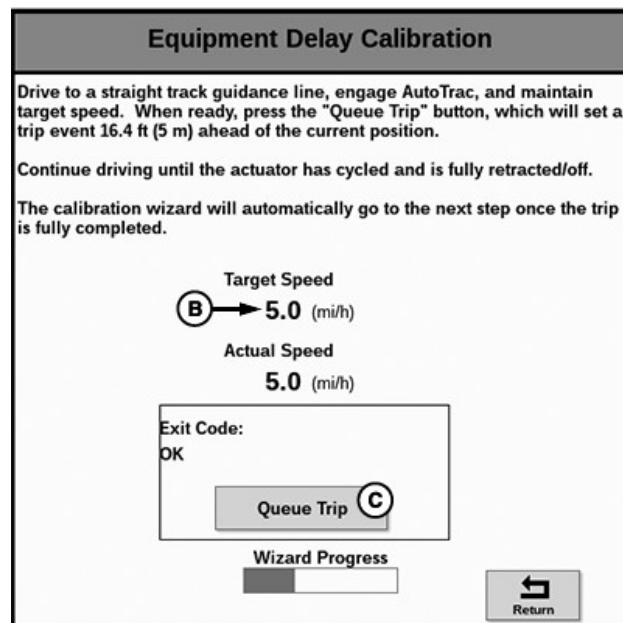
1. Válassza ki: Távolsági szerinti indítás érintőgomb > Kalibrációk fül > Út művelet teszt gomb.
2. Az út művelet végrehajtásához válassza ki az Út teszt gombot (A).
3. Ismételje meg a tesztet, ha szükséges.

RW00482,00009D1-35-16APR20

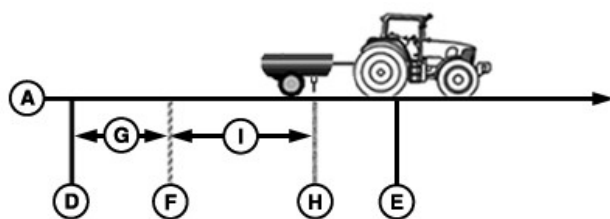
A berendezés késleltetés kalibrálása

A berendezés késleltetés kalibráció a szomszédos munkamenetek közötti utazási helyek pontos mérését követeli meg. Számos módon lehet ezt megtenni a talajon, de két legegyszerűbb módszer a következő:

- Használjon kamerát, és tegyen egy hosszú mérőszalagot a földre az egyenes nyomvonal irányítási vonal közepén. Ellenőrizze, hogy a kamera a gép mozgása közben megfelelően rálát a mérőszalagra és a működtetőre egyaránt.
- Állítsa be a működtetőt, hogy az indítási események alapján jelzéseket helyezzen ki a talajra, majd mozgassa a gépet egy egyenes irányítási vonal közepén, és mérje meg az aktiválási jelzéseket.



PC27161—UN—16MAY19



PC27162—UN—15MAY19

- A—Egyenes navigációs nyomvonal
- B—Célssebesség
- C—Indítás várólista gomb
- D—Indítás esemény indítása
- E—Működtető teljesen visszahúzva
- F—Működtető BE helyzetbe kitolt állásban
- G—Mechanikus BE késleltetés
- H—Működtető kikapcsolt helyzetben (de nincs teljesen visszahúzva)
- I—Működtető BE vagy munkahelyzet

1. Válassza ki: Távolsági szerinti indítás érintőgomb > Kalibrációk fül > Mechanikus késleltetés kalibráció gombot.
2. Vezessen egy egyenes nyomvonalon (A) a következővel: AutoTrac™ bekapcsolva, miközben megtartja a célssebességet (B).
3. Kapcsoljon Auto üzemmódba.
(További információkhoz lásd: Auto üzemmód bekapcsolása.)
4. Válassza ki az Út várólista gombot (C). Az út esemény indul (D) 5 m (16,4 Ft)-re jelenlegi helyzet előtt.
5. Folytassa a vezetést egyenesen előre, amíg a működtető kapcsol és teljesen visszahúzódik (E).

Equipment Delay Calibration

Turn the machine around and drive back over the same location, taking care to use the same guidance line and acquire the line completely at target speed before crossing the trip position.

Continue driving until the actuator has cycled and is fully retracted/off.

The calibration wizard will automatically go to the next step once the trip is fully completed.

Target Speed

C → 5.0 (mi/h)

Actual Speed

5.0 (mi/h)

Next Trip Type

42.5 ft Cycle

I

Command

Blocked

Wizard Progress

Return

PC27164—UN—31MAY19

Equipment Delay Calibration

Measure the dimensions and enter them below to calculate the mechanical delays.

Distance between Actuator On Points

1 0.0 **B** (in)

Distance between Actuator Off Points

2 393.7 **D** (in)

Actuator On Delay

Current	1.704 sec
Estimated	0.000 sec

E

Actuator Off Delay

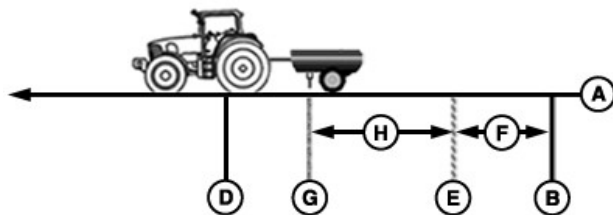
Current	0.319 sec
Estimated	0.000 sec

F

Wizard Progress

Return

PC27168—UN—16MAY19

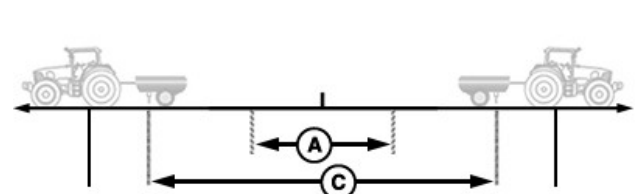


PC27165—UN—16MAY19

- A—Egyenes navigációs nyomvonal
 B—Indítás esemény indítása
 C—Célsebesség
 D—Működtető teljesen visszahúzza
 E—Működtető BE helyzetbe kitölt állásban
 F—Mechanikus BE késleltetés
 G—Működtető kikapcsolt helyzetben (de nincs teljesen visszahúzva)
 H—Működtető BE vagy munkahelyzet

MEGJEGYZÉS: Győződjön meg arról, hogy elegendő hely van-e az irányítási nyomvonal (A) számára a elfordulást követően, mielőtt elérte az út esemény indítást (B).

6. Forduljon meg a géppel, és vezessen ugyanarra az egyenes navigációs nyomvonalra az Autotrac™ bekapcsolt helyzetében, miközben fenntartja a célsebességet (C).
7. Folytassa a haladást egyenesen előre, amíg a működtető kapcsol és teljesen visszahúzódik (D).



PC27169—UN—16MAY19

- A—Működtető Be pontok közötti távolság
 B—Működtető BE pontok közötti távolság beviteli mező
 C—Működtető Ki pontok közötti távolság
 D—Működtető Ki pontok közötti távolság beviteli mező
 E—Frissítés Be késleltetés gomb
 F—Frissítés Ki késleltetés gomb

8. Írja be a működtető BE pontok közötti távolságot (A) a beviteli mezőbe (B).
9. Írja be a működtető Ki pontok (C) közötti távolságot (C) a beviteli mezőbe (D).
10. Válassza ki a frissítés Be késleltetés gombot (E).
11. Válassza ki a frissítés Ki késleltetés gombot (F).

RW00482,00009D2-35-08MAY20

Működtetés

Automatikus üzemmód bekapcsolása

⚠ VIGYÁZAT: Na használja az iGrade™ vagy a Távolság szerinti indítás funkciót közúton. A komoly sérülések elkerülése érdekében olvassa el és kövesse az iGrade™ és Távolsági szerinti indítás letiltása részt ezen kezelési utasításban, mielőtt a közútra hajt.

MEGJEGYZÉS: Az utasítások megkönnyítéséhez ez a kézikönyv a 3. kihelyezett vezérlőszelepet (SCV) használja. Ha szeretné, a kezelő választhat egy másik SCV-t.

A rendszer követelmények működése a konfigurációtól függ. Az utasítások megkönnyítéséhez ez a kézikönyv a kihelyezett vezérlőszelepek (SCV-k) alap traktor működését használja az auto üzemmód bekapcsolásához.

(További információkhoz a SCV-k bekapcsolásához egy adott géphez, lásd a gép Kezelési utasítását.)

(Ha a konfigurációhoz egy harmadik féltől származó eszközre van szükség az Auto mód vagy a művelet bekapcsolásához, lásd a harmadik fél Kezelési utasítását.)

A hidraulikus Auto mód bekapcsolásához:

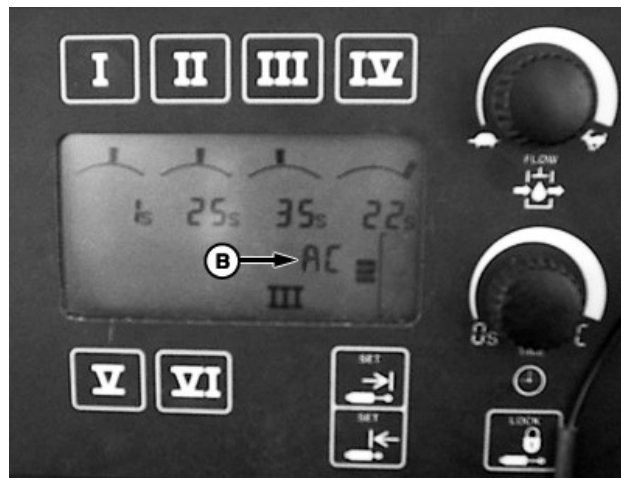


A—SCV vezérlőkar

PC18220—UN—05DEC13

1. Ha Legacy JD vagy JD tulajdonjogot használt, kapcsolja az SCV vezérlőkart (A) előremeneti reteszelt helyzetbe. ISO szelep illesztőfelület használata esetén válassza ki a visszaállás kapcsolót.

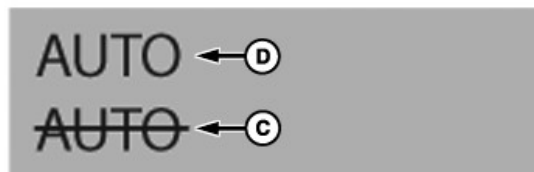
2. Ellenőrizze, hogy az automata üzemmód Be van-e kapcsolva.



PC18234—UN—11DEC13

B—AC üzemmód

- Ha az erőgépet TouchSet™ kijelzővel használja, ellenőrizze, hogy az EC átvált AC-ra (B).



PC22235—UN—01MAR16

C—Automatikus üzemmód KI
D—Automatikus üzemmód BE

- Ha egy CommandCenter™-es gépet üzemeltet, ellenőrizze, hogy az Auto mód KI (C) az (D) Auto üzemmódra vált-e.

RW00482,00009EE-35-22MAY20

A munkaeszköz automatizálás szétkapcsolása, deaktiválása és letiltása

⚠ VIGYÁZAT: A súlyos vagy halálos sérülés elkerülésére tiltsa le a gép és a munkaeszköz irányítórendszereit, mielőtt úttestre hajt.

Munkaeszköz szétkapcsolás automatizálása

- Lassítsa le a gépet a minimális 0,1 km/h (0.06 mph) alatti sebességre.
- A konfigurációtól függően állítsa a Lejtő gombot KI állásba, válassza ki a Lejtő Szünet gombot, vagy válassza ki a Távolság szerinti indítás gombot.

A TouchSet a Deere & Company márkanéve
A CommandCenter a Deere & Company márkanéve

Az iGrade a Deere & Company márkanéve

- A konfigurációtól függően kapcsolja szét az AutoTrac™ rendszert.

(Az AutoTrac™ rendszerrel kapcsolatos további információért olvassa el a kijelző kezelési utasítását.)

Munkaeszköz automatizálás deaktiválása

A konfigurációtól függően állítsa a Lejtő gombot KI állásba, vagy válassza ki a Távolság szerinti leállítási gombot.

Munkaeszköz automatizálás letiltása

- Kapcsolja ki a kihelyezett tömböt (SCV).
- Kapcsolja ki az auto módot.
- A konfigurációtól függően tiltsa le az AutoTrac™ rendszert.

(Az AutoTrac™ rendszerrel kapcsolatos további információért olvassa el a kijelző kezelési utasítását.)

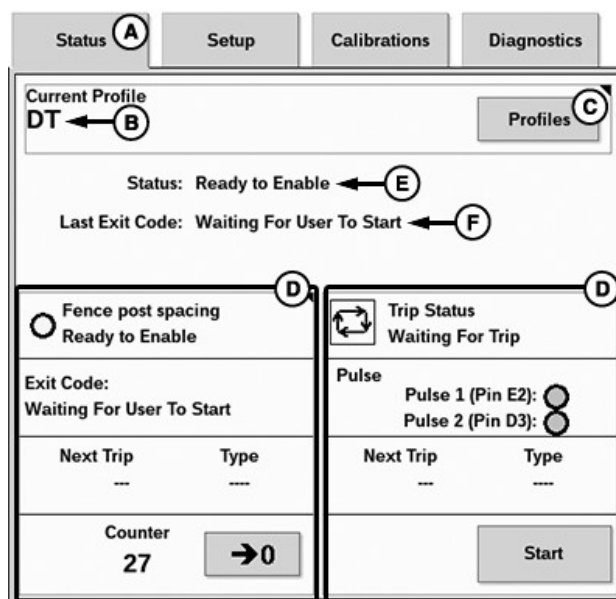
RW00482,00009EF-35-26MAY20

SCV utasításvezérlő

Ha a kiválasztott UCC2 alkalmazásvezérlő profil kihelyezett tömbök (SCV-k) használatára van beállítva, még akkor is utasítja ezen SCV-k vezérlését, ha az alkalmazás nincs használatban, és más alkalmazások nem tudnak majd utasításokat küldeni ezeknek az SCV-knek. Az SCV parancsvezérlés kioldásához hozzon létre és válasszon ki egy UCC2 alkalmazásvezérlő profilt SCV-k nélkül, vagy válassza le az UCC2 alkalmazásvezérlőt.

RW00482,0000A93-35-25NOV20

Állapot lap



PC27173—UN—05JUN19

- A—Állapot lap
 B—Aktuális profil
 C—Profilok gomb
 D—Negyed oldal modul
 E—Állapot
 F—Utolsó kilépési kód

Válassza ki vagy a Távolság szerinti indítás érintőgombot vagy az iGrade™ > Állapot fül (A) érintőgombot.

Egy profil beállítása után az alkalmazásra vonatkozó információk megtekinthetők az Állapot fülön vagy a Futtatás oldalon, ha be vannak állítva. Az aktuális profil neve (B) jelenik meg. A profilok módosításához válassza ki a Profilok gombot (C).

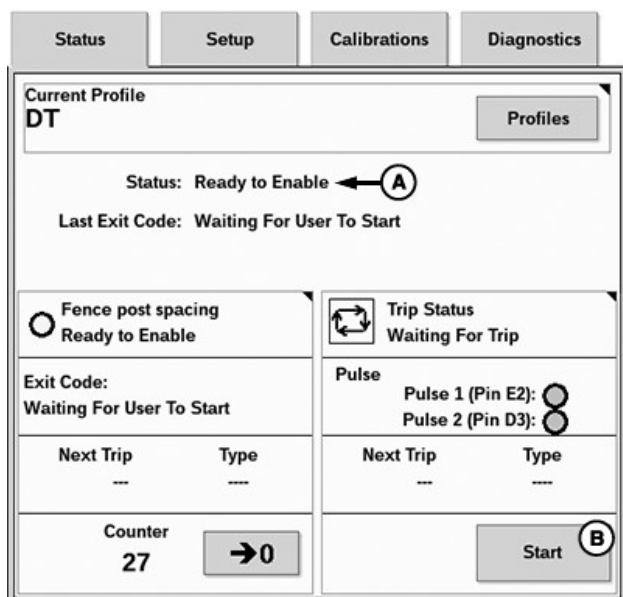
A legtöbb modulon (D) belül való kiválasztáskor megnyílik a teljes működési információ oldal. Az Állapot lap kijelzi az állapotot (E) és az utolsó kilépési kódot (F).

(Az állapotokkal és a kilépési kódokkal kapcsolatos további információkat lásd a Hibakeresés című részben.)

RW00482,00008CB-35-24JUN19

Távolság szerinti indítás működtetése

1. Állítsa a gépet a kezdőpontra a kívánt minta következő útja felé.
2. A konfigurációtól függően állítsa be az irányító vonalakat a kijelzőn, hogy illeszkedjen a kezdőponthoz és a haladási irányhoz.



PC27238—UN—30MAY19

A—Állapot

B—Indítás gomb

- Ellenőrizze, hogy az állapot (A) készen áll az engedélyezésre.
(Lásd a Hibakeresést, ha az állapot nem kész az engedélyezésre.)
- Ha a Munkaállapot úthoz kérése jelölőnégyzet ki van választva, kapcsolja be a munka rögzítést.
- Ha a (z) AutoTrac™ bekapcsolás úthoz jelölőnégyzet be van jelölve, engedélyezze az Autotract™ lehetőséget. Ellenőrizze, hogy az Autotract™ állapot kördiagram jelzi-e a 3/4 darabokat bekapcsolt állapotban.

(További információkért lásd a kijelző vagy az Autotract™ kezelési utasítást.)

- Válassza ki a Start gombot (B). Ellenőrizze, hogy az állapot engedélyezettre vált-e.

(Lásd a Hibakeresést, ha az állapot nincs engedélyezve.)

MEGJEGYZÉS: Az automata üzemmód 0,1 km/h (0,06 mph) vagy nagyobb sebességet igényel a bekapcsoláshoz.

- Kapcsoljon Auto üzemmódba. Ha Autotract™ szükséges, nyomja meg a visszaállítás kapcsolót.

(További információkhoz lásd: Auto üzemmód bekapcsolása.)

- Vezesse a gépet a megadott mintázat mentén.



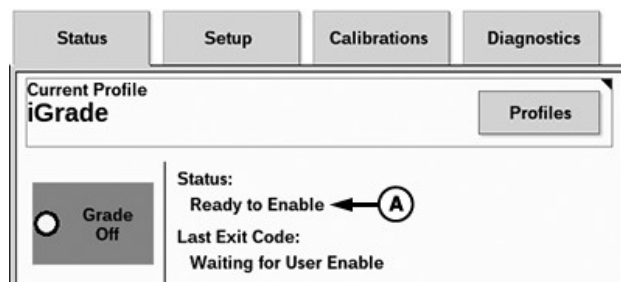
Leállítás gomb

PC27239—UN—30MAY19

- Ha szükséges, válassza ki a Leállítás gombot, helyezze át a gépet a következő irányítási vonalra, és ismételje meg a lépéseket.

RW00482,00009D3-35-16APR20

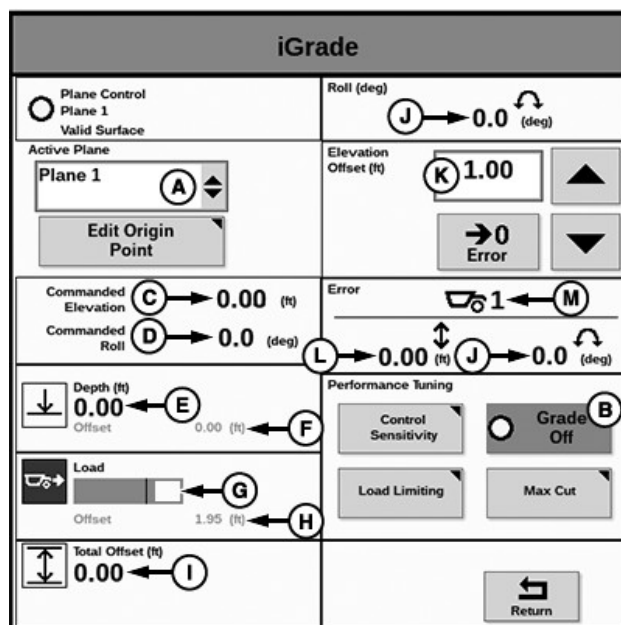
A iGrade™ működtetése — sík vezérlés és külső vezérlés



PC27229—UN—30MAY19

A—Állapot

- Ellenőrizze, hogy az állapot (A) készen áll az engedélyezésre.
(Lásd a Hibakeresést, ha az állapot nem kész az engedélyezésre.)
- Ha a talajgyaluk üresek, állítsa be a gépet a meghatározott lejtő Levágó területen.



PC27302—UN—18JUN19

A—Aktív sík legördülő menü

B—Lejtő be/ki gomb

C—Vezérelt emelkedés

D—Vezérelt döntés

E—Max. vágási mélység

F—Max. vágási eltolás
G—Aktuális terhelés
H—Terheléskorlátozás eltolás
I—Teljes eltolás
J—Döntéshiba
K—Emelkedés eltolás
L—Emelkedéshiba
M—Terelő száma

3. A sík vezérléshez válassza ki a megfelelő síkot a legördülő menüből (A).
4. Válassza ki a Lejtő be gombot (B). Ellenőrizze, hogy az állapot engedélyezettre vált-e.
(Lásd a Hibakeresést, ha az állapot nincs engedélyezve.)

MEGJEGYZÉS: A gépnek gyorsabban kell haladnia, mint 0,1 km/h (0,06 mph), hogy a SCV bekapcsolódjon.

(További információkat az SCV sebesség követelményekről a Kezelési utasításban talál.)

5. Kapcsoljon Auto üzemmódba. Több terelő használata esetén használja az előrébb lévő üres terelőt. Ellenőrizze, hogy az állapot aktívra vált-e.
(További információkhoz lásd: Auto üzemmód bekapcsolása.)
(Lásd a Hibakeresést, ha az állapot nem aktív.)
6. Hagyja feltöltődni a talajgyalut.
7. Figyelje a parancsokat, hibákat és eltolásokat. Ha szükséges, végezze el a beállítások vagy eltolások beállítását.

A kijelzett parancsok, hibák és eltolások a konfigurációtól függenek.

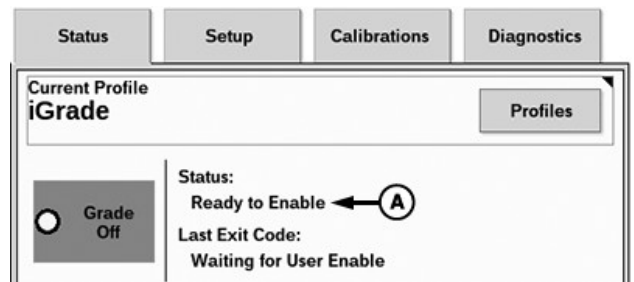
- A vezérelt magasság (C) a kívánt magasság.
- A vezérelt görgő (D) a kívánt kereszt lejtés szög.
- A max. vágási mélység (E) az aktuális maximális vágási mélység.
- A max. vágási eltolás (F) az aktuális maximális vágási eltolás.
- Az aktuális terhelés (G) az aktuális terhelés. Minden, ami a vonal fölött van, a jelenlegi terhelés korlátozási beállítások felett van.
- A terhelés korlátozás eltolás (H) az összes aktív terhelés korlátozó opció alapján számított teljes eltolás.
- A teljes eltolás (I) az összes aktív eltolásból kiszámított teljes eltolás.
- A görgő hiba (J) az aktuális dőlésszög és a vezérelt dőlésszög közötti különbség.
- Az Emelkedés eltolás (K) a kezelő által meghatározott eltolás.
- Az Emelkedéshiba (L) az aktuális emelkedés és a vezérelt emelkedés közötti különbség.

(A beállításokkal és eltolásokkal kapcsolatos további információkért lásd a Beállítás fejezetet.)

8. Figyelje az anyagot a kanálban.
9. Amikor a kanál megtelt, kapcsoljon ki az automata üzemmódból és emelje fel a talajgyalut.
10. Ha több terelőt használ, kapcsoljon Auto üzemmódba a következő terelőhöz. Ellenőrizze, hogy a terelő száma (M) átvált az aktív terelőre.
11. Ismétlje meg a lépéseket, amíg a terelők tele nem lesznek, vagy amíg el nem éri a sík feltöltési részét.
12. Ürítse ki a kanalakat a sík feltöltési részén vagy a kijelölt ürítési helyen. Használja a Lejtő be/ki gombot, amikor áthalad a sík határain.
(A kiürítéshez lásd a talajgyalu kezelési utasítását.)
13. Ismétlje meg a lépéseket a sík létrehozásakor.

RW00482,00009D4-35-28APR20

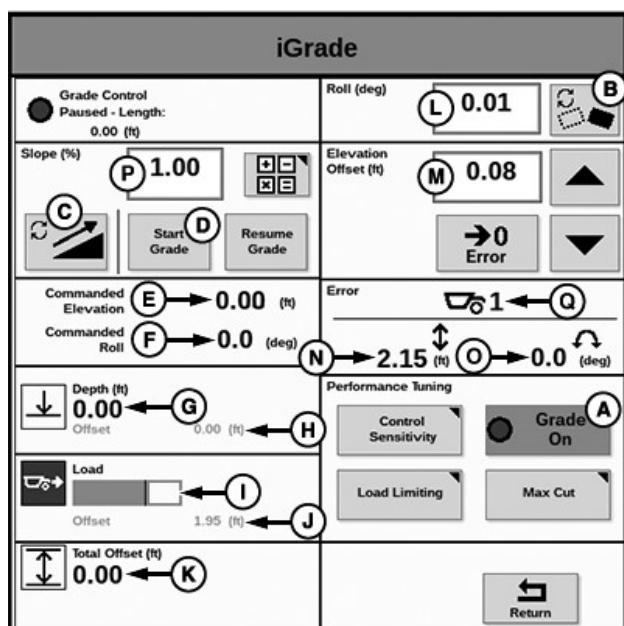
A iGrade™ működtetése — fokozat vezérlés



PC27229—UN—30MAY19

A—Állapot

1. Ellenőrizze, hogy az állapot (A) készen áll az engedélyezésre.
(Lásd a Hibakeresést, ha az állapot nem kész az engedélyezésre.)
2. Amikor a talajgyaluk üresek, helyezze a gépet a kívánt lejtő irányába a talajgyalus lappal közvetlenül a kezdőpont pontnál.



PC27235—UN—30MAY19

- A—Lejtő be/ki gomb
 B—Döntésirány váltása
 C—Felfelé/lefelé váltás
 D—Lejtő indítása gomb
 E—Vezérelt emelkedés
 F—Vezérelt döntés
 G—Max. vágási mélység
 H—Max. vágási eltolás
 I—Aktuális terhelés
 J—Terheléskorlátozás eltolás
 K—Teljes eltolás
 L—Döntés
 M—Emelkedés eltolás
 N—Emelkedéshiba
 O—Döntéshiba
 P—Merekség
 Q—Terelő száma

3. Válassza ki a Fokozat be gombot (A). Ellenőrizze, hogy az állapot engedélyezettre vált-e.

(Lásd a Hibakeresést, ha az állapot nincs engedélyezve.)

4. Ha a keresztezés engedélyezve van, használja a forgásirány kapcsolót (B) a lejtő irányának meghatározásához.
5. Használja a felfelé/lefelé váltót (C) a haladási irány meghatározásához.

MEGJEGYZÉS: A gépnek gyorsabban kell haladnia, mint 0,1 km/h (0,06 mph), hogy a SCV bekapcsolódjon.

(További információkat az SCV sebesség követelményekről a Kezelési utasításban talál.)

6. Válassza ki az Induló lejtés gombot (D) és kapcsolja be az Auto módot. Ha több talajgyalut használ, először használja a legüresebb talajgyalut. Ellenőrizze, hogy az állapot aktívra vált-e.
- (További információkhoz lásd: Auto üzemmód bekapcsolása.)

(Lásd a Hibakeresést, ha az állapot nem aktív.)

7. Hagyja feltöltődni a talajgyalut.
8. Figyelje a parancsokat, hibákat és eltolásokat. Ha szükséges, végezze el a beállítások vagy eltolások beállítását.

A kijelzett parancsok, hibák és eltolások a konfigurációtól függenek.

- A parancsolt magasság (E) a kívánt emelés.
- A vezérelt görgő (F) a kívánt keresztlejtés szög.
- A max. vágási mélység (G) az aktuális maximális vágási mélység.
- A max. vágási eltolás (H) az aktuális maximális vágási eltolás.
- Az aktuális terhelés (I) az aktuális terhelés. Minden, ami a vonal fölött van, a jelenlegi terhelés korlátozási beállítások felett van.
- A terhelés korlátozás eltolás (J) az összes aktív terhelés korlátozó opcióból számított teljes eltolás.
- A teljes eltolás (K) az összes aktív eltolásból kiszámított teljes eltolás.
- A Döntés (L) a kezelő által meghatározott keresztmeredekségi szög.
- Az Emelkedés eltolás (M) a kezelő által meghatározott eltolás.
- A magassági hiba (N) az aktuális magasság és a parancsolt magasság közötti különbség.
- A görgő hiba (O) az aktuális dőlésszög és a vezérelt dőlésszög közötti különbség.
- A Merekség (P) a lejtő százalékos aránya.

(A beállításokkal és eltolásokkal kapcsolatos további információkért lásd a Beállítás fejezetet.)

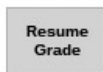
9. Figyelje az anyagot a kanálban.
10. Amikor a kanál megtelt, kapcsoljon ki az automata üzemmódból és emelje fel a talajgyalut.
11. Ha több talajgyalut használ, kapcsoljon Auto üzemmódba a következő talajgyaluhoz. Győződjön meg róla, hogy a talajgyalu száma (Q) az aktív talajgyalura változik.
12. Ismételje meg a lépéseket, amíg az összes talajgyalu fel nem töltődik.



Szünet gomb

PC27236—UN—30MAY19

13. Ha az utolsó talajgyalu megtelt, válassza ki a szünet gombot.
14. Ürítse ki a kanalakat a megfelelő területen, majd térjen vissza arra a területre, ahol a művelet szüneteltetve volt.



PC27237—UN—30MAY19

Fokozat visszaállítás gomb

15. Válassza ki a Lejtő folytatása gombot és folytassa a műveletet.

RW00482,00009D5-35-28APR20

Hibakeresés

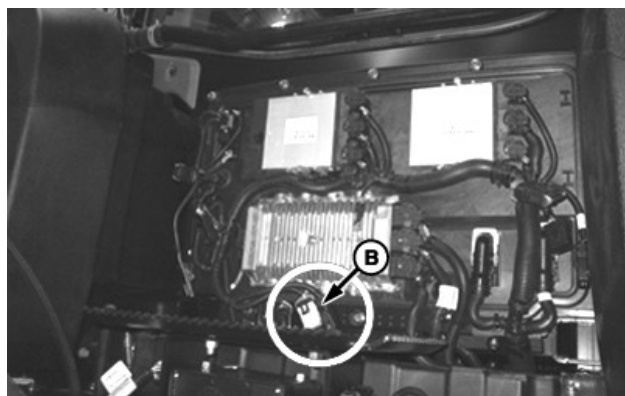
Az UCC2 alkalmazásvezérlő visszaállítása

FONTOS: Ne csatlakoztassa az UCC2 alkalmazásvezérlőt bekapcsolt gép mellett. A bekapcsolt állapot közben történő csatlakoztatás CAN adatcsatorna kommunikációs hibákat okozhat, és hidraulika vezérlőegység hibákat generálhat.

1. Állítsa LE a gépet.



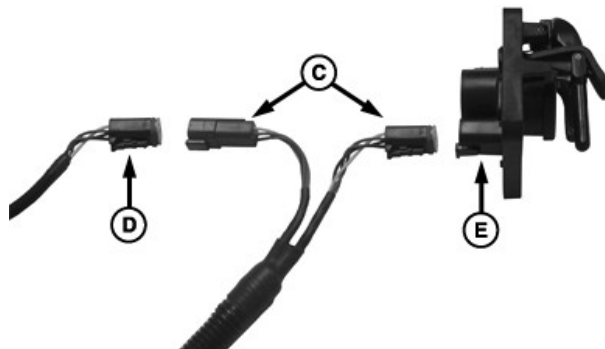
PC22232—UN—29FEB16



PC22233—UN—29FEB16

A—Állandó tápfeszültség csatlakozó
B—Opcionális csatlakozó

2. Kösse le az állandó tápellátás csatlakozót (A) és az opcionális csatlakozót (B).



PC22234—UN—29FEB16

C—CAN adatcsatorna T-csatlakozók
D—4-érintkezős CAN adatcsatorna csatlakozó
E—ISO munkaeszköz csatlakozó

3. Csatlakoztassa le a CAN adatcsatorna T-csatlakozókat (C), és csatlakoztassa a 4-érintkezős CAN adatcsatorna csatlakozót (D) közvetlenül az ISO munkaeszköz csatlakozóhoz (E).

4. Indítsa be a gépet. Az összes rendszer beindítása után tekintse meg és törölje a gép összes diagnosztikai hibakódját, majd állítsa le a gépet.

5. Csatlakoztassa vissza az állandó áramellátást és az áthidaló csatlakozókat.

6. Csatlakoztassa újra a CAN adatcsatorna T-csatlakozókat a 4-érintkezős csatlakozó és az ISO munkaeszköz csatlakozó közé.

RW00482,00005B8-35-24NOV20

Állapot és kilépési kódok

Állapot kód	Leírás	Megoldás
Letiltva	A rendszerben hiba van jelen.	Ellenőrizze a távolság szerinti indítást vagy a (z) iGrade™ diagnosztikai oldalakat további információkhoz és a hibák elhárításához.
Bekapcsolásra kész	A rendszer arra vár, hogy a kezelő engedélyezze.	Az engedélyezéshez válassza ki az iGrade Be gombot vagy a Távolság szerinti indítás gombot.
Engedélyezve	A rendszer arra vár, hogy a kezelő bekapcsolja a munkaeszköz automatizálást.	A rendszer engedélyezése attól függ, hogy a rendszer hogyan van konfigurálva. (További információért lásd az Üzemeltetés fejezetet.)

Hibakeresés

Aktív	A rendszer aktívan vezérli a globális helymeghatározó rendszer (GPS) alapú irányítást használó munkaeszközt.	Normál működés.
-------	--	-----------------

Az iGrade a Deere & Company márkanéve

Kilépési kódok	Leírás	Megoldás
OK	A munkaeszköz automatizálás készen áll a működésre, vagy hiba nélkül működik. Bármilyen hiba valószínűleg független az UCC2 alkalmazásvezérlő rendszertől.	A rendszer megfelelően működik.
Nincs aktiválva	A kívánt alkalmazás nem lett aktiválva az UCC2 alkalmazásvezérlőn.	További információkért lásd az Aktiváló kód beírása részt.
A gép GPS pontossága nem teljesült	Nincs elérhető gép GPS jel vagy a pontossági szint túl alacsony.	További információkért lásd a Műholdas információ vagy a StarFire™ vevő kezelési utasítását.
Munkaeszköz GPS pontosság nem teljesül	Nincs elérhető munkagép GPS jel vagy a pontossági szint túl alacsony.	További információkért lásd a Műholdas információ részt vagy a StarFire™ vevő kezelési utasítását.
Szelep nincs kiválasztva	A szelep vagy az interfész nincs kiválasztva.	Válassza ki vagy: - Távolság szerinti indítás érintőgomb > Beállítás fül > Út parancs szerkesztés gomb > egy szelep vagy illesztőfelület kiválasztása. - iGrade™ érintőgomb > Beállítás lap > Berendezés szerkesztése gomb > Munkaeszköz szerkesztése gomb > Szelep vagy interfész kiválasztása.
Szelep nem elérhető	A kiválasztott szelep jelenleg nincs érzékelve, vagy nem tudja működtetni a funkciót.	Ellenőrizze a csatlakozásokat, majd indítsa újra a gépet, hogy megpróbálja helyreállítani.
Szelep nem Auto módban	A kiválasztott szelep nem került automatikus üzemmódba.	Ha örökölt JD tulajdonost vagy JD tulajdonost használ, reteszelje a kívánt szelepet és engedje el. ISO szelep adapter használata esetén válassza ki a visszaállítás kapcsolót.
Szelep hiba	A kiválasztott szelep hibát jelez, és nem használható.	Vizsgálja meg a szelepet, majd indítsa újra a gépet, hogy megpróbálja helyreállítani.
A szelep nincs kalibrálva	A kiválasztott szelepen a küszöb nem volt kalibrálva.	Kalibrálja a küszöböket. Válassza ki: iGrade™ funkcióbillentyű > Beállítás lap > Berendezés szerkesztés gomb > Munkaeszköz szerkesztés gomb > Kalibrálás gomb.
Haladási sebesség túl lassú	A gép sebessége 0,1 km/h (0,06 mph) alatt van és nem képes a szelepek vezérlésére.	Növelje a gép sebességét a 0,1 km/h (0,06 mph) minimális sebességi küszöb felé.
Munkaeszköz nem rögzít	A kormányzás letiltása, ha a munka rögzítés ki van kapcsolva, és a kijelző azt jelzi, hogy a munka rögzítése ki van kapcsolva.	Kapcsolja be a kijelző munka rögzítését.
Várákozás a felhasználó engedélyezésére	Várja, hogy a kezelő kiválassza a kormányzás be gombot.	Az engedélyezéshez válassza ki az iGrade Be gombot vagy a Távolság szerinti indítás gombot.
Sebesség tartományon kívül	A sebesség túl gyors vagy túl lassú.	Működtesse a gépet 0,1 – 35 km/h (0,06 – 22 mph) sebességgel.
A kezelő nincs jelen	A kezelő nincs jelen.	A kezelőnek a vezetőülésben kell ülnie. Ellenőrizze az üléskapcsolót.
Maximális vágás nincs konfigurálva	A maximális vágás engedélyezve volt, de nem volt konfigurálva.	Válassza ki a Távolság szerinti indítás érintőgomb > Beállítás lap > Max. vágás szerkesztése gomb > Adjon meg egy max. vágás értéket.
Terhelés korlátozás adat nem elérhető	Az alkalmazás vezérlő nem látja a terhelés korlátozás adatokat a CAN adatcsatornán.	Ellenőrizze a vezetékeket, majd indítsa újra a gépet, hogy megpróbálja helyreállítani.
Terhelés korlátozás nincs konfigurálva	A terhelés korlátozó funkciók engedélyezve vannak, de nincsenek konfigurálva.	Válassza ki az iGrade™ érintőgomb > Beállítás lap > Terheléskorlátozás szerkesztése gomb > adjon meg terheléskorlátozásokat.
Nem meghatározott minőségű felület	A felület beállítása nem teljes.	Válassza ki az iGrade™ érintőgomb > Beállítás lap > Felület szerkesztése gomb > végezze el a felület beállítását.
Nincs gép GPS észlelve	A gép GPS jele nem érhető el.	Ellenőrizze a vezetékeket, majd indítsa újra a gépet.
Sebesség szerinti indítás nincs kiválasztva	Az út minta beállítása nem teljes.	Végezze el az úti minta beállítását. Válassza ki: Távolság szerinti indítás érintőgomb > Beállítás lap > Út minta szerkesztése gomb.
Távolsági szerinti	A kezdőpont nincs beállítva.	Állítsa be a kezdőpontot. Válassza ki: Távolság szerinti

Hibakeresés

indítás hivatkozás nincs beállítva		indítás > Beállító lap > Út minta szerkesztése gomb > Kezdőpont szerkesztése gomb.
Kész	A rendszer készen áll a bekapcsolásra.	Nyomja meg a Folytatás kapcsolót.
Szelep hiba—Indítsa újra megkísérelve a visszaállítást	A szelep hibája jelentésre került.	Ellenőrizze a vezetékeket, majd indítsa újra a gépet, hogy megpróbálja helyreállítani.
AutoTrac™ Nem aktív	Az Autotrak™ nem aktív.	Az AutoTrac™ bekapcsolása.

A StarFire a Deere & Company védjegye
Az AutoTrac a Deere & Company márkanéve

RW00482,00009D6-35-29APR20

Hibakeresés — távolság szerinti indító rendszer

Tünet	Probléma	Megoldás
Minden munkamenet váratlanul átkapcsolja az út mintát.	A berendezés eltolásai helytelenek.	Írja be a helyes eltolást. (Lásd a berendezés eltolásokat.) Végezze el a gép eltolás kalibrálást. (Lásd a Berendezés eltolás kalibrálást.)
Az út események kissé el vannak tolódva.	A mechanikus késleltetés figyelembe vétele.	Módosítsa a működtető be-és kikapcsolás késleltetési időket vagy végezze el a mechanikus késleltetés kalibrálást. (Lásd a berendezés eltolásokat vagy a berendezés késleltetés kalibrálását.)
Az utazási idő vagy távolság hosszabb, mint a megadott érték.	Minden alacsony oldali meghajtó különböző időpontokra vagy távolságokra kapcsol be.	Ellenőrizze, hogy a relé a megfelelő alacsony oldali meghajtóra van-e van csatlakoztatva. (Lásd a berendezés eltolásokat vagy a berendezés késleltetés kalibrálását.)

RW00482,00008D4-35-18JUN19

Hibakeresés – iGrade™ rendszer

Tünet	Probléma	Megoldás
A munkaeszköz nem mozog semmilyen felületi üzemmódban.	Az iGrade™ állapota nem látszik aktívnak.	Oldja meg a nem konfigurált állapotot. (Lásd: diagnosztika – iGrade™ állapot.)
	A kihelyezett tömb (SCV) küszöbértékek nem lettek beállítva.	Kalibrálja az SCV-t. (Lásd az SCV konfigurációt.)

Az iGrade a Deere & Company márkanéve

Tünet	Probléma	Megoldás
	Az alkalmazásvezérlő csatlakoztatva volt, miközben a gép BE volt kapcsolva, amely hidraulika vezérlőegység diagnosztikai hibakódokat hoz létre.	Állítsa vissza az UCC2 alkalmazásvezérlőt. (Lásd az UCC2 alkalmazásvezérlő visszaállítását.)
A terelő felemelkedik vagy lesüllyed anélkül, hogy a kezelő az eltolást fel vagy le kapcsolná.	A talajgyalu mozgását az Alkalmazás vezérlő a terhelés korlátozási beállítás alapján vezérli.	Ellenőrizze a terhelés korlátozás beállításait, és szerkessze a vezérlő érzékenységet és a terhelés korlátozó érzékenységet a kezelői preferencia szerint. (Lásd a Vezérlés érzékenység szerkesztése; a terhelés korlátozás és a Terhelés korlátozás érzékenység szerkesztése.)
A kijelző nem mutatja az Alkalmazás vezérlőt.	Nincs kommunikáció az Alkalmazás vezérlővel.	Állítsa le a tápfeszültséget, ellenőrizze a csatlakozásokat és kapcsolja be a rendszert. Tisztítsa meg és kösse vissza a 4 érintkezős DEUTSCH® csatlakozót a gép hátoldalán lévő ISO munkaeszköz csatlakozóra. <i>MEGJEGYZÉS: Ha a hátsó toldat vezetékköteg nincs használatban, egy végpont szükséges a vezetékköteg végére.</i> Ellenőrizze a csatlakozást a munkaeszköz elején.
A grafika nem vagy nem megfelelően jelenik meg.	A grafika nem töltődik be megfelelően.	Törölje a grafikus fájlokat a kijelző gyorsítótárából. (GreenStar™ kijelző használatakor lásd az Adattörlés részt.) (4. generációs CommandCenter™ kijelző esetén lásd az ISOBUS VT törlése részt.)
A munkaeszköz nem fogad távoli parancsokat.	A kijelző nincs beállítva úgy, hogy a megfelelő magassági hibát elküldje a következőktől: Surface Water Pro™ Plus vagy harmadik féltől származó szoftver.	Győződjön meg róla, hogy a kijelző szoftver frissítve van és a Surface Water Pro™ Plus vagy a harmadik féltől származó szoftver helyesen van-e beállítva.

DEUTSCH a Deutsch Co. márkaneve
A GreenStar a Deere & Company márkaneve
A CommandCenter a Deere & Company márkaneve
A Surface Water Pro a Deere & Company márkaneve

Tünet	Probléma	Megoldás
A iGrade™ rendszeresen hibásan teljesít.	A Függőleges pontosság gyengülés (VDOP) értéke magas.	Ha szükséges, szerelje fel a globális navigációs műhold rendszer (GNSS) antennát vagy a gyűrű antennát. (Lásd: Műhold információ — VDOP és részegység áttekintése)
	Többutas jelterjedés történik a munkaeszköz vevőn és (vagy) az alapállomáson.	(Lásd: Az alapállomás beállítása.)
A külső antenna állapota lecsatlakoztatva.	Hibás az antenna csatlakoztatva.	Biztosítsa, hogy a rádió és az antenna közötti koaxiális kábel ne legyen sérült, és az antenna ne legyen laza. Győződjön meg róla, hogy az antenna nem törött-e.
Az iGrade™ teljesítménye gyenge.	Az SCV küszöbök nincsenek megfelelően beállítva.	Kalibrálja a kihelyezett vezérlő szelepet (SCV). (Lásd az SCV konfigurációt.)
	A terhelés korlátozó beállítások túl magasak vagy túl alacsonyak.	A terhelés korlátozó beállítások módosítása. Ellenőrizze a terhelés korlátozás beállításait, és szerkessze a vezérlő érzékenységet és a terhelés korlátozó érzékenységet a kezelői preferencia szerint. (Lásd: Terhelés korlátozás.)
	Az érzékenységi beállítások túl magasak vagy túl alacsonyak.	Állítson a vezérlésen és a terhelés korlátozás érzékenységen. Ellenőrizze a terhelés korlátozás beállításait, és szerkessze a vezérlő érzékenységet és a terhelés korlátozó érzékenységet a kezelői preferencia szerint. (Lásd a Vezérlési érzékenység és a Terhelés korlátozó érzékenység szerkesztése.)
A barázdaág egyik oldala alacsonyabb, mint a másik.	A mélység álló kerék munkahengerek fázison kívül.	Kapcsolja be és ki a mélység álló kerék munkahengerek hidraulikát.

RW00482,00008D2-35-18JUN19

Hibakeresés – Gép

Tünet	Probléma	Megoldás
A traktor megáll.	A terhelés korlátozó küszöbértékek nincsenek megfelelően beállítva.	A terhelés korlátozó küszöbértékek módosítása. (További információkért lásd a Terheléskorlátozás című részt.)
	A maximális vágás túl agresszív.	A maximális vágási beállítások utánállítása. (További információhoz lásd a maximális vágást.)
Auto üzemmód visszajelző nem látható a kijelzőn.	Szennyezett vagy laza 10 pólusú csatlakozó a gép hátulján.	Kapcsolja le a gépet, és kössön le minden iGrade™ alkatrészt. Tisztítsa meg az összes csatlakozót, és ellenőrizze a meglazult vagy szennyeződött érintkezőket. Csatlakoztassa újra az összes iGrade™ alkatrészt és kapcsolja be a gépet. (További információkért lásd az UCC2 alkalmazásvezérlő visszaállítását.) Ellenőrizze, hogy a megfelelő felületi üzemmód és kihelyezett tömb (SCV) ki van-e választva a iGrade™ beállításban, majd a kapcsolja be tápellátást.
A munkaeszköz nem áll be a kívánt lejtőre.	Az AUTO felirat át van húzva vagy az EC van megjelenítve.	Az Auto mód engedélyezéséhez nyomja a megfelelő SCV vezérlő kart reteszelt állásba.
A kijelző és a munkaeszköz működése eltűnik.	Szennyezett vagy laza 4 pólusú csatlakozó a gép hátulján.	Tisztítsa meg és kösse vissza a csatlakozókat.
	Helytelenül csatlakoztatott GreenStar™ vezetékköteg.	Állítsa le a gépet és a rendszert. Kösse le, tisztítsa meg, majd szerelje vissza a kábelköteget megfelelően.
	A kábelkötegben elektromos rövidzárlat van.	Ellenőrizze az elektromos vezetékeket, hogy nincs-e szakadás, rövidzárlat vagy sérülés.
Hullámosodás – a talajgyalu túlérzékeny, és hullámosodás hatást okoz.	Az SCV áramlás mértéke túl magas.	Csökkentse a SCV áramlás mértékét.
	A kiegyenlítő szelep helytelenül van beállítva.	Állítsa be a kiegyenlítő szelep patronokat és végezze el a manuális SCV küszöbérték kalibrálást. (További információkhoz lásd a manuális SCV kalibrációt.)

Tünet	Probléma	Megoldás
	A görgő vezérlés érzékenysége túl magasra vagy alacsonyra van állítva.	Állítsa be a görgő vezérlés érzékenységét. (További információkhoz lásd: Vezérlési érzékenység szerkesztése.)
A vezérlés és terhelés korlátozás funkció csökkent vagy korlátozott.	Az SCV áramlás mértéke túl alacsony.	Növelje a SCV áramlás mértékét.
A talajgyalu kiürítésekor vagy feltöltésekor nem lehetséges lejtő létrehozása.	A vágóél és a vevő közötti távolság nem marad állandó a talajgyalu kialakítása miatt kiürítés vagy feltöltés során.	A kiürítés vagy feltöltés csak akkor végezhető el, ha a vágóél és a vevő közötti távolság állandó.

RW00482,00008D8-35-18JUN19

Külső szelep

Tünet	Probléma	Megoldás
A külső szelep beállítás gomb nem jelenik meg.	Be van dugva az integrált SCV vezérlés gép oldali munkaeszköz visszajelzés érintkező csatlakozója a gép hátoldalán. A vezetékköteg korábbi változatán 10 érintkezős szögletes csatlakozó volt.	Csatlakoztassa le a munkaeszköz visszacsatolás érzékelő csatlakozóját a gép oldalán.
	Külső szelep vezetékköteg szét van csatlakoztatva.	Kösse be a külső szelep vezetékköteget. A LED-nek a külső szelepen be kell kapcsolnia.
	A felszerelt külső szelep nem kompatibilis a gép hidraulika rendszerének kialakításával (nyitott központú, vagy zárt központú kialakítás).	Ellenőrizze, hogy a munkaeszközre szerelt szelep cikkszámja kompatibilis-e a gép hidraulika rendszerének kialakításával. (További információkért lásd az UCC2 alkalmazásvezérlő és a külső szelep beszerelési utasítását vagy forduljon a John Deere márkakereskedőjéhez.)
	A SCV vezérlő vezetékköteg laza vagy nem csatlakozik az alkalmazásvezérlő vezetékköteghez.	Ellenőrizze, hogy a csatlakozások megfelelőek-e.
	Az SCV vezérlőegység vezetékköteg a mellső hosszabbító vezetékkötegnél van bedugva a munkagép vevőbe.	Ellenőrizze, hogy a SCV vezérlő kábelköteg be van-e dugva az Alkalmazásvezérlő kábelkötegbe.
	A szivattyú tömlőn lévő belső visszacsapó szelep nem működik, vagy nincs jelen.	Szerelje fel, javítsa meg, vagy cserélje ki a visszacsapó szelepet.

Tünet

A LED piros.

Probléma

A külső szelepből van ellennyomás.

Megoldás

VIGYÁZAT: A külső szelep vezérlőkar mozgásakor a munkaeszköz elmozdulhat.

A csatlakoztatott tömlők megfordításra kerülnek, ami visszavezeti a nyomást. Ellenőrizze, hogy a tömlők megfelelően vannak-e csatlakoztatva. Ha a probléma továbbra is fennáll, végezze el a következőket:

1. Működő traktornál kapcsolja a hidraulikát lebegő módba.
2. Kapcsolja ki a gépet.
3. Manuálisan kapcsolja be, majd ki a külső szelep vezérlőkart többször egymás után.
4. Kapcsolja ki és be a tápfeszültséget, hogy a piros jelzőlámpa kialudjon.

Külső szelep hiba van.

Forduljon a John Deere kereskedőhöz.

RW00482,00008D6-35-06JUN19

Adattisztítás

Az adattisztítás funkció törli a vezérlőegység VI grafikai fájljait a kijelzőről. Ez abban az esetben végezhető, ha a munkaeszköz felhasználói felülete többé nem jelenik meg, vagy nem helyesen jelenik meg. A tisztítás arra kényszeríti a munkaeszköz vezérlőegységet, hogy az újraindítás után adatait ismét a kijelzőre küldje.

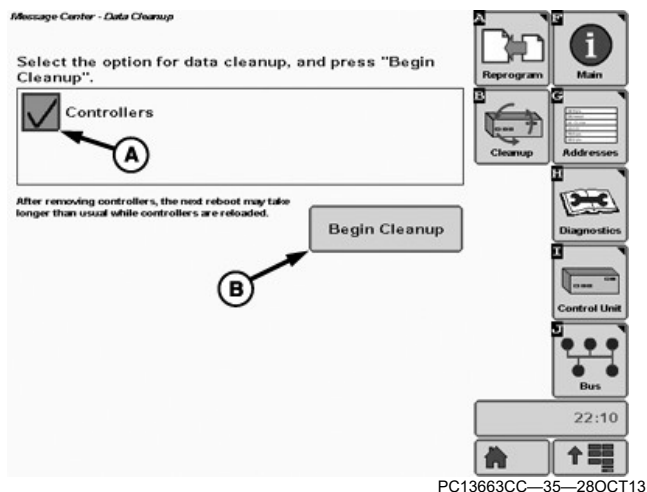
Válassza ki a Menü gombot > Üzenetközpont gombot > Átprogramozás érintőgombot.

**A—Vezérlőegységek jelölőnégyzet
B—Tisztítás megkezdése gomb**

Jelölje be az eltávolítandó adat jelölőnégyzetét (A), majd nyomja meg a Tisztítás megkezdése gombot (B).

Újraindítás után a vezérlőegység megjelenít egy oszlopdiagramot a főmenüben a felhasználó felület ismételt feltöltésének idejére.

RW00482,0000196-35-15MAR18



Adattisztítás

ISOBUS VT tisztítása

Ha 4. generációs kijelző használatkor a munkaeszköz felhasználói felülete nem jelenik meg, vagy nem helyesen jelenik meg, végezze el az ISOBUS VT tisztítását. A funkció törli a gyorsítótárazott ISOBUS vezérlőegység objektumkészleteket. A gyorsítótár tisztítása arra kényszeríti a munkaeszköz vezérlőegységet, hogy az újraindítás után adatait ismét a kijelzőre küldje.



ISOBUS VT érintőgomb

PC23372—UN—15NOV16

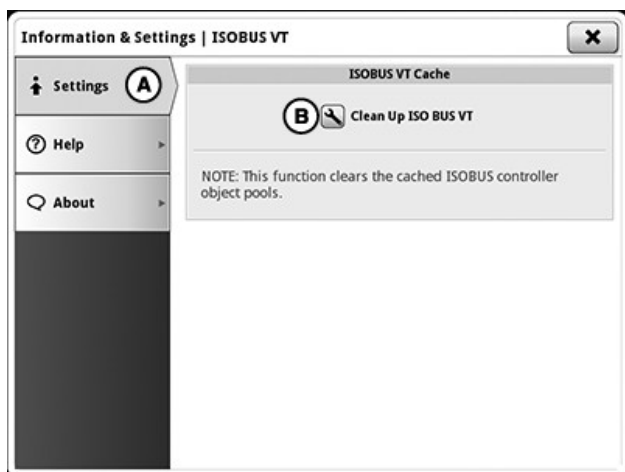
- Válassza ki az ISOBUS VT érintőgombot.



Beállítások ikon

PC15305—UN—19MAR13

- Válassza ki a Beállítások ikont.



PC23373—UN—15NOV16

A—Beállítások lap

B—ISOBUS VT tisztítása gomb

- Válassza ki a Beállítások lapot (A).
- Válassza ki az ISOBUS VT tisztítása gombot (B).

RW00482,000074-35-13MAR18

Válassza ki: távolsági indítás érintőgomb > Diagnosztika fül.

A távolsági indítás állapota a következőket jeleníti meg:

- Állapot (A) — A távolsági indítás működési állapota.
- Állapot (B) – az egyes állapotok eléréséhez szükséges követelmények.
- Kész (C) — jelzi, ha a feltétel teljesült.

RW00482,00008D0-35-18JUN19

Diagnosztika — iGrade™ állapot

iGrade Status (A)			
(B) Status	(C) Condition	(D) Is Ready	
Disabled	Is Activated	Yes	
Ready to Enable	Scrapers 1, 2, 3: Is GPS Available, Ready, Elevation Valve Selected, Available, Calibrated	Yes, Yes, Yes	
	Scrapers 1, 2, 3: Is GPS Available, Ready, Elevation Valve Selected, Available, Calibrated	Yes, Yes, Yes	
	Scrapers 1, 2, 3: Is GPS Available, Ready, Elevation Valve Selected, Available, Calibrated	Yes, Yes, Yes	
	Scrapers 1, 2, 3: Is GPS Available, Ready, Elevation Valve Selected, Available, Calibrated	Yes, Yes, Yes	
Enabled	Is Height Calibrated: Scraper 1, Scraper 2, Scraper 3	Yes, Yes, Yes	
	Grade toggle button was pressed and system is ready to be activated.	No	
Active	Elevation Valve In Auto: Scraper 1, Scraper 2, Scraper 3	No, No, No	
	Roll Valve In Auto: Scraper 1, Scraper 2, Scraper 3	No, Yes, Yes	
	Is Speed > 0.5 mph (0.8 kph)	No	
	Is Operator Present	Yes	

PC27189—UN—20MAY19

A—Legördülő menü

B—Állapot

C—Állapot

D—Kész

Diagnosztika – távolsági indítás állapota

(A) Status	(B) Condition	(C) Is Ready
Disabled	Activated	Yes
Ready to Enable	Pattern Selected	Fence Post
	Pattern Configured	Yes
	Origin Set	Yes
	Track Spacing Correct	Yes
Enabled	Guidance Line Correct	Yes
	Trip Actuator	Pulse
	Action Configured	Yes
	Action Driver Ready	Yes
Active	Is GPS Available, Ready	Yes, Yes
	Trip Calculator Running	No
	Is Output Driver in Auto	Yes
	Is Speed > 0.5 mph (0.8 kph)	No
	Operator Presence	Yes
	AutoTrac Active	No

PC27190—UN—20MAY19

A—Állapot

B—Állapot

C—Kész

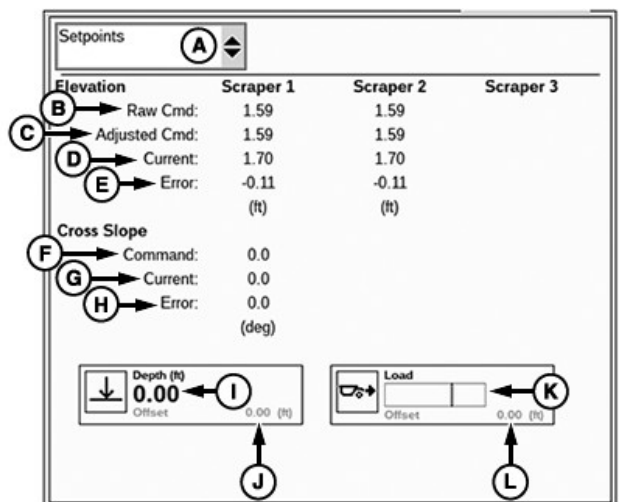
Válassza ki: iGrade™ érintőgomb > Diagnosztika lap > iGrade™ állapot elemet a legördülő menüből (A).

iGrade™ állapot kijelzés:

- Állapot (B) — a iGrade™ működési állapota.
- Állapot (C) – Az egyes állapotok eléréséhez szükséges követelmények.
- Kész (D) — jelzi, ha a feltétel teljesült.

RW00482,00008CF-35-06JUN19

Diagnosztika – beállítási pontok



PC27191—UN—20MAY19

- A—Legördülő menü
 B—Nyers magasság parancs
 C—Beállított magasság parancs
 D—Aktuális magasság
 E—Magasság eltolás hiba
 F—Kereszt lejtés parancs
 G—Keresztezés pillanatnyi helyzete
 H—Kereszt lejtés eltolódás hiba
 I—Aktuális vágási mélység
 J—Magasság eltolás alkalmazva
 K—Aktuális terhelés
 L—Terhelés korlátozás eltolás alkalmazva

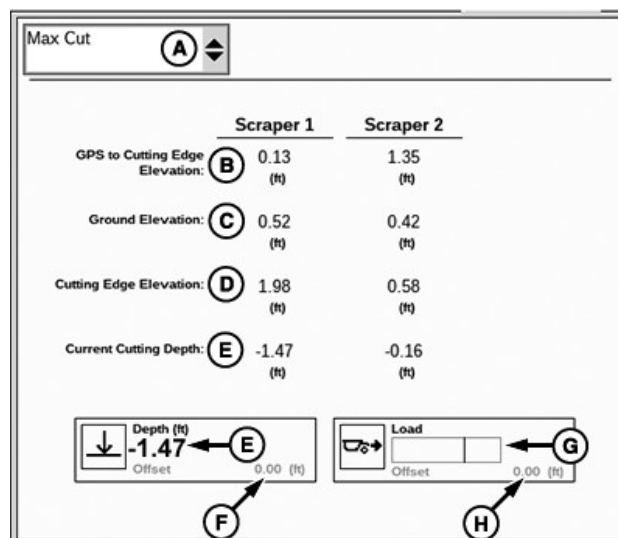
Válassza ki: iGrade™ érintőgomb > Diagnosztika lap > Beállítási pont a legördülő menüből (A).

A beállítási pontok a magasságot és a keresztlejtést (ha engedélyezve) jelenítik meg három munkaeszköz esetén:

- Nyers magasság parancs (B)
- Beállított magasság parancs (C)
- Aktuális emelés (D)
- Magasság eltolás hiba (E)
- Kereszt lejtés parancs (F)
- Keresztlejtő aktuális helyzet (G)
- Kereszt lejtés eltolódás hiba (H)
- Aktuális vágási mélység (I)
- Magasság eltolás alkalmazva (J)
- Aktuális terhelés (K)
- Terhelés korlátozó eltolás alkalmazva (L)

RW00482,00008D1-35-18JUN19

Diagnosztika — maximális vágás



PC27197—UN—23MAY19

- A—Legördülő menü
 B—GPS a vágási él emeléshez
 C—Talaj emelés
 D—Vágó él emelés
 E—Aktuális vágási mélység
 F—Magasság eltolás alkalmazva
 G—Aktuális terhelés
 H—Terhelés korlátozás eltolás alkalmazva

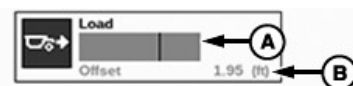
Válassza ki: iGrade™ érintőgomb > Diagnosztika lap > Max vágás a legördülő menüből (A).

Diagnosztika — Maximális vágás a következő információkat jeleníti meg három munkaeszköz esetén:

- GPS vágási él magasság (B)
- Talaj magasság (C)
- Vágóél magasság (D)
- Aktuális vágási mélység (E)
- Magasság eltolás alkalmazva (F)
- Aktuális terhelés (G)
- Terhelés korlátozó eltolódás alkalmazva (H)

RW00482,00008D9-35-06JUN19

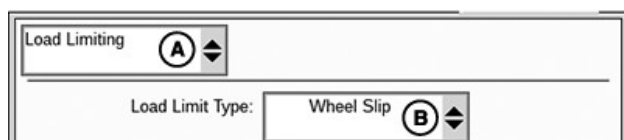
Diagnosztika – terhelés korlátozás



PC27204—UN—24MAY19

- A—Aktuális terhelés
 B—Terhelés korlátozás eltolás alkalmazva

Az aktuális terhelés (A) és az alkalmazott terhelés korlátozó eltolás (B) az összes engedélyezett terhelés korlátozó opció, a küszöb beállítások és az érzékenységi beállítások alapján végzett teljes számítás. Ha szükséges, állítsa be a küszöbértéket és érzékenység beállításokat az engedélyezett terhelés korlátozó opciókhoz.



PC27199—UN—23MAY19

A—Legördülő menü

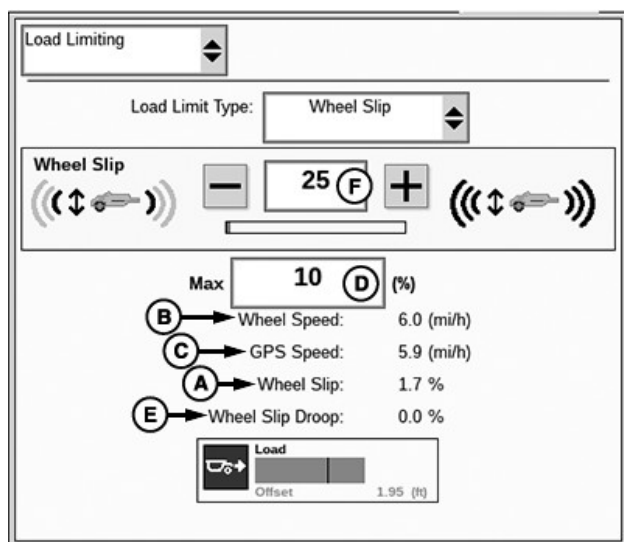
B—Terhelés korlátozás típusa legördülő menü

Válassza ki: iGrade™ érintőgomb > Diagnosztika fül > Terhelés korlátozást a legördülő menüből (A).

Válasszon egy terhelés korlátozás típust a legördülő menüből (B).

- Kerécsúszás
- Motor fordulatszám
- Motorterhelés

Kerécsúszás



PC27200—UN—24MAY19

A—Kerécsúszás

B—Keréksebesség

C—GPS-sel mért sebesség

D—Maximális kerék csúszási küszöbérték

E—Kerécsúszás csökkenés

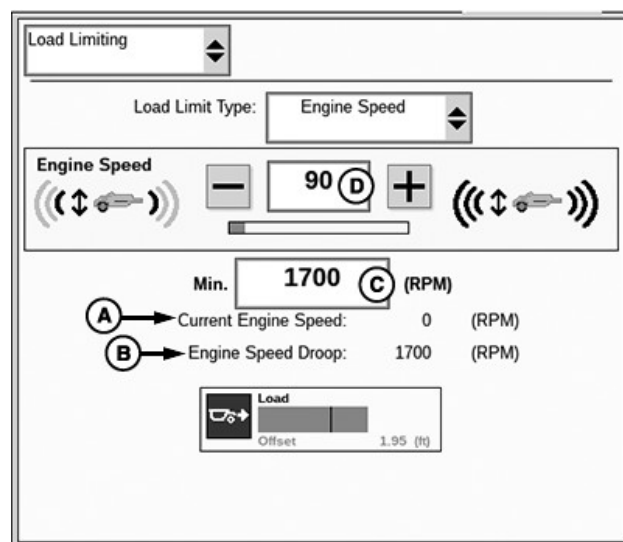
F—Kerécsúszás érzékenységi

A kerécsúszás (A) figyeli a kerék sebesség (B) és a globális helymeghatározó rendszer (GPS) sebesség (C) közötti különbséget.

Ahogy a kerécsúszás közelíti a maximális kerécsúszási küszöböt (D), az alkalmazás vezérli a hidraulikát, hogy felemelje a talajgyalu pengét a csúszás csökkentése érdekében. Ahogy a kerécsúszás csökken, az Alkalmazásvezérli vezérli a hidraulikát, hogy leengedje a talajgyalu pengét az előző magasságra.

A kerécsúszás csökkenés (E) a megadott maximális kerécsúszási küszöbön túlmenő csúszás mértéke. Az alkalmazott terhelés eltolás a kerécsúszás csökkenés és az érzékenység (F) szorzataként számítható ki.

Motor fordulatszám



PC27201—UN—24MAY19

A—Aktuális motor fordulatszám

B—Motor fordulatszám csökkenése

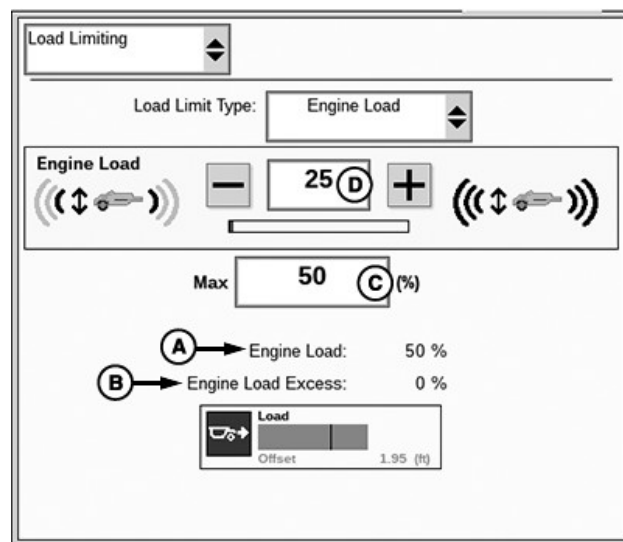
C—Minimális motor fordulatszám küszöbérték

D—Motor fordulatszám érzékenységi

A jelenlegi motorfordulatszám (A) figyeli a motor fordulatszámát (f/p) a CAN adatcsatornán. Ahogy a motor fordulatszáma közelíti a minimális értéket, az Alkalmazásvezérli vezérli a hidraulikát a talajgyalu penge emeléséhez, hogy csökkentse a rendszer terhelését. Ahogy a motor fordulatszáma nő, az Alkalmazás vezérli a hidraulikát, hogy lesüllyessze a talajgyalu pengét az előző magasságra.

A motor fordulatszám csökkenés (B) a motor fordulatszáma a minimális motorfordulatszám küszöb (C) alatt. A terhelés korlátozási magasság beállítását a kerék sebesség csökkenés és az érzékenység szorzataként számítható ki.

Motorterhelés



PC27202—UN—24MAY19

A—Motorterhelés

B—Motorterhelés többlet

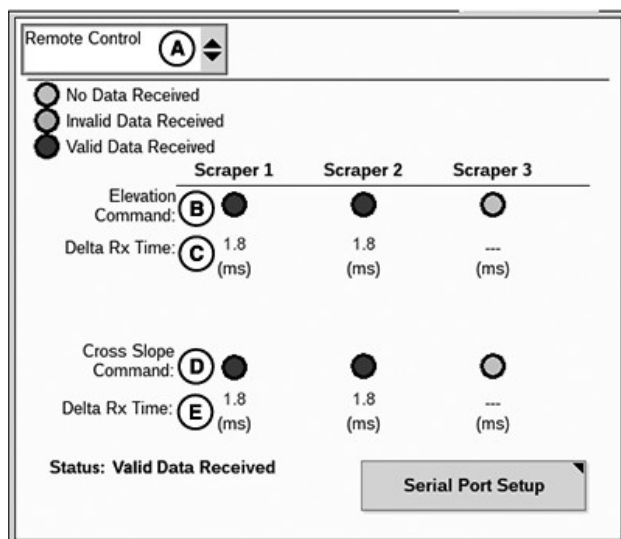
C—Maximális motor terhelési küszöb

D—Motor terhelés érzékenység

A motor terhelés (A) figyeli a motor terhelését (nyomaték) a CAN adatcsatornán. Ahogy a motor terhelése megközelíti a maximális értéket, az Alkalmazás vezérlő a hidraulikát vezérli a talajgyalu penge emelésére, hogy csökkentse a rendszer terhelését. Amikor a motor terhelése alacsony, az Alkalmazás vezérlő a hidraulikát vezérli, hogy leengedje a talajgyalu pengét az előző magasságra.

A motor terhelés többlet (B) a motor jelenlegi terhelése a maximális motorterhelési küszöb (C) fölött. A terhelés korlátozási magasság beállítását a motor terhelési többlet (D) és az érzékenység szorzataként lehet kiszámítani.

RW00482,00008DA-35-18JUN19

Diagnosztika — távvezérlő

PC27198—UN—23MAY19

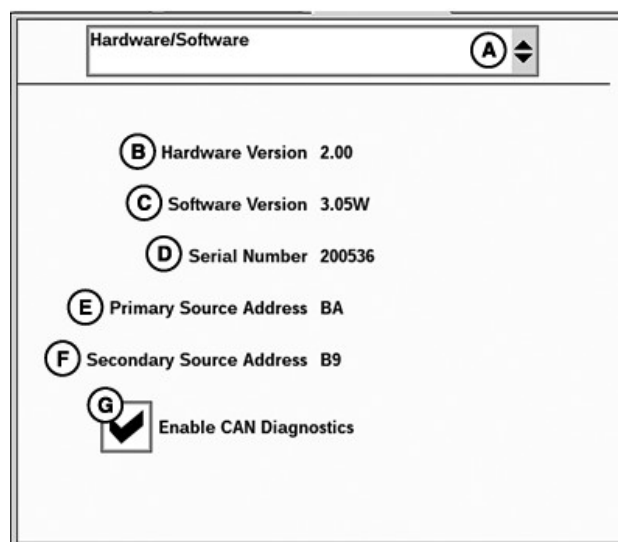
A—Legördülő menü**B—Talajgyalu emelés parancs****C—Talajgyalu Delta Rx idő****D—Kereszt lejtés emelés parancs****E—Keresztlejtő Delta Rx ideje**

A legördülő menüből (A) válassza ki: iGrade™ érintőgomb > Diagnosztika lap > Távvezérlés

A távvezérlő a következő információkat jeleníti meg három munkaeszköz esetén:

- Talajgyalu emelés parancs (B)
- Talajgyalu Delta Rx idő (C)
- Keresztlejtő emelés parancs (D)
- Keresztlejtő Delta Rx ideje (E)

RW00482,00008DB-35-18JUN19

Hardver/Szoftver

PC26366—UN—27MAR19

A—Legördülő menü**B—Hardververzió****C—Szoftver verzió****D—Sorozatszám****E—Elsődleges forrás címe****F—Másodlagos forrás címe****G—CAN diagnosztika engedélyezése jelölőnégyzet**

Válassza ki: Vezérlőegység beállítás érintőgomb > Diagnosztika lap > Hardver/szoftver elemet a legördülő menüből (A).

A hardver/szoftver az alkalmazás vezérlőt jeleníti meg:

- Hardververzió (B)
- Szoftververzió (C)
- Sorozatszám (D)
- Elsődleges forrás címe (E)
- Másodlagos forrás címe (F)

Válassza ki a CAN diagnosztika engedélyezés jelölőnégyzetet (G) – a diagnosztikai értékek és állapotok CAN-rögzítéshez történő közvetítésének engedélyezéséhez. A CAN rögzítések a fejlett hibakereséshez használatosak.

RW00482,0000791-35-04APR19

Bemeneti/kimeneti értékek

Input/Output Readings			
A			
B Signal	E Pin	F Voltage	
Analog In 1	G2	0.01	
Analog In 2	K2	0.01	
Analog In 3	G3	0.00	
Analog Out 1	H1	0.03	
Analog Out 2	J1	0.03	
5 V In	E1	0.02	
5 V Out	K3	4.94	
C Signal	E Pin	G State	H Frequency (Hz)
Dig In 1	G1	0	0
Dig In 2	K1	0	0
Dig In 3	C3	1	0
D Signal	E Pin	G State	I Current (mA)
Low Side Driver 1	E3	1	21
Low Side Driver 2	E2	1	7
Low Side Driver 3	D3	1	27

PC26375—UN—11DEC18

A—Legördülő menü
 B—Analóg jel
 C—Digitális jel
 D—Alacsony oldali meghajtó jel
 E—Érintkező azonosítószám
 F—Feszültség
 G—Állapot
 H—Frekvencia
 I—Áramerősség

A legördülő menüből (A) válassza ki a vezérlő beállítás érintőgomb > Diagnosztika fül > Be/ki értékeit.

A bemeneti/kimeneti értékek a jel típusát (B — D) és az alkalmazás vezérlő csatlakozóján használt PIN számot (E) jelzik ki.

- Analóg jel kijelzés feszültség (F).
- A digitális jelek jelzik az állapotot (G) és a frekvenciát (H).
- Az alacsony oldali meghajtó az állapotot (G) és az áramerősséget (I) jeleníti meg.

Analóg és feszültség			SCV típus kiválasztva			
Jel	Érintkező	Feszültség	Örökölt JD saját	JD saját	ISO	Külső szelep
1. analóg be	G2	iGrade™ kereskedő SCV kalibrációs eszköz használhatja ezt a bemenetet.	Csak a fejlett hibaelhárításhoz alkalmazható.			
2. analóg be	K2	iGrade™ kereskedő SCV kalibrációs eszköz használhatja ezt a bemenetet.	Csak a fejlett hibaelhárításhoz alkalmazható.			
3. analóg be	G3	Nem alkalmazható az iGrade™ rendszerre vagy Távolság szerinti indításra.	Nem alkalmazható			
1. analóg ki	H1	SCV kivezérelt feszültség érték. 0–5 V, 2,5 V = semleges	Amikor az SCV 1-re van beállítva, ez a feszültség van a hidraulika vezérlőegységre továbbítva, vagy az adott SCV jelenlegi vezérlőfeszültsége, ha nincs Automatikus üzemmódban.	Nem alkalmazható	Nem alkalmazható	Amikor az SCV 1-re van beállítva, ez a külső SCV kar feszültség értéke. Körülbelül 2,8 V a semleges. Ha a feszültség közel van a 0 V-hoz, és/vagy nem változik a távolra felszerelhető elektronikus SCV vezérlő kar mozgásával, ellenőrizze a külső szelep csatlakozását és a világítást.
2. analóg ki	J1	SCV kivezérelt feszültség érték. 0–5 V, 2,5 V = semleges	Amikor az SCV 3-ra van beállítva, ez a feszültség van a hidraulika vezérlőegységre továbbítva, vagy az adott SCV jelenlegi vezérlőfeszültsége, ha nincs Automatikus üzemmódban.	Nem alkalmazható	Nem alkalmazható	Amikor az SCV 2-re van beállítva, ez a külső SCV kar feszültség értéke. Körülbelül 2,8 V a semleges. Ha a feszültség közel van a 0 V-hoz, és (vagy) nem változik a távolra felszerelhető elektronikus SCV vezérlő kar mozgásával, ellenőrizze a külső

Hibakeresés

						szelep csatlakozását és a világítást.
5 V be	E1	0–5 V érzékelőfeszültség. Csatlakoztatott munkaeszköz visszacsatoló vezetékköteg, 5 V. Egy traktor SCV-vel, 0 V és vezérlésre változik.	A hidraulika vezérlőegység rendszertől jövő feszültségnek 5 V-nak kell lennie.	Nem alkalmazható	Nem alkalmazható	Nem alkalmazható
5 V ki	K3	Tápfeszültség a rendszernek. 0–5 V	A rendszernek táplált feszültség 5 V közelében kell legyen.			

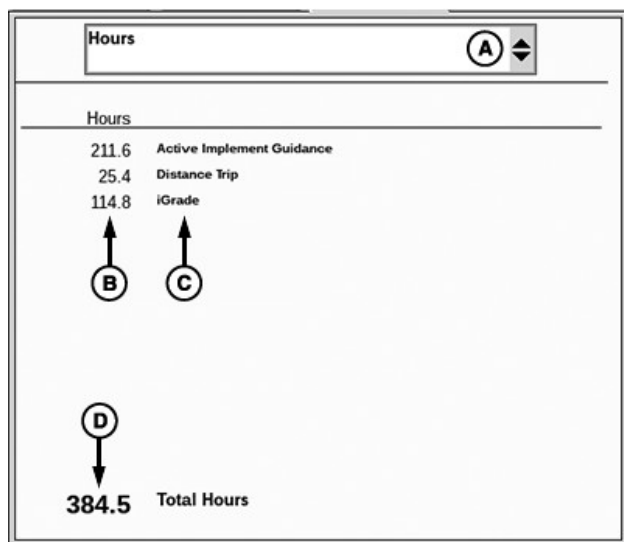
Az iGrade a Deere & Company márkanéve

Digitális jel	Érintkező	Állapot	Frekvencia (Hz)
1. digitális be	G1	Külső szelep távolra felszerelhető elektronikus SCV vezérlőkar, 0 = nincs parancs, 1 = parancs	Nem alkalmazható az iGrade™ rendszerre vagy Távolság szerinti indításra.
2. digitális be	K1	Külső szelep távolra felszerelhető elektronikus SCV vezérlőkar, 0 = nincs parancs, 1 = parancs	
3. digitális be	C3	Nem alkalmazható az iGrade™ rendszerre vagy Távolság szerinti indításra.	

Meghajtók	Érintkező	Állapot	Áramerősség (mA)
1. alacsony oldali meghajtó	E3	Nem alkalmazható az iGrade™ rendszerre vagy Távolság szerinti indításra.	< 3000 mA
2. alacsony oldali meghajtó	E2	Távolság szerinti indításhoz használt relémeghajtó. Az alacsony oldali meghajtók alacsony áramot (30 mA vagy annál kevesebbet) használnak a relé nagy áramú oldalának aktiválásához (bezárásához/földeléséhez). Az E2 érintkező csak az időben vagy a távolságon történő utazásra aktiválódik, majd kikapcsol. Miután az E2 érintkező kikapcsol, a D3 érintkező azonnal aktiválódik (bezáródik/földel) a bekapcsolási időtartam 1,5-szeresére, majd deaktiválódik. 0 = üresjárat, 1 = utazás kitolás/be	< 3000 mA
3. alacsony oldali meghajtó	D3	Távolság szerinti indításhoz használt relémeghajtó. Az alacsony oldali meghajtók alacsony áramot (30 mA vagy annál kevesebbet) használnak a relé nagy áramú oldalának aktiválásához (bezárásához/földeléséhez). Az E2 érintkező csak az időben vagy a távolságon történő utazásra aktiválódik, majd kikapcsol. Miután az E2 érintkező kikapcsol, a D3 érintkező azonnal aktiválódik (bezáródik/földel) a bekapcsolási időtartam 1,5-szeresére, majd deaktiválódik. 0 = üresjárat, 1 = utazás behúzás	< 3000 mA

RW00482,00009D9-35-29APR20

Óra



PC26561—UN—27NOV18

A—Legördülő menü

B—Üzemóra

C—Alkalmazás

D—Összes üzemóra

A legördülő menüben (A) válassza ki az Alkalmazásvezérlő érintőgomb > Diagnosztika lap > Üzemóra.

A kijelzett üzemóra (B) az az időtartam, mely alatt bármely alkalmazás (C) aktív állapotában működött.

A kijelzett összes Üzemóra (D) az a teljes idő, amikor az alkalmazás vezérlő aktív állapottal működött.

RW00482,00007CD-35-03JUN19

E—Felhasználói utasítás

F—Alkalmazásvezérlő utasítás

Válassza ki a Vezérlőegység beállítás funkcióbillentyű > Diagnosztika lap > SCV diagnosztika elemet a legördülő menüből (A).

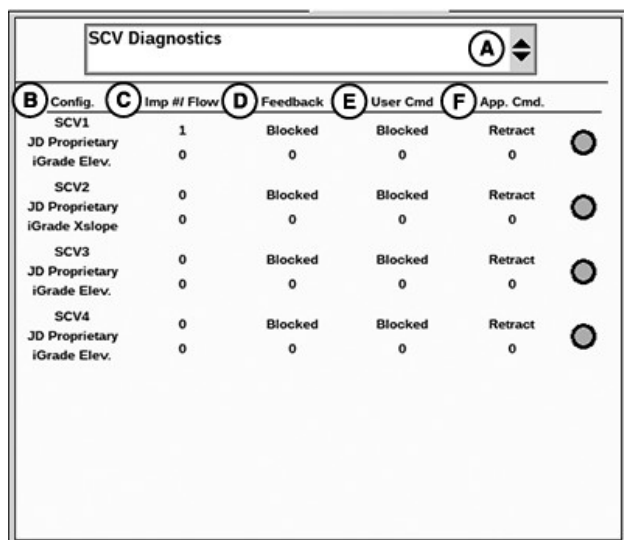
Az SCV diagnosztika kijelzései:

- Konfiguráció (B)
- Munkaeszköz szám átfolyás (C)
- Szenzor visszacsatolás (D)
- Felhasználói parancs (E)
- Alkalmazásvezérlő utasítás (F)

SCV diagnosztikai értékek		
Úszó állapot	Szám	Meghatározás
Blokkolva	0	A szelep nem engedélyezi az úszást.
Kitolás	1	A szelep engedélyezi a pozitív úszást.
Visszahúzás	2	A szelep engedélyezi a negatív úszást.
Úszó	3	A szelep nyitva van.
Hiba	14	Valami nem stimmel.

RW00482,00008CD-35-06OCT21

SCV diagnosztika



PC27188—UN—20MAY19

A—Legördülő menü

B—Konfiguráció

C—Munkaeszköz szám átfolyás

D—Szenzor visszacsatolás

Karbantartás

Szezon előtti ellenőrző lista

A ellenőrzőlistának a szezon kezdése előtti átnézése mellett használja a szezon előtti ellenőrzőlistát akkor is, ha az alábbiak valamelyik bekövetkezik:

- Másik traktor vagy munkaeszköz kerül a rendszerbe.
- A hidraulikarendszer alkatrészeinek javítása, cseréje vagy beállítása esetén.
- A mezőgazdasági kezelőrendszer megoldás (AMS) cseréje esetén.

Szezon előtti ellenőrzőlista

- ☐ Töltse le a legújabb kezelési utasítást.
(További információért lásd a John Deere Műszaki tájékoztató könyvesboltot.)

MEGJEGYZÉS: Ügyeljen arra, hogy a berendezésnek a szoftver frissítése közben folyamatos áramellátással kell rendelkeznie. A szoftverfrissítés időtartama a berendezéstől, a hálózat vagy a CAN adatcsatorna sebességétől és a program fájl méretétől függ. Az UCC2 alkalmazásvezérlő frissítése például átlagosan 30 percet vesz igénybe.

- ☐ Frissítse a szoftvert. A szoftver legfrissebb verziójáért látogasson el a www.stellarsupport.com webhelyre.
 - ☐ Kijelző
 - ☐ Erőgép vevő
 - ☐ Munkagép vevő(k)
 - ☐ Alapállomás vevő
 - ☐ Vezérlőegység
- ☐ Aktiválja az alkalmazásokat a kijelzőn.
- ☐ Ellenőrizze a vezetékkötegeket kopás és sérülések tekintetében a becsípődési pontoknál, a sarkoknál, a széleknél, valamint a vezetékköteg tartói környékén. Javítsa meg, ha szükséges.
- ☐ Vizsgálja meg a vezetékköteget a csatlakozóknál kopás és a szigetelés sérülése tekintetében. Javítsa meg, ha szükséges.
- ☐ Vizsgálja át a csatlakozó tömítéseit és reteszelő mechanizmusát. Javítsa meg, ha szükséges.
- ☐ Vizsgálja át a csatlakozók érintkezőit kopás, lerakódások és korrózió tekintetében. Tisztítsa meg és javítsa meg, ahogy szükséges.
 - ☐ ISO csatlakozó
 - ☐ Vevők
 - ☐ Kijelző
- ☐ Vizsgálja meg a felfogatásokat. Húzza meg a csavarokat, ha szükséges.
 - ☐ Kijelző
 - ☐ Vevők
 - ☐ Függesztőkonzol

- ☐ Állítsa be a kihelyezett vezérlőszelep (SCV) áramlási sebességeket.
- ☐ Állítsa be a kiegyenlítő szelepet (ha van).
- ☐ Kalibrálja az SCV küszöbököt.
- ☐ Kalibrálja az erőgépet és a munkagép terepkompenzációs modulokat (TCM).
- ☐ Vizsgálja át a munkagép hidraulikus munkahengereit, hogy nem szivárognak-e.
- ☐ Állítsa be az alkalmazható gépfunkciókat:
 - ☐ IVT™ (Fokozatmentesen változtatható hajtómű)
 - ☐ Automatikus PowerShift™
 - ☐ PowerShift™ Efficiency Manager™
 - ☐ Lassító pedálgomb

(A részletes ellenőrzőlistákat lásd a munkaeszköz kezelési utasításában.)

RW00482,00005AF-35-07DEC20

Napi ellenőrzőlista

- ☐ Kalibrálja a szintjelet.
- ☐ Ellenőrizze a vezetékkötegeket kopás és sérülések tekintetében a becsípődési pontoknál, a sarkoknál, a széleknél, valamint a vezetékköteg tartói környékén. Javítsa szükség szerint.
- ☐ Vizsgálja meg a vezetékköteget a csatlakozóknál kopás és a szigetelés sérülése tekintetében. Javítsa szükség szerint.
- ☐ Vizsgálja meg a felfogatásokat. Húzza meg a csavarokat, ha szükséges.
 - ☐ Kijelző
 - ☐ Vevők
 - ☐ Függesztőkonzol
- ☐ Vizsgálja át a munkagép hidraulikus munkahengereit, hogy nem szivárognak-e.

(A részletes ellenőrzőlistákat lásd a munkaeszköz kezelési utasításában.)

RW00482,00002AD-35-11NOV14

Szezon utáni ellenőrzőlista

- ☐ Ellenőrizze a vezetékkötegeket kopás és sérülések tekintetében a becsípődési pontoknál, a sarkoknál, a széleknél, valamint a vezetékköteg tartói környékén. Javítsa szükség szerint.
- ☐ Vizsgálja meg a vezetékköteget a csatlakozóknál kopás és a szigetelés sérülése tekintetében. Javítsa szükség szerint.

Az IVT a Deere & Company védjegye
A PowerShift a Deere & Company márkanéve
Az Efficiency Manager a Deere & Company márkanéve

- ☐ Vizsgálja át a csatlakozó tömítéseit és reteszelő mechanizmusát. Javítsa szükség szerint.
- ☐ Vizsgálja át a csatlakozók érintkezőit kopás, lerakódások és korrózió tekintetében. Tisztítsa meg és (vagy) javítsa meg, ahogy szükséges.
 - ☐ ISO csatlakozó
 - ☐ Vevők
 - ☐ Kijelző
- ☐ Vizsgálja meg a felfogatásokat. Húzza meg a csavarokat, ha szükséges.
 - ☐ Kijelző
 - ☐ Vevők
 - ☐ Függesztőkonzol
- ☐ Vizsgálja át a munkagép hidraulikus munkahengereit, hogy nem szivárognak-e.

(A részletes ellenőrzőlistákat lásd a munkaeszköz kezelési utasításában.)

RW00482,00002B0-35-11NOV14

Index

A

A törölhető programozható csak olvasható memória (EPROM) cseréje.....	30C-3
Adattisztítás	80-8
Aktiváló kód	30C-3
Alapállomás	60A-5
Beállítás	60A-5
Alapállomás konfigurálása.....	60A-6
Állapot lap	70-2
Árnyékolás.....	60A-5
Áttekintés	
Beállítás varázsló.....	60B-1

B

Beállítás	
Alapállomás	60A-5
Emelkedés eltolás	60C-9
Felület.....	60C-4
Futtatás lap.....	60B-2
Gép globális helymeghatározó rendszer (GPS) vevő.....	60A-7
GPS eltolások.....	60C-1
Kerítésoszlop.....	60D-3
Kiegyenlítő szelep	60A-4
Lejtővezérlés	60C-8
Kézi bevitel.....	60C-8
Lejtéskalkulátor	60C-8
Maximális vágás	60C-11
Menetmintázat	60D-2
Parcellaminta.....	60D-4
Párhuzamos vonalak.....	60D-3
Rács—90 fok.....	60D-4
Rács—egyenlő oldalú háromszögek	60D-5
Rács—integrált szögek	60D-6
Rács—váltakozó sorok	60D-6
SCV kalibráció	60C-3
SCV konfiguráció	60C-2
Síkvezérlés	60C-4
Kezdőpont szerkesztése	60C-4
Kézi bevitel.....	60C-6
Sík kalkulátor	60C-4
Soros portok	60B-1
Távolság szerinti indítás	
Berendezés késleltetés kalibráció	60D-14
Indítás művelet teszt.....	60D-13
Mechanikus késleltetés kalibráció	60D-14
Távolsági menet	
Berendezésettolás kalibráció.....	60D-13
Berendezésettolások	60D-1
Kezdőpont szerkesztése	60D-7
Menetdokumentáció.....	60D-11
Menetutasítás	60D-8
Távvezérlés	60C-7
Beállítás	
Munkaeszköz globális helyzet rendszer (GPS) vevő	60A-7

Beállítás varázsló	
Áttekintés	60B-1
Bekapcsolás	
Automatikus üzemmód.....	70-1
Hidraulika	70-1
Billenéskompenzáló modul (TCM)	
Állítsa be a gépet, és végezze el a kalibrációt	60A-9
Optimalizálás.....	60A-8
Billenéskompenzáló modul (TCM)	
Kalibráció	60A-9
Biztonság, Lépcsők és kapaszkodók	
Használja megfelelően a fellépőket és a kapaszkodókat.....	05-2
Biztonság, Óvakodjon a nagynyomású folyadékoktól	
Óvakodjon a nagynyomású folyadékoktól	05-5

C

CommandCenter.....	40-1
CommandCenter™	
SCV vezérlők	
Automatikus üzemmód	60A-1
Konfigurálás.....	60A-1

D

Diagnosztika	
iGrade™	
Beállítási pontok	80-10
Maximális vágás.....	80-10
Távvezérlő	80-12
Terhelés korlátozás	
Kerékcúszás.....	80-10
Motor fordulatszám	80-10
Motorterhelés	80-10
iGrade™ állapot	80-9
Távolsági indítás állapot.....	80-9
Döntés vezérlési érzékenység	60C-9

E

Elektronikus kijelző, helyes használat.....	05-3
Ellenőrzőlista	
Szezon előtti	100-1
Előszó.....	2
Emelkedés eltolás	
Beállítás	60C-9
Emelkedés vezérlési érzékenység.....	60C-9

F

Fájl szerver	60D-12
Fájl szerver engedélyezése	60D-12
Felszintérképek	30A-3
Felület	
Beállítás	60C-4
Futtatás lap.....	60B-2

G

Gép hibakeresés.....	80-6
Globális helymeghatározó rendszer (GPS)	
A gép vevő beállítása.....	60A-7
Munkaeszköz vevő beállítása.....	60A-7
Globális helymeghatározó rendszer (GPS) vevő	60A-7
GPS eltolások.....	60C-1
GPS vevő.....	40-1

H

Hardver.....	30C-1
Hibakeresés	
Alkalmazás vezérlőegység	
Bemeneti/kimeneti értékek.....	80-13
Hardver/Szoftver.....	80-12
Üzemóra.....	80-15
Alkalmazásvezérlő	
SCV diagnosztika.....	80-15
Állapotkód.....	80-1
Gép.....	80-6
iGrade rendszer.....	80-3
iGrade™	
Beállítási pontok.....	80-10
Maximális vágás.....	80-10
Távvezérlő.....	80-12
Terhelés korlátozás	
Kerécsúszás.....	80-10
Motor fordulatszám.....	80-10
Motorterhelés.....	80-10
iGrade™ állapot.....	80-9
Kilépési kód.....	80-1
Távolság szerinti indítás rendszer.....	80-3
Távolsági indítás állapot.....	80-9
Hidraulikus	
SCV vezérlők	
Automatikus üzemmód.....	60A-1
Konfigurálás.....	60A-1

I

iGrade™	
Aktív munkaeszköz-irányítás használata iGrade™-del.....	60B-1
iGrade™ rendszer	
Hibakeresés.....	80-3
ISOBUS VT tisztítása.....	80-8

K

Kalibráció	
Billenéskompenzáló modul (TCM).....	60A-9
Kerécsúszás.....	60C-10
Kerécsúszás érzékenység.....	60C-11
Kerítés oszlop	
Működési elv.....	30B-1
Kerítésoszlop	
Beállítás.....	60D-3

Kezdőpont.....	30A-2
Kézi SCV kalibráció.....	60C-3
Kiegyenlítő szelep	
Beállítás.....	60A-4
Kihelyezett tömb (SCV) beállítása	
4. generációs CommandCenter™.....	60A-2
GreenStar™ 3 CommandCenter™.....	60A-3
TouchSet™ kijelző.....	60A-4
Kijelző.....	40-1
Követelmények.....	30C-1

L

Lejtővezérlés	
Beállítás.....	60C-8
Kézi bevitel	
Beállítás.....	60C-8
Lejtéskalkulátor	
Beállítás.....	60C-8
Működtetés.....	70-4

M

Maximális vágás	
Beállítás.....	60C-11
Menetmintázat	
Beállítás.....	60D-2
Motor fordulatszám.....	60C-10
Motor fordulatszám érzékenység.....	60C-11
Motor terhelés érzékenység.....	60C-11
Motorterhelés.....	60C-10
Munkaeszköz automatizálás	
Szétkapcsolás, deaktiválás és letiltás.....	70-1
Munkaeszköz csatlakoztatása.....	60A-1
Műhold információ	
PDOP.....	30B-2
VDOP.....	30A-3
Működési elv	
iGrade.....	30A-1
Kerítés oszlop.....	30B-1
Lejtővezérlés.....	30A-1
Parcella minta.....	30B-2
Párhuzamos vonalak.....	30B-1
Rács.....	30B-1
Síkvezérlés.....	30A-1
Távolság szerinti indítás.....	30B-1
Távvezérlés.....	30A-2
Működtetés	
Lejtővezérlés.....	70-4
Sík vezérlés.....	70-3
Távolság szerinti indítás.....	70-2
Távvezérlés.....	70-3

N

Navigáció.....	30C-1, 30C-2
----------------	--------------

O		T	
Optimalizálás		Távolság szerinti indítás	
Billenéskompenzáló modul (TCM).....	60A-8	Beállítás	
		Berendezés késleltetés kalibráció.....	60D-14
		Indítás művelet teszt.....	60D-13
		Mechanikus késleltetés kalibráció.....	60D-14
		Működési elv.....	30B-1
		Működtetés.....	70-2
		Távolság szerinti indítás rendszer	
		Hibakeresés.....	80-3
		Távolsági menet	
		Beállítás	
		Berendezéseltolás kalibráció.....	60D-13
		Berendezéseltolások.....	60D-1
		Menetdokumentáció.....	60D-11
		Menetutasítás.....	60D-8
		Kezdőpont szerkesztése	
		Beállítás.....	60D-7
		Távvezérlés	
		Beállítás.....	60C-7
		Működtetés.....	70-3
		Távvezérlés soros port	
		Hardware.....	50-1
		Terhelés korlátozás.....	60C-10
		Terhelés korlátozó érzékenység.....	60C-11
		Topográfiai térképek.....	30A-3
		Többutas.....	60A-5
P		V	
Parcella minta		Vevők	
Működési elv.....	30B-2	StarFire™.....	40-1
Parcellaminta		Vezérlési érzékenység.....	60C-9
Beállítás.....	60D-4	Vezérlőegység	
Párhuzamos vonalak		Frissítés.....	30C-3
Beállítás.....	60D-3	Vezérlőegység frissítése.....	30C-3
Működési elv.....	30B-1		
R			
Rács			
Működési elv.....	30B-1		
Rács—90 fok			
Beállítás.....	60D-4		
Rács—egyenlő oldalú háromszögek			
Beállítás.....	60D-5		
Rács—integrált szögek			
Beállítás.....	60D-6		
Rács—váltakozó sorok			
Beállítás.....	60D-6		
S			
SCV konfiguráció.....	60C-2		
Sík vezérlés			
Működtetés.....	70-3		
Síkvezérlés			
Beállítás.....	60C-4		
Kezdőpont szerkesztése			
Beállítás.....	60C-4		
Kézi bevitel			
Beállítás.....	60C-6		
Sík kalkulátor			
Beállítás.....	60C-4		
Soros portok.....	60B-1		
StarFire™ vevők.....	40-1		
Szerkesztés			
Döntés vezérlési érzékenység.....	60C-9		
Emelkedés vezérlési érzékenység.....	60C-9		
Kerékcúszás.....	60C-10		
Kerékcúszás érzékenység.....	60C-11		
Motor fordulatszám.....	60C-10		
Motor fordulatszám érzékenység.....	60C-11		
Motor terhelés érzékenység.....	60C-11		
Motorterhelés.....	60C-10		
Terhelés korlátozás.....	60C-10		
Terhelés korlátozó érzékenység.....	60C-11		
Vezérlési érzékenység.....	60C-9		
Szétkapcsolás, deaktiválás és letiltás			
Munkaeszköz automatizálás.....	70-1		
Szintmagasság-térképek.....	30A-3		
Szoftver.....	30C-1		

