

iGrade™ et cycles à intervalles (N.S. PCXL01C ou D)



JOHN DEERE

LIVRET D'ENTRETIEN

iGrade™ et cycles à intervalles (N.S. PCXL01C ou D)

OMPFP22580 ÉDITION J5 (FRENCH)

CALIFORNIE

Avertissement de la Proposition 65

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

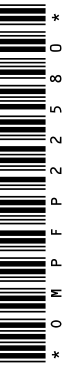
Si ce produit contient un moteur à essence:

AVERTISSEMENT

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

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

John Deere Ag Management Solutions



Introduction

Introduction

MERCI d'avoir acheté ce produit John Deere.

LIRE ATTENTIVEMENT LE PRÉSENT LIVRET afin d'utiliser et d'entretenir correctement le produit. Toute négligence à cet égard peut entraîner des blessures ou des dégâts matériels. Ce livret et les autocollants de sécurité du produit sont éventuellement disponibles dans d'autres langues. Pour commander, consulter www.techpubs.deere.com (Matériels agricoles et d'entretien des espaces verts/JDPS), www.johndeereotechinfo.com (Matériels de construction et forestiers) ou le concessionnaire John Deere.

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

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

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

NOTER LES NUMÉROS D'IDENTIFICATION DU PRODUIT (NIP) à l'une des sections Caractéristiques ou Numéros du produit. Noter tous les numéros avec exactitude car ils permettraient de retrouver plus facilement le produit en cas de vol. Les informations NIP sont utiles lors de la commande de pièces. Ranger les numéros d'identification dans un endroit sûr à l'écart du produit.

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

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

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

John Deere au service du client



TS201—UN—15APR13

John Deere accorde une grande importance à la satisfaction du client.

Nos concessionnaires s'efforcent de fournir au client le service et les pièces dont il a besoin d'une manière prompte et efficace:

- Entretien et pièces détachées pour la maintenance de l'équipement.
- Techniciens qualifiés et outils de diagnostic et de remise en état nécessaires à l'entretien de l'équipement.

• Les pièces de rechange John Deere, les services de remise en état et les informations pour l'entretien ou la remise en état sont disponibles. Pour plus d'informations, consulter deere.com ou deere.ca.

DX,IFC,JDS-28-30SEP25

Librairie des informations techniques John Deere

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

CZ76372,000071F-28-04AUG25

Table des matières

	Page		Page
Sécurité		Remplacement de la mémoire morte programmable effaçable (EPROM)	30C-3
Identification des consignes de sécurité	05-1	Compatibilité de la machine	30C-3
Comprendre les termes de mise en garde	05-1	Vue d'ensemble des composants	
Respect des consignes de sécurité	05-1	Récepteur StarFire™	40-1
Sécurité en matière d'entretien	05-2	Antenne pour système satellite de navigation global (GNSS) StarFire™ (Recommandée)	40-1
Utilisation correcte du marchepied et des mains courantes	05-2	Antenne Choke Ring (Option)	40-1
Manipulation des composants électroniques et des supports en toute sécurité	05-2	Console	40-1
Utilisation correcte de l'affichage électronique	05-3	Contrôleur d'application UCC2	40-2
Sécurité de l'utilisation des systèmes de guidage	05-3	Soupape de contrecharge	40-2
Utilisation correcte de la ceinture de sécurité	05-4	Distributeur externe	40-2
Sécurité de l'utilisation des systèmes d'automatisation d'équipement	05-4	Ensemble	
Attention aux fuites de liquides sous pressionné,	05-5	Définition des messages	50-1
Informations réglementaires et de conformité		Matériel du port série de commande à distance	50-1
Identification du code de date	20-1	Pilote du circuit "low side" de cycles à intervalles	50-1
Union économique eurasiatique – UEE	20-1	Plate-forme de conduite de l'équipement	50-2
Déclaration de conformité pour l'Union européenne	20-2	Configuration—Équipement	
Déclaration de conformité R.U.	20-3	Connexion d'équipement	60A-1
Vue d'ensemble du système—iGrade™		Réglage du distributeur auxiliaire	60A-1
Principe de fonctionnement — iGrade™	30A-1	Réglage de la soupape de contrecharge	60A-4
Contrôle de déclivité	30A-1	Configuration de la station de base	60A-5
Contrôle de planéité	30A-1	Réglage du récepteur GPS	60A-7
Commande à distance	30A-2	Optimisation du module de compensation de terrain (TCM)	60A-8
Point d'origine	30A-2	Calibrage du module de compensation de terrain (TCM)	60A-9
Informations satellite—VDOP	30A-3	Configuration—Contrôleur d'application UCC2	
Cartes de surface	30A-3	Aperçu de l'assistant de configuration	60B-1
Vue d'ensemble du système—Cycles à intervalles		Ports série	60B-1
Principe de fonctionnement—Longueur de trajet	30B-1	Configuration de la page d'exécution	60B-2
Lignes parallèles	30B-1	Configuration—iGrade™	
Piquet de clôture	30B-1	Décalages GPS	60C-1
Grille	30B-1	Configuration de distributeur auxiliaire	60C-2
Configuration des parcelles	30B-2	Calibrage manuel du distributeur auxiliaire	60C-3
Informations satellite—PDOP	30B-2	Surface	60C-4
Vue d'ensemble du système		Décalage d'élévation	60C-9
Conditions requises	30C-1	Modification de la sensibilité de commande	60C-9
Accès aux pages du contrôleur d'application	30C-1	Limitation de charge	60C-10
Accès aux pages StarFire	30C-2	Modifier la sensibilité de limitation de charge	60C-11
Saisie du code d'activation	30C-3	Coupe maximum	60C-11

Suite, voir page suivante

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

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

Réglage — Cycles à intervalles

Décalages d'équipement	60D-1
Configuration de cycle	60D-2
Commande de cycle	60D-8
Documentation de trajet	60D-12
Activation du serveur de fichiers	60D-12
Calibrage du décalage d'équipement	60D-13
Essai de trajet	60D-14
Calibrage de la temporisation de l'équipement	60D-14

Fonctionnement

Enclenchement du mode automatique	70-1
Désengagement, désenclenchement et désactivation de l'automatisation de l'équipement	70-1
Contrôle de commande de distributeur auxiliaire	70-2
Onglet État	70-2
Fonctionnement de la longueur de trajet	70-2
Fonctionnement d'iGrade™—Contrôle de planéité et commande à distance	70-3
Fonctionnement d'iGrade™—Contrôle de déclivité	70-4

Pannes et remèdes

Réinitialisation du contrôleur d'application UCC2	80-1
Codes avant désactivation et d'état	80-1
Dépannage—Système de longueur de trajet	80-3
Pannes et remèdes—Système iGrade™	80-3
Pannes et remèdes—Machine	80-6
Distributeur externe	80-7
Triage des données	80-8
Nettoyage du terminal virtuel ISOBUS	80-9
Diagnostics—État de la longueur de trajet	80-9
Diagnostics—État d'iGrade™	80-10
Diagnostics—Points de consigne	80-10
Diagnostics—Coupe maximum	80-10
Diagnostics—Limitation de charge	80-11
Diagnostics—Commande à distance	80-12
Matériel/logiciel	80-13
Relevés d'entrée/sortie	80-13
Heures de service	80-15
Diagnostics de distributeur auxiliaire	80-15

Entretien

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

Sécurité

Identification des consignes de sécurité



T81389—UN—28JUN13

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

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

DX,ALERT-28-29SEP98

Comprendre les termes de mise en garde



TS187—28—03JUN19

Le symbole de mise en garde est accompagné d'un terme, tel que DANGER, AVERTISSEMENT ou ATTENTION. Le terme DANGER repère les dangers les plus graves.

Les autocollants avec DANGER ou AVERTISSEMENT signalent des dangers spécifiques. Les autocollants avec ATTENTION se réfèrent à des précautions d'ordre général. Dans la présente publication, le terme ATTENTION accompagne les messages de sécurité.

DX,SIGNAL-28-03MAR93

Respect des consignes de sécurité



TS201—UN—15APR13

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

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

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

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

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

DX,READ-28-01AUG22

Sécurité en matière d'entretien



TS218—UN—23AUG88

Avant de passer au travail, lire attentivement les instructions d'entretien. Tenir les lieux secs et propres.

Ne jamais effectuer d'opérations de lubrification, d'entretien ou de réglage, machine en marche. Se tenir à l'écart (mains, pieds, vêtements) des éléments mobiles. Débrayer tous les entraînements et actionner les commandes jusqu'à élimination de la pression. Abaisser l'équipement au sol. Arrêter le moteur. Retirer la clé. Laisser refroidir la machine.

Étayer solidement tous les éléments de la machine qu'il faut relever pour l'entretien.

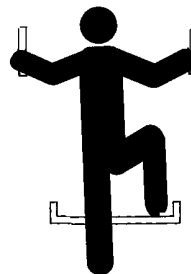
Veiller à ce que tous les éléments demeurent en bon état et soient installés correctement. Effectuer immédiatement toutes les réparations. Remplacer les éléments usés ou détériorés. Éliminer les accumulations de graisse, d'huile ou de saleté.

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

Sur les outils tractés, déconnecter les faisceaux électriques provenant du tracteur avant de procéder à l'entretien des composants électriques ou d'effectuer des travaux de soudage sur la machine.

DX,SERV-28-17FEB99

Utilisation correcte du marchepied et des mains courantes



T133468—UN—15APR13

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

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

DX,WW,MOUNT-28-12OCT11

Manipulation des composants électroniques et des supports en toute sécurité



TS249—UN—23AUG88

Les chutes survenant lors de la pose ou de la dépose des composants électroniques montés sur l'équipement peuvent provoquer des blessures graves. Utiliser une échelle ou une plate-forme permettant d'accéder facilement à chaque emplacement de montage. Veiller à utiliser des mains courantes et des marchepieds robustes et sûrs. Ne pas poser ou déposer les composants par temps humide ou en cas de gel.

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

Si l'on procède à l'installation ou à l'entretien d'un mât de récepteur de positionnement global utilisé sur un équipement, utiliser des techniques de levage

appropriées et porter un équipement de protection adapté. Le mât est lourd et peut être difficile à manipuler. Deux personnes sont nécessaires si les emplacements de montage ne sont pas accessibles à partir du sol ou d'une plate-forme de service.

DX,WW,RECEIVER-28-24AUG10

Utilisation correcte de l'affichage électronique

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

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

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

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

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

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

DX,ELEC,DISPLAY-28-13JAN15

Sécurité de l'utilisation des systèmes de guidage

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

Les systèmes de guidage sont prévus pour aider l'opérateur à travailler plus efficacement sur le site. L'utilisateur est responsable de la machine pendant toute sa durée de déplacement. Les systèmes de guidage ne détectent ou n'empêchent pas automatiquement les collisions avec des obstacles ou d'autres machines.

Les systèmes de guidage incluent toute application qui automatise la direction de la machine. Cela comprend, entre autres, AutoTrac™, iTEC™, l'automatisation de braquage AutoTrac™, le guidage d'équipement AutoTrac™ (passif), AutoTrac™ Universal (ATU), le contrôleur AutoTrac™, AutoTrac™ RowSense™ et John Deere Machine Sync.

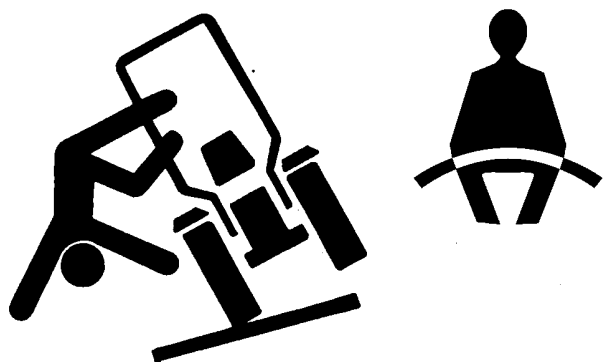
Pour éviter tout risque de blessure pour l'utilisateur et les personnes se trouvant à proximité:

- Ne jamais monter à bord ni descendre d'une machine en marche.
- S'assurer que la machine, l'équipement et le système de guidage sont configurés correctement.
 - Si l'on utilise iTEC™, Automatisation de braquage AutoTrac™ ou Guidage d'équipement AutoTrac™ (passif), s'assurer que des bordures précises ont été définies.
 - Si l'on utilise Machine Sync, vérifier que le point d'attache du véhicule suiveur est calibré avec assez d'espace entre les machines.
- Rester vigilant et faire attention à la zone environnante.
- Prendre le contrôle du volant quand cela est nécessaire pour éviter les dangers dans les champs, les personnes se trouvant à proximité, l'équipement ou d'autres obstacles.
- Arrêter la machine si les conditions de visibilité sont telles qu'il est difficile de l'utiliser ou d'identifier les personnes ou les obstacles qui se trouvent sur son trajet.
- Tenir compte des conditions de terrain, de la visibilité et de la configuration de la machine pour sélectionner la vitesse de la machine.

AL70325,000048F-28-30SEP19

*AutoTrac est une marque commerciale de Deere & Company
iTEC est une marque commerciale de Deere & Company
RowSense est une marque commerciale de Deere & Company*

Utilisation correcte de la ceinture de sécurité



TS1729—UN—24MAY13

Éviter les risques d'écrasement ou d'accident mortel en cas de retournement.

Cette machine est équipée d'un arceau/cadre de sécurité. **METTRE** la ceinture de sécurité lors de l'utilisation de la machine avec un arceau/cadre de sécurité.

- Maintenir la boucle de la ceinture de sécurité et tirer la ceinture par-dessus le corps.
- Insérer le loquet dans l'attache. Un clic doit retentir.
- Tirer sur le loquet de la ceinture loquet pour vérifier qu'il est bien verrouillé.
- Ajuster la ceinture de sécurité sur les hanches.

Remplacer la ceinture de sécurité complète si la boulonnerie de fixation, la boucle, la ceinture ou l'enrouleur présentent des détériorations.

Contrôler la ceinture de sécurité et la boulonnerie de fixation au moins une fois par an. Déceler les signes de boulonnerie desserrée ou de ceinture abîmée: déchirures, effilochages, usure extrême ou inhabituelle, décoloration ou parties usées par frottement.

Remplacer uniquement par des pièces de rechange conformes aux valeurs prescrites pour la machine.

DX,ROPS1-28-22AUG13

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



PC13793—UN—25MAY11

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

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

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

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

- Vérifier que la machine, l'outil et les systèmes d'automatisation sont configurés correctement.
- Rester vigilant et faire attention à la zone environnante.
- Prendre le contrôle de la machine en cas de nécessité pour éviter les dangers dans les parcelles ainsi que les collisions avec les personnes se trouvant à proximité, le matériel ou d'autres obstacles.
- Arrêter la machine si les conditions de visibilité sont telles qu'il est difficile de l'utiliser ou d'identifier les personnes ou les obstacles qui se trouvent sur son trajet.

CF86321,0000366-28-05AUG25

Attention aux fuites de liquides sous pression,



X9811—UN—23AUG88

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

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

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

Pour éviter tout accident, éliminer la pression avant de débrancher des conduites hydrauliques ou autres. Serrer tous les raccords avant de rétablir la pression.

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

En cas d'accident, consulter un médecin immédiatement. Tout liquide ayant pénétré sous la peau doit être retiré de façon chirurgicale dans les quelques heures qui suivent, faute de quoi il y a risque de gangrène. Les médecins non familiarisés avec ce type de blessure devront se référer à une source médicale compétente. Pour obtenir de telles informations (en anglais), il est possible de s'adresser au service médical de Deere & Company à Moline, Illinois, États-Unis, en appelant le 1-800-822-8262 ou le +1 309-748-5636.

DX,FLUID-28-12OCT11

Informations réglementaires et de conformité

Identification du code de date



PC28647—UN—07FEB22

Exemple d'étiquette de produit

DATE CODE YY WW
B C

PC17574—UN—16AUG13

Exemple de code de date

A—Code de date (date de fabrication)

B—Deux derniers chiffres de l'année de fabrication

C—Numéro de semaine de l'année civile de fabrication

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

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

Code de date		
AA	Deux derniers chiffres de l'année de fabrication	Exemple: 16 = 2016 17 = 2017 18 = 2018
SS	Numéro de semaine de l'année civile de fabrication	Exemple: 01, 02, 03—53

RW00482,00007B7-28-08FEB22

Union économique eurasiatique – UEE

Union économique eurasiatique – UEE

Informations sur les produits portant la marque de conformité des états membres de l'Union économique eurasiatique

Constructeur:

Deere & Company
Moline, Illinois, États-Unis

Contrôleur d'application CAN universel

Modèle: Contrôleur d'application John Deere

Fabriqué aux États-Unis

Nom et adresse du représentant agréé dans l'Union économique eurasiatique:

Société à responsabilité limitée "John Deere Rus"

Adresse: 142050, Russie, Moscow region,
Domodedovo district, Domodedovo, Beliye Stolbi micro
district,

vladenye "Warehouse 104", Building 2.

EAC

PC20044—UN—30SEP14
CT47125,00011A7-28-05AUG25

Déclaration de conformité pour l'Union européenne

Deere & Company
Moline, Illinois, États-Unis

Le soussigné déclare par la présente que:

Le produit: Contrôleur CAN universel 2, contrôleur d'application, contrôleur d'application 1100, contrôleur d'application 1120

Modèle(s): XL01, XL02

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

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

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

EN 55032: 2012/AC: 2013

EN 55024: 2010

EN ISO 14982: 2009

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

John Deere Walldorf GmbH & Co. KG

Assistance client

Impexstraße 3

D-69190 Walldorf

EUConformity@JohnDeere.com

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

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

Date de la déclaration: 12 avril 2021

Unité de production: Deere & Company, Moline, IL 61265

Nom: Scott Torgerson

Titre: Gestionnaire de livraison de matériel électronique



DXCE01—UN—28APR09
CT47125,000115A-28-22OCT21

Déclaration de conformité R.U.

Deere & Company
Moline, Illinois, États-Unis

Le soussigné déclare par la présente que:

Le produit: Contrôleur CAN universel, contrôleur d'application 1100, contrôleur d'application 1120

Modèle(s): XL01, XL02

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

DIRECTIVE	NUMÉRO	MÉTHODE DE CERTIFICATION
Réglementations sur la compatibilité électromagnétique	S.I. 2016/1091	Planification 2, module A

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

EN 55032:2012/AC:2013

EN ISO 14982:2009

EN 55024:2010

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

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

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

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

Date de la déclaration: 12 avril 2021

Unité de production: Deere & Company, Moline, IL 61265

Nom: Scott Torgerson

Titre: Gestionnaire de livraison de matériel électronique

Importateur des matériels agricoles et d'entretien des espaces verts: John Deere Ltd- Harby Road, Langar, Nottinghamshire, NG13 9HT, Royaume-Uni

Importateur des matériels forestiers: John Deere Forestry Ltd- Carlisle Airport Industrial Estate, Carlisle, Cumbria, CA6 4NW, Royaume-Uni

Importateur de constructions: Wirtgen Limited, Wirtgen Group House, Overfield Park, Godfrey Drive, Newark, Notts. NG24 2UA, Royaume-Uni



APY46000—UN—25AUG21
CT47125,000115B-28-22OCT21

Vue d'ensemble du système—iGrade™

Principe de fonctionnement — iGrade™

iGrade™ est un système de commande d'altitude actif qui utilise des distributeurs auxiliaires pour contrôler la hauteur de l'équipement en fonction des données d'élévation du système de positionnement global (GPS).

iGrade™ utilise la latitude et la longitude envoyées par les récepteurs StarFire™ pour obtenir un plan ou un point d'altitude. Un bon paramétrage est crucial pour obtenir des performances optimales.

iGrade™ comporte trois modes:

- Contrôle de déclivité
- Contrôle de planéité
- Commande à distance

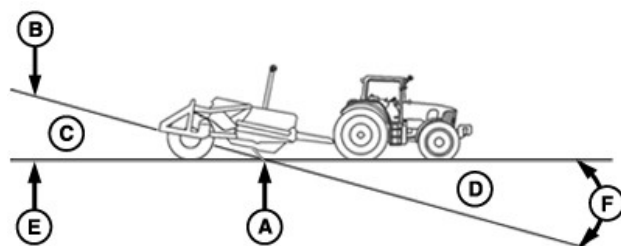
(Pour plus d'informations, consulter le mode de surface spécifique.)

Pente transversale

Si le racleur le permet, le mode pente transversale peut être utilisé en plus du mode de surface. L'utilisation de la pente transversale permet de contrôler la position et l'angle d'inclinaison latérale de la lame du racleur, ce qui entraîne une coupe plus nette et précise. La commande de pente transversale est généralement nécessaire lors de la réalisation de fossés, de surfaces bombées, ou lors d'un raclage perpendiculaire au sens de chute sur un plan.

RW00482,00007B9-28-12JUN19

Contrôle de déclivité



PC22266—UN—15MAR16

- A—Point d'origine
B—Plan ou déclivité souhaité
C—Zone remplie (terre ajoutée)
D—Zone coupée (terre retirée)
E—Plan ou déclivité de départ
F—Pente %

Le contrôle de déclivité est couramment utilisé pour créer des routes dans les parcelles ou simplement des fossés. Le contrôle de déclivité commande automatiquement le racleur selon une pente définie, sur une distance GPS indiquée. La déclivité peut être définie par le calculateur de déclivité ou par l'utilisateur

en indiquant une pente, une direction et un point d'origine (A).

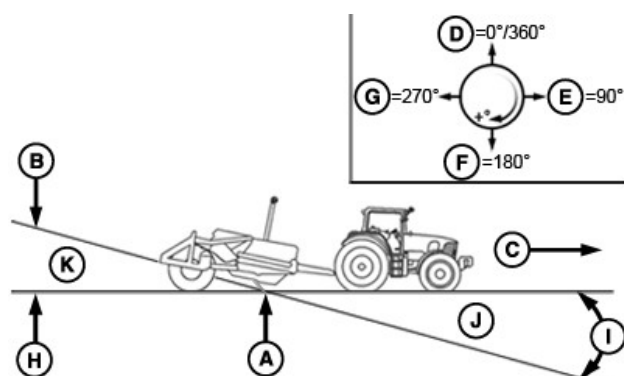
Le point d'origine est un emplacement au sol se trouvant à l'altitude absolue pour le plan ou la déclivité souhaité (B). Le point d'origine est un emplacement de référence utilisé pour comparer l'altitude absolue par rapport à l'altitude calculée par iGrade™.

(Pour plus d'informations, consulter Point d'origine.)

Le système remplit (C) ou coupe (D) automatiquement durant les montées et les descentes selon la distance parcourue.

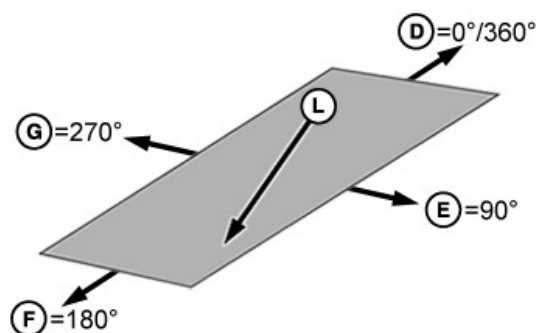
RW00482,00007BD-28-18JUN19

Contrôle de planéité



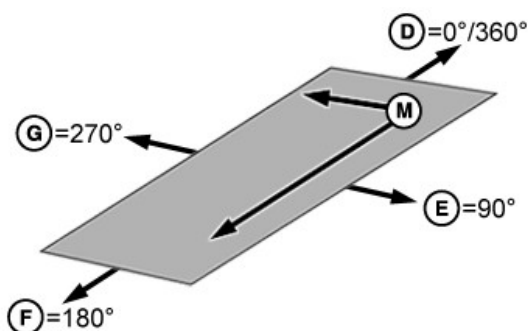
PC21009—UN—23MAR15

Sens de la pente



PC21010—UN—23MAR15

Pente simple



PC21011—UN—27MAR15

Pente double

iGrade est une marque commerciale de Deere & Company
StarFire est une marque commerciale de Deere & Company

- A—Point d'origine
- B—Plan ou déclivité souhaité
- C—Sens de la pente
- D—Nord = 0°/360°
- E—Est = 90°
- F—Sud = 180°
- G—Ouest = 270°
- H—Plan ou déclivité de départ
- I—Pourcentage de pente
- J—Zone coupée (terre retirée)
- K—Zone remplie (terre ajoutée)
- L—Point d'origine avec pente simple (sens de pente descendante 160°)
- M—Point d'origine avec pente double (direction G de pente descendante et direction F de pente descendante)

Le contrôle de planéité contrôle automatiquement la décapeuse pour déblayer sur le plan défini. Les plans définis peuvent être à pente simple ou double. Les plans peuvent être définis par le calculateur de plan ou par l'utilisateur en arrivant dans une pente, dans une direction et un point d'origine (A).

Le point d'origine est un emplacement au sol se trouvant à l'altitude absolue pour le plan ou la déclivité souhaité (B). Le point d'origine est un emplacement de référence utilisé pour comparer l'altitude absolue par rapport à l'altitude calculée par iGrade™.

(Pour plus d'informations, consulter Point d'origine.)

Le sens de pente (C) est calculé en fonction du cap du système de positionnement global (GPS) par rapport au nord géographique (D) et dans le sens de pente descendante. Le nord correspond à un cap de 0° ou 360°. iGrade™ a la possibilité de régler cinq plans indépendants pouvant être sélectionnés en cours de fonctionnement. Chacun des 5 plans peut être configuré pour avoir un nom personnalisé jusqu'à 19 caractères. Une opération courante réalisée sur le terrain nécessitant plusieurs plans se produit lorsque de la matière est retirée pour créer un profil plan et transférée pour combler un autre profil plan.

Le calculateur de plan peut créer un plan adapté d'après les données d'altitude. Une fois toutes les données collectées, un plan adapté est créé.

RW00482,00007BE-28-15DEC21

Commande à distance

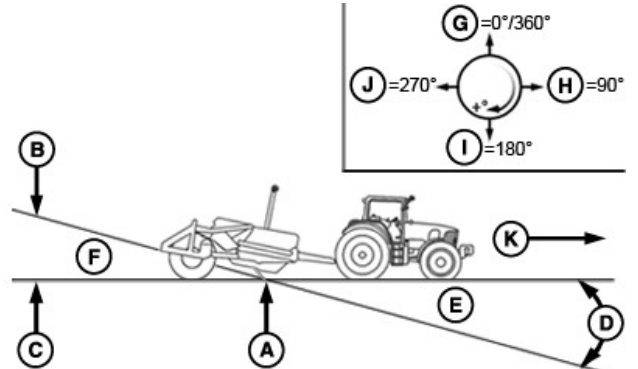
Un logiciel tiers peut se connecter au contrôleur d'application à l'aide d'une connexion de série et de protocoles de messages spécifiques au fonctionnement. Cette fonctionnalité est utilisée avec des logiciels supplémentaires qui fournissent des capacités telles que la cartographie de coupe et le remplissage. Une fois une connexion série établie, le logiciel tiers peut envoyer des commandes de point de consigne que le contrôleur d'application utilisera pour commander automatiquement l'altitude d'un équipement. Le contrôleur d'application peut également

retransmettre les données GPS au logiciel tiers par l'intermédiaire du port série.

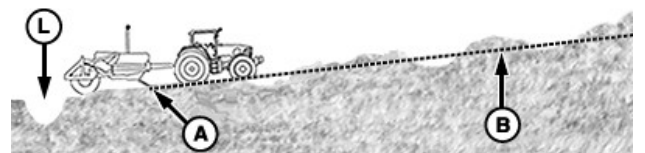
(Pour plus d'informations, contacter le concessionnaire John Deere.)

RW00482,00007BF-28-04JUN19

Point d'origine



PC21104—UN—21APR15



PC23060—UN—19SEP16

Drain vers le fossé existant



PC23061—UN—19SEP16

Drain au départ de la route existante

- A—Point d'origine
- B—Plan ou déclivité souhaité
- C—Plan ou déclivité de départ
- D—Pente %
- E—Zone coupée (terre retirée)
- F—Zone remplie (terre ajoutée)
- G—Nord = 0°/360°
- H—Est = 90°
- I—Sud = 180°
- J—Ouest = 270°
- K—Sens de la pente (degrés)
- L—Fossé existant
- M—Route existante

Un point d'origine (A) est un emplacement dans le champ à une altitude qui ne nécessite pas la dépose ou l'ajout de matériau pour obtenir le plan ou la déclivité (B) souhaité. Les points d'origine doivent être identifiés avec des jalons ou des marqueurs pour permettre aux racleurs de retrouver la validation du système et de réinitialiser l'origine du plan ou de la déclivité. Il est

nécessaire de valider le système et de réinitialiser l'origine du plan ou de la déclivité à cause du décalage normal du GPS.

L'emplacement du point d'origine varie selon la conception du champ. Exemples pour déterminer le point d'origine:

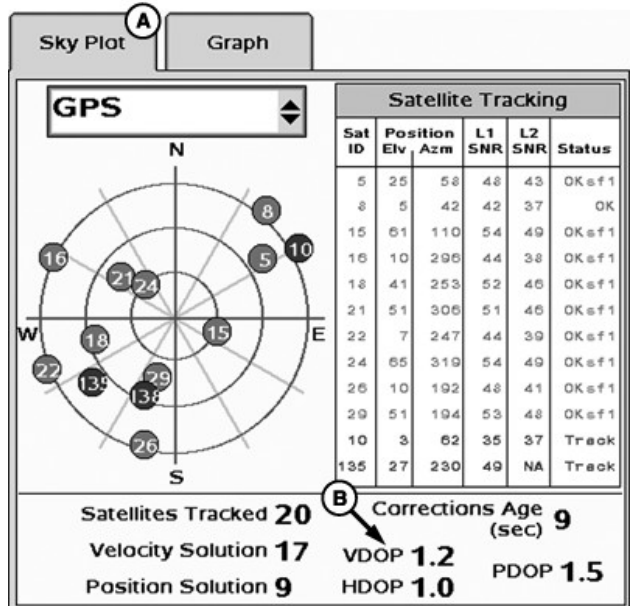
- Résultats de l'utilisation du calculateur de plan
- Endroit où la pente draine vers le fossé existant (L)
- Endroit où la pente draine en direction opposée à la route existante (M)

RW00482,00008A3-28-11JUN19

Informations satellite—VDOP

iGrade™ dépend des satellites fournissant les signaux GPS. La perte de précision verticale (VDOP) est un indicateur de couverture du satellite GPS au niveau du récepteur. Une perte de précision verticale faible indique une bonne couverture des satellites pour le calcul d'une position verticale. Avant de régler ou d'ajuster iGrade™, vérifier que la valeur de VDOP est inférieure à 1,6. Les réglages faits lorsque la valeur VDOP dépasse 1,6 sont imprécis et doivent être réajustés.

1. Accéder aux pages StarFire™.



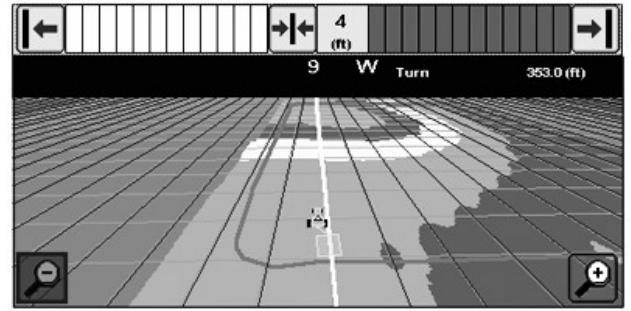
PC27052—UN—26APR19

A—Onglet Profil d'horizon
B—VDOP

2. Sélectionner l'onglet Profil d'horizon (A).
3. Vérifier que la VDOP (B) est inférieure à 1,6.

RW00482,00008A6-28-04JUN19

Cartes de surface



PC20994—UN—19MAR15

Cartes topographiques

NOTE: Pour faciliter le fonctionnement, utiliser le gestionnaire de configuration pour configurer les pages d'exécution de la console pour des opérations spécifiques.

(Pour plus d'informations, consulter le livret d'entretien de la console.)

Les cartes topographiques et d'élévation donnent une vision du terrain pour une surface donnée. Ces cartes peuvent servir comme référence pour déplacer des matériaux d'un endroit surélevé vers le bas avant de former un plan. Une fois qu'une bordure a été définie et qu'un relevé a été créé, une carte peut être générée comme référence papier ou comme couche d'arrière-plan affichée sur la console.

NOTE: Les cartes de courbes de niveau utilisent une légende de carte en cinq couleurs. Les points d'élévation minimum et maximum déterminent le seuil. La différence entre la hauteur minimale et maximale est calculée et les bandes d'élévation sont espacées régulièrement entre cinq couleurs.

- Bleu = Point d'élévation maximal
- Vert
- Jaune
- ORANGE
- Rouge = Point d'élévation minimum

Sources disponibles pour obtenir les informations d'élévation:

- Relevé Surface Water Pro™ Plus
(Pour plus d'informations, consulter le livret d'entretien Surface Water Pro™.)
- Documentation sur la couche d'altitude
La console enregistre des informations sur l'altitude lorsqu'elle documente une application de produit, ou une opération d'ensemencement, de récolte ou de

travail au sol. APEX™ est capable de créer une carte d'altitude servant de carte d'arrière-plan.

(Pour plus d'informations, consulter les fichiers d'aide APEX™.)

- GSDNet (uniquement disponible pour les États-Unis)
GSDNet requiert la bordure et la couche d'élévation de documentation de la zone à cartographier.
GSDNet offre les cartes suivantes:

- Carte de courbe de niveau
- Carte d'altitude numérique
- Carte de drainage
- Carte des dépressions

- Arpenteur-géomètre

Les arpenteurs-géomètres permettent d'obtenir des cartes et des données de niveau. Un arpenteur peut fournir des données comme les fichiers Shapefile ou les fichiers CSV pouvant être importés dans APEX™.

RW00482,00008A4-28-24JUN19

Vue d'ensemble du système—Cycles à intervalles

Principe de fonctionnement—Longueur de trajet

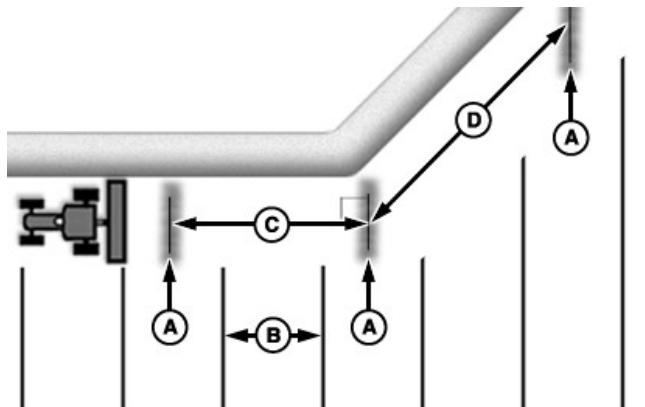
La longueur de trajet fonctionne avec des équipements montés à l'avant ou à l'arrière. Les commandes de trajet sont calculées en fonction de la distance ou du temps du système de positionnement par satellites (GPS) et d'un modèle de trajet défini par l'utilisateur. Les temps d'activation et de désactivation de l'actionneur peuvent être réglés pour un placement précis et reproductible.

La longueur de trajet comporte quatre configurations de trajet:

- Lignes parallèles
- Piquet de clôture
- Grille
- Configuration des parcelles

RW00482,000089D-28-18JUN19

Lignes parallèles

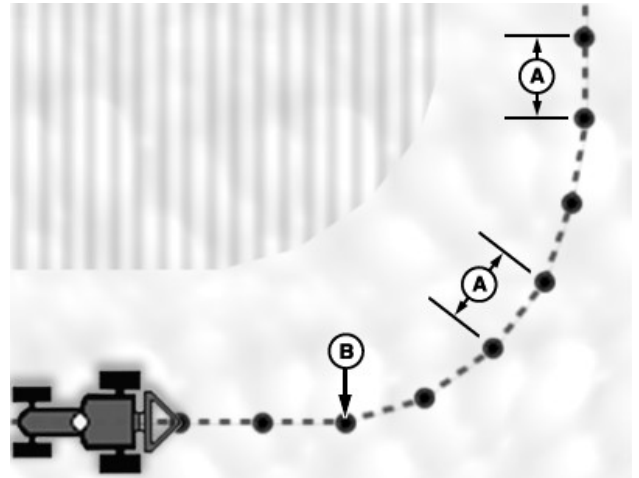


A—Point d'événement
B—Lignes parallèles
C—5,5 m (18 ft)
D—7,9 m (26 ft)

Les lignes parallèles peuvent créer des points d'événements (A) sur les lignes parallèles (B) et correspondent à la différence de distance (C et D) lors du déplacement vers les angles.

RW00482,00008A8-28-18JUN19

Piquet de clôture



PC27047—UN—26APR19

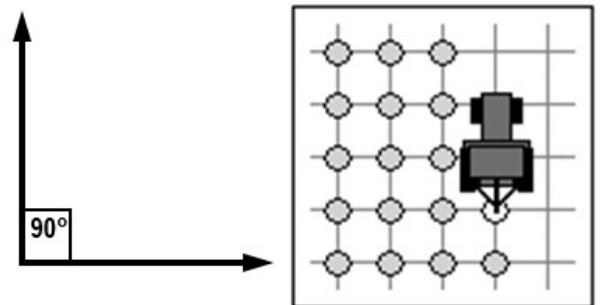
A—Même distance linéaire
B—Point d'événement

Le piquet de clôture crée la même distance linéaire (A) entre les points d'événements consécutifs (B).

RW00482,00008A9-28-26APR19

Grille

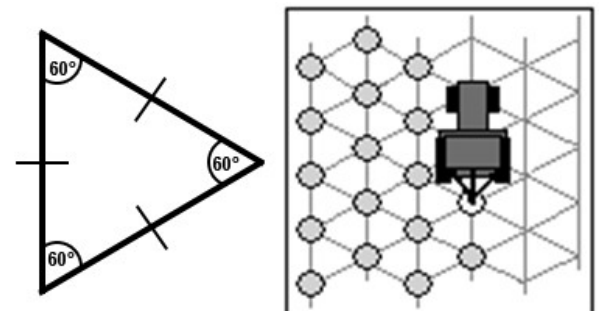
La grille peut créer quatre configurations de grille différentes.



PC27058—UN—29APR19

90 degrés

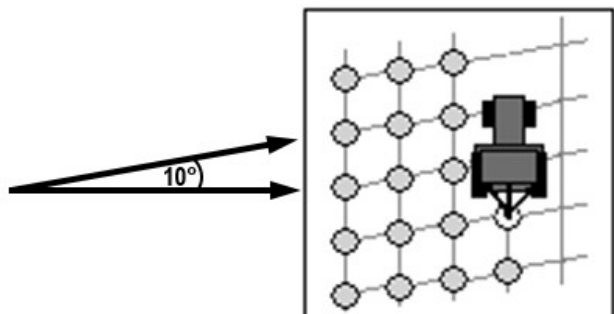
- **90 degrés** crée des colonnes et des rangs uniformes de façon à ce que chaque point soit à 90° des autres points.



PC27059—UN—29APR19

Triangle équilatéral

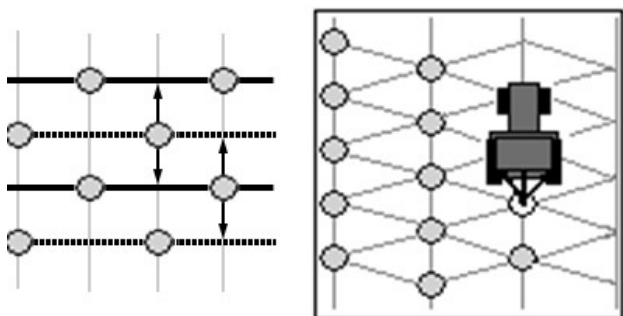
- **Triangle latéral** crée une distance égale entre les points.



Angles intégrés

PC27061—UN—29APR19

- **Angles intégrés** crée des points dans un rang décalé par rapport aux points du rang adjacent, aux angles définis par l'utilisateur.



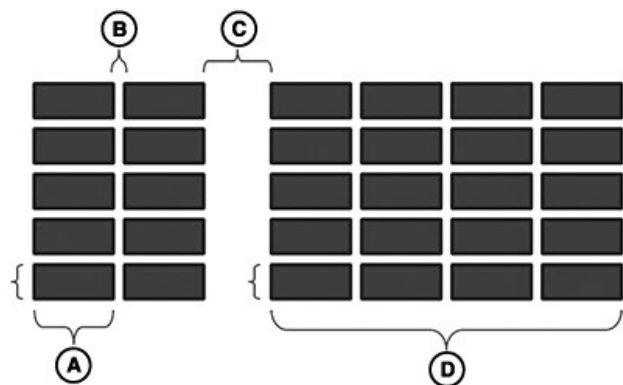
Rangs alternés

PC27060—UN—29APR19

- **Rangs alternés** crée des points entre les points dans les rangs adjacents.

RW00482,00008AA-28-04JUN19

Configuration des parcelles



PC27053—UN—26APR19

- A—Parcelle
- B—Diviseur de parcelle
- C—Diviseur de segment
- D—Segment

La configuration des parcelles crée des formes précises avec des parcelles reproductibles (A), des diviseurs de parcelle (B), des diviseurs de segment (C) et des segments (D). Les configurations de parcelle sont souvent utilisées pour créer des passages de largeur différentes. Par exemple, les passages plus petits peuvent être utilisés pour les passages de paillage ou de marche, et les passages plus larges peuvent être utilisés pour les pulvérisateurs ou les véhicules utilitaires.

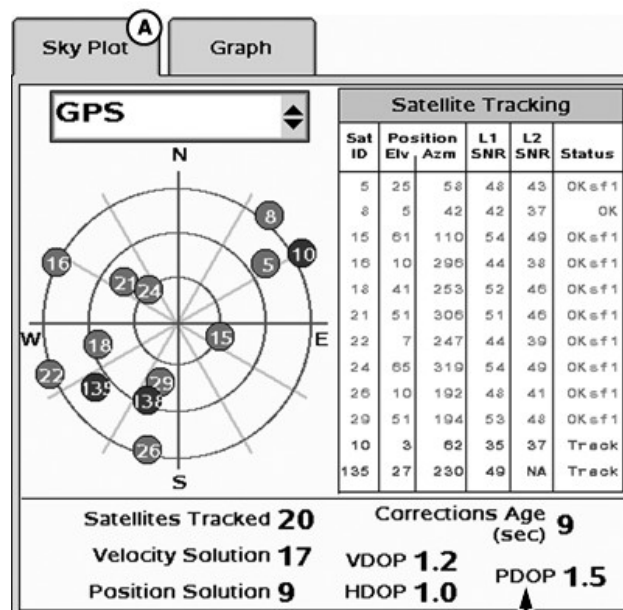
RW00482,00008AB-28-26APR19

Informations satellite—PDOP

La longueur de trajet dépend de la répartition des satellites qui fournissent des signaux GPS. La dilution de la précision (PDOP) de la position est un indicateur de la couverture satellite GPS au niveau du récepteur. Un PDOP faible indique une bonne couverture satellite pour le calcul des positions horizontale et verticale.

Avant de régler ou d'adapter la longueur de trajet, vérifier que la valeur de PDOP est inférieure à 2,5. Les valeurs de sensibilité définies lorsque la valeur du PDOP est supérieure à 2,5 sont inexactes et doivent être réglées de nouveau.

1. Accéder aux pages StarFire™.



PC24075—UN—10APR17

- A—Onglet Profil d'horizon
- B—PDOP

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

RW00482,00008A7-28-18JUN19

StarFire est une marque commerciale de Deere & Company

Vue d'ensemble du système

Conditions requises

La compatibilité et la fonctionnalité du système varient en fonction de l'emplacement et de la configuration de l'équipement. Pour plus d'informations sur la disponibilité des composants, la fonctionnalité du système et la compatibilité, contacter le concessionnaire John Deere. Des informations supplémentaires peuvent être référencées dans le Guide de compatibilité du navigateur Value Selling.

Matériel:

- Contrôleur d'application UCC2
- Divers faisceaux associés à l'alimentation, l'intégration du contrôleur, la communication des capteurs et la commande de direction
- Console GreenStar™ 3 ou de génération 4

NOTE: Il est important pour le bon fonctionnement du système d'utiliser le récepteur ayant le plus petit numéro de série pour le racleur avant et celui ayant le plus grand numéro pour le racleur arrière.

- Récepteur StarFire™ 3000 ou 6000 installé sur la machine
- Récepteur StarFire™ 3000 ou 6000 installé sur l'équipement
 - Une antenne pour système satellite de navigation global (GNSS) StarFire™ est recommandée
- Récepteur StarFire™ 3000 ou 6000 installé sur la station de base

NOTE: Le récepteur StarFire™ 6000 n'est pas compatible avec les antennes externes.

- Une antenne StarFire™ GNSS est recommandée.
- L'antenne Choke Ring est en option.

Logiciel:

- Dernier logiciel installé sur:
 - Console
 - Contrôleur d'application UCC2
 - Récepteur StarFire™

(Visiter le site www.StellarSupport.com et accéder à la section Mises à jour logicielles.)

- Activation de la cinématique en temps réel (RTK) sur les récepteurs de l'équipement et de la station de base
- Activation d'AutoTrac™ sur la console (non requise pour diriger le système manuellement)

NOTE: L'activation d'iGrade™ est affichée sur la page des Activations du contrôleur d'application.

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

- Activation d'iGrade™ sur le contrôleur d'application UCC2
- Activation de Cycles à intervalles sur le contrôleur d'application UCC2

RW00482,00007BA-28-24JUN19

Accès aux pages du contrôleur d'application

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

Après avoir accédé aux pages du contrôleur d'application, les consoles GreenStar 3 et de génération 4 ont les mêmes configurations.

Pour accéder aux pages du contrôleur d'application à l'aide d'une console de GreenStar 3:



Bouton Menu

PC8663—UN—29APR15

1. Appuyer sur le bouton Menu.



Bouton Contrôleur d'application

PC26351—UN—10OCT18

2. Sélectionner le bouton Contrôleur d'application.

Pour accéder aux pages du contrôleur d'application à l'aide d'une console de génération 4:



Bouton Menu

PC17269—UN—15JUL13

1. Appuyer sur le bouton Menu.



Onglet Applications

PC21496—UN—05OCT15

2. Sélectionner l'onglet Applications.



PC16682—UN—18MAR13
Application Terminal Virtuel ISOBUS

3. Sélectionner l'application Terminal virtuel ISOBUS.



PC15293—UN—18MAR13
Bouton Menu Terminal Virtuel ISOBUS

4. Sélectionner le bouton Menu Terminal virtuel ISOBUS.



PC26351—UN—10OCT18
Bouton Contrôleur d'application

5. Sélectionner le bouton Contrôleur d'application.

RW00482,000078D-28-05AUG25

Accès aux pages StarFire

Après avoir atteint les pages StarFire, les consoles GreenStar 3 et de génération 4 ont les mêmes configurations

Pour accéder aux pages StarFire à l'aide d'une console GreenStar 3:



PC8663—UN—29APR15
Bouton Menu

1. Appuyer sur le bouton Menu.



PC27253—UN—03JUN19
Bouton StarFire de la machine

2. Sélectionner le bouton StarFire.

- Bouton StarFire de la machine
- Bouton StarFire d'équipement

Pour accéder aux pages StarFire à l'aide d'une console de génération 4:



PC17269—UN—15JUL13
Bouton Menu

1. Appuyer sur le bouton Menu.



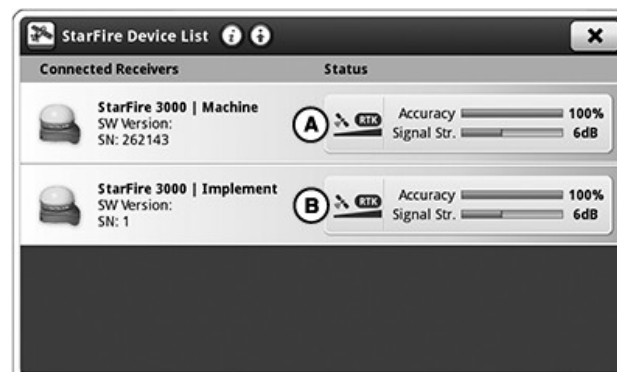
PC21496—UN—05OCT15
Onglet Applications

2. Sélectionner l'onglet Applications.



PC26493—UN—08NOV18
Application StarFire

3. Sélectionner l'application StarFire.



PC26398—UN—16OCT18

A—StarFire machine
B—StarFire équipement

4. Sélectionner un récepteur dans la liste des dispositifs StarFire.

- StarFire machine (A)
- StarFire équipement (B)

RW00482,000079A-28-05AUG25

Saisie du code d'activation

Le contrôleur d'application UCC2 nécessite un code d'activation à 26 chiffres pour faire fonctionner les applications. Contacter le concessionnaire John Deere et fournir le numéro de série du contrôleur d'application UCC2.

Avec la mise à jour du logiciel 22-1, plusieurs applications peuvent être activées sur le contrôleur d'application UCC2. Répéter cette procédure pour chaque application à l'aide du code d'activation à 26 chiffres.

Applications disponibles:

- Identification de récolte, Coton
- Station météorologique mobile
- Documentation des rendements, culture spéciale
- John Deere Active Implement Guidance™
- iGrade

1. Accéder à la page Contrôleur d'application.



PC26352—UN—05OCT18

Touche programmable Configuration du contrôleur

2. Sélectionner la touche programmable Configuration du contrôleur.



PC25903—UN—05JUL18

Onglet Activations

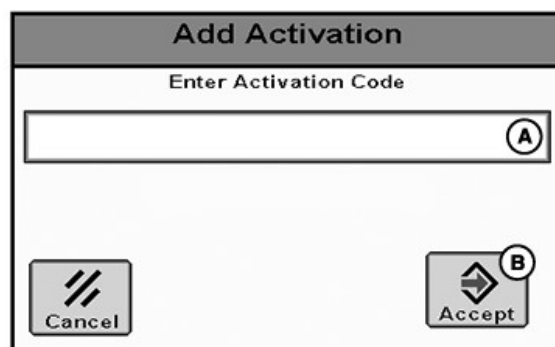
3. Sélectionner l'onglet Activations.



PC25904—UN—05JUL18

Bouton Ajouter activation

4. Sélectionner le bouton Ajouter activation.



PC25905—UN—05JUL18

Fenêtre Ajouter une activation

A—Champ de saisie
B—Bouton Confirmer

5. Saisir le code d'activation dans le champ de saisie (A).
6. Sélectionner le bouton Confirmer (B).
7. Pour activer l'application suivante, répéter les étapes 4—6.
8. ÉTEINDRE la machine, attendre que la console s'éteigne, puis redémarrer la machine.

RW00482,000073E-28-05AUG25

Remplacement de la mémoire morte programmable effaçable (EPROM)

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

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

RW00482,000048A-28-15APR15

Compatibilité de la machine

Le kit de distributeur externe John Deere permet d'ajouter une commande hydraulique sur les machines non pourvues de commandes hydrauliques installées en usine.

(Se reporter au Value Selling Navigator pour une liste complète de compatibilité des machines et le guide de commande.)

RW00482,00009C6-28-28APR20

Vue d'ensemble des composants

Récepteur StarFire™



PC23442—UN—02DEC16
Récepteur StarFire™ 6000

Le récepteur utilise des satellites de navigation ainsi que le satellite StarFire™ et les corrections RTK (cinématique en temps réel) pour déterminer l'emplacement de la machine et de son équipement, le sens de marche et son altitude. Un module de compensation de terrain (TCM) intégré ajuste l'emplacement de la machine pour compenser les irrégularités du terrain.

Installer le récepteur de l'équipement à moins de 4 m (13.1 ft) au-dessus du sol.

RW00482,00004AC-28-24JUN19

est utilisé en cas de forte réception par trajets multiples. Les cas de forte réception par trajets multiples peuvent survenir lorsque les satellites sont bas à l'horizon ou lorsque les signaux se réfléchissent sur une surface.

RW00482,00004AA-28-07AUG15

Antenne Choke Ring (Option)



PC20986—UN—17MAR15
Antenne Choke Ring

Les antennes Choke Ring sont conçues pour être utilisées sur les stations de base rencontrant des problèmes de réception par trajets multiples dans le but de réduire les interférences de signaux. Un câble coaxial est requis.

RW00482,00004AB-28-07AUG15

Antenne pour système satellite de navigation global (GNSS) StarFire™ (Recommandée)

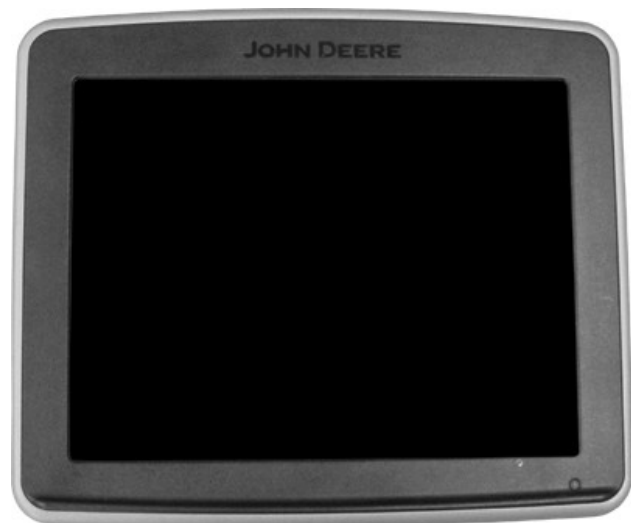


PC20975—UN—16MAR15
Antenne GNSS

Les récepteurs de l'équipement peuvent nécessiter l'utilisation d'une antenne GNSS StarFire™, si iGrade™

*StarFire est une marque commerciale de Deere & Company
iGrade est une marque commerciale de Deere & Company*

Console



PC13407—UN—20APR11
Console GreenStar 3 2630



PC24742—UN—28SEP17

Console universelle John Deere 4640

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

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

RW00482,000022F-28-05AUG25

Contrôleur d'application UCC2



PC20218—UN—07NOV14

Contrôleur d'application UCC2 avec faisceau

Le contrôleur d'application UCC2 envoie les commandes au contrôleur hydraulique de la machine pour activer le mécanisme hydraulique de l'équipement et réduire ou combler l'altitude souhaitée.

RW00482,000041A-28-07AUG15

Soupape de contrecharge



PC20217—UN—07NOV14

Soupape de contrecharge

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

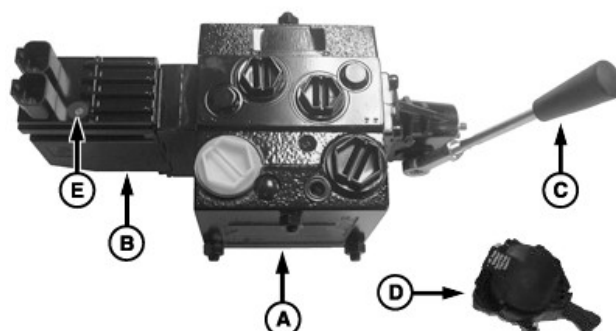
Une soupape de contrecharge est nécessaire lorsque le circuit hydraulique de la machine ne régule pas le débit de retour. Pour des performances optimales et constantes, installer et régler correctement la soupape de contrecharge.

Les modèles de machine suivants utilisent des distributeurs auxiliaires basés sur CAN nécessitant une soupape de contrecharge.

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

RW00482,000041B-28-07AUG15

Distributeur externe



PC19688—UN—11JUN14

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

(Se reporter à la section Pannes et remèdes.)

RW00482,0000339-28-14MAR16

Le distributeur externe permet au contrôleur d'application 1100 de commander le circuit hydraulique de la machine. La conception et la fonctionnalité du distributeur externe John Deere varient pour les circuits hydrauliques à centre ouvert et fermé. Utiliser le distributeur externe:

- Si le contrôleur d'application 1100 n'est pas capable de commander le circuit hydraulique de la machine. Typiquement, les modèles de machine plus anciens ou les modèles autres que John Deere équipés d'un système de guidage John Deere et d'un connecteur ISO.
- Pour conserver les raccordements des distributeurs auxiliaires de la machine. Le distributeur externe peut se brancher sur un distributeur auxiliaire libre du tracteur, ou utiliser un bloc de puissance hydraulique externe comme source de puissance hydraulique provenant de la machine.

Composants de distributeur externe John Deere

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

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

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

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

Le levier de commande de distributeur externe commande manuellement le bloc de commande hydraulique.

Le levier de commande (D) de distributeur auxiliaire électronique monté à distance commande manuellement le bloc de commande hydraulique à partir du poste de conduite.

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

- Vert – La soupape reçoit une commande du contrôleur.
- Orange – La soupape est sous tension. Aucune commande du contrôleur.
- Rouge – Indique un problème.

Ensemble

Définition des messages

Le contrôleur d'application UCC2 de John Deere exploite deux types de protocoles de messagerie.

Point de consigne d'élévation

Le contrôleur d'application peut utiliser des messages d'élévation tiers pour contrôler l'équipement et correspondre au point de consigne d'élévation. Un récepteur d'équipement est requis. Les données d'élévation prises en charge sont en mètres et peuvent contenir jusqu'à deux décimales. S'assurer que le message ne contient pas d'espaces et qu'il se termine par un retour chariot. Le protocole de messages est le suivant:

\$JD,ELEV,<Valeur><Retour chariot>

Point de consigne de profondeur

Le contrôleur d'application peut utiliser des messages d'élévation tiers pour contrôler l'équipement et correspondre au point de consigne d'élévation. Les récepteurs de la machine et de l'équipement sont requis pour calculer la différence entre la surface au sol et la profondeur de l'équipement. Des décalages sont utilisés pour prendre en compte les différences de hauteur entre les récepteurs de la machine et de l'équipement.

Point de pente transversale

Le contrôleur d'application peut utiliser des messages d'élévation tiers pour contrôler l'équipement et correspondre au point de consigne de pente transversale. Un récepteur d'équipement est requis. La valeur de pente transversale prise en charge correspond au pourcentage de pente transversale souhaité. Le protocole de messages est le suivant:

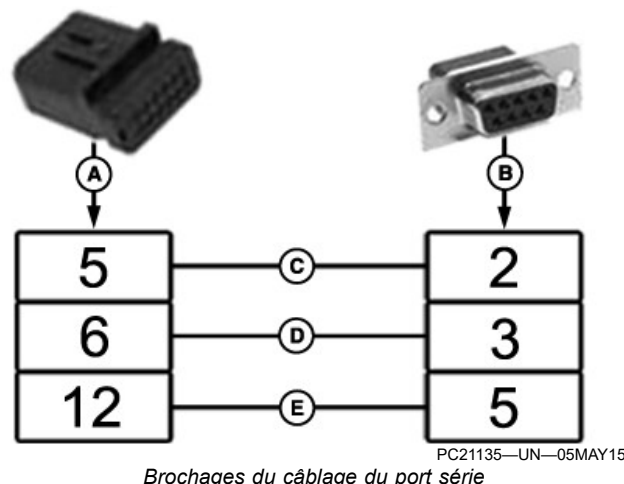
\$JD,CROSS,<Valeur><Retour chariot>

Une valeur positive ordonne au côté droit de la lame du racleur de descendre plus bas que le côté gauche. Une valeur négative ordonne le contraire.

RW00482,00004EC-28-04AUG15

Matériel du port série de commande à distance

Utiliser les consignes suivantes pour configurer les faisceaux de commande à distance pour le logiciel tiers.



A—Connecteur 57M9804
B—Fiche femelle DB9
C—Transmission RS232
D—Réception RS232
E—Masse RS232

NOTE: Consulter le concessionnaire John Deere pour commander des pièces détachées. Le faisceau n'est pas assemblé à la livraison.

Référence	Description	Quantité
57M9804	Connecteur du faisceau de contrôleur d'application	1
57M8164	Plots pour 57M9804	3
—	Ensemble de connecteur femelle DB9	1
—	2,5 m (8 ft) de fil 0,5 mm ² (20 AWG)	3

RW00482,00008DC-28-18JUN19

Pilote du circuit "low side" de cycles à intervalles

IMPORTANT: Pour éviter d'endommager le contrôleur d'application, utiliser des bobines de relais nominales de 1 A ou moins et ne pas dépasser 12 V.

NOTE: Les relais requis pour utiliser les pilotes du circuit "low side" du contrôleur d'application ne sont pas fournis.

La longueur de trajet comporte deux pilotes de circuit "low side", broches E2 et D3.

Un relais est utilisé comme interrupteur. Les pilotes du circuit "low side" utilisent une faible intensité (1 A ou moins) pour activer (se fermer/messes) le côté haute intensité du relais. La broche E2 ne s'active que pour le temps ou la distance d'ACTIVATION du trajet, puis se désactive. Après la désactivation de la broche E2, la broche D3 s'active immédiatement (se ferme/masse)

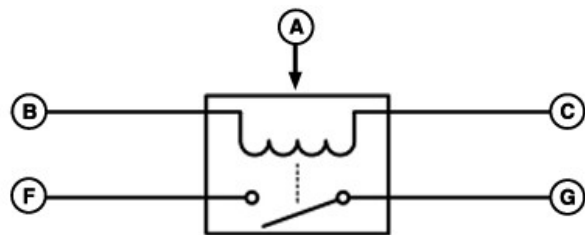
pendant 1,5 fois la durée d'ACTIVATION, puis elle se désactive.

Exemple: Un repère de peinture est utilisé pour peindre un repère long de 0,15 m (0,5 ft) tous les 1,83 m (6 ft) pour les emplacements de piquet de clôture. La broche E2 s'active (l'actionneur s'étend à la peinture) pendant 0,15 m (0,5 ft), puis la broche D3 s'active (l'actionneur se rétracte pour arrêter la peinture) sur 0,23 m (0,75 ft). Rien ne se produit sur le 1,45 m (4,75 ft) suivant jusqu'au prochain événement déclenché.

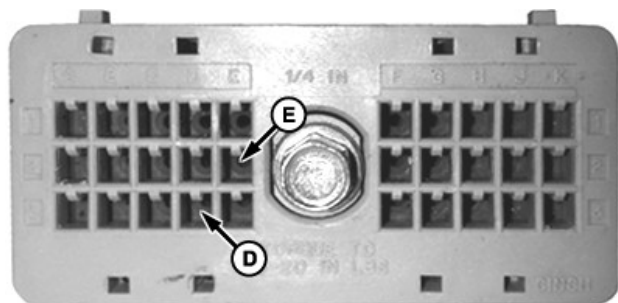
Pour installer un relais:

(Voir Relevés d'entrée/sortie dans la section Pannes et remèdes.)

RW00482,0000AA1-28-07DEC20



PC21178—UN—18MAY15



PC27068—UN—30APR19

- A—Relais (1 A ou moins)
- B—Alimentation faible
- C—Masse (D3 ou E2)
- D—D3
- E—E2
- F—Alimentation forte
- G—Appareil électronique

1. Brancher un relais (A) à une alimentation de 5—12 V C.C. (B) et à la masse (C) à la broche D3 (D) ou E2 (E) du connecteur du contrôleur d'application UCC2.

NOTE: D3 a un fil court à extrémité ouverte connecté qui peut être utilisé.

2. Brancher l'alimentation forte (F) et l'appareil électronique (G) au relais.

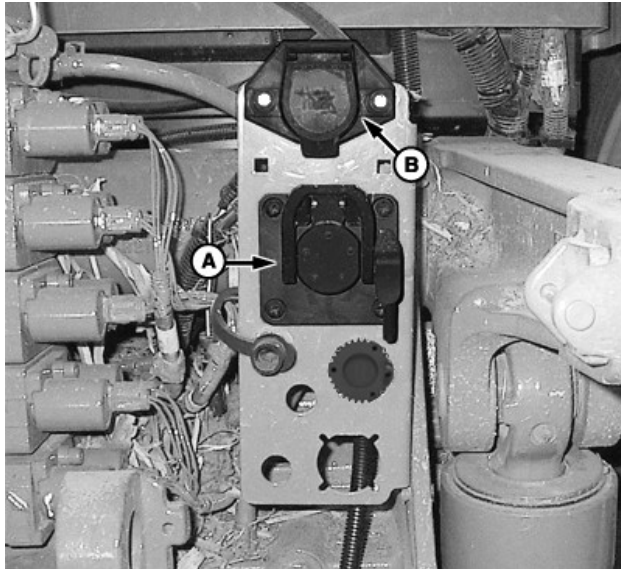
RW00482,00008AC-28-12JUN19

Plate-forme de conduite de l'équipement

Si la configuration de la machine pour les cycles à intervalles comporte un poste de conduite d'équipement, s'assurer que le poste de conduite de l'équipement dispose d'un contacteur de démarrage ou d'un bouton d'arrêt d'urgence. Configurer le contacteur de démarrage ou le bouton d'arrêt d'urgence comme une entrée numérique.

Configuration—Équipement

Connexion d'équipement



PC21197—UN—27MAY15

Arrière du tracteur illustré

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

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

NOTE: Ne pas connecter l'équipement lorsque la machine est en marche. Connecter un équipement à une machine sous tension entraîne des défaillances empêchant iGrade™ et la longueur de trajet de fonctionner.

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

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

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

externe pour alimenter le distributeur externe, brancher le flexible de signal de charge.

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

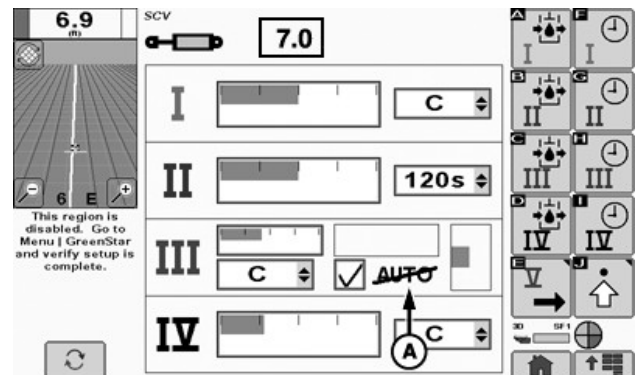
RW00482,00008AD-28-11JUN19

Réglage du distributeur auxiliaire



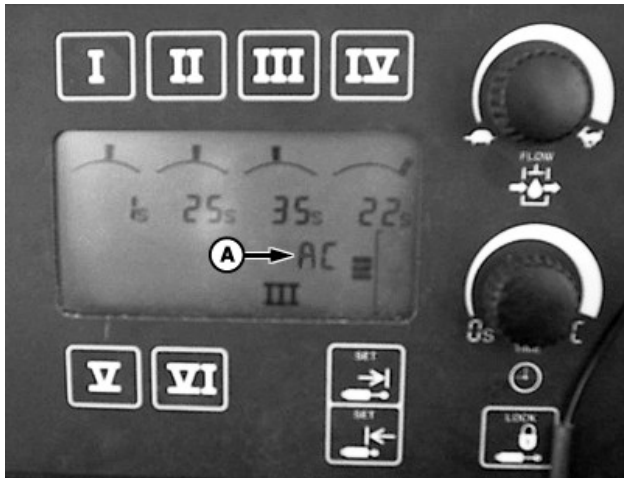
PC22223—UN—26FEB16

CommandCenter™ de 4e génération



PC22224—UN—26FEB16

CommandCenter™ GreenStar™ 3



TouchSet™

PC22225—UN—26FEB16

A—Témoin du mode Auto

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

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

- Un contrôleur d'application installé.
- Un profil configuré et le distributeur auxiliaire calibré.

(Pour plus d'informations, se reporter à Réglage—Contrôleur d'Application UCC2.)

La commande automatique du distributeur auxiliaire s'active lorsque le distributeur auxiliaire est placé dans la position cran d'arrêt vers l'avant.

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

Un réglage de débit de verrouillage du distributeur auxiliaire s'applique aux extensions et rétractions. Le contrôleur d'application contrôle automatiquement le

minutage du cran d'arrêt lorsqu'un distributeur est configuré et que le mode automatique est engagé.

Régler le débit de verrouillage pour chaque opération.

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

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

Sortie de débit de distributeur auxiliaire (approximatif)		
Réglages du débit du distributeur auxiliaire	Débit	
	l/min	gal/min
0,1 ^a	—	—
1,0	3,6	1,0
2,0	7,2	1,9
3,0	10,2	2,7
4,0	14,4	3,8
5,0	19,2	5,0
6,0	24,0	6,4
7,0	31,2	8,2
8,0	39,6	10,5
9,0	65,4	17,2
10,0	114,0	30,0

^a 0,1 = Réglage de débit minimum

NOTE: Pour faciliter les instructions, ce manuel utilise le distributeur auxiliaire 1 ou le distributeur auxiliaire 3. L'utilisateur peut choisir d'utiliser tout distributeur auxiliaire disponible.

CommandCenter™ génération 4

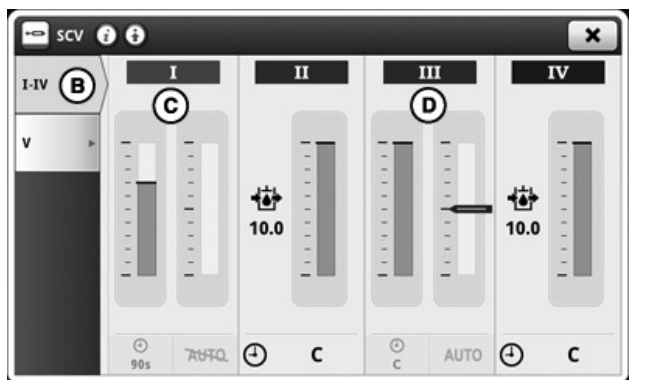


Barre de navigation

PC25700—UN—21MAY18

A—Raccourci du distributeur auxiliaire

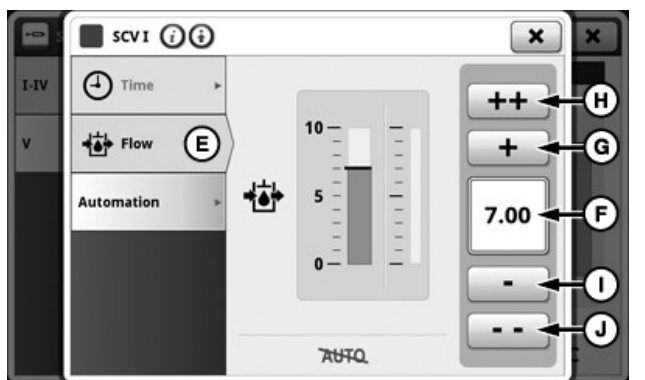
1. Sélectionner le raccourci Distributeur auxiliaire (A).



Page principale des distributeurs auxiliaires

B—Onglet Distributeur auxiliaire I-IV
C—SCV I
D—SCV III

- Sélectionner l'onglet Distributeur auxiliaire I-IV (B).
- En fonction de la configuration, sélectionner le distributeur auxiliaire I ou le distributeur auxiliaire III (C ou D).



Débit de verrouillage du distributeur auxiliaire

E—Onglet Débit
F—Débit de verrouillage
G—Petite augmentation (+)
H—Grande augmentation (+ +)
I—Petite diminution (-)
J—Grande diminution (- -)

- Sélectionner l'onglet Débit (E).

NOTE: Le débit de verrouillage (F) est affiché de 0,04 à 10. Sélectionner Petite augmentation (+) (G) pour augmenter le débit de 0,04 et sélectionner Grande augmentation (+ +) (H) pour augmenter le débit de 1,00. Sélectionner Petite diminution (-) (I) et Grande diminution (- -) (J) pour diminuer le débit selon les mêmes incréments.



PC25701—UN—21MAY18

Barre de navigation

K—Molette

- Pour augmenter le débit, sélectionner petite augmentation (+) ou grande augmentation (+ +). Pour diminuer le débit, sélectionner petite diminution (-) ou grande diminution (- -). La rotation de la molette (K) augmente ou diminue également les réglages du débit.

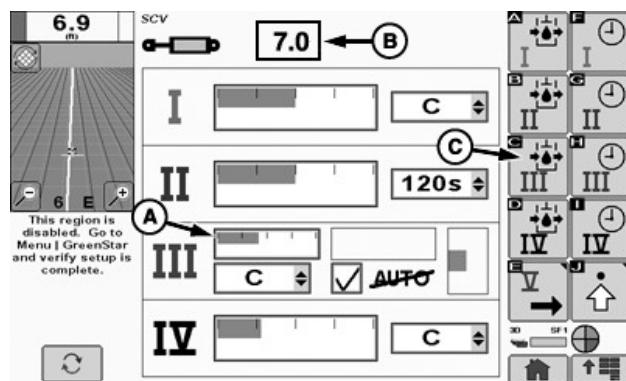
GreenStar™ 3 CommandCenter™



RXA0117610—UN—10JUN11

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

- Appuyer sur le bouton Menu.
- Sélectionner le bouton Distributeur auxiliaire.
- Sélectionner la touche programmable Réglages avancés.



PC22226—UN—10MAR16

Page d'accueil du distributeur auxiliaire

A—Graphique à barres de débit de cran d'arrêt
B—Case du débit de cran d'arrêt
C—Touche programmable Réglage d'extension

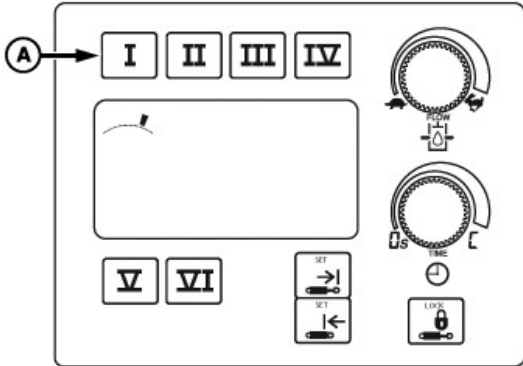
NOTE: Le graphique (A) à barres représente le débit (B) de verrouillage.

- Sélectionner la touche programmable Réglage

GreenStar est une marque commerciale de Deere & Company

extension (C) pour le distributeur auxiliaire utilisé afin de naviguer vers le graphique à barres de débit de verrouillage. Sélectionner le bouton Confirmer pour mettre en surbrillance. Tourner la molette pour régler le débit, puis sélectionner le bouton Confirmer.

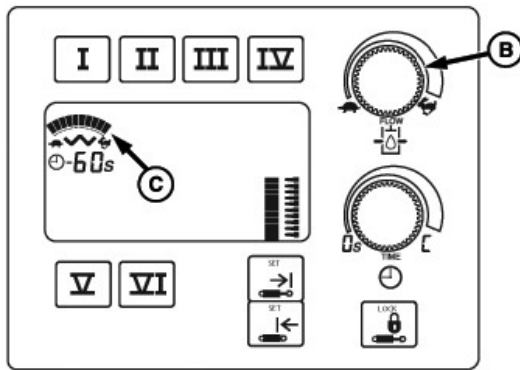
Console TouchSet™



PC17987—UN—07NOV13

A—Boutons de sélection du distributeur auxiliaire

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



PC17988—UN—07NOV13

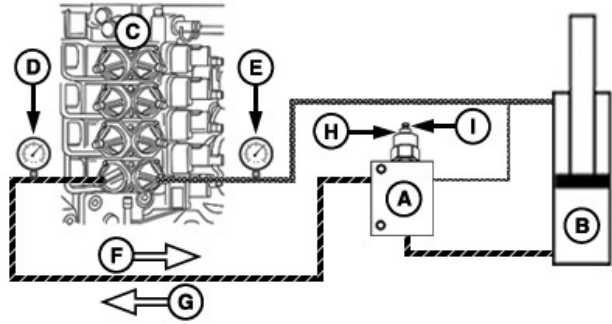
B—Molette de réglage du débit C—Graphique à barres

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

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

RW00482,00007BB-28-11JUN19

Réglage de la soupape de contrecharge



PC23339—UN—16NOV16



PC23340—UN—10NOV16

Manomètre

- A—Soupape de contrecharge
- B—Vérin hydraulique de l'équipement
- C—Machine
- D—Manomètre
- E—Manomètre
- F—Débit hydraulique d'extension
- G—Débit hydraulique de rétraction
- H—Écrou de blocage
- I—Cartouche de la vanne

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

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

Une soupape de contrecharge (A) régule le débit de retour du vérin hydraulique (B) de l'équipement vers la machine (C). Réguler le débit de retour permet une transition fluide du mouvement de l'équipement lorsque le vérin se rétracte. Les réglages de la soupape de contrecharge dépendent du poids de l'équipement. En cas d'utilisation d'un racleur capable de transporter du matériel, remplir à moitié le racleur lors du réglage de la soupape de contrecharge.

NOTE: Fabriquer des outils de mesure de pression avec des raccords rapides, des raccords en T et des manomètres. La plage requise pour les manomètres est de 0 à 20684 kPa (206,8 bar) (3000 psi).

1. Installer les manomètres (D et E) près des distributeurs auxiliaires, à l'arrière de la machine.
2. Sélectionner le levier de commande du distributeur auxiliaire de débit hydraulique d'extension (F) et enregistrer la pression de charge indiquée par le manomètre (D) lors du relevage de l'équipement.

3. Déterminer la valeur de pression du point de consigne de la soupape de contrecharge.

Pression de charge x 1,3 = pression du point de consigne

Exemple: 14650 kPa x 1,3 = 19045 kPa

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

2125 psi x 1,3 = 2763 psi

4. Sélectionner le levier de commande du distributeur auxiliaire de débit hydraulique de rétraction (G) et régler la soupape de contrecharge à la pression de consigne tout en abaissant l'équipement. Le réglage de la soupape de contrecharge peut nécessiter plusieurs relevages et abaissements de l'équipement.

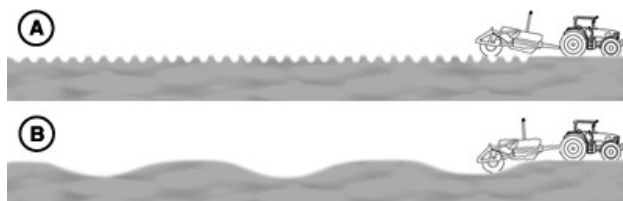
- a. Desserrer l'écrou de blocage (H).
 - b. Tourner la cartouche de distributeur (I) jusqu'à ce que le relevé du manomètre (E) soit égal à la pression de point de consigne lors de l'abaissement de l'équipement.
- Tourner dans le sens horaire pour augmenter la pression.
 - Tourner vers la gauche pour diminuer la pression.

5. Serrer le contre-écrou de la cartouche de distributeur.

Valeur prescrite

Écrou de blocage—Couple de serrage. 20 25 N·m
(15–18 lb·ft)

Réglage de la cartouche de distributeur	kPa	bar	psi
1 tour complet	8790	87,9	1275
1/2 de tour	4395	44,0	638
1/3 de tour	2930	29,3	425
1/4 de tour	2200	22,0	319



PC23341—UN—10NOV16

A—Effet de tôle ondulée en bosses et en creux rapprochés

B—Effet de tôle ondulée en bosses et en creux espacés

6. Faire fonctionner le système et surveiller les conditions de terrain. Si un effet de tôle ondulée en bosses et creux se produit, régler la pression de la soupape de contrecharge.

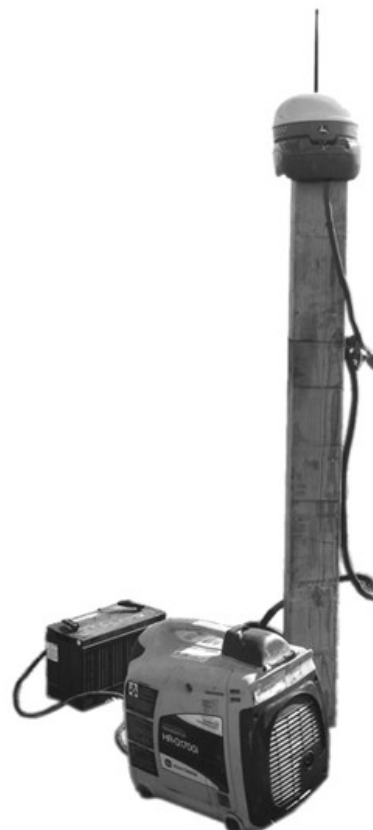
- Si l'effet de tôle ondulée est rapproché (A), la pression est trop faible. Tourner la cartouche de la

soupape dans le sens horaire pour augmenter la pression.

- Si l'effet de tôle ondulée est espacé (B), la pression est trop élevée. Tourner la cartouche de distributeur dans le sens antihoraire pour diminuer la pression.

RW00482,000069E-28-05JUN18

Configuration de la station de base



PC21180—UN—15MAY15

Récepteur sur un poteau rigide

ATTENTION: Pour éviter les blessures graves ou la mort, s'assurer que le récepteur de la station de base ne se déplace pas et ne se balance pas. Tout mouvement du récepteur de la station de base pendant la transmission affecte directement la position de la machine et peut entraîner un mouvement inattendu de la machine.

Un récepteur StarFire™ monté sur une machine équipée d'un système RTK doit disposer d'une visibilité directe sur la station de base pour pouvoir recevoir le signal RTK. La distance par rapport à la station de base affecte les performances du système RTK. Lorsque le

StarFire est une marque commerciale de Deere & Company

iGrade™ est utilisé à plus de 1,6 km (1 mi) de la station de base, la précision verticale est réduite.

La station de base est essentielle pour le système RTK. Les zones d'ombre et le multicheminement sont responsables de la plupart des problèmes avec la station de base.

Les **zones d'ombre** se produisent lorsque des objets sont à plus de 5° au-dessus de l'horizon et bloquent la visibilité directe entre le récepteur et un satellite. Si un objet peut jeter une ombre naturelle sur le récepteur, il peut aussi causer une zone d'ombre.

Le **multicheminement** se produit lorsque les signaux satellites se répercutent sur des objets, envoyant des signaux indirects vers le récepteur. Les signaux réfléchis prennent plus de temps pour atteindre le récepteur de la station de base que les signaux directs, et provoquent des mesures de distance par satellite inexactes. Les réflexions peuvent aussi brouiller le signal direct, entraînant la perte temporaire du satellite par le récepteur. Les bâtiments métalliques, les grillages à mailles losangées, les véhicules motorisés et les plans d'eau constituent tous des réflecteurs qui peuvent réduire la fiabilité d'une station de base.

Si la station de base rencontre un de ces problèmes, cela peut nuire à la précision du système RTK. S'assurer que le récepteur de la station de base:

- Est monté sur une structure rigide qui ne bouge pas ou ne balance pas.
- A une bonne visibilité du ciel, plus de 5° au-dessus de l'horizon.
- A peu ou pas d'objets réfléchissants proches.

Configuration de la station de base

Base Mode Absolu

Une station de base absolue aide à réduire les écarts du GPS pendant l'utilisation d'iGrade™. Les écarts de GPS sont plus flagrants lors du nivelage d'un même plan pendant plusieurs jours. Le mode Base absolue nécessite d'effectuer un relevé de l'emplacement sur 24 heures avant la première utilisation. Une fois le relevé terminé, la station de base enregistre les informations relatives au site et commence à transmettre les corrections. Le récepteur peut être déposé après avoir effectué un relevé de 24 heures. Le replacer exactement au même endroit et le laisser transmettre les corrections sans réaliser de nouveau relevé de 24 h. Pour un site avec base permanente, installer un support de récepteur sur un piquet enterré de 0,9–1,2 m (3–4 ft) dans le sol.

Base de relevé rapide

La base de relevé rapide ne nécessite pas d'effectuer de relevé de 24 heures. En utilisant un trépied temporaire, une base de relevé rapide peut s'avérer plus pratique dans la mesure où le récepteur ne bouge

pas. Tout mouvement du récepteur entraîne un mouvement des machines utilisant la station de base. Vérifier la hauteur de la lame et les décalages avant son utilisation et la réinitialiser si besoin.

Les exemples ci-après utilisent une Radio RTK 900 John Deere.

(Pour plus d'informations sur la configuration de la station de base, consulter le livret d'entretien RTK.)

1. Accéder aux pages StarFire™.



PC18498—UN—05NOV14

Touche programmable RTK

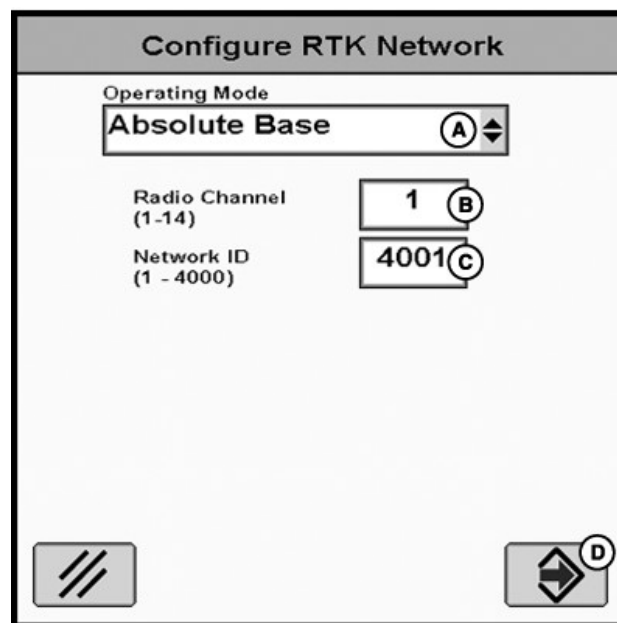
2. Sélectionner la touche programmable RTK.



PC18499—UN—05NOV14

Bouton Config.

3. Sélectionner le bouton Config.



PC21086—UN—10APR15

- A—Menu déroulant Mode de fonctionnement
- B—Champ de saisie du canal radio
- C—Champ de saisie de l'ID de réseau
- D—Bouton Accepter

4. Sélectionner Base absolue ou Base de relevé rapide dans le menu déroulant (A).

NOTE: La station de base et la machine doivent être configurées avec le même canal radio et l'identification du réseau (ID).

- Indiquer le canal radio dans le champ de saisie (B).
- Indiquer l'ID du réseau dans le champ de saisie (C).
- Sélectionner le bouton Accepter (D).
- Pour la Base absolue, effectuer un relevé de 24 heures.

Relevé de 24 heures

A—Bouton de démarrage de modification de la base RTK enregistrée

- Sélectionner le bouton de démarrage de modification de la base RTK enregistrée (A).

B—Bouton Démarrer relevés à l'emplacement de la base RTK

- Appuyer sur le bouton Démarrer relevés à l'emplacement de la base RTK (B).

**C—Menu déroulant Emplacement de stockage
D—Bouton Démarrer relevé 24 h**

- Sélectionner l'emplacement de stockage (C).
- Positionner le récepteur StarFire™.
- Appuyer sur le bouton Démarrer le relevé de 24 heures (D).
- Attendre 24 heures (la console peut être déconnectée).
- L'emplacement de la station de base est automatiquement sauvegardé à la fin du relevé de 24 h.

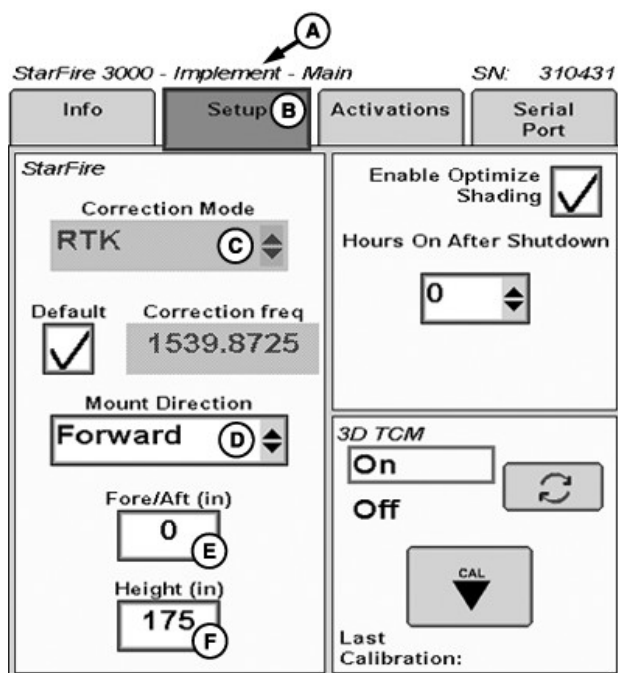
Une fois le relevé démarré, un compte à rebours de 24 h s'affiche sur la page de configuration RTK. Au cours du décompte de 24 h, la station de base est non fonctionnelle et ne peut pas être utilisée. Ne pas mettre hors tension. Quand le relevé est terminé, consigner et ranger les résultats du relevé des emplacements de base à un endroit différent pour référence ultérieure.

RW00482,00008C9-28-24JUN19

Réglage du récepteur GPS

Monter le récepteur d'équipement directement sur le bord d'attaque de l'équipement, ou à un endroit reproduisant le mouvement vertical du bord d'attaque. Idéalement, monter le récepteur d'équipement vers l'avant.

- Atteindre les pages StarFire™.



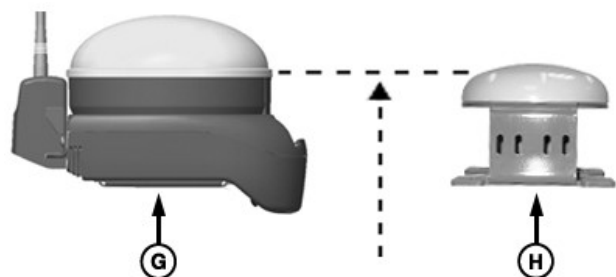
- A—Équipement
B—Onglet Configuration
C—Menu déroulant Mode de correction
D—Menu déroulant Sens de montage
E—Champ de saisie Avant/arrière
F—Champ de saisie Hauteur

NOTE: Si le bouton Équipement StarFire™ est sélectionné, l'équipement (A) s'affiche au sommet de la page.

- Sélectionner l'onglet Configuration (B).
- En cas d'utilisation du signal StarFire™, sélectionner le mode de correction dans le menu déroulant (C). Pour allumer ou éteindre la cinématique en temps réel (RTK), configurer la RTK.
(Se reporter au livret d'entretien Récepteur StarFire™ ou RTK.)

NOTE: Si la machine ou l'équipement est automatiquement détecté, le menu déroulant Sens de montage (D), la case à cocher Avant/Arrière (E) et la case à cocher Hauteur (F) peuvent être grisés et ne peuvent être modifiés.

- S'ils ne sont pas grisés, sélectionner le sens de montage dans le menu déroulant.



PC23079—UN—20SEP16

- G—Récepteur
H—Antenne externe

- S'ils ne sont pas grisés, saisir une valeur pour l'avant/arrière et la hauteur dans les champs de saisie. La hauteur est mesurée entre le sol et le milieu du récepteur (G) ou vers le haut de l'antenne externe (H) (suivant équipement).

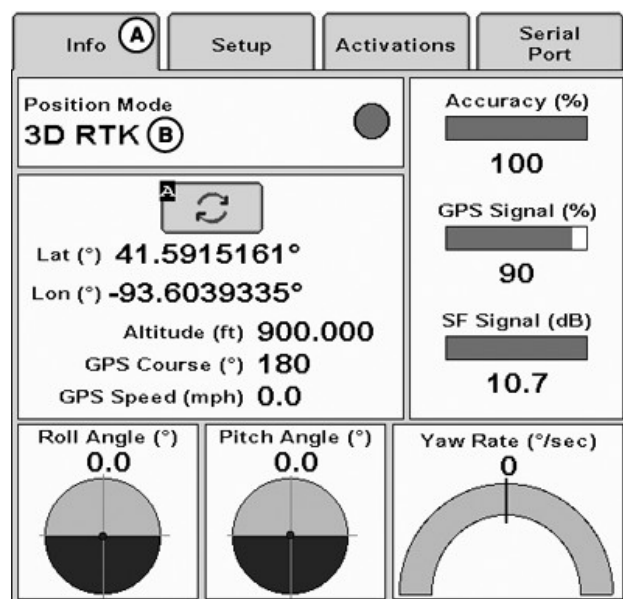
(Pour plus d'informations, consulter le livret d'entretien du récepteur StarFire™.)

RW00482,00007BC-28-24JUN19

Optimisation du module de compensation de terrain (TCM)

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

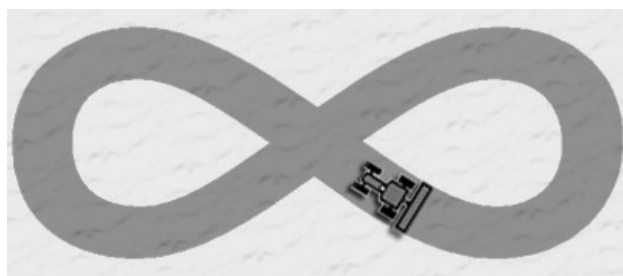
- Naviguer jusqu'aux pages StarFire.



PC26530—UN—16NOV18

- A—Onglet Infos
B—Mode Position

- Sélectionner l'onglet Infos (A).
- Vérifier que le Mode de position 3D (B) a établi un signal SF1 ou mieux.



PC21419—UN—30JUL15

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

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

(Voir Calibrage du module de compensation de terrain [TCM] pour plus d'informations.)

RW00482,0000729-28-05AUG25

Calibrage du module de compensation de terrain (TCM)

NOTE: Les récepteurs intégrés StarFire 6000 sont calibrés en usine. S'il est nécessaire d'effectuer un calibrage sur le terrain, se reporter au livret d'entretien du récepteur StarFire 6000 approprié.

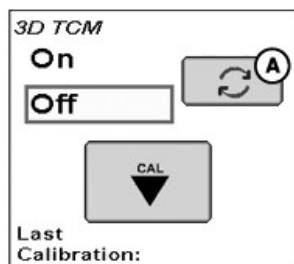
1. Naviguer jusqu'aux pages StarFire.



Onglet Configuration

PC26049—UN—27JUL18

2. Sélectionner l'onglet Configuration.



PC19992—UN—04SEP14

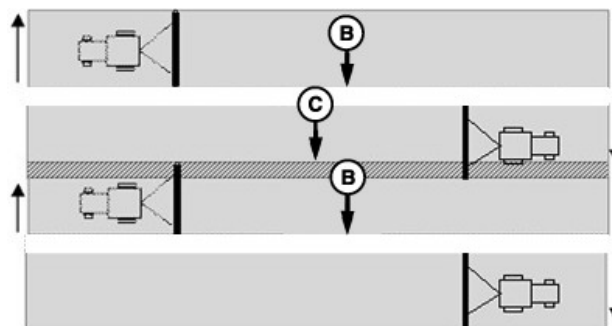
A—Bouton à bascule du TCM

Sélectionner le bouton (A) à bascule du TCM pour allumer et éteindre le TCM. Lorsque le TCM est désactivé, le signal StarFire n'est pas corrigé pour la dynamique de la machine ou les pentes latérales. Le TCM est activé par défaut lorsqu'on coupe et remet le contact.

NOTE: Le module TCM doit être **ACTIVÉ** pour qu'AutoTrac s'enclenche.

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

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



PC19993—UN—03SEP14

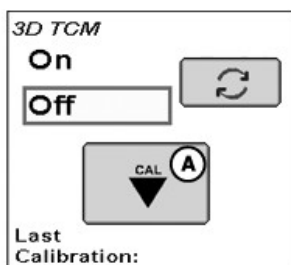
B—Ignorer
C—Chevauchement

Calibrer le TCM chaque fois que le récepteur est retiré de la machine et refixé ou si l'angle du TCM par rapport à la machine a changé. Une modification de l'angle du TCM par rapport à la machine peut créer un décalage et ressembler à un manqué (B) ou à un chevauchement (C) entre deux rangs. Les causes possibles de ce décalage peuvent être que le support de montage StarFire est légèrement décalé, la cabine de la machine est légèrement décalée ou il y a une pression inégale des pneus d'un côté à l'autre.

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

Positionnement de la machine et calibrage du module de compensation de terrain (TCM)

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



PC19994—UN—04SEP14

A—Bouton Calibrage

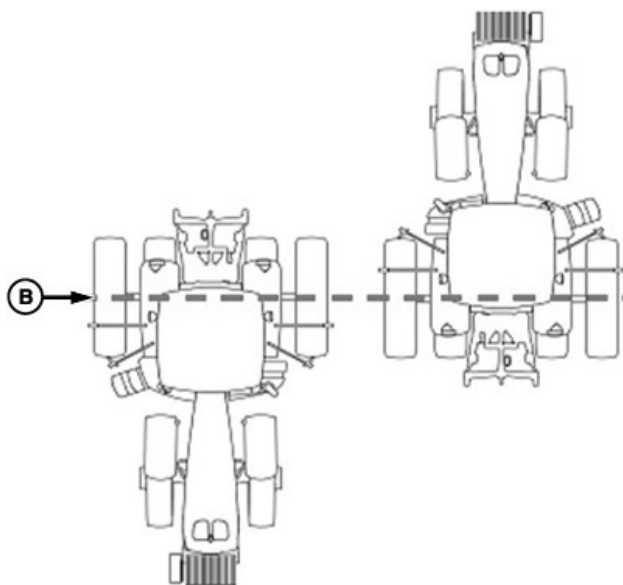
3. Sélectionner le bouton Calibrage (A).



PC22267—UN—14MAR16

Bouton Confirmer

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

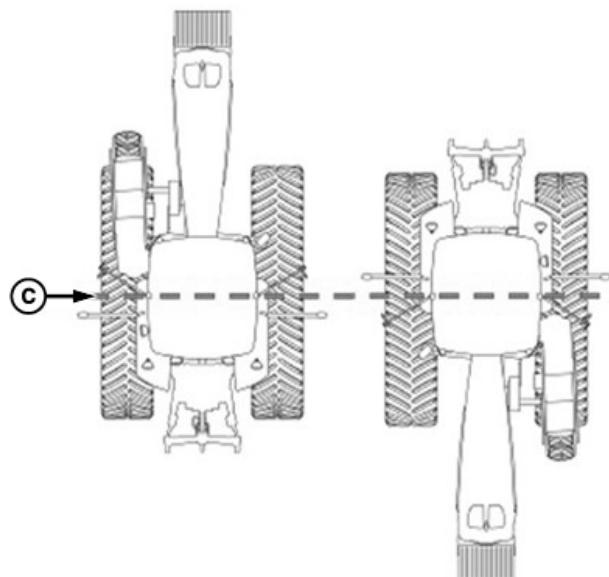


PC19995—UN—03SEP14

Machines à essieu avant flottant

B—Essieu arrière

- Pour les machines à essieu avant flottant (pont avant mécanique [MFWD], suspension à bras indépendants [ILS] ou suspension à triple bras [TLS]), placer les roues de manière à ce que l'essieu arrière (B) soit au même emplacement lors du calibrage 2 points.



PC19996—UN—03SEP14

Machines à roues ou chenilles à essieux fixes

C—Point de pivotement de la machine

- Pour les machines à roues ou chenilles avec essieux fixes (tracteurs à chenilles, pulvérisateurs séries 47X0 et 49X0, ou tracteurs à roues séries 9000 et 9020), placer les roues ou les chenilles de façon à ce que le point de pivotement (C) de la machine soit au même endroit dans les deux sens.
6. Sélectionner le bouton Accepter. La barre d'état du calibrage s'affiche, puis disparaît lorsque le calibrage est terminé.
 7. Sélectionner le bouton Accepter pour revenir à l'onglet Configuration. Si le calibrage a échoué, recalibrer le TCM.

RW00482,000072A-28-05AUG25

Configuration—Contrôleur d'application UCC2

Aperçu de l'assistant de configuration

L'assistant de configuration de ce manuel est un aperçu général pour iGrade™ et Cycles à intervalles. Le contrôleur d'application UCC2 peut contrôler plusieurs fonctions en même temps. Par exemple, le guidage d'équipement actif John Deere et iGrade™ peuvent être utilisés sur divers équipements. iGrade™ avec guidage d'équipement actif peut être utilisé sur des équipements de formation de lit pour maintenir l'inclinaison du sillon. Cette méthode favorise le drainage du sillon tout en préservant la surface du sol au niveau du lit.

(Pour plus d'informations, consulter le livret d'entretien Guidage d'équipement actif John Deere et Direction de charrue.)

Plusieurs fonctionnalités d'application sont disponibles en sélectionnant et en configurant plusieurs fonctionnalités.



PC26051—UN—13SEP18

Boutons Page précédente et Page suivante

L'assistant de configuration guide l'utilisateur dans une série d'étapes en fonction des options sélectionnées. Sélectionner les boutons Page précédente et Page suivante pour naviguer dans l'assistant de configuration.



PC26386—UN—11OCT18

Touche programmable Aide

En plus de ce livret d'entretien, l'utilisateur peut sélectionner la touche programmable Aide pour plus d'informations sur une étape.

Pour démarrer l'assistant de configuration:

1. Accéder aux pages du contrôleur d'application.

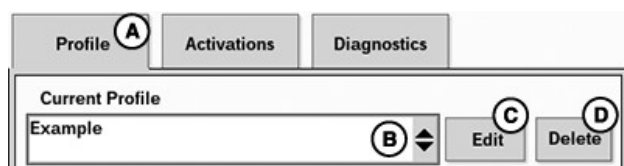


PC26352—UN—05OCT18

Touche programmable Configuration du contrôleur

2. Sélectionner la touche programmable Configuration du contrôleur.

iGrade est une marque commerciale de Deere & Company



PC26053—UN—16OCT18

- A—Onglet Profil
- B—Menu déroulant Profil actuel
- C—Bouton Éditer
- D—Bouton Effacer

3. Sélectionner l'onglet Profil (A).
4. Sélectionner un profil dans le menu déroulant Profil actuel (B).
 - Sélectionner < Ajouter nouveau profil > pour créer un profil.
 - Sélectionner un profil existant à modifier.

NOTE: Une fois un profil configuré, plusieurs éléments apparaissent dans l'onglet Profil. Chaque élément permet de modifier des paramètres individuels sans passer par l'assistant de configuration.

5. Sélectionner la touche Éditer (C).

NOTE: Le bouton Supprimer (D) apparaît uniquement si un profil existant est sélectionné.

6. Sélectionner les fonctionnalités nécessaires à la tâche.

RW00482,00008AE-28-30APR19

Ports série

Sélectionner la touche programmable Configuration du contrôleur > onglet Profil > touche Éditer ports série > touche Éditer port série 1 ou 2.

Un logiciel tiers peut se connecter au contrôleur de l'application à l'aide d'une connexion de série et de protocoles de messages spécifiques au fonctionnement. S'assurer que le débit en bauds correspond au débit en bauds requis par l'appareil tiers. Si le logiciel tiers nécessite des informations GPS, activer la messagerie National Marine Electronics Association (NMEA) et sélectionner le type de message NMEA et le débit.

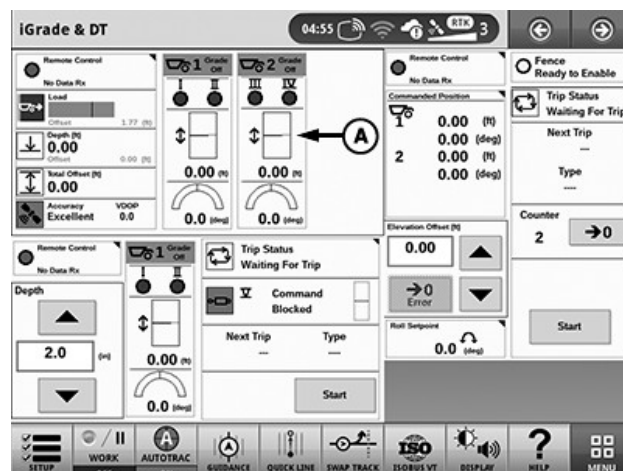
PC26071—UN—22MAY19

- A—Menu déroulant Débit en bauds
 B—Menu déroulant Utilisé par
 C—Case à cocher Activer NMEA
 D—Menu déroulant Type de message NMEA
 E—Menu déroulant Débit NMEA

- Sélectionner le débit en bauds dans le menu déroulant (A).
- Sélectionner l'appareil qui utilise le port série dans le menu déroulant (B).
- Pour activer la messagerie NMEA, sélectionner la case à cocher (C).
 - Sélectionner le type de message NMEA dans le menu déroulant (D).
 - GGA
 - GGA, GSA
 - GGA, GSA, VTG
 - GGA, GSA, RMC
 - NMEA tout
 - Sélectionner le débit NMEA dans le menu déroulant (E).

RW00482,00009C7-28-14APR20

Configuration de la page d'exécution



PC27910—UN—14APR20

Exemples de modules de contrôleur d'application

A—Barres d'élévation

NOTE: Les barres d'élévation (A) représentent les erreurs d'élévation. La sensibilité verticale (dans quelle mesure une erreur donnée déplace le graphique à barres) change par application et n'affiche pas les échelles le long de la barre.

Après avoir configuré un profil de contrôleur d'application UCC2, une page d'exécution peut être configurée pour afficher les informations et les fonctions du contrôleur d'application UCC2.

Pour configurer une page d'exécution, utiliser l'application Gestionnaire de configuration et sélectionner un module de contrôleur d'application UCC2.

(Consulter le livret d'entretien de la console pour configurer les pages d'exécution.)

RW00482,00009C8-28-28APR20

Configuration—iGrade™

Décalages GPS

Sélectionner la touche programmable Configuration du contrôleur > Onglet Profil > touche Éditer les décalages GPS.

GPS Offsets

Machine GPS Receiver

Lateral Offset: 0.0 (in) Height: 0.0 (in) **Edit** (A)

Implement 1 GPS

Work Point: 0.0 (in) Lateral Offset: 0.0 (in) Height: 0.0 (in) **Edit** (A)

Return

PC27914—UN—15APR20

A—Touche Éditer

NOTE: S'assurer que les valeurs de décalage saisies dans le contrôleur d'application, le récepteur StarFire™ et les applications de configuration de l'équipement correspondent.

La page Décalages GPS se remplit automatiquement avec les récepteurs StarFire™ détectés. iGrade™ nécessite un récepteur StarFire™ d'équipement avant que le bouton Page suivante ne s'affiche dans l'assistant. Jusqu'à trois récepteurs d'équipement peuvent être remplis. Un récepteur GPS de machine est requis pour la coupe max. Pour configurer les décalages GPS, sélectionner la touche Éditer (A) du récepteur correspondant.

Décalages du récepteur GPS de la machine

Machine GPS Receiver Offsets

Serial Number: 262143

Machine Dimensions

GPS Offsets

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

2 - Height: 10.1 (in) (B)

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

Return

PC26067—UN—15NOV18

A—Champ de saisie Décalage latéral

B—Champ de saisie Hauteur

1. Entrer le décalage latéral dans le champ de saisie (A).
2. Entrer la hauteur dans le champ de saisie (B).

Décalages du récepteur GPS de l'équipement

Implement GPS Receiver Offsets

Implement 1 GPS

Serial Number: 1

GPS Offsets

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

2 - Inline Offset: 24.0 (in) (B)

3 - Height: 100.0 (in) (C)

Return

PC28323—UN—20NOV20

A—Champ de saisie Décalage latéral

B—Champ de saisie Décalage longitudinal

C—Champ de saisie Hauteur

1. Entrer le décalage latéral dans le champ de saisie (A).

NOTE: Le décalage longitudinal est la distance horizontale entre l'essieu de l'équipement et le récepteur. Une valeur positive est plus proche du tracteur et une valeur négative est plus loin du tracteur.

2. Entrer le décalage longitudinal dans le champ de saisie (B).
3. Entrer la hauteur dans le champ de saisie (C).

RW00482,0000AA3-28-25NOV20

Configuration de distributeur auxiliaire

Sélectionner la touche programmable Configuration du contrôleur, l'onglet Profil, le bouton Modifier le distributeur auxiliaire, puis la touche Éditer la Configuration du distributeur auxiliaire.

PC27069—UN—01MAY19

- A—Menu déroulant de soupape d'élévation
 B—Menu déroulant d'interface de soupape
 C—Menu déroulant de soupape de roulis
 D—Menu déroulant d'interface de soupape
 E—Bouton de calibrage d'élévation
 F—Case à cocher d'activation de pente transversale
 G—Bouton de calibrage du roulis
 H—Touche Éditer la sensibilité de commande

Les options disponibles dans les menus déroulants (A—D) se renseignent à partir de la détection du signal CAN et du signal du matériel. S'assurer que le contrôleur d'application UCC2 est connecté au bus CAN et que tous les signaux d'entrée et de sortie sont connectés avant la configuration.

1. Sélectionner une soupape d'élévation dans le menu déroulant.
2. Sélectionner l'interface de soupape dans le menu déroulant.

- Distributeur auxiliaire externe et interrupteur de distributeur auxiliaire externe
 - Compatible avec les tracteurs autres que John Deere, séries 60 et plus anciens, 5XXX, 6X00, 6X10, 6X30, 7X00, 7X10, 7X20 et petits châssis 7X30.
- John Deere ancien
 - Compatible avec les tracteurs 8X00, 8X10, 8X20, 9X00, 9X10 et 9X20.
 - Utilise uniquement les distributeurs auxiliaires 1 ou 3.
 - Nécessite le faisceau du contrôleur d'application UCC2 branché au connecteur d'option à l'arrière de la cabine du tracteur.
- Distributeur auxiliaire John Deere propriétaire
 - Compatible avec les tracteurs 7X30, 8X30, U8, 9X30, 6R Tier 4 Final (FT4), 7R, 8R, 8RT, 8RX, 9R, 9RT et 9RX.
 - Les combinaisons de décapeuse triple sont prises en charge sur ces plates-formes.
 - Tout distributeur auxiliaire peut être utilisé.
 - Ne pas brancher le faisceau du contrôleur d'application UCC2 au connecteur d'option à l'arrière de la cabine du tracteur.
 - Si un distributeur auxiliaire est affecté à un joystick, il ne peut pas être contrôlé via la commande de soutien JD.
- Distributeur auxiliaire ISO
 - Compatible avec les tracteurs 6R, 6M (lorsqu'ils sont équipés de distributeurs auxiliaires électroniques en option), 7R, 8R, 8RT, 8RX, 9R, 9RT et 9RX.
 - Tout distributeur auxiliaire peut être utilisé.
 - Ne pas brancher le faisceau du contrôleur d'application UCC2 au connecteur d'option à l'arrière de la cabine du tracteur.

3. Sélectionner le bouton de calibrage d'élévation (E) et calibrer le distributeur auxiliaire.

(Pour plus d'informations, voir Calibrage manuel du distributeur auxiliaire.)

4. Si le racleur le permet, sélectionner la case à cocher Activer pente transversale (F).

- a. Sélectionner la soupape de roulis dans le menu déroulant.
- b. Sélectionner l'interface de soupape dans le menu déroulant.
- c. Sélectionner le bouton de calibrage du roulis (G) et calibrer le distributeur auxiliaire.

(Pour plus d'informations, se reporter à Calibrage manuel du distributeur auxiliaire.)

5. Sélectionner le bouton Éditer la sensibilité de

commande (H) et régler les paramètres de sensibilité.

(Pour plus d'informations, voir Modification de la sensibilité de commande.)

RW00482,0000AA2-28-13DEC21

Calibrage manuel du distributeur auxiliaire

ATTENTION: Pour éviter les blessures graves, maintenir la zone entourant l'équipement dégagée. La procédure nécessite que la machine avance. L'équipement se déplace durant le calibrage. Lire et suivre les instructions intitulées Sécurité de l'utilisation des systèmes d'automatisation de l'équipement de la section Sécurité avant d'effectuer le calibrage.

La configuration du seuil du distributeur auxiliaire est utilisée pour calibrer le contrôleur d'application UCC2 pour déterminer la quantité minimale de signal du contrôleur hydraulique requis avant le déplacement de la décapeuse. Sans calibrage du seuil du distributeur auxiliaire, il est possible que la décapeuse se déplace sensiblement plus vite dans un sens, compense trop ou pas assez ou ne fonctionne pas comme prévu à cause de limitations hydrauliques.

Calibrer si:

- Un nouveau profil est créé.
- Les valeurs d'extension et de rétraction du vérin sont réglées à 5 ou 250 (réglage par défaut en usine).
- Ces valeurs sont copiées d'une autre machine.
- L'acheminement du flexible hydraulique diffère entre les distributeurs auxiliaires.
- Les remises en état des composants hydrauliques sont effectuées sur la machine ou l'équipement.
- La soupape de contrecharge est réglée.
- Le débit hydraulique est réglé.

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

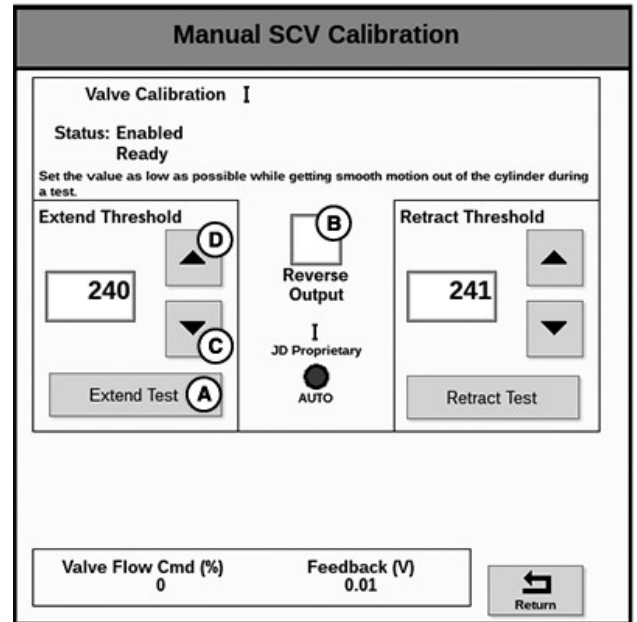
Calibrage manuel du distributeur auxiliaire

Sélectionner la touche programmable Configuration du contrôleur > Onglet Profil > Bouton Éditer le distributeur auxiliaire > Bouton Éditer la configuration des distributeurs auxiliaires > Bouton Calibrage.

1. Mettre le distributeur auxiliaire sélectionné en mode automatique.
2. Placer le distributeur auxiliaire en position cran d'arrêt d'extension, pas de flottement.

3. Conduire la machine en marche avant à plus de 0,7 km/h (0.45 mph). Ne pas engager AutoTrac™.

(Se reporter au livret d'entretien de la machine pour les exigences de vitesse du distributeur auxiliaire.)



PC27005—UN—10JUN19

- A—Bouton Test d'extension
B—Case à cocher Sortie de marche arrière
C—Bouton de diminution
D—Bouton d'augmentation

4. Sélectionner le bouton Test d'extension (A).

NOTE: Si l'équipement se déplace dans le sens opposé à celui prévu, sélectionner la case à cocher Sortie inverse (B) au lieu de changer la position des flexibles hydrauliques.

5. Sélectionner le bouton de réduction (C) jusqu'à ce que le racleur ne bouge pas.
6. Sélectionner le bouton d'augmentation (D) jusqu'à ce que le racleur se déplace aussi lentement que possible tout en maintenant un mouvement continu.

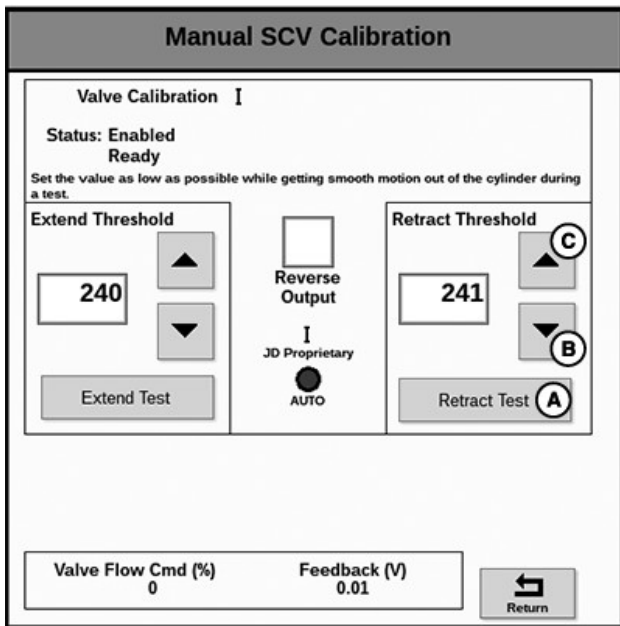
NOTE: Si le vérin de direction de l'équipement atteint sa course maximale ou minimum pendant l'essai, repositionner le vérin.



Bouton Test d'arrêt

PC26416—UN—22OCT18

7. Sélectionner le bouton Test d'arrêt.



PC27006—UN—10JUN19

- A—Bouton Test de rétraction
B—Bouton de diminution
C—Bouton d'augmentation

8. Sélectionner le bouton Test de rétraction (A).
9. Sélectionner le bouton de réduction (B) jusqu'à ce que le racleur ne bouge plus.
10. Sélectionner le bouton d'augmentation (C) jusqu'à ce que le racleur se déplace aussi lentement que possible tout en maintenant un mouvement continu.

NOTE: Si le vérin de direction de l'équipement atteint sa course maximale ou minimum pendant l'essai, repositionner le vérin.



Bouton Test d'arrêt

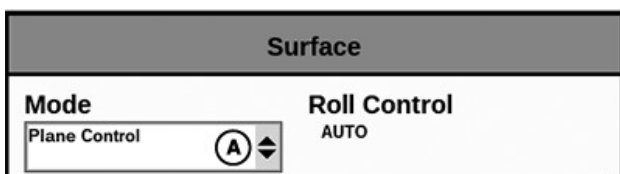
PC26416—UN—22OCT18

11. Sélectionner le bouton Test d'arrêt.

RW00482,00009CB-28-08MAY20

Surface

Sélectionner la touche programmable iGrade™ > Onglet Configuration > Bouton Éditer la surface.



PC27090—UN—06MAY19

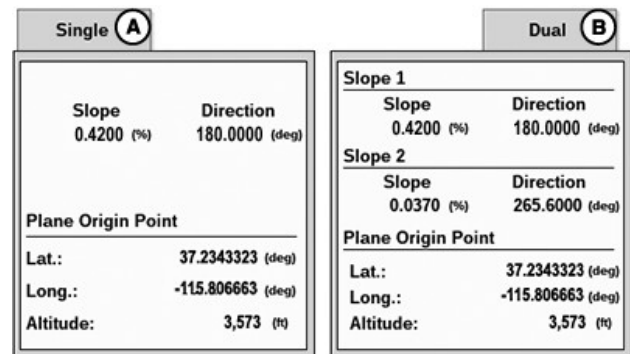
- A—Menu déroulant Mode de commande

Sélectionner un mode de commande dans le menu déroulant (A).

- **Contrôle de planéité** crée et commande automatiquement le racleur pour couper un plan de pente simple ou double. Le calculateur de plan peut créer un plan adapté d'après les données d'altitude. Un plan optimal calcule un modèle de plan avec la plus petite quantité de matériau à déplacer (coupe et remplissage).
- **Commande à distance** reçoit les commandes de données d'altitude d'une autre source pour un plan souhaité ou un type de fossé. La commande à distance commande automatiquement la hauteur de la lame à une hauteur calculée d'un plan ou un fossé créé par Surface Water Pro™ Plus, T3RRA Cutta™ ou un autre logiciel tiers.
- **Contrôle de déclivité** crée la déclivité souhaitée en fonction de la distance réelle parcourue, non de la distance linéaire. Le contrôle de déclivité ne dépend pas de la direction, et est généralement utilisé pour créer des routes ou des fossés simples. Le système se remplit ou se coupe automatiquement lors de la montée ou de la descente.

(Pour plus d'informations sur un mode de commande, consulter la section Vue d'ensemble du système—iGrade™.)

Contrôle de planéité



PC27091—UN—07MAY19

- A—Plan à pente unique
B—Plan à pente double

Définir le plan comme plan de pente unique (A) ou double (B). Définir les plans à l'aide du calculateur de plan ou en saisissant manuellement la pente et la direction.

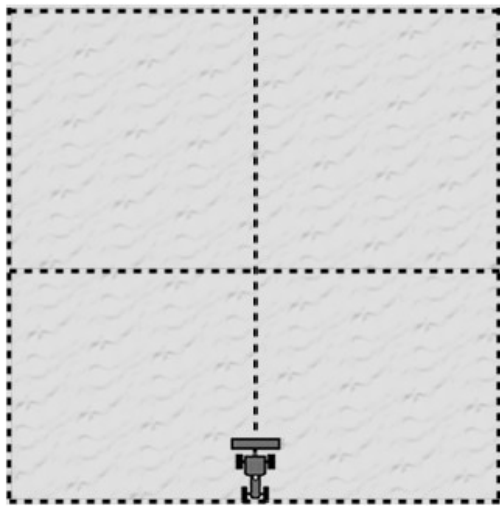
Contrôle de planéité—Calculateur de plan

Pour calculer une surface, le calculateur de plan doit être conduit sur une partie de la zone et collecter les points de données du relevé. Les points de données sont recueillies à partir du récepteur GPS de l'équipement 1. Maintenir un signal cinématique en

Surface Water Pro est une marque commerciale de Deere & Company

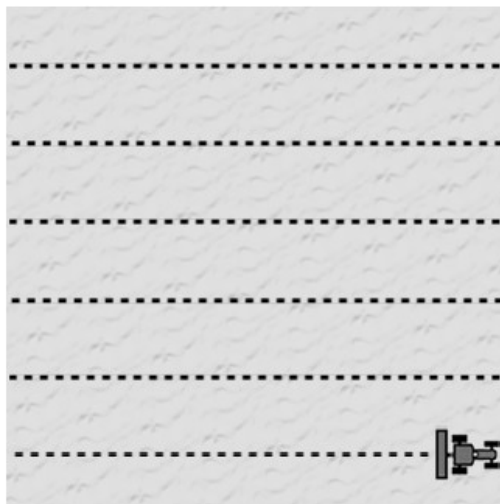
iGrade est une marque commerciale de Deere & Company

temps réel (RTK) lors de la collecte des points de données.



Minimum

PC27092—UN—07MAY19



Meilleurs résultats

PC21064—UN—06APR15

À mesure que les points de données sont recueillis, la précision des résultats augmente. Relever au minimum le périmètre et un motif en X passant par le centre. Pour obtenir des résultats optimaux, effectuer un relevé soigné en configurant les lignes de passage rectiligne dans le champ. Selon le champ étudié, créer des lignes de passage avec les espacements de passage suivants:

- Pour les champs présentant des changements d'altitude importants et des pentes, un espacement de passage de 7,5 à 15 m (25 à 50 ft) est recommandé.
- Pour les champs plus plats, un espacement des passages de 15 m (50 ft) est recommandé.
- Pour les terrains plats ou ayant fait l'objet d'un nivellement de précision, un espacement des passages de 15 à 30 m (50 à 100 ft) est

recommandé. Ne pas dépasser un espacement des passages de 50 m (164 ft) pour un relevé.

Plane Calculator

PC27093—UN—07MAY19

Bouton Calculateur de plan

1. Sélectionner le bouton Calculateur de plan.
2. Relever le racleur au maximum.

Start

PC27094—UN—07MAY19

Bouton Démarrer

3. Pour commencer à collecter les points de données, sélectionner le bouton Démarrer.
4. Se déplacer dans la zone souhaitée et collecter les points de données.

Pause

PC27095—UN—07MAY19

Bouton Pause

Resume

PC27096—UN—07MAY19

Bouton de rappel

5. Sélectionner le bouton de pause lors du déplacement à l'extérieur de la zone prévue. Sélectionner le bouton de reprise lors du retour dans la zone prévue.

Survey Data Points: 1947

Calculate Plane

Pause

PC27102—UN—07MAY19

A—Points de données de relevé

B—Bouton Calcul du plan

6. Une fois que 50 points de données de relevé (A) ont été prélevés, le bouton Calculer plan (B) peut être sélectionné. Sélectionner le bouton lorsque le relevé est terminé.

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

A—Sauvegarder dans: Menu déroulant
B—Bouton Sauvegarder

- Sélectionner un plan dans le menu déroulant (A).
- Sélectionner le bouton Sauvegarder (B).

Contrôle de planéité—Entrée manuelle

Le cap de direction est indiqué par rapport au nord géographique. Des valeurs de pourcentage de pente négatives correspondent à une altitude inférieure par rapport au point d'origine (descente). Des valeurs de pourcentage de pente positives correspondent à une altitude plus élevée par rapport à la point d'origine (montée). Le pourcentage de pente ne correspond pas à l'angle de pente en degrés (par exemple, une pente de 8,75% = 5°).

- Pente (%) = distance verticale/distance horizontale X 100
- Pente (%) = (tangente [pente en degrés]) X 100

Un point d'origine est un point de référence à l'altitude absolue pour le plan désiré. Le point d'origine est utilisé pour comparer l'altitude absolue à l'altitude calculée par iGrade™. Si plusieurs systèmes sont utilisés, tous les systèmes doivent utiliser exactement le même point d'origine. Les décalages du système de positionnement global (GPS) pour chaque système doivent être correctement saisis.

(Pour plus d'informations, consulter Point d'origine.)



Bouton Saisie manuelle

PC27111—UN—08MAY19

- Sélectionner le bouton Saisie manuelle.

iGrade est une marque commerciale de Deere & Company

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

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—Onglet Simple
B—Onglet Double
C—Champ de saisie Pente 1
D—Champ de saisie Direction 1
E—Champ de saisie Pente 2
F—Champ de saisie Direction 2
G—Bouton Éditer point d'origine

- Sélectionner l'onglet Simple (A) ou l'onglet Double (B).

NOTE: S'assurer que le récepteur GPS de l'équipement 1 utilise un signal RTK.

- Positionner la machine dans le sens de la pente souhaitée, avec la lame du racleur directement au point d'origine.

4. Indiquer la pente dans le champ de saisie (C).
5. Indiquer la direction dans le champ de saisie (D).

NOTE: Pour obtenir les meilleurs résultats de pente double, utiliser une deuxième pente placée à 90° (perpendiculaire) de la première pente.

6. En cas de saisie d'une double pente:
 - a. Indiquer la pente dans le champ de saisie (E).
 - b. Indiquer la direction dans le champ de saisie (F).
7. Sélectionner le bouton Éditer point d'origine (G).
8. Lors du premier réglage d'un point d'origine, identifier l'emplacement avec des jalons ou des repères pour permettre au racleur de retrouver la validation du système et de réinitialiser le point d'origine du plan selon le besoin pendant le fonctionnement.

PC27115—UN—09MAY19

A—Bouton Définir origine

9. Sélectionner le bouton Définir origine (A).

Point d'origine

PC28564—UN—19NOV21

Le point d'origine peut être réglé à l'emplacement actuel (A), déplacé vers l'avant (B) et déplacé vers l'arrière (C) à l'aide du superposition de la page d'exécution du point d'origine.

Commande à distance

PC27116—UN—09MAY19

A—Menu déroulant Connexion

B—Menu déroulant Attribution du port série

C—Bouton de configuration du port série

1. Sélectionner le type de connexion dans le menu déroulant (A).

NOTE: Certains types de connexion ne nécessitent pas d'attribution de port série ou d'un port série.

- Sélectionner une attribution de port série dans le menu déroulant (B).
- Sélectionner le bouton Configuration du port série (C) et la configuration complète du port série.

(Pour plus d'informations, consulter la section Ports série.)

Contrôle de déclivité

Définir la déclivité en entrant manuellement la pente ou en utilisant le calculateur de déclivité.

Commande de déclivité — Entrée manuelle

Des valeurs de pourcentage de pente négatives correspondent à une altitude inférieure par rapport au point d'origine (descente). Des valeurs de pourcentage de pente positives correspondent à une altitude plus élevée par rapport à la point d'origine (montée). Le pourcentage de pente ne correspond pas à l'angle de pente en degrés (par exemple, une pente de 8,75% = 5°).

- Pente (%) = distance verticale/distance horizontale X 100
- Pente (%) = (tangente [pente en degrés]) X 100

- Positionner la machine dans le sens de la pente souhaitée, avec la lame du racleur directement au point d'origine.

NOTE: S'assurer que le récepteur GPS de l'équipement 1 utilise un signal RTK.

- Identifier le point d'origine avec des jalons ou des repères pour permettre au racleur de retrouver la validation du système et de réinitialiser le point d'origine du plan selon le besoin pendant le fonctionnement.

The screenshot shows the 'Surface' control interface. At the top, there's a 'Mode' dropdown set to 'Grade Control' and a 'Roll Control' dropdown set to 'Manual'. Below these, there are two input fields: 'Slope' (labeled A) with the value '0.7507 (%)' and 'Roll Setpoint' (labeled B) with the value '0.01 (deg)'. A 'Grade Calculator' button is located to the right of the Slope field. The interface is titled 'Surface' at the top.

PC27118—UN—10MAY19

A—Champ de saisie Pente

B—Champ de saisie Point de consigne du roulis

- Indiquer la pente dans le champ de saisie (A).
- Si la pente transversale est activée et configurée, saisir un point de consigne de roulis dans le champ de saisie (B).

Commande de déclivité—Calculateur de déclivité

Le calculateur de déclivité nécessite le relevé d'un chemin d'au moins 30,5 m (100 ft). Si le passage désiré mesure moins de 30,5 m (100 ft), saisir manuellement la pente. Les points de données sont recueillis depuis le récepteur GPS de l'équipement 1. Un signal RTK est requis lors de la collecte des points de données.



PC27119—UN—10MAY19

Bouton Calculateur de déclivité

- Sélectionner le bouton Calculateur de déclivité.
- Positionner la machine dans le sens de la pente souhaitée, avec la lame du racleur directement au point d'origine.

NOTE: S'assurer que le récepteur GPS de l'équipement 1 utilise un signal RTK.

- Identifier le point d'origine avec des jalons ou des repères pour permettre au racleur de retrouver la validation du système et de réinitialiser le point d'origine du plan selon le besoin pendant le fonctionnement.

- Relever le racleur au maximum.



PC27094—UN—07MAY19

Bouton Démarrer

- Pour commencer à collecter les points de données, sélectionner le bouton Démarrer.
- Parcourir le chemin souhaité et collecter les points de données.



PC27095—UN—07MAY19

Bouton Pause



PC27096—UN—07MAY19

Bouton de rappel

- Sélectionner le bouton Pause et le bouton Reprise selon le besoin.

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

Save Grade

Pause

Return

PC27117—UN—10MAY19

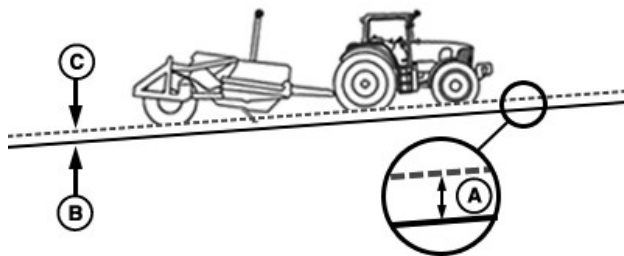
A—Points de données de relevé
B—Bouton Sauvegarder déclivité

8. Une fois que 20 points de données de relevé (A) ont été prélevés, le bouton Sauvegarder déclivité (B) peut être sélectionné. Sélectionner le bouton lorsque le relevé est terminé.

RW00482,00008C0-28-12NOV21

Décalage d'élévation

Sélectionner la touche programmable iGrade™ >Onglet Configuration >touche Éditer altitude.



PC27915—UN—15APR20

A—Décalage d'élévation
B—Plan conçu (erreur zéro)
C—Plan de décalage

Le décalage d'élévation (A) correspond à la distance verticale totale entre le plan conçu (B) et le plan de décalage (C). Le bord d'attaque du racleur se règle chaque fois que le décalage d'élévation est réglé. À mesure que l'altitude du plan change, chaque impulsion sur le bouton de décalage permet de régler le bord d'attaque du racleur. Pour les applications avec plusieurs racleurs, la même valeur d'incrément de décalage est appliquée à tous les racleurs.

1. Positionner la machine dans le sens de la pente

iGrade est une marque commerciale de Deere & Company

souhaitée, avec la lame du racleur directement au point d'origine.

NOTE: S'assurer que le récepteur GPS de l'équipement 1 utilise un signal RTK.

2. Identifier le point d'origine avec des jalons ou des repères pour permettre au racleur de retrouver la validation du système et de réinitialiser le point d'origine du plan selon le besoin pendant le fonctionnement.

Elevation Offset

Elevation Offset

0.00 (ft)

Adjustment Step Size

0.08 (ft)

▲

▼

→ 0 Error

Select to set offset to current position of scraper.

Return

PC27918—UN—16APR20

A—Bouton Définir erreur zéro
B—Champ de saisie Taille d'incrément de réglage
C—Bouton d'augmentation
D—Bouton de réduction
E—Champ de saisie Décalage d'altitude

3. Pour régler le plan conçu à l'élévation actuelle du bord d'attaque du racleur 1, sélectionner le bouton Définir erreur zéro (A). Cela réinitialise le décalage d'élévation à zéro.
4. Indiquer une taille d'incrément dans le champ de saisie (B). Chaque fois que les boutons d'augmentation (C) ou de diminution (D) sont sélectionnés, la valeur de décalage d'altitude affichée dans le champ de saisie (E) est modifiée selon la taille d'incrément saisie.

RW00482,00009CC-28-16APR20

Modification de la sensibilité de commande

Sélectionner la touche programmable iGrade™ >Onglet Calibrages >Bouton Modification de la sensibilité de commande.

95% Control Performance		
Current Pass	Error	Pass Time
	26.22 in	1987 sec
Last Pass	0.00 in	744 sec
	0.0 deg	
	0.0 deg	

PC27916—UN—15APR20

- A—Menu déroulant de sélection de l'équipement
 B—Bouton de réduction
 C—Bouton d'augmentation
 D—Sensibilité de la commande d'élévation
 E—Sensibilité de commande de roulis

Si iGrade™ contrôle mal l'élévation de la lame ou du roulis, vérifier que:

- Tous les seuils de distributeur auxiliaire ont été calibrés avec précision.
- Les réglages du débit des distributeurs auxiliaires sont corrects.
- La soupape de contrecharge (suivant équipement) est correctement installée et réglée.
- Les paramètres de sensibilité de commande sont correctement réglés.

Pour régler les paramètres de sensibilité de commande:

1. Sélectionner l'équipement dans le menu déroulant (A).
2. Sélectionner les boutons de diminution (B) ou d'augmentation (C).

Sensibilité de commande d'élévation (D) ajuste l'agressivité avec laquelle le circuit hydraulique se règle pour une erreur verticale. Si l'équipement laisse un aspect de tôle ondulée, diminuer la valeur.

Sensibilité de commande de roulis (E) règle l'agressivité avec laquelle le circuit hydraulique se règle pour une erreur de roulis (pente transversale). Si l'équipement semble balancer de façon agressive vers la gauche et vers la droite, diminuer la valeur.

RW00482,00009CD-28-16APR20

Limitation de charge

NOTE: La limite de charge n'est pas compatible avec les tracteurs de détection de collision Chrysler (CCD).

Sélectionner la touche programmable iGrade™ > Onglet Configuration > Bouton Éditer la limitation de charge.

L'utilisateur peut définir des seuils pour l'une, toutes ou aucune des options de limitation de charge. Régler les limitations de charge lorsque les conditions peuvent causer un blocage de la machine ou du racleur. Si la coupe maximum ou une limite de charge est réglée, la hauteur du racleur se règle automatiquement. Utiliser le patinage des roues nécessite la présence d'un Récepteur StarFire™ sur la machine.

Charge du moteur surveille la charge du moteur (couple) sur le bus CAN. Lorsque la charge du moteur approche de la valeur maximum, le contrôleur d'application commande au circuit hydraulique de relever la lame du racleur afin de réduire la charge du système. Lorsque la charge du moteur est basse, le contrôleur d'application commande au circuit hydraulique d'abaisser la lame du racleur à la hauteur précédente.

Régime moteur surveille le régime moteur (tr/min) sur le bus CAN. Lorsque le régime moteur approche de la valeur minimum, le contrôleur d'application commande au circuit hydraulique de relever la lame du racleur afin de réduire la charge du système. Lorsque le régime moteur augmente, le contrôleur d'application commande au circuit hydraulique d'abaisser la lame du racleur à la hauteur précédente.

Le **patinage des roues** surveille la différence entre la vitesse des roues et la vitesse du système de positionnement par satellites (GPS) de la machine. À mesure que le patinage des roues s'approche du seuil maximum de patinage des roues, le contrôleur d'application commande au circuit hydraulique de relever la lame du racleur afin de réduire le patinage. Lorsque le patinage des roues diminue, le contrôleur d'application commande au circuit hydraulique d'abaisser la lame du racleur à la hauteur précédente.

PC27089—UN—06MAY19

- A—Case à cocher Charge du moteur
 B—Case à cocher Régime moteur
 C—Case à cocher Patinage des roues
 D—Champ de saisie de charge du moteur
 E—Champ de saisie du régime moteur
 F—Champ de saisie du patinage des roues
 G—Bouton Modifier la sensibilité

1. Pour activer une fonction de limitation de charge, sélectionner la case à cocher correspondante (A—C).
2. Saisir la valeur de seuil dans le champ de saisie correspondant (D—F).
3. Sélectionner le bouton Modifier la sensibilité (G) et régler les valeurs de sensibilité selon le besoin.

(Pour plus d'informations, voir Modifier la sensibilité de limitation de charge.)

RW00482,00008BF-28-11JUN19

Modifier la sensibilité de limitation de charge

Sélectionner la touche programmable iGrade™ > Onglet Calibrages > Bouton Modifier la sensibilité de limitation de charge.

Régime moteur correspond au régime moteur actuel. Le statisme du régime moteur correspond au régime moteur actuel sous le seuil minimum. Les réglages de hauteur de limitation de charge sont calculés en multipliant le statisme du régime moteur par la sensibilité.

Charge du moteur est le couple de sortie du moteur. Un excès de charge du moteur correspond à une charge actuelle du moteur supérieure au seuil maximum défini. Les réglages de hauteur de limitation de charge

iGrade est une marque commerciale de Deere & Company

sont calculés en multipliant la charge du moteur en excès par la sensibilité.

Le **patinage des roues** est basé sur la différence entre la roue et la vitesse GPS. Le statisme du patinage des roues est la quantité de patinage au-delà du seuil maximum défini. Les réglages de hauteur de limitation de charge sont calculés en multipliant le statisme du patinage des roues par la sensibilité.

(Pour plus d'informations, voir Limitation de charge.)

PC27071—UN—01MAY19

- A—Bouton de diminution
 B—Bouton d'augmentation
 C—Régime moteur
 D—Charge du moteur
 E—Patinage des roues

Les réglages de sensibilité de limitation de charge servent à relever la lame du racleur lorsque les seuils sont dépassés pour empêcher le tracteur de caler, de trop travailler ou d'avoir un patinage excessif des roues.

Augmenter les valeurs de limitation de charge lorsque:

- Les conditions au sol risquent de bloquer la machine ou le racleur.
- L'opérateur a limité l'expérience avec iGrade™.

Pour ajuster un réglage de sensibilité de limitation de charge, sélectionner les boutons de réduction (A) ou d'augmentation (B) pour le seuil de sensibilité de limitation de charge correspondant (C—E).

RW00482,00008BA-28-18JUN19

Coupe maximum

Sélectionner la touche programmable iGrade™ > Onglet Configuration > Bouton Éditer la coupe max.

La coupe maximum permet à l'utilisateur de régler la profondeur maximale du bord d'attaque du racleur pendant la coupe. La coupe Maximum nécessite des récepteurs StarFire™ avec cinématique en temps réel (RTK) installés sur la machine et l'équipement. Le contrôleur d'application surveille la hauteur de la machine et des récepteurs du racleur pour limiter la profondeur maximale du bord d'attaque.

Après le réglage de la coupe maximum, régler la sensibilité de la commande d'élévation pour modifier le débit de contrôle du contrôleur d'application sur le circuit hydraulique pour le relevage ou l'abaissement du racleur.

(Pour plus d'informations, voir Modification de la sensibilité de commande.)

Le réglage de coupe maximum est appliqué aux racleurs 1—3.

PC27121—UN—10MAY19

- A—Case à cocher Activation de coupe max
- B—Champ de saisie Coupe max
- C—Bouton d'augmentation
- D—Bouton de diminution
- E—Bouton Réglage à la coupe actuelle
- F—Bouton Modifier calibration

1. Pour activer la coupe maximum, sélectionner la case à cocher (A).
2. Définir le réglage de coupe maximum selon l'une des méthodes suivantes:
 - Indiquer une coupe maximum dans le champ de saisie (B).
 - Sélectionner le bouton Augmenter (C) ou Diminuer (D).
 - Sélectionner le bouton Réglage à la coupe actuelle (E).

3. Sélectionner le bouton Modifier calibration (F) et calibrer les décalages verticaux du système de positionnement global (GPS) pour chaque racleur.

Décalages verticaux du GPS

Le calibrage du décalage vertical du GPS détermine la différence de hauteur entre le récepteur GPS de la machine et chaque récepteur GPS d'équipement. Effectuer le calibrage sur une surface plane et horizontale. Si le poids de la machine ou la pression des pneus change, recalibrer les décalages verticaux du GPS.

1. Conduire en ligne droite jusqu'à ce que le racleur arrière soit au-dessus du sol que le tracteur vient de parcourir.
2. Déplacer manuellement chaque lame de racleur sur la surface du sol.

PC27122—UN—10MAY19

- A—Bouton de calibration (racleur 1)
- B—Bouton de calibration (racleur 2)

3. Sélectionner le bouton de calibration (A et B) pour chaque racleur.

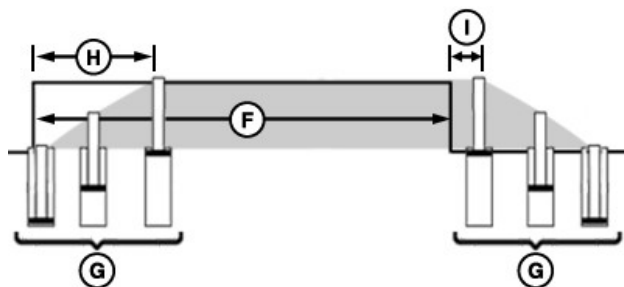
RW00482,00008C2-28-24JUN19

Réglage — Cycles à intervalles

Décalages d'équipement

Sélectionner la touche programmable Cycles à intervalles, l'onglet Configuration, puis la touche Éditer l'équipement.

PC27073—UN—02MAY19



PC27074—UN—02MAY19

- A—Menu déroulant Type d'équipement
- B—Champ de saisie Décalage de connexion GPS
- C—Champ de saisie Point de travail
- D—Champ de saisie Durée d'activation de l'actionneur
- E—Champ de saisie Durée de désactivation de l'actionneur
- F—Durée totale de trajet de 10 s
- G—Piston hydraulique
- H—Décalage d'activation de l'actionneur de 3 s
- I—Décalage de désactivation de l'actionneur de 0,75 s
- J—Bouton Éditer

1. Sélectionner le type d'équipement dans le menu déroulant (A).
2. Entrer le décalage de la connexion GPS (système de positionnement par satellites) dans le champ de saisie Décalage de connexion GPS (B).
3. Entrer la distance longitudinale entre le point de connexion et le point de fonctionnement de l'équipement dans le champ de saisie Point de travail (C).
4. Pour tenir compte du retard mécanique, saisir le décalage d'activation de l'actionneur et le décalage de

désactivation de l'actionneur dans les champs de saisie correspondants (D et E).

Exemple: La durée totale de trajet est de 10 secondes (F). Le piston hydraulique (G) prend 3 secondes (H) pour atteindre la course complète considérée comme MARCHE et 0,75 seconde (I) pour se rétracter en dessous du seuil d'activation. Indiquer 3,0 secondes comme délai d'activation de l'actionneur et 0,75 seconde comme délai de désactivation de l'actionneur.

5. Sélectionner la touche Éditer (J).

PC26067—UN—15NOV18

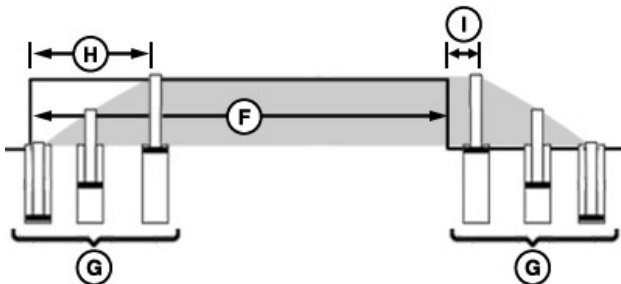
- A—Champ de saisie Décalage latéral
- B—Champ de saisie Décalage de hauteur

6. Entrer le décalage latéral du GPS dans le champ de saisie Décalage latéral (A).
7. Entrer la hauteur du GPS dans le champ de saisie Hauteur (B).

Décalages d'équipement avec GPS d'équipement

Sélectionner la touche programmable Cycles à intervalles, l'onglet Configuration, puis la touche Éditer l'équipement.

PC28570—UN—19NOV21



PC27074—UN—02MAY19

- A—Menu déroulant Type d'équipement
 B—Champ de saisie Largeur d'équipement
 C—Bouton Modifier la largeur de l'équipement/le décalage latéral
 D—Champ de saisie Durée d'activation de l'actionneur
 E—Champ de saisie Durée de désactivation de l'actionneur
 F—Durée totale de trajet de 10 s
 G—Piston hydraulique
 H—Délai d'activation de l'actionneur de 3 s
 I—Délai de désactivation de l'actionneur de 0,75 s
 J—Bouton Éditer

1. Sélectionner le Type d'équipement dans le menu déroulant Type d'équipement (A).
2. Entrer la largeur de l'équipement dans le champ de saisie Largeur d'équipement (B).
3. Sélectionner le bouton Modifier la largeur de l'équipement/Décalage latéral (C) et saisir l'entrée du décalage latéral.
4. Pour tenir compte du retard mécanique, saisir le délai d'activation de l'actionneur et le délai de désactivation de l'actionneur dans les champs de saisie correspondants (D et E).

Exemple: La durée totale de trajet est de 10 secondes (F). Le piston hydraulique (G) prend 3 secondes (H) pour atteindre la course complète considérée comme MARCHE et 0,75 seconde (I) pour se rétracter en dessous du seuil d'activation. Indiquer 3,0 secondes comme délai d'activation de

l'actionneur et 0,75 seconde comme délai de désactivation de l'actionneur.

5. Sélectionner la touche Éditer (J).

PC28569—UN—19NOV21

- A—Champ de saisie Décalage latéral
 B—Champ de saisie Décalage longitudinal
 C—Champ de saisie Décalage de hauteur

6. Indiquer le décalage latéral du GPS dans le champ de saisie (A).
7. Entrer le décalage longitudinal du GPS dans le champ Décalage longitudinal (B).
8. Entrer la hauteur GPS dans le champ de saisie Hauteur (C).

PC28568—UN—19NOV21

- A—Champ de saisie Décalage latéral
 B—Bouton Modifier la largeur de l'équipement/le décalage latéral

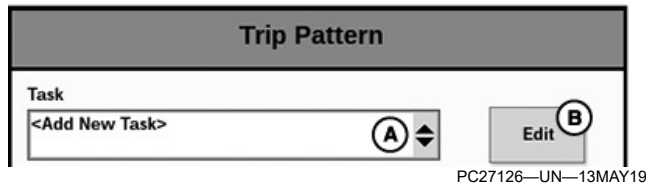
La page Décalages GPS de l'équipement permet de définir un décalage latéral au-delà de la largeur de l'équipement. La sélection du bouton Modifier la largeur de l'équipement/Décalage latéral (B) affiche le champ de saisie Décalage latéral (A).

RW00482,00009CE-28-13DEC21

Configuration de cycle

Sélectionner la touche programmable Cycles à intervalles, l'onglet Configuration, puis la touche Éditer la configuration de cycle.

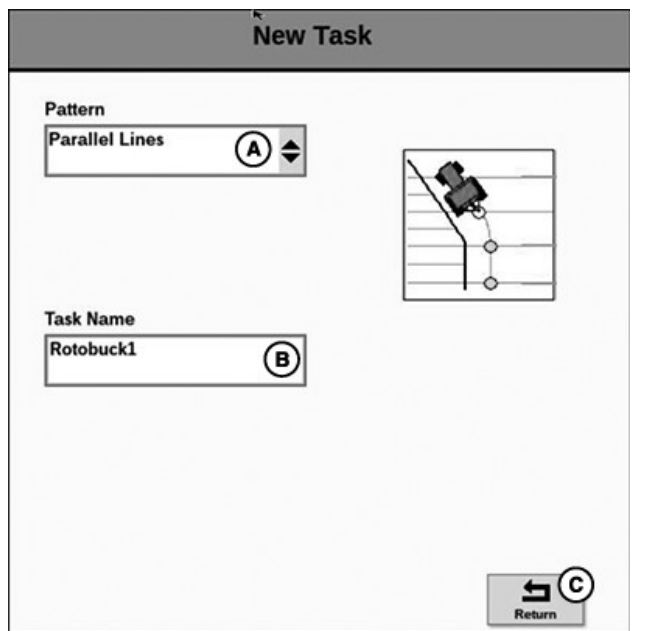
Pour saisir une nouvelle tâche:



A—Menu déroulant de tâche
B—Bouton Éditer

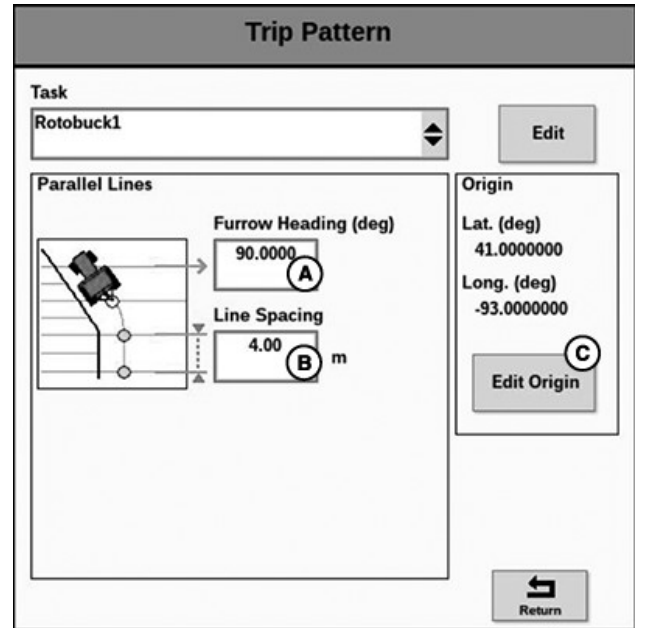
1. Sélectionner Ajouter une nouvelle tâche dans le menu déroulant Tâche (A).
2. Sélectionner la touche Éditer (B).
3. Effectuer les étapes indiquées pour un type de configuration.
(Pour plus d'informations sur les types de configuration, voir Aperçu du système—Longueur de trajet.)

Lignes parallèles



A—Menu déroulant Configuration
B—Champ de saisie Nom de tâche
C—Bouton Retour

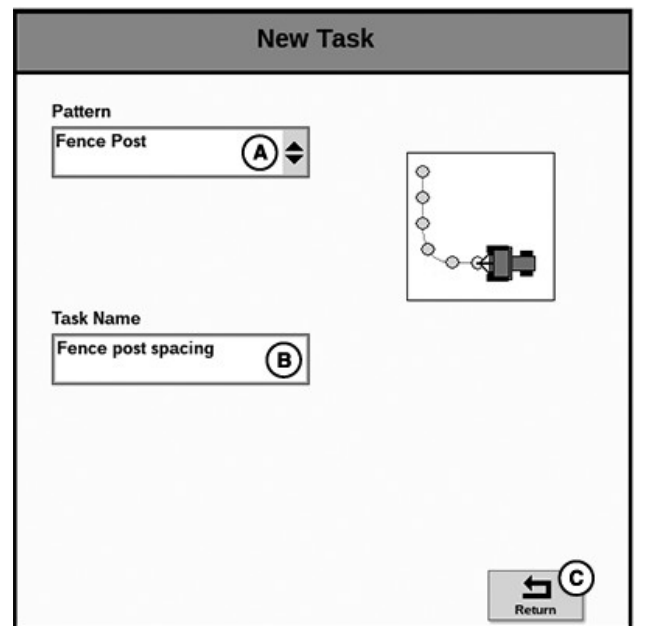
1. Sélectionner les lignes parallèles dans le menu déroulant Configuration (A).
2. Entrer un nom de tâche dans le champ de saisie Nom de tâche (B).
3. Sélectionner le bouton Retour (C).



A—Champ de saisie Cap de sillon
B—Champ de saisie Espacement des lignes
C—Touche Éditer origine

4. Entrer le cap du sillon dans le champ de saisie Cap de sillon (A).
5. Entrer l'espacement des lignes dans le champ de saisie Espacement des lignes (B).
6. Sélectionner la touche Éditer origine (C) et définir le point d'origine.
(Pour plus d'informations, consulter Point d'origine.)

Piquet de clôture



A—Menu déroulant Configuration
B—Champ de saisie Nom de tâche
C—Bouton Retour

1. Sélectionner Piquet de clôture dans le menu déroulant Configuration (A).
2. Entrer un nom de tâche dans le champ de saisie Nom de tâche (B).
3. Sélectionner le bouton Retour (C).

PC27130—UN—13MAY19

A—Champ de saisie Espacement de piquet de clôture

4. Saisir l'espacement de piquet de clôture dans le champ de saisie Espacement de piquet de clôture (A).

Configuration des parcelles

PC27131—UN—13MAY19

A—Menu déroulant Configuration
B—Champ de saisie Nom de tâche
C—Bouton Retour

1. Sélectionner Configuration des parcelles dans le menu déroulant Configuration (A).
2. Entrer un nom de tâche dans le champ de saisie Nom de tâche (B).
3. Sélectionner le bouton Retour (C).

PC27132—UN—13MAY19

A—Champ de saisie Longueur de parcelle
B—Champ de saisie Diviseur de parcelle
C—Champ de saisie Diviseur de segment
D—Champ de saisie Cap passage guidage
E—Champ de saisie Parcelle par segment
F—Champ de saisie Parcelles par passage
G—Menu déroulant Démarrage du passage
H—Touche Éditer origine

4. Indiquer la longueur de la parcelle dans le champ de saisie Longueur de parcelle (A).
5. Saisir le diviseur de parcelle dans le champ de saisie de Diviseur de parcelle (B).
6. Entrer le diviseur de segment dans le champ de saisie Diviseur de segment (C).
7. Saisir le cap du passage de guidage dans le champ de saisie Cap passage de guidage (D).
8. Saisir le nombre de parcelles par segment dans le champ de saisie Parcelles par segment (E).
9. Entrer le nombre de parcelles par passage dans le champ de saisie Parcelles par passage (F).
10. Sélectionner une moitié de segment ou un segment complet à partir du menu déroulant État de passage (G).
11. Sélectionner le bouton Éditer origine (H) et définir le point d'origine.

(Pour plus d'informations, consulter Point d'origine.)

Grille—90 degrés

PC27136—UN—13MAY19

- A—Menu déroulant Configuration
B—Menu déroulant Configuration de grille
C—Champ de saisie Nom de tâche
D—Bouton Retour

1. Sélectionner Grille dans le menu déroulant Configuration (A).
2. Sélectionner 90 degrés dans le menu déroulant Configuration de grille (B).
3. Entrer un nom de tâche dans le champ de saisie Nom de tâche (C).
4. Sélectionner le bouton Retour (D).

5. Saisir le cap du passage de guidage dans le champ de saisie Cap passage de guidage (A).
6. Entrer l'espacement des semis dans le champ de saisie Espacement des semis (B).
7. Entrer l'espacement des passages dans le champ de saisie Espacement des passages (C).
8. Sélectionner le bouton Éditer origine (D) et définir le point d'origine.
(Pour plus d'informations, consulter Point d'origine.)

Grille—Triangles équilatéraux

PC27138—UN—13MAY19

- A—Menu déroulant Configuration
B—Menu déroulant Configuration de grille
C—Champ de saisie Nom de tâche
D—Bouton Retour

1. Sélectionner Grille dans le menu déroulant Configuration (A).
2. Sélectionner triangles équilatéraux dans le menu déroulant Configuration de grille (B).
3. Entrer un nom de tâche dans le champ de saisie Nom de tâche (C).
4. Sélectionner le bouton Retour (D).

PC27137—UN—13MAY19

- A—Champ de saisie Cap passage guidage
B—Champ de saisie Espacement des semis
C—Champ de saisie Espacement des passages
D—Touche Éditer origine

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

Note: Set Guidance Track Heading to match Guidance settings.

Buttons: Edit, Edit Origin, Return

PC27139—UN—13MAY19

A—Champ de saisie Cap passage guidage
B—Champ de saisie Espacement des semis
C—Touche Éditer origine

- Saisir le cap du passage de guidage dans le champ de saisie Cap passage de guidage (A).
- Entrer l'espacement des semis dans le champ de saisie Espacement des semis (B).
- Sélectionner la touche Éditer origine (C) et définir le point d'origine.

(Pour plus d'informations, consulter Point d'origine.)

Grille—Angles intégrés

New Task

Pattern: Grid

Grid Layout: Integrated Angles

Task Name: Grid

Buttons: Return

PC27140—UN—13MAY19

A—Menu déroulant Configuration
B—Menu déroulant Configuration de grille
C—Champ de saisie Nom de tâche

D—Bouton Retour

- Sélectionner Grille dans le menu déroulant Configuration (A).
- Sélectionner Angles intégrés dans le menu déroulant Configuration de grille (B).
- Entrer un nom de tâche dans le champ de saisie Nom de tâche (C).
- Sélectionner le bouton Retour (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

Note: Set Guidance Track Heading to match Guidance settings.

Buttons: Edit, Edit Origin, Return

PC27141—UN—13MAY19

A—Champ de saisie Cap passage guidage
B—Champ de saisie Espacement des semis
C—Champ de saisie Angle d'ensemencement
D—Champ de saisie Espacement des passages
E—Touche Éditer origine

- Saisir le cap du passage de guidage dans le champ de saisie Cap passage de guidage (A).
- Entrer l'espacement des semis dans le champ de saisie Espacement des semis (B).
- Indiquer l'angle d'ensemencement dans le champ de saisie Angle d'ensemencement (C).
- Entrer l'espacement des passages dans le champ de saisie Espacement des passages (D).
- Sélectionner le bouton Éditer origine (E) et définir le point d'origine.

(Pour plus d'informations, consulter Point d'origine.)

Grille—Rangs alternés

PC27142—UN—13MAY19

- A—Menu déroulant Configuration
B—Menu déroulant Configuration de grille
C—Champ de saisie Nom de tâche
D—Bouton Retour

1. Sélectionner Grille dans le menu déroulant Configuration (A).
2. Sélectionner Rangs alternés depuis le menu déroulant Configuration de grille (B).
3. Entrer un nom de tâche dans le champ de saisie Nom de tâche (C).
4. Sélectionner le bouton Retour (D).

PC27143—UN—13MAY19

- A—Champ de saisie Cap passage guidage
B—Champ de saisie Espacement des semis
C—Champ de saisie Espacement des passages
D—Touche Éditer origine

5. Saisir le cap du passage de guidage dans le champ de saisie Cap passage de guidage (A).
6. Entrer l'espacement des semis dans le champ de saisie Espacement des semis (B).
7. Entrer l'espacement des passages dans le champ de saisie Espacement des passages (C).
8. Sélectionner le bouton Éditer origine (D) et définir le point d'origine.
(Pour plus d'informations, consulter Point d'origine.)

Éditer l'origine

Le point d'origine représente un emplacement de déplacement utilisé pour localiser tous les autres déplacements dans la configuration définie. Il est essentiel de le positionner avec précision. Le point d'origine utilise les décalages GPS de la machine et les décalages de l'équipement. S'assurer que les deux décalages sont correctement saisis avant de définir le point d'origine. Selon la configuration, configurer les lignes de guidage sur la console pour correspondre au point d'origine et au sens de déplacement.

PC28567—UN—19NOV21

- A—Champ de saisie Latitude d'origine
B—Champ de saisie Longitude d'origine
C—Contacteur de compensation de l'écart entre le tracteur et la moissonneuse-batteuse vers l'avant
D—Contacteur de compensation de l'écart entre le tracteur et la moissonneuse-batteuse vers l'arrière
E—Total des changements d'origine
F—Changement de point d'origine gauche
G—Changement de point d'origine droit
H—Bouton Définir sur l'emplacement actuel

Si le point d'origine exact est connu:

1. Entrer la latitude d'origine dans le champ de saisie Latitude d'origine (A).
2. Entrer la longitude d'origine dans le champ de saisie Longitude d'origine (B).

Si le point d'origine exact est inconnu:

1. Positionner la machine dans le sens du trajet suivant, avec l'équipement directement au point d'origine.
2. Sélectionner le bouton Définir sur l'emplacement actuel (H).
3. Renseigner la longitude et la latitude du point d'origine.

Le contacteur de compensation de l'écart entre le tracteur et la moissonneuse-batteuse vers l'avant (C) et vers l'arrière (D) dépendent de l'orientation de la machine dans la configuration. Les boutons se désactivent lorsque la machine est positionnée à plus de 45° par rapport à l'orientation de la configuration. Chaque pression sur le bouton décale l'origine de 2,5 cm (1 in). Le total des changements d'origine (E) affiche le décalage total du point d'origine.

Les boutons Changement de point d'origine gauche (F) et Changement de point d'origine droit (G) déplacent le point d'origine vers le bord gauche ou droit de la largeur de l'équipement.

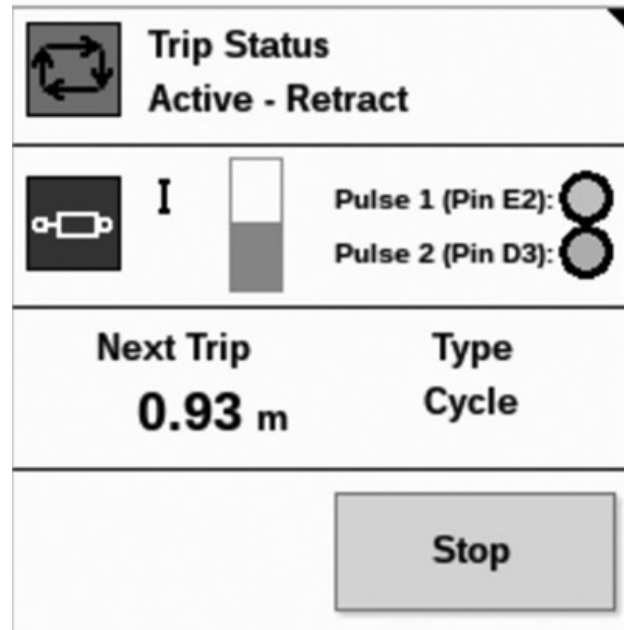
RW00482,0000AA4-28-14DEC21

Commande de cycle

Sélectionner la touche programmable Cycles à intervalles, l'onglet Configuration, puis le bouton Modifier la commande de cycle.

La commande de cycle définit la méthode qui commande lorsqu'une action est enclenchée. Il existe cinq types de commande de trajet:

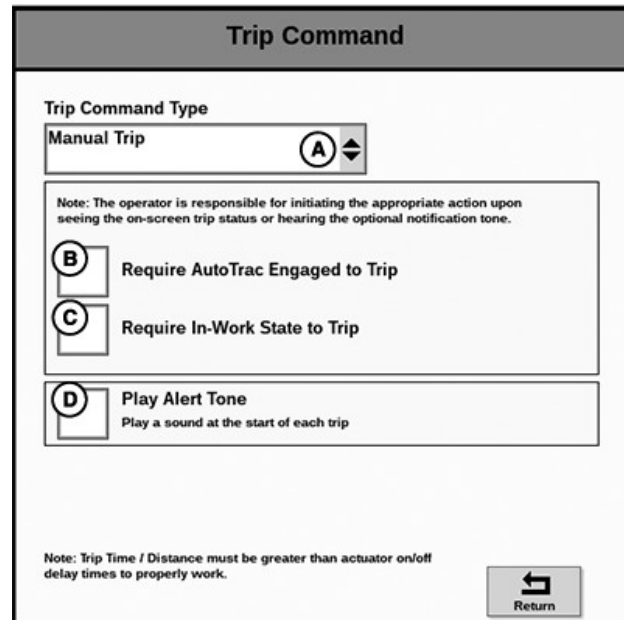
- **Trajet manuel** indique à l'utilisateur, avec un état affiché à l'écran ou une tonalité d'alerte en option, quand exécuter la commande de trajet.
- **Soupape** utilise les commandes de débit du distributeur auxiliaire.
- **Port série** utilise la communication série.
- **Impulsion** utilise un pilote du circuit "low side".
- **Attelage arrière** utilise des messages ISO CAN.



PC28562—UN—19NOV21

Lorsque la soupape et l'impulsion sont sélectionnées, le circuit "low side" et l'état du distributeur auxiliaire sont fusionnés dans un seul cadre.

Cycle manuel



PC27146—UN—14MAY19

- A—Menu déroulant Type de commande de cycle
 B—Case à cocher Engagement d'AutoTrac™ requis pour le cycle
 C—Case à cocher État de fonctionnement requis pour le cycle
 D—Case à cocher Jouer la tonalité d'alarme

1. Sélectionner cycle manuel dans le menu déroulant Type de commande de cycle (A).
2. Pour que AutoTrac™ soit engagé pour activer les commandes de cycles, sélectionner la case à cocher Engagement d'AutoTrac™ requis pour le cycle (H).

AutoTrac est une marque commerciale de Deere & Company

3. Pour imposer un état d'enregistrement du travail actif pour engager les commandes de cycle, sélectionner la case à cocher État de fonctionnement requis pour le cycle (C).
4. Pour avertir l'utilisateur avec un signal sonore au début de chaque trajet, sélectionner la case à cocher Jouer la tonalité d'alarme (D).

Valve

PC27147—UN—14MAY19

- A—Menu déroulant Type de commande de cycle
 B—Champ de saisie Distance d'activation ou durée d'activation
 C—Case à cocher Utiliser la distance pour les événements
 D—Menu déroulant de soupape
 E—Menu déroulant d'interface
 F—Case à cocher Engagement d'AutoTrac™ requis pour le cycle
 G—Case à cocher État de fonctionnement requis pour le cycle
 H—Case à cocher Jouer la tonalité d'alarme

1. Sélectionner Soupape dans le menu déroulant Type de commande de cycle (A).

NOTE: Le champ de saisie (B) passe sur Distance d'activation ou Durée d'activation en fonction de la sélection ou non de la case à cocher Utiliser la distance pour les événements (C).

2. Pour utiliser la distance pour les événements, sélectionner la case à cocher Utilisation de la distance pour les événements (C). Pour utiliser la durée pour les événements, désélectionner la case à cocher Utilisation de la distance pour les événements.

NOTE: Lorsqu'elle est déclenchée, la soupape s'étend pendant la Durée d'activation ou sur la Distance d'activation sélectionnée, puis se rétracte pendant 1,5 fois la valeur de Durée d'activation ou la Distance d'activation. Par exemple, si la Durée d'activation est réglée à 2 secondes, la soupape s'étend pendant 2 secondes, puis se rétracte pendant 3 secondes.

3. Saisir la durée ou la distance dans le champ de saisie Distance d'activation ou Durée d'activation (B).
 4. Sélectionner une soupape dans le menu déroulant Soupape (D).
 5. Sélectionner une interface dans le menu déroulant Interface (E).
- Distributeur auxiliaire externe et interrupteur de distributeur auxiliaire externe
 - Compatible avec les tracteurs autres que John Deere, séries 60 et plus anciens, 5XXX, 6X00, 6X10, 6X30, 7X00, 7X10, 7X20 et petits châssis 7X30.
 - John Deere ancien
 - Compatible avec les tracteurs 8X00, 8X10, 8X20, 9X00, 9X10 et 9X20.
 - Utilise uniquement les distributeurs auxiliaires 1 ou 3.
 - Nécessite le faisceau du contrôleur d'application UCC2 branché au connecteur d'option à l'arrière de la cabine du tracteur.
 - Distributeur auxiliaire John Deere propriétaire
 - Compatible avec les tracteurs 7X30, 8X30, U8, 9X30, 6R Tier 4 Final (FT4), 7R, 8R, 8RT, 8RX, 9R, 9RT et 9RX.
 - Tout distributeur auxiliaire peut être utilisé.
 - Ne pas brancher le faisceau du contrôleur d'application UCC2 au connecteur d'option à l'arrière de la cabine du tracteur.
 - Si un distributeur auxiliaire est affecté à un joystick, il ne peut pas être contrôlé via la commande de soutien JD.
 - Distributeur auxiliaire ISO
 - Compatible avec les tracteurs 6R, 6M (lorsqu'ils sont équipés de distributeurs auxiliaires électroniques en option), 7R, 8R, 8RT, 8RX, 9R, 9RT et 9RX.
 - Tout distributeur auxiliaire peut être utilisé.
 - Ne pas brancher le faisceau du contrôleur d'application UCC2 au connecteur d'option à l'arrière de la cabine du tracteur.
 - 6. Saisir la durée ou la distance dans le champ de saisie Distance d'activation ou Durée d'activation (B).
 - 7. Pour imposer que AutoTrac™ soit engagé pour activer les commandes de cycles, sélectionner la

case à cocher Engagement d'AutoTrac™ requis pour le cycle (F).

8. Pour imposer un état d'enregistrement du travail actif pour engager les commandes de cycle, sélectionner la case à cocher État de fonctionnement requis pour le cycle (G).
9. Pour avertir l'utilisateur avec un signal sonore au début de chaque trajet, sélectionner la case à cocher Jouer la tonalité d'alarme (H).

Port série

PC27148—UN—14MAY19

- A—Menu déroulant Type de commande de cycle
 B—Champ de saisie Distance d'activation ou durée d'activation
 C—Case à cocher Utiliser la distance pour les événements
 D—Menu déroulant Attribution du port série
 E—Bouton de configuration du port série
 F—Case à cocher Engagement d'AutoTrac™ requis pour le cycle
 G—Case à cocher État de fonctionnement requis pour le cycle
 H—Case à cocher Jouer la tonalité d'alarme

1. Sélectionner Port série dans le menu déroulant Type de commande de cycle (A).

NOTE: Le champ de saisie (B) passe sur Distance d'activation ou Durée d'activation en fonction de la sélection ou non de la case à cocher Utiliser la distance pour les événements (C).

2. Pour utiliser la distance pour les événements, sélectionner la case à cocher Utilisation de la distance pour les événements (C). Pour utiliser la durée pour les événements, désélectionner la case à cocher Utilisation de la distance pour les événements.

NOTE: Lorsqu'elle est déclenchée, la soupape s'étend pendant la Durée d'activation ou sur la Distance d'activation sélectionnée, puis se rétracte pendant 1,5 fois la valeur de Durée d'activation ou la Distance d'activation. Par exemple, si la Durée d'activation est réglée à 2 secondes, la soupape s'étend pendant 2 secondes, puis se rétracte pendant 3 secondes.

3. Saisir la durée ou la distance dans le champ de saisie Distance d'activation ou Durée d'activation (B).
4. Sélectionner une attribution de port série dans le menu déroulant Attribution de port série (B).
5. Sélectionner le bouton Configuration du port série (E) et configurer le port série.
 (Pour plus d'informations, consulter la section Ports série.)
6. Pour imposer que AutoTrac™ soit engagé pour activer les commandes de cycles, sélectionner la case à cocher Engagement d'AutoTrac™ requis pour le cycle (F).
7. Pour imposer un état d'enregistrement du travail actif pour engager les commandes de cycle, sélectionner la case à cocher État de fonctionnement requis pour le cycle (G).
8. Pour avertir l'utilisateur avec un signal sonore au début de chaque trajet, sélectionner la case à cocher Jouer la tonalité d'alarme (H).

Impulsions

PC27149—UN—14MAY19

- A—Menu déroulant Type de commande de cycle
 B—Champ de saisie Distance d'activation ou durée d'activation
 C—Case à cocher Utiliser la distance pour les événements
 D—Case à cocher Engagement d'AutoTrac™ requis pour le cycle
 E—Case à cocher État de fonctionnement requis pour le cycle
 F—Case à cocher Jouer la tonalité d'alarme

1. Sélectionner Impulsion dans le menu déroulant Type de commande de cycle (A).

NOTE: Le champ de saisie (B) passe sur Distance d'activation ou Durée d'activation en fonction de la sélection ou non de la case à cocher Utiliser la distance pour les événements (C).

2. Pour utiliser la distance pour les événements, sélectionner la case à cocher Utilisation de la distance pour les événements (C). Pour utiliser la durée pour les événements, désélectionner la case à cocher Utilisation de la distance pour les événements.

NOTE: Lorsqu'elle est déclenchée, la soupape s'étend pendant la Durée d'activation ou sur la Distance d'activation sélectionnée, puis se rétracte pendant 1,5 fois la valeur de Durée d'activation ou la Distance d'activation. Par exemple, si la Durée d'activation est réglée à 2 secondes, la soupape s'étend pendant 2 secondes, puis se rétracte pendant 3 secondes.

3. Saisir la durée ou la distance dans le champ de saisie Distance d'activation ou Durée d'activation (B).
4. Pour imposer que AutoTrac™ soit engagé pour activer les commandes de cycles, sélectionner la case à cocher Engagement d'AutoTrac™ requis pour le cycle (D).
5. Pour imposer un état d'enregistrement du travail actif pour engager les commandes de cycle, sélectionner la case à cocher État de fonctionnement requis pour le cycle (E).
6. Pour avertir l'utilisateur avec un signal sonore au début de chaque trajet, sélectionner la case à cocher Jouer la tonalité d'alarme (F).

Relevage arrière

PC28325—UN—23NOV20

- A—Menu déroulant Type de commande de cycle
- B—Champ de saisie Distance d'activation ou durée d'activation
- C—Case à cocher Utiliser la distance pour les événements
- D—Champ de saisie Position Activée
- E—Bouton Réglage à la position actuelle
- F—Champ de saisie Position Désactivée
- G—Bouton Réglage à la position actuelle
- H—Case à cocher Engagement d'AutoTrac™ requis pour le cycle
- I—Case à cocher État de fonctionnement requis pour le cycle
- J—Case à cocher Jouer la tonalité d'alarme

1. Sélectionner Relevage arrière dans le menu déroulant Type de commande de cycle (A).

NOTE: Le champ de saisie (B) passe sur Distance d'activation ou Durée d'activation en fonction de la sélection ou non de la case à cocher Utiliser la distance pour les événements (C).

2. Pour utiliser la distance pour les événements, sélectionner la case à cocher Utilisation de la distance pour les événements (C). Pour utiliser la durée pour les événements, désélectionner la case à cocher Utilisation de la distance pour les événements.

NOTE: Lorsqu'elle est déclenchée, la soupape s'étend pendant la Durée d'activation ou sur la Distance d'activation sélectionnée, puis se rétracte pendant 1,5 fois la valeur de Durée d'activation ou la Distance d'activation. Par exemple, si la Durée d'activation est réglée à 2 secondes, la soupape s'étend pendant 2 secondes, puis se rétracte pendant 3 secondes.

3. Saisir la durée ou la distance dans le champ de saisie Distance d'activation ou Durée d'activation (B).

NOTE: La position activée/désactivée du relevage est affichée sous forme de pourcentage. 100% correspond à complètement relevé et 0% à complètement abaissé.

4. Entrer la position activée dans le champ de saisie Position activée (D) ou déplacer manuellement le relevage arrière puis sélectionner le bouton Régler sur la position actuelle (E).
5. Entrer la position désactivée dans le champ de saisie Position désactivée (F) ou déplacer manuellement le relevage arrière puis sélectionner le bouton Régler sur la position actuelle (G).
6. Pour imposer que AutoTrac™ soit engagé pour activer les commandes de cycles, sélectionner la case à cocher Engagement d'AutoTrac™ requis pour le cycle (H).
7. Pour imposer un état d'enregistrement du travail actif pour engager les commandes de cycle, sélectionner la case à cocher État de fonctionnement requis pour le cycle (I).
8. Pour avertir l'utilisateur avec un signal sonore au début de chaque trajet, sélectionner la case à cocher Jouer la tonalité d'alarme (J).

RW00482,0000A98-28-14DEC21

Documentation de trajet

Sélectionner la touche programmable Longueur de trajet > Onglet Configuration > Bouton Éditer la documentation de trajet.

PC27917—UN—16APR20

A—Case à cocher Activation de la documentation de cycles à intervalles

B—Champ de saisie Nombre de rangs

C—Champ de saisie Écartement des rangs

Lorsqu'ils sont activés, les événements de trajet sont enregistrés à l'aide du serveur de fichiers. S'assurer que le serveur de fichiers est activé sur la console principale. En cas d'utilisation de consoles multiples, s'assurer que le serveur de fichiers est désactivé sur l'autre console.

NOTE: Lorsque le nom du champ change, le contrôleur d'application demande automatiquement une synchronisation du fichier de transfert des données sans fil.

(Pour plus d'informations, consulter la section Activation du serveur de fichiers.)

La documentation de trajet enregistre l'emplacement du trajet souhaité dans un fichier afin que chaque événement de trajet puisse être localisé une fois le travail terminé. Cela peut être particulièrement utile lors de l'utilisation de la distance parcourue pour créer des modèles pour des cultures à plus long terme, comme les vergers. Les fichiers utilisent le format CSV avec les titres suivants:

Client, ferme, champ, nom du modèle, latitude, longitude, cap, date GMT, heure GMT, numéro de trajet, type d'action

1. Pour activer la documentation de la longueur de trajet, sélectionner la case à cocher (A).
2. Entrer le nombre de rangs dans le champ de saisie (B).
3. Entrer l'écartement des rangs dans le champ de saisie (C).

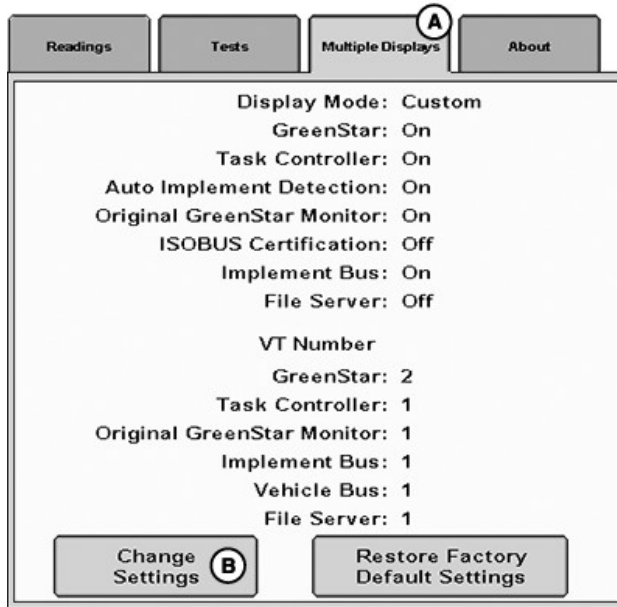
RW00482,00009D0-28-12NOV21

Activation du serveur de fichiers

NOTE: En cas d'utilisation de consoles multiples, s'assurer que le serveur de fichiers est **DÉSACTIVÉ** sur l'autre console.

Console GreenStar™ 3 2630

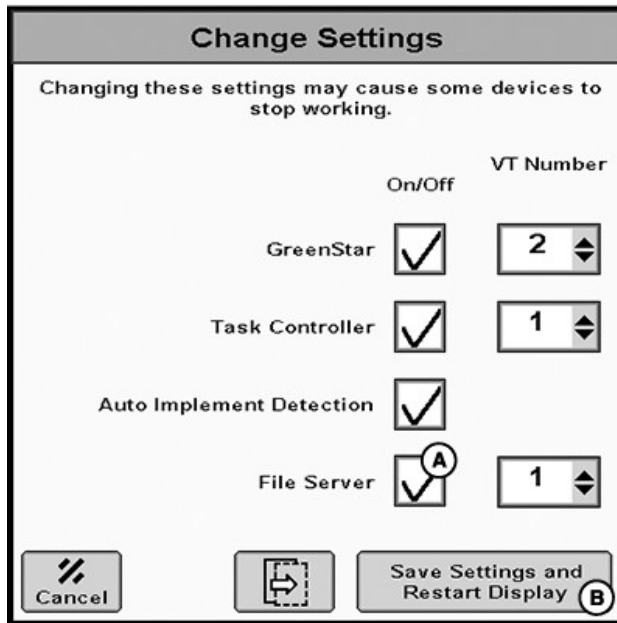
1. Sélectionner le bouton Menu > bouton Affichage > touche programmable Diagnostics.



PC26729—UN—09JAN19

A—Onglet Consoles multiples
B—Bouton Modif. paramètres

- Sélectionner l'onglet Consoles multiples (A), puis le bouton Modif. paramètres (B).



PC26730—UN—09JAN19

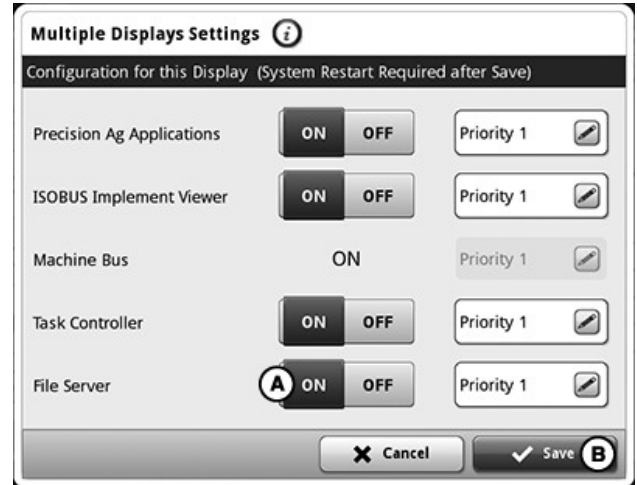
A—Case à cocher Serveur de fichiers
B—Bouton Sauvegarder les réglages et redémarrer la console

- Sélectionner la case à cocher Serveur de fichiers (A), puis le bouton Sauvegarder les réglages et redémarrer la console (B).
- ÉTEINDRE la machine, laisser la console s'éteindre, puis redémarrer le système.

Console de génération 4

- Sélectionner le bouton Menu > onglet Système > application Affichage et Son > onglet Affichages

multiples > touche Éditer > bouton Configuration avancée.



PC26731—UN—09JAN19

A—Touche de commutation du serveur de fichiers
B—Bouton Sauvegarder

- Activer le serveur de fichiers à l'aide de la touche de commutation (A), puis sélectionner le bouton Sauvegarder (B).
- ÉTEINDRE la machine, laisser la console s'éteindre, puis redémarrer le système.

RW00482,00007ED-28-11JUN19

Calibrage du décalage d'équipement

Valider et régler les décalages de point de travail de l'équipement. Avant d'effectuer le calibrage, s'assurer que les décalages du système de positionnement global (GPS) de la machine sont correctement saisis et que le récepteur utilise un signal RTK.

- Sélectionner la touche programmable Longueur de trajet > Onglet Calibrages > Bouton Calibrage de décalage d'équipement.
- Créer une ligne de guidage de passage rectiligne et engager AutoTrac™.
- Une fois que la machine et l'équipement sont sur la ligne de guidage, arrêter la machine.
- Repérer la position de l'actionneur de trajet sur le sol.



Bouton Page suivante

PC22285—UN—16MAR16

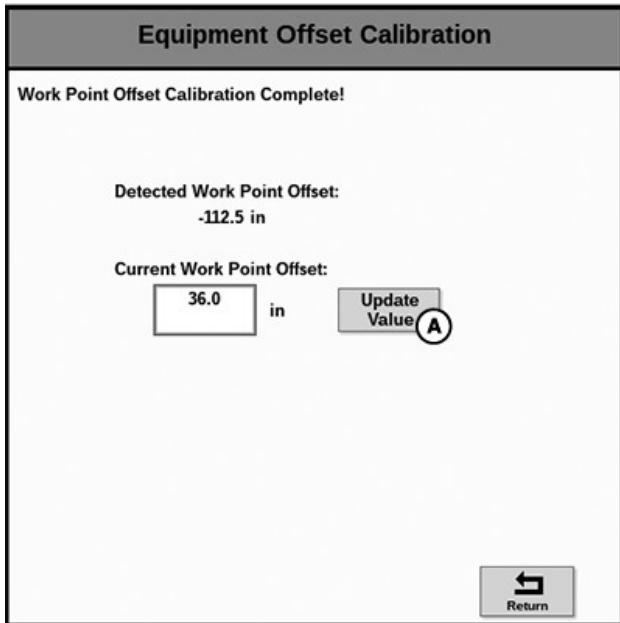
- Sélectionner le bouton Page suivante.
- Conduire la machine en marche avant pour laisser suffisamment de place pour faire demi-tour et acquérir la ligne de guidage avant d'atteindre la position marquée.

7. Faire demi-tour avec la machine pour s'orienter dans la direction opposée, et engager AutoTrac™ sur la même ligne de guidage.
8. Arrêter la machine lorsque le point de travail est aligné avec la position marquée.



Bouton Page suivante

9. Sélectionner le bouton Page suivante.



PC27158—UN—14MAY19

A—Bouton Mettre à jour la valeur

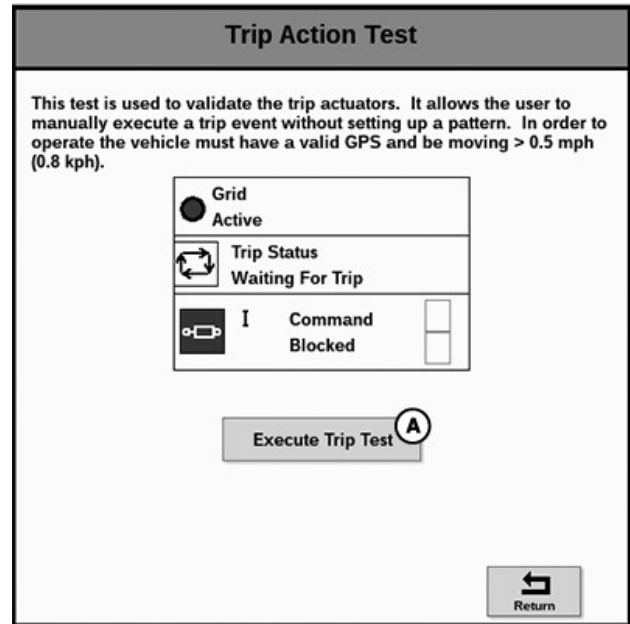
10. Sélectionner le bouton Mettre à jour la valeur (A).

RW00482,00008C6-28-06OCT21

Essai de trajet

ATTENTION: Pour éviter toute blessure grave, veiller à ce que la zone autour de l'équipement soit dégagée. La procédure nécessite que la machine avance. L'équipement se déplace pendant l'essai. Lire et suivre les instructions intitulées Sécurité de l'utilisation des systèmes d'automatisation d'équipement, dans la section Sécurité, avant d'effectuer l'essai.

Effectuer manuellement un trajet pour valider l'actionneur de trajet sans configurer un modèle. Pour exécuter un essai de trajet, la machine a besoin d'un signal GPS valide et doit se déplacer à une vitesse supérieure à 0,1 km /h (0,06 mph).



PC27159—UN—14MAY19

A—Bouton Exécuter essai de trajet

1. Sélectionner la touche programmable Longueur de trajet > Onglet Calibrages > Bouton Essai de trajet.
2. Pour exécuter une action de trajet, sélectionner le bouton Exécuter essai de trajet (A).
3. Répéter l'essai selon le besoin.

RW00482,00009D1-28-16APR20

Calibrage de la temporisation de l'équipement

Le calibrage de la temporisation de l'équipement nécessite une mesure précise des emplacements des événements de trajet entre deux passages adjacents. Il existe de nombreuses façons de le faire sur le terrain, mais deux des moyens les plus simples sont:

- Utiliser une caméra et placer un long ruban à mesurer sur le sol le long du centre d'une ligne de guidage de passage rectiligne. S'assurer que la caméra a une vue dégagée du ruban à mesurer et de l'actionneur pendant que la machine se déplace.
- Configurer l'actionneur pour laisser des marques au sol en fonction des événements de trajet, puis déplacer la machine le long du centre d'une ligne de guidage rectiligne et mesurer les marques d'actionnement.

Equipment Delay Calibration

Drive to a straight track guidance line, engage AutoTrac, and maintain target speed. When ready, press the "Queue Trip" button, which will set a trip event 16.4 ft (5 m) ahead of the current 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
(B) → 5.0 (mi/h)

Actual Speed
5.0 (mi/h)

Exit Code:
OK

Queue Trip **(C)**

Wizard Progress

PC27161—UN—16MAY19

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.

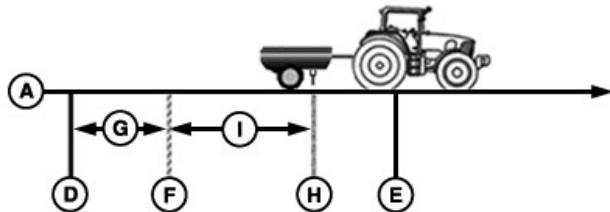
Target Speed
(C) → 5.0 (mi/h)

Actual Speed
5.0 (mi/h)

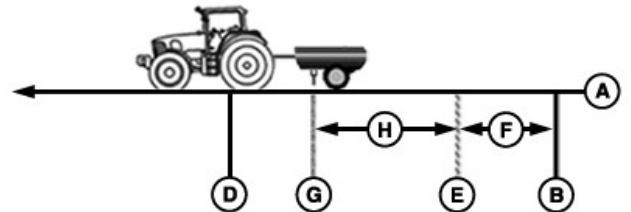
Next Trip	Type
42.5 ft	Cycle
I	Command
	Blocked

Wizard Progress

PC27164—UN—31MAY19



PC27162—UN—15MAY19



PC27165—UN—16MAY19

A—Ligne de guidage de passage rectiligne

B—Vitesse cible

C—Bouton Trajet en attente

D—Lancement d'événement de trajet

E—Actionneur complètement rétracté

F—Actionneur étendu en position Marche

G—Délai d'activation mécanique

H—Actionneur en position Arrêt (mais pas complètement rétracté)

I—Actionneur en position Marche ou de travail

1. Sélectionner la touche programmable Longueur de trajet > Onglet Calibrages > Bouton Calibrage de la temporisation mécanique.
2. Conduire sur une ligne de guidage de passage rectiligne (A) avec AutoTrac™ engagé tout en maintenant la vitesse cible (B).
3. Enclencher le mode automatique.
(Pour plus d'informations, voir Engagement du mode automatique.)
4. Sélectionner le bouton de Trajet en attente (C). Le trajet commence (D) 5 m (16,4 ft) en amont de la position actuelle.
5. Continuer à conduire en ligne droite jusqu'à ce que l'actionneur soit actionné et complètement rétracté (E).

A—Ligne de guidage de passage rectiligne

B—Lancement d'événement de trajet

C—Vitesse cible

D—Actionneur complètement rétracté

E—Actionneur étendu en position Marche

F—Délai d'activation mécanique

G—Actionneur en position Arrêt (mais pas complètement rétracté)

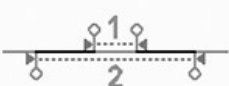
H—Actionneur en position Marche ou de travail

NOTE: S'assurer qu'il y a suffisamment de place pour acquérir la ligne de guidage (A) après avoir fait demi-tour, avant d'atteindre le démarrage d'événement de trajet (B).

6. Faire demi-tour et conduire sur la même ligne de guidage rectiligne avec AutoTrac™ engagé tout en maintenant la vitesse cible (C).
7. Continuer à conduire en ligne droite jusqu'à ce que l'actionneur soit actionné et complètement rétracté (D).

Equipment Delay Calibration

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



Distance between Actuator On Points

1 (B) (in)

Distance between Actuator Off Points

2 (D) (in)

Actuator On Delay

Current 1.704 sec

Estimated 0.000 sec

Update On Delay (E)

Actuator Off Delay

Current 0.319 sec

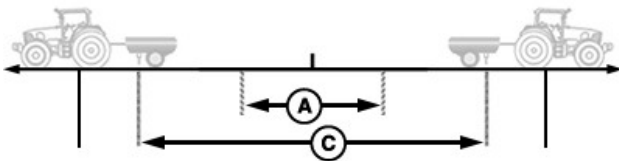
Estimated 0.000 sec

Update Off Delay (F)

Wizard Progress

Return

PC27168—UN—16MAY19



PC27169—UN—16MAY19

- A—Distance entre les points d'activation de l'actionneur
 B—Champ de saisie de Distance entre les points d'activation de l'actionneur
 C—Distance entre les points de désactivation de l'actionneur
 D—Champ de saisie Distance entre les points de désactivation de l'actionneur
 E—Bouton Délai de mise à jour activé
 F—Bouton Délai de mise à jour désactivé

8. Indiquer la distance entre les points d'ACTIVATION de l'actionneur (A) dans le champ de saisie (B).
9. Indiquer la distance entre les points de DÉACTIVATION de l'actionneur (C) dans le champ de saisie (D).
10. Sélectionner le bouton Délai de mise à jour du activé (E).
11. Sélectionner le bouton Délai de mise à jour du désactivé (F).

RW00482,00009D2-28-08MAY20

Fonctionnement

Enclenchement du mode automatique

⚠ ATTENTION: Ne pas utiliser iGrade™ ou la longueur de trajet sur la voie publique. Pour éviter des blessures graves, lire et suivre les instructions dans ce manuel pour désactiver iGrade™ ou la longueur de trajet avant d'aller sur la route.

NOTE: Pour faciliter les instructions, ce manuel utilise le distributeur auxiliaire 3. L'utilisateur peut choisir un distributeur auxiliaire différent.

Les exigences du système pour fonctionner dépendent de la configuration. Pour faciliter les instructions, ce manuel utilise le fonctionnement de base des distributeurs auxiliaires du tracteur pour enclencher le mode automatique.

(Pour plus d'informations sur l'engagement des distributeurs auxiliaires pour une machine spécifique, consulter le livret d'entretien de la machine.)

(Si la configuration nécessite un appareil tiers pour engager le mode automatique ou l'action, consulter le livret d'entretien tiers.)

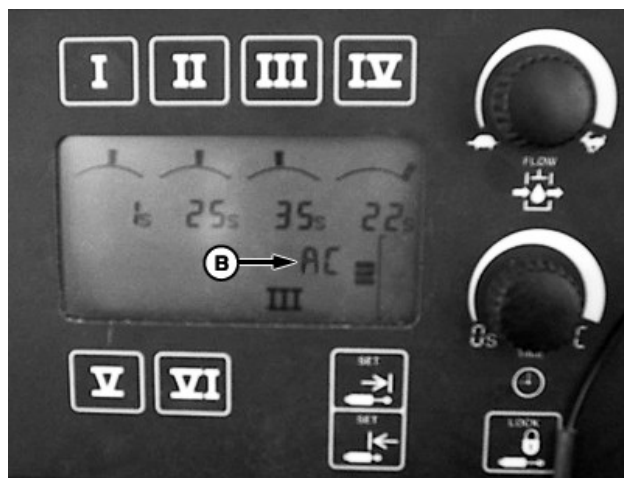
Pour engager le mode automatique hydraulique:



A—Lever de commande de distributeur auxiliaire

1. En cas d'utilisation d'un JD Proprietary existant ou de JD Proprietary, placer le levier de commande du distributeur auxiliaire (A) en position de verrouillage vers l'avant. En cas d'utilisation d'une interface de soupape ISO, sélectionner la touche de retour automatique.
2. Vérifier que le mode automatique est Activé.

iGrade est une marque commerciale de Deere & Company



PC18234—UN—11DEC13

B—Mode AC

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



PC22235—UN—01MAR16

C—Mode automatique DÉSACTIVÉ

D—Mode automatique ACTIVÉ

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

RW00482,00009EE-28-22MAY20

Désengagement, désenclenchement et désactivation de l'automatisation de l'équipement

⚠ ATTENTION: Pour éviter tout risque de blessures graves, voire mortelles, désactiver les systèmes de guidage de la machine et de l'équipement avant de conduire sur route.

Désengagement de l'automatisation de l'équipement

- Ralentir la machine à une vitesse inférieure à la vitesse minimum de 0,1 km/h (0.06 mph).
- En fonction de la configuration, basculer le bouton de déclivité sur ARRÊT, sélectionner le bouton Pause

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

de déclivité ou sélectionner le bouton Arrêt de longueur de trajet.

- Selon la configuration, désengager AutoTrac™.

(Pour plus d'informations sur AutoTrac™, se reporter au livret d'entretien de la console.)

Désenclenchement de l'automatisation de l'équipement

Selon la configuration, basculer le bouton de déclivité sur ARRÊT ou sélectionner le bouton Arrêt de longueur de trajet.

Désactivation de l'automatisation de l'équipement

- Désactiver le distributeur auxiliaire.
- Désactiver le mode automatique.
- En fonction de la configuration, désactiver AutoTrac™.

(Pour plus d'informations sur AutoTrac™, se reporter au livret d'entretien de la console.)

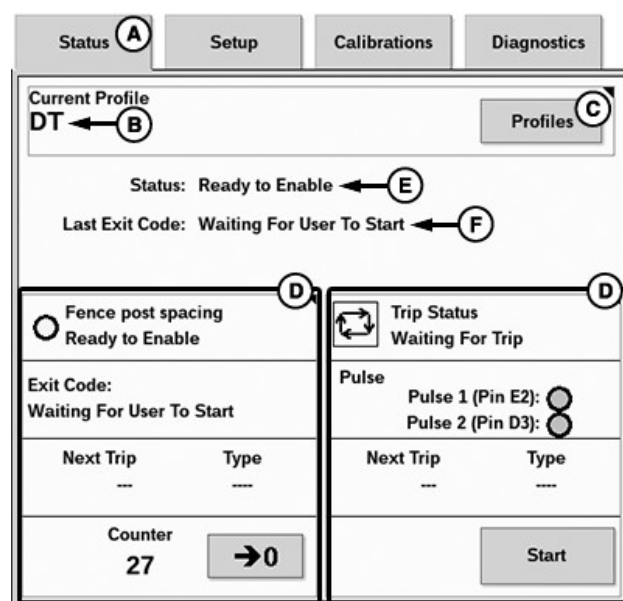
RW00482,00009EF-28-26MAY20

Contrôle de commande de distributeur auxiliaire

Si le profil du contrôleur d'application UCC2 sélectionné est configuré pour utiliser les distributeurs auxiliaires, il contrôle ces distributeurs auxiliaires, même lorsque l'application n'est pas utilisée, et les autres applications ne pourront pas envoyer de commandes à ces distributeurs auxiliaires. Pour arrêter le contrôle de commande de distributeur auxiliaire, créer et sélectionner un profil de contrôleur d'application UCC2 sans distributeurs auxiliaires ou débrancher le contrôleur d'application UCC2.

RW00482,0000A93-28-25NOV20

Onglet État



PC27173—UN—05JUN19

- A—Onglet État
- B—Profil actuel
- C—Bouton Profils
- D—Module de quart de Page
- E—État
- F—Dernier code avant désactivation

Sélectionner la touche programmable de longueur de trajet ou la touche programmable iGrade™ > Onglet État (A).

Après avoir configuré un profil, des informations spécifiques à l'application peuvent être affichées dans l'onglet État ou sur une page d'exécution, si configurées. Le nom du profil actuel (B) est affiché. Pour modifier les profils, sélectionner le bouton Profils (C).

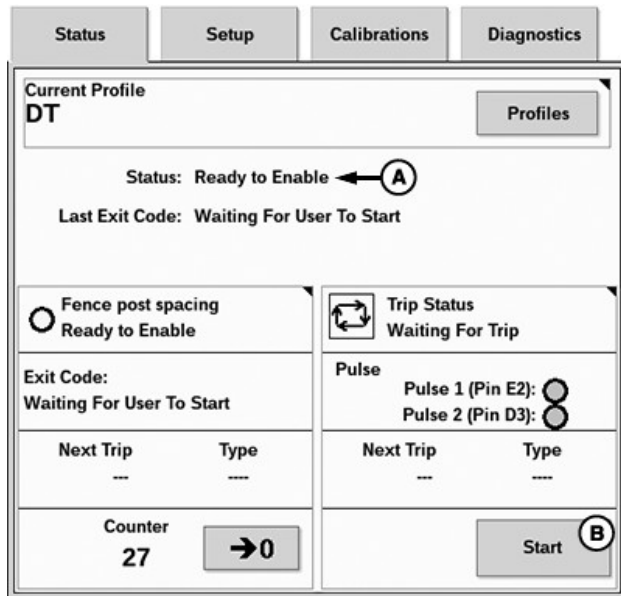
La sélection dans la plupart des modules (D) ouvre une page d'informations complète sur le fonctionnement. L'onglet État affiche l'état (E) et le dernier code avant désactivation (F).

(Pour plus d'informations sur les états et les codes avant désactivation, consulter Dépannage.)

RW00482,00008CB-28-24JUN19

Fonctionnement de la longueur de trajet

1. Positionner la machine au point d'origine, orientée vers le prochain événement de trajet de la configuration souhaitée.
2. Selon la configuration, configurer les lignes de guidage sur la console pour correspondre au point d'origine et au sens de déplacement.



PC27238—UN—30MAY19

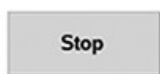
A—État

B—Bouton de démarrage

- Vérifier que l'état (A) est Prêt à activer.
(Voir Dépannage si l'état n'est pas Prêt à activer.)
- Si la case à cocher État de déclenchement de travail requis est sélectionnée, activer l'enregistrement de travail.
- Si la case à cocher AutoTrac™ engagé pour le trajet est sélectionnée, activer AutoTrac™. Vérifier que le diagramme d'état AutoTrac™ affiche 3/4 de morceaux lorsqu'il est engagé.
(Consulter le livret d'entretien de la console ou d'AutoTrac™ pour plus d'informations.)
- Sélectionner le bouton Démarrer (B). Vérifier que l'état passe à Activé.
(Voir Dépannage si l'état n'est pas Activé.)

NOTE: Le mode automatique nécessite une vitesse de 0,1 km /h (0,06 mph) ou supérieure pour s'engager.

- Enclencher le mode automatique. Si AutoTrac™ est requis, appuyer sur la touche de retour automatique.
(Pour plus d'informations, voir Engagement du mode automatique.)
- Conduire la machine le long de la configuration définie.



Bouton Stop

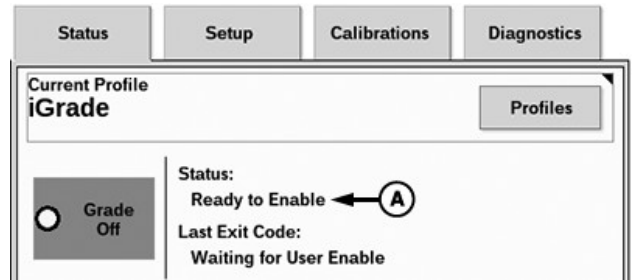
PC27239—UN—30MAY19

- Si nécessaire, sélectionner le bouton Stop,

repositionner la machine sur la ligne de guidage suivante et répéter les étapes.

RW00482,00009D3-28-16APR20

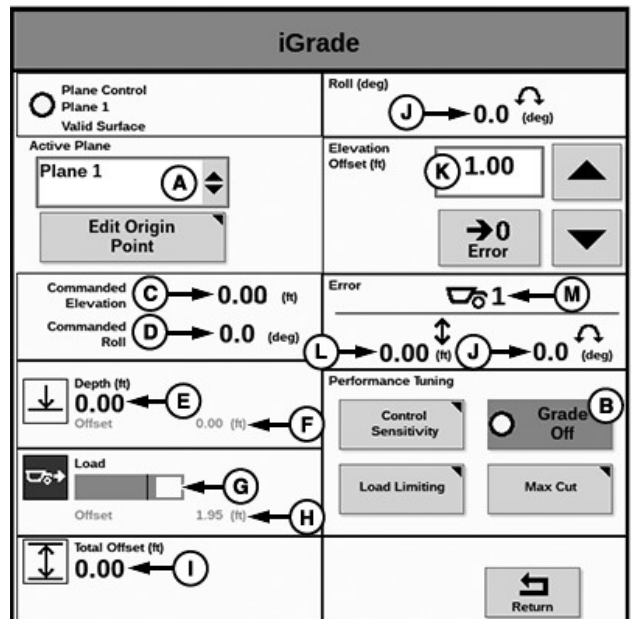
Fonctionnement d'iGrade™—Contrôle de planéité et commande à distance



PC27229—UN—30MAY19

A—État

- Vérifier que l'état (A) est Prêt à activer.
(Voir Dépannage si l'état n'est pas Prêt à activer.)
- Avec les racleurs vides, positionner la machine dans la zone de coupe en pente définie.



PC27302—UN—18JUN19

- A—Menu déroulant Plan actif
B—Bouton Marche/Arrêt de déclivité
C—Élévation commandée
D—Roulis commandé
E—Profondeur de coupe max
F—Décalage de coupe max
G—Charge actuelle
H—Décalage de limitation de charge
I—Décalage total
J—Erreur de roulis
K—Décalage d'élévation
L—Erreur d'élévation
M—Numéro du racleur

3. Pour le contrôle de planéité, sélectionner le plan approprié dans le menu déroulant (A).
4. Sélectionner le bouton (B) de déclivité. Vérifier que l'état passe à Activé.

(Voir Dépannage si l'état n'est pas Activé.)

NOTE: Pour que le distributeur auxiliaire s'enclenche, la machine doit avancer à plus de 0,1 km/h (0,06 mph).

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

5. Enclencher le mode automatique. En cas d'utilisation de plusieurs racleurs, utiliser d'abord le racleur vide le plus avancé. Vérifier que l'état passe sur Actif.

(Pour plus d'informations, voir Engagement du mode automatique.)

(Voir Dépannage si l'état n'est pas Actif.)

6. Laisser le racleur se remplir.
7. Surveiller les commandes, les erreurs et les décalages. Si nécessaire, régler les paramètres ou les décalages.

Les commandes, les erreurs et les décalages affichés dépendent de la configuration.

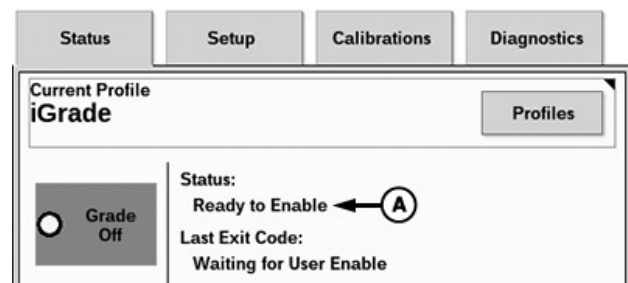
- L'élévation commandée (C) est la hauteur souhaitée.
- Le roulis commandé (D) est l'angle de pente transversale désiré.
- Profondeur de coupe max (E) correspond à la profondeur de coupe maximum actuelle.
- Le décalage de coupe max (F) correspond au décalage de coupe maximum actuel.
- La charge actuelle (G) correspond à la charge actuelle. Tout ce qui se trouve au-delà de la ligne est hors des réglages de limite de charge actuelles.
- Décalage de limitation de charge (H) correspond au décalage total calculé à partir de toutes les options de limite de charge active.
- Décalage total (I) correspond au décalage total calculé à partir de tous les décalages actifs.
- Erreur de roulis (J) correspond à la différence entre l'angle d'inclinaison latérale actuel et l'angle d'inclinaison latérale commandé.
- Décalage d'élévation (K) correspond au décalage défini par l'utilisateur.
- Erreur d'élévation (L) correspond à la différence entre l'élévation actuelle et l'élévation commandée.

(Pour plus d'informations sur les réglages et les décalages, consulter la section Configuration.)

8. Surveiller la matière dans la benne.
 9. Lorsque la benne est pleine, désenclencher le mode automatique et relever le racleur.
 10. Si plusieurs racleurs sont utilisés, engager le mode automatique pour le racleur suivant. S'assurer que le numéro du racleur (M) passe au racleur actif.
 11. Répéter les étapes jusqu'à ce que les racleurs soient pleins ou jusqu'à ce que la portion de remplissage du plan soit atteinte.
 12. Décharger les bennes dans la portion de remplissage du plan ou sur le site de bennage désigné. Utiliser le bouton Activation/désactivation de déclivité lors du passage des bordures du plan.
- (Pour les opérations de déchargement, se reporter au livret d'entretien du racleur.)
13. Répéter les étapes jusqu'à ce que le plan soit créé.

RW00482,00009D4-28-28APR20

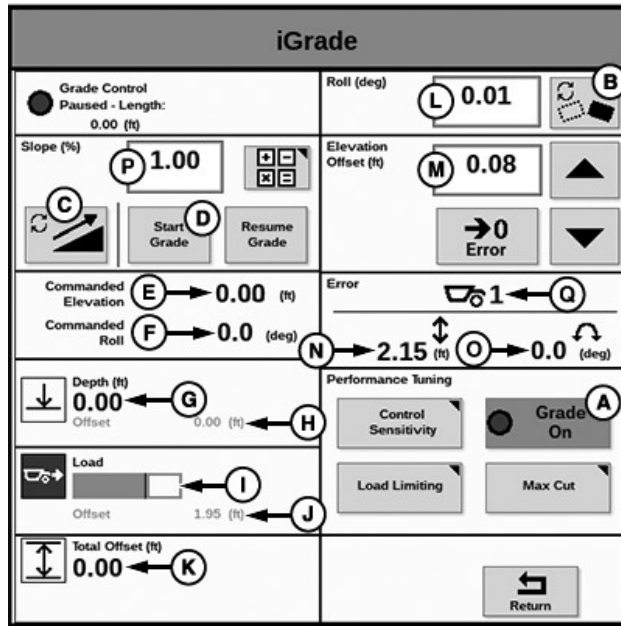
Fonctionnement d'iGrade™—Contrôle de déclivité



PC27229—UN—30MAY19

A—État

1. Vérifier que l'état (A) est Prêt à activer.
(Voir Dépannage si l'état n'est pas Prêt à activer.)
2. Avec les racleurs vides, positionner la machine dans le sens de la déclivité souhaitée avec la lame du racleur directement au point d'origine.



PC27235—UN—30MAY19

- A—Bouton Marche/Arrêt de déclivité
 B—Activation/désactivation de la direction du roulis
 C—Sélection de la montée/descente
 D—Bouton Démarrer déclivité
 E—Élévation commandée
 F—Roulis commandé
 G—Profondeur de coupe max
 H—Décalage de coupe max
 I—Charge actuelle
 J—Décalage de limitation de charge
 K—Décalage total
 L—Roulis
 M—Décalage d'élévation
 N—Erreur d'élévation
 O—Erreur de roulis
 P—Pente
 Q—Numéro du racleur

- Sélectionner le bouton de marche de déclivité (A). Vérifier que l'état passe à Activé.
 (Voir Dépannage si l'état n'est pas Activé.)
- Si la pente transversale est activée, utiliser l'interrupteur (B) de direction du roulis pour définir le sens de la pente transversale.
- Utiliser la touche de basculement en montée/descente (C) pour définir le sens de déplacement.

NOTE: Pour que le distributeur auxiliaire s'enclenche, la machine doit avancer à plus de 0,1 km/h (0,06 mph).

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

- Sélectionner le bouton Démarrer déclivité (D) et engager le mode automatique. En cas d'utilisation de plusieurs racleurs, utiliser le racleur avant le plus vide en premier. Vérifier que l'état passe sur Actif.
 (Pour plus d'informations, voir Engagement du mode automatique.)

(Voir Dépannage si l'état n'est pas Actif.)

- Laisser le racleur se remplir.
- Surveiller les commandes, les erreurs et les décalages. Si nécessaire, régler les paramètres ou les décalages.

Les commandes, les erreurs et les décalages affichés dépendent de la configuration.

- L'élévation commandée (E) est la hauteur souhaitée.
 - Le roulis commandé (F) est l'angle de pente transversale désiré.
 - Profondeur de coupe max (G) correspond à la profondeur de coupe maximum actuelle.
 - Décalage de coupe max (H) correspond au décalage de coupe maximum actuel.
 - Charge actuelle (I) correspond à la charge actuelle. Tout se qui se trouve au-delà de la ligne est hors des réglages de limite de charge actuelles.
 - Décalage de limitation de charge (J) correspond au décalage total calculé à partir de toutes les options de limite de charge actives.
 - Le décalage total (K) correspond au décalage total calculé à partir de tous les décalages actifs.
 - Le roulis (L) est l'angle de pente transversale défini par l'utilisateur.
 - Décalage d'élévation (M) correspond au décalage défini par l'utilisateur.
 - Erreur d'élévation (N) correspond à la différence entre l'élévation actuelle et l'élévation commandée.
 - Erreur de roulis (O) correspond à la différence entre l'angle d'inclinaison latérale actuel et l'angle d'inclinaison latérale commandé.
 - La pente (P) est le pourcentage de pente définie.
 (Pour plus d'informations sur les réglages et les décalages, consulter la section Configuration.)
- Surveiller la matière dans la benne.
 - Lorsque la benne est pleine, désenclencher le mode automatique et relever le racleur.
 - Si plusieurs racleurs sont utilisés, engager le mode automatique pour le racleur suivant. S'assurer que le numéro du racleur (Q) passe au racleur actif.
 - Répéter les étapes jusqu'à ce que tous les racleurs soient remplis.



Bouton Pause

PC27236—UN—30MAY19

- Une fois que le dernier racleur est plein, sélectionner le bouton Pause.

14. Décharger les bennes dans la zone appropriée, puis revenir à la zone où le fonctionnement a été interrompu.



PC27237—UN—30MAY19

Touche de reprise de déclivité

15. Sélectionner le bouton de reprise de déclivité et reprendre le travail.

RW00482,00009D5-28-28APR20

Pannes et remèdes

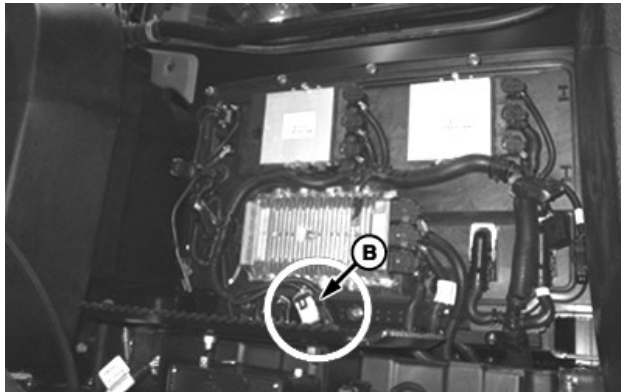
Réinitialisation du contrôleur d'application UCC2

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

1. Arrêter la machine.



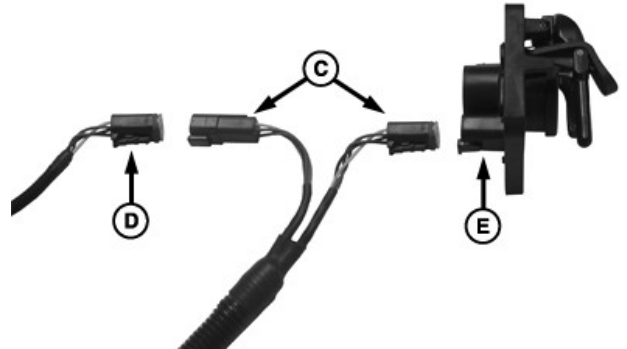
PC22232—UN—29FEB16



PC22233—UN—29FEB16

A—Connecteur d'alimentation permanente
B—Cavalier

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



PC22234—UN—29FEB16

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

3. Débrancher les connecteurs (C) en T du bus CAN et brancher le connecteur (D) du bus CAN à 4 broches directement sur le connecteur (E) de l'équipement ISO.
4. Démarrer la machine. Une fois que tous les systèmes démarrent, afficher et effacer tous les codes de diagnostic de la machine, puis éteindre la machine.
5. Rebrancher les connecteurs d'alimentation permanente et d'option.
6. Rebrancher les connecteurs en T du bus CAN, entre le connecteur à 4 broches et le connecteur d'équipement ISO.

RW00482.00005B8-28-24NOV20

Codes avant désactivation et d'état

Code d'état	Description	Solution
Désactivé	Le système présente des défaillances.	Vérifier la longueur de trajet ou les pages de diagnostic de iGrade™ pour plus d'informations et pour résoudre les défaillances.
Prêt à activer	Le système attend que l'utilisateur puisse activer.	Pour activer, sélectionner le bouton d'activation de déclivité sur iGrade™ ou le bouton Démarrer pour la longueur de trajet.
Activé	Le système attend que l'utilisateur puisse activer l'automatisation de l'équipement.	L'activation du système dépend de la configuration du

Pannes et remèdes

		système. (Voir la section Fonctionnement pour plus d'informations.)
Active	Le système contrôle activement l'équipement en utilisant le guidage basé sur GPS (système de positionnement par satellites).	Fonctionnement normal.

iGrade est une marque commerciale de Deere & Company

Codes avant désactivation	Description	Solution
OK	L'automatisation de l'équipement est prête à fonctionner ou fonctionne sans erreur. Toute défaillance est probablement indépendante du système de contrôleur d'application UCC2.	Le système fonctionne correctement.
Non activé	L'application souhaitée n'a pas été activée sur le contrôleur d'application UCC2.	Consulter Saisie du code d'activation pour plus d'informations.
Précision GPS de la machine non atteinte	Aucun signal GPS de machine disponible ou niveau de précision trop faible.	Pour plus d'informations, consulter Informations satellite ou le manuel technique ou le livret d'entretien du récepteur StarFire™.
Précision GPS de l'équipement non atteinte	Aucun signal GPS d'équipement disponible ou niveau de précision trop faible.	Pour plus d'informations, consulter Informations satellite ou le manuel technique ou le livret d'entretien du récepteur StarFire™.
Soupape non sélectionnée	Sélection de la soupape ou de l'interface non effectuée.	Sélectionner soit: • Touche programmable Longueur de trajet > Onglet Configuration > Bouton Éditer la commande de trajet > une sélection de soupape ou une interface. • Touche programmable iGrade™ > Onglet Configuration > Bouton Éditer équipement > Bouton Éditer l'équipement > une sélection de soupape ou une interface.
Soupape non disponible	La soupape sélectionnée n'est pas actuellement détectée ou ne peut pas activer la fonction.	Vérifier les connexions puis redémarrer la machine pour tenter une récupération.
Soupape pas en auto	La soupape sélectionnée n'a pas été mise en mode automatique.	En cas d'utilisation de JD propriétaire ancien ou JD propriétaire, verrouiller la soupape désirée et relâcher. En cas d'utilisation d'une interface de distributeur ISO, sélectionner la touche de retour automatique.
Défaillance de l'unité	La soupape sélectionnée signale une anomalie et ne peut pas être utilisée.	Inspecter le distributeur puis redémarrer la machine pour tenter une récupération.
Soupape non calibrée	La soupape sélectionnée n'a pas eu de seuils calibrés.	Calibrer les seuils. Sélectionner la touche programmable iGrade™ > Onglet Configuration > Bouton Éditer équipement > Bouton Éditer l'équipement > Bouton Calibrage.
Vitesse trop lente	La vitesse de la machine est inférieure à 0,1 km /h (0,06 mph) et ne peut pas commander les distributeurs.	Augmenter la vitesse de la machine au-dessus du seuil minimum de 0,1 km/h (0,06 mph).
Équipement n'enregistrant pas	Désactiver la direction lorsque l'enregistrement de travail est activé et que la console indique que l'enregistrement de travail est désactivé.	Activer l'enregistrement de travail de la console.
En attente de l'activation de l'utilisateur	En attente que l'utilisateur sélectionne le bouton Marche de la direction.	Pour activer, sélectionner le bouton d'activation de déclivité sur iGrade™ ou le bouton Démarrer pour la longueur de trajet.
Vitesse hors plage	Vitesse trop rapide ou trop lente.	Conduire la machine à une vitesse de 0,1—35 km/h (0,06—22 mph).
Utilisateur absent	Opérateur absent.	L'utilisateur doit être assis sur le fauteuil. Contrôler le contacteur du fauteuil.
Coupe maximum non configurée	La coupe maximum était activée, mais n'était pas configurée.	Sélectionner la touche programmable Longueur de trajet > Onglet Configuration > Bouton Éditer la coupe max > Saisir une valeur de coupe maximum.
Données de limitation de charge non disponibles	Le contrôleur d'application ne voit pas les données de limitation de charge sur le bus CAN.	Vérifier le câblage puis redémarrer la machine pour tenter de résoudre le problème.
Limitation de charge non configurée	Les fonctions de limitation de charge sont activées mais non configurées.	Sélectionner la touche programmable iGrade™ > Onglet Configuration > Bouton Éditer la limitation de charge > Saisir les limites de charge.
Surface de déclivité non définie	Configuration de la surface incomplète.	Sélectionner la touche programmable iGrade™ > Onglet Configuration > Bouton Éditer la surface > Terminer la configuration de surface.

Pannes et remèdes

Aucune machine GPS détectée	Le signal GPS de la machine n'est pas disponible.	Contrôler le câblage puis redémarrer la machine.
Longueur de trajet non sélectionnée	Cette configuration de déclenchement n'est pas terminée.	Terminer la configuration de déclenchement. Sélectionner la touche programmable Longueur de trajet > Onglet Configuration > Bouton Éditer la configuration de trajet.
Référence de longueur de trajet non définie	Le point d'origine n'est pas défini.	Définir le point d'origine. Sélectionner la touche programmable Longueur de trajet > Onglet Configuration > Bouton Éditer la configuration de déclenchement > Bouton Éditer origine.
Compatible	Le système est prêt à être engagé.	Sélectionner l'interrupteur de rappel.
Erreur de soupape—Redémarrer pour tenter une récupération	Une défaillance de distributeur a été signalée.	Vérifier le câblage puis redémarrer la machine pour tenter de résoudre le problème.
AutoTrac™ non actif	AutoTrac™ n'est pas actif.	Enclencher le système AutoTrac™.

StarFire est une marque commerciale de Deere & Company
AutoTrac est une marque commerciale de Deere & Company

RW00482,00009D6-28-29APR20

Dépannage—Système de longueur de trajet

Symptôme	Problème	Solution
Chaque passage déplace la configuration de trajet de manière inattendue.	Décalages d'équipement incorrects.	Saisir les décalages corrects. (Consulter Décalages d'équipement.) Effectuer un calibrage du décalage de l'équipement. (Consulter Calibrage du décalage de l'équipement.)
Les événements de trajet sont légèrement incorrects.	Compte pour retard mécanique.	Régler les délais d'activation et de désactivation de l'actionneur ou effectuer un calibrage mécanique du délai. (Consulter Décalages de l'équipement ou Calibrage de temporisation d'équipement.)
La durée de trajet ou la distance est supérieure à la valeur saisie.	Chaque pilote du circuit "low side" s'active pour différentes durées ou distances.	Vérifier que le relais est branché au bon pilote du circuit "low side". (Consulter Décalages de l'équipement ou Calibrage de temporisation d'équipement.)

RW00482,00008D4-28-18JUN19

Pannes et remèdes—Système iGrade™

Symptôme	Problème	Solution
L'équipement ne se déplace pas pour tout mode de surface.	L'état d'iGrade™ n'apparaît pas comme actif.	Résoudre le problème de non configuration. (Consulter Diagnostics—État de iGrade™.)

iGrade est une marque commerciale de Deere & Company

Symptôme	Problème	Solution
	Les seuils du distributeur auxiliaire n'ont pas été ajustés.	Calibrer le distributeur auxiliaire. (Voir Configuration du distributeur auxiliaire.)
	Le contrôleur d'application était connecté alors que la machine était en Marche, créant des codes de diagnostic du contrôleur hydraulique.	Réinitialiser le contrôleur d'application UCC2. (Voir Réinitialisation du contrôleur d'application UCC2.)
La décapeuse se relève ou s'abaisse sans que l'utilisateur modifie le décalage vers le haut ou vers le bas.	En fonction du réglage de limitation de charge, le contrôleur d'application commande les mouvements du racleur.	Vérifier les paramètres de limitation de charge et modifier la sensibilité de commande et la sensibilité de limitation de charge selon le préférences de l'utilisateur. (Consulter Modification de la sensibilité de commande, Limitation de charge et Modification de la sensibilité de limitation de charge.)
La console n'affiche pas le contrôleur d'application.	Il n'existe aucune communication avec le contrôleur d'application.	Couper l'alimentation, vérifier les connexions et mettre le système sous tension. Nettoyer et rebrancher le connecteur à 4 broches DEUTSCH® à l'arrière de la prise pour équipements ISO de la machine. <i>NOTE: Une résistance de terminaison est nécessaire à l'extrémité du faisceau si on n'utilise pas de faisceau de rallonge arrière.</i> Vérifier la connexion à l'avant de l'équipement.
Les graphiques ne s'affichent pas ou ne sont pas lisibles.	Les graphiques n'ont pas été chargés correctement.	Supprimer les fichiers de graphiques du cache de la console. (En cas d'utilisation d'une console GreenStar™, se reporter à Nettoyage des données.) (En cas d'utilisation d'une console CommandCenter™ de génération 4, se reporter à Nettoyer ISOBUS VT.)
L'équipement ne reçoit aucune commande à distance.	L'affichage n'est pas configuré pour envoyer une erreur d'élévation correcte à partir de Surface Water Pro™ Plus ou d'un logiciel tiers.	S'assurer que le logiciel de la console est mis à jour et que Surface Water Pro™ Plus ou un logiciel tiers est configuré correctement.

DEUTSCH est une marque commerciale de Deutsch Co.
GreenStar est une marque commerciale de Deere & Company
CommandCenter est une marque commerciale de Deere & Company
Surface Water Pro est une marque commerciale de Deere & Company

Symptôme	Problème	Solution
De temps en temps, iGrade™ fonctionne irrégulièrement.	La valeur d'affaiblissement de la précision verticale (VDOP) est très élevée.	Si nécessaire, installer une antenne du système satellite de navigation global (GNSS) ou une antenne choke ring. (Consulter les Informations satellite—Vue d'ensemble VDOP et composants.)
	Le multicheminement se produit au niveau du récepteur d'équipement ou de la station de base.	(Consulter Configuration de la Station de Base.)
Le statut de l'antenne externe est déconnecté.	L'antenne est mal branchée.	Vérifier que le câble coaxial entre la radio et l'antenne n'est pas endommagé et que l'antenne n'est pas desserrée. S'assurer que l'antenne n'est pas cassée.
Les performances d'iGrade™ sont mauvaises.	Les seuils du distributeur auxiliaire ne sont pas correctement définis.	Calibrer le distributeur auxiliaire. (Voir Configuration du distributeur auxiliaire.)
	Les réglages de limitation de charge sont trop élevés ou trop bas.	Régler les paramètres de limitation de charge. Vérifier les paramètres de limitation de charge et modifier la sensibilité de commande et la sensibilité de limitation de charge selon le préférences de l'utilisateur. (Consulter Limitation de charge.)
	Les réglages de sensibilité sont trop élevés ou trop bas.	Régler les sensibilités de commande et de limitation de charge. Vérifier les paramètres de limitation de charge et modifier la sensibilité de commande et la sensibilité de limitation de charge selon le préférences de l'utilisateur. (Consulter Modifier la sensibilité de commande et Modification de la sensibilité de limitation de charge.)
Un côté du lit du sillon est plus bas que l'autre.	Les cylindres de la roue de jauge sont déphasés.	Relancer le circuit hydraulique des cylindres de la roue de jauge.

RW00482,00008D2-28-18JUN19

Pannes et remèdes—Machine

Symptôme	Problème	Solution
Le tracteur cale.	Seuils de limite de charge mal réglés.	Régler les seuils de limite de charge. (Pour plus d'informations, se reporter à la partie Limite de charge.)
	La coupe maximum est trop agressive.	Régler les réglages de coupe maximum. (Consulter Coupe maximum pour plus d'informations.)
L'indicateur de mode Auto ne s'affiche pas sur la console.	Le connecteur à 10 broches à l'arrière de la machine est sale ou desserré.	Éteindre la machine et débrancher tous les composants iGrade™. Nettoyer tous les connecteurs et vérifier que les broches ne sont ni desserrées ni sales. Rebrancher tous les composants iGrade™ et mettre la machine sous tension. (Voir Réinitialisation du contrôleur d'application UCC2 pour plus d'informations.) Vérifier que le mode de surface et le distributeur auxiliaire corrects sont sélectionnés dans la configuration d'iGrade™, puis couper et remettre le contact.
L'équipement ne se règle pas à la déclivité souhaitée.	AUTO barré ou EC affiché.	Pour activer le mode automatique, pousser le levier de commande du distributeur auxiliaire correct dans le cran d'arrêt.
Perte de l'affichage et du fonctionnement de l'équipement.	Connexion à 4 broches sale ou desserrée à l'arrière de la machine.	Nettoyer et rebrancher les connecteurs.
	Le faisceau GreenStar™ est mal branché.	Éteindre la machine et le système. Débrancher, nettoyer, puis remettre le faisceau en place.
	Il y a un court-circuit électrique dans le faisceau.	Vérifier que le câblage électrique n'est pas rompu, court-circuité ou endommagé.
Effet de tôle ondulée—un racleur est trop sensible et peut entraîner un effet de tôle ondulée.	Le débit du distributeur auxiliaire est trop élevé.	Réduire le débit du distributeur auxiliaire.

Symptôme	Problème	Solution
	La soupape de contrecharge est mal réglée.	Régler les cartouches de la soupape de contrecharge et effectuer le calibrage du seuil du distributeur. (Pour plus d'informations, consulter Calibrage manuel du distributeur auxiliaire.)
	La sensibilité de commande du roulis est trop élevée ou trop basse.	Définir les réglages de sensibilité de la commande du roulis. (Consulter Modification de la sensibilité de commande pour plus d'informations.)
La fonctionnalité de commande et de limitation de charge est réduite ou limitée.	Le débit du distributeur auxiliaire est trop faible.	Augmenter le débit du distributeur auxiliaire.
Impossible de créer une déclivité pendant le déchargement ou le remplissage du racleur.	Du fait de la conception du racleur, la distance entre le bord d'attaque et le récepteur ne reste pas constante pendant le déchargement ou le remplissage.	Le déchargement ou le remplissage ne peuvent être effectués que lorsque la distance entre le bord d'attaque et le récepteur est constante.

RW00482,00008D8-28-18JUN19

Distributeur externe

Symptôme	Problème	Solution
Le bouton de configuration du distributeur externe n'est pas affiché.	Le connecteur du capteur de réaction d'équipement côté machine, à l'arrière de la machine, pour commande de distributeur auxiliaire intégrée, est branché. Les premières versions de faisceau utilisaient un connecteur rectangulaire à 10 broches.	Débrancher le connecteur du capteur de réaction de l'équipement du côté machine.
	Le faisceau du distributeur externe est débranché.	Brancher le faisceau du distributeur externe. La DEL du distributeur externe doit s'allumer.
	Le distributeur externe installé n'est pas compatible avec la conception du circuit hydraulique de la machine (machines à centre ouvert et à centre fermé).	Vérifier que la référence de la soupape installée sur l'équipement est compatible avec la conception du circuit hydraulique de la machine. (Pour plus d'informations, se reporter à la notice de montage du contrôleur d'application UCC2 et de la soupape externe ou contacter le concessionnaire John Deere.)
	Le faisceau de commande du distributeur auxiliaire est mal ou pas branché au faisceau de contrôleur d'application.	Vérifier que les connexions sont correctes.

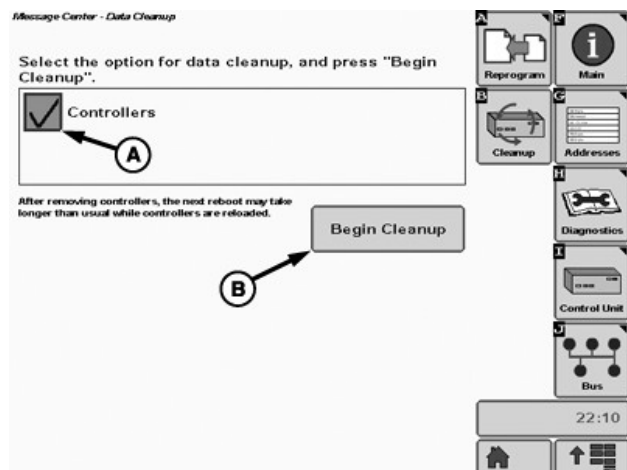
Symptôme	Problème	Solution
	Le faisceau de commande de distributeur auxiliaire est branché sur le récepteur d'équipement ou le faisceau d'extension avant.	Vérifier que le faisceau de commande du distributeur auxiliaire est branché au faisceau de contrôleur d'application.
	Le clapet antiretour en ligne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

RW00482,00008D6-28-06JUN19

Triage des données

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

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



Triage des données

A—Case à cocher Contrôleurs

B—Bouton Commencer triage

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

Après un redémarrage, le contrôleur affiche un graphique à barres dans le menu principal jusqu'à ce que l'interface utilisateur soit chargée.

RW00482,0000196-28-15MAR18

Nettoyage du terminal virtuel ISOBUS

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



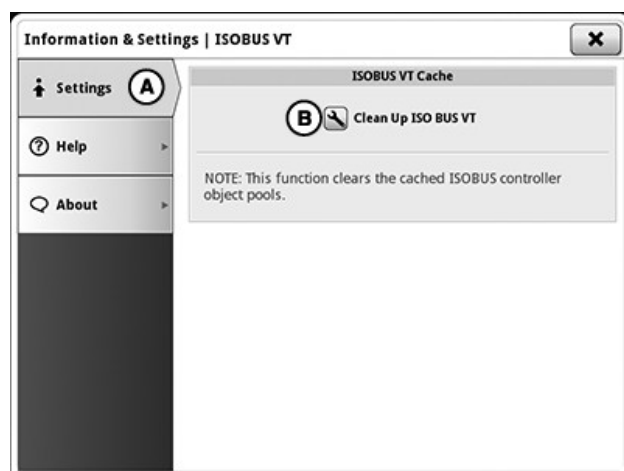
PC23372—UN—15NOV16
Touche programmable Terminal virtuel ISOBUS

1. Sélectionner la touche programmable Terminal virtuel ISOBUS.



PC15305—UN—19MAR13
Icône Paramètres

2. Sélectionner l'icône Paramètres.



PC23373—UN—15NOV16

A—Onglet Paramètres

B—Bouton Nettoyage du terminal virtuel ISOBUS

3. Sélectionner l'onglet (A) Paramètres.

4. Sélectionner le bouton (B) Nettoyage du terminal virtuel ISOBUS.

RW00482,0000074-28-13MAR18

Diagnostics—État de la longueur de trajet

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—État

B—Condition

C—Prêt

Sélectionner la touche programmable Longueur de trajet > Onglet Diagnostics.

État de la longueur de trajet affiche:

- État (A)—L'état de fonctionnement de la longueur de trajet.
- Condition (B)—Les exigences pour atteindre chaque état.
- Prêt (C)—Indique si la condition a été remplie.

RW00482,00008D0-28-18JUN19

Diagnostics—État d'iGrade™

iGrade Status (A)			
(B) Status	(C) Condition	(D) Is Ready	
Disabled	Is Activated	Yes	
Ready to Enable	Scraper 1 Is GPS Available, Ready Elevation Valve Selected, Available, Calibrated Roll Valve Selected, Available, Calibrated	Yes, Yes Yes, Yes, Yes Yes, Yes, Yes	
	Scraper 2 Is GPS Available, Ready Elevation Valve Selected, Available, Calibrated	Yes, Yes Yes, Yes, Yes	
	Scraper 3 Is GPS Available, Ready Elevation Valve Selected, Available, Calibrated	No, No Yes, Yes, Yes	
	Is Surface Defined, Available	Yes, No	
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 Roll Valve In Auto: Scraper 1, Scraper 2, Scraper 3 Is Speed > 0.5 mph (0.8 kph)	No, No, No No, Yes, Yes No	
	Is Operator Present	Yes	

PC27189—UN—20MAY19

A—Menu déroulant

B—État

C—Condition

D—Prêt

Sélectionner la touche programmable iGrade™ > Onglet Diagnostics > État d'iGrade™, dans le menu déroulant (A).

État d'iGrade™ affiche:

- État (B)—L'état de fonctionnement d'iGrade™.
- Condition (C)—Les exigences pour atteindre chaque état.
- Prêt (D)—Indique si la condition a été remplie.

RW00482,00008CF-28-06JUN19

C—Commande d'élévation réglée
D—Élévation actuelle
E—Erreur de décalage d'élévation
F—Commande de pente transversale
G—Position actuelle de pente transversale
H—Erreur de décalage de pente transversale
I—Profondeur de coupe actuelle
J—Décalage d'élévation appliqué
K—Charge actuelle
L—Décalage de limitation de charge appliqué

Sélectionner la touche programmable iGrade™ > Onglet Diagnostics > Valeurs de consigne, dans le menu déroulant (A).

Les valeurs de consigne affichent les informations d'élévation et de pente transversale (si elles sont activées) pour jusqu'à trois équipements:

- Commande d'élévation brute (B)
- Commande d'élévation réglée (C)
- Élévation actuelle (D)
- Erreur de décalage d'élévation (E)
- Commande de pente transversale (F)
- Position actuelle de pente transversale (G)
- Erreur de décalage de pente transversale (H)
- Profondeur de coupe actuelle (I)
- Décalage d'élévation appliqué (J)
- Charge actuelle (K)
- Décalage de limitation de charge appliqué (L)

RW00482,00008D1-28-18JUN19

Diagnostics—Points de consigne

Setpoints (A)				
Elevation				
	Scraper 1	Scraper 2	Scraper 3	
(B) Raw Cmd:	1.59	1.59		
(C) Adjusted Cmd:	1.59	1.59		
(D) Current:	1.70	1.70		
(E) Error:	-0.11 (ft)	-0.11 (ft)		
Cross Slope				
(F) Command:	0.0			
(G) Current:	0.0			
(H) Error:	0.0 (deg)			
Depth (ft) (I) 0.00 Offset 0.00 (ft) Load (K) 0.00 (ft) Offset 0.00 (ft)				
	(J)	(L)		

PC27191—UN—20MAY19

A—Menu déroulant

B—Commande d'élévation brute

Diagnostics—Coupe maximum

Max Cut (A)		
	Scraper 1	Scraper 2
GPS to Cutting Edge Elevation: (B)	0.13 (ft)	1.35 (ft)
Ground Elevation: (C)	0.52 (ft)	0.42 (ft)
Cutting Edge Elevation: (D)	1.98 (ft)	0.58 (ft)
Current Cutting Depth: (E)	-1.47 (ft)	-0.16 (ft)
Depth (ft) (E) -1.47 Offset 0.00 (ft) Load (G) 0.00 (ft) Offset 0.00 (ft)		
	(F)	(H)

PC27197—UN—23MAY19

A—Menu déroulant

B—Élévation entre le GPS et le bord d'attaque

C—Élévation par rapport au sol

D—Élévation du bord d'attaque

E—Profondeur de coupe actuelle

F—Décalage d'élévation appliqué

G—Charge actuelle

H—Décalage de limitation de charge appliqué

iGrade est une marque commerciale de Deere & Company

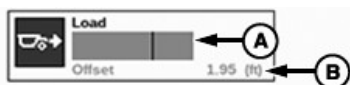
Sélectionner la touche programmable iGrade™ > Onglet Diagnostics > Coupe max, dans le menu déroulant (A).

Diagnostics—La coupe maximale affiche les informations suivantes pour jusqu'à trois équipements:

- Élévation entre le GPS et le bord d'attaque (B)
- Élévation par rapport au sol (C)
- Élévation du bord d'attaque (D)
- Profondeur de coupe actuelle (E)
- Décalage d'élévation appliqué (F)
- Charge actuelle (G)
- Décalage de limitation de charge appliqué (H)

RW00482,00008D9-28-06JUN19

Diagnostics—Limitation de charge

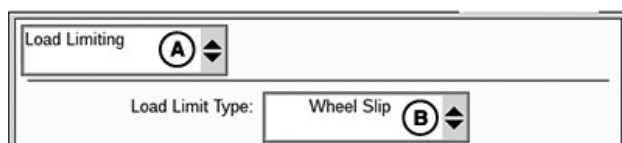


PC27204—UN—24MAY19

A—Charge actuelle

B—Décalage de limitation de charge appliqué

La charge actuelle (A) et le décalage de limitation de charge appliqué (B) sont un calcul général en fonction de toutes les options de limitation de charge activées, des paramètres de seuil et des paramètres de sensibilité. Si nécessaire, régler les paramètres de seuil et de sensibilité pour les options de limitation de charge activées.



PC27199—UN—23MAY19

A—Menu déroulant

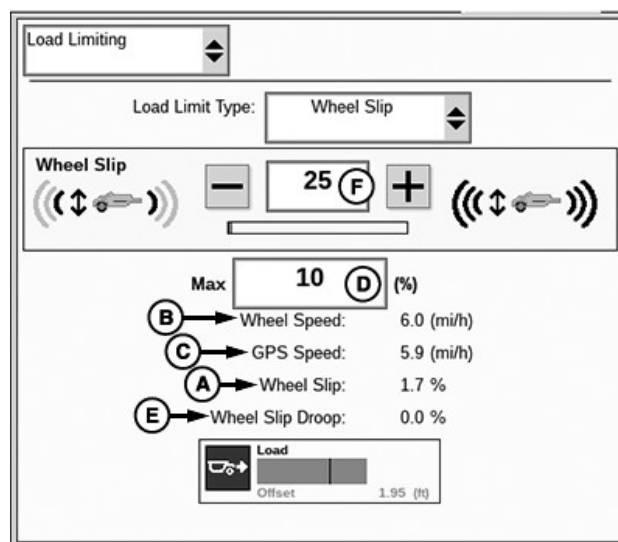
B—Menu déroulant Type de limite de charge

Sélectionner la touche programmable iGrade™ > Onglet Diagnostics > Limitation de charge, dans le menu déroulant (A).

Sélectionner un type de limite de charge dans le menu déroulant (B).

- Patinage des roues
- Régime moteur
- Charge du moteur

Patinage des roues



PC27200—UN—24MAY19

A—Patinage des roues

B—Vitesse de déplacement

C—Vitesse GPS

D—Seuil de patinage maximum des roues

E—Statisme du patinage des roues

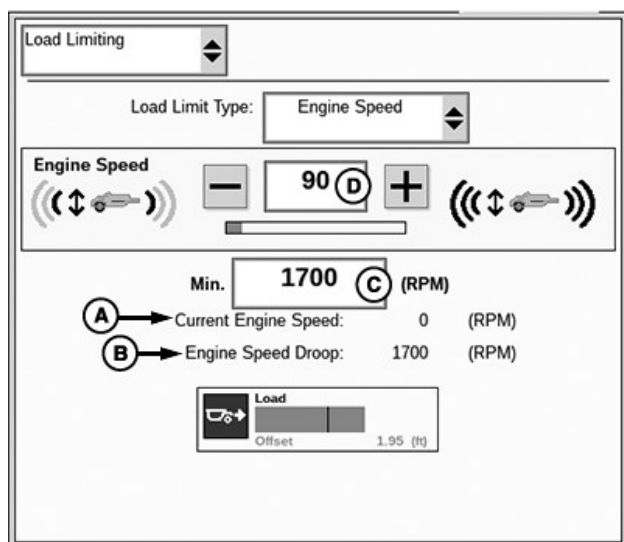
F—Sensibilité du patinage des roues

Le patinage des roues (A) surveille la différence entre la vitesse des roues (B) et la vitesse du système de positionnement par satellites (GPS) (C).

À mesure que le patinage des roues s'approche du seuil maximum de patinage des roues (D), le contrôleur d'application commande au circuit hydraulique de relever la lame du racleur afin de réduire le patinage. Lorsque le patinage des roues diminue, le contrôleur d'application commande au circuit hydraulique d'abaisser la lame du racleur à la hauteur précédente.

Le statisme du patinage des roues (E) correspond au degré de patinage au-delà du seuil de patinage maximum saisi. Le décalage de charge appliqué est calculé en multipliant le statisme du patinage des roues par la sensibilité (F).

Régime moteur



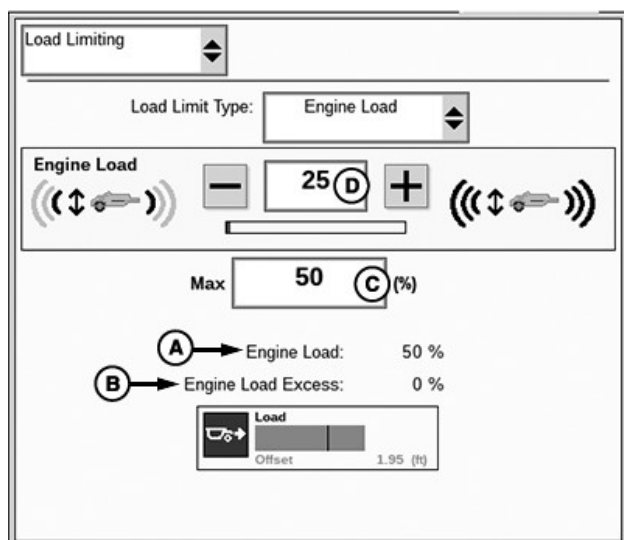
PC27201—UN—24MAY19

- A—Régime moteur actuel
 B—Statisme du régime moteur
 C—Seuil de régime moteur minimum
 D—Sensibilité du régime moteur

Le régime moteur actuel (A) surveille le régime moteur (tr/min) sur le bus CAN. Lorsque le régime moteur approche de la valeur minimum, le contrôleur d'application commande au circuit hydraulique de relever la lame du racleur afin de réduire la charge du système. Lorsque le régime moteur augmente, le contrôleur d'application commande au circuit hydraulique d'abaisser la lame du racleur à la hauteur précédente.

Le statisme du régime moteur (B) correspond au régime moteur situé sous le seuil minimum de régime moteur (C). Les réglages de hauteur de limitation de charge sont calculés en multipliant le statisme de la vitesse des roues par la sensibilité (D).

Charge du moteur



PC27202—UN—24MAY19

- A—Charge du moteur
 B—Charge du moteur excessive

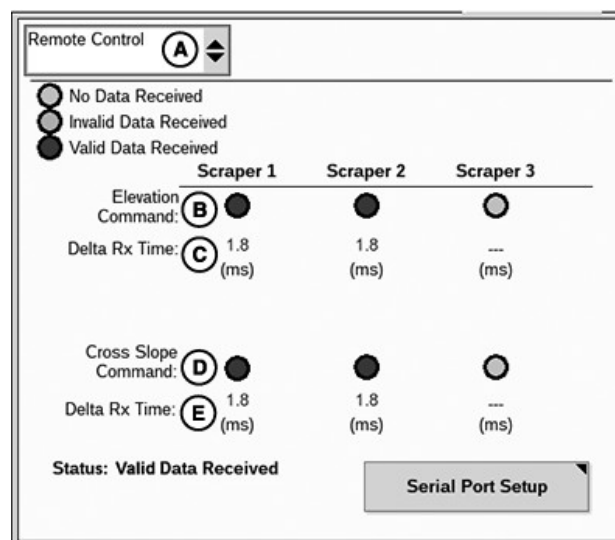
- C—Seuil de charge maximum du moteur
 D—Sensibilité de charge du moteur

La charge du moteur (A) surveille la charge du moteur (couple) sur le bus CAN. Lorsque la charge du moteur approche de la valeur maximum, le contrôleur d'application commande au circuit hydraulique de relever la lame du racleur afin de réduire la charge du système. Lorsque la charge du moteur est basse, le contrôleur d'application commande au circuit hydraulique d'abaisser la lame du racleur à la hauteur précédente.

L'excès de charge du moteur (B) correspond à la charge actuelle du moteur au-dessus du seuil maximum de charge du moteur (C). Les réglages de hauteur de limitation de charge sont calculés en multipliant la charge du moteur en excès par la sensibilité (D).

RW00482,00008DA-28-18JUN19

Diagnostics—Commande à distance



PC27198—UN—23MAY19

- A—Menu déroulant
 B—Commande d'élévation du racleur
 C—Durée Delta Rx du racleur
 D—Commande d'élévation de pente transversale
 E—Durée Delta Rx en pente transversale

Sélectionner la touche programmable iGrade™ > Onglet Diagnostics > Commande à distance, dans le menu déroulant (A).

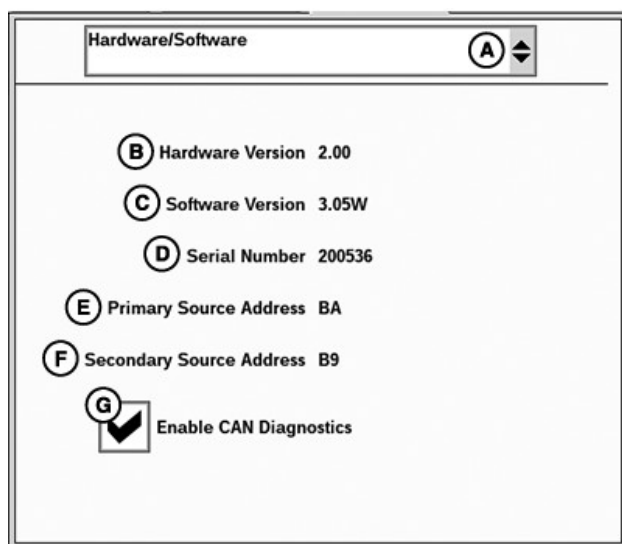
La commande à distance affiche les informations suivantes pour jusqu'à trois équipements:

- Commande d'élévation du racleur (B)
- Durée Delta Rx du racleur (C)
- Commande d'élévation de pente transversale (D)
- Durée Delta Rx en pente transversale (E)

RW00482,00008DB-28-18JUN19

iGrade est une marque commerciale de Deere & Company

Matériel/logiciel



PC26366—UN—27MAR19

- A—Menu déroulant
 B—Numéro de version du matériel
 C—Numéro de version du logiciel
 D—Numéro de série
 E—Adresse source primaire
 F—Adresse source secondaire
 G—Case à cocher Activation des diagnostics CAN

Sélectionner la touche programmable Configuration du contrôleur > onglet Diagnostics > Matériel/logiciel dans le menu déroulant (A).

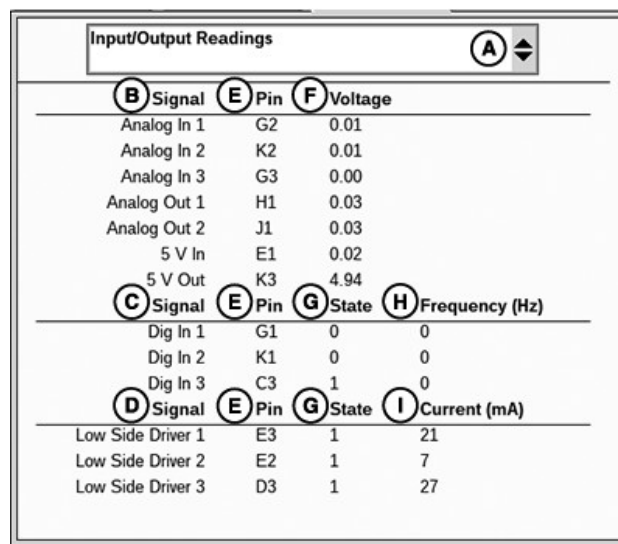
Matériel/logiciel affiche le contrôleur d'application:

- Numéro de version du matériel (B)
- Numéro de version du logiciel (C)
- Numéro de série (D)
- Adresse source primaire (E)
- Adresse source secondaire (F)

Pour activer la diffusion des valeurs de diagnostic et des états pour l'enregistrement CAN, sélectionner la case à cocher Activation des diagnostics CAN (G). Des enregistrements CAN sont utilisés pour le dépannage avancé.

RW00482.0000791-28-04APR19

Relevés d'entrée/sortie



PC26375—UN—11DEC18

- A—Menu déroulant
 B—Signal analogique
 C—Signal numérique
 D—Signal du pilote du circuit "low side"
 E—Numéro de borne
 F—Tension
 G—État
 H—Fréquence
 I—Courant

Sélectionner la touche programmable Configuration du contrôleur > onglet Diagnostics > Relevés d'entrée/sortie dans le menu déroulant (A).

Les relevés d'entrée/sortie affichent le type de signal (B—D) et le numéro de borne (E) utilisé sur le connecteur du contrôleur d'application.

- Les signaux analogiques affichent la tension (F).
- Les signaux numériques affichent l'état (G) et la fréquence (H).
- Les pilotes du circuit "low side" affichent l'état (G) et le courant (I).

Analogique et tension			Type de distributeur auxiliaire sélectionné			
Signal	Axe	Tension	JD propriétaire ancien	JD propriétaire	ISO	Distributeur externe
Entrée analogique 1	G2	L'outil de calibrage de distributeur auxiliaire de concessionnaire iGrade™ peut utiliser cette entrée.	Uniquement applicable pour le dépannage avancé.			
Entrée analogique 2	K2	L'outil de calibrage de distributeur auxiliaire de concessionnaire iGrade™ peut utiliser cette entrée.				
Entrée	G3	Non applicable pour	Sans objet			

Pannes et remèdes

analogique 3		iGrade™ ou la longueur de trajet.				
Sortie analogique 1	H1	Valeur de tension de commande de distributeur auxiliaire. 0–5 V, 2,5 V = neutre	Lorsqu'il est configuré pour le distributeur auxiliaire 1, il s'agit de la tension commandée vers le contrôleur hydraulique, ou la tension de commande actuelle du distributeur auxiliaire correspondant, s'il n'est pas en mode automatique.	Sans objet	Sans objet	En cas de configuration pour le distributeur auxiliaire 1, il s'agit du relevé de tension du levier de distributeur auxiliaire externe. Une tension d'environ 2,8 V est neutre. Si la tension est proche de 0 V et/ou ne change pas avec le mouvement du levier de commande du distributeur auxiliaire électronique monté à distance, s'assurer que le distributeur externe est branché et que le feu est allumé.
Sortie analogique 2	J1	Valeur de tension de commande de distributeur auxiliaire. 0–5 V, 2,5 V = neutre	Lorsqu'il est configuré pour le distributeur auxiliaire 3, il s'agit de la tension commandée vers le contrôleur hydraulique, ou la tension de commande actuelle du distributeur auxiliaire correspondant, s'il n'est pas en mode automatique.	Sans objet	Sans objet	En cas de configuration pour le distributeur auxiliaire 2, il s'agit du relevé de tension du levier de distributeur auxiliaire externe. Une tension d'environ 2,8 V est neutre. Si la tension est proche de 0 V et (ou) ne change pas avec le mouvement du levier de commande du distributeur auxiliaire électronique monté à distance, s'assurer que le distributeur externe est branché et que le feu est allumé.
Entrée 5 V	E1	Tension 0–5 V du capteur. Avec le faisceau de réaction de l'équipement branché, elle est de 5 V. Avec un distributeur auxiliaire du tracteur, elle est de 0 V et change avec la commande.	La tension provenant du circuit du contrôleur hydraulique doit indiquer 5 V.	Sans objet	Sans objet	Sans objet
Sortie 5 V	K3	Tension d'alimentation pour le système. 0–5 V	L'alimentation en tension fournie au système doit être proche de 5 V.			

iGrade est une marque commerciale de Deere & Company

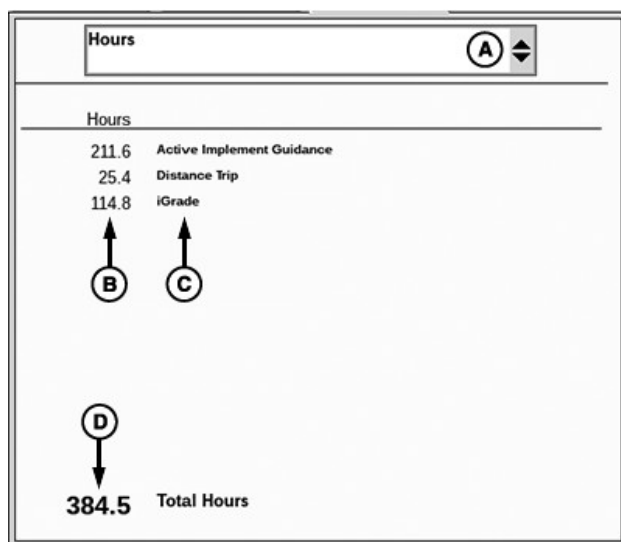
Signal numérique	Axe	État	Fréquence (Hz)
Entrée numérique 1	G1	Levier de commande de distributeur auxiliaire électronique à montage à distance de distributeur externe , 0 = pas de commande, 1 = commande	Non applicable pour iGrade™ ou la longueur de trajet.
Entrée numérique 2	K1	Levier de commande de distributeur auxiliaire électronique à montage à distance de distributeur externe , 0 = pas de commande, 1 = commande	
Entrée numérique 3	C3	Non applicable pour iGrade™ ou la longueur de trajet.	

Pilotes	Axe	État	Courant (mA)
Pilote du circuit "low side" 1	E3	Non applicable pour iGrade™ ou la longueur de trajet.	< 3000 mA
Pilote du circuit "low side" 2	E2	Pilote pour relais utilisé avec la longueur de trajet. Les pilotes du circuit "low side" utilisent une faible intensité (30 mA ou moins) pour activer (se fermer/masse) le côté haute intensité du relais. La broche E2 ne s'active que pour le temps ou la distance d'activation du trajet, puis se désactive. Après la désactivation de la broche E2, la broche D3 s'active immédiatement (se ferme/	< 3000 mA

		masse) pendant 1,5 fois la durée d'activation, puis elle se désactive. 0 = ralenti, 1 = extension/marche du trajet	
Pilote du circuit "low side" 3	D3	Pilote pour relais utilisé avec la longueur de trajet. Les pilotes du circuit "low side" utilisent une faible intensité (30 mA ou moins) pour activer (se fermer/masse) le côté haute intensité du relais. La broche E2 ne s'active que pour le temps ou la distance d'activation du trajet, puis se désactive. Après la désactivation de la broche E2, la broche D3 s'active immédiatement (se ferme/masse) pendant 1,5 fois la durée d'activation, puis elle se désactive. 0 = ralenti, 1 = rétraction du trajet	< 3000 mA

RW00482,00009D9-28-29APR20

Heures de service



PC26561—UN—27NOV18

- A**—Menu déroulant
B—Heures de service
C—Application
D—Heures totales

Sélectionner la touche programmable Contrôleur d'application > onglet Diagnostics > Heures de service, dans le menu déroulant (A).

Les heures de service (B) affichées représentent la durée d'utilisation de chaque application (C) avec un état actif.

Les heures totales (D) affichées représentent la durée totale de fonctionnement du contrôleur d'application avec un état actif.

RW00482,00007CD-28-03JUN19

Diagnostics de distributeur auxiliaire

SCV Diagnostics						A	▲▼			
B	Config.	C	Imp #/ Flow	D	Feedback	E	User Cmd	F	App. Cmd.	
SCV1	JD Proprietary	1		Blocked		Blocked		Retract		
	iGrade Elev.	0		0		0		0		
SCV2	JD Proprietary	0		Blocked		Blocked		Retract		
	iGrade Xslope	0		0		0		0		
SCV3	JD Proprietary	0		Blocked		Blocked		Retract		
	iGrade Elev.	0		0		0		0		
SCV4	JD Proprietary	0		Blocked		Blocked		Retract		
	iGrade Elev.	0		0		0		0		

PC27188—UN—20MAY19

- A**—Menu déroulant
B—Configuration
C—Débit du numéro d'équipement
D—Réaction du capteur
E—Commande de l'utilisateur
F—Commande du contrôleur d'application

Sélectionner la touche programmable Configuration du contrôleur > onglet Diagnostics > Diagnostics du distributeur auxiliaire dans le menu déroulant (A).

Les diagnostics de distributeur auxiliaire affichent:

- Configuration (B)
- Débit du numéro d'équipement (C)
- Réaction du capteur (D)
- Commande de l'utilisateur (E)
- Commande du contrôleur d'application (F)

Valeurs de diagnostics de distributeur auxiliaire		
État du débit	Numéro	Définition
Verrouillé	0	Le distributeur ne permet aucun débit.
Extension	1	Le distributeur permet un débit positif.
Rétraction	2	Le distributeur permet un débit négatif.

Valeurs de diagnostics de distributeur auxiliaire		
Position flottante	3	Le distributeur est ouvert.
Erreur	14	Une erreur est survenue.

RW00482,00008CD-28-06OCT21

Entretien

Liste de vérifications en début de saison

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

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

Liste de vérifications en début de saison

- ☐ Obtenir le livret d'entretien le plus récent.
(Pour plus de détails, consulter la librairie des informations techniques John Deere.)

NOTE: S'assurer que l'équipement dispose d'une alimentation sans interruption lors de la mise à jour du logiciel. Les durées de mise à jour du logiciel varient en fonction de l'équipement, de la vitesse du réseau ou du bus CAN et de la taille du fichier du programme. Par exemple, la mise à jour du contrôleur d'application UCC2 prend une moyenne de 30 minutes.

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

☐ Mât

- ☐ Régler les débits de distributeur auxiliaire.
- ☐ Régler la soupape de contrecharge (le cas échéant).
- ☐ Calibrer les seuils de distributeur auxiliaire.
- ☐ Calibrer les modules de compensation de terrain (TCM) de la machine et de l'équipement.
- ☐ Vérifier l'absence de fuites au niveau du vérin hydraulique de l'équipement.
- ☐ Régler les fonctions de la machine qui conviennent:
 - ☐ IVT™ (boîte de vitesses à variation continue)
 - ☐ PowerShift™ automatique
 - ☐ Efficiency Manager™ PowerShift™
 - ☐ Ralentisseur au pied

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

RW00482,00005AF-28-07DEC20

Liste de vérifications quotidiennes

- ☐ Calibrage du repère.
- ☐ Contrôler l'absence d'usure et de dommages sur le faisceau et autour des points de pincement, angles, bords et supports du faisceau. Remettre en état selon le besoin.
- ☐ Vérifier que les câbles exposés du faisceau au niveau des connecteurs ne sont pas usés. Remettre en état selon le besoin.
- ☐ Contrôler la boulonnerie de fixation. Resserrer selon le besoin.
 - ☐ Affichage
 - ☐ Récepteurs
 - ☐ Mât
- ☐ Vérifier l'absence de fuites au niveau du vérin hydraulique de l'équipement.

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

RW00482,00002AD-28-11NOV14

Liste de vérifications d'après saison

- ☐ Contrôler l'absence d'usure et de dommages sur le faisceau et autour des points de pincement, angles, bords et supports du faisceau. Remettre en état selon le besoin.
- ☐ Vérifier que les câbles exposés du faisceau au niveau des connecteurs ne sont pas usés. Remettre en état selon le besoin.

IVT est une marque commerciale de Deere & Company
PowerShift est une marque commerciale de Deere & Company
Efficiency Manager est une marque commerciale de Deere & Company

- ☐ Contrôler les mécanismes de jonction et de verrouillage des connecteurs. Remettre en état selon le besoin.
- ☐ Contrôler que les broches des connecteurs ne présentent pas de traces d'usure, de corrosion ou de présence de débris. Nettoyer et (ou) remettre en état selon le besoin.
 - ☐ Connecteur ISO
 - ☐ Récepteurs
 - ☐ Affichage
- ☐ Contrôler la boulonnerie de fixation. Resserrer selon le besoin.
 - ☐ Affichage
 - ☐ Récepteurs
 - ☐ Mât
- ☐ Vérifier l'absence de fuites au niveau du vérin hydraulique de l'équipement.

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

RW00482,00002B0-28-11NOV14

Index

A

Activation du serveur de fichiers.....	60D-12
Affichage électronique, utilisation correcte	05-3
Aperçu	
Assistant de configuration	60B-1
Assistant de configuration	
Aperçu	60B-1
Automatisation de l'équipement	
Désengagement, désenclenchement et désactivation	70-1

C

Calibrage manuel du distributeur auxiliaire.....	60C-3
Calibrer	
Module de compensation de terrain (TCM) ...	60A-9
Cartes de courbes de niveau	30A-3
Cartes de surface.....	30A-3
Cartes topographiques.....	30A-3
Charge du moteur	60C-10
Code d'activation	30C-3
CommandCenter.....	40-1
CommandCenter™	
Commandes de distributeur auxiliaire	
Configuration.....	60A-1
Mode Automatique	60A-1
Commande à distance	
Configuration	60C-7
Fonctionnement.....	70-3
Conditions requises	30C-1
Configuration	
Calibrage du distributeur auxiliaire	60C-3
Commande à distance	60C-7
Configuration de cycle	60D-2
Configuration des parcelles	60D-4
Configuration du distributeur auxiliaire.....	60C-2
Contrôle de déclivité	60C-8
Calculateur de déclivité.....	60C-8
Saisie manuelle.....	60C-8
Contrôle de planéité.....	60C-4
Calculateur de plan	60C-4
Modifier le point d'origine.....	60C-4
Saisie manuelle.....	60C-6
Cycles à intervalles	
Calibrage du décalage d'équipement.....	60D-13
Commande de cycle	60D-8
Décalages d'équipement	60D-1
Documentation de cycle	60D-12
Éditer l'origine.....	60D-7
Décalage d'élévation	60C-9
Décalages GPS.....	60C-1
Grille—90 degrés.....	60D-4
Grille—angles intégrés.....	60D-6
Grille—Rangs alternés.....	60D-6
Grille—triangles équilatéraux.....	60D-5
Lignes parallèles.....	60D-3

Longueur de trajet

Calibrage de la temporisation de l'équipement ..	60D-14
Calibrage de la temporisation mécanique.....	60D-14
Essai de trajet	60D-14
Page d'exécution	60B-2
Piquet de clôture	60D-3
Ports série.....	60B-1
Surface	60C-4
Configuration de cycle	
Configuration	60D-2
Configuration de la station de base	60A-6
Configuration des parcelles	
Configuration	60D-4
Principe de fonctionnement	30B-2
Configuration du distributeur auxiliaire	60C-2
Connexion d'équipement	60A-1
Console	40-1
Contrôle de déclivité	
Calculateur de déclivité	
Configuration.....	60C-8
Configuration	60C-8
Fonctionnement.....	70-4
Saisie manuelle	
Configuration.....	60C-8
Contrôle de planéité	
Calculateur de plan	
Configuration.....	60C-4
Configuration	60C-4
Fonctionnement.....	70-3
Modifier le point d'origine	
Configuration.....	60C-4
Saisie manuelle	
Configuration.....	60C-6
Contrôleur	
Mise à niveau	30C-3
Coupe maximum	
Réglage.....	60C-11
Cycles à intervalles	
Configuration	
Calibrage du décalage d'équipement.....	60D-13
Commande de cycle	60D-8
Décalages d'équipement	60D-1
Documentation de cycle	60D-12
Éditer l'origine	
Configuration.....	60D-7

D

Décalage d'élévation	
Configuration	60C-9
Décalages GPS	60C-1
Désengagement, désenclenchement et désactivation	
Automatisation de l'équipement	70-1
Diagnostics	
État d'iGrade™	80-10
État de la longueur de trajet	80-9

iGrade™		Liste de vérifications	
Commande à distance.....	80-12	Début de saison	100-1
Coupe maximum	80-10	Logiciel	30C-1
Limitation de charge		Longueur de trajet	
Charge du moteur.....	80-11	Configuration	
Patinage des roues	80-11	Calibrage de la temporisation de l'équipement ..	60D-14
Régime moteur	80-11	Calibrage de la temporisation mécanique .	60D-14
Points de consigne.....	80-10	Essai de trajet	60D-14
		Fonctionnement.....	70-2
		Principe de fonctionnement	30B-1
E			
Enclenchement		M	
Circuit hydraulique.....	70-1	Matériel	30C-1
Mode automatique.....	70-1	Mise à niveau du contrôleur	30C-3
		Modification	
F		Charge du moteur	60C-10
Fonctionnement		Limitation de charge	60C-10
Commande à distance.....	70-3	Patinage des roues.....	60C-10
Contrôle de déclivité	70-4	Régime moteur	60C-10
Contrôle de planéité.....	70-3	Sensibilité de charge du moteur	60C-11
Longueur de trajet.....	70-2	Sensibilité de commande	60C-9
		Sensibilité de commande de roulis.....	60C-9
G		Sensibilité de la commande d'élévation	60C-9
Grille		Sensibilité de limitation de charge.....	60C-11
Principe de fonctionnement	30B-1	Sensibilité du patinage des roues	60C-11
Grille—90 degrés		Sensibilité du régime moteur.....	60C-11
Configuration	60D-4	Module de compensation de terrain (TCM)	
Grille—angles intégrés		Optimisation	60A-8
Configuration	60D-6	Positionner la machine et la calibrer	60A-9
Grille—Rangs alternés		Module de compensation de terrain (TCM)	
Configuration	60D-6	Calibrage	60A-9
Grille—triangles équilatéraux		Multicheminement	60A-5
Configuration	60D-5		
		N	
H		Navigation	30C-1, 30C-2
Hydraulique		Nettoyage du terminal virtuel ISOBUS.....	80-9
Commandes de distributeur auxiliaire			
Configuration.....	60A-1	O	
Mode Automatique	60A-1	Onglet État	70-2
		Optimisation	
I		Module de compensation de terrain (TCM) ...	60A-8
iGrade™			
Utilisation du guidage d'équipement actif avec		P	
iGrade™	60B-1	Page d'exécution	60B-2
Informations satellite		Pannes et remèdes	
PDOP	30B-2	Code avant désactivation.....	80-1
VDOP	30A-3	Code d'état	80-1
Introduction	2	Contrôleur d'application	
		Diagnostics de distributeur auxiliaire.....	80-15
L		Heures de service.....	80-15
Lignes parallèles		Matériel/logiciel	80-13
Configuration	60D-3	Relevés d'entrée/sortie	80-13
Principe de fonctionnement	30B-1	État d'iGrade™	80-10
Limitation de charge.....	60C-10	État de la longueur de trajet	80-9

iGrade™		S	
Commande à distance.....	80-12	Scurit attention aux fuites de liquides sous pression	
Coupe maximum	80-10	Attention aux fuites de liquides sous pression	05-5
Limitation de charge		Sécurité, utilisation du marchepied et des mains	
Charge du moteur.....	80-11	courantes	
Patinage des roues	80-11	Utilisation correcte du marchepied et des mains	
Régime moteur	80-11	courantes.....	05-2
Points de consigne.....	80-10	Sensibilité de charge du moteur	60C-11
Machine.....	80-6	Sensibilité de commande	60C-9
Système de longueur de trajet.....	80-3	Sensibilité de commande de roulis	60C-9
Système iGrade	80-3	Sensibilité de la commande d'élévation.....	60C-9
Pannes et remèdes de la machine	80-6	Sensibilité de limitation de charge.....	60C-11
Patinage des roues.....	60C-10	Sensibilité du patinage des roues	60C-11
Piquet de clôture		Sensibilité du régime moteur.....	60C-11
Configuration	60D-3	Serveur de fichiers	60D-12
Principe de fonctionnement	30B-1	Soupape de contrecharge	
Point d'origine	30A-2	Réglage.....	60A-4
Port série de commande à distance		Station de base	60A-5
Boulonnerie	50-1	Réglage.....	60A-5
Ports série	60B-1	Surface	
Principe de fonctionnement		Configuration	60C-4
Commande à distance.....	30A-2	Système de longueur de trajet	
Configuration des parcelles	30B-2	Pannes et remèdes	80-3
Contrôle de déclivité	30A-1	Système de positionnement par satellites (GPS)	
Contrôle de planéité.....	30A-1	Réglage du récepteur de l'équipement	60A-7
Grille	30B-1	Réglage du récepteur de la machine	60A-7
iGrade.....	30A-1	Système iGrade™	
Lignes parallèles.....	30B-1	Pannes et remèdes	80-3
Longueur de trajet.....	30B-1		
Piquet de clôture	30B-1		
R		T	
Récepteur GPS	40-1	Triage des données	80-8
Récepteur GPS (système de positionnement par satellites)	60A-7		
Récepteurs		Z	
StarFire™.....	40-1	Zone d'ombre	60A-5
Récepteurs StarFire™	40-1		
Régime moteur.....	60C-10		
Réglage			
Coupe maximum	60C-11		
Récepteur GPS de la machine	60A-7		
Soupape de contrecharge.....	60A-4		
Station de base	60A-5		
Réglage			
Récepteur GPS de l'équipement	60A-7		
Réglage du distributeur auxiliaire			
CommandCenter™ de génération 4	60A-2		
CommandCenter™ GreenStar™ 3.....	60A-3		
Console TouchSet™	60A-4		
Remplacement de la mémoire morte programmable effaçable (EPROM).....	30C-3		

