

iGrade™ e Deslocamento de Distância (N.S. PCXL01C ou D)



JOHN DEERE

MANUAL DO OPERADOR

**iGrade™ e Deslocamento de Distância
(N.S. PCXL01C ou D)**

OMPFP22586 EDIÇÃO J5 (PORTUGUESE)

John Deere Ag Management Solutions

Introdução

Prefácio

OBRIGADO por adquirir um produto John Deere.

LEIA ESTE MANUAL atentamente para aprender como operar e fazer a manutenção do seu produto corretamente. Não respeitar este procedimento poderá resultar em ferimentos ou danos ao equipamento. Este manual e as sinalizações de segurança no seu produto também podem estar disponíveis em outros idiomas. Consulte www.techpubs.deere.com (Ag&Turf/JDPS), www.johndeeretechno.com (C&F) ou seu concessionário John Deere para encomendar.

ESTE MANUAL DEVE SER CONSIDERADO uma parte permanente do seu produto e deve permanecer com o produto quando vendê-lo.

AS MEDIDAS neste manual são apresentadas tanto no sistema métrico como no sistema de medidas usado nos Estados Unidos. Use somente peças de reposição e elementos de fixação corretos. Os acessórios de fixação métricos e de polegadas podem demandar chaves específicas adequadas para um dos dois sistemas.

OS LADOS DIREITO E ESQUERDO são determinados com base na direção do movimento de avanço do produto ou do implemento.

ESCREVA OS NÚMEROS DE IDENTIFICAÇÃO DE PRODUTO (PIN) na seção de Especificações ou Números da Máquina. Anote com precisão todos os números para ajudar no rastreamento do produto em caso de ele ser roubado. As informações do PIN são úteis ao encomendar peças. Guarde os números de identificação em um lugar seguro fora do produto.

A GARANTIA é oferecida como parte do programa de assistência aos clientes da John Deere que operam e mantêm o equipamento como descrito neste manual. A garantia é explicada no certificado ou na declaração de garantia que você deve ter recebido no momento da compra.

Esta garantia assegura que a John Deere substituirá seus produtos que apresentem defeitos dentro do período de garantia. Em algumas circunstâncias, a John Deere também oferece melhorias em campo, frequentemente sem custos para o cliente, mesmo que o produto já esteja fora da garantia. Caso o equipamento seja mal utilizado ou modificado para alterar seu desempenho para além das especificações originais de fábrica, a garantia será anulada e as melhorias em campo poderão ser negadas.

Se você não for o proprietário original deste produto, é do seu interesse entrar em contato com seu concessionário John Deere local para informá-lo do número de série da sua unidade. Isto ajudará a John Deere a notificá-lo sobre quaisquer problemas ou sobre melhorias de produtos.

DX,IFC5E-54-08SEP25

A John Deere Está à Sua Disposição



TS201—UN—15APR13

A satisfação do cliente é vital para a John Deere.

Nossos concessionários esforçam-se para fornecer-lhe peças e serviços com eficiência e rapidez:

- Peças de serviços e manutenção para dar suporte ao seu equipamento.
- Técnicos de serviço treinados e as ferramentas de diagnóstico e reparo necessárias para fazer a manutenção do equipamento.
- **Peças de reposição, serviços de reparo e informações da John Deere para manutenção ou reparo estão disponíveis. Para obter mais informações, visite deere.com or deere.ca.**

DX,IFC,JDS-54-30SEP25

Biblioteca de Informações Técnicas John Deere

Devido a alterações no produto realizadas após a impressão deste documento, é possível que as descrições das funcionalidades do produto não estejam completas. Leia o Manual do Operador mais recente antes de usar. Para obter uma cópia, consulte o concessionário ou visite techpubs.deere.com.

CZ76372,000071F-54-04AUG25

Conteúdo

	Página		Página
Segurança		Substituição da EPROM (Memória Programável Apagável Somente de Leitura)	30C-3
Reconhecimento das Informações de Segurança	05-1	Compatibilidade da Máquina	30C-3
Compreenda as Palavras de Sinalização	05-1	Visão Geral dos Componentes	
Implementação das Instruções de Segurança	05-1	Receptor StarFire™	40-1
Prática de Manutenção Segura	05-2	Antena do GNSS (Sistema por Satélite de Navegação Global) do StarFire™ (Recomendado)	40-1
Usar degraus e apoios de mão corretamente	05-2	Antena Choke Ring (Opcional)	40-1
Manusear suportes e componentes eletrônicos com segurança	05-2	Monitor	40-1
Uso Correto de Monitor Eletrônico	05-3	Controlador de Aplicação UCC2	40-2
Operação Segura dos Sistemas de Orientação	05-3	Válvula de Compensação	40-2
Use o Cinto de Segurança Corretamente	05-4	Válvula Externa	40-2
Operação Segura dos Sistemas de Automação do Implemento	05-4	Conjunto	
Evite Fluidos Sob Alta Pressão	05-5	Definição da Mensagem	50-1
Informações Regulatórias e de Conformidade		Hardware da Porta Serial do Controle Remoto	50-1
Identificação do Código de Data	20-1	Acionador do Lado Baixo do Deslocamento de Distância	50-1
União Econômica Eurasiática – EAC	20-1	Estação do Operador do Implemento	50-2
Declaração de Conformidade da UE	20-2	Configuração — Equipamento	
Declaração de Conformidade do Reino Unido	20-3	Conexão do Implemento	60A-1
Visão Geral do Sistema — iGrade™		Ajuste da VCR (Válvula de Controle Remoto) ..	60A-1
Teoria de Operação — iGrade™	30A-1	Ajuste da Válvula Compensadora	60A-4
Controle Grau	30A-1	Configuração da Estação Base	60A-5
Controle do Plano	30A-1	Configuração do Receptor de GPS (Sistema de Posicionamento Global)	60A-7
Controle Remoto	30A-2	Otimização do Módulo de Compensação de Terreno (TCM)	60A-8
Ponto de Origem	30A-2	Calibração do Módulo de Compensação do Terreno (TCM)	60A-9
Informações do Satélite — VDOP	30A-3	Configuração — Controlador de Aplicação UCC2	
Mapas de Superfície	30A-3	Visão Geral do Assistente de Configuração	60B-1
Visão Geral do Sistema — Deslocamento de Distância		Portas Seriais	60B-1
Teoria de Operação — Deslocamento de Distância	30B-1	Configuração da Página de Execução	60B-2
Linhas Paralelas	30B-1	Configuração — iGrade™	
Poste de Cerca	30B-1	Deslocamentos do GPS	60C-1
Grade	30B-1	Configuração da VCR	60C-2
Padrão de Malha	30B-2	Calibração Manual da VCR	60C-3
Informações do Satélite — PDOP	30B-2	Superfície	60C-4
Visão Geral do Sistema		Deslocamento de Elevação	60C-9
Requisitos	30C-1	Edição de Sensibilidade do Controle	60C-9
Navegação até as Páginas do Controlador de Aplicação	30C-1	Limitação de Carga	60C-10
Acessar as Páginas do StarFire	30C-2		
Inserção do Código de Ativação	30C-3		

Continua na próxima página

Instruções originais. Todas as informações, ilustrações e especificações neste manual são baseadas nos dados mais recentes disponíveis no momento da publicação. Reservamo-nos o direito de efetuar alterações a qualquer momento sem aviso prévio.

Página

Edição de Sensibilidade de Limitação de Carga	60C-11
Corte Máximo	60C-11

Configuração — Deslocamento de Distância

Deslocamentos de Equipamento	60D-1
Padrão de Deslocamento	60D-2
Comando de Deslocamento	60D-8
Documentação de Deslocamento	60D-11
Habilitar Servidor de Arquivos	60D-12
Calibração de Deslocamento de Equipamento	60D-13
Teste da Ação de Deslocamento	60D-13
Calibração de Atraso do Equipamento	60D-14

Operação

Acionamento de Modo Automático	70-1
Desengate, Desativação e Desabilitação da Automação do Implemento	70-1
Controle do Comando da VCR	70-2
Aba Status	70-2
Operação de Deslocamento de Distância	70-2
Operação do iGrade™ — Controle do Plano e Controle Remoto	70-3
Operação do iGrade™ — Controle do Grau	70-4

Solução de Problemas

Restauração do Controlador de Aplicação UCC2	80-1
Códigos de Status e Saída	80-1
Solução de Problemas — Sistema do Deslocamento de Distância	80-3
Solução de Problemas — Sistema iGrade™	80-3
Deteção e Resolução de Problemas— Máquina	80-6
Válvula Externa	80-7
Limpeza de Dados	80-8
Limpeza do ISOBUS VT	80-8
Diagnóstico — Status do Deslocamento de Distância	80-9
Diagnóstico — Status do iGrade™	80-9
Diagnóstico — Pontos de Ajuste	80-10
Diagnóstico — Corte Máximo	80-10
Diagnóstico — Limitação de Carga	80-10
Diagnóstico — Controle Remoto	80-12
Hardware/Software	80-13
Leituras de Entrada/Saída	80-13
Horas	80-15
Diagnósticos da VCR	80-15

Manutenção

Lista de Verificação Pré-safra	100-1
Lista de Verificação Diária	100-1
Lista de Verificação Pós-safra	100-1

Segurança

Reconhecimento das Informações de Segurança



T81389—UN—28JUN13

Este é um símbolo de alerta de segurança. Ao ver este símbolo na sua máquina ou neste manual, fique atento à possibilidade de ferimentos.

Siga as precauções recomendadas e as práticas seguras de operação.

DX,ALERT-54-29SEP98

Implementação das Instruções de Segurança



TS201—UN—15APR13

Leia atentamente todas as mensagens de segurança deste manual e os adesivos de segurança da sua máquina. Mantenha os adesivos de segurança em boas condições. Substitua adesivos de segurança danificados ou ausentes. Certifique-se de que novos componentes e peças de reposição incluam os adesivos de segurança. Adesivos de segurança para reposição podem ser encontrados no seu concessionário John Deere.

Pode haver informações adicionais sobre segurança nas peças e componentes de fornecedores que não estejam reproduzidas neste manual do operador.

Aprenda como operar a máquina e como utilizar os controles adequadamente. Não deixe ninguém operar a máquina sem que tenha sido treinado.

Mantenha sua máquina em condições operacionais apropriadas. Modificações não autorizadas na máquina podem prejudicar o funcionamento e/ou a segurança e afetar a vida útil da máquina.

Caso não compreenda alguma parte deste manual e necessite de assistência, entre em contato com seu concessionário John Deere.

DX,READ-54-01AUG22

Compreenda as Palavras de Sinalização



ATENÇÃO

CUIDADO

TS187—54—04JUN19

Uma palavra de sinalização—PERIGO, ATENÇÃO ou CUIDADO— é usada junto com o símbolo de alerta de segurança. PERIGO identifica os riscos mais graves.

Os adesivos de segurança PERIGO ou ATENÇÃO localizam-se próximos às áreas de risco específicas. Precauções gerais estão listadas nos adesivos de segurança de CUIDADO. A palavra CUIDADO também chama atenção para as mensagens de segurança neste manual.

DX,SIGNAL-54-03MAR93

Prática de Manutenção Segura



TS218—UN—23AUG88

Compreenda o procedimento de manutenção antes de executar qualquer trabalho. Mantenha a área de trabalho limpa e seca.

Nunca lubrifique, ajuste ou faça manutenção na máquina quando esta estiver em movimento. Mantenha mãos, pés e vestimentas longe de peças acionadas por potência elétrica ou hidráulica. Desengate todas as fontes de potência, e opere os controles para aliviar a pressão. Baixe o equipamento até ao solo. Desligue o motor. Remova a chave. Permita que a máquina arrefeça.

Apoie de forma segura quaisquer elementos da máquina que tenham que ser levantados para que a manutenção possa ser feita.

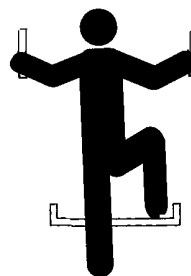
Mantenha todas as peças em bom estado e adequadamente instaladas. Repare danos imediatamente. Substitua as peças gastas ou partidas. Remova quaisquer acumulações de massa lubrificante, óleo ou detritos.

Em equipamentos com motor, desligue o cabo terra da bateria (-) antes de fazer quaisquer ajustes nos sistemas elétricos ou antes de soldar na máquina.

Em implementos rebocados, desligue o conjunto de cabos de ligação do trator antes de fazer manutenção nos componentes do sistema elétrico ou antes de soldar na máquina.

DX,SERV-54-17FEB99

Usar degraus e apoios de mão corretamente



T133468—UN—15APR13

Evitar quedas entrando e saindo de frente para a máquina. Manter sempre um contato de três pontos com os degraus, apoios de mão e corrimãos.

Tenha cuidados adicionais quando lama, neve ou umidade aumentarem o risco de escorregões. Mantenha os degraus limpos e livres de graxa e óleo. Nunca salte ao sair da máquina. Nunca entre ou saia de uma máquina em movimento.

DX,WW,MOUNT-54-12OCT11

Manusear suportes e componentes eletrônicos com segurança



TS249—UN—23AUG88

Quedas durante instalação ou remoção de componentes eletrônicos montados no equipamento podem causar graves ferimentos. Use uma escada ou plataforma para alcançar facilmente cada local de montagem. Use apoios seguros e resistentes para as mãos e os pés. Não instale nem remova componentes molhados ou congelados.

Ao instalar ou fazer manutenção de uma estação base RTK em uma torre ou outra estrutura alta, use um elevador aprovado.

Ao instalar ou fazer manutenção em um mastro de antena de GPS usada num implemento, use técnicas de elevação apropriadas e o devido equipamento de proteção pessoal. O mastro é pesado e pode ser difícil de manusear. Serão necessárias duas pessoas quando

os locais de montagem não forem acessíveis do solo ou de uma plataforma de manutenção.

DX,WW,RECEIVER-54-24AUG10

Uso Correto de Monitor Eletrônico

Monitores eletrônicos são dispositivos secundários destinados a ajudar o operador na execução de operações no campo, aumentar o conforto e proporcionar entretenimento. Os monitores oferecem uma ampla gama de funcionalidade, são usados em muitos aplicativos de sistemas diferentes da máquina e podem ser usados em outros dispositivos secundários como equipamentos eletrônicos portáteis.

Um dispositivo secundário é qualquer dispositivo não necessário para operar sua máquina no respectivo uso primário. O operador é sempre responsável pela operação e controle seguros da máquina.

Para evitar acidentes pessoais ao operar a máquina:

- Posicione o monitor conforme as instruções de instalação. Assegure que o dispositivo esteja fixado e que não obstrua a visão do operador, nem interfira com os comandos operacionais da máquina.
- Não se distraia com o monitor. Fique atento. Preste atenção na máquina e no ambiente ao seu redor.
- Não modifique configurações nem acesse qualquer função que exija o uso prolongado dos controles do monitor com a máquina em movimento. Pare a máquina em local seguro e coloque na posição de estacionamento antes de tentar tais operações.
- Nunca ajuste em volume alto demais que não permita escutar o tráfego externo e veículos de emergência.

Para promover a operação segura, determinadas funções do monitor podem estar desativadas a menos que a movimentação da máquina seja restringida e/ou esteja em posição de estacionamento. Cancelar este recurso de segurança pode violar leis aplicáveis e resultar em danos, ferimentos graves ou fatais.

Use somente as funcionalidades disponíveis do monitor quando as condições permitirem fazê-lo de maneira segura e conforme as instruções fornecidas. Sempre respeite as normas de condução segura, leis e regulamentos de trânsito estaduais ou locais ao usar qualquer dispositivo secundário.

DX,ELEC,DISPLAY-54-13JAN15

Operação Segura dos Sistemas de Orientação

Não use sistemas de orientação em rodovias. Sempre desligue (desative) os sistemas de orientação antes de entrar em uma rodovia. Não tente ligar (ativar) um sistema de orientação ao transportar em uma rodovia.

Os sistemas de orientação visam auxiliar o operador a realizar operações mais eficientes no campo. O operador é sempre responsável pelo percurso da máquina. Os sistemas de orientação não detectam automaticamente obstáculos ou outras máquinas nem previnem colisões.

Sistemas de orientação incluem qualquer aplicativo que automatize a direção da máquina. Isso inclui, entre outros, o AutoTrac™, iTEC™, Automação de Curva do AutoTrac™, Direcionamento de Implemento do AutoTrac™ (passivo), AutoTrac™ Universal, Unidade de Controle do AutoTrac™, RowSense™ AutoTrac™ e Sincronismo da Máquina John Deere.

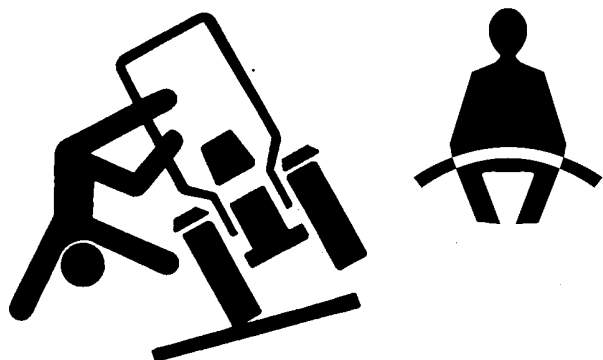
Para evitar acidentes pessoais ao operador e observadores:

- Nunca tente entrar ou sair de uma máquina em movimento.
- Verifique se a máquina, o implemento e o sistema de orientação estão configurados corretamente.
 - Se estiver usando iTEC™, Automação de Curva do AutoTrac™ ou Orientação do Implemento AutoTrac™ (passiva), verifique se os limites precisos foram definidos.
 - Se estiver usando o Sincronismo da Máquina, verifique se o ponto inicial do seguidor está calibrado com espaço suficiente entre as máquinas.
- Permaneça alerta e preste atenção ao ambiente ao seu redor.
- Assuma o controle do volante quando necessário, para evitar perigos, observadores, equipamentos ou outros obstáculos no talhão.
- Interrompa a operação se condições de visibilidade deficientes prejudicarem sua capacidade de operar a máquina ou de identificar pessoas ou obstáculos no caminho da máquina.
- Considere as condições do talhão, a visibilidade e a configuração da máquina ao selecionar a velocidade da máquina.

AL70325,000048F-54-30SEP19

*AutoTrac é uma marca registrada da Deere & Company
iTEC é uma marca registrada da Deere & Company
RowSense é uma marca registrada da Deere & Company*

Use o Cinto de Segurança Corretamente



TS1729—UN—24MAY13

Evite ferimentos ou morte por esmagamento durante uma capotagem.

A máquina é equipada com uma Estrutura de Proteção Contra Capotamento (EPC). USE um cinto de segurança ao operar com uma EPC.

- Segure a trava e passe o cinto de segurança pelo corpo.
- Insira a trava na fivela. Ouça o clique.
- Puxe a trava do cinto de segurança para assegurar que o cinto está preso com firmeza.
- Ajuste o cinto de segurança no quadril.

Substitua o cinto de segurança inteiro, se as peças de fixação, a fivela, o cinto ou o retrator apresentarem sinais de danos.

Realizar no mínimo uma vez por ano uma inspeção do cinto de segurança e das peças de fixação de montagem. Identifique sinais de peças soltas ou avarias no cinto, tal como rasgos, desfiamento, desgaste extremo ou precoce, desbotamento ou escoriação. Substitua somente por peças de reposição que atendam às especificações da sua máquina.

DX,ROPS1-54-22AUG13

Operação Segura dos Sistemas de Automação do Implemento



PC13793—UN—25MAY11

Não use sistemas de automação do implemento em rodovias. Sempre desligue (desative) os sistemas de automação do implemento antes de entrar em uma rodovia. Não tente ligar (ativar) um sistema de automação do implemento ao transportar em uma rodovia.

Os sistemas de automação do implemento visam auxiliar o operador a realizar operações mais eficientes no campo. O operador é sempre responsável pelo percurso da máquina.

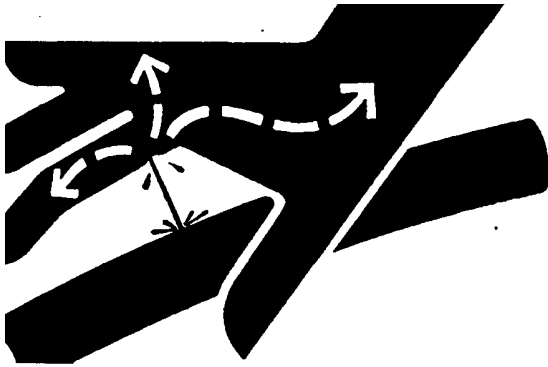
Sistemas de automação do implemento incluem qualquer aplicativo que automatize o movimento do implemento. Isso inclui, mas pode não se limitar, ao iGrade e à Direcionamento Ativo de Implementos.

Para evitar ferimentos do operador e pessoas nas proximidades da máquina:

- Verifique se a máquina, o implemento e os sistemas de automação estão configurados corretamente.
- Permaneça alerta e preste atenção ao ambiente ao seu redor.
- Assuma o controle da máquina quando necessário para evitar riscos, pessoas, equipamento ou outros obstáculos no campo.
- Interrompa a operação se condições de pouca visibilidade prejudicarem sua capacidade de operar a máquina ou de identificar pessoas ou obstáculos no caminho da máquina.

CF86321,0000366-54-05AUG25

Evite Fluidos Sob Alta Pressão



X9811—UN—23AUG88

Inspecione as mangueiras hidráulicas periodicamente – pelo menos uma vez por ano – para ver se há vazamentos, dobras, cortes, trincas, abrasão, bolhas, corrosão, trançado exposto ou qualquer outro sinal de desgaste ou dano.

Substitua imediatamente conjuntos de mangueira desgastados ou danificados, por peças de reposição aprovadas John Deere.

Fluidos que escapam sob alta pressão podem penetrar na pele e causar ferimentos graves.

Evite este risco aliviando a pressão antes de desconectar uma linha hidráulica ou outras linhas. Aperte todas as conexões antes de aplicar pressão.

Procure por vazamentos com um pedaço de cartão. Proteja as mãos e o corpo de fluidos sob alta pressão.

Em caso de acidente, consulte um médico imediatamente. Qualquer fluido injetado na pele deve ser retirado cirurgicamente dentro de algumas horas ou poderá resultar em gangrena. Os médicos com pouca experiência nesse tipo de ferimento devem procurar uma fonte adequada de conhecimentos médicos nessa área. Essas informações encontram-se disponíveis em inglês no Departamento Médico da Deere & Company em Moline, Illinois, EUA, pelos telefones 1-800-822-8262 ou +1 309-748-5636.

DX,FLUID-54-12OCT11

Informações Regulatórias e de Conformidade

Identificação do Código de Data



PC28647—UN—07FEB22
Exemplo de Etiqueta do Produto

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

PC17574—UN—16AUG13
Exemplo do Código de Data

A—Código de Data (data de fabricação)
B—Últimos Dois Números do Ano de Fabricação

C—Número da Semana do Ano Civil de Fabricação

Use o código de data (A) na etiqueta do produto para identificar a data de fabricação. "YY" identifica os últimos dois números do ano de fabricação (B); "WW" identifica o número da semana do ano civil de fabricação (C).

NOTA: O número da semana de fabricação varia de 01—53.

Código de Data		
AA	Últimos Dois Números do Ano de Fabricação	Exemplo: 16 = 2016 17 = 2017 18 = 2018
SS	Número da Semana do Ano Civil de Fabricação	Exemplo: 01, 02, 03—53

RW00482,00007B7-54-08FEB22

União Econômica Eurasiática – EAC

União Econômica Euroasiática — EAC

As informações dos produtos que possuem a marca de conformidade dos Estados Membros da União Econômica Euroasiática

Fabricante: Deere & Company
Moline, Illinois, EUA

Controlador de Aplicação do CAN Universal

Modelo: Controlador de Aplicação John Deere

Fabricado nos EUA

Nome e endereço do representante autorizado na União Econômica Euro-Asiática:

Empresa de Responsabilidade Limitada "John Deere Rus"

Endereço: 142050, Rússia, região de Moscou, distrito de Domodedovo, Domodedovo, microdistrito Beliye Stolbi,

vladenye "Armazém 104", Prédio 2.



PC20044—UN—30SEP14
CT47125,00011A7-54-05AUG25

Declaração de Conformidade da UE

Deere & Company
Moline, Illinois, EUA

O abaixo assinado declara que:

Produto: Controlador CAN Universal 2, Controlador de Aplicação 1100, Controlador de Aplicação 1120

Modelo(s): XL01, XL02

cumpre(m) todas as cláusulas relevantes e requisitos essenciais das seguintes diretrizes:

DIRETIVA	NÚMERO	MÉTODO DE CERTIFICAÇÃO
Diretiva de Compatibilidade Eletromagnética	2014/30/UE	Anexo II da Diretiva

O produto está em conformidade com as seguintes normas e/ou outros documentos normativos:

EN 55032: 2012/AC: 2013

EN 55024: 2010

EN ISO 14982: 2009

Nome e endereço da pessoa na Comunidade Europeia autorizada a compilar o dossiê técnico de construção:

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

Esta declaração de conformidade é emitida sob a exclusiva responsabilidade do fabricante.

Local da Declaração: Urbandale, IA, EUA

Data da Declaração: 12 de abril de 2021

Unidade de Fabricação: Deere & Company, Moline, IL 61265

Nome: Scott Torgerson

Cargo: Hardware Eletrônico do Gerenciador de Entrega



DXCE01—UN—28APR09
CT47125,000115A-54-22OCT21

Declaração de Conformidade do Reino Unido

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

O abaixo assinado declara que:

Produto: Controlador CAN Universal, Controlador de Aplicação 1100, Controlador de Aplicação 1120

Modelo(s): XL01, XL02

cumpre(m) todas as cláusulas relevantes e requisitos essenciais das seguintes diretrizes:

DIRETIVA	NÚMERO	MÉTODO DE CERTIFICAÇÃO
Regulamentos de Compatibilidade Eletromagnética	S.I. 2016/1091	Programação 2, Módulo A

O produto está em conformidade com as seguintes normas e/ou outros documentos normativos:

EN 55032:2012/AC:2013

EN ISO 14982:2009

EN 55024:2010

Nome e endereço da pessoa na Comunidade Europeia autorizada a compilar o dossiê técnico de construção:

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

Esta declaração de conformidade é emitida sob a exclusiva responsabilidade do fabricante.

Local da Declaração: Urbandale, IA, EUA.

Data da Declaração: 12 de abril de 2021

Unidade de Fabricação: Deere & Company, Moline, IL 61265

Nome: Scott Torgerson

Cargo: Hardware Eletrônico do Gerenciador de Entrega

Importador de Produtos Ag & Turf: John Deere Ltd-
Harby Road, Langar, Nottinghamshire, NG13 9HT,
Reino Unido

Importador de Produtos Florestais: John Deere Forestry
Ltd- Carlisle Airport Industrial Estate, Carlisle, Cumbria,
CA6 4NW, Reino Unido

Importador de Equipamentos para Construção: Wirtgen
Limited, Wirtgen Group House, Overfield Park, Godfrey
Drive, Newark, Notts. NG24 2UA, Reino Unido



APY46000—UN—25AUG21
CT47125,000115B-54-22OCT21

Visão Geral do Sistema — iGrade™

Teoria de Operação — iGrade™

iGrade™ é um sistema de controle de elevação ativo que usa válvulas de controle remoto (VCR) para controlar a altura do implemento com base nos dados de elevação do sistema de posicionamento global (GPS).

O iGrade™ utiliza as posições de latitude e a longitude dos Receptores StarFire™ para obter um plano ou ponto de elevação. Para funcionar adequadamente, a configuração é essencial para o desempenho.

O iGrade™ possui três modos de superfície:

- Controle do Grau
- Controle do Plano
- Controle Remoto

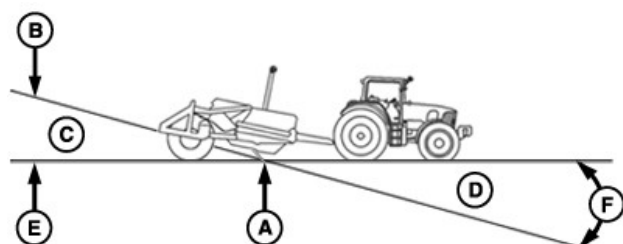
(Para mais informações, consulte o modo de superfície específico.)

Declive Transversal

Se o raspador puder, um declive transversal pode ser usado além do modo de superfície. Usar o declive transversal permite o controle da posição e do ângulo de inclinação da palheta do raspador, resultando em um corte mais limpo e mais preciso. O declive transversal normalmente é necessário ao criar valas, ao criar superfícies abauladas ou ao raspar perpendicularmente à direção de queda em um plano.

RW00482,00007B9-54-12JUN19

Controle Grau



PC22266—UN—15MAR16

- A—Ponto de Origem
B—Plano ou Grau Desejado
C—Área preenchida (terra adicionada)
D—Área Cortada (terra removida)
E—Plano ou Grau Inicial
F—% de inclinação

O Controle do Grau normalmente é usado para criar estradas entre talhões ou valas simples. O Controle do Grau controla automaticamente o raspador em uma inclinação definida ao longo de uma distância de GPS (Sistema de Posicionamento Global). O grau pode ser definido pela Calculadora de Grau ou pelo operador entrando ao inserir uma inclinação, direção e ponto de origem (A).

iGrade é uma marca registrada da Deere & Company
StarFire é uma marca registrada da Deere & Company

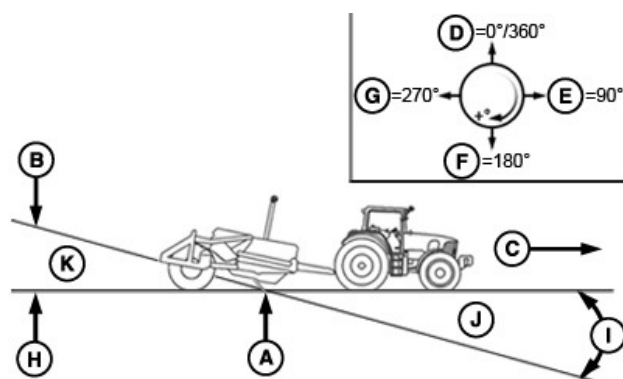
O ponto de origem é um local no solo que está na elevação absoluta para o plano ou grau desejados (B). O ponto de origem é um local de referência que é usado para comparar a elevação absoluta em relação à elevação calculada pelo iGrade™.

(Para mais informações, consulte Ponto de Origem.)

O sistema preenche (C) ou corta (D) automaticamente durante a operação de aplane ou declive com base na distância percorrida.

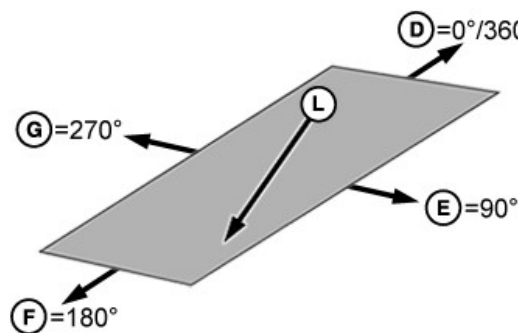
RW00482,00007BD-54-18JUN19

Controle do Plano



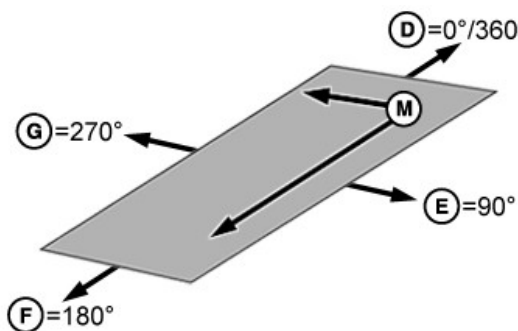
PC21009—UN—23MAR15

Direção da Inclinação



PC21010—UN—23MAR15

Rampa Única



PC21011—UN—27MAR15

Rampa Dupla

- A—Ponto de Origem
B—Plano ou Grau Desejado
C—Direção da Inclinação

D—Norte = 0°/360°
E—Leste = 90°
F—Sul = 180°
G—Oeste = 270°
H—Plano ou Grau Inicial
I—Porcentagem de Inclinação
J—Área Cortada (terra removida)
K—Área preenchida (terra adicionada)
L—Ponto de Origem com Inclinação Única (direção de declive 160°)
M—Ponto de Origem com Inclinação Dupla (direção de declive G e direção de declive F)

O Controle de Plano controla automaticamente o raspador para cortar em um plano definido. Os planos definidos podem ser planos de inclinação única ou dupla. Os planos podem ser definidos pela Calculadora de Plano ou pelo operador ao inserir uma inclinação, uma direção e um ponto de origem (A).

O ponto de origem é um local no solo que está na elevação absoluta para o plano ou grau desejados (B). O ponto de origem é um local de referência que é usado para comparar a elevação absoluta em relação à elevação calculada pelo iGrade™.

(Para mais informações, consulte Ponto de Origem.)

A direção da inclinação (C) é calculada com base na direção do GPS (sistema de posicionamento global) em relação ao norte verdadeiro (D) e na direção de declive. O Norte corresponde a uma direção de 0° ou 360°. O iGrade™ tem a opção de configurar cinco planos independentes selecionáveis durante a operação. Cada um dos 5 planos pode ser configurado para ter um nome personalizado de até 19 caracteres. Uma operação comum no campo que requer diversos planos é aquela em que o material é removido para criar um perfil de plano e transferido para encher outro perfil de plano.

A Calculadora de Plano pode criar o plano que se ajusta mais bem aos dados de elevação gravados. Após a coleta de todos os dados, será criado um plano de melhor ajuste.

RW00482,00007BE-54-15DEC21

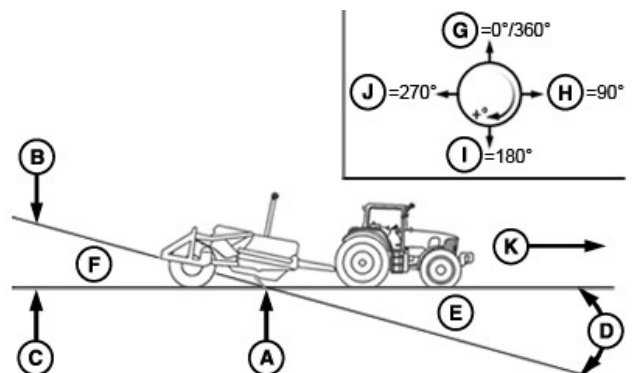
Controle Remoto

O software de terceiros pode se conectar ao Controlador de Aplicação usando uma conexão serial e protocolos de mensagem específicos da operação. Esta funcionalidade é usada com pacotes de software adicionais que fornecem recursos como corte e mapeamento de enchimento. Após estabelecer uma comunicação serial, o software de terceiros pode enviar comandos de ponto de ajuste ao Controlador de Aplicação e controlar automaticamente a elevação em um implemento. O Controlador de Aplicação também pode retransmitir dados de GPS (sistema de posicionamento global) ao software de terceiros usando a porta serial.

(Para obter mais informações, entre em contato com o concessionário John Deere.)

RW00482,00007BF-54-04JUN19

Ponto de Origem



PC21104—UN—21APR15



PC23060—UN—19SEP16

Dreno na Vala Existente



PC23061—UN—19SEP16

Dreno Longe da Estrada Existente

A—Ponto de Origem
B—Plano ou Grau Desejado
C—Plano ou Grau Inicial
D—% de inclinação
E—Área Cortada (terra removida)
F—Área preenchida (terra adicionada)
G—Norte = 0°/360°
H—Leste = 90°
I—Sul = 180°
J—Oeste = 270°
K—Direção de Inclinação (graus)
L—Vala Existente
M—Estrada Existente

Um ponto de origem (A) é um local no talhão em uma elevação que não requer a remoção ou adição de material para estar no plano ou grau desejado (B). Os pontos de origem devem ser identificados com marcadores para permitir que os raspadores retornem para a validação do sistema e para restaurar a origem do plano ou do grau. A validação do sistema e a restauração da origem do plano ou do grau são necessárias devido à defasagem normal do GPS (Sistema de Posicionamento Global).

A localização do ponto de origem varia por projeto de talhão. Exemplos para determinar o ponto de origem:

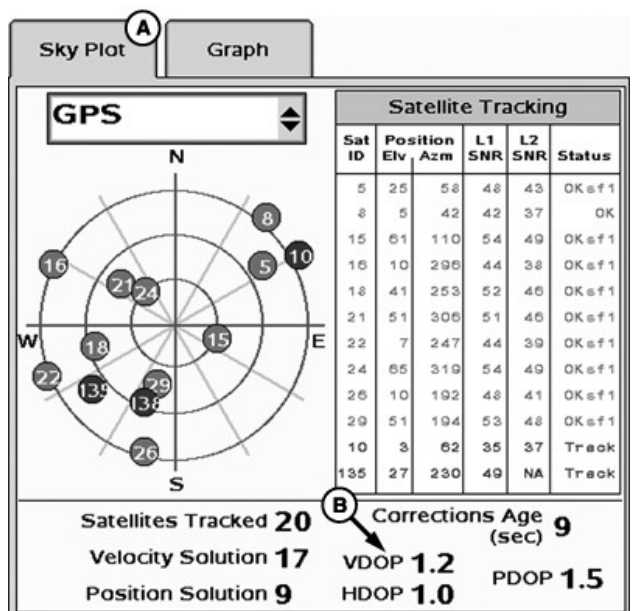
- Resultados da utilização da calculadora de plano
- Onde a inclinação drena na vala existente (L)
- Onde a inclinação drena longe da estrada existente (M)

RW00482,00008A3-54-11JUN19

Informações do Satélite — VDOP

O iGrade™ depende de satélites que fornecem os sinais de GPS (Sistema de Posicionamento Global). A diluição de precisão vertical (VDOP) é um indicador da cobertura de satélite GPS no receptor. Um valor de VDOP mais baixo indica melhor cobertura de satélites para calcular a posição vertical. Antes de sintonizar ou ajustar o iGrade™, verifique se o valor de VDOP está abaixo de 1,6. Os ajustes feitos quando o valor de VDOP estiver acima de 1,6 são imprecisos e devem ser reajustados.

1. Navegue até as páginas do StarFire™.



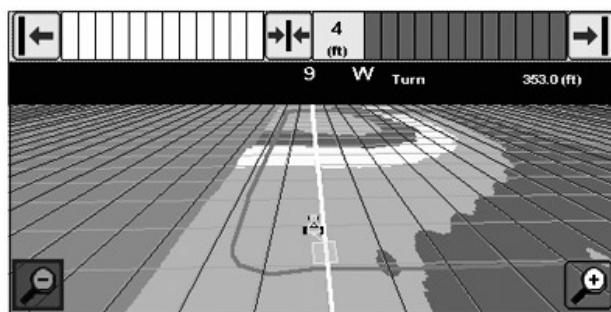
PC27052—UN—26APR19

A—Aba Mapa Celeste
B—VDOP

2. Selecione a aba Mapa Celeste (A).
3. Verifique se o VOP (B) está abaixo de 1.6.

RW00482,00008A6-54-04JUN19

Mapas de Superfície



PC20994—UN—19MAR15

Mapas de Topografia

NOTA: Para facilitar a operação, use o Gerenciador de Layout para configurar as páginas de execução do monitor para operações específicas.

(Para obter mais informações, consulte o Manual do Operador do monitor.)

Os mapas de topografia e elevação proporcionam uma visualização do terreno de uma área específica. Esses mapas podem ser usados como referência para movimentar material das áreas mais altas para áreas mais baixas antes de formar um plano. Assim que um limite é definido e uma pesquisa é criada, um mapa pode ser gerado como referência em papel ou como uma camada de segundo plano mostrada no monitor.

NOTA: Os mapas de elevação utilizam legenda do mapa com cinco cores. Os pontos de elevação mínima e máxima determinam o limiar. A diferença entre as elevações mínima e máxima é calculada e as faixas de elevação são distribuídas uniformemente entre cinco cores.

- Azul = ponto de elevação máxima
- Verde
- Amarelo
- Laranja
- Vermelho = ponto de elevação mínima

Fontes disponíveis para obter informações de elevação:

- Pesquisa Surface Water Pro™ Plus
(Para obter mais informações, consulte o Manual do Operador do Surface Water Pro™.)
- Camada de elevação da documentação
O monitor captura informações de elevação ao documentar a aplicação de um produto, operação de plantio, colheita ou cultivo. O APEX™ pode criar um mapa de elevação como um mapa de segundo plano.

(Para obter mais informações, consulte os arquivos de ajuda do APEX™.)

- GSDNet (disponível somente nos EUA)

O GSDNet requer o limite e a Camada de Elevação da Documentação da área a ser mapeada. O GSDNet oferece os seguintes mapas:

- Mapa de dados de elevação
- Mapa de elevação digital
- Mapa de drenagem
- Mapa de depressão

- Agrimensor

Os agrimensores comerciais são fontes de dados e mapas de elevação. Um agrimensor pode fornecer os dados como arquivos de forma ou arquivos CSV que podem ser importados para o Apex™.

RW00482.00008A4-54-24JUN19

Visão Geral do Sistema — Deslocamento de Distância

Teoria de Operação — Deslocamento de Distância

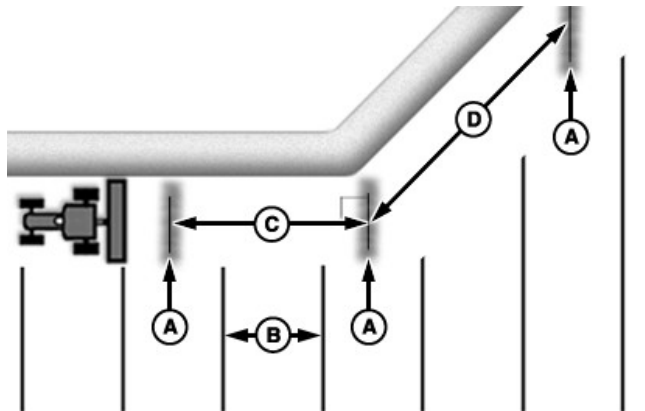
O Deslocamento de Distância funciona com implementos montados na parte dianteira ou traseira. Os comandos são calculados com base na distância do GPS (sistema de posicionamento global) ou na hora e em um padrão de percurso definido pelo operador. Os tempos de ligar e desligar do atuador podem ser ajustados para posicionamento de evento preciso e repetível.

O Deslocamento de Distância tem quatro padrões de percurso:

- Linhas Paralelas
- Poste de Cerca
- Grade
- Padrão de Malha

RW00482,000089D-54-18JUN19

Linhas Paralelas



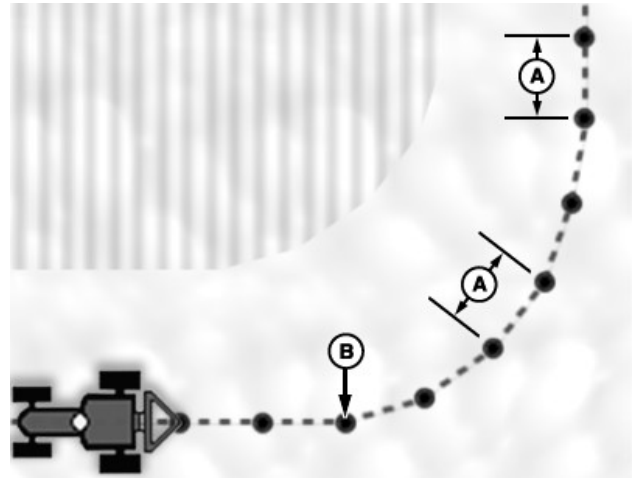
PC27049—UN—26APR19

A—Ponto de Evento
B—Linhas Paralelas
C—5,5 m (18 ft)
D—7,9 m (26 ft)

As Linhas Paralelas podem criar pontos de evento (A) em linhas paralelas (B) e contas para a diferença na distância (C e D) ao se deslocar em ângulos.

RW00482,00008A8-54-18JUN19

Poste de Cerca



PC27047—UN—26APR19

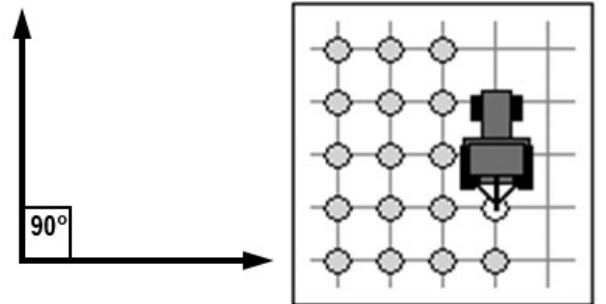
A—Mesma Distância Linear
B—Ponto de Evento

O Poste de Cerca cria a mesma distância linear (A) entre os pontos de evento consecutivos (B).

RW00482,00008A9-54-26APR19

Grade

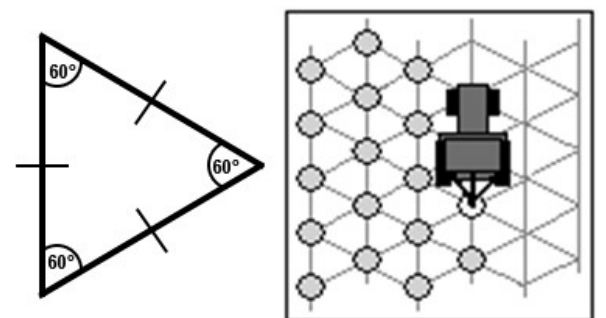
Grade pode criar quatro padrões diferentes de grade.



PC27058—UN—29APR19

90 Graus

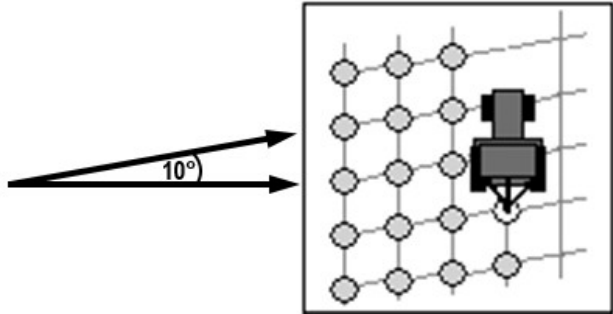
- **90 Graus** cria colunas e linhas uniformes para que cada ponto esteja a 90° de outros pontos.



PC27059—UN—29APR19

Triângulo Equilátero

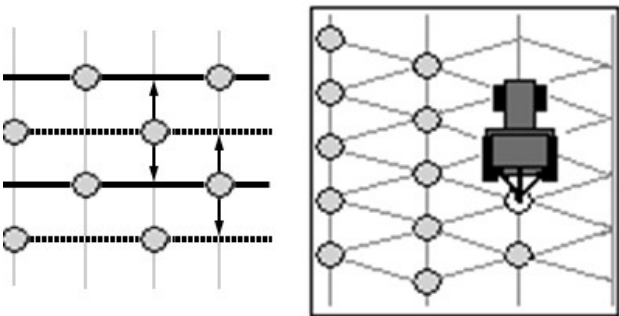
- **Triângulo Equilátero** cria uma distância igual entre os pontos.



PC27061—UN—29APR19

Ângulos Integrados

- **Ângulos Integrados** cria pontos em uma linha que são deslocados dos pontos da linha adjacente nos ângulos definidos pelo operador.



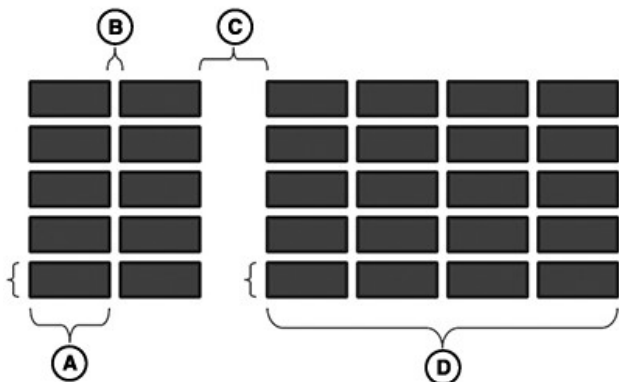
PC27060—UN—29APR19

Linhas Alternadas

- **Linhas Alternadas** cria pontos entre os pontos nas linhas adjacentes.

RW00482,00008AA-54-04JUN19

Padrão de Malha



PC27053—UN—26APR19

- A—Malha
- B—Divisor de Malha
- C—Divisor de Segmento
- D—Segmento

O Padrão de Malha cria padrões precisos com malhas

repetíveis (A), divisores de malha (B), divisores de segmento (C) e segmentos (D). Padrões de malha são usados frequentemente para criar caminhos de larguras diferentes. Por exemplo, os caminhos menores podem ser usados para os caminhos de cobertura ou de passagem e os caminhos maiores podem ser usados para pulverizadores ou veículos utilitários.

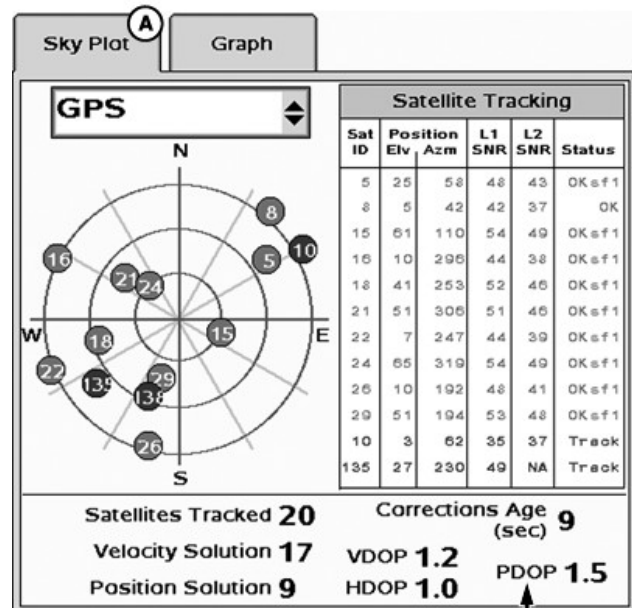
RW00482,00008AB-54-26APR19

Informações do Satélite — PDOP

O Deslocamento de Distância depende da distribuição dos satélites que fornecem sinais de GPS (sistema de posicionamento global). A PDOP (Diluição de precisão) é um indicador de cobertura do satélite do GPS no receptor. Um valor de PDOP mais baixo indica melhor cobertura de satélites para calcular as posições horizontal e vertical.

Antes de sintonizar ou ajustar o Deslocamento de Distância, verifique se o valor de PDOP está abaixo de 2,5. Os valores de sensibilidade ajustados quando o valor da PDOP está acima de 2,5 são imprecisos e devem ser reajustados.

1. Navegue até as páginas do StarFire™.



PC24075—UN—10APR17

- A—Aba Mapa Celeste
- B—PDOP

2. Selecione a aba Mapa Celeste (A).
3. Verifique se a PDOP (B) está abaixo de 2,5.

RW00482,00008A7-54-18JUN19

Visão Geral do Sistema

Requisitos

A compatibilidade e a funcionalidade do sistema variam conforme o local e a configuração do equipamento. Para obter mais informações sobre a disponibilidade dos componentes, a funcionalidade e a compatibilidade do sistema, entre em contato com o concessionário local da John Deere. Mais informações podem ser consultadas no Guia de Compatibilidade no Navegador do Valor de Venda.

Hardware:

- Controlador de Aplicação UCC2
- Vários chicotes elétricos associados à fonte de alimentação, integração da unidade de controle, comunicação do sensor e controle da direção
- Monitor GreenStar™ 3 ou Monitor Geração 4

NOTA: É essencial para o desempenho do sistema utilizar o receptor com o número de série mais baixo no raspador dianteiro e o receptor com o número de série mais alto no raspador traseiro.

- Receptor StarFire™ 3000 ou 6000 instalado na máquina
- Receptor StarFire™ 3000 ou 6000 instalado no implemento
 - Recomenda-se a antena do sistema por satélite de navegação global (GNSS) StarFire™
- Receptor StarFire™ 3000 ou 6000 instalado na estação base

NOTA: O Receptor StarFire™ 6000 não é compatível com antenas externas.

- Recomenda-se a antena do GNSS StarFire™.
- A antena choke ring é opcional.

Software:

- Software mais recente instalado no:
 - Monitor
 - Controlador de Aplicação UCC2
 - Receptor StarFire™(Acesse www.StellarSupport.com e navegue para Atualizações do Software.)
- Ativação da cinemática em tempo real (RTK) nos receptores do implemento e da estação base
- Ativação do AutoTrac™ no monitor (não é necessária para dirigir o sistema manualmente)

NOTA: A ativação do iGrade™ é exibida na página Ativações do Controlador de Aplicação.

- Ativação do iGrade™ no Controlador de Aplicação UCC2
- Ativação do Deslocamento de Distância no Controlador de Aplicação UCC2

RW00482,00007BA-54-24JUN19

Navegação até as Páginas do Controlador de Aplicação

NOTA: DESLIGUE a chave e deixe o monitor desligar completamente antes de conectar ou desconectar os implementos ou sensores ISOBUS.

Após navegar para as páginas do Controlador de Aplicação, os Monitores GreenStar 3 e Geração 4 terão os mesmos layouts.

Para acessar as páginas do Controlador de Aplicação usando um Monitor GreenStar 3:



Botão Menu

PC8663—UN—29APR15

1. Selecione o botão Menu.



Botão Controlador de Aplicação

PC26351—UN—10OCT18

2. Selecione o botão Controlador de Aplicação.

Para navegar para as páginas do Controlador de Aplicação usando um Monitor Geração 4:



Botão Menu

PC17269—UN—15JUL13

1. Selecione o botão Menu.



Aba Aplicativos

PC21496—UN—05OCT15

2. Selecione a aba Aplicativos.

GreenStar é uma marca comercial da Deere & Company
StarFire é uma marca registrada da Deere & Company
AutoTrac é uma marca registrada da Deere & Company



Aplicativo ISOBUS VT

PC16682—UN—18MAR13

3. Selecione o aplicativo ISOBUS VT.



Botão Menu do ISOBUS VT

PC15293—UN—18MAR13

4. Selecione o botão Menu do ISOBUS VT.



Botão Controlador de Aplicação

PC26351—UN—10OCT18

5. Selecione o botão Controlador de Aplicação.

RW00482,000078D-54-05AUG25

Acessar as Páginas do StarFire

Após acessar as páginas do StarFire, os Monitores GreenStar 3 e Geração 4 terão os mesmos layouts.

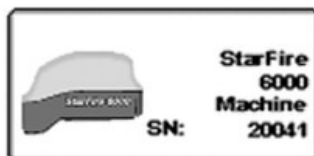
Para acessar as páginas do StarFire usando um Monitor GreenStar 3:



Botão Menu

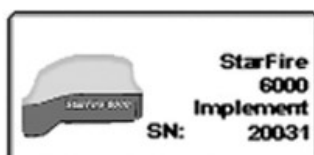
PC8663—UN—29APR15

1. Selecione o botão Menu.



Botão StarFire da Máquina

PC27253—UN—03JUN19



Botão StarFire do Implemento

PC27254—UN—03JUN19

2. Selecione um botão StarFire.

- Botão StarFire da máquina
- Botão StarFire do implemento

Para acessar as páginas do StarFire usando um Monitor Geração 4:



Botão Menu

PC17269—UN—15JUL13

1. Selecione o botão Menu.



Aba Aplicativos

PC21496—UN—05OCT15

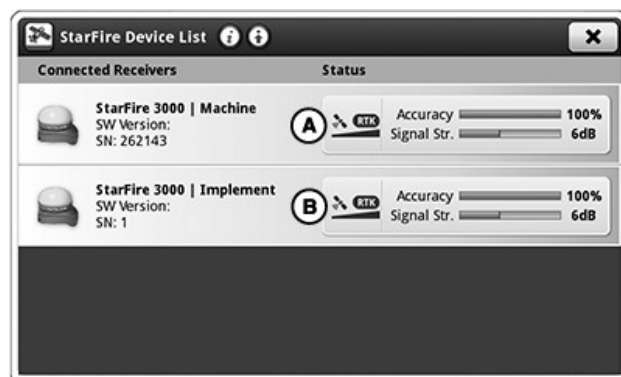
2. Selecione a aba Aplicativos.



Aplicativo StarFire

PC26493—UN—08NOV18

3. Selecione o aplicativo StarFire.



PC26398—UN—16OCT18

A—StarFire da Máquina
B—StarFire do Implemento

4. Selecione um receptor da lista de dispositivos StarFire.

- StarFire da Máquina (A)
- StarFire do Implemento (B)

RW00482,000079A-54-05AUG25

Inserção do Código de Ativação

O Controlador de Aplicação UCC2 requer código de ativação de 26 dígitos para operar os aplicativos. Entre em contato com seu concessionário John Deere e informe o número de série do Controlador de Aplicação UCC2.

Com a atualização do software 22-1, vários aplicativos podem ser ativados no UCC2 Controlador de Aplicação. Repita este procedimento para cada aplicação usando o código de ativação de 26 dígitos.

Aplicativos disponíveis:

- Identificação da Colheita, Algodão
- Estação Meteorológica Móvel
- Documentação de Rendimento, Cultura Especial
- Active Implement Guidance
- iGrade

1. Navegue até a página do Controlador de Aplicação.



PC26352—UN—05OCT18
Tecla Programável de Configuração da Unidade de Controle

2. Selecione a tecla programável de Configuração do Controlador.



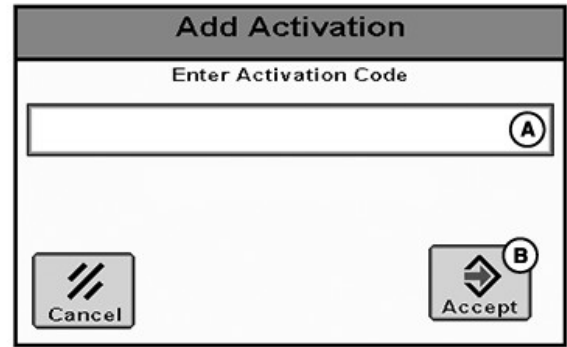
PC25903—UN—05JUL18
Aba Ativações

3. Selecione a aba Ativações.



PC25904—UN—05JUL18
Botão Adicionar Ativação

4. Selecione o botão Adicionar Ativação.



PC25905—UN—05JUL18

Adicionar Janela de Ativação

A—Caixa de Entrada

B—Botão Aceitar

5. Insira o código de ativação na caixa de entrada (A).
6. Selecione o botão Aceitar (B).
7. Para ativar o próximo aplicativo, repita as etapas 4 a 6.
8. DESLIGUE a máquina, espere o monitor desligar e, em seguida, religue a máquina.

RW00482,000073E-54-05AUG25

Substituição da EPROM (Memória Programável Apagável Somente de Leitura)

A EPROM está contida no controlador hidráulico do trator. Em determinados modelos antigos de tratores séries 8000 e 9000 é necessário substituir a EPROM. Isso pode requerer substituição somente da EPROM ou de todo o controlador hidráulico do trator.

Para obter mais informações sobre os requisitos e compatibilidade da EPROM, entre em contato com o distribuidor John Deere.

RW00482,000048A-54-15APR15

Compatibilidade da Máquina

O kit da válvula externa da John Deere adiciona controle hidráulico a máquinas que não são fornecidas com controles hidráulicos instalados na fábrica.

(Consulte o Value Selling Navigator para ver uma lista de compatibilidade completa da máquina e o guia de encomenda.)

RW00482,00009C6-54-28APR20

Visão Geral dos Componentes

Receptor StarFire™



PC23442—UN—02DEC16
Receptor StarFire™ 6000

O receptor usa satélites de navegação juntamente com o satélite StarFire™ e correções RTK (cinemática em tempo real) para determinar a localização da máquina e do implemento, a direção de deslocamento e a elevação. Um módulo TCM (Módulo de Compensação do Terreno) integrado ajusta a posição da máquina para compensar terrenos irregulares.

Instale o receptor do implemento menos de 4,0 m (13.1 ft) acima do nível do solo.

RW00482,00004AC-54-24JUN19

Podem ocorrer condições de caminhos múltiplos altos quando os satélites estiverem baixos no horizonte ou quando os sinais refletirem de uma superfície.

RW00482,00004AA-54-07AUG15

Antena Choke Ring (Opcional)



PC20986—UN—17MAR15
Antena Choke Ring

Uma antena choke ring é projetada para ser usada em estações base com problemas de caminhos múltiplos para ajudar a diminuir a interferência do sinal. É necessário um cabo coaxial.

RW00482,00004AB-54-07AUG15

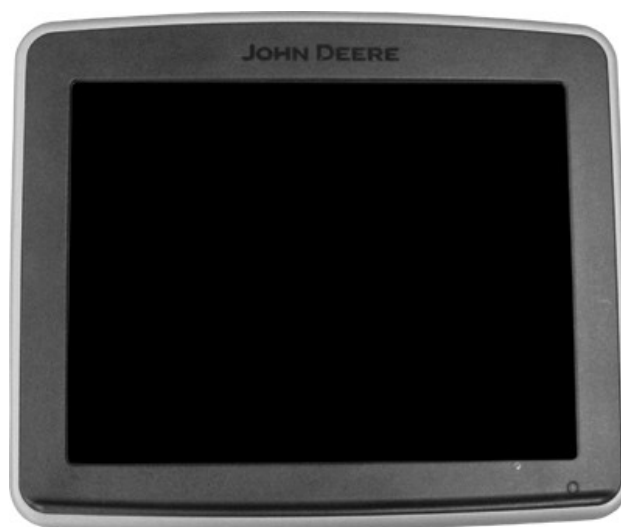
Antena do GNSS (Sistema por Satélite de Navegação Global) do StarFire™ (Recomendado)



PC20975—UN—16MAR15
Antena do GNSS

Os receptores do implemento podem ter que usar a antena do GNSS do StarFire™ se o iGrade™ estiver operando em condições de caminhos múltiplos altos.

Monitor



PC13407—UN—20APR11
Monitor GreenStar 3 2630

StarFire é uma marca registrada da Deere & Company
iGrade é uma marca registrada da Deere & Company



PC24742—UN—28SEP17

Monitor Universal John Deere 4640

O display é a interface de usuário usada pelo operador para:

- Configurar e calibrar os componentes do sistema.
- Monitorar o desempenho do sistema.
- Fazer ajustes no sistema.
- Programar o software.
- Visualizar testes de diagnóstico.

RW00482,000022F-54-05AUG25

Controlador de Aplicação UCC2



PC20218—UN—07NOV14

Controlador de Aplicação UCC2 com Chicote Elétrico

O Controlador de Aplicação UCC2 envia comandos ao controlador hidráulico da máquina para operar o mecanismo hidráulico do implemento para cortar ou encher até a elevação desejada.

RW00482,000041A-54-07AUG15

Válvula de Compensação



PC20217—UN—07NOV14

Válvula de Compensação

A válvula de compensação retorna fluido hidráulico quando há pressão no lado de fornecimento da válvula. A válvula de compensação funciona em conjunto com o ajuste de vazão hidráulica. Quando a vazão hidráulica é alterada, é necessário ajustar a válvula de compensação.

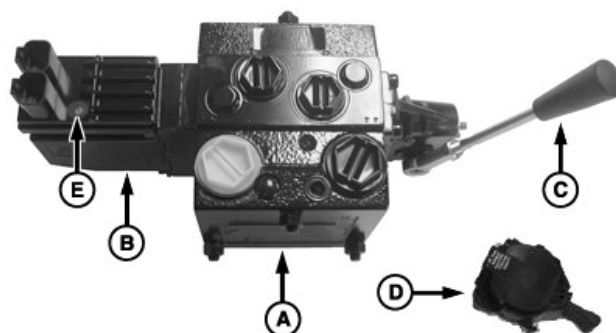
Uma válvula de compensação é necessária quando o sistema hidráulico da máquina não regula a vazão de retorno. Para obter desempenho ideal e consistente, instale e ajuste adequadamente a válvula de compensação.

Os seguintes modelos de máquina utilizam SCVs (válvulas de controle seletivo) baseadas em CAN, requerendo uma válvula de compensação.

- Tratores de pneus série 8030 (N.S. 40001–)
- Tratores de esteiras da série 8030 (N.S. 905001–)
- Tratores de pneus série 9030 (N.S. 013000–)
- Tratores de esteiras da série 9030 (N.S. 911000–)
- Todos os tratores das séries 7R, 8R, 8RT, 9R e 9RT

RW00482,000041B-54-07AUG15

Válvula Externa



PC19688—UN—11JUN14

A—Bloco de Controle Hidráulico

B—Corpo da Válvula Eletrônica
C—Alavanca de Controle da Válvula Externa
D—Alavanca de Controle da SCV Eletrônica de Montagem Remota
E—Indicador LED

A válvula externa dá ao Controlador de Aplicação 1100 a capacidade de controlar o sistema hidráulico da máquina. O desenho e a funcionalidade da válvula externa John Deere variam para sistemas hidráulicos de centro aberto e fechado. Use válvula externa:

- Se o Controlador de Aplicação 1100 não tiver a capacidade de controlar o sistema hidráulico da máquina. Normalmente, modelos de máquina mais antigos ou modelos não John Deere equipados com sistema de orientação John Deere e um conector ISO.
- Para preservar as conexões da SCV (válvula de controle seletivo). A válvula externa pode se conectar a uma SCV aberta na máquina ou pode usar suplementação de potência como uma fonte de potência hidráulica da máquina.

Componentes da Válvula Externa John Deere

O bloco de controle hidráulico (A) direciona a vazão hidráulica aos cilindros hidráulicos para a posição do implemento.

O corpo da válvula eletrônica (B) recebe comandos do controlador de aplicação e transmite-os para o bloco de controle hidráulico.

 **CUIDADO: Para evitar acidentes pessoais graves, mantenha a área ao redor do equipamento livre.**

Mover a alavanca de controle da válvula externa (C) pode causar movimento do implemento.

A alavanca de controle da válvula externa controla manualmente o bloco de controle hidráulico.

A alavanca de controle da SCV eletrônica de montagem remota (D) controla manualmente o bloco de controle hidráulico a partir da estação do operador.

O Indicador LED (E) fornece o status do sistema do corpo da válvula eletrônica.

- Verde – A válvula está recebendo comando do controlador.
- Laranja – A válvula está ativada. Sem comando do controlador.
- Vermelho – Indica um problema.

(Consulte a seção Detecção e Resolução de Problemas.)

RW00482,0000339-54-14MAR16

Conjunto

Definição da Mensagem

O Controlador de Aplicação UCC2 John Deere utiliza dois tipos de protocolos de mensagem.

Ponto de Ajuste de Elevação

O controlador de aplicação pode utilizar mensagens de elevação de terceiros para controlar o implemento de modo a corresponder a elevação do ponto de ajuste. É necessário um receptor do implemento. Os dados de elevação suportados estão em medidores com até duas casas decimais. Certifique-se de que a mensagem não contenha espaços e que a mensagem termine com um retorno de carro. O protocolo da mensagem é o seguinte:

\$JD,ELEV,<Valor><Carriage Return>

Ponto de Ajuste da Profundidade

O controlador de aplicação pode utilizar mensagens de elevação de terceiros para controlar o implemento de modo a corresponder à profundidade do ponto de ajuste. São necessários os receptores da máquina e do implemento para calcular a diferença entre a superfície do solo e a profundidade do implemento. São usados deslocamentos para levar em conta as diferenças de altura entre os receptores da máquina e do implemento.

Ponto de Rampa Transversal

O controlador de aplicação pode utilizar mensagens de elevação de terceiros para controlar o implemento de modo a corresponder à rampa transversal do ponto de ajuste. É necessário um receptor do implemento. O valor da rampa transversal suportado é a porcentagem desejada da rampa transversal. O protocolo da mensagem é o seguinte:

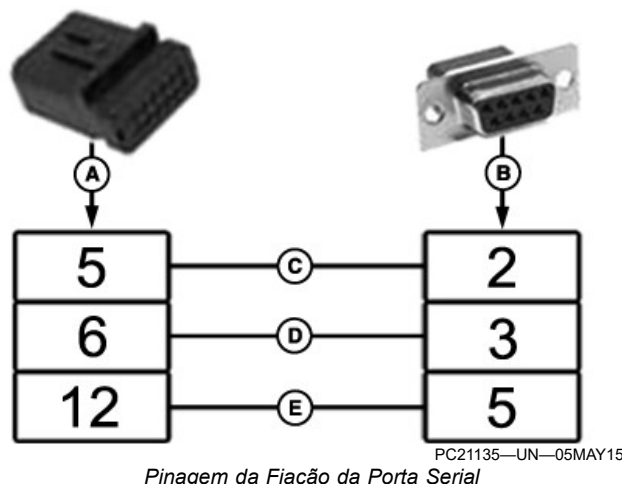
\$JD,CROSS,<Valor><Carriage Return>

Para comandos com valor positivo, o lado direito da lâmina raspadora fica mais baixo que o lado esquerdo. Ocorre o oposto para comandos de valor negativo.

RW00482,00004EC-54-04AUG15

Hardware da Porta Serial do Controle Remoto

Use as orientações a seguir para configurar os chicotes do controle remoto para softwares de terceiros.



A—Conector do 57M9804
B—Receptáculo DB9
C—Transmissão RS232
D—Recepção RS232
E—Terra do RS232

NOTA: Entre em contato com seu concessionário John Deere para encomendar peças. O chicote não é fornecido montado.

Número da Peça	Descrição	Quantidade
57M9804	Conector do Chicote Elétrico do Controlador de Aplicação	1
57M8164	Pinos do 57M9804	3
—	Conjunto do Conector dom Receptáculo DB9	1
—	Fio de 2,5 m (8 ft) de 0,5 mm ² (20 AWG)	3

RW00482,00008DC-54-18JUN19

Acionador do Lado Baixo do Deslocamento de Distância

IMPORTANTE: Para evitar danos ao Controlador de Aplicação, use as bobinas de relé com capacidade para 1 A ou menos e não exceda 12 V.

NOTA: Os relés que devem ser usados nos acionadores do lado baixo do Controlador de Aplicação não são fornecidos.

O Deslocamento de Distância possui dois acionadores do lado baixo, pino E2 e D3.

Um relé é usado como um interruptor. Os acionadores do lado baixo usam uma corrente baixa (1 A ou menos) para ativar (fecha/aterra) o lado de corrente alta do relé. O pino E2 ativa somente pelo tempo LIGADO ou a

distância de deslocamento, depois desativa. Após o pino E2 ser desativado, o pino D3 será imediatamente ativado (fecha/aterra) por 1,5 vezes a duração de LIGADO, em seguida, ele desativa.

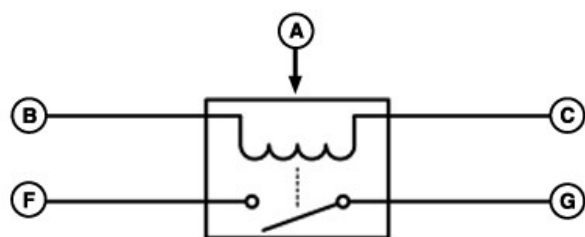
Exemplo: Um marcador de tinta é usado para pintar uma marca de 0,15 m (0.5 ft) de comprimento a cada 1,83 m (6 ft) para os locais do poste de cerca. O pino E2 é ativado (o atuador se estende para pintar) por 0,15 m (0.5 ft), depois, o pino D3 é ativado (o atuador retrai para parar de pintar) por 0,23 m (0.75 ft). Nada acontece pelo próximo 1,45 m (4.75 ft) até que o próximo evento seja disparado.

Para instalar um relé:

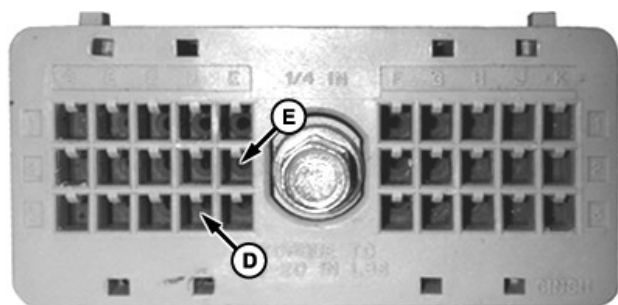
botão de parada de emergência. Instale o interruptor de partida ou o botão de parada de emergência como uma entrada digital.

(Consulte Leituras de Entrada/Saída na seção Solução de Problemas.)

RW00482,0000AA1-54-07DEC20



PC21178—UN—18MAY15



PC27068—UN—30APR19

- A—Relé (1 A ou menos)
- B—Fonte de Alimentação de Baixa Corrente
- C—Terra (D3 ou E2)
- D—D3
- E—E2
- F—Fonte de Alimentação de Alta Corrente
- G—Dispositivo Eletrônico

1. Conecte um relé (A) a uma fonte de alimentação de corrente baixa de 5–12 VCC (B) e o terra (C) ao pino D3 (D) ou E2 (E) do conector do Controlador de Aplicação UCC2.

NOTA: O D3 tem um fio condutor curto sem terminal conectado que pode ser usado.

2. Conecte a fonte de alimentação de alta corrente (F) e o dispositivo eletrônico (G) ao relé.

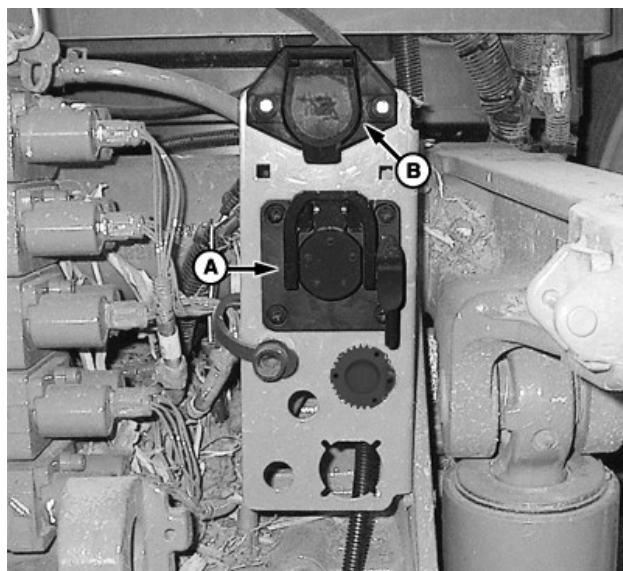
RW00482,00008AC-54-12JUN19

Estação do Operador do Implemento

Se a configuração da máquina para deslocamento de distância tiver uma estação do operador do implemento, certifique-se de que a estação do operador do implemento tenha um interruptor de partida ou um

Configuração — Equipamento

Conexão do Implemento



PC21197—UN—27MAY15

Mostrada a Traseira do Trator

- A—Conector ISO de 9 Pinos
B—Conector de Iluminação

1. Desligue a máquina, acione o freio de estacionamento e retire a chave.

NOTA: Não conecte o implemento quando a máquina estiver ligada. Conectar enquanto estiver alimentada gera falhas, fazendo com que o iGrade™ ou o Deslocamento de Distância não opere.

2. Conecte o chicote do receptor do implemento ao conector ISO de 9 pinos (A).
3. Conecte o chicote de alimentação constante do implemento ao conector de alimentação constante da máquina.
4. Se o implemento estiver configurado com faróis dianteiros, conecte o chicote de iluminação ao conector de iluminação (B).
5. Conecte todas as outras conexões do implemento relacionadas a conectar o implemento ao trator.

NOTA: A passagem da mangueira hidráulica é essencial para a operação adequada. A válvula externa tem estampados um P para conexão da mangueira de pressão, T para a conexão de retorno ao tanque e LS para conexão da mangueira do sensor de carga.

6. Se a válvula externa for usada, conecte a mangueira de pressão e a mangueira de retorno ou do tanque desde a válvula externa até a máquina. Se usar

suplementação de potência para alimentar a válvula externa, conecte a mangueira do sensor de carga.

(Consulte o Manual do Operador da máquina para obter informações adicionais sobre como conectar o implemento e o sistema hidráulico do implemento à máquina.)

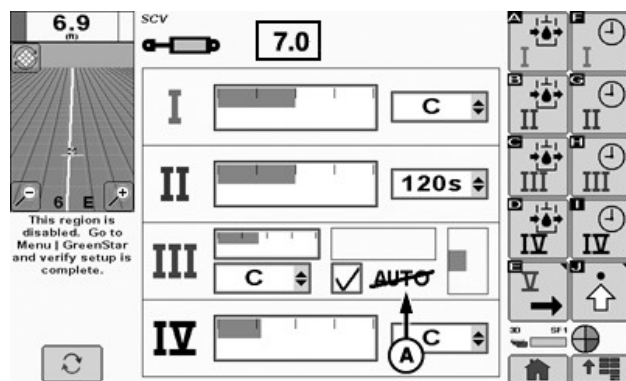
RW00482,00008AD-54-11JUN19

Ajuste da VCR (Válvula de Controle Remoto)



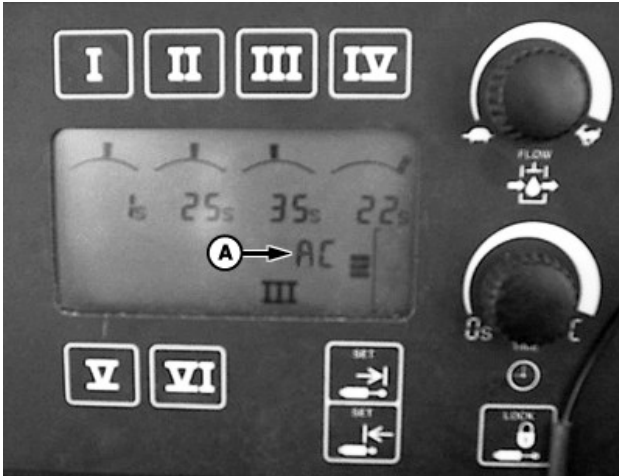
PC22223—UN—26FEB16

CommandCenter™ Geração 4



PC22224—UN—26FEB16

GreenStar™ 3 CommandCenter™



TouchSet™

PC22225—UN—26FEB16

A—Indicador do Modo Automático

⚠ CUIDADO: Configurações excessivas de vazão da VCR podem causar movimento repentino da máquina quando o cilindro é operado. Para evitar lesões, verifique se as pessoas estão afastadas da máquina antes de acionar o botão VCR ao verificar a vazão atual. A extensão ou retração total do cilindro deve levar aproximadamente 2 segundos.

Para exibir o indicador de modo automático (A), o controle automático da VCR exige que:

- O Controlador de Aplicação esteja instalado.
- Um perfil esteja configurado e a VCR calibrada.

(Para mais informações, consulte Configuração — Controlador de Aplicação UCC2.)

O controle automático da VCR é ativado quando a VCR é colocada na posição de retenção de avanço.

- CommandCenter™ — AUTO com um traço, indicando que o modo automático não está ativo. ! AUTO! indica que há uma falha e que o modo automático está inoperante. AUTO indica operação no modo automático normal.
- TouchSet™—EC indica que o modo automático não está ativo. AC indica operação no modo automático normal.

Uma configuração de vazão de retenção da VCR se aplica a extensão e retração. O Controlador de Aplicação controla automaticamente o tempo de retenção quando uma válvula de controle estiver configurada e o modo automático estiver ativado.

Ajuste a vazão em retenção para cada operação.

(Para obter mais informações sobre os controles da VCR, consulte o Manual do Operador da máquina.)

A VCR pode ser operada durante o modo de ajuste para poder observar a vazão.

Saída de Vazão da VCR (Aproximada)		
Configurações de Vazão da VCR	Fluxo	
	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 = Ajuste Mínimo de Vazão

NOTA: Para facilitar a instrução, este manual usa VCR 1 ou VCR 3. O operador pode optar por usar qualquer VCR disponível.

CommandCenter™ Geração 4

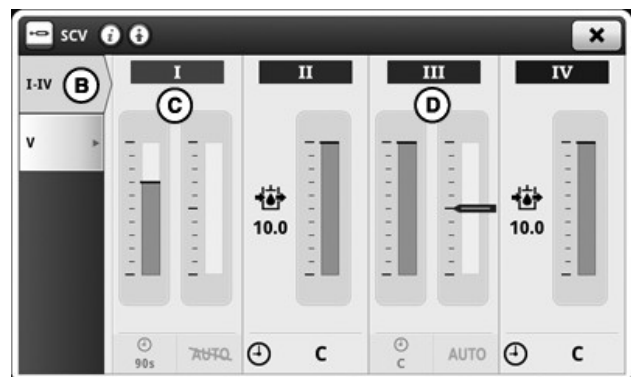


PC25700—UN—21MAY18

Barra de Navegação

A—Atalho para a VCR

1. Selecione o atalho da VCR (A).



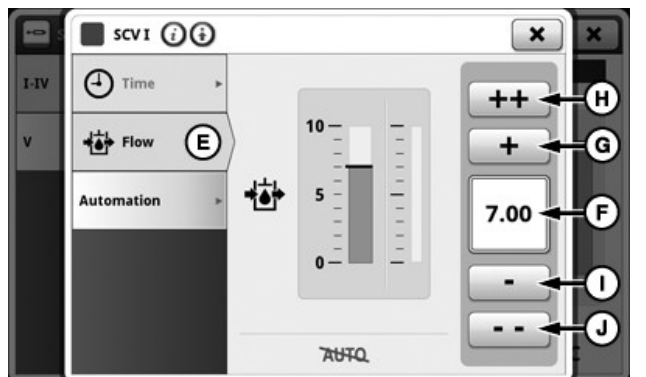
PC22198—UN—24FEB16

Página principal da VCR

B—Aba VCR I-IV
C—VCR I

D—VCR III

2. Selecione a aba VCR I-IV (B).
3. Dependendo da configuração, selecione VCR I ou VCR III (C ou D).



PC22199—UN—24FEB16
Vazão em Retenção da VCR

- E—Aba de Vazão
- F—Vazão em Retenção
- G—Pequeno Aumento (+)
- H—Grande Aumento (+ +)
- I—Pequena Redução (-)
- J—Grande Redução (- -)

4. Selecione a aba Vazão (E).

NOTA: A vazão em retenção (F) é exibida de 0,04 a 10. Selecione pequeno aumento (+) (G) para aumentar a vazão em 0,04 e selecione grande aumento (+ +) (H) para aumentar a vazão em 1,00. Selecione pequena redução (-) (I) e grande redução (- -) (J) para diminuir a vazão pelos mesmos incrementos.



PC25701—UN—21MAY18
Barra de Navegação

K—Botão do Codificador

5. Para aumentar a vazão, selecione pequeno aumento (+) ou grande aumento (+ +). Para reduzir a vazão, selecione pequena redução (-) ou grande redução (- -). Girar a roda do codificador (K) também aumenta ou diminui as configurações de vazão.

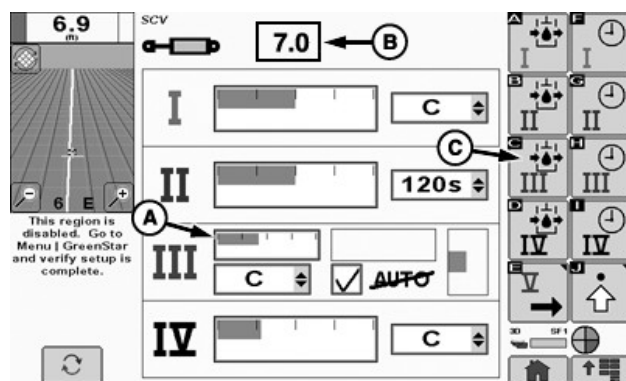
GreenStar™ 3 CommandCenter™



RXA0117610—UN—10JUN11

Botão Menu CommandARM™ > Botão VCR > Tecla Programável Configurações Avançadas

1. Selecione o botão Menu.
2. Selecione o botão VCR.
3. Selecione a tecla de função Configurações Avançadas.



PC22226—UN—10MAR16

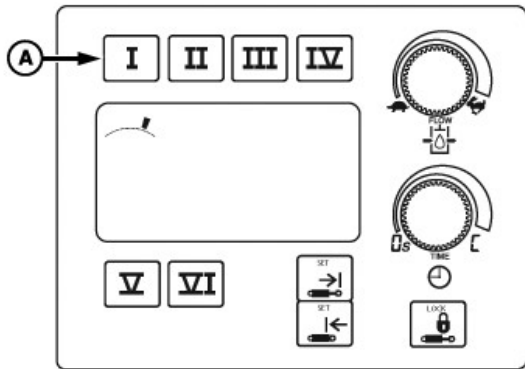
Página Inicial da VCR

- A—Gráfico de Barras do Fluxo de Retenção
- B—Caixa de Valor da Vazão Detente
- C—Tecla Programável de Ajuste de Extensão

NOTA: O gráfico de barras (A) ilustra a vazão em retenção (B).

4. Selecione a tecla programável Extensão Definida (C) para o VCR sendo usado para navegar até o gráfico de barras de fluxo da retenção. Selecione o botão Confirmar para destacar. Gire o botão giratório para ajustar o fluxo. Depois selecione o botão Confirmar.

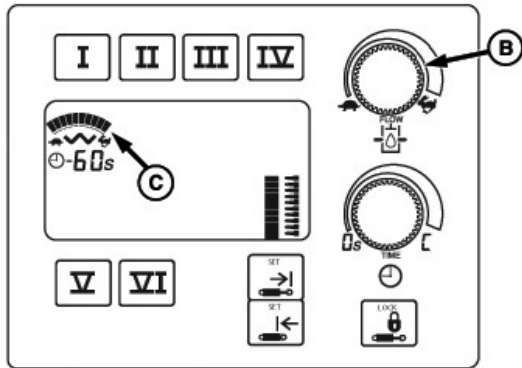
Monitor TouchSet™



PC17987—UN—07NOV13

A—Botões de Seleção da VCR

1. Selecione o botão (A) para a VCR sendo usada. A tela sob os botões de seleção da VCR exibe a vazão anterior.



PC17988—UN—07NOV13

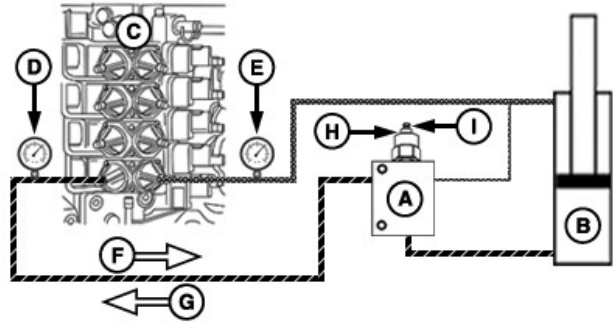
B—Indicador de Ajuste da Vazão C—Gráfico de Barras

NOTA: Conforme o operador gira o indicador de ajuste da vazão (B), o número de segmentos de linha aumenta ou diminui conforme a vazão muda.

2. Gire o indicador de ajuste de vazão no sentido horário para aumentar a vazão ou no sentido anti-horário para diminuir a vazão. O ajuste de vazão é exibido no gráfico de barras (C) quando forem feitos os ajustes.

RW00482,00007BB-54-11JUN19

Ajuste da Válvula Compensadora



PC23339—UN—16NOV16



PC23340—UN—10NOV16

Ferramenta de Manômetro

- A—Válvula Compensadora
- B—Cilindro Hidráulico do Implemento
- C—Máquina
- D—Manômetro
- E—Manômetro
- F—Vazão Hidráulica da Extensão
- G—Vazão Hidráulica da Retração
- H—Porca de Travamento
- I—Cartucho da Válvula

NOTA: São recomendadas vazões de 11—30 l/min. (3—8 gal/min).

Se a vazão hidráulica for ajustada, realize o teste de calibração de limiar da Válvula de Controle Seletivo (SCV).

A válvula de compensação (A) regula o fluxo de retorno do cilindro hidráulico do implemento (B) de volta para a máquina (C). Regular o fluxo de retorno permite uma transição suave do movimento do implemento quando o cilindro está retraindo. Os ajustes da válvula compensadora dependem do peso do implemento. Se estiver usando uma raspadora capaz de transportar material, encha a raspadora pela metade ao configurar a válvula compensadora.

NOTA: Faça ferramentas de medição de pressão usando engates rápidos, conectores em T e manômetros. A faixa requerida para manômetros é 0 a 20 684 kPa (206,8 bar) (3000 psi).

1. Instale os manômetros (D e E) próximos das válvulas de controle remoto (SCVs) na parte traseira da máquina.
2. Selecione a alavanca de controle da SCV para estender o fluxo hidráulico (F) e registre a pressão

de carga no manômetro (D) enquanto aumenta o implemento.

3. Determine o valor da pressão do ponto de ajuste da válvula de compensação.

Pressão de carga x 1,3 = pressão do ponto de ajuste

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

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

2125 psi x 1,3 = 2763 psi

4. Selecione a alavanca de controle da VCR para retrain o fluxo hidráulico (G) e ajuste a válvula de compensação para a pressão do ponto de ajuste enquanto abaixa o implemento. O ajuste da válvula de compensação pode exigir aumentar e abaixar o implemento várias vezes.
 - a. Solte a contraporca (H).
 - b. Gire o cartucho da válvula (I) até que a leitura do manômetro (E) seja a mesma que a pressão do ponto de ajuste enquanto o implemento está abaixando.
 - Gire no sentido horário para aumentar a pressão.
 - Gire no sentido anti-horário para diminuir a pressão.

5. Aperte a contraporca no cartucho da válvula.

Especificação

Contraporca—Torque. 20–25 N·m
(15–18 lb·ft)

Ajuste do Cartucho da Válvula	kPa	bar	psi
1 volta completa	8790	87,9	1275
1/2 volta	4395	44,0	638
1/3 volta	2930	29,3	425
1/4 volta	2200	22,0	319

A



B



PC23341—UN—10NOV16

- A—Picos e Depressões de Corrugações Muito Próximos
B—Picos e Depressões de Corrugações Distantes Uns dos Outros

6. Opere o sistema e monitore a condição do solo. Se ocorrerem picos e depressões de corrugações, ajuste a pressão da válvula compensadora.
 - Se os picos e depressões de corrugações estiverem muito próximos uns dos outros (A), a pressão está muito baixa. Gire o cartucho da

válvula no sentido horário para aumentar a pressão.

- Se os picos e depressões de corrugações estiverem distantes uns dos outros (B), a pressão está muito alta. Gire o cartucho da válvula no sentido anti-horário para diminuir a pressão.

RW00482,000069E-54-05JUN18

Configuração da Estação Base



PC21180—UN—15MAY15

Receptor em Poste Rígido

⚠ CUIDADO: Para evitar acidentes pessoais graves ou morte, certifique-se de que o receptor da estação-base não se mova nem oscile. Qualquer movimento do receptor da estação base durante transmissão, afeta diretamente a posição da máquina e pode fazer com que ela faça movimentos inesperados.

Um receptor StarFire™ ativado por RTK (Cinemática em Tempo Real) em uma máquina deve ter uma linha de visão direta com a estação base para receber o sinal RTK. A distância da estação-base afeta o desempenho do sistema RTK. Ao operar o iGrade™ fora de um raio de 1,6 km (1 mi) da estação-base, a precisão vertical piora.

StarFire é uma marca registrada da Deere & Company
iGrade é uma marca registrada da Deere & Company

A estação base é crítica para o sistema RTK. Sombreamento e caminhos múltiplos são responsáveis pela maioria dos problemas com a estação base.

Sombreamento ocorre quando objetos estão a mais de 5° acima do horizonte e bloqueiam a linha de visão direta entre o receptor e um satélite. Se um objeto puder fazer uma sombra natural sobre o receptor, ele pode causar sombreamento.

Caminhos Múltiplos ocorre quando os sinais de satélite refletem de objetos, fazendo com que sinais indiretos cheguem ao receptor. Sinais refletidos levam mais tempo para atingir o receptor da estação base do que sinais diretos e causam medições imprecisas da faixa de satélite. Os reflexos podem até mesmo interferir com o sinal direto, fazendo com que o receptor perca temporariamente o satélite. Construções metálicas, cercas de elos de correntes, veículos motorizados e corpos d'água são bons refletores que podem tornar uma estação base menos confiável.

Se a estação base enfrentar qualquer desses problemas, a precisão do RTK será prejudicada. Certifique-se de que o receptor da estação base:

- Esteja montado em uma estrutura rígida que não se mova nem oscile.
- Tenha uma boa visão do céu, mais de 5° acima do horizonte.
- Tenha poucos ou nenhum objeto refletivo perto dele.

Configuração da Estação Base

Base Absoluta

Uma estação base absoluta ajuda a minimizar a defasagem do GPS (Sistema de Posicionamento Global) ao usar o iGrade™. A defasagem do GPS é mais perceptível ao nivelar o mesmo plano durante diversos dias. O modo de base absoluta requer que uma pesquisa de 24 horas seja realizada no local antes do primeiro uso. Após a conclusão da pesquisa, a estação base armazena informações de localização e começa a transmitir correções. O receptor pode ser removido após concluir uma pesquisa de 24 horas. Retorne-o à mesma posição e ele transmitirá correções sem conduzir uma nova pesquisa de 24 horas. Para um local de base permanente, instale um suporte de receptor em um poste que esteja enterrado de 0,9–1,2 m (3–4 ft) no solo.

Base de Pesq. Ráp.

A base de pesquisa rápida não requer uma pesquisa de 24 horas. Se estiver usando um tripé para operação temporária, uma base de pesquisa rápida pode ser mais prática contanto que o receptor não se mova. Qualquer movimento do receptor resulta em movimentação das máquinas que utilizam a estação base. Verifique a altura e os deslocamentos da lâmina antes de operar e restaure conforme necessário.

O exemplo a seguir utiliza um Rádio RTK 900 da John Deere.

(Para obter mais informações sobre a configuração da estação base, consulte o Manual do Operador do RTK.)

1. Navegue até as páginas do StarFire™.



Tecla Programável RTK

PC18498—UN—05NOV14

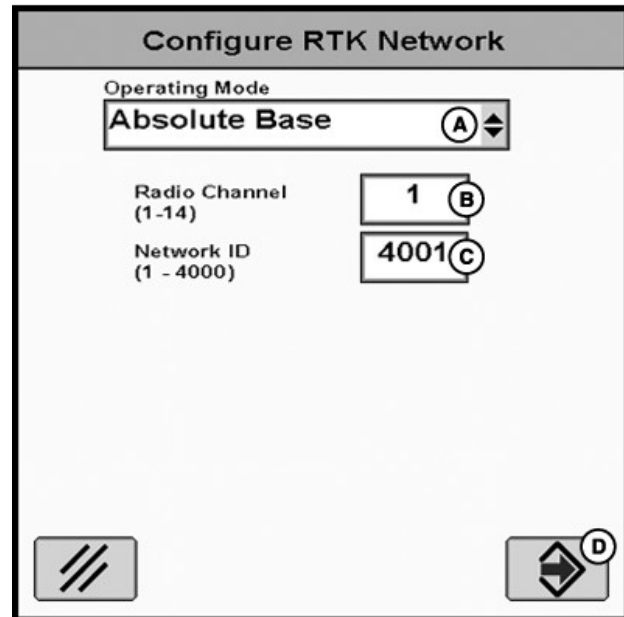
2. Selecione a tecla programável RTK.



Botão Configurar

PC18499—UN—05NOV14

3. Selecione o botão Configurar.



PC21086—UN—10APR15

- A—Menu Suspenso do Modo de Operação
- B—Caixa de Entrada Canal de Rádio
- C—Caixa de Entrada ID da Rede
- D—Botão Aceitar

4. Selecione Base Absoluta ou Base de Pesquisa Rápida no menu suspenso (A).

NOTA: A estação base e a máquina devem ser configuradas com a mesma identificação (ID) de rede e canal de rádio.

5. Insira o canal de rádio na caixa de entrada (B).
6. Insira o ID da rede na caixa de entrada (C).

7. Selecione o botão Aceitar (D).
8. Para Base Absoluta, faça uma pesquisa de 24 horas.

Pesquisa de 24 horas

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

PC21087—UN—10APR15

A—Botão Iniciar da Edição da Base RTK Armazenada

1. Selecione o botão Iniciar Edição de Base RTK Armazenada (A).

Edit RTK Base Location	
RTK Base Station	
Base Location	
1	
Base Latitude	
0.0000000	
Base Longitude	
0.0000000	
Base Altitude (ft)	
0.0000	
OR	
Survey RTK Base Location	
Start B	

PC21088—UN—10APR15

B—Botão Iniciar da Pesquisa Localização da Base RTK

2. Selecione o botão Iniciar Pesquisa de Localização da Base RTK (B).

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

PC21089—UN—10APR15

C—Menu Suspenso Local de Armazenamento

D—Botão Iniciar Pesquisa de 24 Horas

3. Selecione o local de armazenamento (C).
4. Posicione o receptor StarFire™.
5. Pressione o botão Iniciar a pesquisa de 24 horas (D).
6. Aguarde 24 horas (o monitor pode ser desconectado).
7. A localização da estação base é salva automaticamente no final da pesquisa de 24 horas.

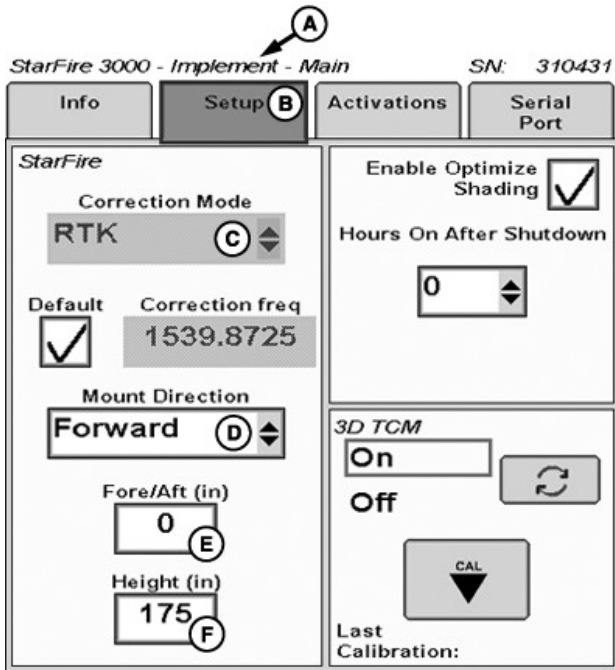
Assim que a pesquisa é iniciada, uma contagem regressiva de 24 horas aparece na página Configuração do RTK. Durante a contagem regressiva de 24 horas, a estação base não é funcional e não pode ser usada. Não desligue a alimentação. Assim que a pesquisa estiver concluída, registre e armazene os resultados da pesquisa de localização da base em um local separado para referência futura.

RW00482.00008C9-54-24JUN19

Configuração do Receptor de GPS (Sistema de Posicionamento Global)

Monte o receptor do implemento diretamente sobre a borda de corte do implemento ou em uma posição que copie o movimento vertical da borda de corte. A direção de montagem preferida para o receptor do implemento é de avanço.

1. Navegue até as páginas do StarFire™.



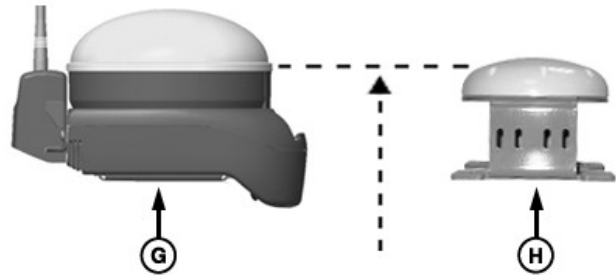
- A—Implemento
B—Aba Configuração
C—Menu Suspenso Modo de Correção
D—Menu Suspenso Direção de Montagem
E—Caixa de Entrada Avanço/Recuo
F—Caixa de Entrada de Altura

NOTA: O implemento (A) é exibido na parte superior da página se o botão do Implemento do StarFire™ for selecionado.

- Selecione a aba Configuração (B).
- Se estiver usando o sinal do StarFire™, selecione o modo de correção no menu suspenso (C). Para LIGAR ou DESLIGAR o RTK (cinemática em tempo real), configure o RTK.
(Consulte o Manual do Operador do Receptor StarFire™ ou RTK.)

NOTA: Se a máquina ou o implemento for detectado automaticamente, o menu suspenso Direção de Montagem (D), a caixa de entrada de Avanço/Recuo (E) e a caixa de entrada Altura (F) podem estar em esmaecidos e não podem ser alterados.

- Se não estiver esmaecida, selecione a direção de montagem no menu suspenso.



PC23079—UN—20SEP16

- G—Receptor
H—Antena Externa

- Se não estiverem esmaecidos, insira um valor para avanço/recuo e altura nas caixas de entrada. A altura é medida do solo ao meio do receptor (G) ou até a parte superior da antena externa (H) (se equipada).

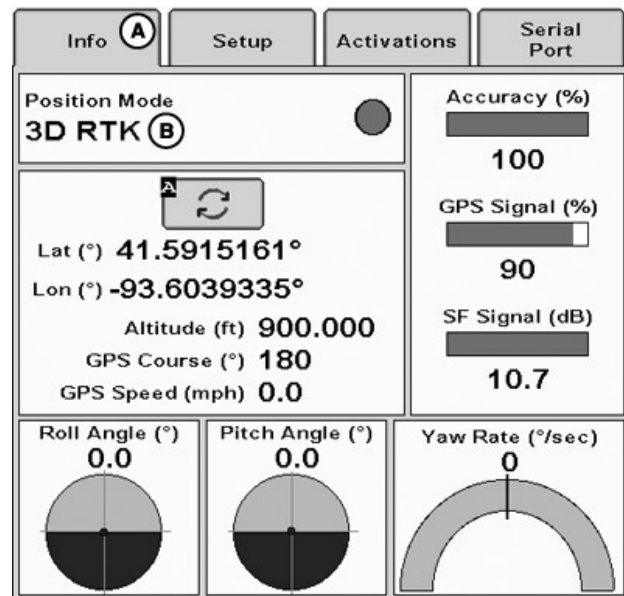
(Consulte o Manual do Operador do Receptor StarFire™ para obter mais informações.)

RW00482,00007BC-54-24JUN19

Otimização do Módulo de Compensação de Terreno (TCM)

Otimize a calibração do TCM permitindo que a unidade de medição inercial (IMU) meça o ângulo de inclinação e a taxa de guinada antes de calibrar o TCM.

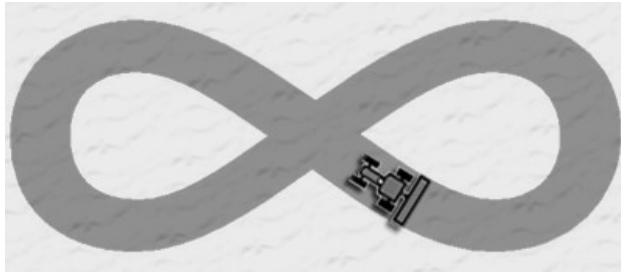
- Navegue até as páginas do StarFire.



PC26530—UN—16NOV18

- A—Aba Info
B—Modo de Posição

- Selecione a aba Info (A).
- Verifique se o Modo de Posição 3D (B) estabeleceu o sinal SF1 ou melhor.



PC21419—UN—30JUL15

Padrão de Direção de Otimização do TCM

4. Dirija a máquina duas vezes no padrão de direção de otimização do TCM para permitir que a IMU inicialize.
5. Conclua a calibração do TCM.

(Consulte Calibração do Módulo de Compensação do Terreno [TCM] para mais informações.)

RW00482,0000729-54-05AUG25

Calibração do Módulo de Compensação do Terreno (TCM)

NOTA: Os Receptores do tipo StarFire 6000 Integrado são calibrados na fábrica. Se houver necessidade de realizar uma calibração de campo, consulte o Manual do Operador do Receptor StarFire 6000.

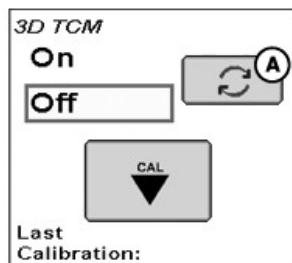
1. Navegue até as páginas do StarFire.



PC26049—UN—27JUL18

Aba Configuração

2. Selecione a aba Configuração.



PC19992—UN—04SEP14

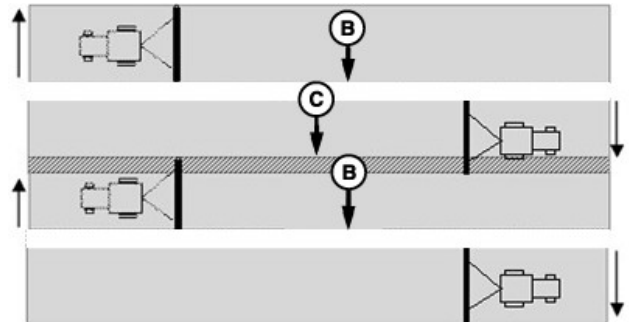
A—Botão de Alternância do TCM

Selecione o botão de alternância do TCM (A) para LIGAR ou DESLIGAR o TCM. Quando o TCM é DESLIGADO, o sinal do StarFire não é corrigido para as propriedades dinâmicas da máquina nem para declives laterais. O TCM é LIGADO por padrão após desligar e ligar a alimentação.

NOTA: Para ativar o AutoTrac, o TCM deve estar LIGADO.

Calibre o TCM de modo que o receptor possa determinar o ângulo de inclinação de 0° e o ângulo de passo.

Antes de calibrar, verifique se a máquina e o implemento estão em condições apropriadas de trabalho e prontos para operar em campo. A máquina deve estar com lastro e os pneus corretamente calibrados. Abaixue o implemento o mais próximo possível da posição de trabalho quando o estiver calibrando.



PC19993—UN—03SEP14

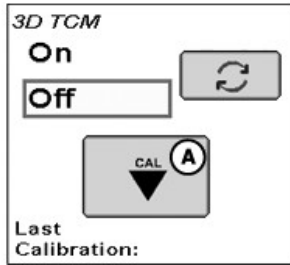
B—Pular
C—Sobreposição

Calibre o TCM sempre que o receptor for removido da máquina e reconectado ou se o ângulo do TCM em relação à máquina foi alterado. Mudanças no ângulo do TCM em relação à máquina podem criar um deslocamento e parecer um salto consistente (B) ou sobreposição (C) na operação de passagem a passagem. As possíveis causas desse deslocamento podem ser um pequeno deslocamento do suporte de montagem do StarFire, a cabine da máquina estar ligeiramente deslocada ou pressões diferentes entre os pneus de um lado e do outro.

Para eliminar o deslocamento, posicione a máquina e calibre o TCM. Dirija por uma passagem, vire e dirija pela mesma passagem na direção oposta. Se a máquina não seguir a mesma passagem, meça a distância de deslocamento e insira o deslocamento do implemento.

Posicionamento da Máquina e Calibração do TCM (Módulo de Compensação de Terreno)

1. Estacione a máquina em uma superfície nivelada e rígida para parar completamente (cabine sem balançar).
2. Marque a localização dos pneus ou esteiras no solo para observar a localização do eixo.



PC19994—UN—04SEP14

A—Botão de Calibração

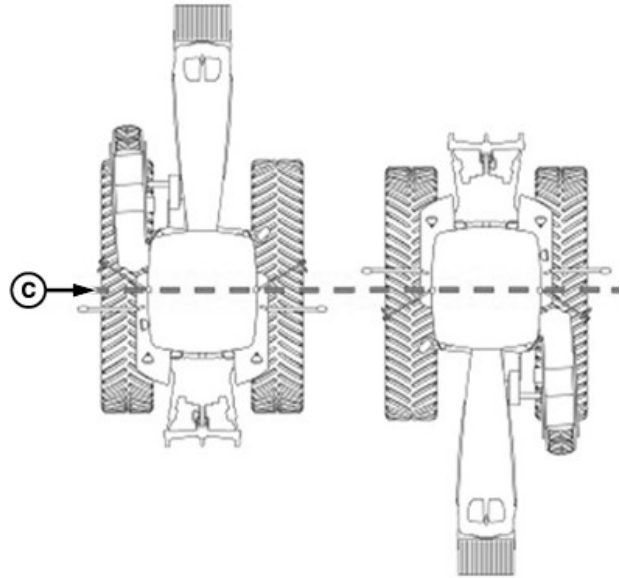
3. Selecione o botão Calibração (A).



Botão Aceitar

PC22267—UN—14MAR16

4. Selecione o botão de Confirmação. Aparece a barra de status de calibração, que desaparece no final.
5. Gire a máquina 180° para ficar na direção oposta. Certifique-se de que os pneus estejam no local correto para o eixo dianteiro flutuante ou fixo e de que o veículo tenha parado totalmente (a cabine sem balançar).



PC19996—UN—03SEP14

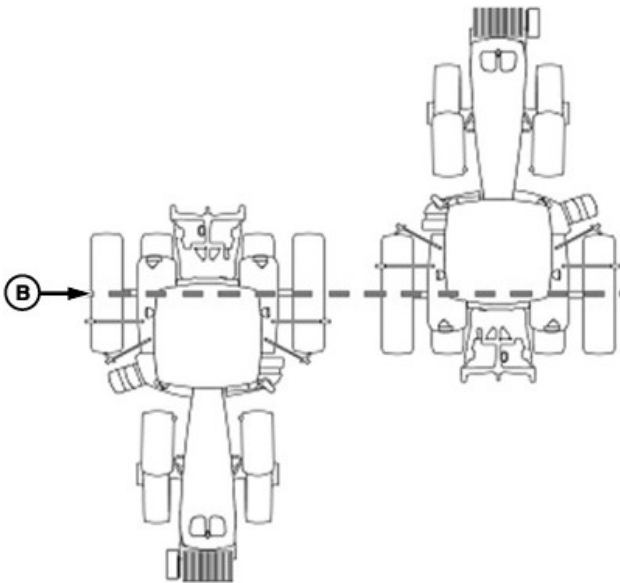
Máquinas com Rodas de Eixo Fixo ou Esteiras

C—Ponto Pivô da Máquina

- Para máquinas com rodas de eixo fixo ou esteiras (tratores de esteiras, Pulverizadores das Séries 47X0 e 49X0 ou Tratores de Rodas das Séries 9000 e 9020), coloque as rodas ou esteiras de modo que o ponto pivô da máquina (C) fique no mesmo local quando estiver voltado para uma ou outra direção.

6. Selecione o botão de Confirmação. A barra de status de calibração é exibida, depois, removida quando a calibração estiver concluída.
7. Selecione o botão Aceitar para retornar para a aba Configuração. Se a calibração falhar, calibre o TCM novamente.

RW00482,000072A-54-05AUG25



PC19995—UN—03SEP14

Máquinas com Eixo Dianteiro Flutuante

B—Eixo Traseiro

- Para máquinas de eixo dianteiro flutuante (tração dianteira mecânica [MFWD], ILS™ [Independent-Link Suspension] ou Suspensão do TLS™ [Triple-Link Suspension]), coloque as rodas de modo que o eixo traseiro (B) fique no mesmo local ao realizar a calibração de 2 pontos.

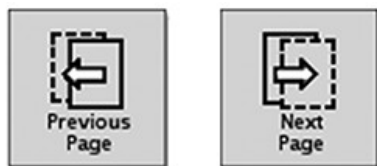
Configuração — Controlador de Aplicação UCC2

Visão Geral do Assistente de Configuração

O assistente de configuração neste manual é uma visão geral do iGrade™ e do Deslocamento de Distância. O Controlador de Aplicação UCC2 pode controlar diversas funções ao mesmo tempo. Por exemplo, a John Deere Active Implement Guidance™ e iGrade™ podem ser usados em vários implementos. O iGrade™ com John Deere Active Implement Guidance™ pode ser usado em implementos de formação de canteiro para manter o gradiente do sulco. Este método ajuda na drenagem do sulco enquanto deixa a camada superior do solo no canteiro intacto.

(Para obter mais informações, consulte o Manual do Operador da Orientação de Implemento Ativa e Direção de Arado John Deere.)

Diversas funções do aplicativo estão disponíveis com a seleção e a configuração de mais de uma função.



PC26051—UN—13SEP18
Botões de Página Anterior e Próxima Página

O assistente de configuração guia o operador em uma série de etapas de acordo com as opções selecionadas. Selecione os botões de Página Anterior e Próxima Página para navegar pelo assistente de configuração.



PC26386—UN—11OCT18
Tecla Programável de Ajuda

Além deste Manual do Operador, o operador pode selecionar a tecla programável de Ajuda para obter mais informações sobre as etapas.

Para iniciar o assistente de configuração:

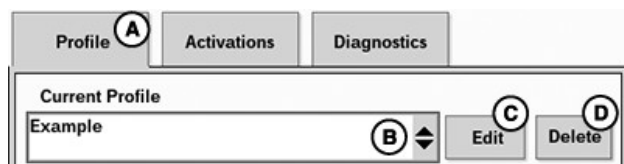
1. Navegue até as páginas do Controlador de Aplicação.



PC26352—UN—05OCT18
Tecla Programável de Configuração do Controlador

2. Selecione a tecla programável de Configuração do Controlador.

iGrade é uma marca registrada da Deere & Company



PC26053—UN—16OCT18

- A—Aba de Perfil
- B—Menu Suspenso do Perfil Atual
- C—Botão de Edição
- D—Botão Excluir

3. Selecione a aba Perfil (A).
4. Selecione um perfil no menu suspenso Perfil Atual (B).
 - Selecione < Adicionar Novo Perfil > para criar um perfil.
 - Selecione um perfil existente para editar.

NOTA: Depois de configurar o perfil, mais itens são preenchidos na aba Perfil. Cada item permite que as configurações individuais sejam alteradas sem passar pelo assistente de configuração.

5. Selecione o botão de Edição (C).

NOTA: O botão Excluir (D) é exibido apenas se um perfil existente tiver sido selecionado.

6. Selecione as funções necessárias para a tarefa.

RW00482,00008AE-54-30APR19

Portas Seriais

Selecione a tecla programável Configuração do Controlador > aba Perfil > botão de Edição de Portas Seriais > botão de Edição de Porta Serial 1 ou 2.

Software de terceiros pode conectar-se ao controlador de aplicação usando uma conexão serial e protocolos de mensagem específicos da operação. Certifique-se de que a taxa de transmissão corresponda à taxa de transmissão exigida pelo dispositivo de terceiros. Se o software de terceiros exigir informações do GPS, ative as mensagens NMEA (Associação Nacional de Eletrônica Naval) e selecione o tipo de mensagem e taxa NMEA.

PC26071—UN—22MAY19

A—Menu Suspenso Taxa de Transmissão

B—Menu Suspenso Usado Por

C—Caixa de Seleção Ativar NMEA

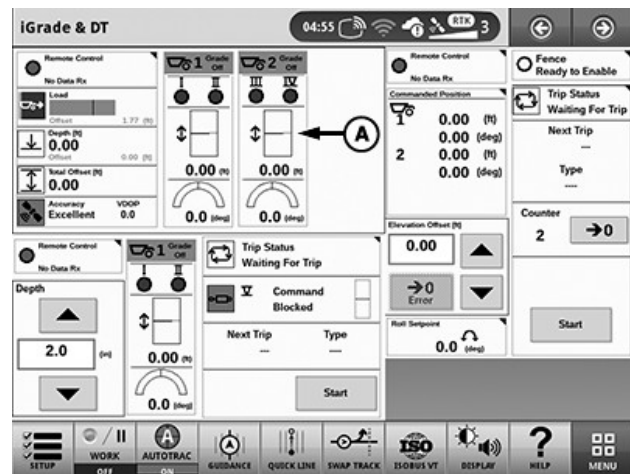
D—Menu Suspenso Tipo de Mensagem NMEA

E—Menu Suspenso Taxa NMEA

1. Selecione a taxa de transmissão no menu suspenso (A).
2. Selecione o dispositivo que usa a porta serial no menu suspenso (B).
3. Para ativar as mensagens NMEA, marque a caixa de seleção (C).
 - a. Selecione o tipo de mensagem NMEA no menu suspenso (D).
 - GGA
 - GGA, GSA
 - GGA, GSA, VTG
 - GGA, GSA, RMC
 - NMEA Todos
 - b. Selecione a taxa NMEA no menu suspenso (E).

RW00482,00009C7-54-14APR20

Configuração da Página de Execução



PC27910—UN—14APR20

Exemplos do Módulo do Controlador de Aplicação

A—Barras de Elevação

NOTA: As barras de elevação (A) representam erros de elevação. A sensibilidade vertical (até que ponto um dado erro move o gráfico de barras) muda conforme a aplicação e não exibe escalas ao longo da barra.

Após configurar o perfil do Controlador de Aplicação UCC2, uma página de execução pode ser configurada para exibir as funções e informações do Controlador de Aplicação UCC2.

Para configurar uma página de execução, use o aplicativo Gerenciador de Layout e selecione um módulo do Controlador de Aplicação UCC2.

(Consulte o Manual do Operador do monitor para configurar as páginas de execução.)

RW00482,00009C8-54-28APR20

Configuração — iGrade™

Deslocamentos do GPS

Selecione a tecla programável Configuração do Controlador > aba Perfil > Botão de Edição de Deslocamentos do GPS.

The screenshot shows the 'GPS Offsets' menu. Under 'Machine GPS Receiver', there is an 'Edit' button labeled 'A'. Under 'Implement 1 GPS', there is also an 'Edit' button labeled 'A'. The settings for both are: Lateral Offset: 0.0 (in), Height: 0.0 (in). For Implement 1 GPS, there is also an 'Inline Offset: 0.0 (in)'.

A—Botão de Edição

PC27914—UN—15APR20

NOTA: Certifique-se de que os valores de deslocamento inseridos no Controlador de Aplicação, no Receptor StarFire™ e nos aplicativos de Configuração do Equipamento correspondem.

A página Deslocamentos do GPS é preenchida automaticamente com os Receptores StarFire™ detectados. O iGrade™ requer um Receptor StarFire™ do implemento para que o botão de próxima página seja exibido no assistente. Até três receptores de implemento podem ser preenchidos. Para corte máximo é necessário um receptor de GPS da máquina. Para configurar os deslocamentos do GPS, selecione o botão de edição do receptor correspondente (A).

Deslocamentos do Receptor de GPS da Máquina

The screenshot shows the 'Machine GPS Receiver Offsets' screen. It displays 'Serial Number: 262143' and 'Machine Dimensions'. Under 'GPS Offsets', there are two input fields: 1 - Lateral Offset: 0.0 (in) labeled 'A', and 2 - Height: 10.1 (in) labeled 'B'. A diagram of a tractor shows the measurement points. A note states: 'NOTE: Offsets configured here, on receiver VT, and John Deere Display should match.' There is a 'Return' button at the bottom right.

PC26067—UN—15NOV18

A—Caixa de Entrada de Deslocamento Lateral

B—Caixa de Entrada de Altura

1. Insira o deslocamento lateral na caixa de entrada (A).
2. Insira a altura na caixa de entrada (B).

Deslocamentos do Receptor de GPS do Implemento

The screenshot shows the 'Implement GPS Receiver Offsets' screen. It displays 'Serial Number: 1'. Under 'GPS Offsets', there are three input fields: 1 - Lateral Offset: 0.0 (in) labeled 'A', 2 - Inline Offset: 24.0 (in) labeled 'B', and 3 - Height: 100.0 (in) labeled 'C'. A diagram of a combine harvester shows the measurement points. There is a 'Return' button at the bottom right.

PC28323—UN—20NOV20

A—Caixa de Entrada de Deslocamento Lateral

B—Caixa de Entrada de Deslocamento Em Linha

C—Caixa de Entrada de Altura

1. Insira o deslocamento lateral na caixa de entrada (A).

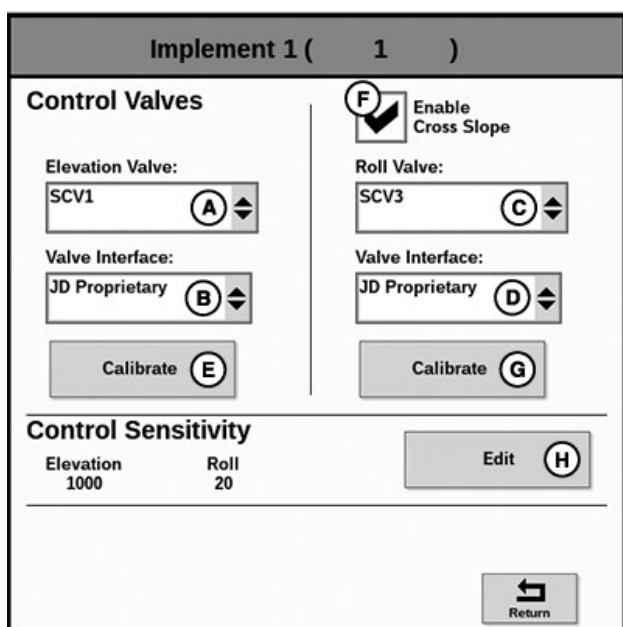
NOTA: O deslocamento em linha é a distância horizontal entre o eixo do implemento e o receptor. Um valor positivo é mais próximo do trator e um valor negativo é mais distante do trator.

2. Insira o deslocamento em linha na caixa de entrada (B).
3. Insira a altura na caixa de entrada (C).

RW00482,0000AA3-54-25NOV20

Configuração da VCR

Selecione a tecla programável Configuração do Controlador > aba de Perfil > botão de Edição da VCR > botão de Edição de Configuração da VCR.



PC27069—UN—01MAY19

- A—Menu Suspenso da Válvula de Elevação
B—Menu Suspenso da Interface da Válvula
C—Menu Suspenso da Válvula de Inclinação
D—Menu Suspenso da Interface da Válvula
E—Botão de Calibração de Elevação
F—Caixa de Seleção Ativar Declive Transversal
G—Botão de Calibração de Inclinação
H—Botão de Edição da Sensibilidade do Controle

As opções disponíveis nos menus suspensos (A–D) são preenchidas com base no CAN e na detecção do sinal do hardware. Certifique-se de que o Controlador de Aplicação UCC2 esteja conectado ao barramento CAN e que todos os sinais de entrada e saída estejam conectados antes da configuração.

1. Selecione uma válvula de elevação no menu suspenso.
2. Selecione a interface da válvula no menu suspenso.
 - Válvula de Controle Remoto (VCR) Externa e Interruptor da VCR Externa
 - Compatível com Tratores não John Deere,

Série 60 e anteriores, 5XXX, 6X00, 6X10, 6X30, 7X00, 7X10, 7X20 e Tratores de chassi pequeno 7X30.

- John Deere Antiga
 - Compatível com Tratores 8X00, 8X10, 8X20, 9X00, 9X10 e 9X20.
 - Usa somente VCR 1 ou 3.
 - Requer que o chicote elétrico do Controlador de Aplicação UCC2 esteja conectado ao conector jumper na parte traseira da cabine do trator.
- VCR tipo Proprietária John Deere
 - Compatível com Tratores 7X30, 8X30, U8, 9X30, 6R Final Tier 4 (FT4), 7R, 8R, 8RT, 8RX, 9R, 9RT e 9RX.
 - Combinações de raspadores triplos são suportadas nessas plataformas.
 - Qualquer VCR pode ser usada.
 - Não conecte o chicote elétrico do Controlador de Aplicação UCC2 ao conector jumper na parte traseira da cabine do trator.
 - Se uma VCR for mapeada para um joystick, ela não pode ser controlada através do controle JD Prop.

- VCR ISO
 - Compatível com Tratores 6R, 6M (quando equipado com VCRs eletrônicas opcionais), 7R, 8R, 8RT, 8RX, 9R, 9RT e 9RX.
 - Qualquer VCR pode ser usada.
 - Não conecte o chicote elétrico do Controlador de Aplicação UCC2 ao conector jumper na parte traseira da cabine do trator.

3. Selecione o botão Calibração de Elevação (E) e calibre a VCR (válvula de controle remoto).

(Para obter mais informações, consulte Calibração Manual da VCR.)

4. Se o raspador puder, selecione a caixa de seleção Ativar Declive Transversal (F).

- a. Selecione a válvula de rolagem no menu suspenso.
- b. Selecione a interface da válvula no menu suspenso.
- c. Selecione o botão de Calibração da Válvula de Rolagem (G) e calibre a VCR.

(Para mais informações, consulte a Calibração Manual da VCR.)

5. Selecione o botão de Edição de Sensibilidade do Controle (H) e ajuste as configurações de sensibilidade.

(Para obter mais informações, consulte Edição de Sensibilidade de Controle.)

RW00482,0000AA2-54-13DEC21

Calibração Manual da VCR

⚠ CUIDADO: Para evitar acidentes pessoais graves, mantenha a área ao redor do equipamento desobstruída. O procedimento requer que a máquina se mova para frente. O implemento se move durante a calibração. Leia e siga Operação de Sistemas de Automação do Implemento com Segurança na seção Segurança antes de executar a calibração.

A configuração do limite da VCR é usada para calibrar o Controlador de Aplicação UCC2 para determinar a quantidade mínima de sinal da unidade de controle necessária antes de o raspador se mover. Sem a calibração do limite da VCR, o raspador pode se movimentar de forma significativamente mais rápida em uma direção, compensar a mais ou a menos ou não ter o desempenho esperado devido às limitações hidráulicas.

Calibre se:

- Um novo perfil for criado.
- Os valores de extensão e de retração estiverem ajustados em 5 ou 250 (valores padrão de fábrica).
- Os valores forem copiados de outra máquina.
- Houver alterações na passagem da mangueira hidráulica entre as VCR.
- Reparos de componentes hidráulicos forem feitos na máquina ou no implemento.
- A válvula de compensação for ajustada.
- A vazão hidráulica for ajustada.

NOTA: Certifique-se de que o óleo hidráulico está na temperatura de operação antes de executar a calibração.

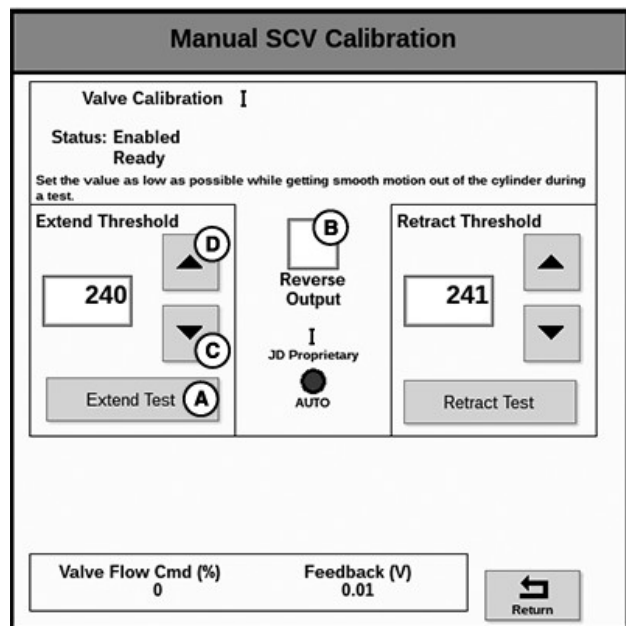
Calibração Manual da VCR

Selecione a tecla programável Configuração do Controlador > aba Perfil > botão de Edição da VCR > botão de Edição de Configuração da VCR > botão Calibrar.

1. Coloque a VCR selecionada no modo automático.
2. Coloque a VCR na posição de retenção de extensão, não flutuação.
3. Dirija a máquina para frente, mais rápido que 0,7 km (0.45 mph). Não acione o AutoTrac™.

(Consulte o Manual do Operador da máquina para os requisitos de velocidade da VCR.)

AutoTrac é uma marca registrada da Deere & Company



PC27005—UN—10JUN19

- A—Botão Teste de Extensão
B—Caixa de Seleção Saída Reversa
C—Botão de Redução
D—Botão de Aumento

4. Selecione o botão Teste de Extensão (A).

NOTA: Se o implemento se mover na direção oposta à desejada, selecione a caixa de seleção Saída de Marcha à Ré (B) em vez de trocar a posição das mangueiras hidráulicas.

5. Selecione o botão de redução (C) até que o raspador não se mova.
6. Selecione o botão Aumentar (D) até que o raspador se mova o mais lentamente possível enquanto mantém um movimento contínuo.

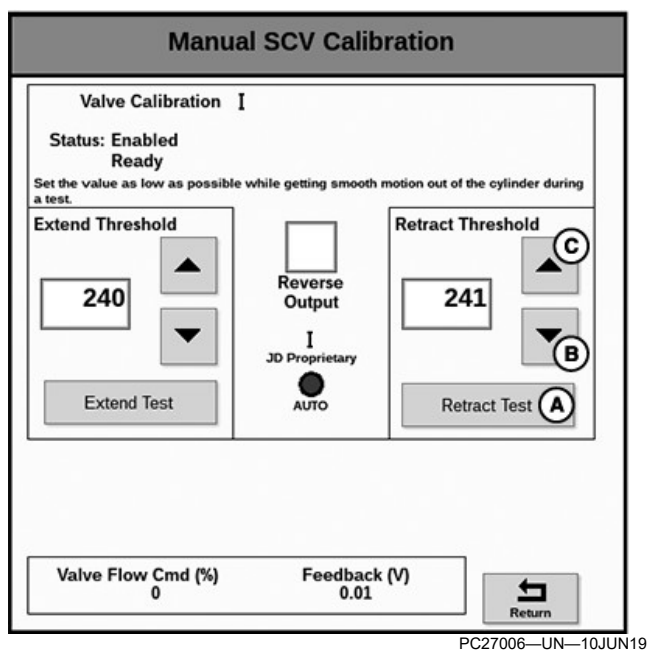
NOTA: Se o cilindro de direção do implemento atingir o curso máximo ou mínimo durante o teste, reposicione o cilindro.



Botão Parar Teste

PC26416—UN—22OCT18

7. Selecione o botão Parar Teste.



A—Botão Teste de Retração

B—Botão de Redução

C—Botão de Aumento

8. Selecione o botão Teste de Retração (A).
9. Selecione o botão de redução (B) até que o raspador não se mova.
10. Selecione o botão de aumento (C) até que o raspador se mova o mais lentamente possível enquanto mantém um movimento contínuo.

NOTA: Se o cilindro de direção do implemento atingir o curso máximo ou mínimo durante o teste, reposicione o cilindro.



Botão Parar Teste

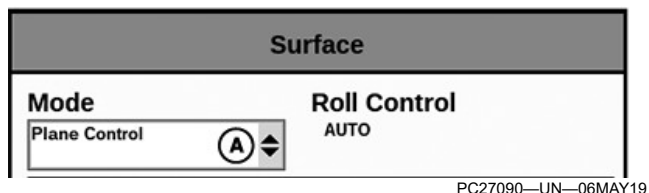
PC26416—UN—22OCT18

11. Selecione o botão Parar Teste.

RW00482,00009CB-54-08MAY20

Superfície

Selecione a tecla programável de iGrade™ > aba Configuração > botão de Edição da Superfície.



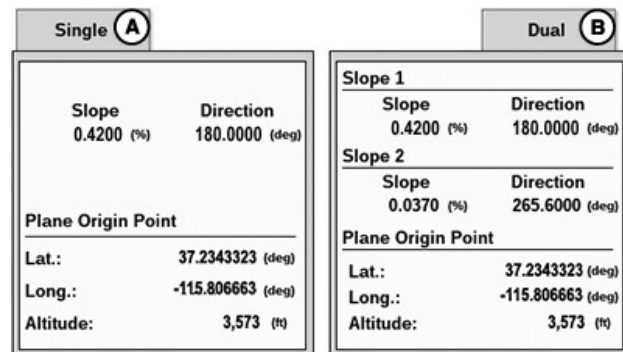
A—Menu Suspenso do Modo de Controle

Selecione um modo de controle no menu suspenso (A).

- **Controle do Plano** cria e controla automaticamente o raspador para cortar um plano de inclinação simples ou de inclinação dupla. A Calculadora de Plano pode criar o plano que se ajusta mais bem aos dados de elevação gravados. Um plano de ajuste melhor calcula um projeto de plano com a menor quantidade de material necessária a ser movida (corte e enchimento).
- **Controle Remoto** recebe comandos para dados de elevação de outra fonte para um plano ou projeto de vala desejado. Controle Remoto controla automaticamente a altura da palheta a uma elevação calculada de um plano ou vala criados pelo Surface Water Pro™ Plus, T3RRA Cutta™ ou outro software de terceiros.
- **Controle do Grau** cria uma inclinação desejada pela distância real percorrida, não a distância linear. O controle do grau não depende da direção e normalmente é usado para criar estradas entre talhões ou valas simples. O sistema enche ou corta automaticamente durante a operação de aplane ou declive.

(Para obter mais informações sobre um modo de controle, consulte Visão Geral do Sistema — iGrade™.)

Controle do Plano



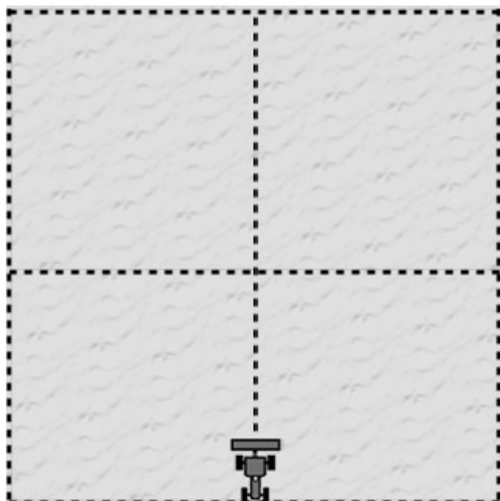
A—Plano de Inclinação Única

B—Plano de Inclinação Dupla

Defina o plano como um plano de inclinação única (A) ou dupla (B). Defina os planos usando a calculadora de plano ou inserindo manualmente a inclinação e a direção.

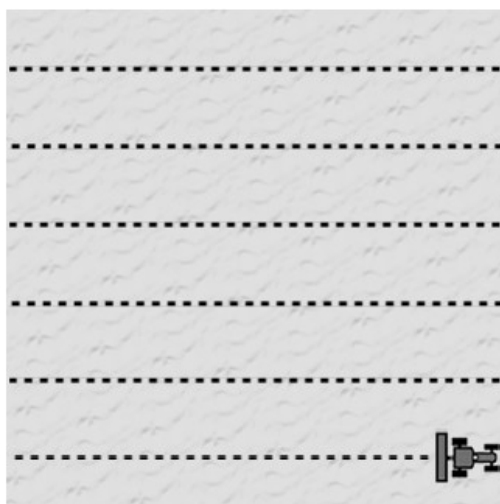
Controle do Plano — Calculadora de Plano

Para calcular uma superfície, a calculadora de plano exige que o operador dirija sobre uma parte da área e colete os pontos de dados da pesquisa. Os pontos de dados são coletados do receptor de GPS (sistema de posicionamento global) do implemento 1. Mantenha um sinal de RTK (cinemática em tempo real) enquanto coleta pontos de dados.



PC27092—UN—07MAY19

Mínima



PC21064—UN—06APR15

Melhores Resultados

Quanto mais pontos de dados são coletados, maior é a precisão dos resultados. Como um mínimo, pesquise o perímetro e um padrão de X no centro. Para melhores resultados, faça uma pesquisa completa definindo linhas retas de pista de orientação pelo talhão. Dependendo do talhão que está sendo pesquisado, crie linhas de pista de orientação com o seguinte espaçamento entre pistas:

- Para talhões com alterações significativas de elevação e inclinações, o espaçamento entre pistas de 7,5–15 m (25–50 ft) é recomendado.
- Para talhões mais planos, o espaçamento entre pistas de 15 m (50 ft) é recomendado.
- Para solo plano ou nivelado com precisão, o espaçamento entre pistas de 15 – 30 m (50 – 100 ft) é recomendado. Não exceda o espaçamento entre pistas de 50 m (164 ft) para fins de pesquisa.



PC27093—UN—07MAY19

Botão Calculadora de Plano

1. Selecione o botão Calculadora de Plano.
2. Eleve a palheta do raspador até a posição mais alta.



PC27094—UN—07MAY19

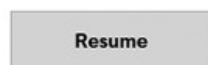
Botão Iniciar

3. Para começar a coletar pontos de dados, selecione o botão Iniciar.
4. Desloque-se por toda a área pretendida e colete os pontos de dados.



PC27095—UN—07MAY19

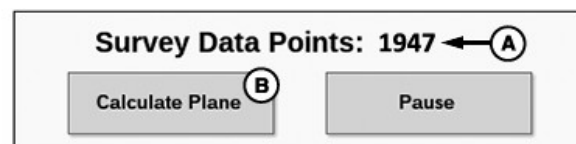
Botão Pausar



PC27096—UN—07MAY19

Botão Retomar

5. Selecione o botão Pausar ao trafegar fora da área pretendida. Selecione o botão Retomar ao entrar novamente na área pretendida.



PC27102—UN—07MAY19

A—Pontos de Dados de Pesquisa

B—Botão Calcular Plano

6. Assim que 50 pontos de dados de pesquisa (A) forem coletados, o botão Calcular Plano (B) poderá ser selecionado. Selecione o botão quando a pesquisa estiver concluída.

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—Salvar Em: Menu Suspense

B—Botão Salvar

7. Selecione um plano no menu suspense (A).

8. Selecione o botão Salvar (B).

Controle do Plano — Entrada Manual

A direção é relativa ao norte verdadeiro. Valores de porcentagem de inclinação negativos levam a uma altitude mais baixa em relação ao ponto de origem (declive). Valores de porcentagem de inclinação positivos levam a uma altitude maior em relação ao ponto de origem (aclive). A porcentagem de inclinação não equivale ao ângulo de declive em graus (por exemplo, uma inclinação de 8,75% = 5°).

- Inclinação (%) = Distância Vertical/Distância Horizontal X 100
- Inclinação (%) = (Tangente [inclinação em graus]) X 100

Um ponto de origem é um ponto de referência na elevação absoluta para o plano desejado. O ponto de origem é usado para comparar a elevação absoluta com a elevação calculada pelo iGrade™. Se forem usados diversos sistemas, todos os sistemas devem usar exatamente o mesmo ponto de origem. Os deslocamentos do GPS (sistema de posicionamento global) para cada sistema devem ser inseridos corretamente.

(Para mais informações, consulte Ponto de Origem.)

Manual Entry

Botão Entrada Manual

PC27111—UN—08MAY19

1. Selecione o botão Entrada Manual.

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—Aba Única

B—Aba Dupla

C—Caixa de Entrada Inclinação 1

D—Caixa de Entrada Direção 1

E—Caixa de Entrada Inclinação 2

F—Caixa de Entrada Direção 2

G—Botão de Edição do Ponto de Origem

2. Selecione a aba Única (A) ou a aba Dupla (B).

NOTA: Certifique-se de que o receptor de GPS do implemento 1 esteja usando o sinal RTK.

3. Posicione a máquina na direção da inclinação desejada com a palheta do raspador diretamente no ponto de origem.

4. Insira a inclinação na caixa de entrada (C).
5. Insira a direção na caixa de entrada (D).

NOTA: Para melhores resultados de inclinação dupla, use uma segunda inclinação que esteja a 90° (perpendicular) do primeiro declive.

6. Se estiver inserindo uma inclinação dupla:
 - a. Insira a inclinação na caixa de entrada (E).
 - b. Insira a direção na caixa de entrada (F).
7. Selecione o botão de Edição do Ponto de Origem (G).
8. Ao configurar pela primeira vez um ponto de origem, identifique a localização com sinalizadores ou marcadores para permitir que o raspador retorne para a validação do sistema e restaurar o ponto de origem do plano conforme necessário durante a operação.

PC27115—UN—09MAY19

A—Botão Definir Origem

9. Selecione o botão Definir Origem (A).

Ponto de Origem

PC28564—UN—19NOV21

O ponto de origem pode ser definido para a localização atual (A), deslocado para frente (B) e deslocado para trás (C) usando a Sobreposição da página de executar ponto de origem.

Controle Remoto

PC27116—UN—09MAY19

A—Menu Suspensão Conexão

B—Menu Suspensão de Atribuição da Porta Serial

C—Botão de Configuração da Porta Serial

1. Selecione o tipo de conexão no menu suspensão (A).

NOTA: Alguns tipos de conexão não requerem atribuição de porta serial ou uma configuração de porta serial.

2. Selecione uma atribuição de porta serial no menu suspenso (B).
3. Selecione o botão Configuração da Porta Serial (C) e a configuração completa da porta serial.

(Para obter mais informações, consulte Portas Seriais.)

Controle do Grau

Defina o grau inserindo manualmente a inclinação ou usando a calculadora de grau.

Controle do Grau — Entrada Manual

Valores de porcentagem de inclinação negativos levam a uma altitude mais baixa em relação ao ponto de origem (declive). Valores de porcentagem de inclinação positivos levam a uma altitude maior em relação ao ponto de origem (aclive). A porcentagem de inclinação não equivale ao ângulo de declive em graus (por exemplo, uma inclinação de 8,75% = 5°).

- Inclinação (%) = Distância Vertical/Distância Horizontal X 100
- Inclinação (%) = (Tangente [inclinação em graus]) X 100

1. Posicione a máquina na direção da inclinação desejada com a palheta do raspador diretamente no ponto de origem.

NOTA: Certifique-se de que o receptor de GPS do implemento 1 esteja usando o sinal RTK.

2. Identifique o ponto de origem com sinalizadores ou marcadores para permitir que o raspador retorne para a validação do sistema e restaurar o ponto de origem do plano conforme necessário durante a operação.

PC27118—UN—10MAY19

A—Caixa de Entrada da Inclinação

B—Caixa de Entrada do Ponto de Ajuste de Inclinação

3. Insira a inclinação na caixa de entrada (A).
4. Se o declive transversal estiver ativado e configurado, insira um ponto de ajuste de inclinação na caixa de entrada (B).

Controle do Grau — Calculadora de Grau

A calculadora de grau requer um caminho de, pelo menos, 30,5 m (100 ft) a ser pesquisado. Se o caminho desejado for menor do que 30,5 m (100 ft), insira manualmente a inclinação. Pontos de dados são coletados do receptor de GPS do implemento 1. O sinal de RTK é necessário ao coletar pontos de dados.



PC27119—UN—10MAY19

Botão Calculadora de Grau

1. Selecione o botão Calculadora de Grau.
2. Posicione a máquina na direção da inclinação desejada com a palheta do raspador diretamente no ponto de origem.

NOTA: Certifique-se de que o receptor de GPS do implemento 1 esteja usando o sinal RTK.

3. Identifique o ponto de origem com sinalizadores ou marcadores para permitir que o raspador retorne para a validação do sistema e restaurar o ponto de origem do plano conforme necessário durante a operação.
4. Eleve a palheta do raspador até a posição mais alta.



PC27094—UN—07MAY19

Botão Iniciar

5. Para começar a coletar pontos de dados, selecione o botão Iniciar.
6. Percorra o caminho pretendido e colete os pontos de dados.



PC27095—UN—07MAY19

Botão Pausar



PC27096—UN—07MAY19

Botão Retomar

7. Selecione o botão Pausar e o botão Retomar conforme necessário.

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

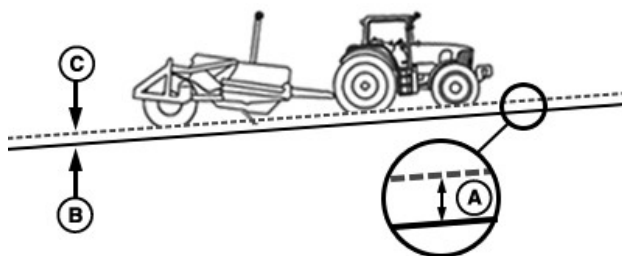
A—Pontos de Dados de Pesquisa
B—Botão Salvar Grau

8. Assim que 20 pontos de dados de pesquisa (A) forem coletados, o botão Salvar Grau (B) poderá ser selecionado. Selecione o botão quando a pesquisa estiver concluída.

RW00482,00008C0-54-12NOV21

Deslocamento de Elevação

Selecione a tecla programável de iGrade™ > aba Configuração > botão de Edição de Elevação.



PC27915—UN—15APR20

A—Deslocamento de Elevação
B—Plano Projetado (erro zero)
C—Plano Deslocado

O deslocamento de elevação (A) é a distância vertical total entre o plano projetado (B) e o plano deslocado (C). A borda de corte do raspador é ajustada cada vez que o deslocamento de elevação é ajustado. À medida que a elevação do plano é deslocada, a borda de corte do raspador é ajustada cada vez que o botão de deslocamento é selecionado. Para aplicações de diversos raspadores, o mesmo valor de passo de deslocamento é aplicado a todos os raspadores.

1. Posicione a máquina na direção da inclinação

iGrade é uma marca registrada da Deere & Company

desejada com a palheta do raspador diretamente no ponto de origem.

NOTA: Certifique-se de que o receptor de GPS do implemento 1 esteja usando o sinal RTK.

2. Identifique o ponto de origem com sinalizadores ou marcadores para permitir que o raspador retorne para a validação do sistema e restaurar o ponto de origem do plano conforme necessário durante a operação.

Elevation Offset

Elevation Offset

0.00 (ft)

Adjustment Step Size

0.08 (ft)

▲

▼

Return

1

Elevation Error

0.00 (ft)

→ 0 Error

Select to set offset to current position of scraper.

PC27918—UN—16APR20

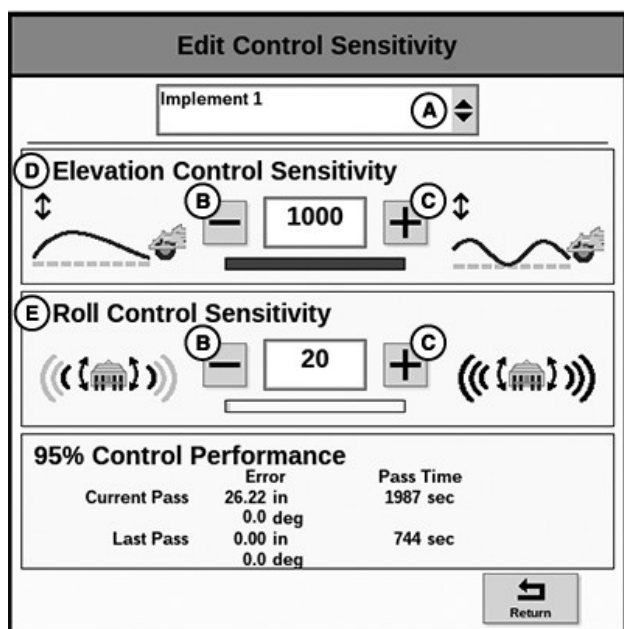
A—Botão Definir Erro Zero
B—Caixa de Entrada Tamanho do Passo de Ajuste
C—Botão de Aumento
D—Botão de Redução
E—Caixa de Entrada Deslocamento de Elevação

3. Para ajustar o plano projetado à elevação da borda de corte atual do raspador 1, selecione o botão Definir Erro Zero (A). Isso restaura o deslocamento de elevação em zero.
4. Insira um tamanho de passo de ajuste na caixa de entrada (B). Cada vez que os botões de aumento (C) ou redução (D) forem selecionados, o valor do deslocamento de elevação exibido na caixa de entrada (E) é ajustado de acordo com o tamanho do passo inserido.

RW00482,00009CC-54-16APR20

Edição de Sensibilidade do Controle

Selecione a tecla programável iGrade™ > aba Calibrações > botão Sensibilidade do Controle.



PC27916—UN—15APR20

- A—Menu Suspenso Seleção do Implemento
 B—Botão de Redução
 C—Botão de Aumento
 D—Sensibilidade do Controle de Elevação
 E—Sensibilidade do Controle de Inclinação

Se o iGrade™ estiver controlando a elevação da palheta ou a inclinação da palheta inadequadamente, verifique se:

- Todos os limites da válvula de controle remoto (VCR) foram calibrados com precisão.
- As configurações de vazão da VCR estão corretas.
- A válvula de compensação (se equipada) está corretamente instalada e ajustada.
- As configurações de sensibilidade de controle estão ajustadas corretamente.

Para ajustar as configurações de sensibilidade de controle:

1. Selecione o implemento no menu suspenso (A).
2. Selecione os botões Diminuir (B) ou Aumentar (C).

Sensibilidade do Controle de Elevação (D) ajusta a agressividade com que o sistema hidráulico é ajustado para erro vertical. Se o implemento estiver deixando uma aparência de um tanque, diminua o valor.

Sensibilidade do Controle de Inclinação (E) ajusta a agressividade com que o sistema hidráulico é ajustado para erro de inclinação (declive transversal). Se o implemento parecer estar balançando para a esquerda e para a direita agressivamente, diminua o valor.

RW00482,00009CD-54-16APR20

Limitação de Carga

NOTA: A limitação de carga não é compatível com tratores de Detecção de Colisão Chrysler (CCD).

Selecione a tecla programável iGrade™ > aba Configuração > botão de Edição de Limitação de Carga.

O operador pode ajustar os limites para qualquer uma, todas ou nenhuma das opções de limitação de carga. Defina os limites de carga quando as condições puderem causar emperramento da máquina ou do raspador. Se o corte máximo ou um limite de carga for definido, a altura do raspador é ajustada automaticamente. Para utilizar a patinagem das rodas, é necessário um Receptor StarFire™ na máquina.

Carga do Motor monitora a carga do motor (torque) no barramento CAN. À medida que a carga do motor se aproxima do valor máximo, o Controlador de Aplicação comanda o sistema hidráulico para elevar a palheta do raspador para reduzir a carga do sistema. Quando a carga do motor estiver baixa, o Controlador de Aplicação comanda o sistema hidráulico para abaixar a palheta do raspador até a elevação anterior.

Rotação do Motor monitora a rotação do motor (rpm) no barramento CAN. À medida que a rotação do motor se aproxima do valor mínimo, o Controlador de Aplicação comanda o sistema hidráulico para elevar a palheta do raspador para reduzir a carga do sistema. À medida que a rotação do motor aumenta, o Controlador de Aplicação comanda o sistema hidráulico para abaixar a palheta do raspador até a elevação anterior.

Patinagem das Rodas monitora a diferença entre a velocidade da roda e a velocidade do GPS (sistema de posicionamento global) da máquina. À medida que a patinagem das rodas se aproxima do limite máximo de patinagem das rodas, o Controlador de Aplicação comanda o sistema hidráulico para elevar a palheta do raspador para reduzir a patinagem. À medida que a patinagem das rodas diminui, o Controlador de Aplicação comanda o sistema hidráulico para abaixar a palheta do raspador até a elevação anterior.

Load Limiting

☒ **A** Engine Load Max **D** (%)

☒ **B** Engine Speed Min. **E** (RPM)

☒ **C** Wheel Slip Max **F** (%)

G

PC27089—UN—06MAY19

- A—Caixa de Seleção Carga do Motor
 B—Caixa de Seleção Rotação do Motor
 C—Caixa de Seleção Patinagem das Rodas
 D—Caixa de Entrada Carga do Motor
 E—Caixa de Entrada Rotação do Motor
 F—Caixa de Entrada Patinagem das Rodas
 G—Botão de Edição de Sensibilidade

1. Para ativar um recurso de limitação de carga, selecione a caixa de seleção correspondente (A–C).
2. Insira o valor do limite na caixa de entrada correspondente (D — F).
3. Selecione o botão de Edição de Sensibilidade (G) e ajuste os valores de sensibilidade conforme necessário.

(Para obter mais informações, consulte Edição de Sensibilidade de Limitação de Carga.)

RW00482,00008BF-54-11JUN19

Edição de Sensibilidade de Limitação de Carga

Selecione a tecla programável iGrade™ > aba Calibrações > botão de Edição de Sensibilidade de Limitação de Carga.

Rotação do Motor é a RPM atual. A variação da rotação do motor é a RPM atual abaixo do limite mínimo definido. Os ajustes de altura de limitação de carga são calculados multiplicando a variação da rotação do motor pela sensibilidade.

Carga do Motor é a saída de torque do motor. Excesso de carga do motor é a carga atual do motor acima do limite máximo definido. Ajustes de altura de limitação de carga são calculados multiplicando o excesso de carga do motor pela sensibilidade.

iGrade é uma marca registrada da Deere & Company

Patinagem das Rodas é baseada na diferença entre a velocidade da roda e do GPS. A variação da patinagem das rodas é a quantidade de patinagem além do limite máximo definido. Os ajustes de altura de limitação de carga são calculados multiplicando a variação da patinagem das rodas pela sensibilidade.

(Para mais informações, consulte Limitação de Carga.)

Edit Load Limiting Sensitivity

C Engine Speed **A** **B**

D Engine Load **A** **B**

E Wheel Slip **A** **B**

PC27071—UN—01MAY19

- A—Botão Diminuir
 B—Botão Aumentar
 C—Rotação do motor
 D—Carga do Motor
 E—Patinagem das Rodas

As configurações de sensibilidade de limitação de carga são usadas para elevar a palheta do raspador quando os limites forem excedidos para evitar que o trator fique preso, trabalhe em excesso ou tenha uma patinagem excessiva das rodas.

Aumente os valores de limitação da carga quando:

- As condições do solo puderem causar travamento da máquina ou do raspador.
- O operador tiver experiência limitada com iGrade™.

Para ajustar uma configuração de sensibilidade de limitação de carga, selecione os botões Diminuir (A) ou Aumentar (B) para o limite de sensibilidade de limitação de carga correspondente (C–E).

RW00482,00008BA-54-18JUN19

Corte Máximo

Selecione a tecla programável iGrade™ > aba Configuração > botão de Edição de Corte Máximo.

O corte máximo permite a um operador ajustar a profundidade máxima da borda de corte do raspador

durante o corte. O corte máximo exige Receptores StarFire™ com RTK (cinemática em tempo real) equipado na máquina e no implemento. O Controlador de Aplicação monitora a elevação dos receptores da máquina e do raspador para limitar a profundidade máxima da borda de corte.

Após ajustar o corte máximo, ajuste a sensibilidade do controle de elevação para alterar a taxa com que o Controlador de Aplicação comanda o sistema hidráulico para elevar ou abaixar o raspador.

(Para obter mais informações, consulte Edição de Sensibilidade de Controle.)

A configuração de corte máximo é aplicada aos raspadores 1–3.

PC27121—UN—10MAY19

- A—Caixa de Seleção Ativar Corte Máx
B—Caixa de Entrada Corte Máx
C—Botão Aumentar
D—Botão Diminuir
E—Botão Definir para Corte Atual
F—Botão de Edição de Calibração

1. Para ativar o corte máximo, selecione a caixa de seleção (A).
2. Ajuste a configuração de corte máximo com qualquer um dos seguintes:
 - Insira um corte máximo na caixa de entrada (B).
 - Selecione o botão Aumentar (C) ou Diminuir (D).
 - Selecione o botão Definir para Corte Atual (E).
3. Selecione o botão de Edição de Calibração (F) e calibre os deslocamentos verticais do sistema de posicionamento global (GPS) para cada raspador.

Deslocamentos Verticais do GPS

A calibração de deslocamento vertical do GPS

determina a diferença de altura entre o receptor de GPS da máquina e o receptor de GPS de cada implemento. Execute a calibração em uma superfície plana e nivelada. Recalibre os deslocamentos verticais do GPS se o peso da máquina ou a pressão do pneu mudarem.

1. Dirija em linha reta até que o raspador traseiro esteja sobre o solo sobre o qual o trator passou.
2. Mova manualmente cada palheta do raspador para a superfície do solo.

PC27122—UN—10MAY19

- A—Botão Calibrar (raspador 1)
B—Botão Calibrar (raspador 2)

3. Selecione o botão Calibrar (A e B) para cada raspador.

RW00482,00008C2-54-24JUN19

Configuração — Deslocamento de Distância

Deslocamentos de Equipamento

Selecione a tecla programável Deslocamento de Distância > aba Configuração > botão de Edição de Equipamento.

Implement Type
Rear Mounted (A)

1 - GPS Connection Offset
112.5 (B) in

2 - Work Point
39.4 (C) in

Additional Machine Offsets

GPS Lateral Offset
0.0 in - Left

Edit (J)

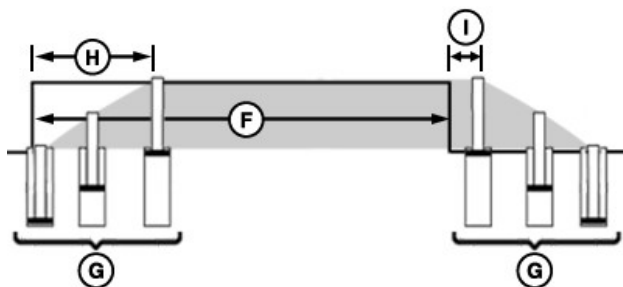
Actuator On Delay
0.010 (D) sec

Actuator Off Delay
0.010 (E) sec

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

Return

PC27073—UN—02MAY19



PC27074—UN—02MAY19

- A—Menu Suspenso de Tipo de Implemento
B—Caixa de Entrada de Deslocamento da Conexão do GPS
C—Caixa de Entrada do Ponto de Trabalho
D—Caixa de Entrada do Retardo de Ligação do Atuador
E—Caixa de Entrada do Retardo de Desligamento do Atuador
F—Tempo Total de Deslocamento de 10 s
G—Pistão Hidráulico
H—Retardo de Ligação do Atuador de 3 s
I—Retardo de Desligamento do Atuador de 0,75 s
J—Botão de Edição

1. Selecione o tipo de implemento no menu suspenso (A).
2. Informe o deslocamento de conexão do GPS (sistema de posicionamento global) na caixa de entrada (B) de deslocamento da conexão de GPS.
3. Informe a distância em linha entre o ponto de conexão e o ponto de trabalho do implemento na caixa de entrada (C) do Ponto de Trabalho.
4. Para compensar o retardo mecânico, informe o retardo de Ligação do atuador e o retardo de Desligamento do atuador nas caixas de entrada (D e E) de Retardo do Atuador.

Exemplo: O tempo total de deslocamento é 10 s (F). O pistão hidráulico (G) leva 3 s (H) para atingir o curso total para ser considerado Ligado e 0,75 s (I) para retrair abaixo do limiar Ligado. Digite 3,0 s para o tempo de retardo de Ligação do atuador e 0,75 s para o tempo de retardo de Desligamento do atuador.

5. Selecione o botão Editar (J).

Serial Number: 262143

Machine Dimensions

GPS Offsets

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

Height:
2 - 10.1 (B) (in)

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

Return

PC26067—UN—15NOV18

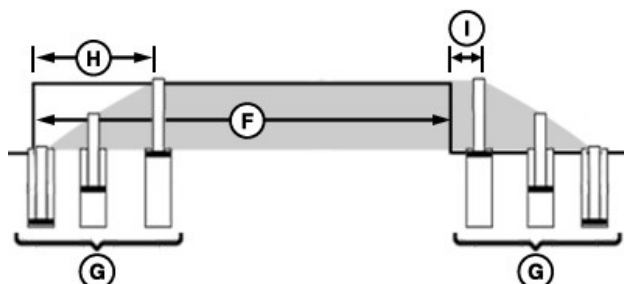
- A—Caixa de Entrada do Deslocamento Lateral
B—Caixa de Entrada do Deslocamento de Altura

6. Informe o deslocamento lateral do GPS na caixa de entrada (A) de Deslocamento Lateral.
7. Informe a altura do GPS na caixa de entrada (B) de Altura.

Deslocamentos do Equipamento com GPS do Implemento

Selecione a tecla programável Deslocamento de Distância > aba Configuração > botão de Edição de Equipamento.

PC28570—UN—19NOV21



PC27074—UN—02MAY19

- A—Menu Suspenso de Tipo de Implemento
- B—Caixa de Entrada Largura do Implemento
- C—Botão Alterar Largura do Implemento/Entrada de Deslocamento Lateral
- D—Caixa de Entrada do Retardo de Ligação do Atuador
- E—Caixa de Entrada do Retardo de Desligamento do Atuador
- F—Tempo Total de Deslocamento de 10 s
- G—Pistão Hidráulico
- H—Retardo de Ligação do Atuador de 3 s
- I—Retardo de Desligamento do Atuador de 0,75 s
- J—Botão de Edição

1. Selecione o tipo de implemento no menu suspenso (A) do Tipo de Implemento.
2. Informe a largura do implemento na caixa de entrada de Largura do Implemento (B).
3. Selecione o botão Alterar Largura do Implemento/Entrada de Deslocamento Lateral (C) e informe a entrada de deslocamento lateral.
4. Para compensar o retardo mecânico, informe o retardo de Ligação do atuador e o retardo de Desligamento do atuador nas caixas de entrada (D e E) de Retardo do Atuador.

Exemplo: O tempo total de deslocamento é 10 s (F). O pistão hidráulico (G) leva 3 s (H) para atingir o curso total para ser considerado Ligado e 0,75 s (I) para retrair abaixo do limiar Ligado. Digite 3,0 s para o tempo de retardo de Ligação do atuador e 0,75 s

para o tempo de retardo de Desligamento do atuador.

5. Selecione o botão de Edição (J).

PC28569—UN—19NOV21

- A—Caixa de Entrada do Deslocamento Lateral
- B—Caixa de Entrada do Deslocamento em Linha
- C—Caixa de Entrada do Deslocamento de Altura

6. Informe o deslocamento lateral do GPS na caixa de entrada (A).
7. Informe o deslocamento em linha do GPS na Caixa de Deslocamento em Linha (B).
8. Informe a altura do GPS na caixa de entrada (C) de Altura.

PC28568—UN—19NOV21

- A—Caixa de Entrada do Deslocamento Lateral
- B—Botão Alterar Largura do Implemento/Entrada de Deslocamento Lateral

A Página Deslocamentos do GPS do Implemento permite que um deslocamento lateral seja definido além da Largura do Implemento. Selecionar o Botão Alterar Largura do Implemento/Entrada de Deslocamento Lateral (B) ativa a Caixa de Entrada do Deslocamento Lateral (A).

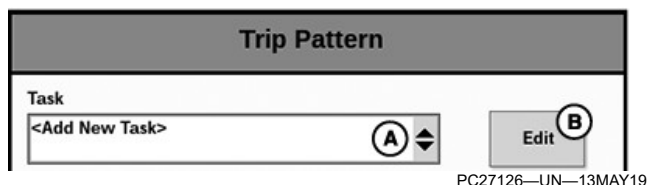
RW00482,00009CE-54-13DEC21

Padrão de Deslocamento

Selecione a tecla programável do Deslocamento de

Distância > aba Configuração > botão de Edição do Padrão de Deslocamento.

Para inserir uma nova tarefa:

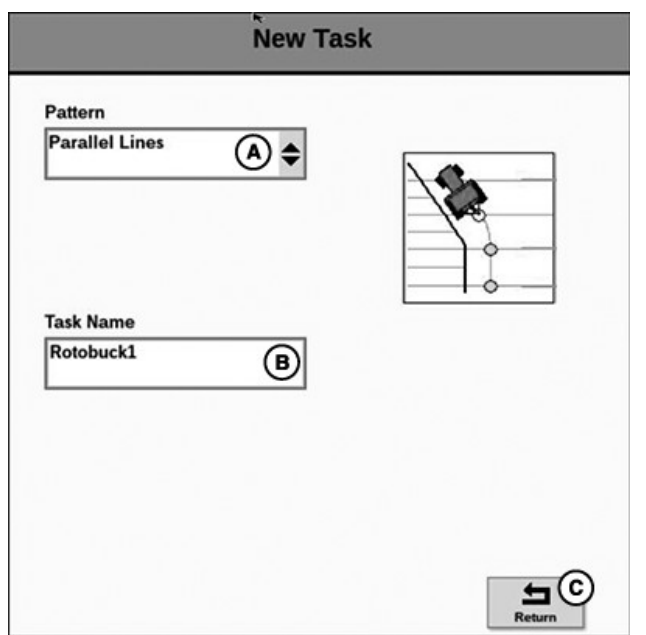


A—Menu Suspenso de Tarefas
B—Botão de Edição

1. Selecione Adicionar Nova Tarefa no menu suspenso (A) de tarefas.
2. Selecione o botão de Edição (B).
3. Conclua as etapas listadas para um tipo de padrão.

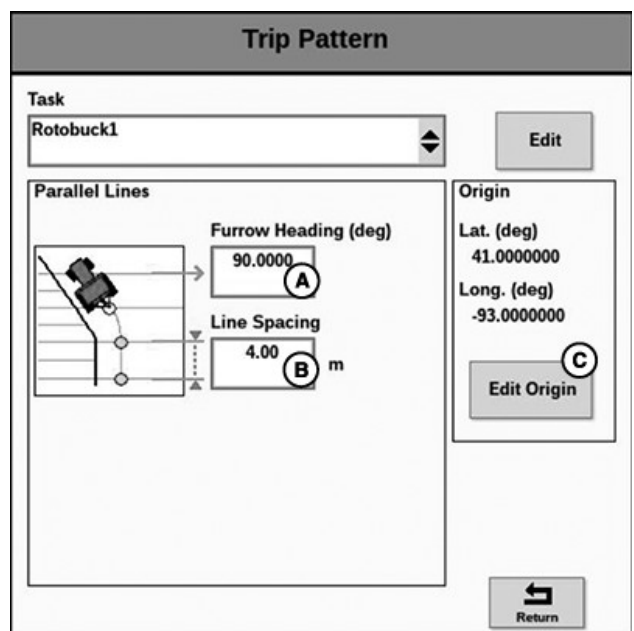
(Para obter mais informações sobre os tipos de padrão, consulte Visão Geral do Sistema — Deslocamento de Distância.)

Linhas Paralelas



A—Menu Suspenso de Padrão
B—Caixa de Entrada do Nome da Tarefa
C—Botão Voltar

1. Selecione Linhas Paralelas no menu suspenso (A) de Padrão.
2. Informe um nome de tarefa na caixa de entrada (B) da Nome da Tarefa.
3. Selecione o botão Voltar (C).

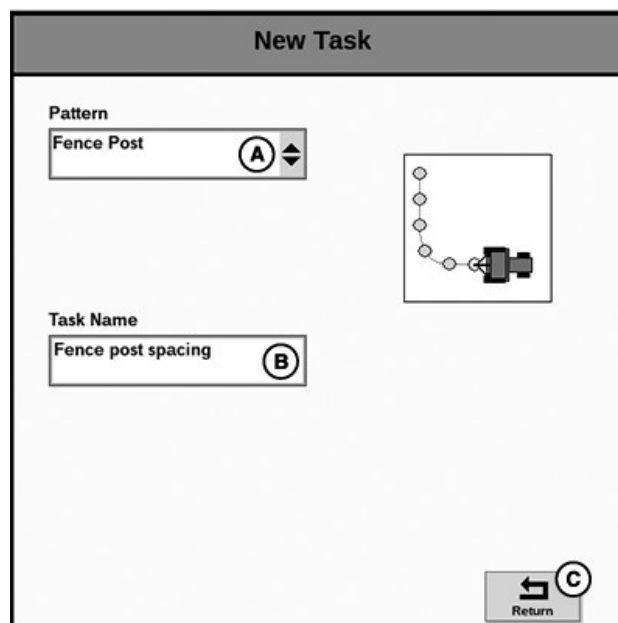


A—Caixa de Entrada de Direção do Sulco
B—Caixa de Entrada de Espaçamento entre Linhas
C—Botão Editar Origem

4. Informe a direção do sulco na caixa de entrada (A) de Direção do Sulco.
5. Informe o espaçamento entre linhas na caixa de entrada (B) de Espaçamento entre Linhas.
6. Selecione o botão Editar Origem (C) e defina o ponto de origem.

(Consulte Ponto de Origem para obter mais informações.)

Poste de Cerca



A—Menu Suspenso de Padrão
B—Caixa de Entrada do Nome da Tarefa

C—Botão Voltar

1. Selecione Poste de Cerca no menu suspenso (A) de Padrão.
2. Informe um nome de tarefa na caixa de entrada (B) da Nome da Tarefa.
3. Selecione o botão Voltar (C).

PC27130—UN—13MAY19

A—Caixa de Entrada do Espaçamento entre Postes de Cerca

4. Informe o espaçamento entre postes de cerca na caixa de entrada (A) de Espaçamento entre Postes de Cerca.

Padrão de Malha

PC27131—UN—13MAY19

- A—Menu Suspenso de Padrão
B—Caixa de Entrada do Nome da Tarefa

C—Botão Voltar

1. Selecione Padrão de Malha no menu suspenso (A) de Padrão.
2. Informe um nome de tarefa na caixa de entrada (B) da Nome da Tarefa.
3. Selecione o botão Voltar (C).

PC27132—UN—13MAY19

- A—Caixa de Entrada do Comprimento da Malha
B—Caixa de Entrada do Divisor de Malha
C—Caixa de Entrada do Divisor de Segmento
D—Caixa de Entrada da Direção da Pista de Orientação
E—Caixa de Entrada de Malhas por Segmento
F—Caixa de entrada de Malhas por Passagem
G—Menu Suspenso de Início da Passagem
H—Botão Editar Origem

4. Insira o comprimento da malha na caixa de entrada (A) de Comprimento da Malha.
5. Informe o divisor da malha na caixa de entrada (B) do Divisor de Malha.
6. Informe o divisor de segmento na caixa de entrada (C) do Divisor de Segmento.
7. Informe a direção da pista de orientação na caixa de entrada (D) da Direção da Pista de Orientação.
8. Informe o número de malhas por segmento na caixa de entrada (E) de Malhas por Segmento.
9. Informe o número de malhas por passagem na caixa de entrada (F) de Malhas por Passagem.
10. Selecione Meio Segmento ou Segmento Inteiro no menu suspenso (G) de Estado da Passagem.
11. Selecione o botão Editar Origem (H) e defina o ponto de origem.

(Consulte Ponto de Origem para obter mais informações.)

Grade — 90 Graus

PC27136—UN—13MAY19

- A—Menu Suspenso de Padrão
B—Menu Suspenso de Layout da Grade
C—Caixa de Entrada do Nome da Tarefa
D—Botão Voltar

1. Selecione Grade no menu suspenso (A) de Padrão.
2. Selecione 90 Graus no menu suspenso (B) Layout da Grade.
3. Informe um nome de tarefa na caixa de entrada (C) de Nome da Tarefa.
4. Selecione o botão Voltar (D).

PC27137—UN—13MAY19

- A—Caixa de Entrada da Direção da Pista de Orientação
B—Caixa de Entrada do Espaçamento de Plantio
C—Caixa de Entrada do Espaçamento entre Pistas

D—Botão Editar Origem

5. Informe a direção da pista de orientação na caixa de entrada (A) da Direção da Pista de Orientação.
6. Informe o espaçamento de plantio na caixa de entrada (B) do Espaçamento de Plantio.
7. Informe o espaçamento entre pistas na caixa de entrada (C) do Espaçamento entre Pistas.
8. Selecione o botão Editar Origem (D) e defina o ponto de origem.

(Consulte Ponto de Origem para obter mais informações.)

Grade — Triângulos Equiláteros

PC27138—UN—13MAY19

- A—Menu Suspenso de Padrão
B—Menu Suspenso de Layout da Grade
C—Caixa de Entrada do Nome da Tarefa
D—Botão Voltar

1. Selecione Grade no menu suspenso (A) de Padrão.
2. Selecione Triângulos Equiláteros no menu suspenso (B) do Layout da Grade.
3. Informe um nome de tarefa na caixa de entrada (C) de Nome da Tarefa.
4. Selecione o botão Voltar (D).

Trip Pattern

Task
Grid

Edit

Grid | Equilateral Triangles

Guidance Track Heading (deg) 0.0000 (A)

Plant Spacing 3.28 (B) ft

Track Spacing 3.28 ft

Origin
Lat. (deg) 0.0000000
Long. (deg) 0.0000000

Edit Origin (C)

Note: Set Guidance Track Heading to match Guidance settings.

Return

PC27139—UN—13MAY19

- A—Caixa de Entrada da Direção da Pista de Orientação
B—Caixa de Entrada do Espaçamento de Plantio
C—Botão Editar Origem

- Informe a direção da pista de orientação na caixa de entrada (A) da Direção da Pista de Orientação.
- Informe o espaçamento de plantio na caixa de entrada (B) do Espaçamento de Plantio.
- Selecione o botão Editar Origem (C) e defina o ponto de origem.

(Consulte Ponto de Origem para obter mais informações.)

Grade — Ângulos Integrados

New Task

Pattern
Grid (A)

Grid Layout
Integrated Angles (B)

Task Name
Grid (C)

Return (D)

PC27140—UN—13MAY19

- A—Menu Suspenso de Padrão
B—Menu Suspenso de Layout da Grade

- C—Caixa de Entrada do Nome da Tarefa
D—Botão Voltar

- Selecione Grade no menu suspenso (A) de Padrão.
- Selecione Ângulos Integrados no menu suspenso (B) de Layout da Grade.
- Informe um nome de tarefa na caixa de entrada (C) de Nome da Tarefa.
- Selecione o botão Voltar (D).

Trip Pattern

Task
Grid

Edit

Grid | Integrated Angle

Guidance Track Heading (deg) 0.0000 (A)

Plant Spacing 3.28 (B) ft

Plant Angle (deg) 10.0000 (C)

Track Spacing 3.28 (D) ft

Origin
Lat. (deg) 0.0000000
Long. (deg) 0.0000000

Edit Origin (E)

Note: Set Guidance Track Heading to match Guidance settings.

Return

PC27141—UN—13MAY19

- A—Caixa de Entrada da Direção da Pista de Orientação
B—Caixa de Entrada do Espaçamento de Plantio
C—Caixa de Entrada do Ângulo de Plantio
D—Caixa de Entrada do Espaçamento entre Pistas
E—Botão Editar Origem

- Informe a direção da pista de orientação na caixa de entrada (A) da Direção da Pista de Orientação.
- Informe o espaçamento de plantio na caixa de entrada (B) do Espaçamento de Plantio.
- Informe o ângulo de plantio na caixa de entrada (C) de Ângulo de Plantio.
- Informe o espaçamento entre pistas na caixa de entrada (D) do Espaçamento entre Pistas.
- Selecione o botão Editar Origem (E) e defina o ponto de origem.

(Consulte Ponto de Origem para obter mais informações.)

Grade — Linhas Alternadas

PC27142—UN—13MAY19

- A—Menu Suspenso de Padrão
B—Menu Suspenso de Layout da Grade
C—Caixa de Entrada do Nome da Tarefa
D—Botão Voltar

1. Selecione Grade no menu suspenso (A) de Padrão.
2. Selecione Linhas Alternadas no menu suspenso (B) de Layout da Grade.
3. Informe um nome de tarefa na caixa de entrada (C) de Nome da Tarefa.
4. Selecione o botão Voltar (D).

PC27143—UN—13MAY19

- A—Caixa de Entrada da Direção da Pista de Orientação
B—Caixa de Entrada do Espaçamento de Plantio
C—Caixa de Entrada do Espaçamento entre Pistas
D—Botão Editar Origem

5. Informe a direção da pista de orientação na caixa de entrada (A) da Direção da Pista de Orientação.
6. Informe o espaçamento de plantio na caixa de entrada (B) do Espaçamento de Plantio.
7. Informe o espaçamento entre pistas na caixa de entrada (C) do Espaçamento entre Pistas.
8. Selecione o botão Editar Origem (D) e defina o ponto de origem.
(Consulte Ponto de Origem para obter mais informações.)

Editar Origem

O ponto de origem representa um local de deslocamento usado para localizar todos os outros deslocamentos dentro do padrão definido. É essencial que ele seja localizado com precisão. O ponto de origem usa os deslocamentos do GPS da máquina e os deslocamentos do equipamento. Certifique-se de que os dois deslocamentos sejam inseridos corretamente antes de configurar o ponto de origem. Dependendo da configuração, configure as linhas de orientação no monitor para corresponder ao ponto de origem e à direção de deslocamento.

PC28567—UN—19NOV21

- A—Caixa de Entrada da Latitude da Origem
B—Caixa de Entrada da Longitude da Origem
C—Interruptor de Ajuste de Posição Para a Frente
D—Interruptor de Ajuste de Posição Para Trás
E—Total de Deslocamento da Origem
F—Deslocar Ponto de Origem para a Esquerda
G—Deslocar Ponto de Origem para a Direita
H—Botão Definir para a Localização Atual

Se o ponto de origem exato for conhecido:

1. Informe a latitude da origem na caixa de entrada (A) de Origem da Latitude.

- Informe a longitude da origem na caixa de seleção (B) Longitude da Origem.

Se o ponto de origem exato for desconhecido:

- Posicione a máquina na direção do local do próximo deslocamento com o implemento colocado diretamente no ponto de origem.
- Selecione o botão Definir para Localização Atual (H).
- Documente a latitude e a longitude no ponto de origem.

O interruptor de Ajuste de Posição Para a Frente (D) e o botão de Ajuste de Posição Para Trás (E) são associados à orientação da máquina dentro do padrão. Os botões são desabilitados quando a máquina está acima de 45° em relação à orientação do padrão. Cada pressionamento do botão altera a origem em 2,5 cm (1 pol.). O total de deslocamento da origem (E) exibe a quantidade total deslocada.

Os botões Deslocar Ponto de Origem para a Esquerda (F) e Deslocar Ponto de Origem para a Direita (G) movem o ponto de Origem para a borda esquerda ou direita da largura do implemento.

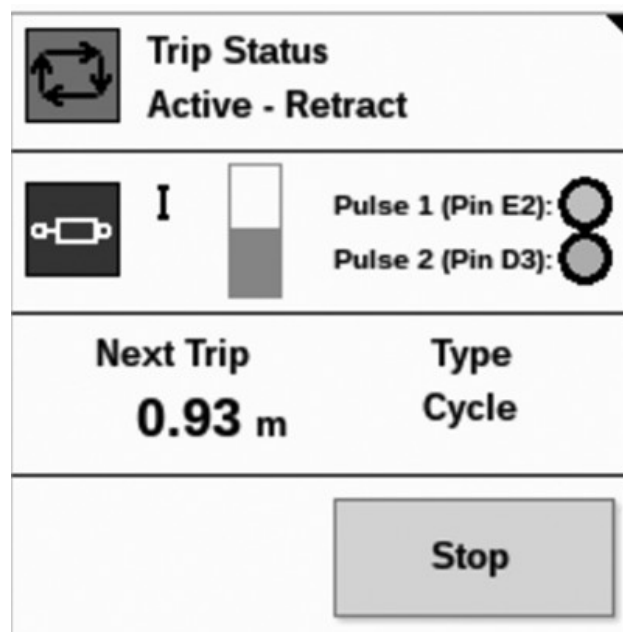
RW00482,0000AA4-54-14DEC21

Comando de Deslocamento

Selecione a tecla programável do Deslocamento de Distância > aba Configuração > botão de Edição do Comando de Deslocamento.

O comando de deslocamento define o método de controle quando uma ação é disparada. Há cinco tipos de comando de deslocamento:

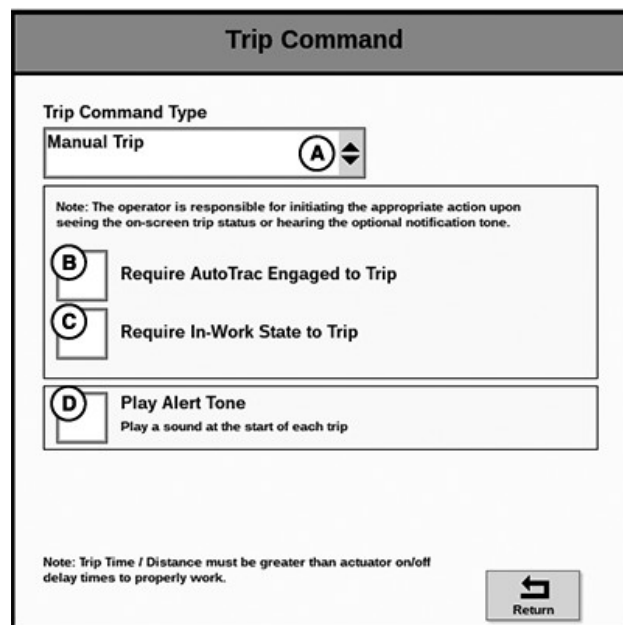
- Deslocamento Manual** notifica o operador com um status na tela ou um som de alerta opcional para quando executar o comando de deslocamento.
- Válvula** utiliza os comandos de vazão da VCR (válvula de controle remoto).
- Porta serial** utiliza comunicação serial.
- Pulso** utiliza um acionador do lado baixo.
- Engate Traseiro** utiliza mensagens CAN ISO.



PC28562—UN—19NOV21

Quando a Válvula e o Pulso são selecionados, o status do LSD e da VCR é mesclado em um só quadro.

Deslocamento Manual



PC27146—UN—14MAY19

- A—Menu Suspensão de Tipo de Comando de Deslocamento
- B—Caixa de Seleção Exigir AutoTrac™ Acionado para Deslocamento
- C—Caixa de Seleção Exigir Estado em Trabalho para Deslocamento
- D—Caixa de Seleção Reproduzir Tom de Alerta

- Selecione Deslocamento Manual no menu suspenso (A) de Tipo de Comando.
- Para exigir que o AutoTrac™ esteja acionado para ativar os comandos de deslocamento, selecione a

AutoTrac é uma marca registrada da Deere & Company

caixa de seleção (B) Exigir AutoTrac™ Acionado para Deslocamento.

3. Para exigir um estado de gravação do serviço ativo para ativar os comandos de deslocamento, selecione a caixa de seleção (C) Exigir Estado em Trabalho.
4. Para alertar o operador com um sinal sonoro no início de cada deslocamento, selecione a caixa de seleção (D) Reproduzir Tom de Alerta.

Válvula

The screenshot shows the 'Trip Command' menu. At the top, 'Trip Command Type' is set to 'Valve' (A). Below this, 'Valve' is set to 'SCV1' (D) and 'Interface' is set to 'JD Proprietary' (E). There is a checkbox 'Use Distance for Events' (C) which is checked. Under 'On Distance', the value is '1.00' (B) with '(ft)' next to it. There are two checkboxes: 'Require AutoTrac Engaged to Trip' (F) and 'Require In-Work State to Trip' (G). At the bottom, there is a checkbox 'Play Alert Tone' (H) with the text 'Play a sound at the start of each trip'. A note at the bottom states: 'Note: Trip Time / Distance must be greater than actuator on/off delay times to properly work.' A 'Return' button is at the bottom right.

- PC27147—UN—14MAY19
- A—Menu Suspenso de Tipo de Comando de Deslocamento
 - B—Caixa de Entrada de Distância Ligado ou Tempo Ligado
 - C—Caixa de Seleção Usar Distância para Eventos
 - D—Menu Suspenso de Válvula
 - E—Menu Suspenso de Interface
 - F—Caixa de Seleção Exigir AutoTrac™ Acionado para Deslocamento
 - G—Caixa de Seleção Exigir Estado em Trabalho para Deslocamento
 - H—Caixa de Seleção Reproduzir Tom de Alerta

1. Selecione Válvula no menu suspenso (A) de Tipo de Comando.

NOTA: A caixa de entrada (B) muda para Distância Ligado ou Tempo Ligado com base em se a caixa de seleção Usar Distância para Eventos (C) está selecionada ou não.

2. Para usar distância para eventos, marque a caixa de seleção (C) Usar Distância para Eventos. Para usar tempo para eventos, desmarque a caixa de seleção Usar Distância para Eventos.

NOTA: Quando disparado, a válvula se estende durante o valor selecionado para Tempo Ligado ou Distância Ligado, depois se retrai por 1,5 vez o valor de Tempo Ligado ou Distância Ligado. Por exemplo, se Tempo Ligado for definido como 2 segundos, a válvula se estende por 2 segundos, depois se retrai por 3 segundos.

3. Informe o tempo ou a distância na caixa de entrada (B) Distância Ligado ou Tempo Ligado.

4. Selecione uma válvula no menu suspenso (D) de Válvula.

5. Selecione uma interface no menu suspenso (E) de Interface.

- Válvula de Controle Remoto (VCR) Externa e Interruptor da VCR Externa
 - Compatível com Tratores não John Deere Série 60 e anteriores, 5XXX, 6X00, 6X10, 6X30, 7X00, 7X10, 7X20 e Tratores de chassi pequeno 7X30.
 - John Deere Antiga
 - Compatível com Tratores 8X00, 8X10, 8X20, 9X00, 9X10 e 9X20.
 - Usa somente VCR 1 ou 3.
 - Requer que o chicote elétrico do Controlador de Aplicação UCC2 esteja conectado ao conector jumper na parte traseira da cabine do trator.
 - VCR tipo Proprietária John Deere
 - Compatível com Tratores 7X30, 8X30, U8, 9X30, 6R Final Tier 4 (FT4), 7R, 8R, 8RT, 8RX, 9R, 9RT e 9RX.
 - Qualquer VCR pode ser usada.
 - Não conecte o chicote elétrico do Controlador de Aplicação UCC2 ao conector jumper na parte traseira da cabine do trator.
 - Se uma VCR for mapeada para um joystick, ela não pode ser controlada através do controle JD Prop.
 - VCR ISO
 - Compatível com Tratores 6R, 6M (quando equipado com VCRs eletrônicas opcionais), 7R, 8R, 8RT, 8RX, 9R, 9RT e 9RX.
 - Qualquer VCR pode ser usada.
 - Não conecte o chicote elétrico do Controlador de Aplicação UCC2 ao conector jumper na parte traseira da cabine do trator.
6. Informe o tempo ou a distância na caixa de entrada (B) Distância Ligado ou Tempo Ligado.
 7. Para exigir que o AutoTrac™ esteja acionado para ativar os comandos de deslocamento, selecione a caixa de seleção (F) Exigir AutoTrac™ Acionado para Deslocamento.

- Para exigir que a gravação do serviço esteja ativa para habilitar os comandos de deslocamento, selecione a caixa de seleção (C) Exigir Estado em Trabalho.
- Para alertar o operador com um sinal sonoro no início de cada deslocamento, selecione a caixa de seleção (H) Reproduzir Tom de Alerta.

Porta Serial

PC27148—UN—14MAY19

- A—Menu Suspenso de Tipo de Comando de Deslocamento
- B—Caixa de Entrada de Distância Ligado ou Tempo Ligado
- C—Caixa de Seleção Usar Distância para Eventos
- D—Menu Suspenso de Atribuição da Porta Serial
- E—Botão de Configuração da Porta Serial
- F—Caixa de Seleção Exigir AutoTrac™ Acionado para Deslocamento
- G—Caixa de Seleção Exigir Estado em Trabalho para Deslocamento
- H—Caixa de Seleção Reproduzir Tom de Alerta

- Selecione Porta Serial no menu suspenso (A) de Tipo de Comando.

NOTA: A caixa de entrada (B) muda para Distância Ligado ou Tempo Ligado com base em se a caixa de seleção Usar Distância para Eventos (C) está selecionada ou não.

- Para usar distância para eventos, marque a caixa de seleção (C) Usar Distância para Eventos. Para usar tempo para eventos, desmarque a caixa de seleção Usar Distância para Eventos.

NOTA: Quando disparado, a válvula se estende durante o valor selecionado para Tempo Ligado ou Distância Ligado, depois se retrai por 1,5 vez o valor de Tempo Ligado ou Distância Ligado. Por exemplo, se Tempo Ligado for definido como 2 segundos, a válvula se estende por 2 segundos, depois se retrai por 3 segundos.

- Informe o tempo ou a distância na caixa de entrada (B) Distância Ligado ou Tempo Ligado.
- Selecione uma porta serial no menu suspenso (D) de Atribuição de Porta Serial.
- Selecione o botão Configuração da Porta serial (E) e configure a porta serial.
(Para mais informações, consulte Portas Seriais.)
- Para exigir que o AutoTrac™ esteja acionado para ativar os comandos de deslocamento, selecione a caixa de seleção (F) Exigir AutoTrac™ Acionado para Deslocamento.
- Para exigir que a gravação do serviço esteja ativa para habilitar os comandos de deslocamento, selecione a caixa de seleção (C) Exigir Estado em Trabalho.
- Para alertar o operador com um sinal sonoro no início de cada deslocamento, selecione a caixa de seleção (H) Reproduzir Tom de Alerta.

Pulso

PC27149—UN—14MAY19

- A—Menu Suspenso de Tipo de Comando de Deslocamento
- B—Caixa de Entrada de Distância Ligado ou Tempo Ligado
- C—Caixa de Seleção Usar Distância para Eventos
- D—Caixa de Seleção Exigir AutoTrac™ Acionado para Deslocamento
- E—Caixa de Seleção Exigir Estado em Trabalho para Deslocamento
- F—Caixa de Seleção Reproduzir Tom de Alerta

- Selecione Pulso no menu suspenso (A) de Tipo de Comando.

NOTA: A caixa de entrada (B) muda para Distância Ligado ou Tempo Ligado com base em se a caixa de seleção Usar Distância para Eventos (C) está selecionada ou não.

- Para usar distância para eventos, marque a caixa de seleção (C) Usar Distância para Eventos. Para usar tempo para eventos, desmarque a caixa de seleção Usar Distância para Eventos.

NOTA: Quando disparado, a válvula se estende durante o valor selecionado para Tempo Ligado ou Distância Ligado, depois se retrai por 1,5 vez o valor de Tempo Ligado ou Distância Ligado. Por exemplo, se Tempo Ligado for definido como 2 segundos, a válvula se estende por 2 segundos, depois se retrai por 3 segundos.

- Informe o tempo ou a distância na caixa de entrada (B) Distância Ligado ou Tempo Ligado.
- Para exigir que o AutoTrac™ esteja acionado para ativar os comandos de deslocamento, selecione a caixa de seleção (D) Exigir AutoTrac™ Acionado para Deslocamento.
- Para exigir que a gravação do serviço esteja ativa para habilitar os comandos de deslocamento, selecione a caixa de seleção (E) Exigir Estado em Trabalho.
- Para alertar o operador com um sinal sonoro no início de cada deslocamento, selecione a caixa de seleção (F) Reproduzir Tom de Alerta.

Engate Traseiro

PC28325—UN—23NOV20

- A—Menu Suspenso de Tipo de Comando de Deslocamento
 B—Caixa de Entrada de Distância Ligado ou Tempo Ligado
 C—Caixa de Seleção Usar Distância para Eventos
 D—Caixa de Entrada de Posição Ligado
 E—Botão Definir para a Posição Atual
 F—Caixa de Entrada de Posição Desligado
 G—Botão Definir para a Posição Atual
 H—Caixa de Seleção Exigir AutoTrac™ Acionado para Deslocamento
 I—Caixa de Seleção Exigir Estado em Trabalho para Deslocamento

J—Caixa de Seleção Reproduzir Tom de Alerta

- Selecione Engate Traseiro no menu suspenso (A) de Tipo de Comando.

NOTA: A caixa de entrada (B) muda para Distância Ligado ou Tempo Ligado com base em se a caixa de seleção Usar Distância para Eventos (C) está selecionada ou não.

- Para usar distância para eventos, marque a caixa de seleção (C) Usar Distância para Eventos. Para usar tempo para eventos, desmarque a caixa de seleção Usar Distância para Eventos.

NOTA: Quando disparado, a válvula se estende durante o valor selecionado para Tempo Ligado ou Distância Ligado, depois se retrai por 1,5 vez o valor de Tempo Ligado ou Distância Ligado. Por exemplo, se Tempo Ligado for definido como 2 segundos, a válvula se estende por 2 segundos, depois se retrai por 3 segundos.

- Informe o tempo ou a distância na caixa de entrada (B) Distância Ligado ou Tempo Ligado.

NOTA: A posição ligado e desligado do engate é exibida como porcentagem. 100% é elevado todo para cima e 0% é abaixado totalmente para baixo.

- Informe a posição ligado na caixa de entrada Posição Ligado (D) ou mova manualmente o engate traseiro e, em seguida, selecione o botão Definir para a Posição Atual (E).
- Informe a posição desligado na caixa de entrada Posição Desligado (D) ou mova manualmente o engate traseiro e, em seguida, selecione o botão Definir para a Posição Atual (G).
- Para exigir que o AutoTrac™ esteja acionado para ativar os comandos de deslocamento, selecione a caixa de seleção (H) Exigir AutoTrac™ Acionado para Deslocamento.
- Para exigir que a gravação do serviço esteja ativa para habilitar os comandos de deslocamento, selecione a caixa de seleção (I) Exigir Estado em Trabalho.
- Para alertar o operador com um sinal sonoro no início de cada deslocamento, selecione a caixa de seleção (J) Reproduzir Tom de Alerta.

RW00482,0000A98-54-14DEC21

Documentação de Deslocamento

Selecione a tecla programável Deslocamento de Distância > aba Configuração > Botão de Edição de Documentação de Deslocamento.

PC27917—UN—16APR20

A—Caixa de Seleção Ativar Documentação do Deslocamento de Distância

B—Caixa de Entrada do Número de Linhas

C—Caixa de Entrada do Espaçamento entre as Linhas

Quando ativados, os eventos de deslocamento são registrados usando o servidor de arquivos. Certifique-se de que o servidor de arquivos esteja ativado no monitor principal. Se você estiver usando vários monitores, certifique-se de que o servidor de arquivos esteja desativado no outro monitor.

NOTA: Quando o nome do campo mudar, o Controlador de Aplicação solicitará automaticamente uma sincronização de arquivo de transferência de dados sem fio.

(Para mais informações, consulte Ativação do Servidor de Arquivos.)

A documentação do deslocamento registra a localização de deslocamento desejada em um arquivo para que cada evento de deslocamento possa ser localizado após a conclusão do trabalho. Isso pode ser especialmente útil ao usar a distância de deslocamento para criar padrões para culturas de longo prazo, tais como pomares. Os arquivos usam o formato CSV com os seguintes cabeçalhos:

Cliente, Fazenda, Talhão, Nome do Padrão, Latitude, Longitude, Direção, Data GMT, Hora GMT, Número do Deslocamento, Tipo de Ação

1. Para ativar a documentação do Deslocamento de Distância, marque a caixa de seleção (A).
2. Insira o número de linhas na caixa de entrada (B).
3. Informe o espaçamento entre as linhas na caixa de entrada (C).

RW00482,00009D0-54-12NOV21

Habilitar Servidor de Arquivos

NOTA: Se estiver usando vários monitores, certifique-se de que o servidor de arquivos esteja desligado no outro monitor.

Monitor GreenStar™ 3 2630

1. Selecione o botão Menu > botão Monitor > tecla programável Diagnósticos.

PC26729—UN—09JAN19

A—Aba Múltiplos Monitores

B—Botão Alterar Configurações

2. Selecione a guia Múltiplos Monitores (A) e, em seguida, o botão Alterar Configurações (B).

PC26730—UN—09JAN19

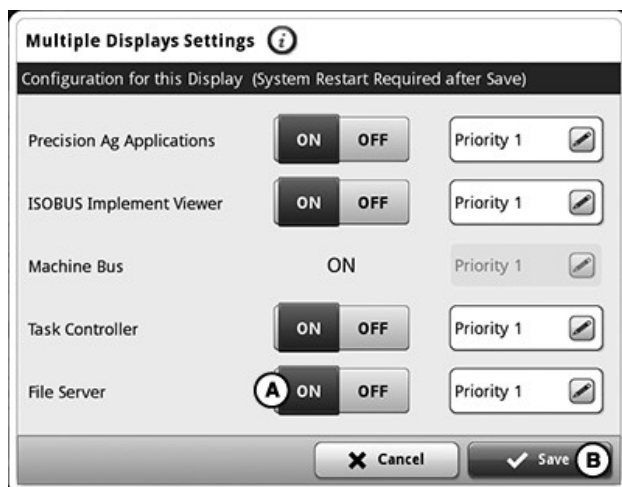
A—Caixa de Seleção Servidor de Arquivos

B—Botão Salvar Configurações e Reiniciar Monitor

3. Selecione a caixa de seleção Servidor de Arquivos (A), depois o botão Salvar Configurações e Reiniciar Monitor (B).
4. Desligue a máquina, deixe o monitor desligar e depois reinicie o sistema.

Monitor Geração 4

1. Selecione o botão Menu > aba Sistema > aplicação Monitor e Som > aba Múltiplos Monitores > botão Editar > botão Configuração Avançada.



PC26731—UN—09JAN19

A—Alternância do Servidor de Arquivos
B—Botão Salvar

2. Ligue o servidor de arquivos usando o botão (A) e selecione o botão Salvar (B).
3. Desligue a máquina, deixe o monitor desligar e depois reinicie o sistema.

RW00482,00007ED-54-11JUN19

Calibração de Deslocamento de Equipamento

Valide e ajuste os deslocamentos do ponto de trabalho do equipamento. Antes de executar a calibração, certifique-se de que os deslocamentos do GPS (sistema de posicionamento global) da máquina sejam inseridos corretamente e que o receptor esteja usando o sinal de RTK.

1. Selecione a tecla programável Deslocamento de Distância > aba Calibrações > botão Calibração de Deslocamento de Equipamento.
2. Crie uma linha de orientação de pista reta e acione o AutoTrac™.
3. Assim que a máquina e o implemento estiverem na linha de orientação, pare a máquina.
4. Marque a posição do atuador de deslocamento no solo.



Botão Próxima Página

PC22285—UN—16MAR16

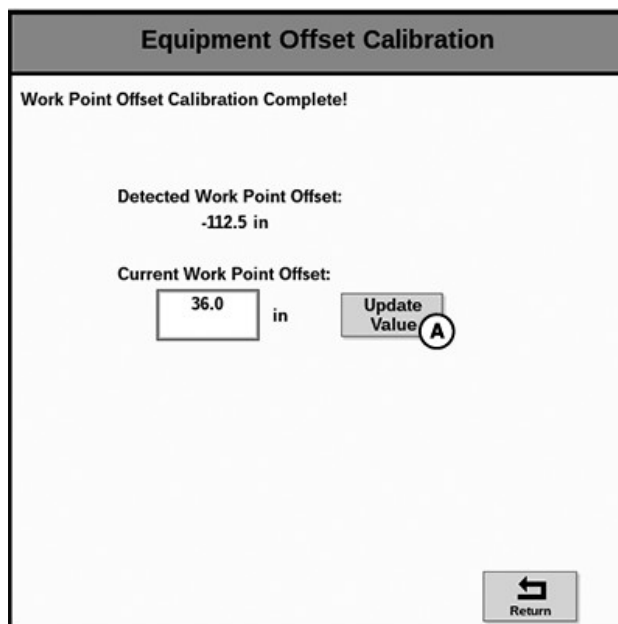
5. Selecione o botão Próxima Página.
6. Dirija a máquina para frente para permitir espaço suficiente para virar e captar a linha de orientação antes de atingir a posição marcada.
7. Vire a máquina para a direção oposta e acione o AutoTrac™ na mesma linha de orientação.
8. Pare a máquina quando o ponto de trabalho estiver alinhado com a posição marcada.



Botão Próxima Página

PC22285—UN—16MAR16

9. Selecione o botão Próxima Página.



PC27158—UN—14MAY19

A—Botão Atualizar Valor

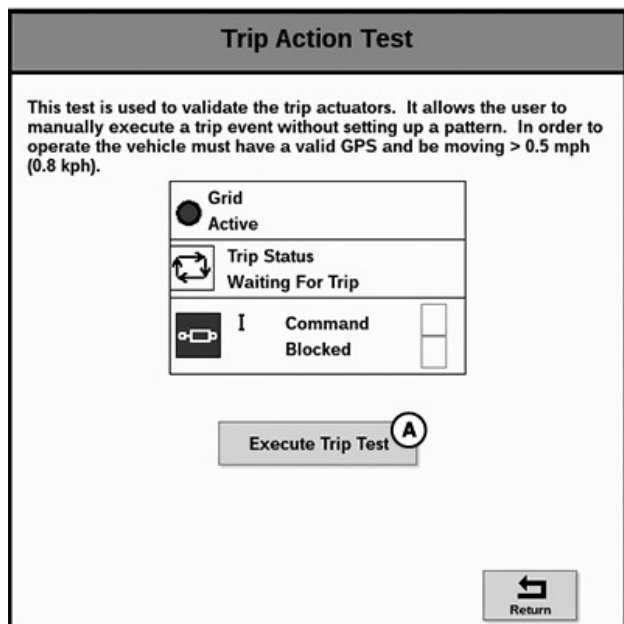
10. Selecione o botão Atualizar Valor (A).

RW00482,00008C6-54-06OCT21

Teste da Ação de Deslocamento

⚠ CUIDADO: Para evitar acidentes pessoais graves, mantenha a área ao redor do equipamento livre. O procedimento exige que a máquina se mova para frente. O implemento se move durante o teste. Leia e siga Operação de Sistemas de Automação do Implemento com Segurança na seção Segurança antes de executar o teste.

Execute manualmente um evento de deslocamento para validar o atuador de deslocamento sem configurar um padrão. Para executar um teste de deslocamento, a máquina exige um sinal de GPS (sistema de posicionamento global) válido e deve estar se movendo a uma velocidade maior do que 0,1 km/h (0.06 mph).



PC27159—UN—14MAY19

A—Botão Executar Teste de Deslocamento

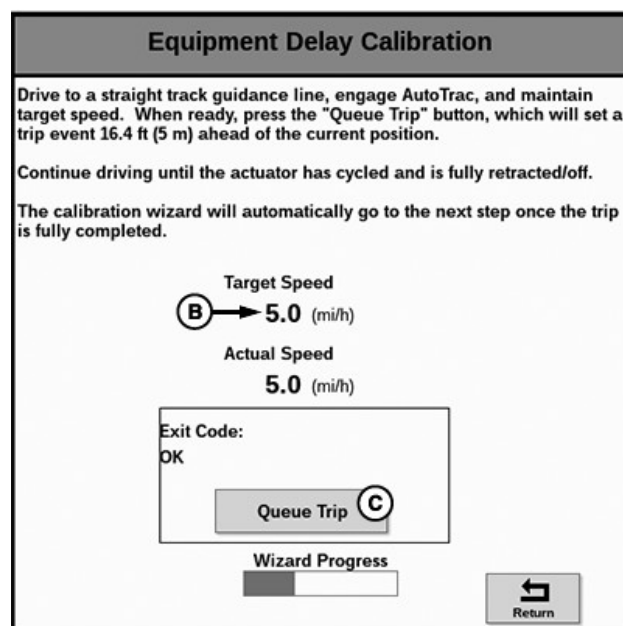
1. Selecione a tecla programável Deslocamento de Distância > aba Calibrações > botão Teste da Ação de Deslocamento.
2. Para executar uma ação de deslocamento, selecione o botão Executar Teste de Deslocamento (A).
3. Repita o teste conforme necessário.

RW00482,00009D1-54-16APR20

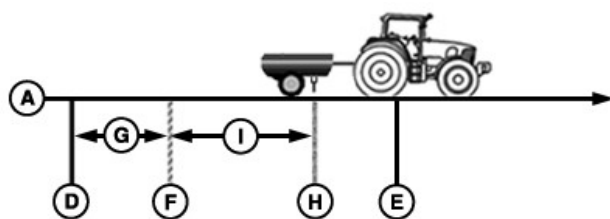
Calibração de Atraso do Equipamento

A calibração do retardo do equipamento requer uma medição precisa dos eventos de deslocamento entre dois passes adjacentes. Há muitas maneiras de fazer isso no solo, mas duas das maneiras mais fáceis são:

- Use uma câmera e coloque uma trena longa no solo ao longo do centro de uma linha de orientação de pista reta. Certifique-se de que a câmera tenha uma visão clara da trena e do atuador enquanto a máquina está se movendo.
- Configure o atuador para deixar marcas no solo com base nos eventos de deslocamento, depois mova a máquina ao longo do centro de uma linha de orientação reta e meça as marcas de atuação.



PC27161—UN—16MAY19



PC27162—UN—15MAY19

- A—Linha de Orientação de Pista Retraída
- B—Velocidade Pretendida
- C—Botão Enfileirar Deslocamento
- D—Início de Evento de Deslocamento
- E—Atuador Totalmente Retraído
- F—Atuador Estendido para a Posição Ligado
- G—Retardo de Ligação Mecânica
- H—Atuador na Posição Desligado (mas não totalmente retraído)
- I—Atuador na Posição Ligado ou de Trabalho

1. Selecione a tecla programável Deslocamento de Distância > aba Calibrações > botão Calibração de Retardo Mecânico.
2. Dirija em uma linha de orientação de pista reta (A) com o AutoTrac™ acionado enquanto mantém a velocidade pretendida (B).
3. Acione o modo automático.
(Para obter mais informações, consulte Acionamento de Modo Automático.)
4. Selecione o botão Enfileirar Deslocamento (C). O evento de deslocamento inicia (D) 5 m (16.4 ft) à frente da posição atual.
5. Continue dirigindo em linha reta para frente até que o atuador tenha concluído o ciclo e esteja totalmente retraído (E).

Equipment Delay Calibration

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

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

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

Target Speed

C → 5.0 (mi/h)

Actual Speed

5.0 (mi/h)

Next Trip Type

42.5 ft Cycle

I

Command

Blocked

Wizard Progress

Return

PC27164—UN—31MAY19

Equipment Delay Calibration

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

Distance between Actuator On Points

1 0.0 **B** (in)

Distance between Actuator Off Points

2 393.7 **D** (in)

Actuator On Delay

Current	1.704 sec
Estimated	0.000 sec

Update On Delay **E**

Actuator Off Delay

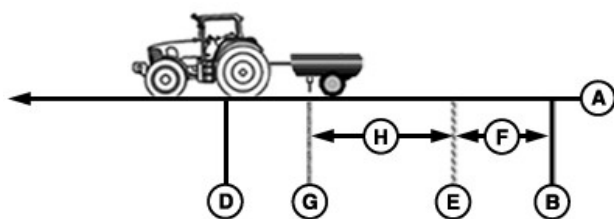
Current	0.319 sec
Estimated	0.000 sec

Update Off Delay **F**

Wizard Progress

Return

PC27168—UN—16MAY19

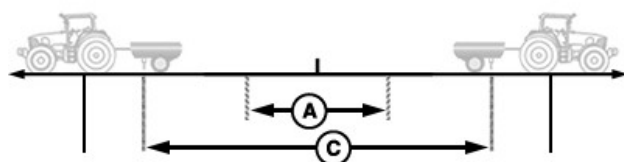


PC27165—UN—16MAY19

- A—Linha de Orientação de Pista Retra
 B—Início de Evento de Deslocamento
 C—Velocidade Pretendida
 D—Atuador Totalmente Retraído
 E—Atuador Estendido para a Posição Ligado
 F—Retardo de Ligação Mecânica
 G—Atuador na Posição Desligado (mas não totalmente retraído)
 H—Atuador na Posição Ligado ou de Trabalho

NOTA: Certifique-se de que haja espaço suficiente para captar a linha de orientação (A) após virar antes de atingir o início do evento de deslocamento (B).

6. Vire a máquina e dirija na mesma linha de orientação de pista reta com o AutoTrac™ acionado enquanto mantém a velocidade pretendida (C).
7. Continue dirigindo em linha reta para frente até que o atuador tenha concluído o ciclo e esteja totalmente retraído (D).



PC27169—UN—16MAY19

- A—Distância entre os Pontos de Ligação do Atuador
 B—Caixa de Entrada Distância entre Pontos de Ligação do Atuador
 C—Distância entre os Pontos de Desligamento do Atuador
 D—Caixa de Entrada Distância entre os Pontos de Desligamento do Atuador
 E—Botão Atualizar Retardo de Ligação
 F—Botão Atualizar Retardo de Desligamento

8. Insira a distância entre os pontos de Ligação do atuador (A) na caixa de entrada (B).
9. Insira a distância entre os pontos de Desligamento do atuador (C) na caixa de entrada (D).
10. Selecione o botão Atualizar Atraso de Ligação (E).
11. Selecione o botão Atualizar Atraso de Desligamento (F).

RW00482,00009D2-54-08MAY20

Operação

Acionamento de Modo Automático

⚠ CUIDADO: Não use iGrade™ ou Deslocamento de Distância em rodovias. Para evitar acidentes pessoais graves, leia e siga as instruções deste manual para desativar o iGrade™ e o Deslocamento de Distância antes de entrar em rodovias.

NOTA: Para facilitar a instrução, este manual usa a válvula de controle remoto (VCR) 3. Se preferir, o operador pode escolher uma VCR diferente.

Os requisitos do sistema para operar dependem da configuração. Para facilitar a instrução, este manual usa a operação básica das válvulas de controle remoto (VCR) do trator para acionar o modo automático.

(Para obter mais informações sobre o acionamento das VCR para uma máquina específica, consulte o Manual do Operador da máquina.)

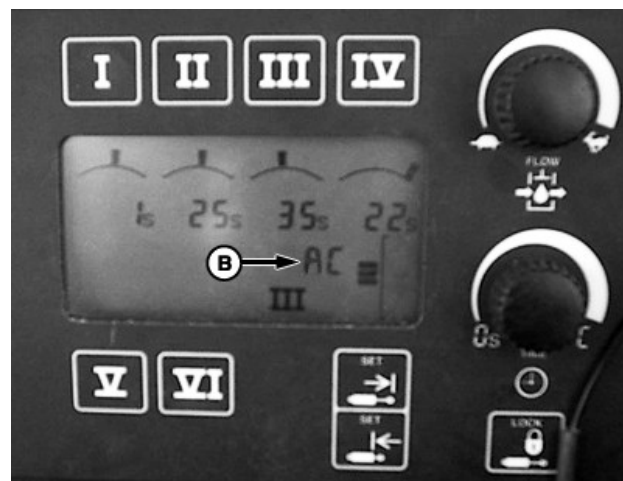
(Se a configuração exigir um dispositivo de terceiros para acionar o modo automático ou a ação, consulte o Manual do Operador do dispositivo de terceiros.)

Para acionar o modo automático hidráulico:



A—Alavanca de Controle da VCR

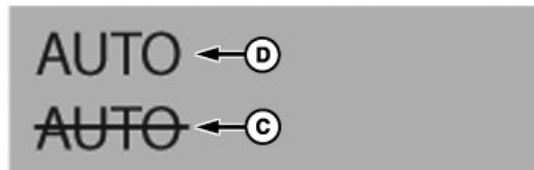
1. Se estiver usando JD Proprietário Antigo ou JD Proprietário, coloque a alavanca de controle da VCR (A) na posição de retenção de avanço. Se estiver usando uma interface de válvula ISO, selecione o interruptor de retomada.
2. Verifique se o modo automático está Ligado.



PC18234—UN—11DEC13

B—Modo AC

- Se estiver operando uma máquina com Monitor TouchSet™, verifique se EC muda para AC (B).



PC22235—UN—01MAR16

C—Modo Automático DESLIGADO

D—Modo Automático LIGADO

- Se estiver operando uma máquina com CommandCenter™, verifique se o modo automático Desligado (C) muda para o modo automático Ligado (D).

RW00482,00009EE-54-22MAY20

Desengate, Desativação e Desabilitação da Automação do Implemento

⚠ CUIDADO: Para evitar morte ou ferimentos graves, desabilite os sistemas de orientação da máquina e do implemento antes de entrar em estradas.

Desengate da Automação do Implemento

- Reduza a velocidade da máquina para uma velocidade inferior à velocidade mínima de 0,1 km/h (0.06 mph).
- Dependendo da configuração, desligue o botão Grau, selecione o botão Pausar grau ou selecione o botão Parar Deslocamento de Distância.

*TouchSet é uma marca comercial da Deere & Company
CommandCenter é uma marca comercial da Deere & Company*

iGrade é uma marca registrada da Deere & Company

- Dependendo da configuração, desengate o AutoTrac™.

(Para obter mais informações sobre o AutoTrac™, consulte o Manual do Operador do monitor.)

Desativação da Automação do Implemento

Dependendo da configuração, desligue o botão Grau ou selecione o botão Parar Deslocamento de Distância.

Desabilitação da Automação do Implemento

- Desligue a Válvula de Controle Remoto (VCR).
- Desligue o modo automático.
- Dependendo da configuração, desative o AutoTrac™.

(Para obter mais informações sobre o AutoTrac™, consulte o Manual do Operador do monitor.)

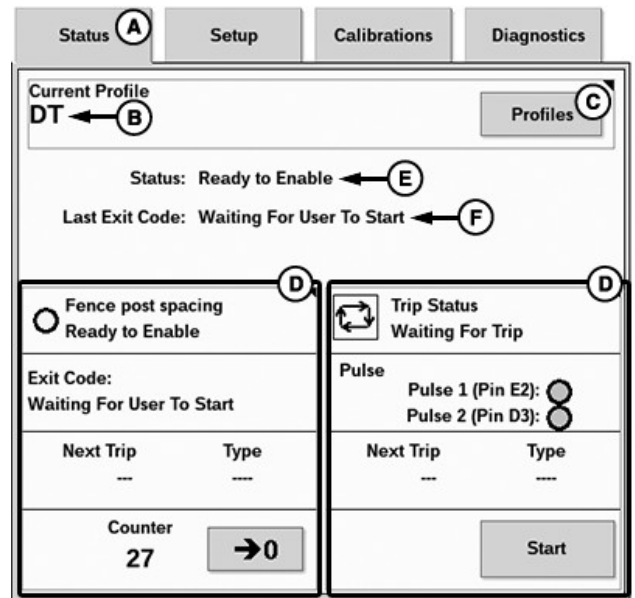
RW00482,00009EF-54-26MAY20

Controle do Comando da VCR

Se o perfil do Controlador de Aplicação UCC2 selecionado for configurado para usar as válvulas de controle remoto (VCRs), ele comanda o controle das VCRs, mesmo quando a aplicação não estiver em uso, e outras aplicações não poderão enviar comandos para essas VCRs. Para liberar o controle de comando da VCR, crie e selecione um perfil do Controlador de Aplicação UCC2 sem VCRs ou desconecte o Controlador de Aplicação UCC2.

RW00482,0000A93-54-25NOV20

Aba Status



PC27173—UN—05JUN19

- A—Aba Status
- B—Perfil Atual
- C—Botão Perfis
- D—Módulo de Página de Um Quarto
- E—Status
- F—Último Código de Saída

Selecione a tecla programável Deslocamento de Distância ou a tecla programável iGrade™ > aba Status (A).

Após configurar um perfil, as informações específicas da aplicação podem ser visualizadas na aba Status ou em uma página de execução, se configurada. O nome do perfil atual (B) é exibido. Para alterar perfis, selecione o botão Perfis (C).

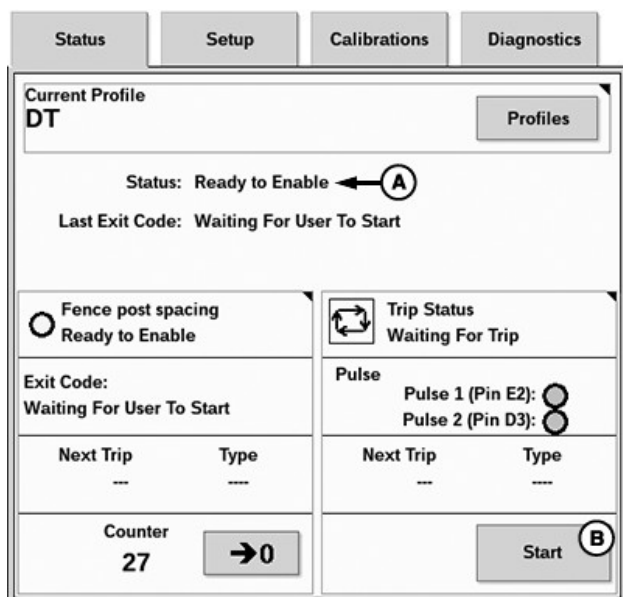
Selecionar dentro da maioria dos módulos (D) abre uma página de informações operacionais completas. A aba Status exibe o status (E) e o último código de saída (F).

(Para obter mais informações sobre status e códigos de saída, consulte Solução de Problemas.)

RW00482,00008CB-54-24JUN19

Operação de Deslocamento de Distância

- Posicione a máquina no ponto de origem voltada para o próximo evento de deslocamento do padrão desejado.
- Dependendo da configuração, configure as linhas de orientação no monitor para corresponder ao ponto de origem e à direção de deslocamento.



PC27238—UN—30MAY19

A—Status

B—Botão Iniciar

- Verifique se o status (A) é Pronto para Ativar.
(Consulte Solução de Problemas se o status não for Pronto para Ativar.)
- Se a caixa de seleção Exigir Estado em Trabalho para Deslocamento estiver selecionada, ligue a gravação do serviço.
- Se a caixa de seleção Exigir AutoTrac™ Acionado para Disparar estiver selecionada, ative o AutoTrac™. Verifique se o gráfico circular de status do AutoTrac™ exibe 3/4 de pedaços quando acionado.
(Consulte o Manual do Operador do monitor ou do AutoTrac™ para obter mais informações.)
- Selecione o Botão Iniciar (B). Verifique se o status muda para Ativado.
(Consulte Solução de Problemas se o status não for Ativado.)

NOTA: O modo automático exige uma velocidade de 0,1 km/h (0.06 mph) ou maior para acionar.

- Acione o modo automático. Se o AutoTrac™ for necessário, pressione o interruptor de retomada.
(Para obter mais informações, consulte Acionamento de Modo Automático.)

- Dirija a máquina ao longo do padrão definido.



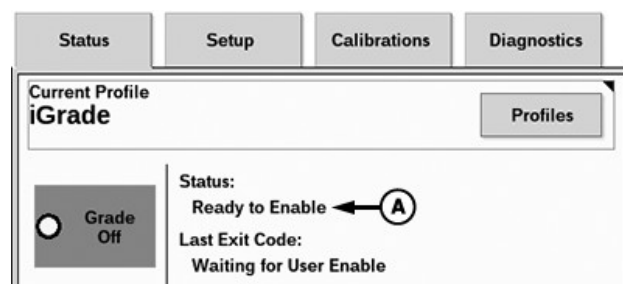
Botão Parar

PC27239—UN—30MAY19

- Se necessário, selecione o botão Parar, reposicione a máquina na próxima linha de orientação e repita as etapas.

RW00482,00009D3-54-16APR20

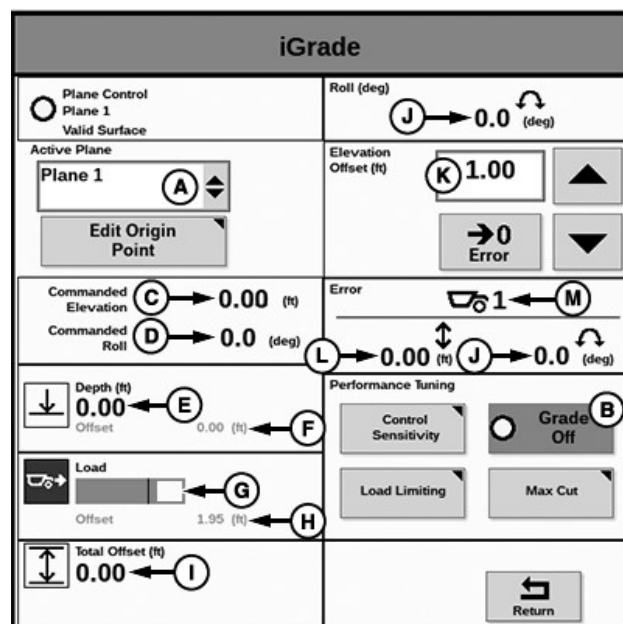
Operação do iGrade™ — Controle do Plano e Controle Remoto



PC27229—UN—30MAY19

A—Status

- Verifique se o status (A) é Pronto para Ativar.
(Consulte Solução de Problemas se o status não for Pronto para Ativar.)
- Com os raspadores vazios, posicione a máquina dentro da área de corte da inclinação definida.



PC27302—UN—18JUN19

- A—Menu Suspenso Plano Ativo
- B—Botão Ligação/Desligamento de Grau
- C—Elevação Comandada
- D—Inclinação Comandada
- E—Profundidade de Corte Máx.
- F—Deslocamento de Corte Máx.
- G—Carga Atual
- H—Deslocamento de Limitação de Carga
- I—Deslocamento Total
- J—Erro de Inclinação
- K—Deslocamento de Elevação
- L—Erro de Elevação

M—Número do Raspador

3. Para controle do plano, selecione o plano apropriado no menu suspenso (A).
4. Selecione o botão Grau Ligado (B). Verifique se o status muda para Ativado.
(Consulte Solução de Problemas se o status não for Ativado.)

NOTA: A máquina deve estar se movimentando a mais de 0,1 km/h (0.06 mph) para acionar a VCR.

(Consulte o Manual do Operador da máquina para obter mais informações sobre os requisitos de velocidade da VCR.)

5. Acione o modo automático. Se estiver usando vários raspadores, use primeiro o raspador vazio mais à frente. Verifique se o status muda para Ativo.
(Para obter mais informações, consulte Acionamento de Modo Automático.)
(Consulte Solução de Problemas se o status não for Ativo.)
6. Deixe o raspador encher.
7. Monitore os comandos, erros e deslocamentos. Se necessário, ajuste as configurações ou deslocamentos.

Os comandos, erros e deslocamentos exibidos dependem da configuração.

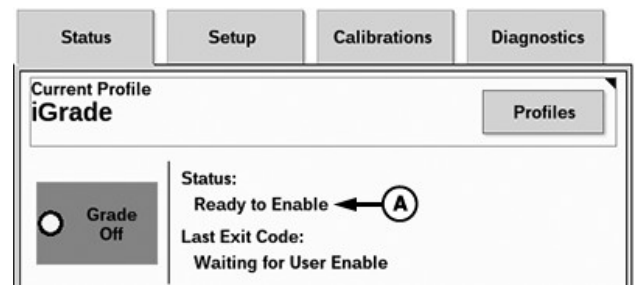
- Elevação Comandada (C) é a elevação desejada.
- Inclinação Comandada (D) é o ângulo de declive transversal desejado.
- Profundidade de Corte Máx. (E) é a profundidade máxima de corte atual.
- Deslocamento de Corte Máx. (F) é o deslocamento de corte máximo atual.
- Carga Atual (G) é a carga atual. Qualquer coisa além da linha está acima das configurações de limitação de carga atuais.
- Deslocamento de Limitação de Carga (H) é o deslocamento total calculado de todas as opções de limitação de carga ativas.
- Deslocamento Total (I) é o deslocamento total calculado de todos os deslocamentos ativos.
- Erro de Inclinação (J) é a diferença entre o ângulo de inclinação atual e o ângulo de inclinação comandado.
- Deslocamento de Elevação (K) é o deslocamento definido pelo operador.
- Erro de Elevação (L) é a diferença entre a elevação atual e a elevação comandada.

(Para obter mais informações sobre configurações e deslocamentos, consulte a seção Configuração.)

8. Monitore o material na caçamba.
9. Quando a caçamba estiver cheia, desative o modo automático e eleve o raspador.
10. Se estiver usando múltiplos raspadores, acione o modo automático para o próximo raspador. Certifique-se de que o número do raspador (M) muda para o raspador ativo.
11. Repita as etapas até que os raspadores estejam cheios ou até que a parte de enchimento do plano seja atingida.
12. Descarregue as caçambas na parte de enchimento do plano ou no local de descarga designado. Use o botão Ligação/Desligamento de Grau ao passar os limites do plano.
(Consulte o Manual do Operador do raspador para obter informações sobre as operações de descarga.)
13. Repita as etapas até que o plano seja criado.

RW00482,00009D4-54-28APR20

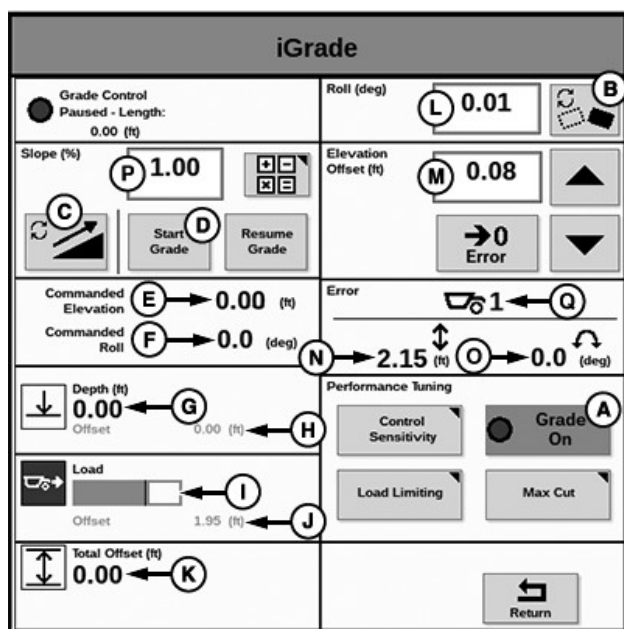
Operação do iGrade™ — Controle do Grau



PC27229—UN—30MAY19

A—Status

1. Verifique se o status (A) é Pronto para Ativar.
(Consulte Solução de Problemas se o status não for Pronto para Ativar.)
2. Com os raspadores vazios, posicione a máquina na direção do grau desejado com a palheta do raspador diretamente no ponto de origem.



PC27235—UN—30MAY19

- A—Botão Ligação/Desligamento de Grau
 B—Botão de Direção de Inclinação
 C—Botão Active/Declive
 D—Botão Iniciar Grau
 E—Elevação Comandada
 F—Inclinação Comandada
 G—Profundidade de Corte Máx.
 H—Deslocamento de Corte Máx.
 I—Carga Atual
 J—Deslocamento de Limitação de Carga
 K—Deslocamento Total
 L—Inclinação
 M—Deslocamento de Elevação
 N—Erro de Elevação
 O—Erro de Inclinação
 P—Declive
 Q—Número do Raspador

3. Selecione o botão Ligação de Grau (A). Verifique se o status muda para Ativado.

(Consulte Solução de Problemas se o status não for Ativado.)

4. Se o declive transversal estiver ativado, use a alternância de Direção de Inclinação (B) para definir a direção do declive transversal.
5. Use o alternador de Active/Declive (C) para definir a direção de deslocamento.

NOTA: A máquina deve estar se movimentando a mais de 0,1 km/h (0,06 mph) para acionar a VCR.

(Consulte o Manual do Operador da máquina para obter mais informações sobre os requisitos de velocidade da VCR.)

6. Selecione o botão Iniciar Grau (D) e ative o modo automático. Se estiver usando múltiplos raspadores, use primeiro o raspador mais vazio adiante. Verifique se o status muda para Ativo.

(Para obter mais informações, consulte Acionamento de Modo Automático.)

(Consulte Solução de Problemas se o status não for Ativo.)

7. Deixe o raspador encher.
8. Monitore os comandos, erros e deslocamentos. Se necessário, ajuste as configurações ou deslocamentos.

Os comandos, erros e deslocamentos exibidos dependem da configuração.

- Elevação Comandada (E) é a elevação desejada.
- Inclinação Comandada (F) é o ângulo de declive transversal desejado.
- Profundidade de Corte Máx. (G) é a profundidade máxima de corte atual.
- Deslocamento de Corte Máx. (H) é o deslocamento de corte máximo atual.
- Carga Atual (I) é a carga atual. Qualquer coisa além da linha está acima das configurações de limitação de carga atuais.
- Deslocamento de Limitação de Carga (J) é o deslocamento total calculado de todas as opções de limitação de carga ativas.
- Deslocamento Total (K) é o deslocamento total calculado de todos os deslocamentos ativos.
- Inclinação (L) é o ângulo de declive transversal definido pelo operador.
- Deslocamento de Elevação (M) é o deslocamento definido pelo operador.
- Erro de Elevação (N) é a diferença entre a elevação atual e a elevação comandada.
- Erro de Inclinação (O) é a diferença entre o ângulo de inclinação atual e o ângulo de inclinação comandado.
- Inclinação (P) é a porcentagem de inclinação do grau definido.

(Para obter mais informações sobre configurações e deslocamentos, consulte a seção Configuração.)

9. Monitore o material na caçamba.
10. Quando a caçamba estiver cheia, desative o modo automático e eleve o raspador.
11. Se estiver usando múltiplos raspadores, acione o modo automático para o próximo raspador. Certifique-se de que o número do raspador (Q) muda para o raspador ativo.
12. Repita as etapas até que todos os raspadores sejam preenchidos.



Botão Pausar

PC27236—UN—30MAY19

13. Assim que o último raspador estiver cheio, selecione o botão Pausar.
14. Descarregue as caçambas na área apropriada e retorne à área onde a operação foi pausada.



PC27237—UN—30MAY19

Botão Retomar Grau

15. Selecione o botão Retomar Grau e retome a operação.

RW00482,00009D5-54-28APR20

Solução de Problemas

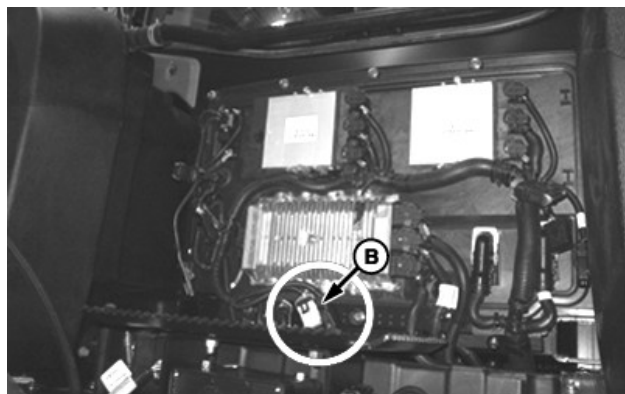
Restauração do Controlador de Aplicação UCC2

IMPORTANTE: Não conecte o Controlador de Aplicação UCC2 enquanto a máquina estiver **LIGADA**. Conectá-lo enquanto ela estiver ligada pode gerar erros de comunicação do barramento CAN e gerar falhas do controlador hidráulico.

1. DESLIGUE a máquina.



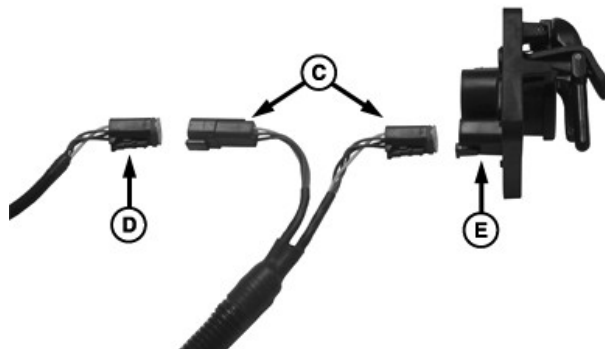
PC22232—UN—29FEB16



PC22233—UN—29FEB16

A—Conector de Alimentação Constante
B—Conector Jumper

2. Desconecte o conector de alimentação constante (A) e o conector de opção (B).



PC22234—UN—29FEB16

C—Conectores em T do Barramento CAN
D—Conector de 4 Pinos do Barramento CAN
E—Conector do Implemento ISO

3. Desconecte os conectores em T do barramento CAN (C) e conecte o conector do barramento CAN de 4 pinos (D) diretamente ao conector do implemento ISO (E).

4. Dê partida na máquina. Assim que todos os sistemas iniciarem, visualize e apague todos os códigos de diagnóstico de falha da máquina e em seguida DESLIGUE a máquina.

5. Reconecte os conectores jumper e de alimentação constante.

6. Reconecte os conectores em T do barramento CAN entre o conector de 4 pinos e o conector ISO do implemento.

RW00482.00005B8-54-24NOV20

Códigos de Status e Saída

Código de Status	Descrição	Solução
Desabilitado	O sistema apresenta falhas.	Verifique as páginas de diagnóstico do Deslocamento de Distância ou do iGrade™ para obter mais informações e solucionar falhas.
Pronto para habilitar	O sistema está aguardando o operador ativar.	Para ativar, selecione o botão Ligação de Grau On para o iGrade™ ou o botão Iniciar para Deslocamento de Distância.
Ativado	O sistema está aguardando o operador ligar a automação do implemento.	A ativação do sistema depende de como o sistema está

Solução de Problemas

		configurado. (Consulte a seção Operação para obter mais informações.)
Ativo	O sistema está ativamente controlando o implemento utilizando orientação baseada no sistema de posicionamento global (GPS) .	Operação Normal.

iGrade é uma marca registrada da Deere & Company

Códigos de Saída	Descrição	Solução
OK	A automação do implemento está pronta para operar ou está operando sem erros. Qualquer falha provavelmente é independente do sistema do Controlador de Aplicação UCC2.	O sistema está funcionando corretamente.
Não Ativado	A aplicação desejada não foi ativada no Controlador de Aplicação UCC2.	Consulte Inserção do Código de Ativação para mais informações.
Precisão do GPS da Máquina Não Atendido	Nenhum sinal de GPS da máquina está disponível ou o nível de precisão está muito baixo.	Consulte Informações do Satélite ou StarFire™ Manual do Operador do Receptor para mais informações.
Precisão do GPS do Implemento Não Encontrada	Nenhum sinal de GPS do implemento disponível ou o nível de precisão está muito baixo.	Consulte Informações do Satélite ou o Manual do Operador do Receptor StarFire™ para obter mais informações.
Válvula Não Selecionada	Seleção ou interface de válvula não selecionada.	Selecione: - Tecla programável Deslocamento de Distância > aba Configuração > botão de Edição do Comando de Deslocamento > seleção ou interface de uma válvula. - Tecla programável iGrade™ > aba Configuração > botão de Edição de Equipamento > botão de Edição de Implemento > seleção ou interface de uma válvula.
Válvula Não Disponível	A válvula selecionada não foi detectada ou não é possível acionar sua função.	Verifique as conexões e reinicie a máquina para tentar a recuperação.
Válvula não está em modo automático	A válvula selecionada não foi colocada no modo Automático.	Se estiver usando Legacy JD Proprietary ou JD Proprietary, detente a válvula desejada e solte a válvula. Se estiver usando a interface da válvula ISO, selecione o interruptor de retomada.
Falha na Válvula	A válvula selecionada está relatando uma falha e não pode ser usada.	Inspecione a válvula e reinicie a máquina para tentar a recuperação.
Válvula Não Calibrada	A válvula selecionada não teve limiares calibrados.	Calibração dos limiares. Selecione a tecla programável iGrade™ > aba Configuração > botão de Edição de Equipamento > botão de Edição de Implemento > botão Calibrar.
Velocidade Muito Baixa	A velocidade da máquina está abaixo de 0,1 km/h (0.06 mph) e não é possível controlar as válvulas.	Aumente a velocidade da máquina acima do limite de velocidade mínima de 0,1 km/h (0.06 mph).
Implemento Não Grava	Desative a direção quando a opção de gravação do serviço desligada estiver ativada e o monitor estiver relatando que a gravação do serviço está desligada.	Ligue a gravação do serviço do monitor.
Aguardando Ativação do Usuário	Aguardando o operador selecionar o botão Ligar Direção.	Para ativar, selecione o botão Ligação de Grau On para o iGrade™ ou o botão Iniciar para Deslocamento de Distância.
Velocidade Fora da Faixa	Velocidade muito rápida ou muito lenta.	Opere a máquina entre 0,1–35 km/h (0.06–22 mph).
Operador Não Presente	Operador não está presente.	O operador deve estar sentado. Verifique o interruptor do assento.
Corte Máximo Não Configurado	O Corte Máximo foi ativado, mas não foi configurado.	Selecione a tecla programável Deslocamento de Distância > aba Configuração > botão de Edição de Corte Máx. > insira um valor de corte máximo.
Dados de Limitação de Carga Não Disponíveis	O Controlador de Aplicação não está localizando os dados de limitação de carga no barramento CAN.	Verifique a fiação e ligue a máquina novamente para tentar a recuperação.
Limitação de Carga Não Configurada	Os recursos de Limitação de Carga estão ativado, mas não configurados.	Selecione a tecla programável iGrade™ > aba Configuração > botão de Edição de Limitação de Carga > insira os limites de carga.
Superfície de Grau Não Definida	A configuração da superfície está incompleta.	Selecione a tecla programável iGrade™ > aba Configuração > botão de Edição da Superfície > conclua a configuração da superfície.

Solução de Problemas

Nenhum GPS da Máquina Detectado	O sinal do GPS da máquina não está disponível.	Verifique a fiação e reinicie a máquina.
Deslocamento de Distância Não Selecionado	A configuração do padrão de deslocamento não está completa.	Conclua a configuração do padrão de deslocamento. Selecione a tecla programável do Deslocamento de Distância > aba Configuração > botão de Edição do Padrão de Deslocamento.
Referência do Deslocamento de Distância Não Definida	O ponto de origem não está definido.	Defina o ponto de origem. Selecione a tecla programável Deslocamento de Distância > aba Configuração > botão de Edição do Padrão de Deslocamento > botão Editar Origem.
Pronto	O sistema está pronto para ser acionado.	Selecione o interruptor de retomada.
Erro da Válvula — Reinicie para tentar Recuperação	Foi informada uma falha da válvula.	Verifique a fiação e ligue a máquina novamente para tentar a recuperação.
AutoTrac™ Não Ativo	AutoTrac™ não está ativo.	Acionar o AutoTrac™.

StarFire é uma marca registrada da Deere & Company
AutoTrac é uma marca registrada da Deere & Company

RW00482,00009D6-54-29APR20

Solução de Problemas — Sistema do Deslocamento de Distância

Sintoma	Problema	Solução
Cada passagem desloca o padrão de deslocamento inesperadamente.	Os deslocamentos do equipamento estão incorretos.	Insira os deslocamentos corretos. (Consulte Deslocamentos do Equipamento.) Execute uma calibração de deslocamento do equipamento. (Consulte Calibração de Deslocamento do Equipamento.)
Os eventos de deslocamento estão ligeiramente fora.	Corrija o atraso mecânico.	Ajuste os tempos de atraso de ligação e desligamento do atuador ou execute uma calibração de atraso mecânico. (Consulte Deslocamentos do Equipamento ou Calibração de Atraso do Equipamento.)
O tempo ou distância de deslocamento é maior do que o valor inserido.	Cada acionador do lado baixo é ativado em diferentes tempos ou distâncias.	Verifique se o relé está conectado ao acionador do lado baixo correto. (Consulte Deslocamentos do Equipamento ou Calibração de Atraso do Equipamento.)

RW00482,00008D4-54-18JUN19

Solução de Problemas — Sistema iGrade™

Sintoma	Problema	Solução
O implemento não está se movendo para nenhum modo de superfície.	O status do iGrade™ não aparece ativo.	Resolva a condição que não está configurada. (Consulte Diagnósticos — Status do iGrade™.)

iGrade é uma marca registrada da Deere & Company

Sintoma	Problema	Solução
	Os limites da VCR (Válvula de Controle Remoto) não foram ajustados.	Calibrar a VCR. (Consulte Configuração da VCR.)
	O Controlador de Aplicação estava conectado quando a máquina foi LIGADA, criando códigos de diagnóstico de falha da unidade de controle hidráulico.	Restaurar o Controlador de Aplicação UCC2. (Consulte Restauração do Controlador de Aplicação UCC2.)
O raspador está levantando ou abaixando sem o operador mudar o deslocamento para cima ou para baixo.	O raspador está sendo comandado para se mover pelo Controlador de Aplicação com base em uma configuração de limitação de carga.	Verifique as configurações de limitação de carga e edite a sensibilidade de controle e a sensibilidade de limitação de carga conforme a preferência do operador. (Consulte Edição de Sensibilidade de Controle, Limitação de Carga e Edição de Sensibilidade de Limitação de Carga.)
O monitor não está mostrando o Controlador de Aplicação.	Não há comunicação com o Controlador de Aplicação.	Desligue a alimentação, verifique as conexões e ligue o sistema. Limpe e reconecte o conector do DEUTSCH® de 4 pinos na parte traseira do conector do implemento ISO na máquina. <i>NOTA: Se não for utilizado um chicote de extensão traseiro, é necessário um terminador no final do chicote.</i> Verifique a conexão na frente do implemento.
Os gráficos não estão exibindo ou não estão exibindo corretamente.	Os gráficos não carregaram corretamente.	Remova os arquivos gráficos do cache do monitor. (Se estiver usando um Monitor GreenStar™, consulte Limpeza de Dados.) (Se estiver usando um CommandCenter™ Geração 4, consulte Limpeza do ISOBUS VT.)
O implemento não está recebendo comandos remotos.	O monitor não está configurado para enviar o erro de elevação adequado a partir do Surface Water Pro™ Plus ou de software de terceiros.	Certifique-se de que o software do monitor esteja atualizado e que o Surface Water Pro™ Plus ou o software de terceiros esteja configurado corretamente.

DEUTSCH® é uma marca comercial da Deutsch Co.
GreenStar é uma marca comercial da Deere & Company
CommandCenter é uma marca comercial da Deere & Company
Surface Water Pro é uma marca registrada da Deere & Company

Sintoma	Problema	Solução
Periodicamente, o iGrade™ apresenta desempenho irregular.	O valor de VDOP (diluição de precisão vertical) está alto.	Se necessário, instale uma antena do GNSS (sistema de navegação global por satélite) ou uma antena choke ring. (Consulte Informações do Satélite — VDOP e Visão Geral do Componente.)
	Estão ocorrendo caminhos múltiplos no receptor do implemento ou na estação base.	(Consulte Configuração da Estação Base.)
O status da antena externa é desconectada.	Há uma conexão defeituosa da antena.	Certifique-se de que o cabo coaxial do rádio para a antena não esteja danificado e que a antena não esteja solta. Certifique-se de que a antena não esteja quebrada.
O desempenho do iGrade™ é ruim.	Os limites da VCR não estão ajustados corretamente.	Calibre a VCR (válvula de controle remoto). (Consulte Configuração da VCR.)
	As configurações de limitação de carga estão muito altas ou muito baixas.	Ajuste as configurações de limitação de carga. Verifique as configurações de limitação de carga e edite a sensibilidade de controle e a sensibilidade de limitação de carga conforme a preferência do operador. (Consulte Limitação de Carga.)
	Os ajustes de sensibilidade estão muito altos ou muito baixos.	Ajuste as sensibilidades de controle e de limitação de carga. Verifique as configurações de limitação de carga e edite a sensibilidade de controle e a sensibilidade de limitação de carga conforme a preferência do operador. (Consulte Edição de Sensibilidade de Controle e Edição de Sensibilidade de Limitação de Carga.)
Um lado do canteiro de sulco está mais baixo que outro.	Os cilindros da roda calibradora de profundidade estão fora de fase.	Desligue e ligue o sistema hidráulico para os cilindros da roda calibradora de profundidade.

RW00482,00008D2-54-18JUN19

Detecção e Resolução de Problemas—Máquina

Sintoma	Problema	Solução
O trator morre.	Os limites de limitação de carga não estão definidos corretamente.	Ajuste os limites de limitação da carga. (Consulte Limitação de Carga para obter mais informações.)
	O corte máximo é muito agressivo.	Ajuste as configurações de corte máximo. (Consulte Corte Máximo para obter mais informações.)
O indicador do modo automático não está aparecendo no monitor.	Conector de 10 pinos sujo ou solto na traseira da máquina.	Desligue a máquina e desconecte todos os componentes do iGrade™. Limpe todos os conectores e verifique se há pinos soltos ou sujos. Reconecte todos os componentes do iGrade™ e ligue a máquina. (Consulte Restauração do Controlador de Aplicação UCC2 para mais informações.) Verifique se o modo de superfície correto e se a VCR (válvula de controle remoto) estão selecionados na configuração do iGrade™ e desligue e reinicie a alimentação.
O implemento não está ajustando para o grau desejado.	AUTO cortado por um traço ou EC é exibido.	Para ativar o modo automático, empurre a alavanca de controle da VCR correta para a retenção.
Monitor e operação do implemento perdido.	Conexão de 4 pinos suja ou solta na traseira da máquina.	Limpe e reconecte os conectores.
	O chicote do GreenStar™ está conectado incorretamente.	Desligue a máquina e o sistema. Desconecte, limpe e reinstale o chicote elétrico corretamente.
	Há um curto elétrico no chicote.	Verifique a fiação elétrica quanto a rupturas, curtos e danos.
Oscilação — o raspador está muito sensível e causa um efeito oscilatório.	A vazão da VCR está muito alta.	Diminua a vazão da VCR.
	A válvula compensadora está ajustada incorretamente.	Ajuste os cartuchos da válvula de compensação e execute a calibração manual do limite da VCR. (Consulte Calibração Manual da VCR para mais informações.)

Sintoma	Problema	Solução
	A sensibilidade do controle de inclinação está ajustada muito alta ou baixa.	Ajuste as configurações de sensibilidade do controle de inclinação. (Consulte Edição de Sensibilidade do Controle para obter mais informações.)
A funcionalidade de controle e limitação de carga está prejudicada ou limitada.	A vazão da VCR está muito baixa.	Aumente a vazão da VCR.
Não é possível criar um grau ao descarregar ou encher o raspador.	A distância entre a borda de corte e o receptor não permanece constante durante a descarga ou o enchimento devido ao desenho do raspador.	A descarga ou o enchimento podem ser feitos somente quando a distância entre a borda de corte e o receptor for constante.

RW00482,00008D8-54-18JUN19

Válvula Externa

Sintoma	Problema	Solução
O botão de configuração da válvula externa não é exibido.	O conector do sensor de retorno do implemento do lado da máquina na traseira da máquina para o controle integrado da VCR está conectado. Versões antigas do chicote usavam um conector retangular de 10 pinos.	Desconecte o conector do sensor de retorno do implemento no lado da máquina.
	O chicote elétrico da válvula externa está desconectado.	Conecte o chicote elétrico da válvula externa. O LED na válvula externa deve acender.
	A válvula externa instalada não é compatível com o desenho do sistema hidráulico da máquina (desenhos de centro aberto versus centro fechado).	Verifique se o número de peça da válvula instalada no implemento é compatível com o projeto do sistema hidráulico da máquina. (Para mais informações, consulte as Instruções de Instalação do Controlador de Aplicação UCC2 e Válvula Externa ou entre em contato com o concessionário John Deere.)
	O chicote elétrico de controle da VCR está solto ou não há conexão com o chicote elétrico do Controlador de Aplicação.	Verifique se as conexões estão corretas.
	O chicote de controle da VCR está conectado ao receptor do implemento ou ao chicote de extensão dianteiro.	Verifique se o chicote de controle da VCR está conectado ao chicote do Controlador de Aplicação.
	A válvula de retenção em linha na mangueira da bomba não está funcionando ou não está presente.	Instale, repare ou substitua a válvula de retenção.

Sintoma	Problema	Solução
A luz do LED está vermelha.	Há acúmulo de contrapressão na válvula externa.	⚠ CUIDADO: Ao mover a alavanca de controle da válvula externa, o implemento pode se mover. As mangueiras conectadas estão invertidas, causando contrapressão. Verifique se as mangueiras estão conectadas corretamente. Se o problema persistir, faça o seguinte: 1. Com o trator funcionando, coloque o sistema hidráulico em flutuação. 2. Desligue a máquina. 3. Acione manualmente a alavanca de controle da válvula externa várias vezes. 4. Desligue e religue a alimentação para apagar a luz vermelha.
	Há um erro de válvula externa.	Consulte seu concessionário John Deere.

RW00482,00008D6-54-06JUN19

Limpeza de Dados

A função de limpeza de dados remove os arquivos gráficos da unidade de controle VI do display. Isso pode ser feito caso a interface do usuário do implemento não seja mais exibida ou se ela não for exibida corretamente. A limpeza força a unidade de controle do implemento a enviar novamente seus dados para o display após um reinício.

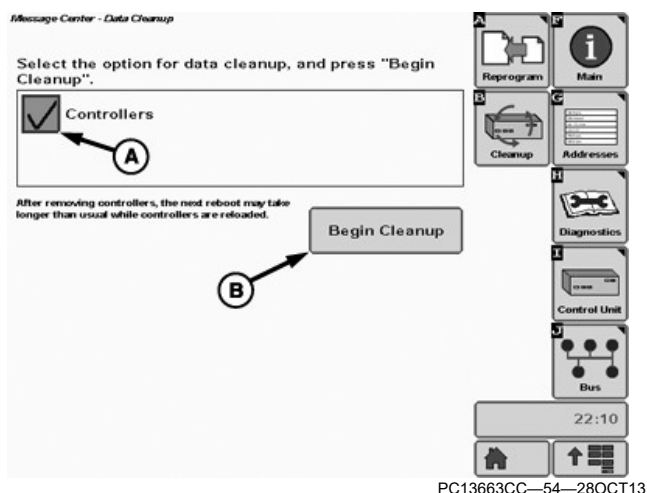
Selecione o botão Menu > botão Central de Mensagens > tecla programável Limpeza.

B—Botão Iniciar Limpeza

Selecione a caixa de seleção (A) para que os dados sejam removidos e, em seguida, selecione o botão Iniciar Limpeza (B).

Após uma reinicialização, a unidade de controle exibe um gráfico de barras no menu principal até que a interface do usuário seja recarregada.

RW00482,0000196-54-15MAR18



PC13663CC—54—28OCT13

Limpeza de Dados

Limpeza do ISOBUS VT

Se estiver usando um Display de 4ª Geração e a interface do usuário do implemento não aparecer ou não aparecer corretamente, limpe o ISOBUS VT. Esta função apaga os pools de objetos da unidade de controle ISOBUS em memória cache. Limpar o cache força a unidade de controle do implemento a enviar seus dados ao display novamente após uma reinicialização.



PC23372—UN—15NOV16

Tecla Programável ISOBUS VT

A—Caixa de Seleção das Unidades de Controle

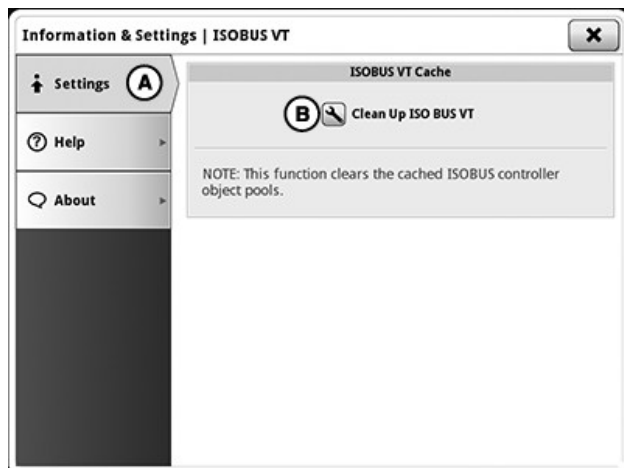
1. Selecione a Tecla Programável ISOBUS VT.



Ícone Configurações

PC15305—UN—19MAR13

2. Selecione o ícone Configurações.



PC23373—UN—15NOV16

A—Aba Configurações

B—Botão Limpeza do ISOBUS VT

3. Selecione a aba Ajustes (A).

4. Selecione o botão Limpar ISOBUS VT (B).

RW00482,000074-54-13MAR18

Diagnóstico — Status do Deslocamento de Distância

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

PC27190—UN—20MAY19

A—Status

B—Condição

C—Está Pronto

Selecione a tecla programável Deslocamento de Distância > aba Diagnóstico.

Status do Deslocamento de Distância exibe:

- Status (A) — O status operacional do Deslocamento de Distância.
- Condição (B) — Os requisitos para atingir cada status.
- Está Pronto (C) — Indica se a condição foi atendida.

RW00482,00008D0-54-18JUN19

Diagnóstico — Status do iGrade™

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 Scraper 2 Is GPS Available, Ready Elevation Valve Selected, Available, Calibrated Scraper 3 Is GPS Available, Ready Elevation Valve Selected, Available, Calibrated Is Surface Defined, Available Is Height Calibrated: Scraper 1, Scraper 2, Scraper 3	Yes, Yes Yes, Yes, Yes Yes, Yes, Yes Yes, Yes Yes, Yes, Yes No, No Yes, Yes, Yes Yes, No Yes, Yes, Yes
Enabled	Grade toggle button was pressed and system is ready to be activated.	No
Active	Elevation Valve In Auto: Scraper 1, Scraper 2, Scraper Roll Valve In Auto: Scraper 1, Scraper 2, Scraper 3 Is Speed > 0.5 mph (0.8 kph) Is Operator Present	No, No, No No, Yes, Yes No Yes

PC27189—UN—20MAY19

A—Menu Suspenso

B—Status

C—Condição

D—Está Pronto

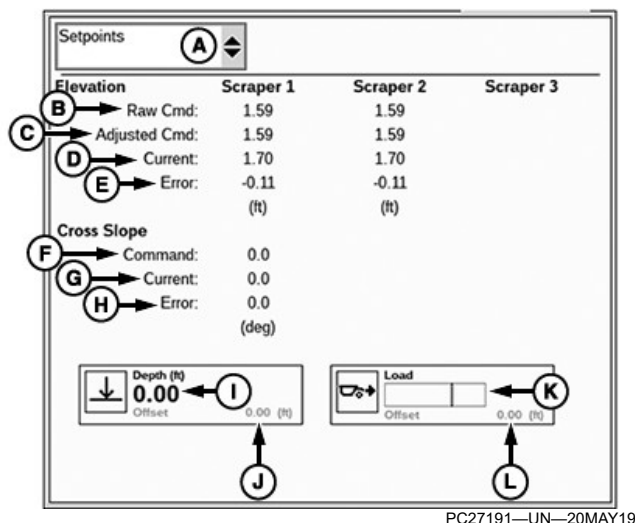
Selecione a tecla programável iGrade™ > aba Diagnóstico > Status do iGrade™ no menu suspenso (A).

Status do iGrade™ exibe:

- Status (B) — O status operacional do iGrade™.
- Condição (C) — Os requisitos para atingir cada status.
- Está Pronto (D) — Indica se a condição foi atendida.

RW00482,00008CF-54-06JUN19

Diagnóstico — Pontos de Ajuste



- A—Menu Suspenso
 B—Comando de Elevação Bruta
 C—Comando de Elevação Ajustada
 D—Elevação Atual
 E—Erro de Deslocamento de Elevação
 F—Comando de Declive Transversal
 G—Posição Atual do Declive Transversal
 H—Erro de Deslocamento de Declive Transversal
 I—Profundidade Atual de Corte
 J—Deslocamento de Elevação Aplicado
 K—Carga Atual
 L—Deslocamento de Limitação de Carga Aplicado

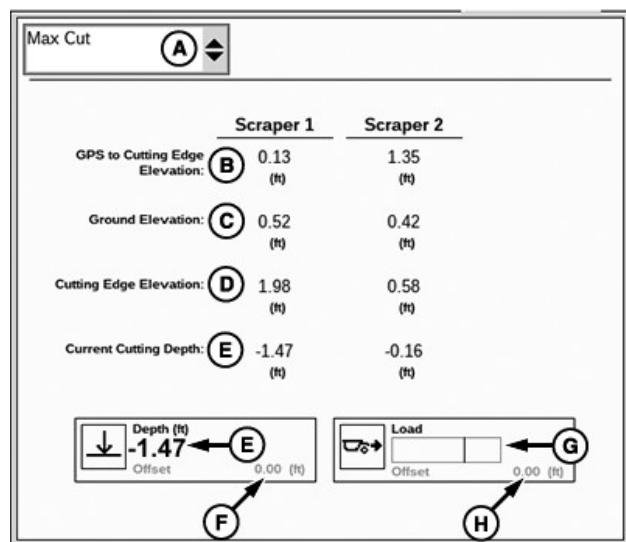
Selecione a tecla programável iGrade™ > aba Diagnóstico > Pontos de ajuste no menu suspenso (A).

Os pontos de ajuste exibem as informações de elevação e declive transversal (se habilitado) para até três implementos:

- Comando de Elevação Bruta (B)
- Comando de Elevação Ajustada (C)
- Elevação Atual (D)
- Erro de Deslocamento de Elevação (E)
- Comando de Declive Transversal (F)
- Posição Atual do Declive Transversal (G)
- Erro de Deslocamento de Declive Transversal (H)
- Profundidade de Corte Atual (I)
- Deslocamento de Elevação Aplicado (J)
- Carga Atual (K)
- Deslocamento de Limitação da Carga Aplicado (L)

RW00482,00008D1-54-18JUN19

Diagnóstico — Corte Máximo



- A—Menu Suspenso
 B—GPS para Elevação da Borda de Corte
 C—Elevação do Solo
 D—Elevação da Borda de Corte
 E—Profundidade Atual de Corte
 F—Deslocamento de Elevação Aplicado
 G—Carga Atual
 H—Deslocamento de Limitação de Carga Aplicado

Selecione a tecla programável iGrade™ > aba Diagnóstico > Corte Máx. no menu suspenso (A).

Diagnóstico — Corte Máximo exibe as seguintes informações para até três implementos:

- GPS para Elevação da Borda de Corte (B)
- Elevação do Solo (C)
- Elevação da Borda de Corte (D)
- Profundidade de Corte Atual (E)
- Deslocamento de Elevação Aplicado (F)
- Carga Atual (G)
- Deslocamento de Limitação da Carga Aplicado (H)

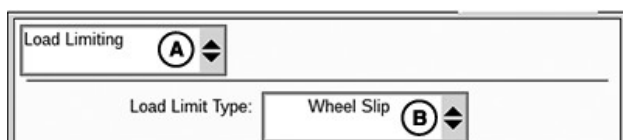
RW00482,00008D9-54-06JUN19

Diagnóstico — Limitação de Carga



- A—Carga Atual
 B—Deslocamento de Limitação de Carga Aplicado

A carga atual (A) e o deslocamento de limitação de carga aplicado (B) são um cálculo geral com base em todas as opções de limitação de carga ativadas, configurações de limite e configurações de sensibilidade. Se necessário, ajuste as configurações de limite e sensibilidade para as opções de limitação de carga ativadas.



PC27199—UN—23MAY19

A—Menu Suspensão

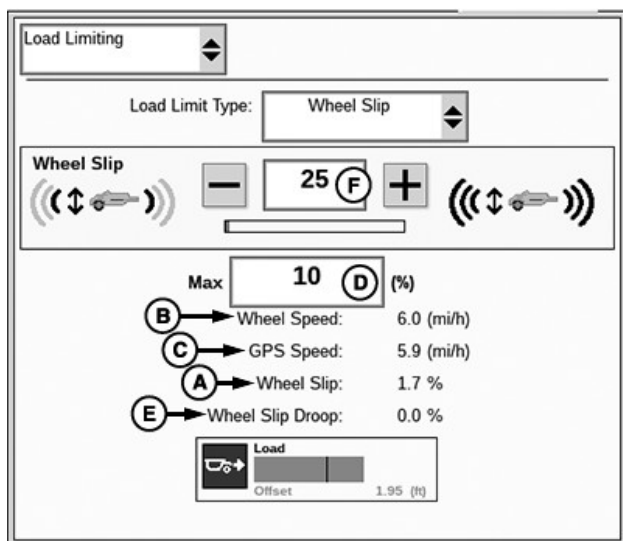
B—Menu Suspensão Tipo de Limite de Carga

Selecione a tecla programável iGrade™ > aba Diagnóstico > Limitação de Carga no menu suspensão (A).

Selecione um tipo de limite de carga no menu suspensão (B).

- Patinagem das rodas
- Rotação do motor
- Carga do Motor

Patinagem das rodas



PC27200—UN—24MAY19

A—Patinagem das Rodas

B—Velocidade da Roda

C—Velocidade do GPS

D—Limite Máximo de Patinagem das Rodas

E—Variação da Patinagem das Rodas

F—Sensibilidade de Patinagem das Rodas

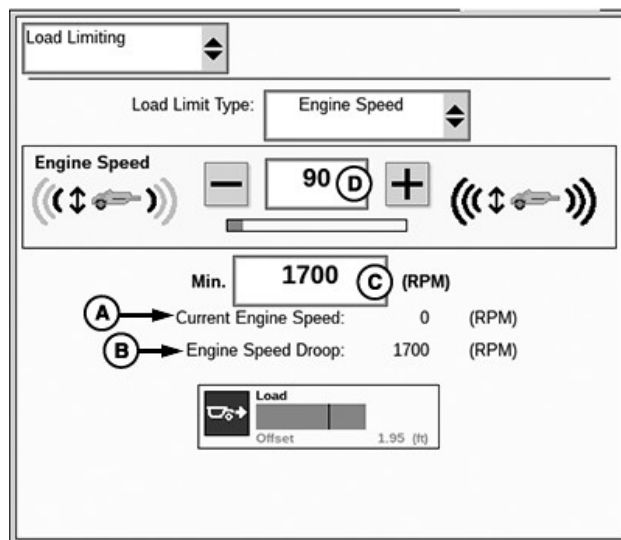
A patinagem das rodas (A) monitora a diferença entre a velocidade da roda (B) e a velocidade do GPS (sistema de posicionamento global) (C).

À medida que a patinagem das rodas se aproxima do limite máximo de patinagem das rodas (D), o Controlador de Aplicação comanda o sistema hidráulico para elevar a palheta do raspador para reduzir a patinagem. À medida que a patinagem das rodas diminui, o Controlador de Aplicação comanda o sistema hidráulico para abaixar a palheta do raspador até a elevação anterior.

A variação da patinagem das rodas (E) é a quantidade de patinagem além do limite máximo inserido de patinagem das rodas. O deslocamento de carga

aplicado é calculado multiplicando a variação da patinagem das rodas pela sensibilidade (F).

Rotação do motor



PC27201—UN—24MAY19

A—Rotação Atual do Motor

B—Variação da Rotação do Motor

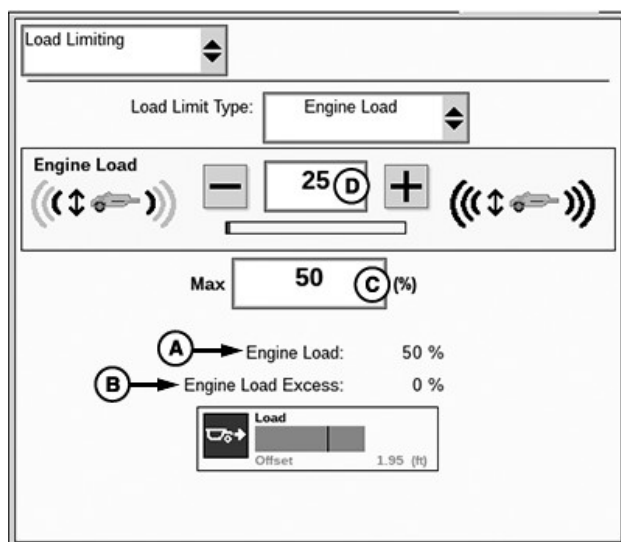
C—Limite Mínimo de Rotação do Motor

D—Sensibilidade da Rotação do Motor

A rotação atual do motor (A) monitora a rotação do motor (rpm) no barramento CAN. À medida que a rotação do motor se aproxima do valor mínimo, o Controlador de Aplicação comanda o sistema hidráulico para elevar a palheta do raspador para reduzir a carga do sistema. À medida que a rotação do motor aumenta, o Controlador de Aplicação comanda o sistema hidráulico para abaixar a palheta do raspador até a elevação anterior.

A variação da rotação do motor (B) é a rotação do motor abaixo do limite mínimo de rotação do motor (C). Os ajustes de altura de limitação de carga são calculados multiplicando a variação da velocidade da roda pela sensibilidade (D).

Carga do Motor



PC27202—UN—24MAY19

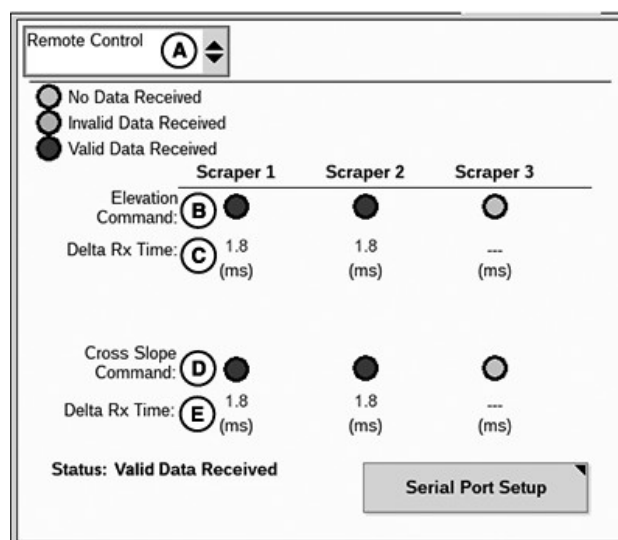
- A—Carga do Motor**
B—Excesso de Carga do Motor
C—Limite Máximo de Carga do Motor
D—Sensibilidade da Carga do Motor

A carga do motor (A) monitora a carga do motor (torque) no barramento CAN. À medida que a carga do motor se aproxima do valor máximo, o Controlador de Aplicação comanda o sistema hidráulico para elevar a palheta do raspador para reduzir a carga do sistema. Quando a carga do motor estiver baixa, o Controlador de Aplicação comanda o sistema hidráulico para abaixar a palheta do raspador até a elevação anterior.

O excesso de carga do motor (B) é a carga atual do motor acima do limite máximo de carga do motor (C). Os ajustes de altura de limitação de carga são calculados multiplicando o excesso de carga do motor pela sensibilidade (D).

RW00482,00008DA-54-18JUN19

Diagnóstico — Controle Remoto



PC27198—UN—23MAY19

- A—Menu Suspenso**
B—Comando de Elevação do Raspador
C—Tempo Delta Rx do Raspador
D—Comando de Elevação de Declive Transversal
E—Tempo Delta Rx de Declive Transversal

Selecione a tecla programável iGrade™ > aba Diagnósticos > Controle Remoto no menu suspenso (A).

Controle Remoto exibe as seguintes informações para até três implementos:

- Comando de Elevação do Raspador (B)
- Tempo Delta Rx do Raspador (C)
- Comando de Elevação de Declive Transversal (D)
- Tempo Delta Rx de Declive Transversal (E)

RW00482,00008DB-54-18JUN19

Hardware/Software

The screenshot shows a menu titled "Hardware/Software" with a dropdown arrow (A). The menu contains the following items:

- (B) Hardware Version 2.00
- (C) Software Version 3.05W
- (D) Serial Number 200536
- (E) Primary Source Address BA
- (F) Secondary Source Address B9
- (G) ☒ Enable CAN Diagnostics

PC26366—UN—27MAR19

- A—Menu Suspenso
 B—Versão do Hardware
 C—Versão do Software
 D—Número de Série
 E—Endereço de Origem Primária
 F—Endereço de Origem Secundária
 G—Caixa de Seleção Ativar Diagnósticos do CAN

Selecione a tecla programável Configuração do Controlador > aba Diagnósticos > Hardware/Software no menu suspenso (A).

Hardware/Software exibe o Controlador de Aplicação:

- Versão do Hardware (B)
- Versão do Software (C)
- Número de Série (D)
- Endereço de Origem Primária (E)
- Endereço de Origem Secundária (F)

Para habilitar a transmissão dos valores de diagnóstico e os status para a gravação do CAN, selecione a caixa de seleção Ativar Diagnósticos do CAN (G). As gravações do CAN são usadas para detecção e solução avançadas de problemas.

RW00482.0000791-54-04APR19

Leituras de Entrada/Saída

The screenshot shows a menu titled "Input/Output Readings" with a dropdown arrow (A). The menu contains the following items:

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

PC26375—UN—11DEC18

- A—Menu Suspenso
 B—Sinal Analógico
 C—Sinal Digital
 D—Sinal do Acionador do Lado Baixo
 E—Número do Pino
 F—Tensão
 G—Estado
 H—Frequência
 I—Corrente

Selecione a tecla programável Configuração do Controlador > aba Diagnósticos > Leituras de Entrada/Saída no menu suspenso (A).

Leituras de Entrada/Saída exibem o tipo de sinal (B — D) e o número do pino (E) usado no conector do Controlador de Aplicação.

- Sinais analógicos exibem a tensão (F).
- Sinais digitais exibem o estado (G) e a frequência (H).
- Os acionadores do lado baixo exibem o estado (G) e a corrente (I).

Analogico e Tensão				Tipo de VCR Selecionado		
Sinal	Pino	Tensão	Antigo JD Proprietário	JD Proprietário	ISO	Válvula Externa
Entrada Analógica 1	G2	A ferramenta de calibração da VCR do Concessionário do iGrade™ pode usar esta entrada.	Aplicável somente para solução de problemas avançada.			
Entrada Analógica 2	K2	A ferramenta de calibração da VCR do Concessionário do iGrade™ pode usar esta entrada.	Aplicável somente para solução de problemas avançada.			
Entrada	G3	Não aplicável ao iGrade™ ou	Não aplicável			

Solução de Problemas

Analógica 3		Deslocamento de Distância.				
Saída Analógica 1	H1i	Valor da tensão da VCR de comando. 0–5 V, 2,5 V = neutro	Quando configurada para a VCR 1, esta é a tensão comandada para a unidade de controle do sistema hidráulico, ou a tensão de comando atual da respectiva VCR se não estiver no modo Automático.	Não aplicável	Não aplicável	Quando configurado para VCR 1, essa é a leitura de tensão da alavanca da VCR externa. Aproximadamente 2,8 V é neutro. Se a tensão estiver próxima de 0 V e/ou não se alterar com o movimento da alavanca de controle da VCR eletrônica de montagem remota, certifique-se de que a válvula externa esteja conectada e a luz esteja acesa.
Saída Analógica 2	J1	Valor da tensão da VCR de comando. 0–5 V, 2,5 V = neutro	Quando configurada para a VCR 3, esta é a tensão comandada para a unidade de controle do sistema hidráulico, ou a tensão de comando atual da respectiva VCR se não estiver no modo Automático.	Não aplicável	Não aplicável	Quando configurado para VCR 2, essa é a leitura de tensão da alavanca da VCR externa. Aproximadamente 2,8 V é neutro. Se a tensão estiver próxima de 0 V e (ou) não se alterar com o movimento da alavanca de controle da VCR eletrônica de montagem remota, certifique-se de que a válvula externa esteja conectada e a luz esteja acesa.
Entrada 5 V	E1	Tensão do sensor de 0–5 V. Com o chicote elétrico de retorno do implemento conectado, ela é de 5 V. Com uma VCR do trator, ela é de 0 V e muda com o comando.	A tensão proveniente do sistema da unidade de controle do sistema hidráulico deve ser de 5 V.	Não aplicável	Não aplicável	Não aplicável
Saída de 5 V	K3	Tensão fornecida para o sistema. 0–5 V	A tensão fornecida ao sistema deve estar em torno dos 5 V.			

iGrade é uma marca registrada da Deere & Company

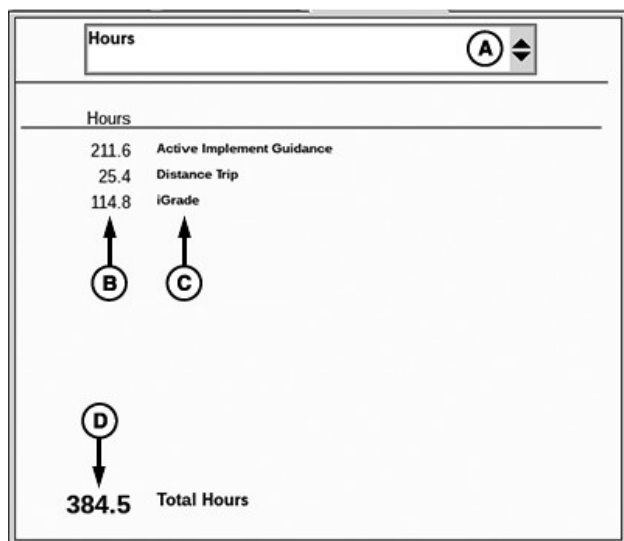
Sinal Digital	Pino	Estado	Frequência (Hz)
Entrada Digital 1	G1	Alavanca de controle de VCR eletrônica de montagem remota externa, 0 = nenhum comando, 1 = comando	Não aplicável ao iGrade™ ou Deslocamento de Distância.
Entrada Digital 2	K1	Alavanca de controle de VCR eletrônica de montagem remota externa, 0 = nenhum comando, 1 = comando	
Entrada Digital 3	C3	Não aplicável ao iGrade™ ou Deslocamento de Distância.	

Acionadores	Pino	Estado	Corrente (mA)
Acionador do Lado Baixo 1	E3	Não aplicável ao iGrade™ ou Deslocamento de Distância.	< 3000 mA
Acionador do Lado Baixo 2	E2	Acionador para relé usado com Deslocamento de Distância. Os acionadores do lado baixo usam uma corrente baixa (30 mA ou menos) para ativar (fechar/aterar) o lado de corrente alta do relé. O pino E2 é ativado somente durante o tempo ligado ou a distância de deslocamento, depois é desativado. Após o pino E2 ser desativado, o pino D3 é ativado imediatamente (fecha/aterar) durante 1,5 vez a duração de ligado, em seguida, é desativado. 0 = ocioso, 1 = extensão/ligação de deslocamento	< 3000 mA
Acionador do Lado Baixo 3	D3	Acionador para relé usado com Deslocamento de Distância. Os acionadores do lado baixo usam uma corrente baixa (30 mA ou menos) para ativar (fechar/	< 3000 mA

aterrar) o lado de corrente alta do relé. O pino E2 é ativado somente durante o tempo ligado ou a distância de deslocamento, depois é desativado. Após o pino E2 ser desativado, o pino D3 é ativado imediatamente (fecha/aterra) durante 1,5 vez a duração de ligado, em seguida, é desativado. 0 = ocioso, 1 = retração de deslocamento

RW00482,00009D9-54-29APR20

Horas



PC26561—UN—27NOV18

- A—Menu Suspenso
B—Horas
C—Aplicação
D—Total de Horas de Operação

Selecione a tecla programável Controlador de Aplicação > aba Diagnósticos > Horas no menu suspenso (A).

A hora (B) exibida é a quantidade de tempo que cada aplicação (C) operou com um status ativo.

Total de horas de operação (D) exibido é o tempo total que o Controlador de Aplicação operou com um status ativo.

RW00482,00007CD-54-03JUN19

Diagnósticos da VCR

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

PC27188—UN—20MAY19

- A—Menu Suspenso
B—Configuração
C—Vazão do Número do Implemento
D—Retorno do Sensor
E—Comando do Usuário
F—Comando do Controlador de Aplicação

Selecione a tecla programável Configuração do Controlador > aba Diagnósticos > Diagnóstico da VCR no menu suspenso (A).

Os diagnósticos da VCR exibem:

- Configuração (B)
- Vazão do Número do Implemento (C)
- Retorno do Sensor (D)
- Comando do Usuário (E)
- Comando do Controlador de Aplicação (F)

Valores de Diagnóstico da VCR		
Estado da Vazão	Número	Definição
Bloqueado	0	A válvula não permite nenhuma vazão.
Extensão	1	A válvula permite vazão positiva.
Retração	2	A válvula permite fluxo negativo.
Flutuação	3	A válvula está aberta.
Erro	14	Algo deu errado.

RW00482,00008CD-54-06OCT21

Manutenção

Lista de Verificação Pré-safra

Além de executar a lista de verificação antes de a safra começar, utilize a lista de verificação pré-safra se acontecer qualquer das seguintes situações:

- Um trator ou implemento diferente é introduzido no sistema.
- Um componente do sistema hidráulico é reparado, substituído ou ajustado.
- Um componente da AMS (Ag Management Solutions) for substituído.

Lista de Verificação de Pré-safra

- ☐ Obtenha o Manual do Operador mais recente.
(Consulte a Livraria de Informações Técnicas John Deere para obter mais informações.)

NOTA: Certifique-se de que o equipamento tenha uma fonte de alimentação ininterrupta durante a atualização do software. Os tempos de atualização do software variam conforme o equipamento, a rede ou a velocidade do barramento CAN, além do tamanho de arquivo do programa. Por exemplo, atualizar o Controlador de Aplicação UCC2 leva, em média, 30 minutos.

- ☐ Atualize o software. Consulte a versão mais recente do software em StellarSupport.com.
 - ☐ Monitor
 - ☐ Receptor da máquina
 - ☐ Receptor(es) do implemento
 - ☐ Receptor da estação base
 - ☐ Unidade de Controle
- ☐ Ative as aplicações no monitor.
- ☐ Inspeção o chicote elétrico para verificar se há desgaste e danos em pontos de esmagamento, cantos, bordas e nos locais de apoio do chicote. Repare conforme necessário.
- ☐ Inspeção o chicote elétrico nos conectores para verificar se há desgaste em fios expostos. Repare conforme necessário.
- ☐ Inspeção as vedações e mecanismos de travamento de conectores. Repare conforme necessário.
- ☐ Inspeção os pinos de conectores para verificar se há desgaste, detritos ou corrosão. Limpe e repare conforme necessário.
 - ☐ Conector ISO
 - ☐ Receptores
 - ☐ Monitor
- ☐ Inspeção as peças de fixação. Reaperte conforme necessário.
 - ☐ Monitor
 - ☐ Receptores

☐ Mastro

- ☐ Ajuste as vazões da SCV (válvula de controle seletivo).
- ☐ Ajuste a válvula de compensação (se aplicável).
- ☐ Calibre os limiares das SCVs.
- ☐ Calibre os TCMs (módulos de compensação de terreno) da máquina e do implemento.
- ☐ Inspeção o cilindro hidráulico do implemento para ver se há vazamentos.
- ☐ Configure os recursos da máquina aplicáveis:
 - ☐ IVT™ (Transmissão Infinitamente Variável)
 - ☐ PowerShift™ Automático
 - ☐ PowerShift™ Efficiency Manager™
 - ☐ Desacelerador de Pedal

(Consulte o Manual do Operador do implemento para ver listas de verificação detalhadas.)

RW00482,00005AF-54-07DEC20

Lista de Verificação Diária

- ☐ Calibre o benchmark.
- ☐ Inspeção o chicote elétrico para verificar se há desgaste e danos em pontos de esmagamento, cantos, bordas e nos locais de apoio do chicote. Repare conforme necessário.
- ☐ Inspeção o chicote elétrico nos conectores para verificar se há desgaste em fios expostos. Repare conforme necessário.
- ☐ Inspeção as peças de fixação. Reaperte conforme necessário.
 - ☐ Mostrador
 - ☐ Receptores
 - ☐ Mastro
- ☐ Inspeção o cilindro hidráulico do implemento para ver se há vazamentos.

(Consulte o Manual do Operador do implemento para ver listas de verificação detalhadas.)

RW00482,00002AD-54-11NOV14

Lista de Verificação Pós-safra

- ☐ Inspeção o chicote elétrico para verificar se há desgaste e danos em pontos de esmagamento, cantos, bordas e nos locais de apoio do chicote. Repare conforme necessário.
- ☐ Inspeção o chicote elétrico nos conectores para verificar se há desgaste em fios expostos. Repare conforme necessário.

IVT é uma marca comercial da Deere & Company
PowerShift é uma marca comercial da Deere & Company
Efficiency Manager é marca comercial da Deere & Company

- ☐ Inspecione as vedações e mecanismos de travamento de conectores. Repare conforme necessário.
- ☐ Inspecione os pinos de conectores para verificar se há desgaste, detritos ou corrosão. Limpe e (ou) repare conforme necessário.
 - ☐ Conector ISO
 - ☐ Receptores
 - ☐ Mostrador
- ☐ Inspecione as peças de fixação. Reaperte conforme necessário.
 - ☐ Mostrador
 - ☐ Receptores
 - ☐ Mastro
- ☐ Inspecione o cilindro hidráulico do implemento para ver se há vazamentos.

(Consulte o Manual do Operador do implemento para ver listas de verificação detalhadas.)

RW00482,00002B0-54-11NOV14

Índice

A

Aba Status.....	70-2
Ajuste	
Válvula Compensadora	60A-4
Ajuste da VCR (Válvula de Controle Remoto)	
CommandCenter™ Geração 4	60A-2
GreenStar™ 3 CommandCenter™	60A-3
Monitor TouchSet™	60A-4
Assistente de configuração	
Visão Geral.....	60B-1
Atualização do Controlador.....	30C-3
Automação do implemento	
Desengate, desativação, desabilitação	70-1

C

Calibração Manual da VCR	60C-3
Calibrar	
Módulo de compensação do terreno (TCM)	60A-9
Caminhos Múltiplos.....	60A-5
Carga do motor	60C-10
Código de ativação.....	30C-3
CommandCenter.....	40-1
CommandCenter™	
Controles da VCR	
Configuração.....	60A-1
Modo Automático.....	60A-1
Conexão do implemento.....	60A-1
Configuração	
Calibração da VCR.....	60C-3
Configuração da VCR.....	60C-2
Controle do grau.....	60C-8
Calculadora de grau	60C-8
Entrada manual.....	60C-8
Controle do plano	60C-4
Calculadora de plano	60C-4
Editar ponto de origem	60C-4
Entrada manual.....	60C-6
Controle remoto	60C-7
Corte máximo	60C-11
Deslocamento de distância	
Calibração de deslocamento de equipamento ...	60D-13
Calibração de retardo do equipamento....	60D-14
Calibração do retardo mecânico.....	60D-14
Comando de deslocamento.....	60D-8
Deslocamentos do equipamento	60D-1
Documentação de deslocamento	60D-11
Editar origem.....	60D-7
Teste da ação de deslocamento	60D-13
Deslocamento de elevação	60C-9
Deslocamentos do GPS	60C-1
Estação base	60A-5
Grade — 90 graus	60D-5
Grade — ângulos integrados	60D-6
Grade — linhas alternadas.....	60D-6
Grade — triângulos equiláteros.....	60D-5

Linhas paralelas	60D-3
Padrão de deslocamento	60D-2
Padrão de malha	60D-4
Página de execução	60B-2
Portas seriais	60B-1
Poste de cerca.....	60D-3
Receptor de GPS (Sistema de Posicionamento	
Global) da máquina	60A-7
Superfície.....	60C-4
Configuração	
Receptor de GPS (Sistema de Posicionamento	
Global) do implemento.....	60A-7
Configuração da Estação Base	60A-6
Configuração da VCR.....	60C-2
Controlador	
Atualização	30C-3
Controle do grau	
Calculadora de grau	
Configuração.....	60C-8
Configuração.....	60C-8
Entrada manual	
Configuração.....	60C-8
Operação	70-4
Controle do plano	
Calculadora de plano	
Configuração.....	60C-4
Configuração.....	60C-4
Editar ponto de origem	
Configuração.....	60C-4
Entrada manual	
Configuração.....	60C-6
Operação	70-3
Controle remoto	
Configuração.....	60C-7
Operação	70-3
Corte máximo	
Configuração.....	60C-11

D

Desengate, desativação, desabilitação	
Automação do implemento.....	70-1
Deslocamento de distância	
Configuração	
Calibração de deslocamento de equipamento ...	60D-13
Calibração de retardo do equipamento....	60D-14
Calibração do retardo mecânico.....	60D-14
Comando de deslocamento.....	60D-8
Deslocamentos do equipamento	60D-1
Documentação de deslocamento	60D-11
Teste da ação de deslocamento	60D-13
Editar origem	
Configuração.....	60D-7
Operação	70-2
Deslocamento de Distância	
Teoria de operação.....	30B-1

Porta Serial do Controle Remoto	
Hardware	50-1
Portas seriais.....	60B-1
Poste de cerca	
Configuração.....	60D-3
Poste de Cerca	
Teoria de operação.....	30B-1
Prefácio	2

R

Receptor de GPS.....	40-1
Receptor de GPS (Sistema de Posicionamento Global)	60A-7
Receptores	
StarFire™.....	40-1
Receptores StarFire™	40-1
Requisitos	30C-1
Rotação do motor	60C-10

S

Segurança, degraus e apoios de mão	
Usar degraus e apoios de mão corretamente	05-2
Segurança, Evite Fluidos Sob Alta Pressão	
Evite Fluidos Sob Alta Pressão.....	05-5
Sensibilidade da carga do motor	60C-11
Sensibilidade da patinagem das rodas	60C-11
Sensibilidade da rotação do motor	60C-11
Sensibilidade de limitação de carga.....	60C-11
Sensibilidade do controle	60C-9
Sensibilidade do controle de elevação.....	60C-9
Sensibilidade do controle de inclinação	60C-9
Servidor de Arquivos	60D-12
Sistema de posicionamento global (GPS)	
Configure o receptor da máquina	60A-7
Configure o receptor do implemento.....	60A-7
Sistema do Deslocamento de Distância	
Solução de problemas	80-3
Sistema iGrade™	
Solução de problemas	80-3
Software	30C-1
Solução de problemas	
Código de Saída.....	80-1
Código de Status	80-1
Controlador de Aplicação	
Diagnósticos da VCR.....	80-15
Horas	80-15
Máquina	80-6
Sistema do Deslocamento de Distância.....	80-3
Sistema iGrade™.....	80-3
Solução de Problemas	
Controlador de Aplicação	
Hardware/Software.....	80-13
Leituras de Entrada/Saída	80-13
iGrade™	
Controle remoto	80-12

Corte máximo.....	80-10
Limitação de carga	
Carga do motor.....	80-10
Patinagem das rodas	80-10
Rotação do motor	80-10
Pontos de Ajuste	80-10
Status do Deslocamento de Distância	80-9
Status do iGrade™	80-9
Solução de Problemas da Máquina	80-6
Sombreamento.....	60A-5
Substituição da EPROM (Memória Programável Apagável Somente de Leitura)	30C-3
Superfície	
Configuração.....	60C-4

T

Teoria de operação	
Deslocamento de Distância	30B-1
Grade	30B-1
Linhas Paralelas.....	30B-1
Padrão de Malha	30B-2
Poste de Cerca	30B-1
Teoria de Operação	
Controle do Grau	30A-1
Controle do Plano	30A-1
Controle Remoto	30A-2
iGrade.....	30A-1

V

Válvula Compensadora	
Ajuste	60A-4
Visão Geral	
Assistente de configuração.....	60B-1

