

**iGrade™ และฟังก์ชันกระตุ่นจากระยะทาง
(S.N. PCXL01C หรือ D)**



JOHN DEERE

คู่มือการใช้งาน

**iGrade™ และฟังก์ชันกระตุ่นจากระยะทาง
(S.N. PCXL01C หรือ D)**

OMPFP22588 ปัญหา J5 (THAI)

John Deere Ag Management Solutions

บทนำ

คำนำ

ขอขอบคุณที่ไว้วางใจในผลิตภัณฑ์ของ John Deere

กรุณาอ่านคู่มือฉบับนี้โดยละเอียดเพื่อศึกษาวิธีการใช้งานและการซ่อมบำรุงผลิตภัณฑ์ของคุณอย่างถูกต้อง หากไม่ดำเนินการด้วยความระมัดระวัง คุณอาจได้รับบาดเจ็บหรือทำให้อุปกรณ์ชำรุดเสียหาย คู่มือฉบับนี้และป้ายเตือนบนผลิตภัณฑ์ของคุณอาจมีการจัดทำเป็นภาษาอื่นๆ ส่งชื่อได้ที่ www.techpubs.deere.com (Ag&Turf/JDPS), www.johndeere.com (C&F) หรือตัวแทนจำหน่าย John Deere ของคุณ

คู่มือฉบับนี้ถือเป็นส่วนที่สำคัญของผลิตภัณฑ์ของคุณ และควรส่งมอบพร้อมกับผลิตภัณฑ์ให้กับเจ้าของคนใหม่เมื่อขายต่อด้วย

ขนาดที่ระบุในคู่มือฉบับนี้จะมีทั้งหน่วยเมตริกและเทียบเป็นหน่วยสหรัฐอเมริกา ใช้เฉพาะอะไหล่ทดแทนและที่ยึดที่ถูกต้องเท่านั้น ที่ยึดเมตริกและที่ยึดนิ้วอาจต้องใช้ประแจเมตริกและประแจนิ้วแยกกันต่างหาก

ด้านขวาและด้านซ้าย หมายถึง ด้านขวาและด้านซ้ายเมื่อหันหน้าตามทิศทางเคลื่อนที่ไปยังหน้าของผลิตภัณฑ์หรืออุปกรณ์ต่อพ่วง

บันทึกหมายเลขรหัสผลิตภัณฑ์ (PIN) ที่ระบุในเนื้อหาในส่วนข้อมูลจำเพาะ หรือ หมายเลขผลิตภัณฑ์ การจดบันทึกหมายเลขรหัสทั้งหมดไว้อย่างถูกต้องจะช่วยให้การสืบหาผลิตภัณฑ์ในกรณีที่ถูกลบข้อมูล PIN จะเป็นประโยชน์เมื่อสั่งซื้อชิ้นส่วน จัดเก็บหมายเลขรหัสไว้ในที่ปลอดภัย โดยไม่ควรเก็บไว้กับตัวผลิตภัณฑ์

การรับประกันเป็นส่วนหนึ่งของโปรแกรมสนับสนุนลูกค้าของ John Deere ที่ใช้งานและบำรุงรักษาอุปกรณ์ตามที่ได้อธิบายไว้ในคู่มือฉบับนี้ การรับประกันจะอธิบายไว้ในใบรับประกันหรือเอกสารเงื่อนไขที่คุณควรจะได้รับ ณ เวลาที่ทำการซื้อ

การรับประกันดังกล่าวได้ให้การรับรองว่า John Deere จะรับผิดชอบต่อการชำรุดที่เกิดขึ้นภายในระยะเวลาการรับประกัน ในบางกรณี John Deere จะให้ความช่วยเหลือเพื่อปรับปรุงประสิทธิภาพในการทำงานซึ่งมักไม่มีค่าใช้จ่ายให้แก่ลูกค้า แม้ว่าจจะหมดระยะเวลาการรับประกันของผลิตภัณฑ์แล้วก็ตาม ในกรณีที่มีการใช้อุปกรณ์ในลักษณะที่ไม่เหมาะสมหรือมีการดัดแปลงการทำงานของอุปกรณ์จนผิดไปจากข้อกำหนดจากโรงงาน การรับประกันสินค้าจะถือเป็นโมฆะและบริษัทอาจปฏิเสธการให้ความช่วยเหลือนอกสถานที่

ถ้าคุณไม่ใช่เจ้าของคนแรกของผลิตภัณฑ์นี้ เราขอแนะนำให้ติดต่อตัวแทนจำหน่าย John Deere ในท้องถิ่นเพื่อแจ้งหมายเลขผลิตภัณฑ์ ซึ่งจะเป็นผลดีต่อตัวคุณเอง ข้อมูลดังกล่าวจะช่วยให้ John Deere สามารถติดต่อคุณได้เมื่อมีปัญหาหรือเมื่อมีการปรับปรุงผลิตภัณฑ์

DX,IFC5E-81-08SEP25

John Deere พร้อมให้บริการเสมอ



TS201—UN—15APR13

ความพึงพอใจของลูกค้าเป็นสิ่งสำคัญสำหรับ John Deere

ตัวแทนจำหน่ายของเราพยายามเสมอที่จะให้บริการและชิ้นส่วนอะไหล่อย่างรวดเร็วและมีประสิทธิภาพ:

- อะไหล่สำหรับการบำรุงรักษาและการซ่อมบำรุง เพื่อใช้กับอุปกรณ์ของคุณ
- ช่างเทคนิคผู้ผ่านการฝึกอบรมที่จะซ่อมบำรุงอุปกรณ์ให้คุณตลอดจนทำการวิเคราะห์และใช้งานเครื่องมือซ่อมที่จำเป็น
- มีชิ้นส่วนอะไหล่ของ John Deere บริการซ่อม และข้อมูลสำหรับการบำรุงรักษาหรือการซ่อม หากต้องการข้อมูลเพิ่มเติม โปรดไปที่ deere.com หรือ deere.ca

DX,IFC,JDS-81-30SEP25

แหล่งเก็บรวบรวมเอกสารข้อมูลทางเทคนิคของ John Deere

เอกสารนี้อาจไม่ได้แสดงรายละเอียดฟังก์ชันของผลิตภัณฑ์ครบถ้วนเนื่องจากมีการเปลี่ยนแปลงในขณะตีพิมพ์ โปรดอ่านคู่มือการใช้งานฉบับล่าสุดก่อนเริ่มใช้งาน หากต้องการรับคู่มือการใช้งาน โปรดติดต่อตัวแทนจำหน่ายหรือไปที่เว็บไซต์ techpubs.deere.com

CZ76372,000071F-81-04AUG25

สารบัญ

หน้า	หน้า
ความปลอดภัย	ภาพรวมของส่วนประกอบ
สังเกตข้อมูลด้านความปลอดภัย 05-1	ตัวรับสัญญาณ StarFire™ 40-1
ทำความเข้าใจข้อความเตือน 05-1	เสาอากาศระบบดาวเทียมนำทางบนพื้นโลก (GNSS) ของ StarFire™ (แนะนำ) 40-1
ปฏิบัติตามคำแนะนำด้านความปลอดภัย 05-1	เสาอากาศแบบวงแหวน (อุปกรณ์เสริม) 40-1
ปฏิบัติตามวิธีการบำรุงรักษาอย่างปลอดภัย 05-2	จอแสดงผล 40-1
การใช้น้ำมันและที่จับอย่างถูกต้อง 05-2	ตัวควบคุมแอปพลิเคชัน 1100 40-2
การทำงานกับอุปกรณ์อิเล็กทรอนิกส์และตัวยึด	เคาน์เตอร์บาลานซ์วาล์ว 40-2
อย่างปลอดภัย 05-2	วาล์วภายนอก 40-2
การใช้จอแสดงผลอิเล็กทรอนิกส์อย่างเหมาะสม 05-2	
การใช้งานระบบนำร่องอย่างปลอดภัย 05-3	ชุดประกอบ
คาดเข็มขัดนิรภัยอย่างถูกต้อง 05-3	ความหมายของ Message 50-1
การใช้งานระบบควบคุมอุปกรณ์ต่อพ่วงอัตโนมัติ	อุปกรณ์พอร์ตอเนกการควบคุมระยะไกล 50-1
อย่างปลอดภัย 05-4	ชุดขับเคลื่อนตัวกระตุ้นจากระยะทาง 50-1
ระวังอันตรายจากของเหลวแรงดันสูง 05-4	ห้องผู้ควบคุมอุปกรณ์ต่อพ่วง 50-2
ข้อมูลเกี่ยวกับกฎข้อบังคับและการปฏิบัติตาม	การตั้งค่า—อุปกรณ์
ระบุรหัสวันที่ 20-1	ต่ออุปกรณ์ต่อพ่วง 60A-1
สหภาพเศรษฐกิจยุโรป — EAC 20-1	ปรับวาล์วควบคุมเฉพาะส่วน (SCV) 60A-1
เอกสารแสดงการปฏิบัติตามกฎข้อบังคับของ	ปรับเคาน์เตอร์บาลานซ์วาล์ว 60A-4
สหภาพยุโรป 20-2	ตั้งคูล็อกพื้นฐาน 60A-5
เอกสารแสดงการปฏิบัติตามกฎข้อบังคับของสห	การตั้งค่าตัวรับสัญญาณระบบการกำหนดตำแหน่ง
ราชอาณาจักร 20-3	บนพื้นโลก (GPS) 60A-7
	การปรับโมดูลชุดเซตสภาพพื้นที่ (TCM) ให้เหมาะ
	สม 60A-8
	การปรับเทียบโมดูลชุดเซตสภาพพื้นที่ (TCM) 60A-8
ภาพรวมของระบบ—iGrade™	
หลักการทำงาน—iGrade™ 30A-1	การตั้งค่า—กล่องควบคุมการทำงาน—สั่งการรถ
การควบคุมพื้นที่ลาดเอียง 30A-1	แทรกเตอร์และอุปกรณ์ต่อพ่วง UCC2
การควบคุมพื้นที่ราบ 30A-1	ภาพรวมของตัวช่วยการตั้งค่า 60B-1
การควบคุมระยะไกล 30A-2	พอร์ตอเนกการ 60B-1
จุดกำเนิด 30A-2	ตั้งค่าหน้าจอดูข้อมูลระหว่างปฏิบัติงาน 60B-2
ข้อมูลเกี่ยวกับดาวเทียม—VDOP 30A-3	
แผนที่พื้นผิว 30A-3	การตั้งค่า—iGrade™
	ออฟเซต GPS 60C-1
ภาพรวมของระบบ—ฟังก์ชันกระตุ้นจากระยะ	การกำหนดค่า SCV 60C-2
ทาง	การปรับเทียบ SCV ด้วยตนเอง 60C-2
หลักการทำงาน—ฟังก์ชันกระตุ้นจากระยะทาง 30B-1	พื้นผิว 60C-4
เส้นขนาน 30B-1	ออฟเซตการยกกระดืบ 60C-8
เสาหัว 30B-1	แก้ส่วนควบคุมความไว 60C-9
กริด 30B-1	ขีดจำกัดโหลด 60C-9
รูปแบบของแปลง 30B-2	แก้ไขความไวในการจำกัดโหลด 60C-10
ข้อมูลเกี่ยวกับดาวเทียม—PDOP 30B-2	การขีดจำกัดสูงสุด 60C-10
ภาพรวมของระบบ	การตั้งค่า—ระยะเดินทาง
ข้อกำหนด 30C-1	ออฟเซตเครื่องมือ 60D-1
การนำทางไปยังหน้ากล่องควบคุมการทำงาน—สั่ง	รูปแบบการกระตุ้น 60D-1
การรถแทรกเตอร์และอุปกรณ์ต่อพ่วง 30C-1	คำสั่งการกระตุ้น 60D-6
ไปที่หน้า StarFire 30C-2	การบันทึกข้อมูลการกระตุ้น 60D-9
ป้อนรหัสเปิดใช้งาน 30C-3	เปิดใช้งานไฟล์เซิร์ฟเวอร์ 60D-10
เปลี่ยนหน่วยความจำแบบอ่านอย่างเดียวที่	การปรับเทียบออฟเซตเครื่องมือ 60D-11
สามารถลบและโปรแกรมได้ (EPROM) 30C-3	
ความเข้ากันได้ของรถ 30C-3	

มีต่อไปในหน้าถัดไป

คู่มือการใช้งาน ข้อมูล ภาพ และรายละเอียดทั้งหมด ในคู่มือฉบับนี้เป็นข้อมูลล่าสุด ขณะ
จัดพิมพ์ บริษัทขอสงวนสิทธิ์ในการเปลี่ยนแปลง ข้อมูลโดยไม่ต้องแจ้งให้ทราบ

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

หน้า

ทดสอบการดำเนินการกระตุ้น	60D-11
การเปรียบเทียบความหน่วงเครื่องมือ	60D-12

การใช้งาน

เข้าสู่โหมดอัตโนมัติ	70-1
ยกเลิก ปิดใช้งาน และหยุดการทำงานของระบบ	
ควบคุมอุปกรณ์ต่อพ่วงอัตโนมัติ	70-1
ค้นควบคุมการทำงาน SCV	70-2
แถบสถานะ	70-2
ใช้งานฟังก์ชันกระตุ้นจากระยะทาง	70-2
การใช้งาน iGrade™—การควบคุมพื้นที่ราบและ	
การควบคุมระยะไกล	70-3
การใช้งาน iGrade™—การควบคุมการเกลี่ยดิน	70-4

การแก้ปัญหา

รีเซ็ตกล่องควบคุมการทำงาน-สั่งการรถ	
แทรกเตอร์และอุปกรณ์ต่อพ่วง UCC2	80-1
รหัสสถานะและรหัสออก	80-1
การแก้ปัญหา—ระบบกระตุ้นจากระยะทาง	80-3
การแก้ปัญหา—ระบบ iGrade™	80-3
การแก้ปัญหา—รถ	80-6
วาล์วภายนอก	80-7
การล้างข้อมูล	80-8
ล้าง ISOBUS VT	80-8
การวิเคราะห์—สถานะการกระตุ้นจากระยะทาง	80-9
การวิเคราะห์—สถานะ iGrade™	80-9
การวิเคราะห์—เซตพอยท์	80-9
การวิเคราะห์—ค่าการขุดตักสูงสุด	80-10
การวิเคราะห์—การจำกัดโหลด	80-10
การวิเคราะห์—รีโมทคอนโทรล	80-11
ฮาร์ดแวร์/ซอฟต์แวร์	80-12
การอ่านอินพุตและเอาต์พุต	80-12
ชั่วโมง	80-14
การวิเคราะห์วาล์ว SCV	80-14

การบำรุงรักษา

รายการตรวจสอบก่อนเริ่มฤดูกาล	100-1
รายการตรวจสอบประจำวัน	100-1
รายการตรวจสอบหลังฤดูกาล	100-1

ความปลอดภัย

สังเกตข้อมูลด้านความปลอดภัย



T81389—UN—28JUN13

นี่คือสัญลักษณ์แจ้งเตือนด้านความปลอดภัย เมื่อคุณเห็นสัญลักษณ์นี้บนเครื่องยนต์หรือคู่มือการใช้งานฉบับนี้ ให้ระมัดระวังอันตรายที่อาจเกิดขึ้นได้

ปฏิบัติตามข้อควรระวังและวิธีการทำงานอย่างปลอดภัยที่แนะนำ

DX,ALERT-81-03OCT22

ทำความเข้าใจข้อความเตือน



⚠ คำเตือน

⚠ ข้อควรระวัง

TS187—81—24MAY19

DANGER; ข้อความเตือน DANGER (อันตราย) เป็นการเตือนสถานการณ์อันตรายที่หากไม่หลีกเลี่ยงจะทำให้ถึงแก่เสียชีวิตหรือบาดเจ็บสาหัสได้

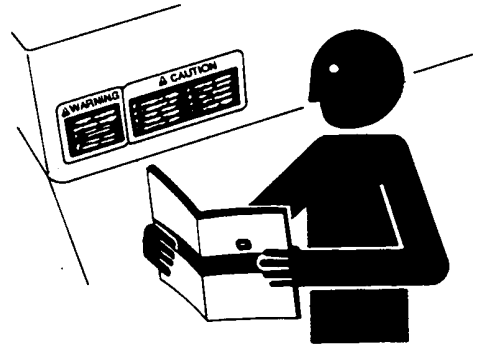
WARNING; ข้อความเตือน WARNING (คำเตือน) เป็นการเตือนสถานการณ์อันตรายที่หากไม่หลีกเลี่ยงอาจทำให้ถึงแก่เสียชีวิตหรือบาดเจ็บสาหัสได้

CAUTION; ข้อความเตือน CAUTION (ข้อควรระวัง) เป็นการเตือนสถานการณ์อันตรายที่หากไม่หลีกเลี่ยงอาจทำให้บาดเจ็บเล็กน้อยหรือปานกลางได้ CAUTION อาจใช้เตือนเรื่องการปฏิบัติที่ไม่ปลอดภัยในสถานการณ์ต่างๆ ซึ่งอาจทำให้บาดเจ็บได้อีกด้วย

ข้อความเตือน อันได้แก่ "อันตราย" "คำเตือน" หรือ "ข้อควรระวัง" จะแสดงพร้อมกับสัญลักษณ์เตือนด้านความปลอดภัย "อันตราย" หมายถึง อันตรายในระดับร้ายแรงที่สุด ป้ายเตือน "อันตราย" หรือ "คำเตือน" จะติดอยู่ใกล้กับจุดที่อาจเกิดอันตรายนั้นๆ ข้อควรระวังทั่วไปจะอยู่ในรายการบนป้ายเตือน "ระวัง" ในคู่มือฉบับนี้ "ระวัง" ยังใช้เป็นข้อความด้านความปลอดภัยอีกด้วย

DX,SIGNAL-81-05OCT16

ปฏิบัติตามคำแนะนำด้านความปลอดภัย



TS201—UN—15APR13

อ่านข้อความเพื่อความปลอดภัยทั้งหมดในคู่มือฉบับนี้และในป้ายเตือนบนรถอย่างละเอียด รักษาป้ายเตือนให้อยู่ในสภาพดี เปลี่ยนป้ายเตือนที่สูญหายหรือชำรุดเสียหาย ตรวจสอบให้แน่ใจว่าส่วนประกอบอุปกรณ์ชิ้นใหม่และชิ้นส่วนสำหรับซ่อมมีป้ายเตือนรุ่นล่าสุด คุณสามารถส่งชื่อป้ายเตือนสำหรับเปลี่ยนทดแทนได้จากตัวแทนจำหน่าย John Deere ของคุณ

ชิ้นส่วนหรือส่วนประกอบจากบริษัทผู้ผลิตรายอื่น อาจมีข้อมูลด้านความปลอดภัยเพิ่มเติม ซึ่งไม่มีอยู่ในคู่มือการใช้งานฉบับนี้

ศึกษาวิธีใช้งานรถรวมถึงการใช้งานส่วนควบคุมต่างๆ อย่างถูกต้อง ห้ามมิให้ผู้ใดใช้งานรถโดยไม่ทราบวิธีการใช้งาน

ดูแลรักษารถให้อยู่ในสภาพพร้อมใช้งานอยู่เสมอ การดัดแปลงอุปกรณ์โดยไม่ได้รับอนุญาตอาจส่งผลต่อประสิทธิภาพการทำงานและ/หรือความปลอดภัยและอายุการใช้งานของเครื่องจักร

หากมีข้อสงสัยเกี่ยวกับเนื้อหาส่วนใดก็ตามในคู่มือฉบับนี้และต้องการความช่วยเหลือ กรุณาติดต่อตัวแทนจำหน่าย John Deere

DX,READ-81-01AUG22

ปฏิบัติตามวิธีการบำรุงรักษาอย่างปลอดภัย



TS218—UN—23AUG88

ทำความเข้าใจขั้นตอนการซ่อมบำรุงก่อนลงมือปฏิบัติงาน ดูแลพื้นที่ปฏิบัติงานให้สะอาดและแห้ง

ห้ามเดินสารหล่อลื่น ซ่อมบำรุง หรือปรับการทำงานของรถแทรกเตอร์ในขณะที่รถเคลื่อนที่ ระวังไม่ให้มือ เท้า และเสื้อผ้าเข้าไปใกล้ชิ้นส่วนที่มีการขับเคลื่อน ปิดการทำงานของอุปกรณ์ทั้งหมด และใช้คั่นควบคุมเพื่อระบายนแรงดัน ลดอุปกรณ์ลงมาที่พื้น ดับเครื่องยนต์ นำกุญแจออก ปล่อยให้รถเก็บเกี่ยวอ้อยเย็นลง

รองรับส่วนต่างๆ ของรถที่ต้องยกไว้ในระหว่างการทำงานซ่อมบำรุง

ชิ้นส่วนทั้งหมดจะต้องอยู่ในสภาพดีและติดตั้งอย่างถูกต้อง ถ้ามีการชำรุด ให้ซ่อมทันที เปลี่ยนชิ้นส่วนที่สึกหรอหรือชำรุด ขจัดจาระบี น้ำมันหล่อลื่น หรือเศษสิ่งสกปรกที่เกาะอยู่ออก

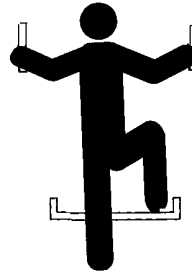
สำหรับอุปกรณ์ที่ขับเคลื่อนด้วยตัวเอง ให้ปลดสายกราวด์ของแบตเตอรี่ (-) ก่อนทำการปรับระบบไฟฟ้าหรือทำการเชื่อมที่รถแทรกเตอร์

สำหรับอุปกรณ์ที่ลากพ่วงอยู่ ให้ถอดชุดสายไฟออกจากรถแทรกเตอร์ก่อนทำการซ่อมบำรุงชิ้นส่วนระบบไฟฟ้าหรือทำการเชื่อมที่รถ

การตกจากที่สูงขณะทำความสะอาดหรือปฏิบัติงานอาจทำให้ได้รับบาดเจ็บสาหัสได้ ใช้บันไดหรือแท่นยืนเพื่อให้สามารถเข้าถึงตำแหน่งแต่ละจุดได้ง่ายขึ้น ใช้ที่เหยียบและที่จับที่แข็งแรงและมั่นคง

DX,SERV-81-28FEB17

การใช้บันไดและที่จับอย่างถูกต้อง



T133468—UN—15APR13

ขึ้นและลงเครื่องจักรโดยหันหน้าเข้าหาตัวรถ เพื่อป้องกันการตก โดยต้องมีการสัมผัสกับบันได ที่จับ และราวจับ รวม 3 จุด

ใช้ความระมัดระวังเป็นพิเศษเมื่อมีโคลน หิมะ หรือความชื้น ซึ่งทำให้เกิดการลื่น ดูแลรักษาไม่ให้มีบันไดสกปรก มีจาระบี หรือน้ำมันเครื่อง ห้ามกระโดดเมื่อลงจากเครื่องจักร ห้ามประกอบหรือถอดอุปกรณ์เมื่อเครื่องจักรกำลังเคลื่อนที่

DX,WW,MOUNT-81-12OCT11

การทำงานกับอุปกรณ์อิเล็กทรอนิกส์และตัวยึดอย่างปลอดภัย



TS249—UN—23AUG88

การตกในขณะที่ทำการติดตั้งหรือการถอดชิ้นส่วนอิเล็กทรอนิกส์ที่ติดตั้งไว้ที่อุปกรณ์ อาจทำให้ได้รับบาดเจ็บร้ายแรงได้ ใช้บันไดหรือแพลตฟอร์มเพื่อให้สามารถเข้าถึงตำแหน่งติดตั้งแต่ละจุดได้ง่ายขึ้น ใช้ที่เหยียบและที่จับที่แข็งแรงและมั่นคง ห้ามติดตั้งหรือถอดส่วนประกอบในสภาพการทำงานที่เปียกหรือเป็นน้ำแข็ง

ถ้าทำการติดตั้งหรือซ่อมบำรุงสถานีฐาน RTK บนหอสูงหรือโครงสร้างสูงอื่นๆ ให้ใช้อุปกรณ์เป็นที่ได้รับการรับรองแล้ว

ถ้าทำการติดตั้งหรือซ่อมบำรุงโครงติดตั้งตัวรับสัญญาณการกำหนดตำแหน่งบนพื้นโลกที่ใช้บนอุปกรณ์ต่อพ่วง ให้ใช้เทคนิคการยกที่เหมาะสมและสวมอุปกรณ์ป้องกันที่เหมาะสม โครงติดตั้งมีน้ำหนักมากและอาจทำให้การทำงานมีความยากลำบากได้ ต้องใช้คนสองคนเมื่อไม่สามารถเข้าถึงตำแหน่งติดตั้งจากพื้นหรือจากแพลตฟอร์มการซ่อมบำรุงได้

DX,WW,RECEIVER-81-24AUG10

การใช้จอแสดงผลอิเล็กทรอนิกส์อย่างเหมาะสม

จอแสดงผลอิเล็กทรอนิกส์เป็นอุปกรณ์เสริมที่มีไว้ช่วยผู้ใช้ใน

ด้านการทำงานในพื้นที่เพาะปลูก เพิ่มความสะดวกสบาย และให้ความบันเทิง จอแสดงผลมาพร้อมฟังก์ชันการทำงานมากมาย ถูกนำมาใช้ในแอปพลิเคชันของระบบรถหลายรุ่น และสามารถใช้ร่วมกับอุปกรณ์เสริมอื่นๆ เช่น อุปกรณ์อิเล็กทรอนิกส์แบบพกพา ได้

อุปกรณ์เสริมหมายถึงอุปกรณ์ใดๆ ที่ไม่จำเป็นต่อการใช้งานรถตามวัตถุประสงค์หลัก ผู้ปฏิบัติงานมีหน้าที่ความคุมการทำงานและความคุมรถให้เป็นไปอย่างปลอดภัย

วิธีป้องกันการบาดเจ็บขณะใช้งานรถ:

- ติดตั้งจอแสดงผลตามคำแนะนำในการติดตั้ง ตรวจสอบให้แน่ใจว่าติดตั้งอุปกรณ์เรียบร้อยแล้วและไม่บดบังทัศนวิสัยของคนขับหรือรบกวนการทำงานของชุดความคุมการทำงาน
- อย่าให้จอแสดงผลทำให้คุณเสียสมาธิ ดันตัวและมีสติอยู่เสมอ พังความสนใจไปที่รถและสภาพแวดล้อมที่ทำงานอยู่
- ห้ามเปลี่ยนแปลงการตั้งค่าหรือใช้งานฟังก์ชันใดๆ ที่ต้องใช้เวลาที่ระบบความคุมจอแสดงผลนานๆ ขณะที่รถกำลังเคลื่อนที่ ควรหยุดรถในสถานที่ที่ปลอดภัยและเลื่อนเกียร์ไปที่ตำแหน่งจอดก่อนดำเนินการดังกล่าว
- อย่าเปิดเสียงดังเกินไปจนไม่ได้ยินเสียงการจราจรภายนอกและเสียงรถฉุกเฉิน

ควรปิดใช้งานฟังก์ชันบางอย่างของจอแสดงผลเพื่อการทำงานที่ปลอดภัย และเปิดใช้งานอีกครั้งเมื่อรถหยุดนิ่งและ/หรือมีการเลื่อนเกียร์ไปที่ตำแหน่งจอด การไม่ปฏิบัติตามคำแนะนำเพื่อปลอดภัยนี้ถือเป็นการละเมิดกฎหมายที่ใช้บังคับและอาจทำให้เกิดความเสียหาย ได้รับความเจ็บสาหัส หรือเสียชีวิตได้

ใช้งานจอแสดงผลเมื่อสภาพการณ์เอื้ออำนวยให้ใช้งานได้อย่างปลอดภัยและใช้งานตามคำแนะนำที่ระบุไว้เท่านั้น ปฏิบัติตามกฎหมายการขับขี่ยานพาหนะ รวมถึงกฎหมายของรัฐหรือท้องถิ่น และกฎจราจรเมื่อใช้อุปกรณ์เสริม

DX,ELEC,DISPLAY-81-13JAN15

การใช้งานระบบนําร่องอย่างปลอดภัย

ห้ามใช้งานระบบนําร่องบนถนน จะต้องปิดระบบนําร่องก่อนขึ้นสู่ถนนเสมอ ห้ามพยายามเปิด (เปิดใช้งาน) ระบบนําร่องขณะที่กำลังทำการเคลื่อนย้ายบนถนน

ระบบนําร่องได้รับการออกแบบมาเพื่อช่วยเหลือผู้ปฏิบัติงานเพื่อให้สามารถทำงานในพื้นที่เพาะปลูกได้อย่างมีประสิทธิภาพมากขึ้น ผู้ปฏิบัติงานมีหน้าที่ความคุมรถให้ขับเคลื่อนไปตามเส้นทางตลอดเวลา ระบบนําร่องไม่สามารถตรวจจับหรือป้องกันการชนกับสิ่งกีดขวางหรือรถคันอื่นโดยอัตโนมัติได้

ระบบนําร่องมีโปรแกรมการใช้งานที่ใช้สำหรับความคุมรถโดยอัตโนมัติ ซึ่งรวมถึงแต่ไม่จำกัดเพียง AutoTrac™, iTEC™, ระบบเลี้ยวอัตโนมัติ AutoTrac™, AutoTrac™ การนําร่องอุปกรณ์พ่วง (แบบทางอ้อม), AutoTrac™ Universal, ชุดความคุม AutoTrac™, AutoTrac™ RowSense™, และ Machine Syncการเชื่อมต่อเครื่องยนต์ เป็นต้น

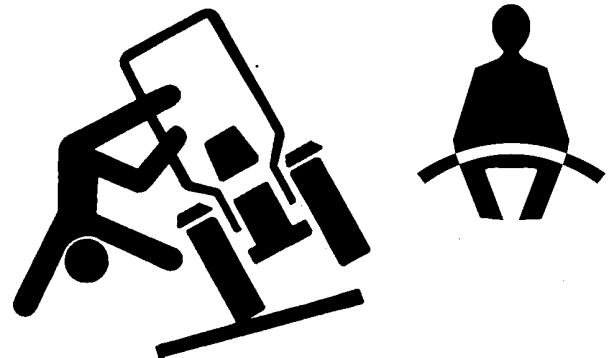
AutoTrac เป็นเครื่องหมายการค้าของ Deere & Company
iTEC เป็นเครื่องหมายการค้าของ Deere & Company
RowSense เป็นเครื่องหมายการค้าของ Deere & Company

เพื่อป้องกันไม่ให้ผู้ปฏิบัติงานและผู้ที่อยู่ในบริเวณใกล้เคียงได้รับบาดเจ็บ:

- ห้ามขึ้นหรือลงจากรถในขณะที่รถกำลังเคลื่อนที่
- ตรวจสอบให้แน่ใจว่ารถ อุปกรณ์ต่อพ่วง และระบบนําร่อง ได้รับการปรับตั้งอย่างถูกต้อง
 - ในกรณีที่ใช้ระบบเลี้ยวอัตโนมัติ iTEC™ หรือ AutoTrac™ หรือ การนําร่องอุปกรณ์ต่อพ่วงแบบทางอ้อม AutoTrac™ ให้ตรวจสอบว่าได้กำหนดขอบเขตการทำงานอย่างถูกต้องแล้ว
 - ในกรณีที่ใช้การเชื่อมต่อเครื่องยนต์ ให้ตรวจสอบว่าได้ปรับเทียบตำแหน่งเริ่มต้นของรถเดินตามแล้ว โดยต้องมีระยะห่างระหว่างรถมากพอ
- คอยระมัดระวังสถานการณ์ต่างๆ และสังเกตสภาพแวดล้อมที่ทำงานอยู่ตลอดเวลา
- เข้าควบคุมพวงมาลัยเมื่อจำเป็น เพื่อหลีกเลี่ยงอันตรายต่างๆ ผู้ที่อยู่ในบริเวณใกล้เคียง อุปกรณ์ รวมถึงสิ่งกีดขวางอื่นๆ ในพื้นที่ปฏิบัติงาน
- หยุดการทำงานถ้าทัศนวิสัยไม่เอื้ออำนวยต่อการใช้งานรถหรือมองไม่เห็นบุคคลและสิ่งกีดขวางในเส้นทางของรถ
- ในการเลือกความเร็วรถ จะต้องพิจารณาสภาพพื้นที่ปฏิบัติงาน ทัศนวิสัย และรูปแบบอุปกรณ์ของรถ

AL70325,000048F-81-15APR21

คาดเข็มขัดนิรภัยอย่างถูกต้อง



TS1729—UN—24MAY13

ระวังการบาดเจ็บหรือการเสียชีวิตจากการถูกทับเมื่อเกิดการพลิกคว่ำ

รถคันนี้ติดตั้งโครงสร้างป้องกันขณะพลิกคว่ำ (ROPS) ใช้เข็มขัดนิรภัยเมื่อใช้งาน ROPS

- จับที่หัวเข็มขัดแล้วดึงเข็มขัดนิรภัยพาดผ่านลำตัว
- สอดตัวล็อกเข้าไปในหัวเข็มขัด เมื่อล็อกจะได้ยินเสียงดังคลิก
- ลองกระตุกตัวล็อกเข็มขัดนิรภัยเพื่อในแน่ใจว่าเข็มขัดนิรภัยยึดอย่างมั่นคง
- ปรับเข็มขัดนิรภัยให้พาดผ่านบริเวณสะโพก

เปลี่ยนเข็มขัดนิรภัยทั้งชุด ถ้าอุปกรณ์ติดตั้ง หัวเข็มขัด เข็มขัดนิรภัย หรือตัวม้วนกลับ มีร่องรอยของการชำรุดเสียหาย

ตรวจเช็คเข็มขัดนิรภัยและอุปกรณ์ยึดอย่างน้อยปีละหนึ่งครั้ง มองหาสัญญาณที่แสดงอาการหลุดหลวมของฮาร์ดแวร์ หรือความเสียหายบนตัวเข็มขัด เช่น รอยขาด การหลุดลุ่ย อากาศ

สึกหรอที่รุนแรงหรือผิดปกติ การเปลี่ยนสี หรือรอยขีดข่วน เปลี่ยนเฉพาะชิ้นส่วนอะไหล่ที่ตรงตามคุณลักษณะเฉพาะสำหรับรถของคุณเท่านั้น

DX, ROPS1-81-22AUG13

การใช้งานระบบควบคุมอุปกรณ์ต่อพ่วงอัตโนมัติอย่างปลอดภัย



PC13793—UN—25MAY11

ห้ามใช้งานระบบควบคุมอุปกรณ์ต่อพ่วงอัตโนมัติบนถนน จะต้องปิดระบบควบคุมอุปกรณ์ต่อพ่วงอัตโนมัติก่อนขับออกถนนเสมอ ห้ามพยายามเปิดระบบควบคุมอุปกรณ์ต่อพ่วงอัตโนมัติขณะที่กำลังทำการเคลื่อนย้ายบนถนน

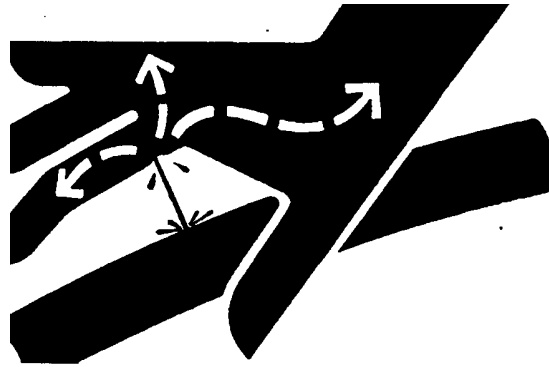
ระบบควบคุมอุปกรณ์ต่อพ่วงอัตโนมัติได้รับการออกแบบมาเพื่อช่วยเหลือผู้ปฏิบัติงาน เพื่อให้สามารถทำงานในพื้นที่เพาะปลูกได้อย่างมีประสิทธิภาพมากยิ่งขึ้น ผู้ปฏิบัติงานมีหน้าที่ควบคุมเครื่องจักรให้ขับเคลื่อนไปตามเส้นทางตลอดเวลา

ระบบควบคุมอุปกรณ์ต่อพ่วงอัตโนมัติมีแอปพลิเคชันที่ใช้สำหรับควบคุมการเคลื่อนที่ของอุปกรณ์ต่อพ่วง ซึ่งรวมถึง แต่อาจไม่จำกัดเพียง iGrade และ Active Implement Guidance เพื่อป้องกันไม่ให้ผู้ปฏิบัติงานและผู้ที่อยู่ในบริเวณใกล้เคียงได้รับบาดเจ็บ:

- ตรวจสอบให้แน่ใจว่ารถ อุปกรณ์ต่อพ่วง และระบบนำร่อง ได้รับการปรับตั้งอย่างถูกต้อง
- คอยระมัดระวังสถานการณ์ต่างๆ และสังเกตสภาพแวดล้อมที่ทำงานอยู่ตลอดเวลา
- เข้าควบคุมรถเมื่อจำเป็น เพื่อหลีกเลี่ยงอันตรายต่างๆ ผู้ที่อยู่ในบริเวณใกล้เคียง อุปกรณ์ รวมถึงสิ่งกีดขวางอื่นๆ ในพื้นที่ปฏิบัติงาน
- หยุดการทำงานถ้าทัศนวิสัยไม่เอื้ออำนวยต่อการใช้งานรถ หรือมองไม่เห็นบุคคลและสิ่งกีดขวางในเส้นทางของรถ

CF86321, 0000366-81-05AUG25

ระวังอันตรายจากของเหลวแรงดันสูง



X9811—UN—23AUG88

ตรวจสอบสายท่อไฮดรอลิกอย่างสม่ำเสมออย่างน้อยปีละหนึ่งครั้ง เพื่อหาการรั่ว การบิดงอ รอยตัด รอยแตก รอยถลอก การบวม การฟุกร่อน วัสดุหักเหที่หลุดลุ่ย หรือสัญญาณความเสียหายอื่นๆ

เปลี่ยนชิ้นส่วนสายท่อที่สึกหรอหรือชำรุดทันที โดยใช้ชิ้นส่วนที่ได้รับการรับรองจาก John Deere

ของเหลวแรงดันสูงที่รั่วออกมาอาจตัดทะลุผิวหนังและทำให้เกิดการบาดเจ็บร้ายแรงได้

ป้องกันอันตรายดังกล่าวโดยการระบายแรงดันก่อนถอดท่อไฮดรอลิกหรือท่ออื่นๆ ขึ้นจุดต่อต่างๆ ให้เรียบร้อยก่อนเพิ่มแรงดัน

ตรวจหาการรั่วโดยใช้แผ่นกระดาษแข็ง ระวังอย่าให้มือหรือส่วนอื่น ๆ ของร่างกายถูกของเหลวแรงดันสูง

ถ้ามีอุบัติเหตุเกิดขึ้น ให้รีบไปพบแพทย์ทันที หากมีของเหลวซึมเข้าไปภายในผิวหนัง จะต้องทำการผ่าตัดเพื่อนำของเหลวดังกล่าวออกภายในสองถึงสามชั่วโมง มิฉะนั้น อาจทำให้เกิดเนื้อเยื่อตายได้ แพทย์ที่ไม่มีประสบการณ์ในการรักษาการบาดเจ็บลักษณะดังกล่าว ควรสอบถามข้อมูลการรักษาจากแหล่งข้อมูล โดยสามารถขอข้อมูลเป็นภาษาอังกฤษจาก Deere & Company Medical Department เมืองโมลิน รัฐอิลลินอยส์ สหรัฐอเมริกา ได้ทางโทรศัพท์ ที่หมายเลข 1-800-822-8262 หรือ +1 309-748-5636

DX, FLUID-81-12OCT11

ข้อมูลเกี่ยวกับกฎข้อบังคับและการปฏิบัติตาม

ระบุรหัสวันที่



ตัวอย่างป้ายผลิตภัณฑ์

PC28647—UN—07FEB22

DATE CODE YY WW

(B) (C)

ตัวอย่างรหัสวันที่

PC17574—UN—16AUG13

A—รหัสวันที่ (วันผลิต)

B—เลขสองตัวสุดท้ายของปีที่ผลิต

C—เลขสัปดาห์ของสัปดาห์ในปีที่ผลิต

ใช้รหัสวันที่ (A) บนป้ายผลิตภัณฑ์เพื่อระบุวันผลิต “YY” คือ เลขสองตัวสุดท้ายของปีที่ผลิต (B) ส่วน “WW” คือเลขสัปดาห์ของปีปฏิทินที่ผลิต (C)

หมายเหตุ : เลขสัปดาห์ของช่วงที่ผลิตจะอยู่ระหว่าง 01-53

รหัสวันที่		
YY	เลขสองตัวสุดท้ายของปีที่ผลิต	ตัวอย่าง: 16 = 2016 17 = 2017 18 = 2018
WW	เลขสัปดาห์ของสัปดาห์ในปีที่ผลิต	ตัวอย่าง: 01, 02, 03—53

RW00482,00007B7-81-08FEB22

สหภาพเศรษฐกิจยูเรเชีย – EAC

สหภาพเศรษฐกิจยูเรเชีย – EAC

ข้อมูลสำหรับผลิตภัณฑ์ที่มีเครื่องหมายรับรองของสมาชิกสหภาพเศรษฐกิจยูเรเชียอเมริกา

บริษัทผู้ผลิต:

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

กล่องควบคุมการทำงาน-สั่งการรถแทรกเตอร์และอุปกรณ์ต่อพ่วง CAN อเนกประสงค์

รุ่น: กล่องควบคุมการทำงาน-สั่งการรถแทรกเตอร์และอุปกรณ์ต่อพ่วง John Deere

ผลิตในสหรัฐอเมริกา

ชื่อและที่อยู่ของผู้แทนที่มีอำนาจในสหภาพเศรษฐกิจยูเรเชีย:

Limited Liability Company “John Deere Rus”

ที่อยู่: 142050, Russia, Moscow region, Domodedovo district, Domodedovo, Beliye Stolbi micro district,

vladye “Warehouse 104,” Building 2

EAC

PC20044—UN—30SEP14
CT47125,00011A7-81-05AUG25

เอกสารแสดงการปฏิบัติตามกฎข้อบังคับของสหภาพยุโรป

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

ผู้ลงนามขอประกาศว่า:

ผลิตภัณฑ์: ชุดควบคุม CAN อเนกประสงค์ 2, กล้องควบคุมการทำงาน-สั่งการรถแทรกเตอร์และอุปกรณ์ต่อพ่วง 1100, กล้องควบคุมการทำงาน-สั่งการรถแทรกเตอร์และอุปกรณ์ต่อพ่วง 1120

รุ่น: XL01, XL02

มีคุณสมบัติสอดคล้องตามข้อกำหนดและเงื่อนไขที่จำเป็นและเกี่ยวข้องทั้งหมดตามกฎระเบียบต่อไปนี้:

กฎระเบียบ	หมายเลข	วิธีการรับรอง
ข้อกำหนดเกี่ยวกับการป้องกันคลื่นรบกวนจากแม่เหล็กไฟฟ้า	2014/30/EU	ภาคผนวก II ของกฎระเบียบ

ผลิตภัณฑ์นี้มีความสอดคล้องกับมาตรฐานต่อไปนี้ และ/หรือ เอกสารกฎเกณฑ์อื่น ๆ :

EN 55032: 2012/AC: 2013

EN 55024: 2010

EN ISO 14982: 2009

ชื่อและที่อยู่ของบุคคลในประชาคมยุโรปที่ได้รับอนุญาตในการจัดทำไฟล์โครงสร้างทางเทคนิค:

John Deere Walldorf GmbH & Co. KG

ฝ่ายบริการลูกค้า

Impexstraße 3

D-69190 Walldorf

EUConformity@JohnDeere.com

เอกสารแสดงการปฏิบัติตามกฎข้อบังคับนี้ออกภายใต้ความรับผิดชอบของผู้ผลิต

สถานที่ประกาศ: Urbandale, IA, สหรัฐอเมริกา

วันที่ประกาศ: 12 เมษายน 2021

หน่วยผลิต: Deere & Company, Moline, IL 61265

ชื่อ: Scott Torgerson

เรื่อง: ผู้จัดการการจัดส่ง ส่วนฮาร์ดแวร์อิเล็กทรอนิกส์



DXCE01—UN—28APR09
CT47125,000115A-81-22OCT21

เอกสารแสดงการปฏิบัติตามกฎข้อบังคับของสหราชอาณาจักร

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

ผู้ลงนามขอประกาศว่า:

ผลิตภัณฑ์: ชุดควบคุม CAN อเนกประสงค์, กล้องควบคุมการทำงาน-สั่งการรถแทรกเตอร์และอุปกรณ์ต่อพ่วง 1100, กล้องควบคุมการทำงาน-สั่งการรถแทรกเตอร์และอุปกรณ์ต่อพ่วง 1120

รุ่น: XL01, XL02

มีคุณสมบัติสอดคล้องตามข้อกำหนดและเงื่อนไขที่จำเป็นและเกี่ยวข้องทั้งหมดตามกฎหมายระเบียบต่อไปนี้:

กฎระเบียบ	หมายเลข	วิธีการรับรอง
กฎหมายเกี่ยวกับความเข้ากันได้ทางแม่เหล็กไฟฟ้า	S.I. 2016/1091	กำหนดการที่ 2 โมดูล A

ผลิตภัณฑ์นี้มีความสอดคล้องกับมาตรฐานต่อไปนี้ และ/หรือ เอกสารกฎเกณฑ์อื่น ๆ :

EN 55032:2012/AC:2013

EN 55024:2010

EN ISO 14982:2009

ชื่อและที่อยู่ของบุคคลในประชาคมยุโรปที่ได้รับอนุญาตในการจัดทำไฟล์โครงสร้างทางเทคนิค:

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

เอกสารแสดงการปฏิบัติตามกฎข้อบังคับนี้ออกภายใต้ความรับผิดชอบของผู้ผลิต

สถานที่ประกาศ: Urbandale, IA, สหรัฐอเมริกา

วันที่ประกาศ: 12 เมษายน 2021

หน่วยผลิต: Deere & Company, Moline, IL 61265

ชื่อ: Scott Torgerson

เรื่อง: ผู้จัดการการจัดส่ง ส่วนฮาร์ดแวร์อิเล็กทรอนิกส์

ผู้นำเข้าผลิตภัณฑ์กลุ่มธุรกิจเกษตรกรรมและสนามหญ้า:
John Deere Ltd- Harby Road, Langar, Nottinghamshire,
NG13 9HT, United Kingdom

ผู้นำเข้าผลิตภัณฑ์ป่าไม้: John Deere Forestry Ltd- Carlisle
Airport Industrial Estate, Carlisle, Cumbria, CA6 4NW,
United Kingdom

ผู้นำเข้าโครงสร้าง: Wirtgen Limited, Wirtgen Group
House, Overfield Park, Yammerfrey Drive, Newrk, Notts
NG24 2UA, United Kingdom

UK
CA

APY46000—UN—25AUG21
CT47125,000115B-81-22OCT21

ภาพรวมของระบบ—iGrade™

หลักการทำงาน—iGrade™

iGrade™ คือระบบควบคุมการยกกระดืบซึ่งใช้วาล์วควบคุมเฉพาะส่วน (SCV) เพื่อควบคุมความสูงของอุปกรณ์ต่อพ่วงโดยอ้างอิงข้อมูลความสูงของระบบการกำหนดตำแหน่งบนพื้นโลก (GPS)

iGrade™ ใช้ตำแหน่งละติจูดและลองจิจูดจากเครื่องรับสัญญาณ StarFire™ เพื่อให้ได้พื้นที่ราบหรือจุดความสูง การตั้งค่าอย่างเหมาะสมเป็นสิ่งสำคัญต่อประสิทธิภาพ

iGrade™ มีโหมดควบคุมบนพื้นผิวสามโหมด:

- การควบคุมพื้นที่ลาดเอียง
- การควบคุมพื้นที่ราบ
- การควบคุมระยะไกล

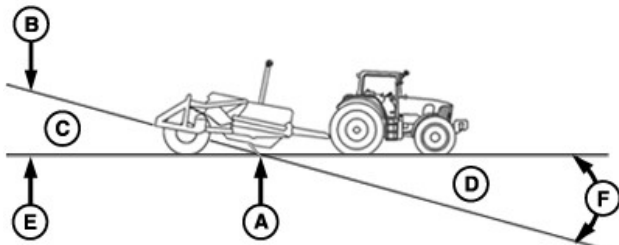
(หากต้องการข้อมูลเพิ่มเติม โปรดดูเนื้อหาส่วนประเภทการควบคุมเฉพาะ)

ความลาดเอียงแนวตัด

หากเครื่องขุดมีความสามารถเพียงพอ คุณสามารถใช้ระบบควบคุมความลาดเอียงแนวตัดได้นอกจากโหมดพื้นผิวอีก เมื่อใช้งานความลาดเอียงแนวตัด คุณจะสามารถควบคุมได้ทั้งตำแหน่งและมุมโคลงของเครื่องขุดซึ่งจะช่วยให้การตัดมีความเกลี้ยงเกลาและแม่นยำยิ่งขึ้น โดยทั่วไปแล้ว จำเป็นต้องมีการควบคุมความลาดเอียงแนวตัดเมื่อสร้างร่องน้ำ สร้างพื้นผิวส่วนบนสุด หรือขุดตักเป็นแนวตั้งฉากกับทิศทางของการไหลบนพื้นที่ราบ

RW00482,00007B9-81-12JUN19

การควบคุมพื้นที่ลาดเอียง



PC22266—UN—15MAR16

- A—จุดกำเนิด
- B—พื้นที่ราบหรือพื้นที่ลาดเอียงที่ต้องการ
- C—พื้นที่ถม (ถมดินเพิ่ม)
- D—พื้นที่ขุดตัด (ขุดดินออก)
- E—พื้นที่ราบหรือพื้นที่ลาดเอียงเริ่มต้น
- F—ความลาดเอียง %

การควบคุมพื้นที่ลาดเอียงมักนำไปใช้สร้างถนนในพื้นที่ปฏิบัติงานหรือสร้างฐาน การควบคุมพื้นที่ลาดเอียงจะควบคุมเครื่องขุดโดยอัตโนมัติให้มีความลาดชันตามที่กำหนดในระนาบตามระบบกำหนดตำแหน่งบนพื้นโลก (GPS) สามารถกำหนดความลาดเอียงได้โดย Grade Calculator หรือโดยผู้ควบคุมกรอกข้อมูลความลาดชัน ทิศทาง และจุดกำเนิด (A)

จุดกำเนิดคือตำแหน่งบนพื้นดินที่ราบความสูงที่แท้จริงในพื้นที่ราบหรือพื้นที่ลาดเอียงที่ต้องการ (B) จุดกำเนิดเป็น

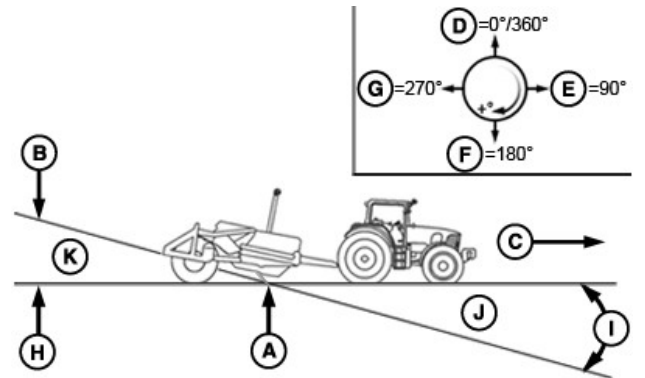
ตำแหน่งอ้างอิงที่ใช้สำหรับเทียบความสูงที่แท้จริงกับความสูงที่คำนวณโดย iGrade™

(โปรดดูที่ "จุดกำเนิด" สำหรับข้อมูลเพิ่มเติม)

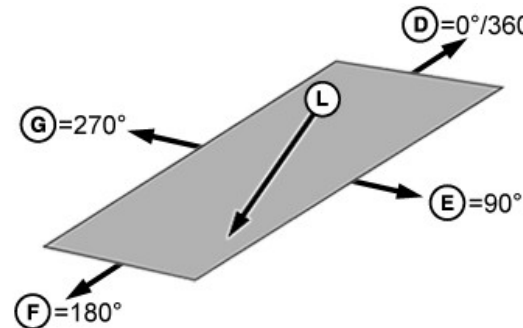
ระบบจะถ่ม (C) หรือขุดตัด (D) โดยอัตโนมัติในขณะที่เคลื่อนที่ขึ้นเนินหรือลงเนิน อ้างอิงตามระยะทางการเคลื่อนที่

RW00482,00007BD-81-18JUN19

การควบคุมพื้นที่ราบ

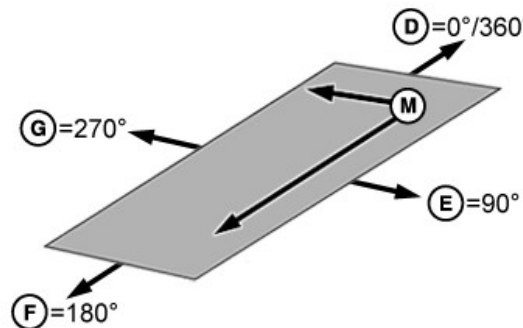


PC21009—UN—23MAR15



PC21010—UN—23MAR15

ลาดชันทิศทางเดียว



PC21011—UN—27MAR15

ลาดชันสองทิศทาง

- A—จุดกำเนิด
- B—พื้นที่ราบหรือพื้นที่ลาดเอียงที่ต้องการ
- C—ทิศทางความลาดเอียง
- D—เหนือ = 0°/360°
- E—ตะวันออก = 90°
- F—ใต้ = 180°
- G—ตะวันตก = 270°
- H—พื้นที่ราบหรือพื้นที่ลาดเอียงเริ่มต้น
- I—ความลาดเอียง %
- J—พื้นที่ขุดตัด (ขุดดินออก)

iGrade เป็นเครื่องหมายการค้าของ Deere & Company
StarFire เป็นเครื่องหมายการค้าของ Deere & Company

K—พื้นที่ถม (ถมดินเพิ่ม)

L—จุดกำเนิดกับความลาดเอียงทิศทางเดียว (ทิศทางลาดลง 160°)

M—จุดกำเนิดกับทางลาดเอียงสองทิศทาง (ทิศทางลาดลง 1 270° และทิศทางลาดลง 2 180°)

การควบคุมพื้นที่ราบจะควบคุมเครื่องขุดโดยอัตโนมัติให้ตัดให้ได้พื้นที่ตามที่กำหนด พื้นที่ที่กำหนดจะเป็นแบบลาดชันทิศทางเดียวหรือสองทิศทางก็ได้ สามารถกำหนดพื้นที่ได้โดย Plane Calculator หรือโดยผู้ควบคุมกรอกข้อมูลความลาดชันทิศทาง และจุดกำเนิด (A)

จุดกำเนิดคือตำแหน่งบนพื้นดินที่ทราบความสูงที่แท้จริงในพื้นที่ราบหรือพื้นที่ลาดเอียงที่ต้องการ (B) จุดกำเนิดเป็นตำแหน่งอ้างอิงที่ใช้สำหรับเทียบความสูงที่แท้จริงกับความสูงที่คำนวณโดย iGrade™

(โปรดดูที่ "จุดกำเนิด" สำหรับข้อมูลเพิ่มเติม)

ทิศทางลาดชัน (C) จะคำนวณจากระบบการกำหนดตำแหน่งบนพื้นโลก (GPS) โดยอ้างอิงทิศทางจากทิศเหนือจริง (D) และจากทิศทางลาดลง ทิศเหนือเท่ากับทิศทางการเคลื่อนที่ 0° หรือ 360° iGrade™ มีตัวเลือกการตั้งค่าสำหรับหาพื้นที่ราบแยกจากกันซึ่งสามารถเลือกได้ระหว่างปฏิบัติงาน การปฏิบัติงานในพื้นที่ปฏิบัติงานส่วนใหญ่ที่ใช้พื้นที่ราบหลายพื้นที่ จะเป็นการขุดดินเพื่อสร้างลักษณะของพื้นที่ราบพื้นที่หนึ่ง และย้ายดินที่ขุดไปถมอีกพื้นที่หนึ่ง

Plane Calculator (ระบบคำนวณพื้นที่ราบ) สามารถสร้างพื้นที่ราบที่พอดีที่สุดได้โดยอ้างอิงจากข้อมูลระดับความสูงที่บันทึกไว้ เมื่อเก็บข้อมูลครบถ้วนแล้ว พื้นที่ราบที่พอดีที่สุดจะถูกสร้างขึ้น

RW00482,00007BE-81-11JUN19

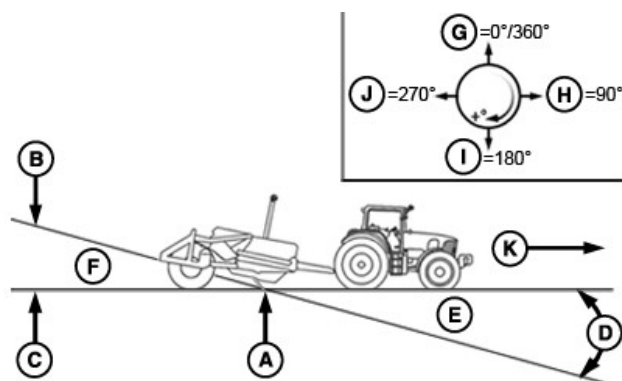
การควบคุมระยะไกล

สามารถเชื่อมต่อซอฟต์แวร์จากผู้ผลิตอื่นเข้ากับตัวควบคุมโปรแกรมการใช้งานโดยใช้การเชื่อมต่อแบบอนุกรมและโปรโตคอลการส่งข้อความที่เกี่ยวข้องกับการทำงานของรถคุณสมบัตินี้ใช้งานร่วมกับชุดซอฟต์แวร์เสริมที่มีความสามารถในการทำแผนที่การขุดตัดและการถม หลังจากเชื่อมต่อแบบอนุกรมเรียบร้อยแล้ว โปรแกรมจากผู้ผลิตอื่นสามารถส่งคำสั่งค่าเป้าหมายไปยังกล่องควบคุมการทำงาน-สั่งการและควบคุมการยกระดับของอุปกรณ์ต่อพ่วงได้ กล่องควบคุมการทำงาน-สั่งการยังสามารถส่งสัญญาณข้อมูลระบบกำหนดตำแหน่งบนพื้นโลก (GPS) ไปยังซอฟต์แวร์ของผู้ผลิตอื่นผ่านทางพอร์ตอนุกรมได้ด้วย

(สำหรับข้อมูลเพิ่มเติม โปรดติดต่อตัวแทนจำหน่าย John Deere ของคุณ)

RW00482,00007BF-81-04JUN19

จุดกำเนิด



PC21104—UN—21APR15



PC23060—UN—19SEP16

ระบายน้ำไปสู่ร่องน้ำที่มีอยู่แล้ว



PC23061—UN—19SEP16

ระบายน้ำออกจากถนนที่มีอยู่แล้ว

- A—จุดกำเนิด
- B—พื้นที่ราบหรือพื้นที่ลาดเอียงที่ต้องการ
- C—พื้นที่ราบหรือพื้นที่ลาดเอียงเริ่มต้น
- D—ความลาดเอียง %
- E—พื้นที่ขุดตัด (ขุดดินออก)
- F—พื้นที่ถม (ถมดินเพิ่ม)
- G—เหนือ = 0°/360°
- H—ตะวันออก = 90°
- I—ใต้ = 180°
- J—ตะวันตก = 270°
- K—ทิศทางความลาดเอียง (องศา)
- L—ร่องน้ำที่มีอยู่
- M—ถนนที่มีอยู่

จุดกำเนิด (A) คือจุดในพื้นที่ปฏิบัติงานที่มีการยกระดับที่ไม่จำเป็นต้องขุดออกหรือถมเพิ่มเพื่อให้ได้พื้นที่ราบหรือพื้นที่ลาดเอียงที่ต้องการ (B) ควรทำเครื่องหมายหรือทำธงไว้ที่จุดกำเนิด เพื่อให้เครื่องขุดกลับไปใช้ตรวจสอบระบบและรีเซ็ตพื้นที่ราบหรือพื้นที่ลาดเอียงดั้งเดิมได้ การตรวจสอบระบบและการรีเซ็ตพื้นที่ราบหรือพื้นที่ลาดเอียงดั้งเดิมเป็นสิ่งจำเป็นเนื่องจากระบบกำหนดตำแหน่งบนพื้นโลก (GPS) มีการคลาดเคลื่อนเป็นปกติ

ตำแหน่งของจุดกำเนิดจะแตกต่างกันไปตามการออกแบบพื้นที่ปฏิบัติงาน ตัวอย่างในการกำหนดจุดกำเนิด:

- ผลลัพธ์จากการใช้ระบบคำนวณพื้นที่ราบ
- จุดที่ทางลาดเอียงระบายน้ำไปสู่ร่องน้ำที่มีอยู่ (L)

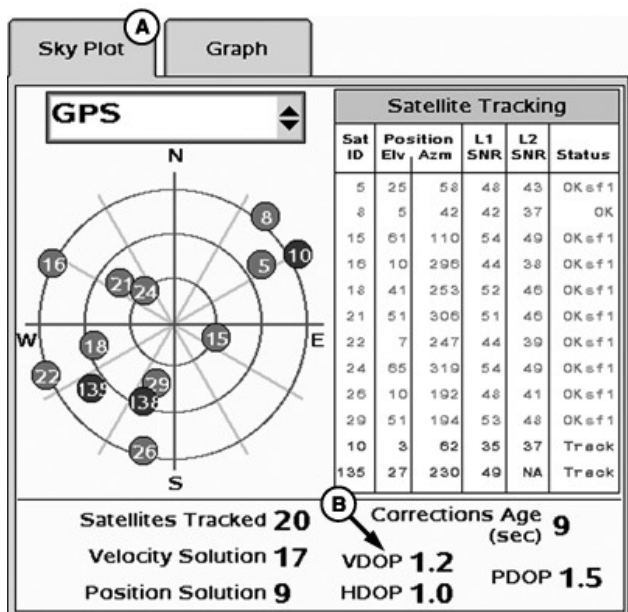
- จุดที่ทางลาดเอียงระบายน้ำออกจากถนนที่มีอยู่ (M)

RW00482,00008A3-81-11JUN19

ข้อมูลเกี่ยวกับดาวเทียม—VDOP

iGrade™ พึ่งพาดาวเทียมที่ส่งสัญญาณระบบกำหนดตำแหน่งบนพื้นโลก (GPS) การลดสัดส่วนความแม่นยำในแนวตั้ง (VDOP) เป็นตัวชี้วัดว่าดาวเทียมมีสัญญาณ GPS ครอบคลุมที่เครื่องรับสัญญาณ ค่า VDOP ที่ต่ำแสดงว่าดาวเทียมมีสัญญาณครอบคลุมดีขึ้นสำหรับการคำนวณตำแหน่งแนวตั้ง ก่อนจะหมุนหรือปรับ iGrade™ ให้ตรวจสอบค่า VDOP อยู่ต่ำกว่า 1.6 การปรับที่ทำเมื่อค่า VDOP สูงกว่า 1.6 จะไม่แม่นยำ และต้องทำการปรับใหม่

1. นำทางไปยังหน้า StarFire™

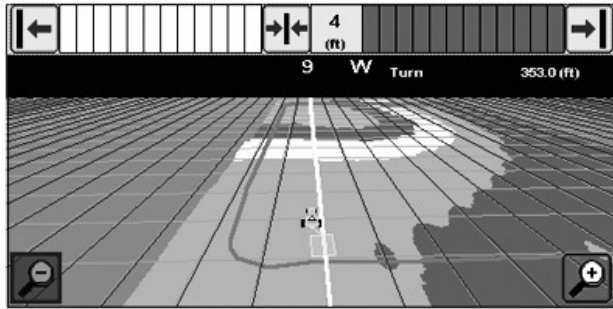


A—แถบข้อมูลแนวทางการโคจรของดาวเทียม
B—VDOP

2. เลือกแถบข้อมูลแนวทางการโคจรของดาวเทียม (A)
3. ตรวจสอบยืนยันว่า VDOP (B) อยู่ต่ำกว่า 1.6 แล้ว

RW00482,00008A6-81-04JUN19

แผนที่พื้นผิว



PC20994—UN—19MAR15

แผนที่ลักษณะภูมิประเทศ

หมายเหตุ : เพื่อให้ทำงานได้สะดวก ให้ใช้โหมดจัดการหน้าจอ ในการกำหนดค่าหน้าจอข้อมูลระหว่างปฏิบัติงานของจอแสดงผลสำหรับการทำงานโดยเฉพาะ

สำหรับข้อมูลเพิ่มเติม โปรดดูคู่มือการใช้งานจอแสดงผล

แผนที่ลักษณะภูมิประเทศและระดับความสูงทำให้เห็นภาพภูมิประเทศสำหรับพื้นที่โดยเฉพาะ สามารถนำแผนที่เหล่านี้ไปใช้อ้างอิงในการเคลื่อนย้ายวัตถุออกจากพื้นที่ที่สูงกว่าไปยังพื้นที่ที่ต่ำกว่าก่อนกำหนดรูปแบบพื้นที่ราบ เมื่อกำหนดแนวแบ่งเขตและจัดทำเอกสารสำรวจรังวัดแล้ว สามารถสร้างแผนที่เป็นกระดาษสำหรับอ้างอิง หรือเป็นชั้นพื้นหลังแสดงบนจอแสดงผลได้

หมายเหตุ : แผนที่ระดับความสูงมีคำอธิบายแผนที่ห้าสี ตำแหน่งระดับความสูงต่ำสุดและสูงสุดเป็นตัวกำหนดแนวแบ่งเขต โดยระบบจะคำนวณความแตกต่างระหว่างระดับความสูงต่ำสุดและสูงสุด และเว้นช่วงระดับความสูงเท่ากันในกลุ่มสีทั้งห้าสี

- สีน้ำเงิน = ตำแหน่งระดับความสูงต่ำสุด
- สีเขียว
- เหลือง
- สีส้ม
- สีแดง = ตำแหน่งระดับความสูงต่ำสุด

แหล่งข้อมูลที่มีสำหรับข้อมูลระดับความสูง:

- การสำรวจ Surface Water Pro™ Plus (สำหรับข้อมูลเพิ่มเติม โปรดดูคู่มือการใช้งาน Surface Water Pro™)
- เอกสารอ้างอิงช่วงชั้นระดับความสูง
จอแสดงผลจะบันทึกข้อมูลระดับความสูงเมื่อบันทึกข้อมูลโปรแกรมการใช้งานของผลิตภัณฑ์ การเพาะปลูก การเก็บเกี่ยว หรือการไถเตรียมดิน APEX™ สามารถสร้างแผนที่ระดับความสูงเป็นแผนที่พื้นหลังได้
(สำหรับข้อมูลเพิ่มเติม โปรดไฟล์ดูวิธีใช้ Apex™)
- GSDNet (ใช้งานได้ในสหรัฐอเมริกาเท่านั้น)
GSDNet ต้องมีแนวแบ่งเขตและเอกสารอ้างอิงช่วงชั้นระดับความสูงของพื้นที่ที่จะทำแผนที่ GSDNet มีแผนที่ต่อไปนี้:

- แผนที่ข้อมูลระดับความสูง
- แผนที่ระดับความสูงแบบดิจิทัล
- แผนที่การระบายน้ำ
- แผนที่แอ่ง
- ข้างสำรวจรังวัดที่ดิน

ข้างสำรวจรังวัดที่ดินเอกชนเป็นแหล่งข้อมูลแผนที่ระดับความสูง ข้างสำรวจอาจมีข้อมูลเป็น Shapefile หรือไฟล์ CSV ซึ่งสามารถอัปโหลดข้อมูลไปยัง APEX™ ได้

RW00482,00008A4-81-24JUN19

ภาพรวมของระบบ—ฟังก์ชันกระตุนจากระยะทาง

หลักการทำงาน—ฟังก์ชันกระตุนจากระยะทาง

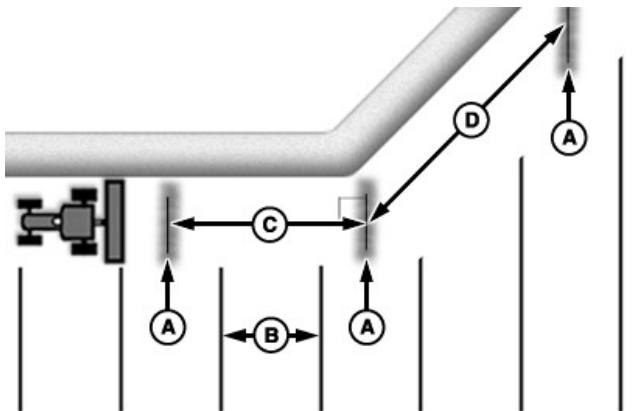
ฟังก์ชันกระตุนจากระยะทางทำงานได้ร่วมกับอุปกรณ์ต่อพ่วงที่ติดตั้งด้านหน้าหรือด้านหลัง คำสั่งการกระตุนจะคำนวณจากระยะทางหรือเวลาของระบบกำหนดตำแหน่งบนพื้นโลก (GPS) และรูปแบบการกระตุนที่กำหนดโดยผู้ปฏิบัติงาน สามารถปรับเวลาเปิดและปิดวาล์วแอกทูเอเตอร์ได้เพื่อกำหนดเวลาเหตุการณ์ที่แม่นยำและทำซ้ำได้

ฟังก์ชันกระตุนจากระยะทางมีรูปแบบการกระตุนสี่รูปแบบ:

- เส้นขนาน
- เสารั้ว
- กริด
- รูปแบบของแปลง

RW00482,000089D-81-18JUN19

เส้นขนาน



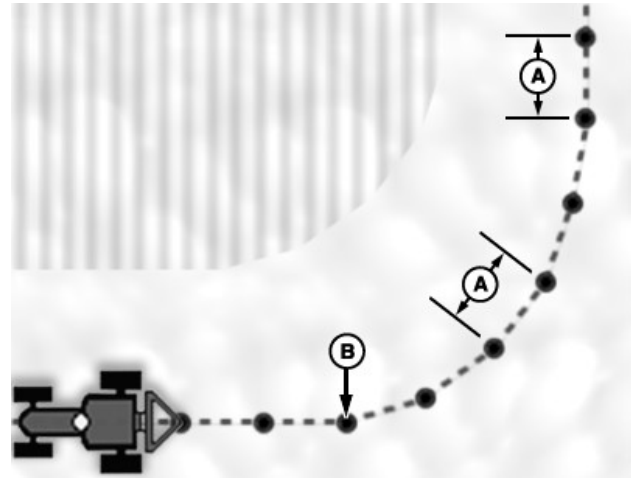
PC27049—UN—26APR19

- A—จุดเหตุการณ์
- B—เส้นขนาน
- C—5.5 เมตร (18 ฟุต)
- D—7.9 เมตร (26 ฟุต)

เส้นขนานสามารถสร้างจุดเหตุการณ์ (A) บนเส้นขนาน (B) ได้ และจะพิจารณาส่วนต่างของระยะทาง (C และ D) เมื่อเคลื่อนที่ ณ มุมหนึ่ง

RW00482,00008A8-81-18JUN19

เสารั้ว



PC27047—UN—26APR19

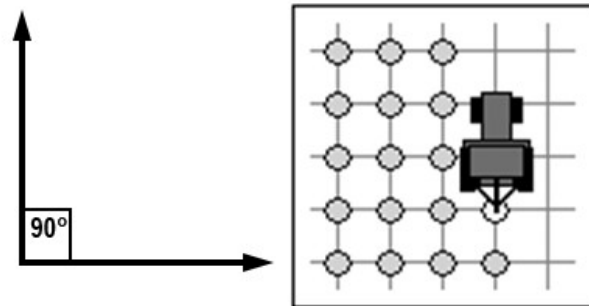
- A—ระยะทางตามแนวเส้นเดียวกัน
- B—จุดเหตุการณ์

เสารั้วสร้างระยะทางตามแนวเส้นเดียวกัน (A) ระหว่างจุดเหตุการณ์ที่ต่อเนื่องกัน (B)

RW00482,00008A9-81-26APR19

กริด

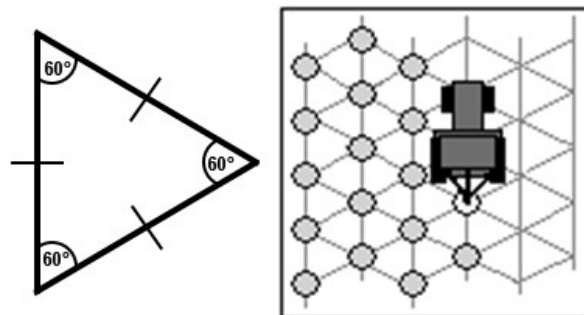
กริดสามารถสร้างรูปแบบกริดได้ต่างกันไปสี่รูปแบบด้วยกัน



PC27058—UN—29APR19

90 องศา

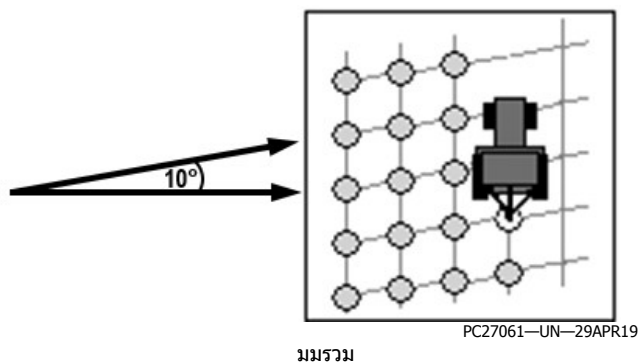
- มุม 90 องศาจะสร้างคอลัมน์และแถวที่ระดับเสมอกัน ฉะนั้นแต่ละจุดจึงทำมุมกับจุดอื่นอยู่ที่ 90°



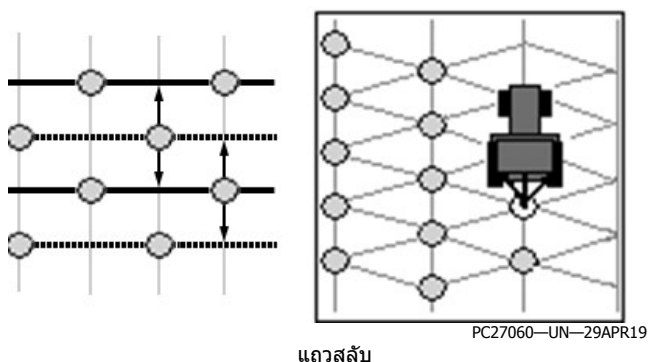
PC27059—UN—29APR19

รูปสามเหลี่ยมด้านเท่า

- รูปสามเหลี่ยมด้านเท่าจะสร้างระยะห่างที่เท่ากันระหว่างแต่ละจุด



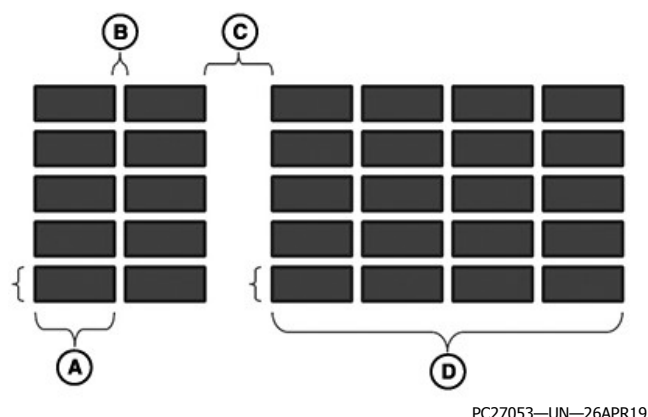
- มุมรวมจะสร้างจุดในแถวที่เยื้องออกจากจุดในแถวที่ติดกัน มุมที่กำหนดโดยผู้ปฏิบัติงาน



- แถวสลับจะสร้างจุดที่อยู่ระหว่างจุดในแถวที่ติดกัน

RW00482,00008AA-81-04JUN19

รูปแบบของแปลง



- A—แปลง
- B—เครื่องแบ่งแปลง
- C—เครื่องแบ่งส่วน
- D—ส่วน

รูปแบบของแปลงจะสร้างรูปแบบที่แม่นยำด้วยแปลงที่จัดการซ้ำได้ (A), เครื่องแบ่งแปลง (B), เครื่องแบ่งส่วน (C) และส่วน (D) รูปแบบของแปลงมักจะนำไปใช้เพื่อสร้างเส้นทางที่มีความ

กว้างต่างกัน ตัวอย่างเช่น เส้นทางที่เล็กกว่าอาจนำไปสำหรับวัตถุคลุมดินหรือทางเดิน และเส้นทางที่ใหญ่กว่าอาจนำไปใช้สำหรับรถพ่นยาหรือรถถอนเกบประสงค

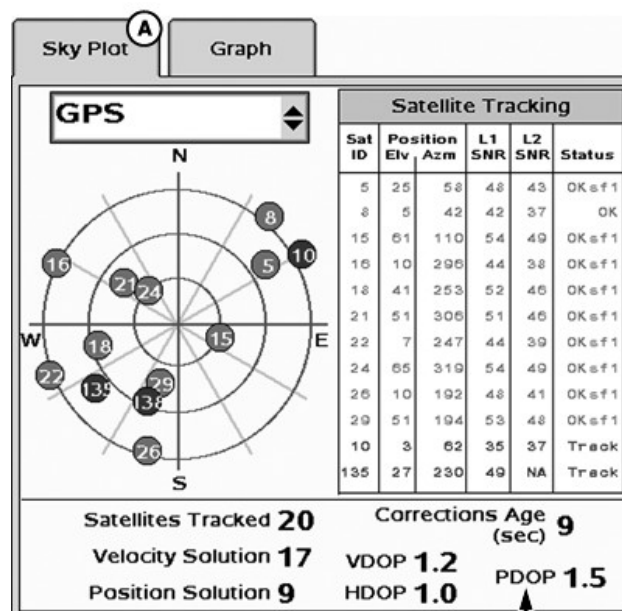
RW00482,00008AB-81-26APR19

ข้อมูลเกี่ยวกับดาวเทียม—PDOP

ฟังก์ชันกระด้นจากระยะทางพึ่งพาดาวเทียมที่กระจายอยู่ ณ ตำแหน่งต่าง ๆ เพื่อส่งสัญญาณระบบกำหนดตำแหน่งบนพื้นโลก (GPS) การลดสัดส่วนความแม่นยำของตำแหน่ง (PDOP) เป็นตัวชี้วัดว่าดาวเทียมมีสัญญาณ GPS ครอบคลุมที่เครื่องรับสัญญาณ ยิ่งค่า PDOP ต่ำแสดงว่าดาวเทียมมีขอบเขตครอบคลุมที่ทำให้คำนวณหาตำแหน่งในแนวนอนและแนวตั้งได้ดียิ่งขึ้น

ก่อนจะหมุนหรือปรับฟังก์ชันกระด้นจากระยะทางให้ตรวจสอบยืนยันว่าค่า PDOP อยู่ต่ำกว่า 2.5 แล้ว ค่าความไวที่กำหนดเมื่อค่า VDOP สูงกว่า 2.5 จะไม่แม่นยำ และต้องทำการปรับใหม่

1. นำทางไปยังหน้า StarFire™



PC24075—UN—10APR17

- A—แถบข้อมูลแนวทางการโคจรของดาวเทียม
- B—PDOP

2. เลือกแถบข้อมูลแนวทางการโคจรของดาวเทียม (A)
3. ตรวจสอบยืนยันว่า PDOP (B) อยู่ต่ำกว่า 2.5 แล้ว

RW00482,00008A7-81-18JUN19

ภาพรวมของระบบ

ข้อกำหนด

ความเข้ากันได้และฟังก์ชันการทำงานของระบบแตกต่างกันออกไปตามตำแหน่งที่ตั้งและการกำหนดค่าอุปกรณ์ สำหรับข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับอุปกรณ์ ฟังก์ชันการทำงานของระบบ และความเข้ากันได้ โปรดติดต่อตัวแทนจำหน่าย John Deere ของคุณ สามารถดูข้อมูลเพิ่มเติมได้ในคู่มือความเข้ากันได้ในตัวนำทางการจำหน่ายมูลค่า

ฮาร์ดแวร์:

- ชุดควบคุมแอปพลิเคชัน 1100
- ชุดสายไฟต่างๆ ที่เกี่ยวข้องกับอุปกรณ์จ่ายไฟ ระบบควบคุมภายใน การสื่อสารของเซ็นเซอร์ และการควบคุมการบังคับเลี้ยว
- จอแสดงผล GreenStar™ 3 หรือจอแสดงผลรุ่น 4

หมายเหตุ : ต้องใช้เครื่องรับสัญญาณที่มีหมายเลขผลิตภัณฑ์ต่ำที่สุดกับเครื่องชุดด้านหน้าและใช้เครื่องรับสัญญาณที่มีหมายเลขผลิตภัณฑ์สูงที่สุดกับเครื่องชุดด้านหลัง ไม่เช่นนั้นจะเกิดผลกระทบต่อประสิทธิภาพเป็นอย่างมาก

- มีเครื่องรับสัญญาณ StarFire™ 3000 หรือ 6000 ติดตั้งที่รถ
- มีเครื่องรับสัญญาณ StarFire™ 3000 หรือ 6000 ติดตั้งที่รถ
 - แนะนำให้ใช้ StarFire™ เสืออากาศระบบดาวเทียมนำทางบนพื้นโลก (GNSS)
- มีเครื่องรับสัญญาณ StarFire™ 3000 หรือ 6000 ติดตั้งที่สถานีฐาน

หมายเหตุ : เครื่องรับสัญญาณ StarFire™ 6000 ใช้ร่วมกับเสาอากาศภายนอกไม่ได้

- แนะนำให้ใช้เสาอากาศ StarFire™ GNSS
- เสาอากาศแบบวงแหวนเป็นตัวเลือกเสริม

ซอฟต์แวร์:

- มีซอฟต์แวร์เวอร์ชันล่าสุดติดตั้งอยู่ใน:
 - จอแสดงผล
 - กล่องควบคุมการทำงาน-สั่งการรถแทรกเตอร์และอุปกรณ์ต่อพ่วง 1100
 - เครื่องรับสัญญาณ StarFire™

(ไปที่ www.StellarSupport.com แล้วนำทางไปยัง Software Updates)

- การเปิดใช้งานซอฟต์แวร์ระบบคิเนแมติกส์แบบเรียลไทม์ (RTK) ที่อุปกรณ์และเครื่องรับสัญญาณสถานีฐาน
- การเปิดใช้งาน AutoTrac™ ทำงานบนจอแสดงผล (ไม่จำเป็นสำหรับระบบบังคับเลี้ยวด้วยตนเอง)

หมายเหตุ : การเปิดใช้งาน iGrade™ จะแสดงผลบนหน้าการเปิดใช้งานกล่องควบคุมการทำงาน-สั่งการรถแทรกเตอร์และอุปกรณ์ต่อพ่วง

- การเปิดใช้งาน iGrade™ ในกล่องควบคุมการทำงาน-สั่งการรถแทรกเตอร์และอุปกรณ์ต่อพ่วง 1100
- การเปิดใช้งานฟังก์ชันกระดานจากระยะทางในกล่องควบคุมการทำงาน-สั่งการรถแทรกเตอร์และอุปกรณ์ต่อพ่วง 1100

RW00482,00007BA-81-24JUN19

การนำทางไปยังหน้ากล่องควบคุมการทำงาน-สั่งการรถแทรกเตอร์และอุปกรณ์ต่อพ่วง

หมายเหตุ : ปิดกุญแจไปที่ OFF แล้วรอให้จอแสดงผลปิดการทำงานเสร็จสมบูรณ์ก่อนทำการต่อหรือถอดอุปกรณ์ ISOBUS หรือเซ็นเซอร์

หลังจากที่นำทางไปยังหน้ากล่องควบคุมการทำงาน-สั่งการรถแทรกเตอร์และอุปกรณ์ต่อพ่วง จอแสดงผล GreenStar 3 และรุ่น 4 จะมีเค้าโครงแบบเดียวกัน

วิธีนำทางไปยังหน้ากล่องควบคุมการทำงาน-สั่งการรถแทรกเตอร์และอุปกรณ์ต่อพ่วงโดยใช้จอแสดงผล GreenStar 3:



ปุ่มเมนู

PC8663—UN—29APR15

1. เลือกปุ่มเมนู



ปุ่มกล่องควบคุมการทำงาน-สั่งการรถแทรกเตอร์และอุปกรณ์ต่อพ่วง

PC26351—UN—10OCT18

2. เลือกปุ่มกล่องควบคุมการทำงาน-สั่งการรถแทรกเตอร์และอุปกรณ์ต่อพ่วง

วิธีนำทางไปยังหน้ากล่องควบคุมการทำงาน-สั่งการรถแทรกเตอร์และอุปกรณ์ต่อพ่วงโดยใช้จอแสดงผลรุ่น 4:



ปุ่มเมนู

PC17269—UN—15JUL13

1. เลือกปุ่มเมนู



แท็บแอปพลิเคชัน

PC21496—UN—05OCT15

GreenStar เป็นเครื่องหมายการค้าของ Deere & Company
StarFire เป็นเครื่องหมายการค้าของ Deere & Company
AutoTrac เป็นเครื่องหมายการค้าของ Deere & Company

2. เลือกแถบ Applications (โปรแกรมการใช้งาน)



โปรแกรมการใช้งาน ISOBUS VT

PC16682—UN—18MAR13

3. เลือกแถบโปรแกรมการใช้งาน ISOBUS VT



ปุ่มเมนู ISOBUS VT

PC15293—UN—18MAR13

4. เลือกปุ่มเมนู ISOBUS VT

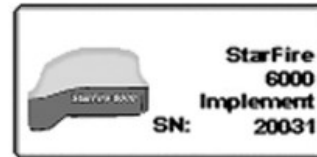


ปุ่มกล่องควบคุมการทำงาน-สั่งการรถแทรกเตอร์และอุปกรณ์ต่อพ่วง

PC26351—UN—10OCT18

5. เลือกปุ่มกล่องควบคุมการทำงาน-สั่งการรถแทรกเตอร์และอุปกรณ์ต่อพ่วง

RW00482,000078D-81-05AUG25



ปุ่ม StarFire ของอุปกรณ์ต่อพ่วง

PC27254—UN—03JUN19

2. เลือกปุ่ม StarFire

- ปุ่ม StarFire ของเครื่องจักร
- ปุ่ม StarFire ของอุปกรณ์ต่อพ่วง

วิธีนำทางไปยังหน้า StarFire โดยใช้จอแสดงผลรุ่น 4:



ปุ่มเมนู

PC17269—UN—15JUL13

1. เลือกปุ่มเมนู



แท็บแอปพลิเคชัน

PC21496—UN—05OCT15

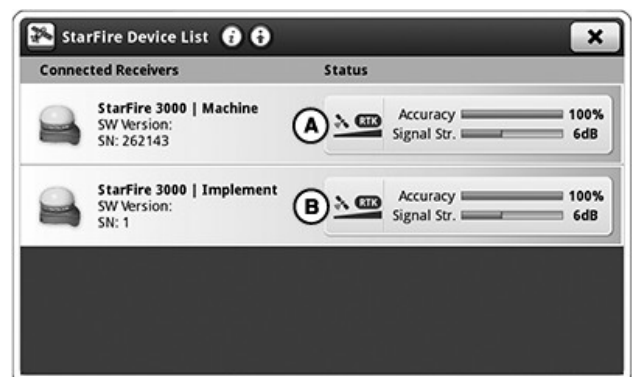
2. เลือกแถบ Applications (โปรแกรมการใช้งาน)



แอปพลิเคชัน StarFire

PC26493—UN—08NOV18

3. เลือกแอปพลิเคชัน StarFire



PC26398—UN—16OCT18

- A—StarFire ของเครื่องจักร
- B—StarFire ของอุปกรณ์ต่อพ่วง

4. เลือกเครื่องรับสัญญาณจากรายการอุปกรณ์ StarFire

- StarFire ของเครื่องจักร (A)

ไปที่หน้า StarFire

หลังจากนำทางไปยังหน้า StarFire แล้ว จอแสดงผล GreenStar 3 และรุ่น 4 จะมีเค้าโครงแบบเดียวกัน

หากต้องการไปยังหน้า StarFire โดยใช้จอแสดงผลรุ่น 3:



ปุ่มเมนู

PC8663—UN—29APR15

1. เลือกปุ่มเมนู



ปุ่ม StarFire ของเครื่องจักร

PC27253—UN—03JUN19

- StarFire ของอุปกรณ์ต่อพ่วง (B)

RW00482,000079A-81-05AUG25

ป้อนรหัสเปิดใช้งาน

กล่องควบคุมการทำงาน-สั่งการรถแทรกเตอร์และอุปกรณ์ต่อพ่วง UCC2 จำเป็นต้องใช้รหัสการเปิดใช้งาน 26 หลักเพื่อใช้งานระบบ ติดต่อดัชนีตัวแทนจำหน่าย John Deere และแจ้งหมายเลขของกล่องควบคุมการทำงาน-สั่งการรถแทรกเตอร์และอุปกรณ์ต่อพ่วง UCC2

ด้วยการอัปเดตซอฟต์แวร์ 22-1 คุณสามารถเปิดใช้งานแอปพลิเคชันหลายตัวในกล่องควบคุมการทำงาน-สั่งการรถแทรกเตอร์และอุปกรณ์ต่อพ่วง UCC2 ได้ ทำขั้นตอนนี้อย่างซ้ำกับแต่ละแอปพลิเคชันโดยใช้รหัสเปิดใช้งาน 26 หลัก

โปรแกรมการใช้งานที่มี:

- รายละเอียดการเก็บเกี่ยว, ฝ้าย
- จอประมวลผลสภาพอากาศ
- การบันทึกผลผลิต ต้นพืชเฉพาะ
- ระบบนำทางอุปกรณ์ต่อพ่วงที่ใช้งานอยู่
- iGrade

1. ไปที่หน้ากล่องควบคุมการทำงาน-สั่งการรถแทรกเตอร์และอุปกรณ์ต่อพ่วง



ซอฟต์แวร์ติดตั้งชุดควบคุม

PC26352—UN—05OCT18

2. เลือกซอฟต์แวร์ติดตั้งชุดควบคุม



แท็บการเปิดใช้งาน

PC25903—UN—05JUL18

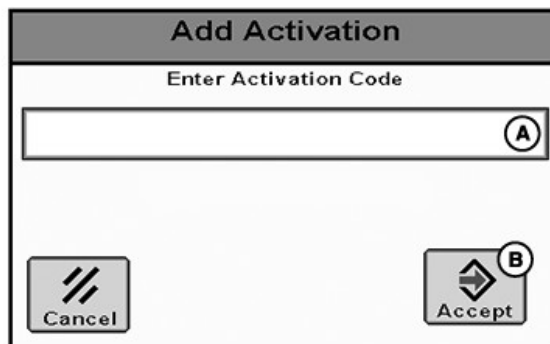
3. เลือกแถบ Activations (การเปิดใช้งาน)



ปุ่ม Add Activation (เพิ่มการเปิดใช้งาน)

PC25904—UN—05JUL18

4. เลือกปุ่ม Add Activation (เพิ่มการเปิดใช้งาน)



PC25905—UN—05JUL18

หน้าต่าง Add Activation (เพิ่มการเปิดใช้งาน)

A—ช่องใส่ข้อมูล
B—ปุ่มยอมรับ

5. ป้อนรหัสเปิดใช้งานลงในช่องป้อนข้อมูล (A)
6. เลือกปุ่มยอมรับ (B)
7. เมื่อต้องการเปิดใช้งานแอปพลิเคชันกดปุ่ม ให้ทำซ้ำขั้นตอนที่ 4—6
8. ดับเครื่องยนต์ รอให้จอแสดงผลปิดการทำงานแล้วจึงสตาร์ทเครื่องยนต์ใหม่

RW00482,000073E-81-05AUG25

เปลี่ยนหน่วยความจำแบบอ่านอย่างเดียวที่สามารถลบและโปรแกรมได้ (EPROM)

EPROM อยู่ในชุดควบคุมไฮดรอลิกของรถแทรกเตอร์ รถแทรกเตอร์รุ่นก่อนซีรีย์ 8000 และ 9000 บางรุ่นจำเป็นต้องเปลี่ยน EPROM ซึ่งอาจจำเป็นต้องเปลี่ยนเฉพาะ EPROM หรือเปลี่ยนชุดควบคุมไฮดรอลิกของรถแทรกเตอร์ทั้งชุด

สำหรับข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับข้อกำหนดและความเข้ากันได้ของ EPROM กรุณาติดต่อดัชนีตัวแทนจำหน่าย John Deere

RW00482,000048A-81-15APR15

ความเข้ากันได้ของรถ

ชุดวาล์วภายนอกของ John Deere จะช่วยเสริมการควบคุมน้ำมันไฮดรอลิกสำหรับรถที่ไม่ได้มีชุดควบคุมน้ำมันไฮดรอลิกติดตั้งมาพร้อมจากโรงงาน

(ดูรายการความเข้ากันได้ของรถและคู่มือการสั่งซื้อฉบับสมบูรณ์ได้ที่ Value Selling Navigator)

RW00482,00009C6-81-28APR20

ภาพรวมของส่วนประกอบ

ตัวรับสัญญาณ StarFire™



PC23442—UN—02DEC16
เครื่องรับสัญญาณ StarFire™ 6000

เครื่องรับสัญญาณใช้ระบบนำทางด้วยดาวเทียมควบคู่กับการแก้ไขพิกัดระบบคิเนแมติกส์แบบเรียลไทม์ (RTK) และดาวเทียม StarFire™ เพื่อระบุตำแหน่ง ทิศทางการเคลื่อนที่ และการยกกระดับของรถและอุปกรณ์ต่อพ่วง โมดูลชุดเซย์สภาพพื้นที่ในตัว (TCM) จะปรับแก้ตำแหน่งของรถเพื่อชดเชยสภาพพื้นที่ที่ไม่เรียบ

ติดตั้งเครื่องรับสัญญาณที่อุปกรณ์ต่อพ่วงไม่เกิน 4.0 เมตร (13.1 ฟุต) จากกระดับพื้น

RW00482,00004AC-81-24JUN19

ดาวเทียมเกือบจะอยู่ในระดับต่ำ หรือเมื่อสัญญาณสะท้อนออกจากพื้นผิว

RW00482,00004AA-81-07AUG15

เสาอากาศแบบวงแหวน (อุปกรณ์เสริม)



PC20986—UN—17MAR15
เสาอากาศแบบวงแหวน

เสาอากาศแบบวงแหวนออกแบบเพื่อใช้บนสถานีฐานที่มีปัญหาคลื่นสะท้อน เพื่อช่วยลดสัญญาณรบกวน ต้องใช้สายโคแอกเชียล

RW00482,00004AB-81-07AUG15

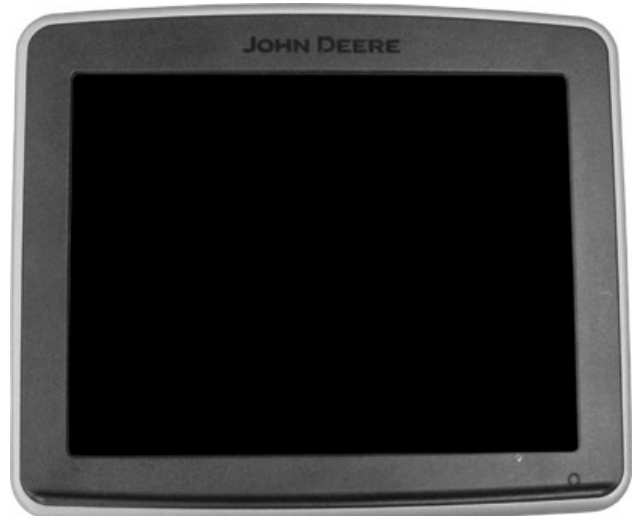
เสาอากาศระบบดาวเทียมนำทางบนพื้นโลก (GNSS) ของ StarFire™ (แนะนำ)



PC20975—UN—16MAR15
เสาอากาศ GNSS

เครื่องรับสัญญาณที่อุปกรณ์ต่อพ่วงอาจต้องมีเสาอากาศ GNSS ของ StarFire™ ถ้ามีการใช้งาน iGrade™ ในสภาพที่มีคลื่นสะท้อนสูง สภาพที่มีคลื่นสะท้อนสูงสามารถเกิดขึ้นได้เมื่อ

จอแสดงผล



PC13407—UN—20APR11
จอแสดงผล GreenStar 3 2630



PC24742—UN—28SEP17

จอแสดงผล John Deere 4640 Universal

จอแสดงผลเป็นยูสเซอร์อินเตอร์เฟซที่ผู้ปฏิบัติงานใช้สำหรับ

- ปรับแต่งและเปรียบเทียบส่วนประกอบของระบบ
- ตรวจสอบประสิทธิภาพของระบบ
- ทำการปรับการทำงานของระบบ
- ตั้งโปรแกรมซอฟต์แวร์
- ดูการทดสอบเพื่อวิเคราะห์

RW00482,000022F-81-05AUG25

ตัวควบคุมแอฟพลีเคชัน 1100



PC20218—UN—07NOV14

ตัวควบคุมแอฟพลีเคชัน 1100 พร้อมชุดสายไฟ

ตัวควบคุมแอฟพลีเคชัน 1100 ส่งคำสั่งไปยังชุดควบคุมไฮดรอลิกของรถ เพื่อใช้งานกลไกไฮดรอลิกของอุปกรณ์ต่อพ่วงในการตัดหรือถมเพื่อให้ได้ระดับความสูงที่ต้องการ

RW00482,000041A-81-07AUG15

เคาน์เตอร์บาลานซ์วาล์ว



PC20217—UN—07NOV14

เคาน์เตอร์บาลานซ์วาล์ว

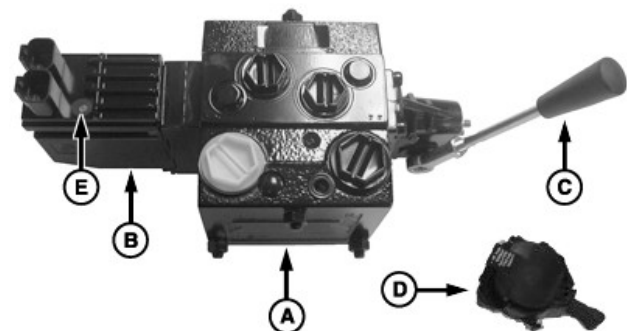
เคาน์เตอร์บาลานซ์วาล์วจะส่งกลับน้ำมันไฮดรอลิกเมื่อมีแรงดันที่ด้านจ่ายของวาล์ว เคาน์เตอร์บาลานซ์วาล์วทำงานร่วมกับการตั้งค่าการไหลของน้ำมันไฮดรอลิก เมื่อการไหลของน้ำมันไฮดรอลิกเปลี่ยน จำเป็นต้องปรับเคาน์เตอร์บาลานซ์วาล์ว

ต้องใช้เคาน์เตอร์บาลานซ์วาล์วเมื่อระบบไฮดรอลิกของรถไม่ควบคุมการไหลกลับ ติดตั้งเคาน์เตอร์บาลานซ์วาล์วและปรับให้ถูกต้องเพื่อให้มีประสิทธิภาพการทำงานสูงสุดและต่อเนื่อง รถรุ่นต่อไปนี้จะใช้วาล์วควบคุมเฉพาะส่วน (SCV) แบบ CAN ซึ่งต้องใช้เคาน์เตอร์บาลานซ์วาล์ว

- รถแทรกเตอร์รุ่นล้อยางซีรี่ 8030 (S.N. 40001–)
- รถแทรกเตอร์รุ่นล้อสายพานซีรี่ 8030 (S.N. 905001–)
- รถแทรกเตอร์รุ่นล้อยางซีรี่ 9030 (S.N. 013000–)
- รถแทรกเตอร์รุ่นล้อสายพานซีรี่ 9030 (S.N. 911000–)
- รถแทรกเตอร์ซีรี่ 7R, 8R, 8RT, 9R และ 9RT ทั้งหมด

RW00482,000041B-81-07AUG15

วาล์วภายนอก



PC19688—UN—11JUN14

- A—บล็อกควบคุมระบบไฮดรอลิก
- B—ตัววาล์วอิเล็กทรอนิกส์
- C—คันโยกควบคุมวาล์วภายนอก
- D—คันโยกควบคุม SCV อิเล็กทรอนิกส์ที่ติดตั้งจากกระยะไกล
- E—ไฟ LED

วาล์วภายนอกทำให้กล่องควบคุมการทำงาน-สั่งการรถ

แทรกเตอร์และอุปกรณ์ต่อพ่วง 1100 สามารถควบคุมระบบไฮดรอลิกของรถได้ การออกแบบและฟังก์ชันการทำงานของวาล์วภายนอกจาก John Deere แตกต่างกันสำหรับระบบไฮดรอลิกแบบเปิดกลางหรือปิดกลาง ใช้วาล์วภายนอก:

- ถ้ากล่องควบคุมการทำงาน-สั่งการรถแทรกเตอร์และอุปกรณ์ต่อพ่วง 1100 ไม่สามารถควบคุมระบบไฮดรอลิกของรถได้ โดยทั่วไปแล้วนั้น สภาพนี้จะเกิดขึ้นรถรุ่นก่อนหน้าหรือรถที่ไม่ได้ผลิตโดย John Deere แต่ติดตั้งระบบนาร่องของ John Deere และคอนเนคเตอร์ ISO
- เพื่อคงจุดต่อวาล์วควบคุมเฉพาะส่วน (SCV) ของรถไว้ วาล์วภายนอกสามารถต่อกับ SCV แบบเปิดที่รถได้ หรือสามารถใช้การจ่ายน้ำมันอุปกรณ์ระยะไกลโดยตรงเป็นแหล่งจ่ายกำลังไฮดรอลิกจากรถได้

ส่วนประกอบวาล์วภายนอกของ John Deere

สำหรับตำแหน่งอุปกรณ์ต่อพ่วง บล็อกควบคุมระบบไฮดรอลิก (A) จะกำหนดทิศทางการไหลของน้ำมันไฮดรอลิกไปยังกระบอกไฮดรอลิก

ตัววาล์วอิเล็กทรอนิกส์ (B) ได้รับคำสั่งจากกล่องควบคุมการทำงาน-สั่งการ และส่งคำสั่งไปยังบล็อกควบคุมระบบไฮดรอลิก

⚠ ระวัง : เพื่อไม่ให้เกิดการบาดเจ็บรุนแรง ห้ามไม่ให้มี
คนอยู่ใกล้อุปกรณ์

**การขยับคันโยกควบคุมวาล์วภายนอก (C) อาจ
ทำให้อุปกรณ์ต่อพ่วงเคลื่อน**

คันโยกควบคุมวาล์วภายนอกจะควบคุมบล็อกควบคุมระบบไฮดรอลิกด้วยตนเอง

คันโยกควบคุม SCV อิเล็กทรอนิกส์ติดตั้งระยะไกล (D) จะควบคุมบล็อกควบคุมระบบไฮดรอลิกด้วยตนเองจากห้องควบคุม

ไฟ LED (E) ระบุสถานะระบบของตัววาล์วไฟฟ้า

- ไฟเขียว—วาล์วกำลังรับคำสั่งจากหน่วยควบคุม
- ไฟส้ม—วาล์วเปิดทำงาน ไม่ได้รับคำสั่งใดมาจากหน่วยควบคุม
- ไฟแดง—แสดงว่ามีปัญหา

ดูที่ส่วนการแก้ปัญหา

RW00482,0000339-81-11JUN19

ชุดประกอบ

ความหมายของ Message

ตัวควบคุมแอฟพลิเคชัน 1100 ของ John Deere ใช้โปรโตคอล Message สองประเภท

ค่าระดับความสูงที่กำหนด

ตัวควบคุมแอฟพลิเคชันสามารถใช้ข้อความระดับความสูงของผู้ผลิตอื่นควบคุมอุปกรณ์ต่อพ่วงเพื่อให้ตรงกับค่าระดับความสูงที่กำหนดได้ จำเป็นต้องใช้เครื่องรับสัญญาณที่อุปกรณ์ต่อพ่วง ข้อมูลระดับความสูงรองรับเป็นหน่วยเมตร และมีทศนิยมไม่เกินสองตำแหน่ง ตรวจสอบให้แน่ใจว่าข้อความไม่มีเว้นวรรค และอักขระขึ้นบรรทัดใหม่ (CR) ที่ท้ายข้อความโปรโตคอล Message เป็นดังนี้:

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

ค่าความลึกที่กำหนด

ตัวควบคุมแอฟพลิเคชันสามารถใช้ข้อความระดับความสูงของผู้ผลิตอื่นควบคุมอุปกรณ์ต่อพ่วงเพื่อให้ตรงกับค่าความลึกที่กำหนดได้ จำเป็นต้องใช้เครื่องรับสัญญาณที่รถและอุปกรณ์ต่อพ่วงในการคำนวณผลต่างระหว่างพื้นผิวของพื้นดินและความลึกของอุปกรณ์ต่อพ่วง ใช้ซอฟต์แวร์เพื่อพิจารณาหาผลต่างความสูงระหว่างเครื่องรับสัญญาณที่รถและที่อุปกรณ์ต่อพ่วง

ค่าความลาดเอียงแนวตัดที่กำหนด

ตัวควบคุมแอฟพลิเคชันสามารถใช้ข้อความระดับความสูงของผู้ผลิตอื่นควบคุมอุปกรณ์ต่อพ่วงเพื่อให้ตรงกับค่าความลาดเอียงแนวตัดที่กำหนดได้ จำเป็นต้องใช้เครื่องรับสัญญาณที่อุปกรณ์ต่อพ่วง ค่าความลาดเอียงแนวตัดที่รองรับเป็นเปอร์เซ็นต์ความลาดเอียงแนวตัดที่ต้องการ โปรโตคอล Message เป็นดังนี้:

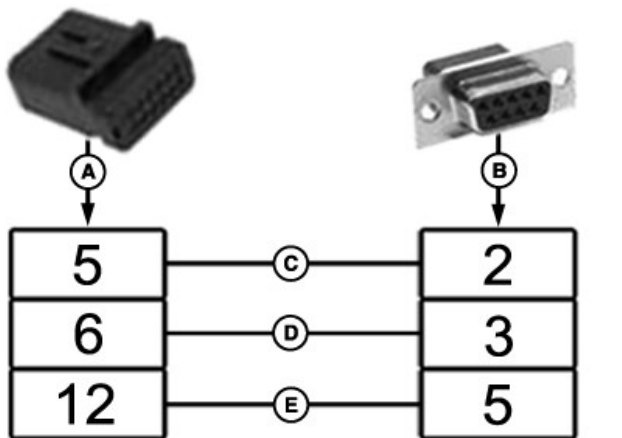
\$JD,CROSS,<Value><Carriage Return>

ค่าบวกจะสั่งให้ด้านขวาของแผ่นชุดต่ำกว่าด้านซ้าย ค่าลบจะสั่งเป็นตรงกันข้าม

RW00482,00004EC-81-04AUG15

อุปกรณ์พอร์ตอนุกรมการควบคุมระยะไกล

ทำตามคำแนะนำต่อไปนี้เพื่อกำหนดค่าชุดสายไฟรีโมทคอนโทรลสำหรับซอฟต์แวร์ของผู้ผลิตอื่น



ชุดสายไฟพอร์ตอนุกรม

A—คอนเนคเตอร์ 57M9804

B—ปลั๊กตัวเมีย DB9
C—สายส่ง RS232
D—สายรับ RS232
E—สายกราวด์ RS232

หมายเหตุ : หากต้องการสั่งซื้อชิ้นส่วน โปรดติดต่อตัวแทนจำหน่าย John Deere ชุดสายไฟจำหน่ายแยกต่างหาก

หมายเลขชิ้นส่วน	รายการ	จำนวน
57M9804	คอนเนคเตอร์ชุดสายไฟของกล่องควบคุมการทำงาน-สั่งการรถแทรกเตอร์และอุปกรณ์ต่อพ่วง	1
57M8164	ขาสำหรับ 57M9804	3
—	ชุดคอนเนคเตอร์ตัวเมีย DB9	1
—	2.5 ม. (8 ฟุต) ของสายไฟ 0.5 มม. ² (20 AWG)	3

RW00482,00008DC-81-18JUN19

ชุดขับเคลื่อนต่ำกระตุ่นจากระยะทาง

สำคัญ : เพื่อเป็นการป้องกันไม่ให้อุปกรณ์ควบคุมการทำงาน-สั่งการรถแทรกเตอร์เสียหาย ให้ใช้คอยล์รีเลย์ (A) ที่มีฟิวส์ 1 A หรือน้อยกว่า และไม่เกิน 12 โวลต์

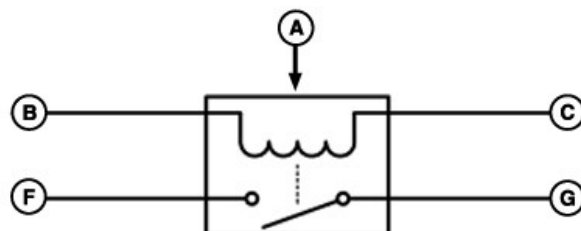
หมายเหตุ : ไม่มีรีเลย์ที่ต้องใช้กับชุดขับเคลื่อนต่ำของกล่องควบคุมการทำงาน-สั่งการมาให้

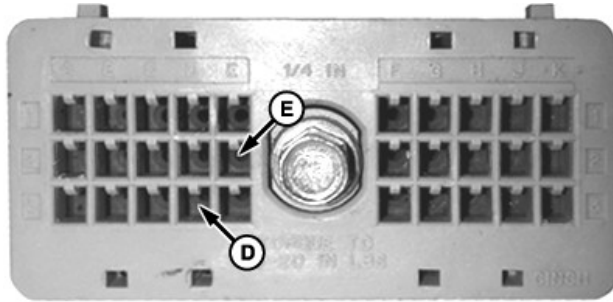
ฟังก์ชันกระตุ่นจากระยะทางมีชุดขับเคลื่อนต่ำสองชุดคือช่อง E2 และ D3

รีเลย์จะนำมาใช้เป็นสวิตช์ ชุดขับเคลื่อนต่ำใช้กระแสไฟฟ้ากำลังต่ำ (ไม่เกิน 1 แอมแปร์) เพื่อเปิดใช้งาน (ปิด/กราวด์) รีเลย์ด้านที่มีกระแสไฟฟ้ากำลังสูง ช่อง E2 จะเริ่มทำงานเฉพาะเวลาหรือระยะทางที่เปิดอยู่ของการกระตุ่น จากนั้นจะหยุดทำงาน หลังจากช่อง E2 หยุดงานแล้ว ช่อง D3 จะเริ่มทำงานโดยทันที (ปิด/กราวด์) โดยนานกว่าช่วงเวลาเปิดใช้งานเป็น 1.5 เท่า จากนั้นจะหยุดทำงาน

ตัวอย่าง: ปากกาพ่นหมึกจะนำมาใช้เพื่อทำเครื่องหมายยาว 0.15 ม. (0.5 ฟุต) สำหรับแต่ละตำแหน่งของเสารั้วที่ห่างกัน 1.83 ม. (6 ฟุต) ช่อง E2 จะเริ่มทำงาน (วาล์วแอดคูลเอเตอร์ยืดออกเพื่อทำเครื่องหมาย) เป็นระยะ 0.15 ม. (0.5 ฟุต) จากนั้นช่อง D3 จะเริ่มทำงาน (วาล์วแอดคูลเอเตอร์หดเข้าเพื่อหยุดทำเครื่องหมาย) เป็นระยะ 0.23 ม. (0.75 ฟุต) ไม่มีอะไรเกิดขึ้นในระยะ 1.45 ม. (4.75 ฟุต) ต่อจากนั้นจนกว่าเหตุการณ์ถัดไปจะถูกกระตุ้น

วิธีติดตั้งรีเลย์:





PC27068—UN—30APR19

- A**—รีเลย์ (ไม่เกิน 1 แอมแปร์)
B—แหล่งจ่ายไฟกระแสต่ำ
C—สายกราวด์ (D3 หรือ E2)
D—D3
E—E2
F—แหล่งจ่ายไฟกระแสสูง
G—อุปกรณ์อิเล็กทรอนิกส์

1. เชื่อมต่อรีเลย์ (A) เข้ากับอุปกรณ์จ่ายไฟกระแสไฟฟ้าต่ำ DC ที่ 5—12 โวลต์ (B) และเชื่อมต่อสายกราวด์ (C) เข้ากับช่อง D3 (D) หรือ E2 (E) ของคอนเนคเตอร์กล่องควบคุมการทำงาน-สั่งการรถแทรกเตอร์และอุปกรณ์ต่อพ่วง 1100

หมายเหตุ : สาย D3 มีสายไฟตะกั่วปลายเปิดสั้นเชื่อมต่ออยู่ที่สามารถใช้ได้

2. เชื่อมต่ออุปกรณ์จ่ายไฟแรงดันสูง (F) และอุปกรณ์อิเล็กทรอนิกส์เข้ากับ (G) รีเลย์

RW00482,00008AC-81-12JUN19

ห้องผู้ควบคุมอุปกรณ์ต่อพ่วง

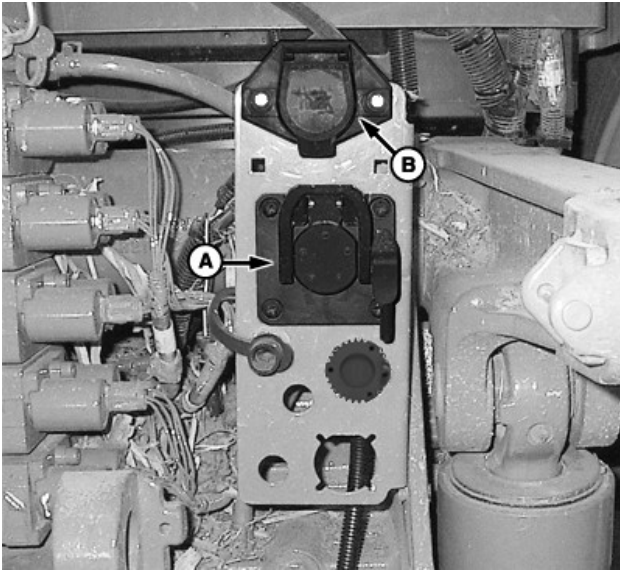
หากการกำหนดค่าเครื่องจักรสำหรับการกระตุ้นจากระยะทางมีห้องผู้ควบคุมอุปกรณ์ต่อพ่วง ให้ตรวจสอบเพื่อยืนยันว่าห้องผู้ควบคุมอุปกรณ์ต่อพ่วงมีสวิตช์หลักหรือปุ่มหยุดฉุกเฉิน ติดตั้งสวิตช์หลักหรือปุ่มหยุดฉุกเฉินเป็นเป็นดิจิทัลอินพุต

(ดูที่การอ่านค่าอินพุต/เอาต์พุตในส่วนการแก้ไขปัญหา)

RW00482,0000AA1-81-07DEC20

การตั้งค่า—อุปกรณ์

ต่ออุปกรณ์ต่อพ่วง



PC21197—UN—27MAY15

ภาพด้านหลังของรถแทรกเตอร์

A—คอนเนคเตอร์ 9 ขา ISO
B—คอนเนคเตอร์ระบบไฟ

1. ดับเครื่องยนต์ เข้าเบรกจอดรถ แล้วนำกุญแจออก

หมายเหตุ : ห้ามต่ออุปกรณ์ต่อพ่วงเมื่อเครื่องยนต์ทำงาน การต่อขณะเครื่องยนต์ทำงานจะทำให้เกิดความผิดปกติ ซึ่งเป็นสาเหตุให้ iGrade™ หรือฟังก์ชันกระดุนจากระยะทางไม่ทำงาน

2. ต่อชุดสายไฟเครื่องรับสัญญาณที่อุปกรณ์ต่อพ่วงเข้ากับคอนเนคเตอร์ 9 ขา ISO (A)
3. ต่อชุดสายไฟกำลังคงที่ของอุปกรณ์ต่อพ่วงเข้ากับคอนเนคเตอร์กำลังคงที่ของรถ
4. ถ้ากำหนดค่าอุปกรณ์ต่อพ่วงกับไฟสองถนน ให้ต่อชุดสายไฟของระบบไฟเข้ากับคอนเนคเตอร์ระบบไฟ (B)
5. ต่อจุดต่ออุปกรณ์ต่อพ่วงอื่นๆ ทั้งหมดที่เกี่ยวข้องกับการต่อพ่วงอุปกรณ์กับรถแทรกเตอร์

หมายเหตุ : การเดินสายที่ไฮดรอลิกมีความสำคัญอย่างยิ่งต่อการทำงานถูกต้อง วาล์วภายนอกประทับรูปตัว P ที่จุดต่อท่อแรงดัน ตัว T ที่จุดต่อท่อไหลกลับหรือท่อถึงพัก และ LS ที่จุดต่อท่อตรวจจับไหล

6. ถ้าใช้วาล์วภายนอก ให้ต่อท่อแรงดันและท่อไหลกลับ หรือท่อถึงพักจากวาล์วภายนอกเข้ากับรถ ถ้าใช้การจ่ายน้ำมันอุปกรณ์ระยะไกลโดยตรงกับวาล์วภายนอก ให้ต่อท่อตรวจจับไหล

(สำหรับข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับการต่ออุปกรณ์ต่อพ่วง และระบบไฮดรอลิกของอุปกรณ์ต่อพ่วงเข้ากับรถ โปรดดูคู่มือการใช้งานรถ)

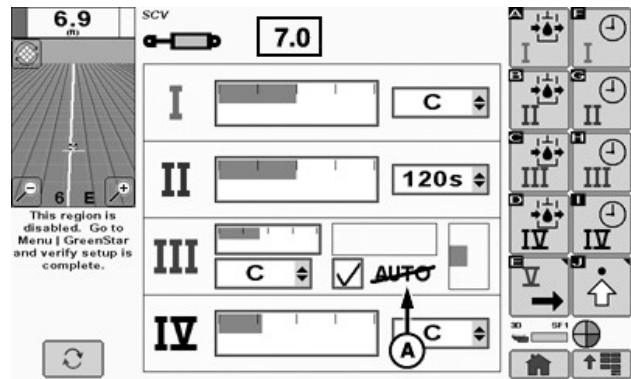
RW00482,00008AD-81-11JUN19

ปรับวาล์วควบคุมเฉพาะส่วน (SCV)



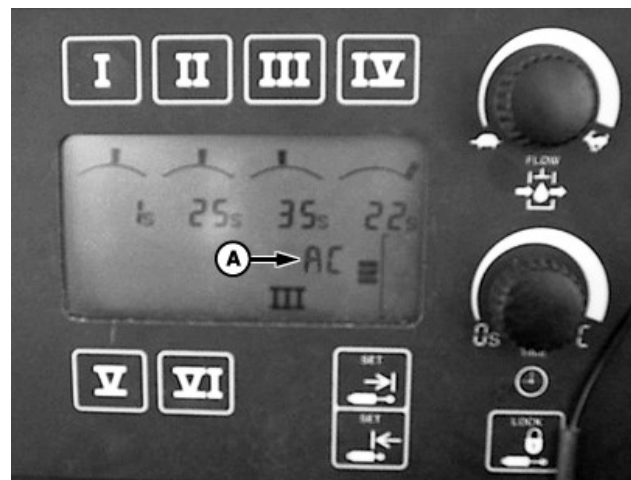
PC22223—UN—26FEB16

CommandCenter™ รุ่น 4



PC22224—UN—26FEB16

GreenStar™ 3 CommandCenter™



PC22225—UN—26FEB16

TouchSet™

A—ไฟแสดงโหมดอัตโนมัติ

⚠ ระวัง : การตั้งค่าอัตราการไหลของ SCV มากเกินไปจะทำให้รถเคลื่อนที่ฉับพลันเมื่อกระบอกสูบทำงานเพื่อเป็นการป้องกันการบาดเจ็บ ควรตรวจสอบว่าไม่มีผู้ใดอยู่ในบริเวณใกล้เคียงก่อนจะกดปุ่ม SCV เพื่อตรวจสอบอัตราการไหลของกระแสไฟฟ้า การยืดหรือหดกระบอกสูบจนสุดระยะควรใช้เวลาประมาณ 2 วินาที

เมื่อต้องการแสดงผลไฟแสดงโหมดอัตโนมัติ (A) คุณจำเป็นต้องกระทำสิ่งต่อไปนี้สำหรับส่วนควบคุม SCV อัตโนมัติ:

- ติดตั้งกล่องควบคุมการทำงาน-สั่งการ
- กำหนดค่าโปรไฟล์และเปรียบเทียบ SCV ให้เรียบร้อย

(สำหรับข้อมูลเพิ่มเติม โปรดดูที่ การรีเซ็ตกล่องควบคุมการทำงาน-สั่งการรถแทรกเตอร์และอุปกรณ์ต่อพ่วง 1100)

ส่วนควบคุม SCV อัตโนมัติจะทำงานเมื่อ SCV อยู่ในตำแหน่งล็อกการเดินหน้า

- CommandCenter™—AUTO มีเครื่องหมายขีดฆ่าแสดงว่าโหมดอัตโนมัติไม่ทำงาน !AUTO! แสดงว่ามีความผิดปกติและโหมดอัตโนมัติไม่สามารถใช้งานได้ AUTO แสดงว่าการทำงานในโหมดอัตโนมัติเป็นปกติ
- TouchSet™—EC แสดงว่าโหมดอัตโนมัติไม่ทำงาน AC แสดงว่าการทำงานโหมดอัตโนมัติเป็นปกติ

การตั้งค่าอัตราการไหลตำแหน่งล็อกของ SCV มีผลกับการยืดและการหด กล่องควบคุมการทำงาน-สั่งการจะควบคุมเวลาการล็อกโดยอัตโนมัติเมื่อกำหนดค่าแล้วควบคุมและใช้งานโหมดอัตโนมัติ

ปรับอัตราการไหลตำแหน่งล็อกสำหรับการใช้งานแต่ละประเภท

(สำหรับข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับส่วนควบคุม SCV โปรดดูที่คู่มือการใช้งานรถ)

คุณสามารถใช้ SCV เพื่อสังเกตอัตราการไหลขณะอยู่ในโหมดการปรับได้

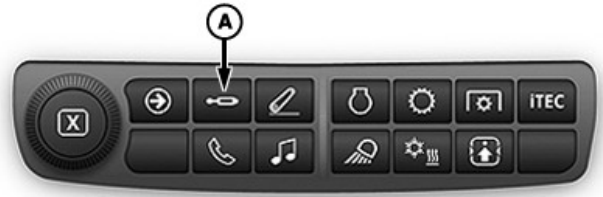
เอาต์พุตอัตราการไหลของ SCV (โดยประมาณ)		
ค่าอัตราการไหลของ SCV	การไหล	
	ลิตร/นาทีก	แกลลอน/นาทีก
0.1 ^a	—	—
1.0	3.6	1.0
2.0	7.2	1.9
3.0	10.2	2.7
4.0	14.4	3.8
5.0	19.2	5.0
6.0	24.0	6.4
7.0	31.2	8.2
8.0	39.6	10.5
9.0	65.4	17.2
10.0	114.0	30.0

^a 0.1 = การตั้งค่าอัตราการไหลต่ำสุด

CommandCenter เป็นเครื่องหมายการค้าของ Deere & Company
TouchSet เป็นเครื่องหมายการค้าของ Deere & Company

หมายเหตุ : เพื่อแนะนำการใช้งานได้สะดวกยิ่งขึ้น คู่มือนี้จึงใช้ SCV 1 หรือ SCV 3 ผู้ปฏิบัติงานสามารถเลือก SCV ใดก็ได้ที่มีอยู่

รุ่น 4 CommandCenter™

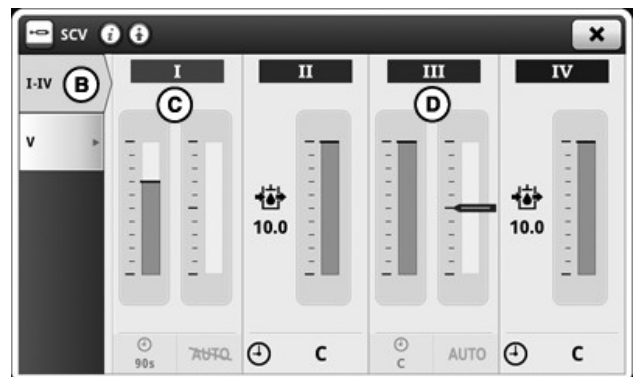


PC25700—UN—21MAY18

แถบเลือกรายการ

A—คำสั่งลัด SCV

1. เลือกคำสั่งลัด SCV (A)



PC22198—UN—24FEB16

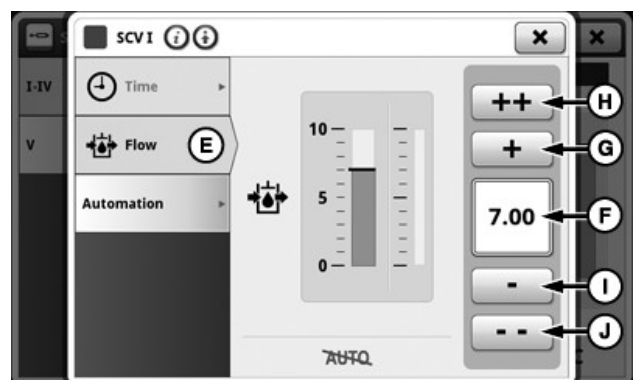
หน้าหลักของ SCV

B—แถบ SCV I-IV

C—SCV I

D—SCV III

2. เลือกแถบ SCV I-IV (B)
3. เลือก SCV I หรือ SCV III (C หรือ D) เพียงอันใดอันหนึ่ง ทั้งนี้ขึ้นอยู่กับข้อกำหนดค่า



PC22199—UN—24FEB16

อัตราการไหลตำแหน่งล็อกของ SCV

E—แถบอัตราการไหล

F—อัตราการไหลตำแหน่งล็อก

G—เพิ่มจำนวนเล็กน้อย (+)

H—เพิ่มจำนวนมาก (++)

I—ลดจำนวนเล็กน้อย (-)
J—ลดจำนวนมาก (- -)

4. เลือกแถบอัตราการใช้ (E)

หมายเหตุ : อัตราการใช้ตำแหน่งล้อ (F) จะแสดงผลเริ่มต้นที่ 0.04 จนถึง 10 เลือกเพิ่มจำนวนเล็กน้อย (+) (G) เพื่อเพิ่มอัตราการใช้ 0.04 หน่วย แล้วเลือกเพิ่มจำนวนมาก (++) (H) เพื่อเพิ่มอัตราการใช้ 1.00 หน่วย เลือกลดจำนวนเล็กน้อย (-) (I) และลดจำนวนมาก (- -) เพื่อลดอัตราการใช้เป็นค่าเพิ่มขึ้นเดียวกัน



แถบเลือกการตั้งค่า

PC25701—UN—21MAY18

K—ล้อเข้ารหัส

5. ในการเพิ่มอัตราการใช้ ให้เลือกเพิ่มจำนวนเล็กน้อย (+) หรือเพิ่มจำนวนมาก (++) ในการลดอัตราการใช้ ให้เลือกลดจำนวนเล็กน้อย (-) หรือลดจำนวนมาก (- -) การหมุนล้อเข้ารหัส (K) ยังเป็นการตั้งค่าเพิ่มหรือลดค่าอัตราการใช้ด้วย

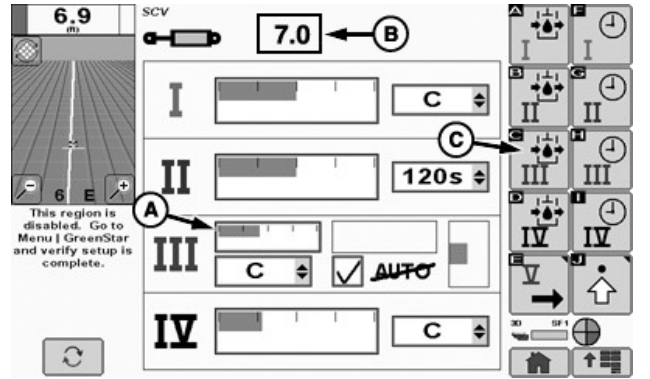
GreenStar™ 3 CommandCenter™



ปุ่มเมนู CommandARM™ > ปุ่ม SCV > ซอฟต์แวร์การปรับตั้งที่มีความยุ่งยากซับซ้อน

RXA0117610—UN—10JUN11

1. เลือกปุ่มเมนู
2. เลือกปุ่ม SCV
3. เลือกซอฟต์แวร์การปรับตั้งที่มีความยุ่งยากซับซ้อน



หน้าหลัก SCV

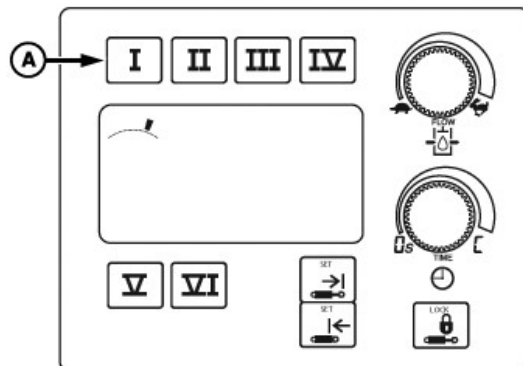
PC22226—UN—10MAR16

A—กราฟแสดงค่าอัตราการใช้ตำแหน่งล้อ
B—ช่องใส่ค่าอัตราการใช้ตำแหน่งล้อ
C—ซอฟต์แวร์ชุดยึด

หมายเหตุ : กราฟแสดงค่า (A) แสดงอัตราการใช้ตำแหน่งล้อ (B)

4. เลือกซอฟต์แวร์ชุดยึด (C) สำหรับ SCV ที่ใช้งานอยู่เพื่อไปยังกราฟแสดงค่าอัตราการใช้ตำแหน่งล้อ เลือกปุ่มยืนยันเพื่อไฮไลต์ หมุนวงล้อหมุนเพื่อปรับอัตราการใช้ แล้วเลือกปุ่มยืนยัน

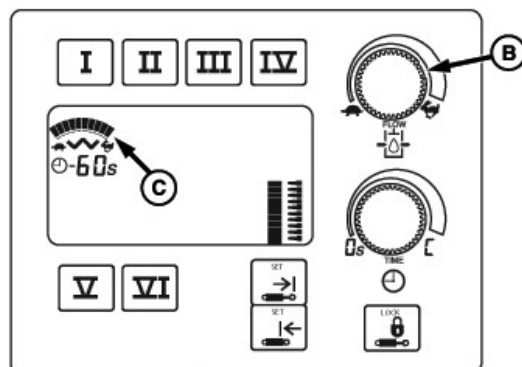
จอแสดงผล TouchSet™



PC17987—UN—07NOV13

A—ปุ่มเลือก SCV

1. เลือกปุ่ม (A) สำหรับ SCV ที่ใช้งานอยู่ หน้าจอได้ปุ่มเลือก SCV จะแสดงอัตราการใช้ก่อนหน้า



PC17988—UN—07NOV13

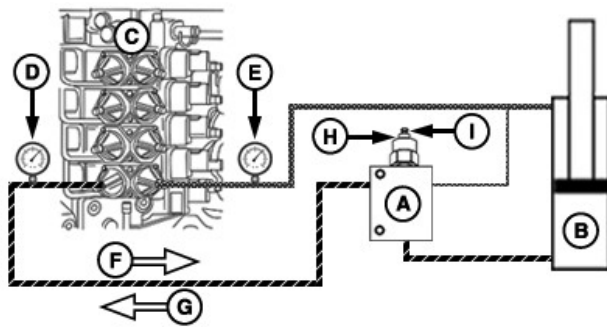
B—ปั๊มหมุนปรับอัตราการไหล
C—แถบแสดงระดับ

หมายเหตุ : เมื่อผู้ควบคุมหมุนปั๊มหมุนปรับอัตราการไหล (B) จำนวนส่วนที่เป็นเส้นจะเพิ่มขึ้นหรือลดลงตามการเปลี่ยนแปลงอัตราการไหล

2. หมุนปั๊มหมุนปรับอัตราการไหลตามเข็มนาฬิกาเพื่อเพิ่มอัตราการไหล หรือหมุนทวนเข็มนาฬิกาเพื่อลดอัตราการไหล การตั้งค่าอัตราการไหลจะแสดงบนแถบแสดงค่า (C) เมื่อมีการปรับอัตราการไหล

RW00482,00007BB-81-11JUN19

ปรับเคาน์เตอร์บาลานซ์วาล์ว



PC23339—UN—16NOV16



เครื่องมือเกจวัดแรงดัน

PC23340—UN—10NOV16

A—เคาน์เตอร์บาลานซ์วาล์ว
B—กระบอกไฮดรอลิกของอุปกรณ์
C—รถ
D—เกจวัดแรงดัน
E—เกจวัดแรงดัน
F—อัตราการไหลของน้ำมันไฮดรอลิกขณะยึด
G—อัตราการไหลของน้ำมันไฮดรอลิกขณะลด
H—น็อตสำหรับสวมทับหรือน็อตตาม เพื่อกันน็อตตัวแรกคลายเกลียว
I—คาร์ทริดจ์วาล์ว

หมายเหตุ : แนะนำอัตราการไหลระหว่าง 11—30 ลิตร/นาที (3—8 แกลลอน/นาที)

ถ้ามีการปรับอัตราการไหลของน้ำมันไฮดรอลิก ให้ทำการทดสอบการปรับเทียบค่าขึ้นตัววาล์วควบคุมเฉพาะส่วน (SCV) ให้เสร็จ

เคาน์เตอร์บาลานซ์วาล์ว (A) จะควบคุมการไหลกลับจากกระบอกไฮดรอลิกของอุปกรณ์ต่อพ่วง (B) กลับไปยังรถ (C) การควบคุมการไหลกลับจะทำให้ส่วนเชื่อมต่อของอุปกรณ์เคลื่อนที่ได้ไม่ติดขัดเมื่อหดกระบอกสูบ การตั้งค่าเคาน์เตอร์บาลานซ์วาล์วขึ้นอยู่กับน้ำหนักของอุปกรณ์ ในกรณีที่ใช้เครื่อง

ชุดขนส่งเศษวัสดุ ให้บรรทุกครึ่งหนึ่งของค่าเคาน์เตอร์บาลานซ์วาล์ว

หมายเหตุ : ทำเครื่องมือเกจวัดแรงดันโดยใช้ข้อต่อเร็ว ข้อต่อแบบตัวที่ และเกจวัดแรงดัน ช่วงสำหรับเกจวัดแรงดันต้องเป็น 0–20,684 กิโลปาสกาล (206.8 บาร์) (3,000 ปอนด์ต่อตารางนิ้ว)

1. ติดตั้งเกจวัดแรงดัน (D และ E) ให้ใกล้กับวาล์วควบคุมเฉพาะส่วน (SCV) ที่ด้านหลังของรถ
2. เลือกคันโยกควบคุม SCV ไปยังอัตราการไหลของน้ำมันไฮดรอลิกขณะยึด (F) แล้วบันทึกแรงดันไหลที่เกจวัด (D) ขณะยกอุปกรณ์ต่อพ่วง
3. กำหนดค่าแรงดันที่กำหนดของเคาน์เตอร์บาลานซ์วาล์วแรงดันไหล $\times 1.3$ = ค่าแรงดันที่กำหนด
ตัวอย่าง: 14,650 กิโลปาสกาล $\times 1.3$ = 19,045 กิโลปาสกาล
146.5 บาร์ $\times 1.3$ = 190.5 บาร์
2125 psi $\times 1.3$ = 2763 psi
4. เลือกคันควบคุม SCV ไปยังอัตราการไหลของน้ำมันไฮดรอลิกขณะลด (G) แล้วปรับเคาน์เตอร์บาลานซ์วาล์วเป็นแรงดันที่กำหนดขณะลดระดับอุปกรณ์ การตั้งค่าเคาน์เตอร์บาลานซ์วาล์วอาจจำเป็นต้องยกหรือลดระดับอุปกรณ์หลายครั้ง

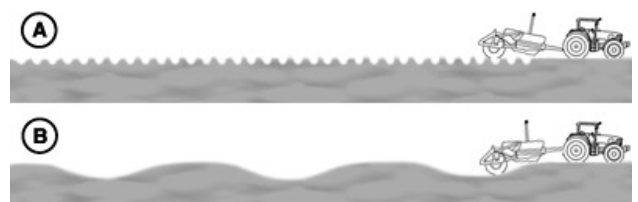
- a. คลายน็อตสำหรับสวมทับหรือน็อตตาม เพื่อกันน็อตตัวแรกคลายเกลียว (H)
 - b. หมุนคาร์ทริดจ์วาล์ว (I) จนกว่าค่าเกจวัดแรงดัน (E) เท่ากับแรงดันที่กำหนดขณะอุปกรณ์กำลังลดระดับ
- หมุนตามเข็มนาฬิกาเพื่อลดแรงดัน
 - หมุนทวนเข็มนาฬิกาเพื่อลดแรงดัน

5. ชันน็อตล็อคที่คาร์ทริดจ์วาล์ว

รายละเอียด

น็อตล็อค—แรงขัน. 20–25 นิวตันเมตร (15–18 ปอนด์-ฟุต)

การปรับคาร์ทริดจ์วาล์ว	kPa	บาร์	psi
หมุน 1 รอบเต็ม	8790	87.9	1275
1/2 รอบ	4395	44.0	638
1/3 รอบ	2930	29.3	425
1/4 รอบ	2200	22.0	319



PC23341—UN—10NOV16

A—ยอดสูงสุดของลูกกระพอนและแฉ่งรองอยู่ใกล้กัน
B—ยอดสูงสุดของลูกกระพอนและแฉ่งรองอยู่ห่างกัน

6. ใช้งานระบบและตรวจสอบสภาพพื้นดิน ในกรณีที่เกียดยอดสูงสุดของลูกระนาดและแอ่งร่องขึ้น ให้ปรับแรงดันเคาน์เตอร์บาลานซ์จาลว

- ในกรณีที่ียดยอดสูงสุดของลูกระนาดและแอ่งร่องอยู่ใกล้กัน (A) แสดงว่าแรงดันต่ำเกินไป หมุนคาร์ทริดจาลวตามเข็มนาฬิกาเพื่อเพิ่มแรงดัน
- ในกรณีที่ียดยอดสูงสุดของลูกระนาดและแอ่งร่องอยู่ห่างกัน (B) แสดงว่าแรงดันสูงเกินไป หมุนคาร์ทริดจาลวทวนเข็มนาฬิกาเพื่อลดแรงดัน

RW00482,000069E-81-05JUN18

ตั้งค่าสถานีฐาน



ตัวรับสัญญาณที่เสถียร

ระวัง : เพื่อป้องกันไม่ให้เกิดอุบัติเหตุหรือเสียชีวิต ควรตรวจสอบว่าตัวรับสัญญาณที่สถานีฐานไม่เคลื่อนไหวหรือแกว่ง ในกรณีที่ตัวรับสัญญาณที่สถานีฐานเคลื่อนไหวขณะส่งสัญญาณ จะส่งผลต่อตำแหน่งรถโดยตรงและทำให้รถเคลื่อนที่โดยไม่คาดคิด

ตัวรับสัญญาณ StarFire™ ที่ใช้ระบบคิเนแมติกส์แบบเรียลไทม์ (RTK) บนรถต้องมีแนวเส้นตรงกับสถานีฐานเพื่อรับสัญญาณ RTK ระยะทางจากสถานีฐานจะส่งผลต่อการทำงานของระบบ

RTK เมื่อใช้งาน iGrade™ ไกลกว่ารัศมีของสถานีฐาน 1.6 กม. (1 ไมล์) จะทำให้ความแม่นยำแนวตั้งลดลง

สถานีฐานมีความสำคัญอย่างยิ่งต่อระบบ RTK การบดบังสัญญาณและคลื่นสะท้อนเป็นส่วนก่อให้เกิดปัญหาส่วนใหญ่กับสถานีฐาน

การบดบังสัญญาณเกิดขึ้นเมื่อวัตถุอยู่เหนือเส้นขอบฟ้ามากกว่า 5 องศา และบล็อกแนวเส้นตรงระหว่างเครื่องรับสัญญาณและดาวเทียม วัตถุที่ทำให้เกิดเงาตามธรรมชาติเหนือตัวรับสัญญาณอาจเป็นสาเหตุให้เกิดการบดบังสัญญาณได้เช่นกัน

คลื่นสะท้อนเกิดขึ้นเมื่อสัญญาณดาวเทียมสะท้อนออกจากวัตถุ ทำให้สัญญาณมาถึงเครื่องรับสัญญาณในแนวอ้อม สัญญาณที่สะท้อนใช้เวลามาถึงเครื่องรับสัญญาณที่สถานีฐานนานกว่าสัญญาณตรง และทำให้การวัดช่วงระยะของดาวเทียมไม่แม่นยำ การสะท้อนยังสามารถแทรกสัญญาณตรงได้ ซึ่งทำให้เครื่องรับสัญญาณขาดการติดต่อกับดาวเทียมชั่วคราว อาคารโลหะ รั้วโซ่ ยานพาหนะมีมอเตอร์ และแอ่งน้ำ ทั้งหมดนี้สามารถเป็นตัวสะท้อนทำให้สถานีฐานเชื่อถือได้น้อยลง

ในกรณีที่สถานีฐานประสบปัญหาเหล่านี้ จะส่งผลเสียต่อความแม่นยำของ RTK ตรวจสอบให้แน่ใจว่าตัวรับสัญญาณของสถานีฐาน:

- ติดตั้งกับโครงสร้างที่แข็งแรง ไม่เคลื่อนที่หรือไหวไปมา
- มองเห็นท้องฟ้าได้อย่างชัดเจน มากกว่า 5 องศาจากขอบฟ้า
- ไม่มีหรือมีวัตถุสะท้อนเพียงเล็กน้อยอยู่ใกล้

กำหนดค่าสถานีฐาน

ฐานสัมบูรณ์

สถานีฐานแบบสัมบูรณ์ช่วยลดความคลาดเคลื่อนของระบบกำหนดตำแหน่งบนพื้นโลก (GPS) ขณะใช้งาน iGrade™ จะสามารถสังเกตเห็นความคลาดเคลื่อนของ GPS ได้มากขึ้นเมื่อทำการเกลี่ยดินในพื้นที่เดิมเป็นเวลาหลายวัน โหมดฐานสัมบูรณ์ต้องการการสำรวจ 24 ชม. ในพื้นที่ใช้งานก่อนจึงจะใช้งานได้ หลังทำการสำรวจเสร็จสิ้น สถานีฐานจะบันทึกข้อมูลตำแหน่งและเริ่มส่งสัญญาณแก้ไข หลังจากทำการสำรวจ 24 ชั่วโมงเสร็จสิ้นแล้ว สามารถถอดตัวรับสัญญาณออกได้ หลังจากนั้นนำมาติดตั้งในตำแหน่งเดิมก็จะสามารถส่งสัญญาณแก้ไขได้โดยไม่ต้องทำการสำรวจ 24 ชั่วโมงใหม่อีกครั้ง สำหรับตำแหน่งฐานถาวร ให้ติดตั้งโครงยึดตัวรับสัญญาณบนเสาที่ฝังลงดินลึก 0.9—1.2 ม. (3—4 ฟุต)

ฐานสำรวจอย่างรวดเร็ว

ฐานแบบสำรวจอย่างรวดเร็วไม่จำเป็นต้องใช้การสำรวจ 24 ชั่วโมง หากใช้ขาตั้งสามขาในการปฏิบัติงานชั่วคราว ฐานแบบสำรวจอย่างรวดเร็วอาจเหมาะกับการใช้งานมากกว่า แต่ต้องระวังไม่ให้เครื่องรับสัญญาณเคลื่อนที่ การเคลื่อนที่ใดๆ ของเครื่องรับสัญญาณจะทำให้รถที่ใช้สถานีฐานอยู่เคลื่อนที่ไปด้วย ตรวจสอบความสูงและออฟเซตของใบมีดก่อนปฏิบัติงานและทำการรีเซ็ตตามจำเป็น

ตัวอย่างต่อไปนี้จะใช้ วิทยุ RTK John Deere 900

(สำหรับข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับการตั้งค่าสถานีฐาน โปรดดูที่คู่มือการปฏิบัติงานในการใช้งาน RTK)

1. นำทางไปยังหน้า StarFire™



ซอฟต์แวร์ RTK

PC18498—UN—05NOV14

2. เลือกซอฟต์แวร์ RTK



ปุ่มกำหนดค่า

PC18499—UN—05NOV14

3. เลือกปุ่มกำหนดค่า

PC21086—UN—10APR15

- A—เมนูรอปดาวน์โหมดการใช้งาน
- B—ช่องป้อนข้อมูลของสัญญาณวิทยุ
- C—ช่องป้อนข้อมูล ID เครือข่าย
- D—ปุ่ม Accept (ยอมรับ)

4. เลือกฐานสัมบูรณ์หรือฐานสำรวจอย่างรวดเร็วจากเมนูรอปดาวน์ (A)

หมายเหตุ : สถานีฐานและรถจะต้องตั้งค่าให้ใช้ช่องวิทยุและหมายเลขเครือข่าย (ID) เดียวกัน

- 5. ป้อนช่องสัญญาณวิทยุลงในช่องสำหรับใส่ข้อมูล (B)
- 6. ป้อน ID เครือข่ายลงในช่องสำหรับใส่ข้อมูล (C)
- 7. เลือกปุ่มยอมรับ (D)
- 8. สำหรับฐานแบบสัมบูรณ์ ให้ทำการสำรวจ 24 ชั่วโมง

สำรวจ 24 ชั่วโมง

PC21087—UN—10APR15

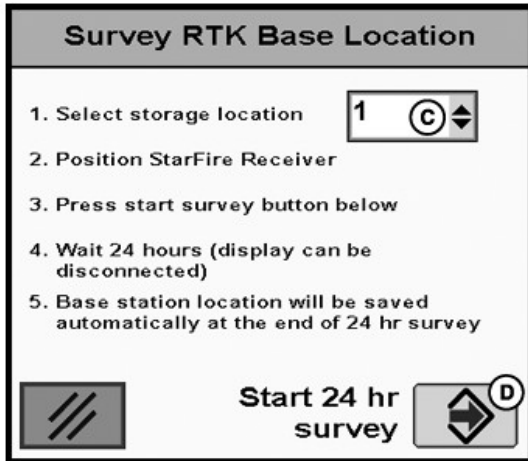
A—ปุ่มเริ่มต้น (Start) การแก้ไขฐาน RTK ที่เก็บไว้

1. เลือกปุ่มเริ่มแก้ไขฐาน RTK ที่เก็บไว้ (A)

PC21088—UN—10APR15

B—ปุ่มเริ่มสำรวจตำแหน่งฐาน RTK

2. เลือกปุ่มเริ่มสำรวจตำแหน่งฐาน RTK (B)



PC21089—UN—10APR15

C—เมนูรอปดาวนำตำแหน่งจัดเก็บ
D—ปุ่มเริ่มสำรวจ 24 ชม.

3. เลือกตำแหน่งจัดเก็บ (C)
4. จัดวางตัวรับสัญญาณ StarFire™
5. กดปุ่มเริ่มสำรวจ 24 ชั่วโมง (D)
6. รอ 24 ชั่วโมง (สามารถถอดจอแสดงผลออกได้)
7. เมื่อครบเวลาสำรวจ 24 ชั่วโมง ระบบจะบันทึกตำแหน่งสถานีฐานโดยอัตโนมัติ

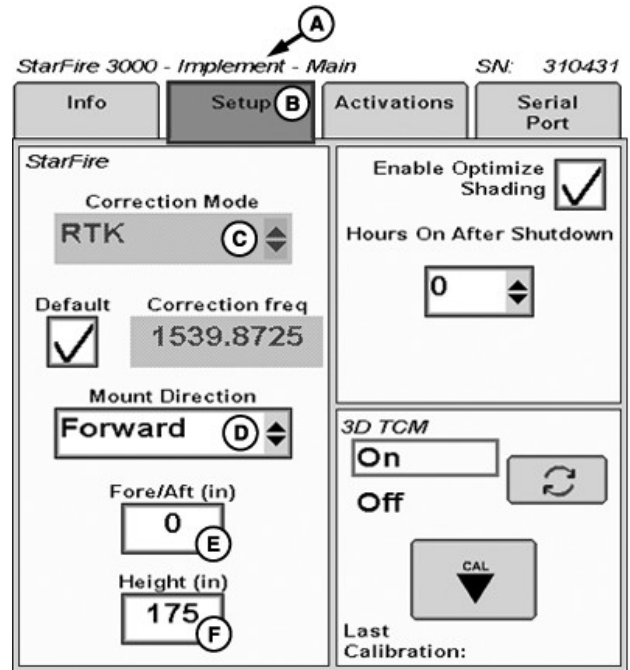
เมื่อเริ่มการสำรวจแล้ว จะแสดงผลนับถอยหลัง 24 ชั่วโมงในหน้า RTK Configuration ระหว่างช่วงนับถอยหลัง 24 ชั่วโมง สถานีฐานจะไม่ทำงานอื่นและไม่สามารถใช้งานได้ ห้ามปิดเครื่อง เมื่อทำการสำรวจเสร็จสิ้น จะมีการบันทึกและเก็บผลการสำรวจแยกไว้เพื่อใช้อ้างอิงในอนาคต

RW00482,00008C9-81-24JUN19

การตั้งค่าตัวรับสัญญาณระบบการกำหนดตำแหน่งบนพื้นโลก (GPS)

ติดตั้งตัวรับสัญญาณของอุปกรณ์บนคมตัดของอุปกรณ์ หรือตำแหน่งที่เลียนแบบการเคลื่อนที่แนวตั้งของคมตัดโดยตรง ทิศทางการติดตั้งตัวรับสัญญาณที่แนะนำสำหรับตัวรับสัญญาณของอุปกรณ์คือ เดินหน้า

1. นำทางไปยังหน้า StarFire™



PC20941—UN—09MAR15

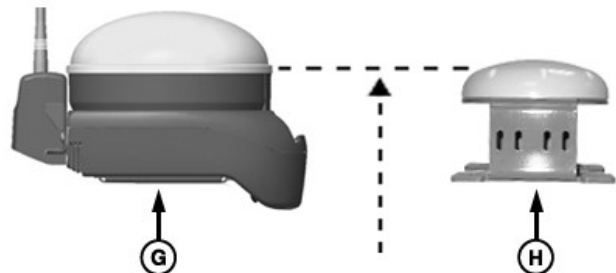
A—อุปกรณ์ต่อพ่วง
B—แถบการตั้งค่า
C—เมนูรอปดาวนำโหมดการชดเชย
D—เมนูรอปดาวนำทิศทางการติดตั้ง
E—ช่องสำหรับใส่ข้อมูลค่าระยะหัว/ท้าย
F—ช่องสำหรับใส่ข้อมูลความสูง

หมายเหตุ : อุปกรณ์ (A) จะแสดงอยู่ด้านบนของหน้าในกรณีที่เลือกปุ่ม StarFire™ ของอุปกรณ์

2. เลือกแถบการตั้งค่า (B)
3. ในกรณีที่ใช้สัญญาณ StarFire™ ให้เลือกโหมดการชดเชยจากเมนูรอปดาวนำ (C) ในกรณีที่ต้องการเปิดหรือปิดระบบคิเนแมติกส์แบบเรียลไทม์ (RTK) ให้กำหนดค่า RTK (โปรดดูคู่มือการใช้งานตัวรับสัญญาณ StarFire™ หรือ RTK)

หมายเหตุ : ในกรณีที่ตรวจพบรถหรืออุปกรณ์โดยอัตโนมัติ เมนูรอปดาวนำของทิศทางการติดตั้ง (D) ช่องป้อนค่าส่วนหน้า/ส่วนท้าย (E) และช่องป้อนค่าความสูง (F) อาจแสดงเป็นสีเทาและไม่สามารถเปลี่ยนแปลงได้

4. ในกรณีที่ไม่เป็นสีเทา ให้เลือกทิศทางการติดตั้งจากเมนูรอปดาวนำ



PC23079—UN—20SEP16

G—ตัวรับสัญญาณ
H—เสาอากาศภายนอก

5. ในกรณีที่ไม่มีเซ็นเซอร์ ให้ใส่ค่าส่วนหน้า/ส่วนท้ายและความสูงลงในช่องสำหรับใส่ข้อมูล ความสูงจะวัดจากพื้นขึ้นมาถึงตรงกลางฝาครอบเครื่องรับสัญญาณ (G) หรือที่ปลายยอดของเสาอากาศภายนอก (H) (ถ้ามี)

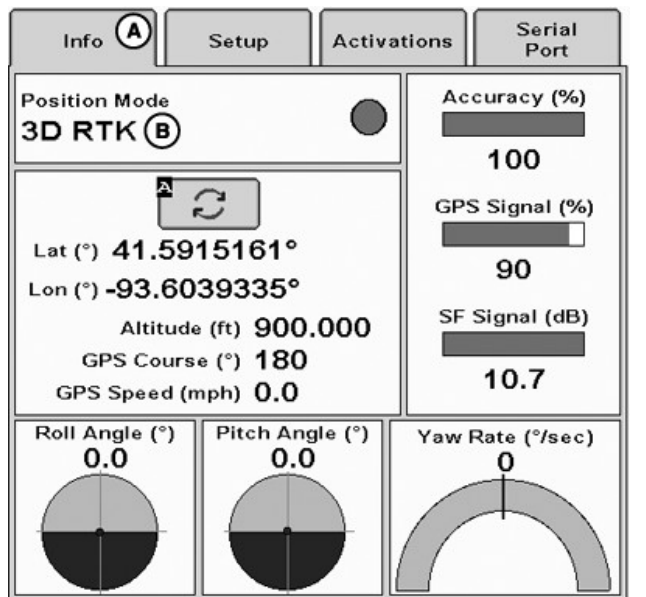
(สำหรับข้อมูลเพิ่มเติม โปรดดูคู่มือการใช้งานเครื่องรับสัญญาณ StarFire™)

RW00482,00007BC-81-24JUN19

การปรับโมดูลชดเชยสภาพพื้นที่ (TCM) ให้เหมาะสม

ทำให้การปรับเทียบ TCM เหมาะสมที่สุดโดยใช้หน่วยวัดแรงเฉื่อย (IMU) วัดมุมโคลงและอัตราการหันก่อนทำการปรับเทียบ TCM

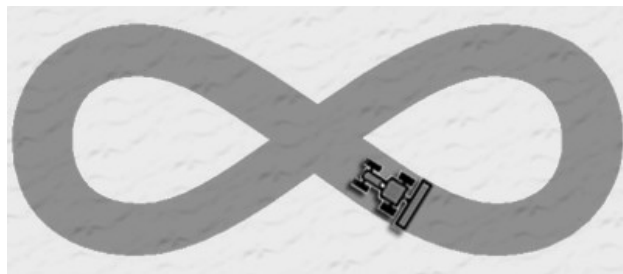
1. ไปที่หน้า StarFire



PC26530—UN—16NOV18

A—แถบข้อมูล
B—โหมดตำแหน่ง

2. เลือกแถบข้อมูล (A)
3. ตรวจสอบว่าโหมดตำแหน่ง 3D (B) เชื่อมต่อสัญญาณ SF1 หรือดีขึ้น



PC21419—UN—30JUL15

รูปแบบการขับเพื่อปรับ TCM ให้เหมาะสมที่สุด

4. ขับรถในแบบการขับเพื่อปรับ TCM ให้เหมาะสมที่สุดสองครั้ง เพื่อให้ IMU เริ่มต้นทำงาน

5. ทำการปรับเทียบ TCM ให้เสร็จสมบูรณ์

(สำหรับข้อมูลเพิ่มเติม โปรดดูที่การปรับเทียบโมดูลชดเชยสภาพพื้นที่ [TCM] ให้เหมาะสมที่สุด)

RW00482,0000729-81-05AUG25

การปรับเทียบโมดูลชดเชยสภาพพื้นที่ (TCM)

หมายเหตุ : เครื่องรับสัญญาณในตัว StarFire 6000 ได้รับการปรับเทียบจากโรงงาน หากจำเป็นต้องทำการปรับเทียบในพื้นที่ปฏิบัติงาน ให้ดูที่คู่มือการปฏิบัติงานของเครื่องรับสัญญาณ StarFire 6000

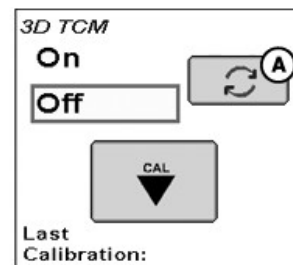
1. ไปที่หน้า StarFire



แท็บ Setup (ตั้งค่า)

PC26049—UN—27JUL18

2. เลือกแถบการตั้งค่า



PC19992—UN—04SEP14

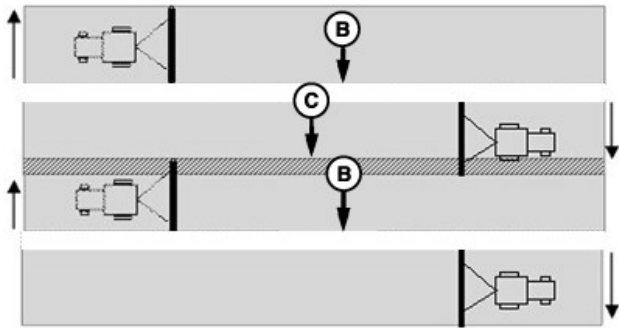
A—ปุ่มสลับ TCM

เลือกปุ่มสลับ TCM (A) เพื่อเปิดหรือปิด TCM เมื่อปิด TCM แล้ว สัญญาณ StarFire จะไม่มีการปรับแก้ตามความเปลี่ยนแปลงของเครื่องจักรหรือทางลาดเอียงด้านข้าง ค่าเริ่มต้นของ TCM จะอยู่ที่เปิด หลังจากเปิดเครื่อง

หมายเหตุ : จะต้องเปิด TCM เพื่อใช้งาน AutoTrac

ปรับเทียบ TCM เพื่อให้เครื่องรับสัญญาณสามารถกำหนดการระบุการสูญเสียที่ 0° และมุมเอียงได้

ก่อนทำการปรับเทียบ ควรตรวจสอบให้แน่ใจว่ารถและอุปกรณ์อยู่ในสภาพสมบูรณ์พร้อมใช้งาน ต้องทำการถ่วงน้ำหนักและเติมลมยางให้ถูกต้อง ลดระดับอุปกรณ์ลงมาให้ใกล้ตำแหน่งการทำงานมากที่สุดเท่าที่จะเป็นไปได้เมื่อทำการสอบเทียบปรับ



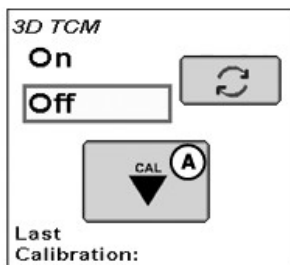
B—ข้าม
C—ส่วนที่ซ้อนกัน

ปรับเทียบ TCM ทุกครั้งที่มีการถอดตัวรับสัญญาณออกจากกริด และมีการติดตั้งกลับเข้าที่ หรือในกรณีที่มีการเปลี่ยนแปลงมุม TCM ที่เกี่ยวกับรถ การเปลี่ยนแปลงมุม TCM ที่เกี่ยวกับรถจะทำให้เกิดระยะเยื้องข้างและอาจทำให้เกิดการข้าม (B) หรือการทำงานแบบคาบเกี่ยว (C) ตลอดจนการเคลื่อนที่แต่ละรอบ สาเหตุที่ทำให้เกิดระยะเยื้องข้างนี้อาจมาจากเส้นปรับความเร็ว StarFire ที่ติดตั้งมีระยะเยื้องข้างเล็กน้อย ห้องขับเคลื่อนของรถมีระยะเยื้องข้างเล็กน้อย หรือมีแรงดันลมยางแต่ละด้านไม่เท่ากัน

เพื่อกำจัดระยะเยื้องข้าง จอดรถในตำแหน่งและปรับเทียบ TCM ขับบนทางผ่าน กลับรถ และขับบนทางผ่านเดียวกันในทิศทางตรงกันข้าม หากรถไม่ขับผ่านทางผ่านเดิม ให้วัดระยะทางเยื้องข้าง และป้อนค่าลงในระยะเยื้องข้างของอุปกรณ์

จอดรถบนพื้นราบและปรับเทียบโมดูลชุดเซนเซอร์สภาพพื้นที่ (TCM)

1. จอดรถบนพื้นที่ราบที่อยู่ในระดับเดียวกัน และหยุดรถให้สนิท (ห้องคนขับต้องไม่โคลง)
2. ทำเครื่องหมายระบุตำแหน่งของยางหรือล้อสายพานที่พื้น เพื่อบันทึกตำแหน่งของแกนเพลลา



A—ปุ่มการปรับเทียบ

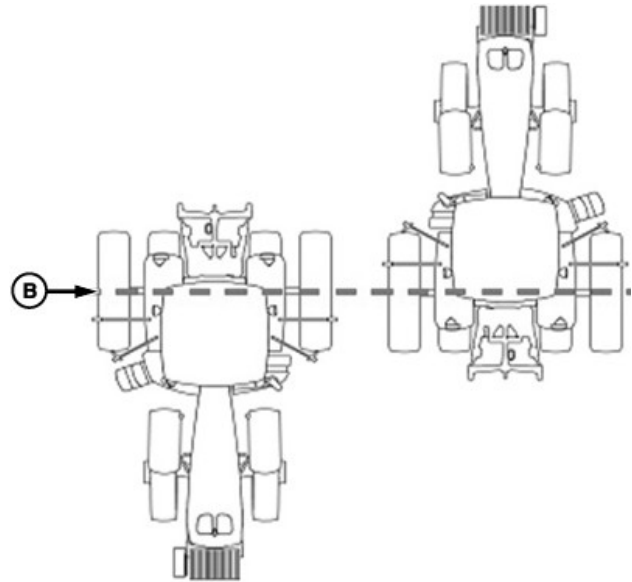
3. เลือกปุ่มการปรับเทียบ (A)



ปุ่มยอมรับ

4. เลือกปุ่มยอมรับ แถบสถานะการปรับเทียบจะปรากฏ จากนั้นจะหายไปเมื่อดำเนินการเสร็จ
5. เลี้ยวรถ 180° เพื่อให้หันไปในทิศทางตรงกันข้าม ตรวจสอบให้แน่ใจว่ายางอยู่ในตำแหน่งที่เหมาะสมสำหรับแกน

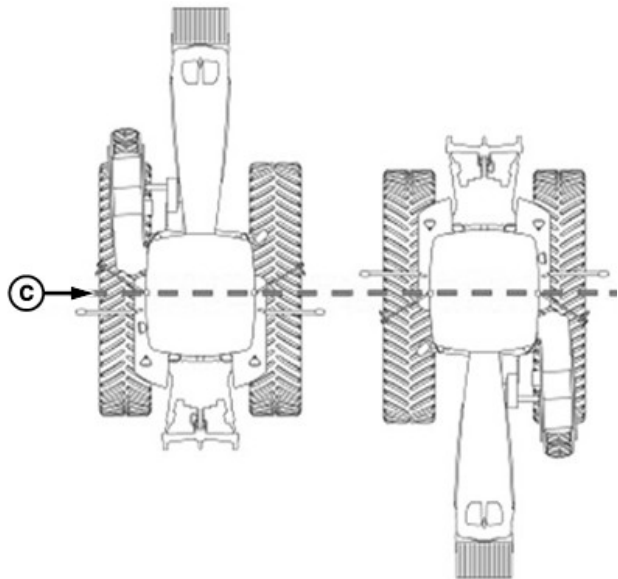
เพลลาหน้าแบบปรับไม่ได้หรือแบบลอยตัว และรถหยุดสนิท (ห้องคนขับไม่โคลง)



รถที่มีแกนเพลลาแบบลอยตัว

B—เพลลาหลัง

- สำหรับรถที่มีแกนเพลลาแบบลอยตัว (ระบบขับเคลื่อนสี่ล้อ ที่ล้อหน้าเล็กกว่าล้อหลัง [MFWD], ระบบกันสะเทือนแบบแกนต่ออิสระ [ILS] หรือระบบกันสะเทือนแบบสามจุด [TLS]) ให้วางล้อโดยให้แกนเพลลาหลัง (B) อยู่ในตำแหน่งเดียวกันขณะทำการปรับเทียบแบบ 2 จุด



เครื่องจักรที่ใช้ล้อยางหรือล้อสายพานที่มีเพลลาปรับไม่ได้

C—จุดหมุนของรถ

- สำหรับเครื่องจักรที่ใช้ล้อยางหรือล้อสายพานที่มีแกนเพลลาปรับไม่ได้ (แทรกเตอร์รุ่นล้อสายพาน, รถพ่นยาซีรีส์ 47X0 และ 49X0 หรือรถแทรกเตอร์รุ่นล้อยางซีรีส์

9000 และ 9020) ให้วางล้อยางหรือล้อสายพานโดยให้จุดหมุนของเครื่องจักร (C) อยู่ในตำแหน่งเดียวกันขณะหันไปในทิศทางใดทิศทางหนึ่ง

6. เลือกปุ่มยอมรับ แถบสถานะการปรับเทียบจะแสดงขึ้นและหายไปเมื่อสิ้นสุดกระบวนการแล้ว
7. เลือกปุ่มยอมรับเพื่อกลับไปที่แถบการตั้งค่า หากทำการปรับเทียบไม่สำเร็จ ให้ทำการปรับเทียบ TCM อีกครั้ง

RW00482,000072A-81-05AUG25

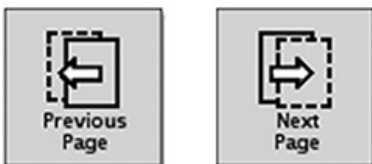
การตั้งค่า—กล่องควบคุมการทำงาน-สั่งการรถแทรกเตอร์และอุปกรณ์ต่อพ่วง UCC2

ภาพรวมของตัวช่วยการตั้งค่า

ตัวช่วยการตั้งค่าในคู่มือนี้แสดงภาพรวมทั่วไปสำหรับ iGrade™ และฟังก์ชันกระตุ้นจากระยะทาง กล่องควบคุมการทำงาน-สั่งการรถแทรกเตอร์และอุปกรณ์ต่อพ่วง 1100 สามารถควบคุมฟิวเจอร์หลายส่วนพร้อมกันได้ ตัวอย่างเช่น ระบบนำทาง อุปกรณ์ต่อพ่วงที่เปิดใช้งานและ iGrade™ สามารถนำไปใช้ในอุปกรณ์ต่อพ่วงหลายชิ้นได้ iGrade™ ที่มีระบบนำทางอุปกรณ์ต่อพ่วงที่เปิดใช้งานสามารถนำไปใช้ในอุปกรณ์ต่อพ่วงสร้างชั้นดินเพื่อรักษาความชื้นของร่องดินไว้ได้ วิธีนี้เป็นตัวช่วยให้ร่องดินระบายน้ำได้ดีขึ้นโดยไม่ทำให้ชั้นดินด้านบนสูญเสียหาย

(สำหรับข้อมูลเพิ่มเติม โปรดดูคู่มือการใช้งานระบบนำทาง อุปกรณ์ต่อพ่วงและการบังคับคันไถของ John Deere)

คุณสามารถเลือกและตั้งค่าฟิวเจอร์ในโปรแกรมการใช้งานมีอยู่หลากหลายนี้ได้มากกว่าฟิวเจอร์เดียว



PC26051—UN—13SEP18

ปุ่ม Previous Page (หน้าก่อนหน้า) และ Next Page (หน้าถัดไป)

ตัวช่วยการตั้งค่านี้จะแนะนำผู้ปฏิบัติงานที่ละขั้นตอนโดยอิงตามตัวเลือกที่เลือกไว้ เลือกปุ่ม Previous Page (หน้าก่อนหน้า) และ Next Page (หน้าถัดไป) เพื่อนำทางไปตามตัวช่วยการตั้งค่า



ซอฟต์แวร์วิธีใช้

PC26386—UN—11OCT18

นอกเหนือจากคู่มือการใช้งานนี้แล้ว ผู้ปฏิบัติงานยังสามารถเลือกซอฟต์แวร์วิธีใช้เพื่อดูข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับขั้นตอนหนึ่งได้

วิธีเริ่มใช้ตัวช่วยการตั้งค่า:

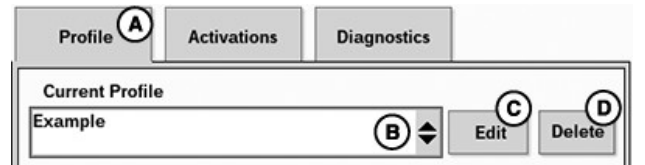
1. การนำทางไปยังหน้ากล่องควบคุมการทำงาน-สั่งการ



PC26352—UN—05OCT18

ซอฟต์แวร์กล่องควบคุม

2. เลือกซอฟต์แวร์การตั้งค่ากล่องควบคุม



A—แถบ Profile (โปรไฟล์)

B—เมนูรอปดาวน์โปรไฟล์ปัจจุบัน

C—ปุ่มแก้ไข

D—ปุ่มลบ

3. เลือกแถบโปรไฟล์ (A)

4. เลือกโปรไฟล์จากเมนูรอปดาวน์ของโปรไฟล์ปัจจุบัน (B)

- เลือก < Add New Profile > เพื่อสร้างโปรไฟล์ใหม่
- เลือกโปรไฟล์ที่มีอยู่แล้วเพื่อแก้ไข

หมายเหตุ : เมื่อตั้งค่าโปรไฟล์แล้ว รายการต่าง ๆ จะปรากฏมากขึ้นในแถบโปรไฟล์ แต่ละรายการจะช่วยให้คุณ สามารถตั้งค่าแต่ละส่วนได้โดยไม่ต้องเข้าสู่กระบวนการตัวช่วยการตั้งค่า

5. เลือกปุ่มแก้ไข (C)

หมายเหตุ : ปุ่มลบ (D) จะปรากฏขึ้นเฉพาะกรณีที่เลือกโปรไฟล์ที่มีอยู่แล้ว

6. เลือกฟิวเจอร์ที่จำเป็นสำหรับงาน

RW00482,00008AE-81-30APR19

พอร์ตอนุกรม

เลือกซอฟต์แวร์การตั้งค่ากล่องควบคุม > แถบโปรไฟล์ > ปุ่มแก้ไขพอร์ตอนุกรม > ปุ่มแก้ไขพอร์ตอนุกรม 1 หรือ 2

ใช้การเชื่อมต่อแบบอนุกรมและโปรโตคอลการส่งข้อความที่เกี่ยวข้องกับการทำงานของรถโดยเฉพาะเพื่อเชื่อมต่อซอฟต์แวร์จากผู้ผลิตอื่นเข้ากับกล่องควบคุมการทำงาน-สั่งการรถแทรกเตอร์และอุปกรณ์ต่อพ่วงได้ ตรวจสอบให้แน่ใจว่าอัตราบอดมีค่าตรงกับอัตราบอดที่อุปกรณ์จากผู้ผลิตอื่นกำหนดเอาไว้ ในกรณีที่ซอฟต์แวร์จากผู้ผลิตอื่นต้องใช้ข้อมูล GPS ให้เปิดใช้งานการส่งข้อความ National Marine Electronics Association (NMEA) แล้วเลือกประเภทกับอัตราข้อความ NMEA

PC26071—UN—22MAY19

- A—เมนูรอปดาวน์อัตราบอด
B—ใช้โดยเมนูรอปดาวน์
C—เปิดใช้งานช่องทำเครื่องหมาย NMEA
D—เมนูรอปดาวน์ประเภทข้อความ NMEA
E—เมนูรอปดาวน์อัตรา NMEA

1. เลือกอัตราบอดจากเมนูรอปดาวน์ (A)
2. เลือกอุปกรณ์ที่ใช้พอร์ตอนุกรมจากเมนูรอปดาวน์ (B)
3. หากต้องการเปิดใช้งานการส่งข้อความ NMEA ให้เลือกช่องทำเครื่องหมาย (C)
 - a. เลือกประเภทข้อความ NMEA จากเมนูรอปดาวน์ (D)
 - GGA
 - GGA, GSA
 - GGA, GSA, VTG
 - GGA, GSA, RMC
 - NMEA ทั้งหมด
 - b. เลือกอัตรา NMEA จากเมนูรอปดาวน์ (E)

RW00482,00009C7-81-14APR20

ตั้งค่าหน้าจอข้อมูลระหว่างปฏิบัติงาน

PC27910—UN—14APR20

ตัวอย่างโมดูลกล่องควบคุมการทำงาน—สั่งการรถแทรกเตอร์และอุปกรณ์ต่อพ่วง

A—แถบการยกกระด้น

หมายเหตุ : แถบการยกกระด้น (A) แสดงถึงข้อผิดพลาดในการยกกระด้น ความไวในแนวดิ่ง (ข้อผิดพลาดใด ๆ จะเพิ่มแท่งบาร์มากหรือน้อยขึ้นอยู่กับค่านี้) เปลี่ยนแปลงไปตามการใช้งานและจะไม่แสดงผลเป็นสเกลควบคู่ไปกับตัวแถบ

หลังจากที่ตั้งค่าโปรไฟล์กล่องควบคุมการทำงาน—สั่งการรถแทรกเตอร์และอุปกรณ์ต่อพ่วง 1100 แล้ว คุณสามารถกำหนดค่าหน้าจอข้อมูลระหว่างปฏิบัติงานให้แสดงข้อมูลและฟังก์ชันของกล่องควบคุมการทำงาน—สั่งการรถแทรกเตอร์และอุปกรณ์ต่อพ่วง 1100 ได้

หากต้องการตั้งค่าหน้าจอข้อมูลระหว่างปฏิบัติงาน ให้ใช้โปรแกรมโหมดจัดการหน้าจอแล้วเลือกโมดูลกล่องควบคุมการทำงาน—สั่งการรถแทรกเตอร์และอุปกรณ์ต่อพ่วง 1100

โปรดดูคู่มือการใช้งานจอแสดงผลเพื่อตั้งค่าหน้าจอข้อมูลระหว่างปฏิบัติงาน

RW00482,00009C8-81-28APR20

การตั้งค่า—iGrade™

ออฟเซต GPS

เลือกซอฟต์แวร์การตั้งค่ากล้องควบคุม > แถบโปรไฟล์ > ปุ่มแก้ไขออฟเซต GPS

GPS Offsets

Machine GPS Receiver

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

Implement 1 GPS

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

Return

A—ปุ่มแก้ไข

PC27914—UN—15APR20

หมายเหตุ : ตรวจสอบให้แน่ใจว่าค่าออฟเซตที่กรอกลงในกล้องควบคุมการทำงาน-สั่งการรถแทรกเตอร์และอุปกรณ์ต่อพ่วง StarFire™ ตัวรับสัญญาณ และโปรแกรมการติดตั้งอุปกรณ์นั้นมีค่าตรงกัน

หน้าออฟเซต GPS จะนำตัวรับสัญญาณ StarFire™ ที่ตรวจพบไปเติมข้อมูลโดยอัตโนมัติ iGrade™ ต้องมีตัวรับสัญญาณ StarFire™ ของอุปกรณ์ต่อพ่วงเสียก่อนจึงจะแสดงปุ่มหน้าถัดไปในตัวช่วยสร้าง จำนวนตัวรับสัญญาณของอุปกรณ์ต่อพ่วงที่เติมข้อมูลได้สูงสุดคือ 3 จำเป็นต้องมีตัวรับสัญญาณ GPS ของรถเพื่อการขุดตัดสูงสุด หากต้องการกำหนดค่าออฟเซต GPS ให้เลือกปุ่มแก้ไขตัวรับสัญญาณที่ตรงกัน (A)

ออฟเซตตัวรับสัญญาณ GPS ของรถ

Machine GPS Receiver Offsets

Serial Number: 262143

Machine Dimensions

GPS Offsets

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

2 - Height: 10.1 (in) (B)

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

Return

PC26067—UN—15NOV18

A—ช่องสำหรับใส่ข้อมูลระยะเยื้องข้างด้านข้าง

B—ช่องสำหรับใส่ข้อมูลความสูง

1. กรอออฟเซตด้านข้างลงในช่องสำหรับใส่ข้อมูล (A)

2. กรอความสูงลงในช่องสำหรับใส่ข้อมูล (B)

ออฟเซตตัวรับสัญญาณ GPS ของอุปกรณ์ต่อพ่วง

Implement GPS Receiver Offsets

Implement 1 GPS

Serial Number: 1

GPS Offsets

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

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

3 - Height: 100.0 (in) (C)

Return

PC28323—UN—20NOV20

A—ช่องสำหรับใส่ข้อมูลระยะเยื้องข้างด้านข้าง

B—ช่องสำหรับใส่ข้อมูลระยะเยื้องข้างแนวนอน

C—ช่องสำหรับใส่ข้อมูลความสูง

1. ป้อนระยะเยื้องข้างแนวนอนลงในช่องสำหรับใส่ข้อมูล (A)

หมายเหตุ : ระยะเยื้องข้างแนวนอนคือระยะทางตามแนวนอนจากเพลลาอุปกรณ์ต่อพ่วงไปยังตัวรับสัญญาณ GPS ค่าที่เป็นบวกหมายถึงระยะที่ใกล้กับรถแทรกเตอร์ และค่าที่เป็นลบหมายถึงระยะที่ห่างจากรถแทรกเตอร์

2. ป้อนระยะเยื้องข้างแนวตรงลงในช่องสำหรับใส่ข้อมูล (B)
3. ป้อนความสูงลงในช่องสำหรับใส่ข้อมูล (C)

RW00482,0000AA3-81-25NOV20

การกำหนดค่า SCV

เลือกซอฟต์แวร์การตั้งค่ากล่องควบคุม > แถบโปรไฟล์ > ปุ่มแก้ไข SCV > ปุ่มแก้ไขการกำหนดค่า SCV

PC27069—UN—01MAY19

- A—เมนูรอปดาวน์วาล์วกระดืบ
B—เมนูรอปดาวน์อินเทอร์เฟซวาล์ว
C—เมนูรอปดาวน์วาล์วหมุน
D—เมนูรอปดาวน์อินเทอร์เฟซวาล์ว
E—ปุ่มปรับเทียบการกระดืบ
F—เปิดใช้งานช่องทำเครื่องหมายความลาดเอียงแนวดิ่ง
G—ปุ่มปรับเทียบการหมุน
H—ปุ่มแก้ไขความไวในการควบคุม

ตัวเลือกที่มีอยู่ในเมนูรอปดาวน์ (A—D) จะปรากฏขึ้นโดยอิงจากการตรวจพบสัญญาณ CAN และฮาร์ดแวร์ ตรวจสอบให้แน่ใจว่ากล่องควบคุมการทำงาน-สั่งการรถแทรกเตอร์และอุปกรณ์ต่อพ่วง 1100 เชื่อมต่อกับ CAN บัสแล้ว และสัญญาณอินพุตและเอาต์พุตได้เชื่อมต่ออยู่แล้วก่อนการกำหนดค่า

1. เลือกวาล์วกระดืบจากเมนูรอปดาวน์
2. เลือกอินเทอร์เฟซวาล์วจากเมนูรอปดาวน์
 - วาล์วควบคุมเฉพาะส่วน (SCV) ภายนอก และ สวิตช์ SCV ภายนอก
 - สามารถใช้ได้กับรถแทรกเตอร์รุ่น ซีรีส์ 60 หรือต่ำกว่า 5XXX, 6X00, 6X10, 6X30, 7X00, 7X10 และรุ่น 7X20 and 7X30 แบบโครงเล็กที่ไม่ได้ผลิตโดย John Deere
 - ผลิตภัณฑ์รุ่นเก่าของ John Deere
 - สามารถใช้ได้กับรถแทรกเตอร์รุ่น 7X20, 8X00, 8X10, 8X20, 9X00, 9X10, และ 9X20
 - ใช้ SCV 1 หรือ 3 เท่านั้น
 - ชุดสายไฟของกล่องควบคุมการทำงาน-สั่งการรถ

แทรกเตอร์และอุปกรณ์ต่อพ่วง 1100 ต้องเชื่อมต่อกับขั้วต่อตัวเลือกที่ด้านหลังของห้องคนขับแทรกเตอร์

- SCV ที่เป็นกรรมสิทธิ์ของ John Deere
 - สามารถใช้ได้กับรถแทรกเตอร์รุ่น 7X30, 8X30, U8, 9X30, 6R มาตรฐานไอเสีย Tier 4 (FT4) 7R, 8R, 8RT, 9R, 9RT และ 9RX
 - ชุดเครื่องชุดสามชุดรองรับแพลตฟอร์มเหล่านี้
 - ใช้ SCV ประเภทใดก็ได้
 - ห้ามเชื่อมต่อชุดสายไฟของกล่องควบคุมการทำงาน-สั่งการรถแทรกเตอร์และอุปกรณ์ต่อพ่วง 1100 กับขั้วต่อตัวเลือกที่ด้านหลังของห้องคนขับแทรกเตอร์
- ISO SCV
 - สามารถใช้ได้กับรถแทรกเตอร์รุ่น 6R, 6M (เมื่อติดตั้ง SCV ควบคุมไฟฟ้าเสริม) 7R, 8R, 8RT, 9R, 9RT, และ 9RX
 - ใช้ SCV ประเภทใดก็ได้
 - ห้ามเชื่อมต่อชุดสายไฟของกล่องควบคุมการทำงาน 1100 กับขั้วต่อตัวเลือกที่ด้านหลังของห้องคนขับแทรกเตอร์

3. เลือกปุ่มปรับเทียบการกระดืบ (E) และปรับเทียบวาล์วควบคุมเฉพาะส่วน (SCV)
(สำหรับข้อมูลเพิ่มเติม โปรดดูคู่มือการปรับเทียบ SCV)
4. หากเครื่องชุดมีความสามารถเพียงพอ ให้ทำเครื่องหมายในช่องเปิดใช้งานระบบควบคุมความลาดเอียง (F)
 - a. เลือกวาล์วหมุนจากจากเมนูรอปดาวน์ (C)
 - b. เลือกอินเทอร์เฟซวาล์วจากจากเมนูรอปดาวน์ (D)
 - c. เลือกปุ่มปรับเทียบการหมุน (G) และปรับเทียบ SCV
(สำหรับข้อมูลเพิ่มเติม โปรดดูคู่มือการปรับเทียบ SCV)
5. เลือกปุ่มแก้ไขความไวในการควบคุม (H) แล้วปรับค่าความไว
(สำหรับข้อมูลเพิ่มเติม โปรดดูที่ส่วน "แก้ไขความไวในการควบคุม")

RW00482,0000AA2-81-25NOV20

การปรับเทียบ SCV ด้วยตนเอง

⚠️ ระวัง : คอยดูแลให้พื้นที่รอบอุปกรณ์ปลอดภัยเพื่อไม่ให้เกิดการบาดเจ็บรุนแรง ขึ้นคอนนี้จำเป็นต้องให้รถเคลื่อนที่ไปข้างหน้า อุปกรณ์ต่อพ่วงจะขยับระหว่างการปรับเทียบ อ่านและปฏิบัติตาม "การใช้งานระบบอัตโนมัติของอุปกรณ์ต่อพ่วงอย่างปลอดภัย" ในส่วน "ความปลอดภัย" ก่อนจะเริ่มทำการปรับเทียบ

การตั้งค่าเทอร์ชไฮลด์ SCV ใช้เมื่อปรับเทียบกล่องควบคุมการทำงาน-สั่งการรถแทรกเตอร์และอุปกรณ์ต่อพ่วง 1100 เพื่อกำหนดจำนวนสัญญาณขึ้นต่ำจากชุดควบคุมไฮดรอลิกที่จำเป็นก่อนที่เครื่องชุดจะเคลื่อนที่ ในกรณีที่ไม่มีกรปรับเทียบ

ค่าเทอร์ชโฮลด์ SCV เครื่องขุดอาจเคลื่อนที่ในทิศทางหนึ่งเร็วขึ้น โดยอาจขุดเขย่นน้อยเกินไป ขุดเขย่นมากเกินไป หรือไม่ทำงานตามที่คาดเนื่องจากข้อจำกัดของระบบไฮดรอลิก

เปรียบเทียบในกรณีดังต่อไปนี้:

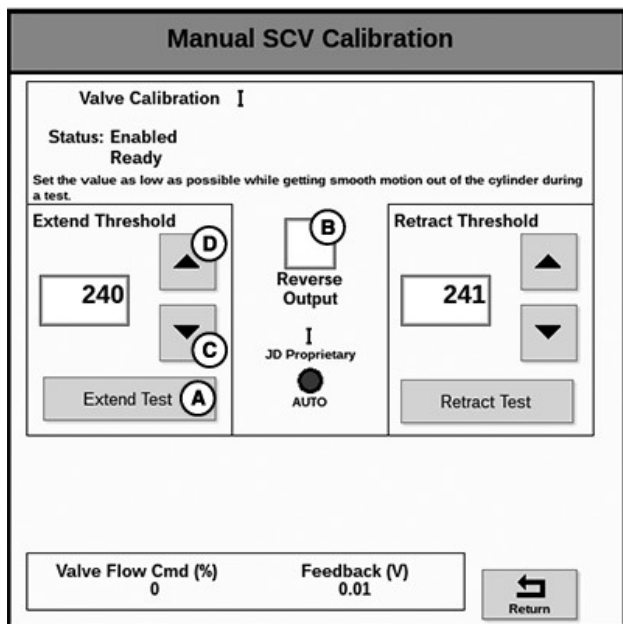
- มีการสร้างโปรไฟล์ใหม่
- ทั้งค่าการยืดและการหดนั้นตั้งไว้ที่ 5 หรือ 250 (ค่าเริ่มต้นจากโรงงาน)
- ค่าต่าง ๆ นั้นเป็นค่าที่คัดลอกมาจากกรณีอื่น
- การเดินท่อไฮดรอลิกจะเปลี่ยนไปตามวาล์ว SCV แต่ละตัว
- การซ่อมส่วนประกอบไฮดรอลิกนั้นจะเกิดขึ้นที่ตัวรถหรืออุปกรณ์ต่อพ่วง
- มีการปรับเคาน์เตอร์บาลานซ์วาล์ว
- มีการปรับอัตราการใช้ของน้ำมันไฮดรอลิก

หมายเหตุ : ตรวจสอบให้แน่ใจว่าน้ำมันไฮดรอลิกมีอุณหภูมิในระดับที่ปฏิบัติงานได้ก่อนเริ่มต้นการเปรียบเทียบ

การปรับเทียบวาล์ว SCV ด้วยตนเอง

เลือกซอฟต์แวร์การตั้งค่ากล้องควบคุม > แถบโปรไฟล์ > ปุ่มแก้ไข SCV > ปุ่มแก้ไขการกำหนดค่า SCV > ปุ่มเปรียบเทียบ

1. กำหนดวาล์ว SCV ที่เลือกไว้ให้เข้าสู่โหมดอัตโนมัติ
2. วางวาล์วบังคับเฉพาะส่วนให้อยู่ในตำแหน่งล็อกยึด ไม่ใช่ตำแหน่งลอย
3. ขับรถไปข้างหน้าด้วยความเร็วไม่ต่ำกว่า 0.7 กม./ชม. (0.45 ไมล์/ชม.) ห้ามใช้งาน AutoTrac™
(โปรดดูคู่มือการปฏิบัติงานสำหรับผู้ใช้รถเพื่อหาข้อกำหนดเรื่องความเร็วสำหรับวาล์ว SCV)



PC27005—UN—10JUN19

- A—ปุ่มทดสอบการยืดออก
B—ช่องทำเครื่องหมายเอาต์พุตถอยหลัง
C—ปุ่มลด
D—ปุ่มเพิ่ม

4. เลือกปุ่มทดสอบการยืดออก (A)

หมายเหตุ : หากอุปกรณ์ต่อพ่วงขยับไปในทิศทางตรงข้ามกับที่มุ่งหมายไว้ ให้เลือกช่องทำเครื่องหมายเอาต์พุตถอยหลัง (B) แทนที่จะสลับตำแหน่งของสายท่อไฮดรอลิก

5. เลือกปุ่มลด (C) จนกว่าเครื่องขุดจะหยุดเคลื่อนที่

6. เลือกปุ่มเพิ่ม (D) จนกว่าเครื่องขุดจะเคลื่อนที่ช้าที่สุดเท่าที่เป็นไปได้ขณะที่ยังขยับอยู่ต่อเนื่อง

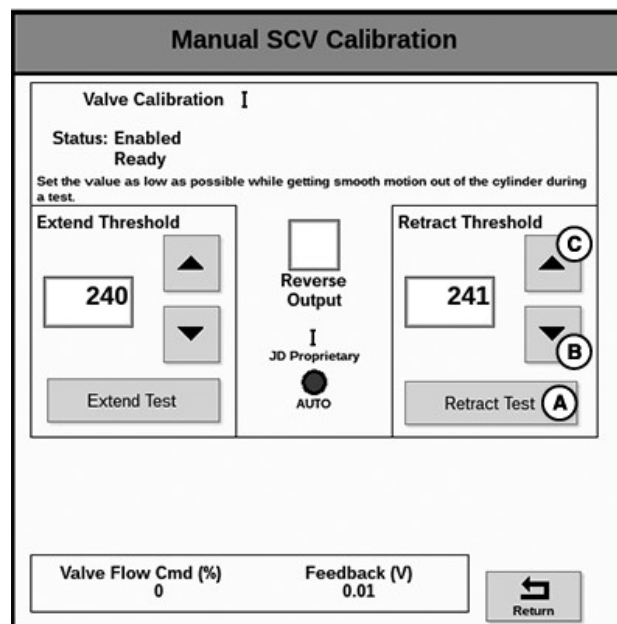
หมายเหตุ : ในกรณีที่กระบอกไฮดรอลิกระบบบังคับเลี้ยวของอุปกรณ์ต่อพ่วงมีระยะชักสูงสุดหรือต่ำสุดในระหว่างการทดสอบ ให้ปรับตำแหน่งกระบอกสูบ

Stop Test

PC26416—UN—22OCT18

ปุ่มหยุดการทดสอบ

7. เลือกปุ่มหยุดการทดสอบ



PC27006—UN—10JUN19

- A—ปุ่มทดสอบการหดเข้า
B—ปุ่มลด
C—ปุ่มเพิ่ม

8. เลือกปุ่มทดสอบการหดเข้า (A)

9. เลือกปุ่มลด (B) จนกว่าเครื่องขุดจะหยุดเคลื่อนที่

10. เลือกปุ่มเพิ่ม (C) จนกว่าเครื่องขุดจะเคลื่อนที่ช้าที่สุดเท่าที่เป็นไปได้ขณะที่ยังขยับอยู่ต่อเนื่อง

หมายเหตุ : ในกรณีที่กระบอกบังคับเลี้ยวของอุปกรณ์ต่อพ่วงมีระยะชักสูงสุดหรือต่ำสุดในระหว่างการทดสอบ ให้ปรับตำแหน่งกระบอกสูบใหม่

Stop Test

PC26416—UN—22OCT18

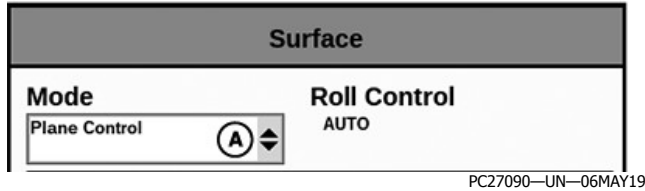
ปุ่มหยุดการทดสอบ

11. เลือกปุ่มหยุดการทดสอบ

RW00482,00009CB-81-08MAY20

พื้นผิว

เลือกซอฟต์แวร์ iGrade™ > แถบการตั้งค่า > ปุ่มแก้ไขพื้นผิว



A—เมนูรอบดาวนโหนดควบคุม

เลือกโหนดควบคุมจากเมนูรอบดาวน (A)

- **การควบคุมการเคลื่อนที่** จะสร้างและควบคุมเครื่องขุดโดยอัตโนมัติให้ตัดให้ได้พื้นที่ลาดเอียงทิศทางเดียวหรือสองทิศทาง Plane Calculator (ระบบคำนวณพื้นที่ราบ) สามารถสร้างพื้นที่ราบที่พอดีที่สุดได้โดยอ้างอิงจากข้อมูลการยกระดับที่บันทึกไว้ พื้นที่ราบที่เหมาะสมที่สุดจะคำนวณรูปแบบพื้นที่ราบโดยให้ความจำเป็นต้องเคลื่อนย้าย (ขุดตัดและถม) วัสดุในปริมาณน้อยที่สุด
- **รีโมทคอนโทรล** รับคำสั่งข้อมูลความสูงจากอีกแหล่งหนึ่งสำหรับพื้นที่ราบที่ต้องการหรือใช้ออกแบบร่องน้ำ รีโมทคอนโทรลจะควบคุมความสูงของไบนิตโดยอัตโนมัติตามการยกระดับพื้นที่ราบหรือร่องน้ำที่คำนวณไว้ซึ่งสร้างโดย Surface Water Pro™ Plus, T3RRA Cutta™ หรือซอฟต์แวร์ภายนอก
- **ควบคุมพื้นที่ลาดเอียง** สร้างพื้นที่ลาดเอียงที่ต้องการจากระยะทางเคลื่อนที่จริง ไม่ใช่ระยะทางแบบวัดเป็นเส้นตรง การควบคุมการเคลื่อนที่มักไม่ได้ขึ้นอยู่กับทิศทางและนำไปใช้สร้างถนนในพื้นที่ปฏิบัติงานหรือร่องน้ำแบบพื้นฐาน ระบบจะถมหรือขุดตัดโดยอัตโนมัติในขณะเคลื่อนที่ขึ้นเนินหรือลงเนิน อ้างอิงตามระยะทางการเคลื่อนที่

(สำหรับข้อมูลเพิ่มเติม โปรดดูที่ภาพรวมของระบบ—iGrade™)

การควบคุมพื้นที่ราบ

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

A—พื้นที่ลาดเอียงทิศทางเดียว

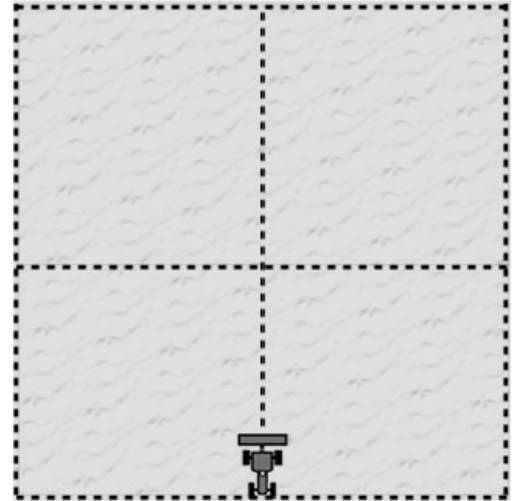
B—พื้นที่ลาดเอียงสองทิศทาง

iGrade เป็นเครื่องหมายการค้าของ Deere & Company
Surface Water Pro เป็นเครื่องหมายการค้าของ Deere & Company

กำหนดค่าพื้นที่ลาดเอียงทิศทางเดียว (A) หรือสองทิศทาง (B) กำหนดค่าพื้นที่ราบโดยใช้ระบบคำนวณพื้นที่ราบหรือป้อนความลาดเอียงและทิศทางด้วยตนเอง

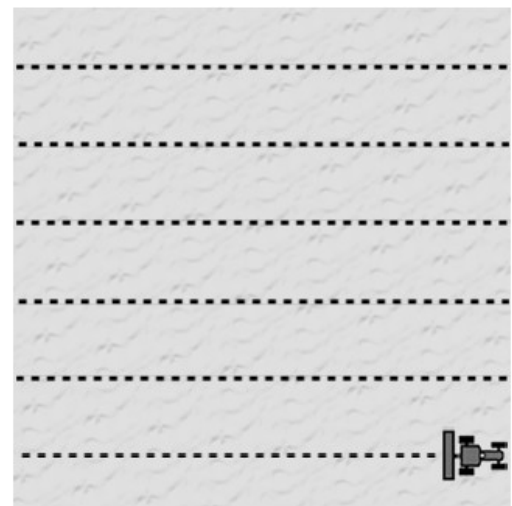
การควบคุมพื้นที่ราบ—ระบบคำนวณพื้นที่ราบ

ในการคำนวณพื้นผิว ระบบคำนวณพื้นที่ราบจำเป็นต้องให้ผู้ปฏิบัติงานขับรถเหนือพื้นที่ส่วนหนึ่งและรวบรวมจุดข้อมูลสำรวจ จุดข้อมูลจะรวบรวมจากอุปกรณ์ต่อพ่วง 1 ตัวรับสัญญาณระบบการกำหนดตำแหน่งบนพื้นโลก (GPS) รักษาสัญญาณระบบคิเนแมติกส์แบบเรียลไทม์ (RTK) ขณะที่รวบรวมจุดข้อมูล



ต่ำสุด

PC27092—UN—07MAY19



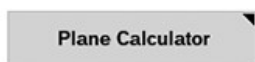
ผลลัพธ์ที่ดีที่สุด

PC21064—UN—06APR15

ยังมีการเก็บจุดข้อมูลมากเท่าใด ผลลัพธ์ยังมีความแม่นยำมากขึ้นเท่านั้น อย่างน้อยที่สุด ให้สำรวจอาณาเขตและรูปแบบ X ผ่านตรงกลาง เพื่อให้ได้ผลลัพธ์ที่ดีที่สุด ให้ทำการสำรวจอย่างทั่วถึงโดยตั้งค่านำทางแบบแท่งตรงให้ทั่วพื้นที่ปฏิบัติงาน สร้างเส้นทางด้วยระยะห่างระหว่างเส้นต่อไปนี้โดยขึ้นอยู่กับพื้นที่ปฏิบัติงาน

- สำหรับพื้นที่ปฏิบัติงานที่มีความสูงแตกต่างกันและมีทางลาดเอียงมาก แนะนำให้ใช้ระยะห่างระหว่างแท่งที่ 7.5—15 เมตร (25—50 ฟุต)

- สำหรับพื้นที่ปฏิบัติงานที่เรียบ แนะนำให้ใช้ระยะห่างระหว่างแท่งที่ 15 เมตร (50 ฟุต)
- สำหรับพื้นที่ปฏิบัติงานที่เรียบมากหรือมีระดับที่แน่นอน แนะนำให้ใช้ระยะห่างระหว่างแท่งที่ 15—30 เมตร (50—100 ฟุต) ห้ามใช้ระยะห่างระหว่างแท่งเกิน 50 เมตร (164 ฟุต) ในการสำรวจ



PC27093—UN—07MAY19

ปุ่มระบบคำนวณพื้นที่ราบ

1. เลือกปุ่มระบบคำนวณพื้นที่ราบ
2. ยกใบมีดเครื่องขุดขึ้นจนถึงตำแหน่งสูงสุด



PC27094—UN—07MAY19

ปุ่มเริ่ม

3. เลือกปุ่มเริ่มเพื่อเริ่มรวบรวมจุดข้อมูล
4. ขับรถบนพื้นที่ที่กำหนดไว้แล้วรวบรวมจุดข้อมูล



PC27095—UN—07MAY19

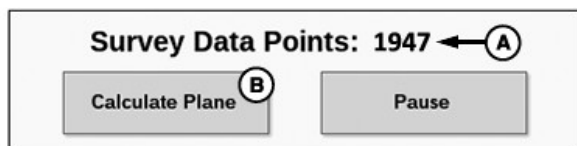
ปุ่มหยุดชั่วคราว



PC27096—UN—07MAY19

ปุ่มทำงานต่อ

5. เลือกปุ่มหยุดชั่วคราวเมื่อต้องขับรถนอกพื้นที่ที่กำหนดไว้ เลือกปุ่มทำงานต่อเมื่อกลับเข้าสู่พื้นที่ที่กำหนดไว้



PC27102—UN—07MAY19

A—จุดข้อมูลการสำรวจ
B—ปุ่มคำนวณพื้นที่ราบ

6. เมื่อรวบรวมจุดข้อมูลการสำรวจ (A) 50 จุดแล้ว คุณสามารถเลือกปุ่มคำนวณพื้นที่ราบ (B) ได้ เลือกปุ่มดังกล่าวเมื่อการสำรวจเสร็จสิ้นแล้ว

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—บันทึกเป็น: เมนูรอบปดาวน์
B—ปุ่มบันทึก

7. เลือกพื้นที่ราบจากเมนูรอบปดาวน์ (A)

8. เลือกปุ่มบันทึก (B)

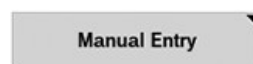
การควบคุมพื้นที่ราบ—ป้อนข้อมูลด้วยตนเอง

ทิศทางการเคลื่อนที่เทียบกับทิศเหนือจริง ค่าอัตราส่วนร้อยละของความลาดเอียงเป็นลบนั้นลดลงไปยังระดับที่ต่ำกว่าโดยเทียบกับจุดกำเนิด (ลงเนิน) ค่าอัตราส่วนร้อยละของความลาดเอียงเป็นบวกนั้นเพิ่มขึ้นไปยังระดับที่สูงกว่าโดยเทียบกับจุดกำเนิด (ขึ้นเนิน) เปอร์เซ็นต์ความลาดเอียงมีค่าไม่เท่ากับมุมองศาความลาดเอียง (เช่น ความลาดเอียง 8.75% = 5°)

- ความลาดเอียง (%) = ระยะทางแนวตั้ง/ระยะทางแนวนอน X 100
- ความลาดเอียง (%) = (ระนาบสัมผัส [ความลาดเอียงเป็นองศา]) X 100

จุดกำเนิดคือจุดอ้างอิงที่ทราบความสูงที่แท้จริงในพื้นที่ราบหรือพื้นที่ลาดเอียงที่ต้องการ (B) จุดกำเนิดเป็นจุดที่ใช้สำหรับเทียบความสูงที่แท้จริงกับความสูงที่คำนวณโดย iGrade™ หากใช้งานหลายระบบแล้ว ระบบทั้งหมดนั้นจะต้องใช้จุดกำเนิดเดียวกันอย่างไมคลาดเคลื่อน ต้องป้อนออฟเซตของระบบกำหนดตำแหน่งบนพื้นโลก (GPS) สำหรับแต่ละระบบอย่างถูกต้อง

(โปรดดูที่ "จุดกำเนิด" สำหรับข้อมูลเพิ่มเติม)



PC27111—UN—08MAY19

ปุ่มป้อนข้อมูลด้วยตนเอง

1. เลือกปุ่มป้อนข้อมูลด้วยตนเอง

Manual Entry

Edit slope details in either single or dual slope view.

Single **A** Dual

Slope **C** Direction **D**

0.1803 (%) 236.3099 (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 **C** Direction **D**

0.1000 (%) 180.0000 (deg)

Slope 2 **E** Direction **F**

0.1500 (%) 270.0000 (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—แถบเดี่ยว

B—แถบคู่

C—ช่องสำหรับใส่ข้อมูลความลาดชัน 1

D—ช่องสำหรับใส่ข้อมูลทิศทาง 1

E—ช่องสำหรับใส่ข้อมูลความลาดชัน 2

F—ช่องสำหรับใส่ข้อมูลทิศทาง 2

G—ปุ่มแก้ไขจุดกำเนิด

- เลือกแถบทิศทางเดี่ยว (A) หรือแถบสองทิศทาง (B) หนึ่งแถบ

หมายเหตุ : ตรวจสอบให้แน่ใจว่าตัวรับสัญญาณ GPS ของอุปกรณ์ต่อพ่วง 1 กำลังใช้สัญญาณ RTK อยู่

- จัดตำแหน่งรถให้หันไปยังทิศทางของทางลาดเอียงที่ต้องการโดยให้ใบมีดเครื่องขุดอยู่ที่จุดกำเนิดโดยตรง
- ป้อนความเอียงลงในช่องสำหรับใส่ข้อมูล (C)

- ป้อนทิศทางลงในช่องสำหรับใส่ข้อมูล (D)

หมายเหตุ : เพื่อให้ได้ผลลัพธ์ทางลาดเอียงสองทิศทางที่ดีที่สุด ให้ใช้ทางลาดเอียงลำดับสองที่ทำมุม 90° (แนวตั้งฉาก) กับทางลาดอันดับสอง

- ในกรณีที่ป้อนทางลาดเอียงสองทิศทาง:

- ป้อนความเอียงลงในช่องสำหรับใส่ข้อมูล (E)
- ป้อนทิศทางลงในช่องสำหรับใส่ข้อมูล (F)

- เลือกปุ่มแก้ไขจุดกำเนิด (G)

- เมื่อตั้งค่าจุดกำเนิดเป็นครั้งแรก ให้ระบุตำแหน่งที่ตั้งด้วยธงหรือเครื่องหมายที่ช่วยให้เครื่องขุดสามารถกลับไปใช้ตรวจสอบระบบและรีเซ็ตจุดกำเนิดพื้นที่ราบตามที่จำเป็นระหว่างปฏิบัติงานได้

Set Plane Origin

Confirm the following prior to setting origin:

- Position of scraper 1 is positioned at new origin
- Scraper 1 GPS is in RTK

Current Error 0.00 (ft)

1 Set Origin **A**

Current Location

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

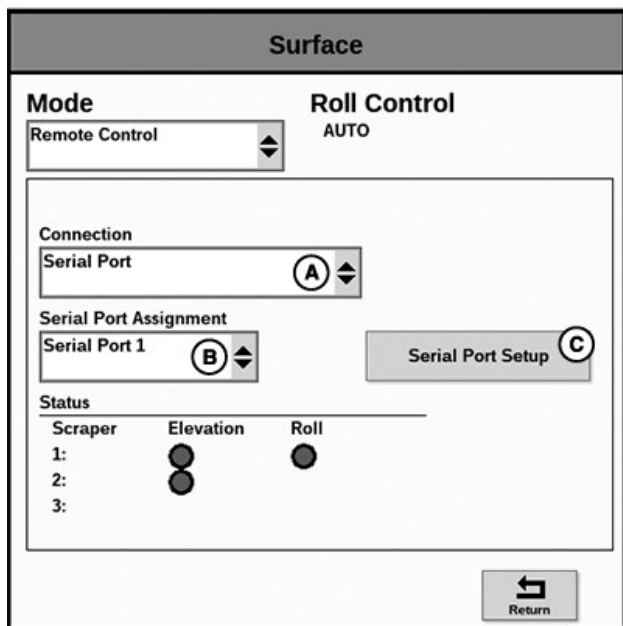
Return

PC27115—UN—09MAY19

A—ปุ่มกำหนดจุดกำเนิด

- เลือกปุ่มกำหนดจุดกำเนิด (A)

รีโมทคอนโทรล



PC27116—UN—09MAY19

- A—เมนูการเชื่อมต่อ
B—เมนูการมอบหมายพอร์ตอนุกรม
C—ปุ่มตั้งค่าพอร์ตอนุกรม

1. เลือกประเภทการเชื่อมต่อจากเมนูการเชื่อมต่อ (A)

หมายเหตุ : การเชื่อมต่อบางประเภทไม่จำเป็นต้องมีการมอบหมายพอร์ตอนุกรมหรือการตั้งค่าพอร์ตอนุกรมการเชื่อมต่อบางประเภทไม่จำเป็นต้องมีการมอบหมายพอร์ตอนุกรมหรือการตั้งค่าพอร์ตอนุกรม

2. เมนูการมอบหมายพอร์ตอนุกรม (B)
3. เลือกปุ่มตั้งค่าพอร์ตอนุกรม (C) และดำเนินการตามขั้นตอนการตั้งค่าพอร์ตอนุกรมจนเสร็จสิ้น
(สำหรับข้อมูลเพิ่มเติม โปรดดูที่ "พอร์ตอนุกรม")

การควบคุมการเกลี่ยดิน

การเกลี่ยดินโดยป้อนความลาดเอียงด้วยตนเองหรือใช้ระบบคำนวณพื้นที่ลาดเอียง

การควบคุมการเกลี่ยดิน—การป้อนข้อมูลด้วยตนเอง

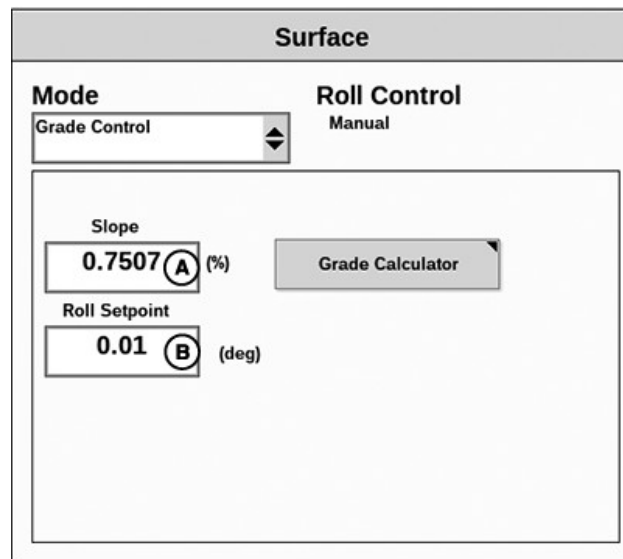
ค่าอัตราส่วนร้อยละของความลาดเอียงเป็นลบนั้นลดลงไปยังระดับที่ต่ำกว่าโดยเทียบกับจุดกำเนิด (ลงเนิน) ค่าอัตราส่วนร้อยละของความลาดเอียงเป็นบวกนั้นเพิ่มขึ้นไปยังระดับที่สูงกว่าโดยเทียบกับจุดกำเนิด (ขึ้นเนิน) เปอร์เซ็นต์ความลาดเอียงมีค่าไม่เท่ากับมุมมองความลาดเอียง (เช่น ความลาดเอียง 8.75% = 5°)

- ความลาดเอียง (%) = ระยะทางแนวตั้ง/ระยะทางแนวนอน X 100
- ความลาดเอียง (%) = (ระยะทางสัมผัส [ความลาดเอียงเป็นองศา]) X 100

1. จัดตำแหน่งรถให้หันไปยังทิศทางของทางลาดเอียงที่ต้องการโดยให้ใบมีดเครื่องขุดอยู่ที่จุดกำเนิดโดยตรง

หมายเหตุ : ตรวจสอบให้แน่ใจว่าตัวรับสัญญาณ GPS ของอุปกรณ์ต่อพ่วง 1 กำลังใช้สัญญาณ RTK อยู่

2. ระบุจุดกำเนิดด้วยธงหรือเครื่องหมายที่ช่วยให้เครื่องขุดสามารถกลับไปใช้ตรวจสอบระบบและรีเซ็ตจุดกำเนิดพื้นที่ราบตามที่จำเป็นระหว่างปฏิบัติงานได้



PC27118—UN—10MAY19

- A—ช่องสำหรับใส่ข้อมูลความลาดชัน
B—ช่องสำหรับใส่ข้อมูลเซตพอยท์การหมุน

3. ป้อนความเอียงลงในช่องสำหรับใส่ข้อมูล (A)
4. หากเปิดใช้งานและกำหนดค่าการควบคุมความลาดเอียงแนวดิ่ง ให้ป้อนเซตพอยท์ลงในช่องสำหรับใส่ข้อมูล (B)

การควบคุมความลาดเอียง—ระบบคำนวณความลาดเอียง

ระบบคำนวณความลาดเอียงจำเป็นต้องมีการสำรวจเส้นทางที่ยาวอย่างน้อย 30.5 ม. (100 ฟุต) หากเส้นทางที่ต้องการสั้นกว่า 30.5 ม. (100 ฟุต) ให้ป้อนความลาดเอียงด้วยตนเอง จุดข้อมูลจะรวบรวมจากตัวรับสัญญาณ GPS ของอุปกรณ์ต่อพ่วง 1 จำเป็นต้องใช้สัญญาณ (RTK) ขณะที่รวบรวมจุดข้อมูล



PC27119—UN—10MAY19

ปุ่มระบบคำนวณความลาดเอียง

1. เลือกปุ่มระบบคำนวณความลาดเอียง
2. จัดตำแหน่งรถให้หันไปยังทิศทางของทางลาดเอียงที่ต้องการโดยให้ใบมีดเครื่องขุดอยู่ที่จุดกำเนิดโดยตรง

หมายเหตุ : ตรวจสอบให้แน่ใจว่าตัวรับสัญญาณ GPS ของอุปกรณ์ต่อพ่วง 1 กำลังใช้สัญญาณ RTK อยู่

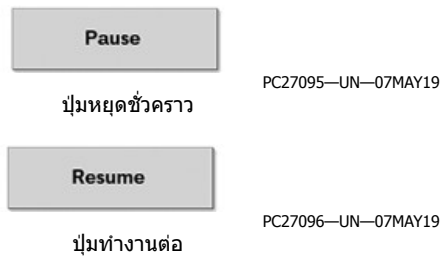
3. ระบุจุดกำเนิดด้วยธงหรือเครื่องหมายที่ช่วยให้เครื่องขุดสามารถกลับไปใช้ตรวจสอบระบบและรีเซ็ตจุดกำเนิดพื้นที่ราบตามที่จำเป็นระหว่างปฏิบัติงานได้
4. ยกใบมีดเครื่องขุดขึ้นจนถึงตำแหน่งสูงสุด



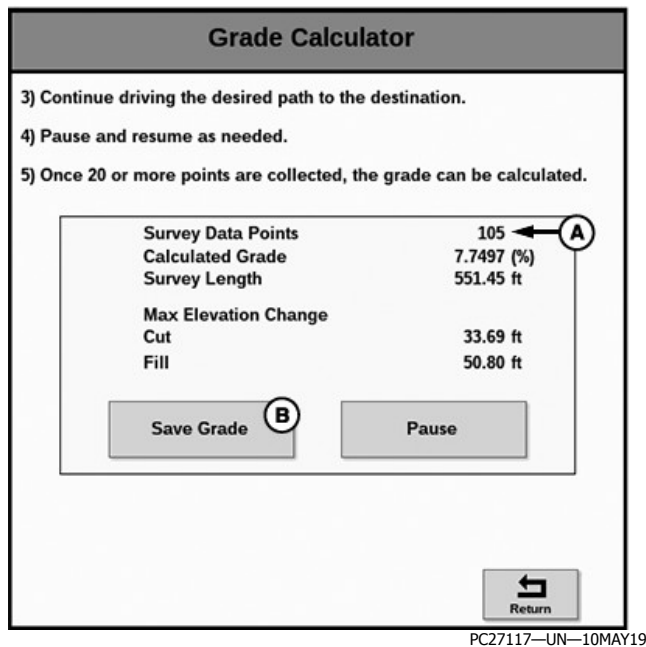
ปุ่มเริ่ม

PC27094—UN—07MAY19

5. เลือกปุ่มเริ่มเพื่อเริ่มรวบรวมจุดข้อมูล
6. ขับรถบนเส้นทางที่กำหนดไว้แล้วรวบรวมจุดข้อมูล



7. เลือกปุ่ม "หยุดชั่วคราว" หรือปุ่ม "ดำเนินการต่อ" ตามที่จำเป็น



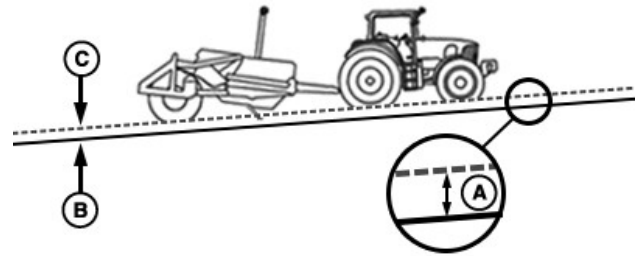
- A—จุดข้อมูลการสำรวจ
B—ปุ่มบันทึกความลาดเอียง

8. เมื่อรวบรวมจุดข้อมูลการสำรวจ (A) 20 จุดแล้ว คุณสามารถเลือกปุ่ม "บันทึกความลาดเอียง" (B) ได้ เลือกปุ่มดังกล่าวเมื่อการสำรวจเสร็จสิ้นแล้ว

RW00482,00008C0-81-24JUN19

ออฟเซตการยกกระดาน

เลือกซอฟต์แวร์ iGrade™ > แถบการตั้งค่า > ปุ่มแก้ไขการยกกระดาน



PC27915—UN—15APR20

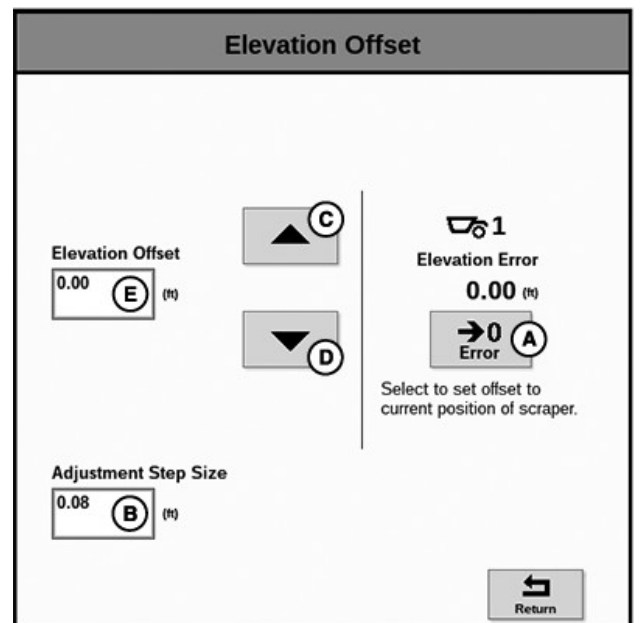
- A—ออฟเซตการยกกระดาน
B—พื้นที่ราบที่กำหนด (ข้อผิดพลาดเป็นศูนย์)
C—พื้นที่ราบออฟเซต

ออฟเซตการยกกระดาน (A) คือระยะทางในแนวดิ่งระหว่างพื้นที่ราบที่กำหนด (B) กับพื้นที่ราบออฟเซต (C) ปลายคมตัดของเครื่องขุดจะมีการปรับทุกครั้งที่เปลี่ยนแปลงออฟเซตการยกกระดาน เมื่อมีการเปลี่ยนการยกกระดานของพื้นที่ราบ ปลายคมตัดของเครื่องขุดจะมีการปรับทุกครั้งที่เลือกปุ่มออฟเซต สำหรับโปรแกรมการใช้งานเครื่องขุด จะใช้ค่าชั้นออฟเซตเดียวกันกับเครื่องขุดทั้งหมด

1. จัดตำแหน่งรถให้หันไปยังทิศทางของทางลาดเอียงที่ต้องการโดยให้ใบมีดเครื่องขุดอยู่ที่จุดกำเนิดโดยตรง

หมายเหตุ : ตรวจสอบให้แน่ใจว่าตัวรับสัญญาณ GPS ของอุปกรณ์ต่อพ่วง 1 กำลังใช้สัญญาณ RTK อยู่

2. ระบุจุดกำเนิดด้วยธงหรือเครื่องหมายที่ช่วยให้เครื่องขุดสามารถกลับไปใช้ตรวจสอบระบบและรีเซ็ตจุดกำเนิดพื้นที่ราบตามที่จำเป็นระหว่างปฏิบัติงานได้



PC27918—UN—16APR20

- A—ปุ่มกำหนดข้อผิดพลาดเป็นศูนย์
B—ช่องสำหรับใส่ข้อมูลการปรับขนาดขั้น
C—ปุ่มเพิ่ม
D—ปุ่มลด
E—ช่องสำหรับใส่ข้อมูลออฟเซตการยกกระดาน

3. หากต้องการตั้งพื้นที่ราบที่กำหนดให้เป็นการยกกระดานปลายคมตัดของเครื่องขุดที่กำลังใช้ 1 ให้เลือกปุ่มตั้งข้อผิดพลาดเป็นศูนย์ (A) ซึ่งจะรีเซ็ตออฟเซตการยกกระดานให้เป็นศูนย์

4. กรอการปรับขนาดขึ้นลงในช่องสำหรับใส่ข้อมูล (B) ทุกครั้งที่เลือกปุ่มเพิ่ม (C) หรือลด (D) ค่าออฟเซตการยก ระดับที่แสดงขึ้นในช่องสำหรับใส่ข้อมูล (E) จะปรับตามขนาดขึ้นที่ป้อนเข้าไป

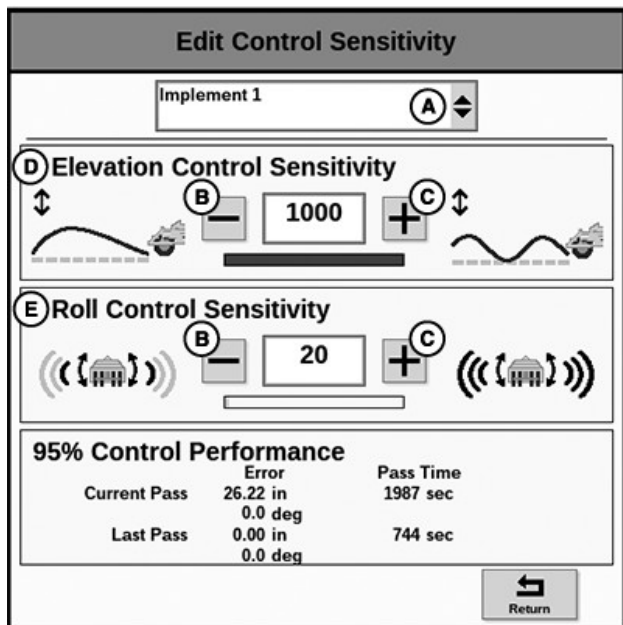
RW00482,00009CC-81-16APR20

ระบบไฮดรอลิกใช้ปรับในกรณีที่เกิดข้อผิดพลาดในการหมุน (ความลาดเอียงแนวตั้ง) หากดูเหมือนว่าอุปกรณ์ต่อพ่วงขยับไปซ้ายขวาอย่างไวผิดปกติ ให้ลดค่า

RW00482,00009CD-81-16APR20

แก้ส่วนควบคุมความไว

เลือกซอฟต์แวร์ iGrade™ > แถบการปรับเทียบ > ปุ่มความไวในการควบคุม



PC27916—UN—15APR20

A—เมนูรอปดาวน์โหลดเลือกอุปกรณ์ต่อพ่วง

B—ปุ่มลด

C—ปุ่มเพิ่ม

D—ความไวในการควบคุมการยก

E—ความไวในการควบคุมการหมุน

หาก iGrade™ กำลังควบคุมการยกของใบมีดหรือการหมุนอย่างไม่มีประสิทธิภาพ ให้ตรวจสอบยืนยันสิ่งต่อไปนี้:

- มีการปรับค่าเทรซไฮดรอลิกส่วนควบคุมเฉพาะส่วน (SCV) ทั้งหมดอย่างแม่นยำแล้ว
- การตั้งค่าอัตราไหลของ SCV ถูกต้อง
- มีการติดตั้งและปรับเคาน์เตอร์บาลานซ์แล้ว (หากมีมาด้วย) อย่างถูกต้องแล้ว
- ปรับการตั้งค่าความไวในการควบคุมอย่างเหมาะสมแล้ว

วิธีปรับการตั้งค่าความไวในการควบคุม:

- เลือกอุปกรณ์ต่อพ่วงจากเมนูรอปดาวน์โหลด (A)
- เลือกปุ่มลด (B) หรือเพิ่ม (C)

ความไวในการควบคุมการยกจะปรับค่าความไวที่ระบบไฮดรอลิกใช้ปรับในกรณีที่เกิดข้อผิดพลาดแนวตั้ง หากอุปกรณ์ต่อพ่วงก่อดินเป็นลูกระนาด ให้ลดค่าดังกล่าว

ความไวในการควบคุมการหมุน (E) จะปรับค่าความไวที่

ขีดจำกัดไหล

หมายเหตุ : ขีดจำกัดไหลไม่สามารถเข้ากันได้กับรถแทรกเตอร์ที่มีระบบตรวจสอบการชนกันโดย Chrysler

เลือกซอฟต์แวร์ iGrade™ > แถบการตั้งค่า > ปุ่มแก้ไขขีดจำกัดไหล

ผู้ควบคุมสามารถตั้งค่าเทรซไฮดรอลิกสำหรับตัวเลือกขีดจำกัดไหลตัวใดตัวหนึ่ง ทุกตัว หรือไม่ต้องเลือกก็ได้ การกำหนดขีดจำกัดไหลเมื่อสภาพพื้นดินอาจทำให้รถหรือเครื่องขุดติดหล่มได้ ในกรณีที่ตั้งค่าการขุดตักสูงสุดหรือขีดจำกัดไหล ระบบจะปรับความสูงของเครื่องขุดโดยอัตโนมัติ การใช้ งานการหมุนล้อฟรีจะต้องใช้ตัวรับสัญญาณ StarFire™ ที่รถ

ไหลของเครื่องยนต์จะตรวจสอบไหลของเครื่องยนต์ (แรงบิด) ผ่านทาง CAN บัส เมื่อไหลของเครื่องยนต์เข้าใกล้ขีดจำกัด กล้องควบคุมการทำงาน-สั่งการจะสั่งไฮดรอลิกให้ยกใบมีดเครื่องขุดเพื่อลดไหลของระบบ เมื่อไหลของเครื่องยนต์ต่ำ กล้องควบคุมการทำงาน-สั่งการจะสั่งไฮดรอลิกให้ลดใบมีดเครื่องขุดลงไปยังการยกกระดืบก่อนหน้านี้

ความเร็วรอบเครื่องยนต์ตรวจสอบความเร็วรอบเครื่องยนต์ (rpm) ผ่านทาง CAN บัส เมื่อความเร็วรอบเครื่องยนต์เข้าใกล้ค่าต่ำสุด กล้องควบคุมการทำงาน-สั่งการจะสั่งไฮดรอลิกให้ยกใบมีดเครื่องขุดเพื่อลดไหลของระบบ เมื่อความเร็วรอบเครื่องยนต์เพิ่มขึ้น กล้องควบคุมการทำงาน-สั่งการจะสั่งไฮดรอลิกให้ลดเครื่องขุดลงไปยังการยกกระดืบก่อนหน้านี้

การหมุนล้อฟรีตรวจสอบความแตกต่างระหว่างความเร็วล้อกับความเร็วยานที่กำหนดตำแหน่งบนพื้นโลก (GPS) ของรถ เมื่อการหมุนล้อฟรีใกล้จะถึงค่าเทรซไฮดรอลิกการหมุนล้อฟรี กล้องควบคุมการทำงาน-สั่งการจะสั่งระบบไฮดรอลิกให้ยกใบมีดเครื่องขุดเพื่อลดการหมุนล้อฟรี เมื่อการหมุนล้อฟรีลดลง กล้องควบคุมการทำงาน-สั่งการจะสั่งไฮดรอลิกให้ลดเครื่องขุดลงไปยังการยกกระดืบก่อนหน้านี้

Load Limiting

☒ Engine Load Max **34** (%)

☒ Engine Speed Min **1700** (RPM)

☒ Wheel Slip Max **10** (%)

Edit Sensitivity

Return

PC27089—UN—06MAY19

- A—ช่องทำเครื่องหมายโหลดของเครื่องยนต์
 B—ช่องทำเครื่องหมายความเร็วรอบเครื่องยนต์
 C—ช่องทำเครื่องหมายการหมุนล้อฟรี
 D—ช่องสำหรับใส่ข้อมูลโหลดของเครื่องยนต์
 E—ช่องสำหรับใส่ข้อมูลความเร็วรอบเครื่องยนต์
 F—ช่องสำหรับใส่ข้อมูลการหมุนล้อฟรี
 G—ปุ่มแก้ไขความไว

1. ในการเปิดใช้งานพีเจอาร์การจำกัดโหลด ให้เลือกช่องทำเครื่องหมายที่ตรงกัน (A—C)
2. ป้อนค่าเทรซโสลต์ลงในช่องสำหรับใส่ข้อมูลที่ตรงกัน (D—F)
3. เลือกปุ่มแก้ไขความไว (G) แล้วปรับค่าความไวตามต้องการ
 (สำหรับข้อมูลเพิ่มเติม โปรดดูที่ "ความไวในการจำกัดโหลด")

RW00482,00008BF-81-11JUN19

แก้ไขความไวในการจำกัดโหลด

เลือกซอฟต์แวร์ iGrade™ > แถบการปรับเทียบ > ปุ่มแก้ไขความไวต่อการจำกัดโหลด

ความเร็วรอบเครื่องยนต์คือจำนวนรอบต่อนาทีปัจจุบัน ตรวจจับความเร็วรอบเครื่องยนต์คือจำนวนรอบต่อนาทีปัจจุบันที่อยู่ต่ำกว่าค่าเทรซโสลต์ที่กำหนดไว้เป็นขั้นต่ำ การปรับความสูงในการจำกัดโหลดนั้นคำนวณโดยคุณตรวจจับความเร็วรอบเครื่องยนต์ด้วยความไว

โหลดของเครื่องยนต์คือเอาต์พุตแรงบิดของเครื่องยนต์ โหลดของเครื่องยนต์ส่วนเกินคือโหลดของเครื่องยนต์ปัจจุบันที่อยู่สูงกว่าค่าเทรซโสลต์ที่กำหนดไว้เป็นค่าสูงสุด การปรับความสูงในการจำกัดโหลดนั้นคำนวณโดยคุณโหลดของเครื่องยนต์ส่วนเกินด้วยความไว

การหมุนล้อฟรีอิงตามส่วนต่างระหว่างความเร็วล้อและความเร็ว GPS ตรวจจับการหมุนล้อฟรีคือปริมาณการหมุนล้อฟรีสูงเกิน

iGrade เป็นเครื่องหมายการค้าของ Deere & Company

กว่าค่าเทรซโสลต์ที่ตั้งไว้เป็นค่าสูงสุด การปรับความสูงในการจำกัดโหลดนั้นคำนวณโดยคุณตรวจจับการหมุนล้อฟรีด้วยความไว (สำหรับข้อมูลเพิ่มเติม โปรดดูที่ "การจำกัดโหลด")

Edit Load Limiting Sensitivity

Engine Speed **35**

Engine Load **25**

Wheel Slip **20**

Return

PC27071—UN—01MAY19

- A—ปุ่มลด
 B—ปุ่มเพิ่ม
 C—ความเร็วรอบเครื่องยนต์
 D—โหลดของเครื่องยนต์
 E—การหมุนล้อฟรี

การตั้งค่าความไวในการจำกัดโหลดนั้นจะใช้เพื่อยกในมิติเครื่องขุดเมื่อค่าสูงเกินค่าเทรซโสลต์ ซึ่งเป็นการป้องกันไม่ให้เกิดการแทรกเตอร์เครื่องยนต์ดับ ทำงานหนักเกินไป หรือมีการหมุนล้อฟรีสูงเกินไป

ให้เพิ่มค่าขีดจำกัดโหลดเมื่อ:

- สภาพพื้นดินอาจทำให้รถหรือเครื่องขุดติดหล่มได้
- ผู้ควบคุมมีประสบการณ์การใช้ iGrade™ ไม่มาก

ในการปรับการตั้งค่าความไวในการจำกัดโหลด ให้เลือกปุ่มลด (A) หรือเพิ่ม (B) สำหรับค่าเทรซโสลต์ความไวในการจำกัดโหลดที่ตรงกัน (C—E)

RW00482,00008BA-81-18JUN19

การขุดตักสูงสุด

เลือกซอฟต์แวร์ iGrade™ > แถบการตั้งค่า > ปุ่มแก้ไขการขุดตักสูงสุด

การขุดตักสูงสุดทำให้ผู้ควบคุมสามารถตั้งค่าความลึกขุดสูงสุดของเครื่องขุดได้ในขณะขุดตักเป็นพื้นที่ราบ การขุดตักสูงสุดจำเป็นต้องใช้ตัวรับสัญญาณ StarFire™ ที่ติดตั้งระบบคินเนติกส์แบบเรียลไทม์ (RTK) บนรถและอุปกรณ์ กล้องควบคุมการทำงาน-สั่งการจะตรวจสอบการยกกระตักของตัวรับสัญญาณที่รถและเครื่องขุด เพื่อจำกัดความลึกสูงสุดของขุด

StarFire เป็นเครื่องหมายการค้าของ Deere & Company

หลังจากกำหนดการขุดตัดสูงสุดแล้ว ให้ปรับความไวในการควบคุมการยกกระดืบแล้วเพื่อเปลี่ยนแปลงอัตราที่กล่องควบคุมการทำงาน-สั่งการรถแทรกเตอร์และอุปกรณ์ต่อพ่วงสั่งไฮดรอลิกให้ยกหรือลดเครื่องขุด

(สำหรับข้อมูลเพิ่มเติม โปรดดูที่ส่วน "แก้ไขความไวในการควบคุม")

การตั้งค่าการขุดตัดสูงสุดจะนำไปใช้กับเครื่องขุด 1—3

PC27121—UN—10MAY19

- A—ทำเครื่องหมายในช่องการขุดตัดสูงสุด
B—ช่องสำหรับใส่ข้อมูลการขุดตัดสูงสุด
C—ปุ่มเพิ่ม
D—ปุ่มลด
E—ปุ่มตั้งค่าเป็นปัจจุบัน
F—ปุ่มแก้ไขการปรับเทียบ

1. ในการเปิดใช้งานการขุดตัดสูงสุด ให้ทำเครื่องหมายในช่อง (A)
2. กำหนดค่าการขุดตัดสูงสุดพร้อมกับข้อใดก็ได้ต่อไปนี้:
 - ป้อนการขุดตัดสูงสุดลงในช่องสำหรับใส่ข้อมูล (B)
 - เลือกปุ่มเพิ่ม (C) หรือลด (D)
 - เลือกปุ่มตั้งค่าการขุดตัดเป็นปัจจุบัน (E)
3. เลือกปุ่มแก้ไขการปรับเทียบ (F) แล้วปรับเทียบออฟเซตแนวตั้งของระบบกำหนดตำแหน่งบนพื้นโลก (GPS) สำหรับเครื่องขุดแต่ละตัว

ออฟเซตแนวตั้งของ GPS

การปรับเทียบออฟเซตแนวตั้งของ GPS จะช่วยกำหนดส่วนต่างความสูงระหว่างตัวรับสัญญาณ GPS ของรถกับตัวรับสัญญาณ GPS ของอุปกรณ์ต่อพ่วงแต่ละตัว ทำการปรับเทียบบนพื้นดินราบและเสมอกัน ปรับเทียบออฟเซตแนวตั้งของ GPS อีกครั้งหากน้ำหนักหรือแรงดันลมยางเปลี่ยนแปลงไป

1. ขับรถให้เป็นทางตรงจนกว่าเครื่องขุดด้านหลังจะอยู่เหนือพื้นดินที่รถแทรกเตอร์เคลื่อนที่อยู่
2. ควบคุมใบมีดเครื่องขุดแต่ละใบให้ไปยังพื้นผิวดินด้วยตนเอง

PC27122—UN—10MAY19

- A—ปุ่มปรับเทียบ (เครื่องขุด 1)
B—ปุ่มปรับเทียบ (เครื่องขุด 2)

3. เลือกปุ่มปรับเทียบ (A และ B) สำหรับเครื่องขุดแต่ละตัว

RW00482,00008C2-81-24JUN19

การตั้งค่า—ระยะเดินทาง

ออฟเซตเครื่องมือ

เลือกซอฟต์แวร์ฟังก์ชันกระดานจากระยะทาง > แถบการตั้งค่า > ปุ่มแก้ไขเครื่องมือ

Equipment Offsets

Implement Type
Rear Mounted (A)

1 - GPS Connection Offset
112.5 (B) in

2 - Work Point
39.4 (C) in

Additional Machine Offsets

Actuator On Delay
0.010 (D) sec

Actuator Off Delay
0.010 (E) sec

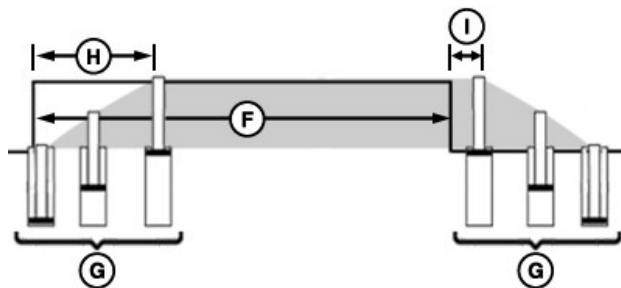
GPS Lateral Offset
0.0 in - Left

Edit (J)

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

Return

PC27073—UN—02MAY19



PC27074—UN—02MAY19

- A—เมนูรอปดาวน์ชนิดของอุปกรณ์ต่อพ่วง
- B—ช่องสำหรับใส่ข้อมูลออฟเซตการเชื่อมต่อ GPS
- C—ช่องสำหรับใส่ข้อมูลจุดปฏิบัติงาน
- D—ช่องสำหรับใส่ข้อมูลความหน่วงการเปิดวาล์วแควทูเอเตอร์
- E—ช่องสำหรับใส่ข้อมูลความหน่วงการปิดวาล์วแควทูเอเตอร์
- F—เวลาการกระตุ้นรวม 10 วินาที
- G—ลูกสูบไฮดรอลิก
- H—ความหน่วงการเปิดวาล์วแควทูเอเตอร์ 3 วินาที
- I—ความหน่วงการปิดวาล์วแควทูเอเตอร์ 0.75 วินาที
- J—ปุ่มแก้ไข

1. เลือกประเภทอุปกรณ์ต่อพ่วงจากเมนูรอปดาวน์ (A)
2. กรอออฟเซตการเชื่อมต่อระบบกำหนดตำแหน่งบนพื้นโลก (GPS) ลงในช่องสำหรับใส่ข้อมูล (B)
3. กรอระยะทางแนวตรงจากจุดเชื่อมต่อถึงจุดปฏิบัติงานของอุปกรณ์ต่อพ่วงลงในช่องสำหรับใส่ข้อมูล (C)
4. หากต้องการคิดค่าความหน่วงของกลไก ให้กรอเวลาหน่วงการเปิดของวาล์วแควทูเอเตอร์และเวลาหน่วงการปิดของวาล์วแควทูเอเตอร์ลงในช่องสำหรับใส่ข้อมูล (D และ E)

ตัวอย่าง: เวลาการกระตุ้นรวมคือ 10 วินาที (F) ลูกสูบไฮดรอลิก (G) ใช้เวลา 3 วินาที (H) จึงจะครบระยะชักที่ถือว่าเป็นสถานะเปิด และใช้เวลา 0.75 วินาที (I) ในการหดกลับจนต่ำกว่าค่าเกณฑ์สถานะเปิด กรอเวลาหน่วง 3.0 วินาที

สำหรับการเปิดวาล์วแควทูเอเตอร์และเวลาหน่วง 0.75 วินาทีสำหรับการปิดวาล์วแควทูเอเตอร์

5. เลือกปุ่มแก้ไข (J)

Machine GPS Receiver Offsets

Serial Number: 262143

Machine Dimensions

GPS Offsets

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

Height:
2 - 10.1 (B) (in)

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

Return

PC26067—UN—15NOV18

- A—ช่องสำหรับใส่ข้อมูลออฟเซตด้านข้าง
- B—ช่องสำหรับใส่ข้อมูลออฟเซตความสูง

6. ป้อนออฟเซตด้านข้างของ GPS ลงในช่องสำหรับใส่ข้อมูล (A)
7. กรอความสูงของ GPS ลงในช่องสำหรับใส่ข้อมูล (B)

RW00482,00009CE-81-28APR20

รูปแบบการกระตุ้น

เลือกซอฟต์แวร์ฟังก์ชันกระดานจากระยะทาง > แถบการตั้งค่า > ปุ่มแก้ไขรูปแบบการกระตุ้น

วิธีป้อนงานใหม่:

Trip Pattern

Task
<Add New Task> (A)

Edit (B)

PC27126—UN—13MAY19

- A—เมนูรอปดาวน์งาน
- B—ปุ่มแก้ไข

1. เลือก <Add New Task> จากเมนูรอปดาวน์ (A)
2. เลือกปุ่มแก้ไข (B)
3. ทำตามขั้นตอนที่อยู่ในรายการสำหรับประเภทรูปแบบ (สำหรับข้อมูลเพิ่มเติม โปรดดูที่ "ภาพรวมของระบบ—ฟังก์ชันกระดานจากระยะทาง")

เส้นขนาน

New Task

Pattern
Parallel Lines (A)

Task Name
Irrigation boundary (B)

Return (C)

PC27127—UN—13MAY19

A—เมนูรูปดาวรูปแบบ
B—ช่องสำหรับใส่ข้อมูลชื่องาน
C—ปุ่มย้อนกลับ

1. เลือกเส้นขนานจากเมนูรูปดาว (A)
2. ป้อนชื่องานลงในช่องสำหรับใส่ข้อมูล (B)
3. เลือกปุ่มย้อนกลับ (C)

เสารั้ว

New Task

Pattern
Fence Post (A)

Task Name
Fence post spacing (B)

Return (C)

PC27129—UN—13MAY19

A—เมนูรูปดาวรูปแบบ
B—ช่องสำหรับใส่ข้อมูลชื่องาน
C—ปุ่มย้อนกลับ

1. เลือกเสารั้วจากเมนูรูปดาว (A)
2. ป้อนชื่องานลงในช่องสำหรับใส่ข้อมูล (B)
3. เลือกปุ่มย้อนกลับ (C)

Trip Pattern

Task
Irrigation boundary

Parallel Lines

Furrow Heading (deg)
90.0000 (A)

Line Spacing
3.28 (B) ft

Origin
Lat. (deg)
41.4895541
Long. (deg)
-90.4927117

Edit Origin (C)

Note: Set Guidance Track Heading to match Guidance settings.

Return

PC27128—UN—13MAY19

A—ช่องสำหรับใส่ข้อมูลที่ทิศทางของร่อง
B—ช่องสำหรับใส่ข้อมูลระยะระหว่างเส้น
C—ปุ่มแก้ไขจุดตั้งต้น

4. ป้อนทิศทางของร่องลงในช่องสำหรับใส่ข้อมูล (A)
5. ป้อนระยะระหว่างเส้นลงในช่องสำหรับใส่ข้อมูล (B)
6. เลือกปุ่มแก้ไขจุดกำเนิด (C) แล้วตั้งจุดกำเนิด (โปรดดูที่ "จุดกำเนิด" สำหรับข้อมูลเพิ่มเติม)

Trip Pattern

Task
Fence post spacing

Fence Post
Fence Post Spacing
3.28 (A) ft

Edit

Return

PC27130—UN—13MAY19

A—ช่องสำหรับใส่ข้อมูลระยะระหว่างเสารั้ว

4. ป้อนระยะระหว่างเสารั้วลงในช่องสำหรับใส่ข้อมูล (A)

รูปแบบของแปลง

PC27131—UN—13MAY19

A—เมนูรูปดาวแบบ
B—ช่องสำหรับใส่ข้อมูลชื่องาน
C—ปุ่มย้อนกลับ

1. เลือกรูปแบบของแปลงจากเมนูรูปดาว (C)
2. ป้อนข้อมูลลงในช่องสำหรับใส่ข้อมูล (B)
3. เลือกปุ่มย้อนกลับ (C)

PC27132—UN—13MAY19

A—ช่องสำหรับใส่ข้อมูลความยาวแปลง
B—ช่องสำหรับใส่ข้อมูลเครื่องแบ่งแปลง
C—ช่องสำหรับใส่ข้อมูลเครื่องแบ่งส่วน
D—ช่องสำหรับใส่ข้อมูลทิศทางร่องนาการไถ
E—ช่องสำหรับใส่ข้อมูลแปลงต่อส่วน
F—ช่องสำหรับใส่ข้อมูลแปลงต่อรอบการเคลื่อนที่
G—เมนูรูปดาวจุดเริ่มต้นรอบการเคลื่อนที่
H—ปุ่มแก้ไขจุดตั้งต้น

4. ป้อนความยาวแปลงลงในช่องสำหรับใส่ข้อมูล (A)

5. ป้อนเครื่องแบ่งแปลงลงในช่องสำหรับใส่ข้อมูล (B)
6. ป้อนเครื่องแบ่งส่วนลงในช่องสำหรับใส่ข้อมูล (C)
7. ป้อนทิศทางร่องนาการไถลงในช่องสำหรับใส่ข้อมูล (D)
8. ป้อนจำนวนแปลงต่อส่วนลงในช่องสำหรับใส่ข้อมูล (E)
9. ป้อนจำนวนแปลงต่อรอบการเคลื่อนที่ลงในช่องสำหรับใส่ข้อมูล (F)
10. เลือกครึ่งส่วนหรือเต็มส่วนอย่างใดอย่างหนึ่งจากเมนูรูปดาว (G)
11. เลือกปุ่มแก้ไขจุดกำเนิด (H) แล้วตั้งจุดกำเนิด (โปรดดูที่ "จุดกำเนิด" สำหรับข้อมูลเพิ่มเติม)

กริด—90 องศา

PC27136—UN—13MAY19

A—เมนูรูปดาวแบบ
B—เมนูรูปดาวแบบกริด
C—ช่องสำหรับใส่ข้อมูลชื่องาน
D—ปุ่มย้อนกลับ

1. เลือกกริดจากเมนูรูปดาว (A)
2. เลือก 90 องศาจากเมนูรูปดาว (B)
3. ป้อนข้อมูลลงในช่องสำหรับใส่ข้อมูล (C)
4. เลือกปุ่มย้อนกลับ (D)

PC27137—UN—13MAY19

- A—ช่องสำหรับใส่ข้อมูลทิศทางร่องนำการไถ
B—ช่องสำหรับใส่ข้อมูลระยะระหว่างต้นพืช
C—ช่องสำหรับใส่ข้อมูลระยะระหว่างร่องนำการไถ
D—ปุ่มแก้ไขจุดตั้งต้น

5. ป้อนทิศทางร่องนำการไถลงในช่องสำหรับใส่ข้อมูล (A)
6. ป้อนระยะระหว่างต้นพืชลงในช่องสำหรับใส่ข้อมูล (B)
7. ป้อนระยะระหว่างร่องนำการไถลงในช่องสำหรับใส่ข้อมูล (C)
8. เลือกปุ่มแก้ไขจุดกำเนิด (D) แล้วตั้งจุดกำเนิด (โปรดดูที่ "จุดกำเนิด" สำหรับข้อมูลเพิ่มเติม)

กริด—รูปสามเหลี่ยมด้านเท่า

PC27138—UN—13MAY19

- A—เมนูรูปดาวรูปแบบ
B—เมนูรูปดาวรูปแบบกริด
C—ช่องสำหรับใส่ข้อมูลชื่องาน

D—ปุ่มย้อนกลับ

1. เลือกกริดจากเมนูรูปดาว (A)
2. เลือกรูปสามเหลี่ยมด้านเท่าจากเมนูรูปดาว (B)
3. ป้อนชื่องานลงในช่องสำหรับใส่ข้อมูล (C)
4. เลือกปุ่มย้อนกลับ (D)

PC27139—UN—13MAY19

- A—ช่องสำหรับใส่ข้อมูลทิศทางร่องนำการไถ
B—ช่องสำหรับใส่ข้อมูลระยะระหว่างต้นพืช
C—ปุ่มแก้ไขจุดตั้งต้น

5. ป้อนทิศทางร่องนำการไถลงในช่องสำหรับใส่ข้อมูล (A)
6. ป้อนระยะระหว่างต้นพืชลงในช่องสำหรับใส่ข้อมูล (B)
7. เลือกปุ่มแก้ไขจุดกำเนิด (C) แล้วตั้งจุดกำเนิด (โปรดดูที่ "จุดกำเนิด" สำหรับข้อมูลเพิ่มเติม)

กริด—มุมรวม

PC27140—UN—13MAY19

- A—เมนูรูปดาวรูปแบบ
B—เมนูรูปดาวรูปแบบกริด
C—ช่องสำหรับใส่ข้อมูลชื่องาน
D—ปุ่มย้อนกลับ

1. เลือกกริดจากเมนูรูปดาว (A)
2. เลือกมุมรวมจากเมนูรูปดาว (B)
3. ป้อนชื่องานลงในช่องสำหรับใส่ข้อมูล (C)
4. เลือกปุ่มย้อนกลับ (D)

6. ป้อนระยะระหว่างต้นพืชลงในช่องสำหรับใส่ข้อมูล (B)
7. ป้อนมุมต้นพืชลงในช่องสำหรับใส่ข้อมูล (C)
8. ป้อนระยะระหว่างร่องนำการไถลงในช่องสำหรับใส่ข้อมูล (D)
9. เลือกปุ่มแก้ไขจุดกำเนิด (E) แล้วตั้งจุดกำเนิด (โปรดดูที่ "จุดกำเนิด" สำหรับข้อมูลเพิ่มเติม)

กริด—แถวสลับ

PC27142—UN—13MAY19

- A—เมนูรูปดาวรูปแบบ
B—เมนูรูปดาวรูปแบบกริด
C—ช่องสำหรับใส่ข้อมูลชื่องาน
D—ปุ่มย้อนกลับ

1. เลือกกริดจากเมนูรูปดาว (A)
2. เลือกแถวสลับจากเมนูรูปดาว (B)
3. ป้อนชื่องานลงในช่องสำหรับใส่ข้อมูล (C)
4. เลือกปุ่มย้อนกลับ (D)

PC27141—UN—13MAY19

- A—ช่องสำหรับใส่ข้อมูลทิศทางร่องนำการไถ
B—ช่องสำหรับใส่ข้อมูลระยะระหว่างต้นพืช
C—ช่องสำหรับใส่ข้อมูลมุมต้นพืช
D—ช่องสำหรับใส่ข้อมูลระยะระหว่างร่องนำการไถ
E—ปุ่มแก้ไขจุดตั้งต้น

5. ป้อนทิศทางร่องนำการไถลงในช่องสำหรับใส่ข้อมูล (A)

PC27143—UN—13MAY19

- A—ช่องสำหรับใส่ข้อมูลทิศทางร่องนำการไถ
B—ช่องสำหรับใส่ข้อมูลระยะระหว่างต้นพืช
C—ช่องสำหรับใส่ข้อมูลระยะระหว่างร่องนำการไถ
D—ปุ่มแก้ไขจุดตั้งต้น

- ป้อนทิศทางร่องนำการไถลงในช่องสำหรับใส่ข้อมูล (A)
- ป้อนระยะระหว่างต้นพืชลงในช่องสำหรับใส่ข้อมูล (B)
- ป้อนระยะระหว่างร่องนำการไถลงในช่องสำหรับใส่ข้อมูล (C)
- เลือกปุ่มแก้ไขจุดกำเนิด (D) แล้วตั้งจุดกำเนิด (โปรดดูที่ "จุดกำเนิด" สำหรับข้อมูลเพิ่มเติม)

แก้ไขจุดกำเนิด

แก้ไขจุดกำเนิดเป็นตัวระบุตำแหน่งการกระตุ้นที่ใช้ค้นหาการกระตุ้นตำแหน่งอื่นภายในรูปแบบที่กำหนดไว้ การค้นหาตำแหน่งที่ถูกต้องเป็นเรื่องสำคัญอย่างยิ่ง จุดกำเนิดจะใช้ออฟเซต GPS ของรถและออฟเซตของเครื่องมือ ป้อนออฟเซตทั้งสองให้ถูกต้องเรียบร้อยแล้วตั้งจุดกำเนิด ตั้งค่าเส้นทางการนำร่องบนจอแสดงผลให้ตรงกับจุดกำเนิดและทิศทางเคลื่อนที่ ทั้งนี้ขึ้นอยู่กับข้อกำหนดค่า

PC28324—UN—23NOV20

- A—ช่องสำหรับใส่ข้อมูลละติจูดของจุดตั้งต้น
B—ช่องสำหรับใส่ข้อมูลลองจิจูดของจุดตั้งต้น
C—ปุ่มตั้งเป็นตำแหน่งปัจจุบัน
D—ปุ่มดันเพื่อเดินหน้า
E—ปุ่มดันเพื่อถอยหลัง
F—ยอดรวมการเปลี่ยนจุดตั้งต้น

ในกรณีที่ทราบจุดตั้งต้นโดยชัดเจน:

- ป้อนละติจูดของจุดตั้งต้นลงในช่องสำหรับใส่ข้อมูล (A)
- ป้อนลองจิจูดของจุดตั้งต้นลงในช่องสำหรับใส่ข้อมูล (B)

ในกรณีที่ไมทราบจุดตั้งต้นโดยชัดเจน:

- จัดตำแหน่งรถให้หันไปยังทิศทางของตำแหน่งการกระตุ้น ถัดไปโดยให้อุปกรณ์ต่อพ่วงอยู่ที่จุดกำเนิดโดยตรง
- เลือกปุ่มตั้งเป็นตำแหน่งปัจจุบัน (C)
- บันทึกละติจูดและลองจิจูดของจุดตั้งต้น

ปุ่มดันเพื่อเดินหน้า (D) และปุ่มดันเพื่อถอยหลัง (E) ผูกอยู่กับทิศทางของเครื่องจักรภายใต้รูปแบบ ปุ่มดังกล่าวจะหยุดทำงานเมื่อเครื่องจักรทำมุมเกินกว่า 45° จากทิศทางรูปแบบ การกดปุ่มแต่ละครั้งจะย้ายจุดตั้งต้นไป 2.5 ซม (1 นิ้ว) ยอดรวมการเปลี่ยนจุดตั้งต้น (F) จะแสดงจำนวนครั้งที่มีการเปลี่ยนแปลงทั้งหมด

RW00482,0000AA4-81-30NOV20

คำสั่งการกระตุ้น

เลือกซอฟต์แวร์คีย์ฟังก์ชันกระตุ้นจากระยะทาง > แถบการตั้งค่า > ปุ่มแก้ไขคำสั่งการกระตุ้น

คำสั่งการกระตุ้นกำหนดวิธีการควบคุมจุดเวลาที่กระตุ้นการดำเนินการ คำสั่งการกระตุ้นมีอยู่ห้าประเภท:

- การกระตุ้นด้วยตนเองจะแจ้งเตือนผู้ปฏิบัติงานเวลาที่ต้องกำหนดคำสั่งกระตุ้นในรูปแบบของสถานะบนหน้าจอหรือเสียงแจ้งเตือนแบบที่เลือกได้

- วาล์วจะใช้คำสั่งควบคุมการไหลของวาล์วควบคุมเฉพาะส่วน (SCV)
- พอร์ตอนุกรมจะใช้งานการสื่อสารแบบอนุกรม
- ฟัลส์จะใช้งานวงจรขับเคลื่อนต่ำ
- จุดต่อพ่วงด้านหลังที่ใช้งาน ISO สามารถส่งข้อความได้

กระตุ้นด้วยตนเอง

PC27146—UN—14MAY19

- A**—เมนูรอปดาวนประเภทคำสั่งการกระตุ้น
B—จำเป็นต้องมี AutoTrac™ ทำงานอยู่เพื่อกระตุ้นช่องทำเครื่องหมาย
C—จำเป็นต้องมีสถานะกำลังทำงานเพื่อกระตุ้นช่องทำเครื่องหมาย
D—ช่องทำเครื่องหมายเล่นเสียงแจ้งเตือน

1. เลือกการกระตุ้นด้วยตนเองจากเมนูรอปดาวน (A)
2. ในการกำหนดให้เชื่อมต่อ AutoTrac™ เพื่อใช้คำสั่งการกระตุ้น ให้ทำเครื่องหมายในช่อง (B)
3. ในการกำหนดให้สถานะการบันทึกงานนั้นเปิดใช้งานเพื่อใช้คำสั่งการกระตุ้น ให้ทำเครื่องหมายในช่อง (C)
4. ในตั้งเสียงแจ้งเตือนผู้ปฏิบัติงานเมื่อเริ่มต้นการกระตุ้นแต่ละครั้ง ให้ทำเครื่องหมายในช่อง (D)

วาล์ว

PC27147—UN—14MAY19

- A**—เมนูรอปดาวนประเภทคำสั่งการกระตุ้น
B—ช่องสำหรับใส่ข้อมูลระยะทางที่ทำงานหรือเวลาที่ทำงาน
C—ช่องทำเครื่องหมายระยะทางที่ใช้สำหรับเหตุการณ์
D—เมนูรอปดาวนวาล์ว
E—เมนูรอปดาวนอินเทอร์เฟซ
F—จำเป็นต้องมี AutoTrac™ ทำงานอยู่เพื่อกระตุ้นช่องทำเครื่องหมาย
G—จำเป็นต้องมีสถานะกำลังทำงานเพื่อกระตุ้นช่องทำเครื่องหมาย
H—ช่องทำเครื่องหมายเล่นเสียงแจ้งเตือน

1. เลือกวาล์วจากเมนูรอปดาวน (A)

หมายเหตุ : ช่องทำเครื่องหมาย (B) จะเปลี่ยนเป็นระยะทางที่ทำงานหรือเวลาที่ทำงานโดยขึ้นอยู่กับว่าคุณได้ทำเครื่องหมายในช่องระยะทางสำหรับเหตุการณ์ (C) หรือไม่

2. ในการใช้ระยะทางสำหรับเหตุการณ์ ให้ทำเครื่องหมายในช่อง (C) ในช่องเวลาที่ใช้สำหรับเหตุการณ์ ให้ยกเลิกการทำเครื่องหมายในช่องทำเครื่องหมายดังกล่าว

หมายเหตุ : เมื่อทำการกระตุ้น วาล์วจะยืดออกในขณะที่เลือกค่าเวลาหรือระยะทางที่ทำงาน จากนั้นจะหดเข้า 1.5 เท่าของค่าเวลาและระยะทางที่ทำงาน ยกตัวอย่างเช่น หากเวลาที่ทำงานตั้งไว้ที่ 2 วินาที วาล์วจะยืดออกเป็นเวลา 2 วินาทีแล้วจะหดเข้าเป็นเวลา 3 วินาที

3. ป้อนเวลาหรือระยะทางลงในช่องสำหรับใส่ข้อมูล (B)
4. เลือกวาล์วจากเมนูรอปดาวน (D)
5. เลือกอินเทอร์เฟซจากเมนูรอปดาวน (E)

- วาล์วควบคุมเฉพาะส่วน (SCV) ภายนอก และ สวิตช์ SCV ภายนอก
 - สามารถใช้ได้กับรถแทรกเตอร์รุ่น ซีรีส์ 60 หรือต่ำกว่า 5XXX, 6X00, 6X10, 6X30, 7X00, 7X10 และรุ่น 7X20 and 7X30 แบบโครงเหล็กที่ไม่ได้ผลิตโดย John Deere
- ผลิตภัณฑ์รุ่นเก่าของ John Deere
 - สามารถใช้ได้กับรถแทรกเตอร์รุ่น 7X20, 8X00, 8X10, 8X20, 9X00, 9X10, และ 9X20
 - ใช้ SCV 1 หรือ 3 เท่านั้น

- ชุดสายไฟของกล่องควบคุมการทำงาน-สั่งการรถแทรกเตอร์และอุปกรณ์ต่อพ่วง 1100 ต้องเชื่อมต่อกับขั้วต่อตัวเลือกที่ด้านหลังของห้องคนขับแทรกเตอร์
 - SCV ที่เป็นกรรมสิทธิ์ของ John Deere
 - สามารถใช้ได้กับรถแทรกเตอร์รุ่น 7X30, 8X30, U8, 9X30, 6R มาตราฐานไอเสีย Tier 4 (FT4) 7R, 8R, 8RT, 9R, 9RT และ 9RX
 - ใช้ SCV ประเภทใดก็ได้
 - ห้ามเชื่อมต่อชุดสายไฟของกล่องควบคุมการทำงาน-สั่งการรถแทรกเตอร์และอุปกรณ์ต่อพ่วง 1100 กับขั้วต่อตัวเลือกที่ด้านหลังของห้องคนขับแทรกเตอร์
 - ISO SCV
 - สามารถใช้ได้กับรถแทรกเตอร์รุ่น 6R, 6M (เมื่อติดตั้ง SCV ควบคุมไฟฟ้าเสริม) 7R, 8R, 8RT, 9R, 9RT, และ 9RX
 - ใช้ SCV ประเภทใดก็ได้
 - ห้ามเชื่อมต่อชุดสายไฟของกล่องควบคุมการทำงาน 1100 กับขั้วต่อตัวเลือกที่ด้านหลังของห้องคนขับแทรกเตอร์
6. ป้อนเวลาหรือระยะทางลงในช่องสำหรับใส่ข้อมูล (B)
 7. ในการกำหนดให้เชื่อมต่อ AutoTrac™ เพื่อใช้คำสั่งการกระตุ้น ให้ทำเครื่องหมายในช่อง (F)
 8. ในการกำหนดให้สถานะการบันทึกงานนั้นเปิดใช้งานเพื่อใช้คำสั่งการกระตุ้น ให้ทำเครื่องหมายในช่อง (G)
 9. ในตั้งเสียงแจ้งเตือนผู้ปฏิบัติงานเมื่อเริ่มต้นการกระตุ้นแต่ละครั้ง ให้ทำเครื่องหมายในช่อง (H)

พอร์ตอนุกรม

Trip Command

Trip Command Type

Serial Port Use Distance for Events

On Time sec

Note: When triggered, "Trip Start" is sent, then after Trip Time "Trip Retract" is sent, and after 1.5 times Trip Time, "Trip End" is sent on the serial port.

Serial Port Assignment

Serial Port 1 Serial Port Setup

☐ Require AutoTrac Engaged to Trip

☐ Require In-Work State to Trip

☐ Play Alert Tone

Play a sound at the start of each trip

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

PC27148—UN—14MAY19

- A—เมนูรอปดาวน์ประเภทคำสั่งการกระตุ้น
- B—ช่องสำหรับใส่ข้อมูลระยะทางที่ทำงานหรือเวลาที่ทำงาน
- C—ช่องทำเครื่องหมายระยะทางที่ใช้สำหรับเหตุการณ์
- D—เมนูรอปดาวน์การมอบหมายพอร์ตอนุกรม
- E—ปุ่มตั้งค่าพอร์ตอนุกรม

- F—จำเป็นต้องมี AutoTrac™ ทำงานอยู่เพื่อกระตุ้นช่องทำเครื่องหมาย
- G—จำเป็นต้องมีสถานะกำลังทำงานเพื่อกระตุ้นช่องทำเครื่องหมาย
- H—ช่องทำเครื่องหมายเสียงแจ้งเตือน

1. เลือกพอร์ตอนุกรมจากเมนูรอปดาวน์ (A)

หมายเหตุ : ช่องทำเครื่องหมาย (B) จะเปลี่ยนเป็นระยะทางที่ทำงานหรือเวลาที่ทำงานโดยขึ้นอยู่กับว่าท่านได้ทำเครื่องหมายในช่องระยะทางสำหรับเหตุการณ์ (C) หรือไม่

2. ในการใช้ระยะทางสำหรับเหตุการณ์ ให้ทำเครื่องหมายในช่อง (C) ในช่องเวลาที่ใช้สำหรับเหตุการณ์ ให้ยกเลิกการทำเครื่องหมายในช่องทำเครื่องหมายดังกล่าว

หมายเหตุ : เมื่อทำการกระตุ้น วาล์วจะยืดออกในขณะที่เลือกค่าเวลาหรือระยะทางที่ทำงาน จากนั้นจะหดเข้า 1.5 เท่าของค่าเวลาและระยะทางที่ทำงาน ยกตัวอย่างเช่น หากเวลาที่ทำงานตั้งไว้ที่ 2 วินาที วาล์วจะยืดออกเป็นเวลา 2 วินาทีแล้วจะหดเข้าเป็นเวลา 3 วินาที

3. ป้อนเวลาหรือระยะทางลงในช่องสำหรับใส่ข้อมูล (B)

4. พอร์ตอนุกรมจากเมนูรอปดาวน์ (D)

5. เลือกปุ่มตั้งค่าพอร์ตอนุกรม (E) และตั้งค่าพอร์ตอนุกรมจนเสร็จสิ้น

(สำหรับข้อมูลเพิ่มเติม โปรดดูที่ "พอร์ตอนุกรม")

6. ในการกำหนดให้เชื่อมต่อ AutoTrac™ เพื่อใช้คำสั่งการกระตุ้น ให้ทำเครื่องหมายในช่อง (F)

7. ในการกำหนดให้สถานะการบันทึกงานนั้นเปิดใช้งานเพื่อใช้คำสั่งการกระตุ้น ให้ทำเครื่องหมายในช่อง (G)

8. ในตั้งเสียงแจ้งเตือนผู้ปฏิบัติงานเมื่อเริ่มต้นการกระตุ้นแต่ละครั้ง ให้ทำเครื่องหมายในช่อง (H)

พัลส์

Trip Command

Trip Command Type

Pulse ☒ Use Distance for Events

On Distance (ft)

When triggered, Low Side Driver 2 (E2) will be activated for the Trip Distance then Low Side Driver 3 (D3) will be activated for 1.5 times the Trip Distance.

☐ Require AutoTrac Engaged to Trip

☐ Require In-Work State to Trip

☐ Play Alert Tone

Play a sound at the start of each trip

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

PC27149—UN—14MAY19

- A—เมนูรอปดาวน์ประเภทคำสั่งการกระตุ้น
- B—ช่องสำหรับใส่ข้อมูลระยะทางที่ทำงานหรือเวลาที่ทำงาน
- C—ช่องทำเครื่องหมายระยะทางที่ใช้สำหรับเหตุการณ์

D—จำเป็นต้องมี AutoTrac™ ทำงานอยู่เพื่อกระตุ้นช่องทำเครื่องหมาย
E—จำเป็นต้องมีสถานะกำลังทำงานเพื่อกระตุ้นช่องทำเครื่องหมาย
F—ช่องทำเครื่องหมายเลนเสียงแจ้งเตือน

1. เลือกพัลส์จากเมนูรอบดาว (A)

หมายเหตุ : ช่องทำเครื่องหมาย (B) จะเปลี่ยนเป็นระยะทางที่ทำงานหรือเวลาที่ทำงานโดยขึ้นอยู่กับว่าคุณได้ทำเครื่องหมายในช่องระยะทางสำหรับเหตุการณ์ (C) หรือไม่

2. ในการใช้ระยะทางสำหรับเหตุการณ์ ให้ทำเครื่องหมายในช่อง (C) ในช่องเวลาที่ใช้สำหรับเหตุการณ์ ให้ยกเลิกการทำเครื่องหมายในช่องทำเครื่องหมายดังกล่าว

หมายเหตุ : เมื่อทำการกระตุ้น วาล์วจะยืดออกในขณะที่เลือกค่าเวลาหรือระยะทางที่ทำงาน จากนั้นจะหดเข้า 1.5 เท่าของค่าเวลาและระยะทางที่ทำงาน ยกตัวอย่างเช่น หากเวลาที่ทำงานตั้งไว้ที่ 2 วินาที วาล์วจะยืดออกเป็นเวลา 2 วินาทีแล้วจะหดเข้าเป็นเวลา 3 วินาที

3. ป้อนเวลาหรือระยะทางลงในช่องสำหรับใส่ข้อมูล (B)

4. ในการกำหนดให้เชื่อมต่อ AutoTrac™ เพื่อใช้คำสั่งการกระตุ้น ให้ทำเครื่องหมายในช่อง (D)

5. ในการกำหนดให้สถานะการบันทึกงานนั้นเปิดใช้งานเพื่อใช้คำสั่งการกระตุ้น ให้ทำเครื่องหมายในช่อง (E)

6. ในตั้งเสียงแจ้งเตือนผู้ปฏิบัติงานเมื่อเริ่มต้นการกระตุ้นแต่ละครั้ง ให้ทำเครื่องหมายในช่อง (F)

จุดต่อพ่วงด้านหลัง

The screenshot shows the 'Trip Command' menu with the following settings:

- Trip Command Type:** Rear Hitch (A)
- Use Distance for Events:** (C)
- On Position:** 50.0 (D) with a 'Set to Current Position' button (E)
- Off Position:** 95.0 (F) with a 'Set to Current Position' button (G)
- Minimum Control Speed:** 0.06 mph (0.1 kph) for this valve interface.
- On Time:** 1.00 sec (B)
- Note:** When triggered, Valve extends for the duration of Trip Time then retracts for 1.5 times Trip Time.
- Require AutoTrac Engaged to Trip:** (H)
- Require In-Work State to Trip:** (I)
- Play Alert Tone:** (J) with the option 'Play a sound at the start of each trip'
- Note:** Trip Time / Distance must be greater than actuator on/off delay times to properly work.
- Return** button at the bottom right.

PC28325—UN—23NOV20

A—เมนูรอบดาวประเภทคำสั่งการกระตุ้น
B—ช่องสำหรับใส่ข้อมูลระยะทางที่ทำงานหรือเวลาที่ทำงาน
C—ช่องทำเครื่องหมายระยะทางที่ใช้สำหรับเหตุการณ์
D—ช่องสำหรับใส่ข้อมูลตำแหน่งที่ทำงาน
E—ปุ่มตั้งเป็นตำแหน่งปัจจุบัน
F—ช่องสำหรับใส่ข้อมูลตำแหน่งที่ไม่ทำงาน
G—ปุ่มตั้งเป็นตำแหน่งปัจจุบัน
H—จำเป็นต้องมี AutoTrac™ ทำงานอยู่เพื่อกระตุ้นช่องทำเครื่องหมาย
I—จำเป็นต้องมีสถานะกำลังทำงานเพื่อกระตุ้นช่องทำเครื่องหมาย
J—ช่องทำเครื่องหมายเลนเสียงแจ้งเตือน

1. เลือกจุดต่อพ่วงด้านหลังจากเมนูรอบดาว (A)

หมายเหตุ : ช่องสำหรับใส่ข้อมูล (B) จะเปลี่ยนเป็นระยะทางที่ทำงานหรือเวลาที่ทำงานโดยขึ้นอยู่กับว่าคุณได้ทำเครื่องหมายในช่องระยะทางที่ใช้สำหรับเหตุการณ์ (C) หรือไม่

2. ในการใช้ระยะทางสำหรับเหตุการณ์ ให้ทำเครื่องหมายในช่อง (C) ในช่องเวลาที่ใช้สำหรับเหตุการณ์ ให้ยกเลิกการทำเครื่องหมายในช่องทำเครื่องหมายดังกล่าว

หมายเหตุ : เมื่อทำการกระตุ้น วาล์วจะยืดออกในขณะที่เลือกค่าเวลาหรือระยะทางที่ทำงาน จากนั้นจะหดเข้า 1.5 เท่าของค่าเวลาและระยะทางที่ทำงาน ยกตัวอย่างเช่น หากเวลาที่ทำงานตั้งไว้ที่ 2 วินาที วาล์วจะยืดออกเป็นเวลา 2 วินาทีแล้วจะหดเข้าเป็นเวลา 3 วินาที

3. ป้อนเวลาหรือระยะทางลงในช่องสำหรับใส่ข้อมูล (B)

หมายเหตุ : ตำแหน่งที่ทำงานและไม่ทำงานของจุดต่อพ่วงจะแสดงเป็นเปอร์เซ็นต์ 100% คือยกไปจนสุดและ 0% คือลดมาจนสุด

4. ป้อนตำแหน่งที่ทำงาน (D) หรือเลื่อนจุดต่อพ่วงด้านหลังด้วยตนเอง จากนั้นเลือกปุ่มตั้งเป็นตำแหน่งปัจจุบัน (E)

5. ป้อนตำแหน่งที่ไม่ทำงาน (F) หรือเลื่อนจุดต่อพ่วงด้านหลังด้วยตนเอง จากนั้นเลือกปุ่มตั้งเป็นตำแหน่งปัจจุบัน (G)

6. หากต้องการกำหนดให้ AutoTrac™ ทำงานเพื่อใช้คำสั่งการกระตุ้น ให้ทำเครื่องหมายในช่อง (H)

7. ในการกำหนดให้สถานะการบันทึกงานนั้นเปิดใช้งานเพื่อใช้คำสั่งการกระตุ้น ให้ทำเครื่องหมายในช่อง (I)

8. ในตั้งเสียงแจ้งเตือนผู้ปฏิบัติงานเมื่อเริ่มต้นการกระตุ้นแต่ละครั้ง ให้ทำเครื่องหมายในช่อง (J)

RW00482,0000A98-81-07DEC20

การบันทึกข้อมูลการกระตุ้น

เลือกซอฟต์แวร์ฟังก์ชันกระตุ้นจากระยะทาง > แถบการตั้งค่า > ปุ่มแก้ไขคำสั่งการกระตุ้นเลือกซอฟต์แวร์ฟังก์ชันกระตุ้นจากระยะทาง > แถบการตั้งค่า > ปุ่มแก้ไขการบันทึกข้อมูลกระตุ้น

PC27917—UN—16APR20

A—เปิดใช้งานช่องทำเครื่องหมายบันทึกข้อมูลการกระตุ้นจากระยะทาง

B—ช่องสำหรับใส่ข้อมูลจำนวนแถว

C—ช่องสำหรับใส่ข้อมูลระยะระหว่างแถว

เมื่อเปิดใช้งานแล้ว เหตุการณ์การกระตุ้นจะได้รับการบันทึกโดยใช้เซิร์ฟเวอร์ไฟล์ ตรวจสอบให้แน่ใจว่าเซิร์ฟเวอร์ไฟล์เปิดใช้งานอยู่บนจอแสดงผลหลัก ในกรณีที่ใช้จอแสดงผลหลายจอ ตรวจสอบให้แน่ใจว่าเซิร์ฟเวอร์ไฟล์เปิดใช้งานอยู่บนจอแสดงผลอีกจอ

(หากต้องการข้อมูลเพิ่มเติม ให้ดูที่เปิดใช้งานเซิร์ฟเวอร์ไฟล์)

การบันทึกข้อมูลการกระตุ้นจะบันทึกตำแหน่งการกระตุ้นที่ต้องการใส่ในไฟล์ ดังนั้นจึงสามารถค้นหาเหตุการณ์การกระตุ้นแต่ละเหตุการณ์ได้หลังจากเสร็จสิ้นการปฏิบัติงานเรียบร้อยแล้ว ซึ่งจะมีประโยชน์โดยเฉพาะอย่างยิ่งเมื่อใช้การกระตุ้นจากระยะทางเพื่อสร้างรูปแบบสำหรับต้นพืชที่ปลูกในระยะยาว อย่างเช่นในสวนผลไม้ โดยไฟล์จะใช้รูปแบบ CSV พร้อมหัวข้อดังต่อไปนี้:

ลูกค้า, ฟาร์ม, พื้นที่ปฏิบัติงาน, ชื่อรูปแบบ, ละติจูด, ลองจิจูด, หัวข้อ, วันที่ GMT, หมายเลขการกระตุ้น, ชนิดการดำเนินการ

1. หากต้องการเปิดใช้งานการบันทึกข้อมูลการกระตุ้นจากระยะทาง ให้เลือกช่องทำเครื่องหมาย (A)
2. กรอกจำนวนแถวลงในช่องสำหรับใส่ข้อมูล (B)
3. กรอกระยะระหว่างแถวลงในช่องสำหรับใส่ข้อมูล (A)

RW00482,00009D0-81-28APR20

เปิดใช้งานไฟล์เซิร์ฟเวอร์

หมายเหตุ : ในกรณีที่ใช้จอแสดงผลหลายจอ ควรปิดการใช้งานเซิร์ฟเวอร์ไฟล์บนจอแสดงผลอื่นให้เรียบร้อย

จอแสดงผล GreenStar™ 3 2630

1. เลือกปุ่ม Menu > ปุ่ม Display > ข้อพดีคัย Diagnostics

PC26729—UN—09JAN19

A—แถบการใช้อย่างแสดงผลหลายชุด

B—ปุ่มเปลี่ยนการตั้งค่า

2. เลือกแถบจอแสดงผลหลายจอ (A) จากนั้นเลือกปุ่มเปลี่ยนการตั้งค่า (B)

PC26730—UN—09JAN19

A—ช่องทำเครื่องหมายเซิร์ฟเวอร์ไฟล์

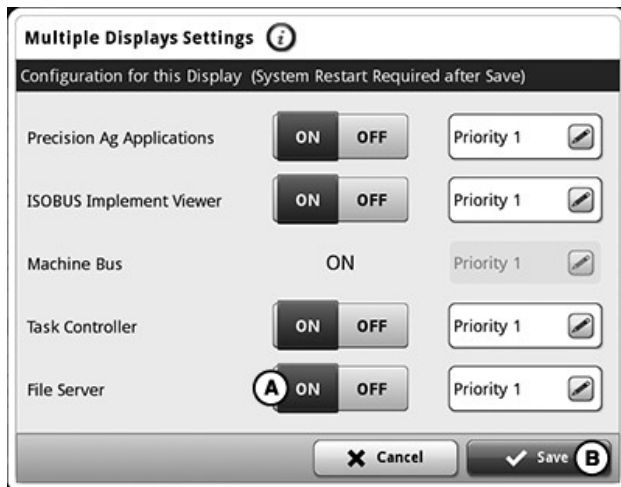
B—ปุ่มบันทึกการตั้งค่าแล้วรีเซ็ตจอแสดงผล

3. ทำเครื่องหมายในช่องเซิร์ฟเวอร์ไฟล์ (A) จากนั้นเลือกปุ่มบันทึกการตั้งค่าแล้วรีเซ็ตจอแสดงผล (B)
4. ปิดรถของคุณแล้วปล่อยให้หน้าจอปิดการทำงาน จากนั้นจึงรีเซ็ตระบบ

จอแสดงผลรุ่น 4

1. เลือกปุ่มเมนู > แถบระบบ > โปรแกรมการใช้งานจอแสดงผล

ผลและเสียง > แถบจอแสดงผลหลายจอ > ปุ่มแก้ไข > ปุ่มการตั้งค่าขั้นสูง



PC26731—UN—09JAN19

A—ปุ่มสลับเซิร์ฟเวอร์ไฟล์
B—ปุ่มบันทึก

- เปิดเซิร์ฟเวอร์ไฟล์โดยใช้ปุ่มสลับ (A) จากนั้นเลือกปุ่มบันทึก (B)
- ปิดรถของคุณแล้วปล่อยให้หน้าจอปิดการทำงาน จากนั้นจึงรีสตาร์ทระบบ

RW00482,00007ED-81-11JUN19

การปรับเทียบออฟเซตเครื่องมือ

ตรวจสอบและปรับออฟเซตจุดทำงานของเครื่องมือให้ถูกต้องก่อนทำการปรับเทียบ ควรป้อนออฟเซตระบบกำหนดตำแหน่งบนพื้นโลก (GPS) ของรถให้ถูกต้องเรียบร้อย แล้วตรวจสอบให้แน่ใจว่าตัวรับสัญญาณใช้สัญญาณ RTK อยู่

- เลือกซอฟต์แวร์คีย์ฟังก์ชันกระดานจากระยะทาง > แถบการปรับเทียบ > ปุ่มการปรับเทียบออฟเซตของเครื่องมือ
- สร้างเส้นนำร่องของร่องนำการไถเป็นแนวตรงแล้วเริ่มใช้งาน AutoTrac™
- เมื่อรถและอุปกรณ์ต่อพ่วงอยู่บนเส้นนำร่องแล้ว ให้หยุดการเดินเครื่อง
- ทำเครื่องหมายระบุตำแหน่งของวาล์วแอดคูลเอเตอร์กระดานบนพื้นดิน



ปุ่มหน้าถัดไป

PC22285—UN—16MAR16

- เลือกปุ่มหน้าถัดไป
- ขับรถไปข้างหน้าเพื่อให้มีพื้นที่เพียงพอสำหรับกลับรถแล้วรับเส้นนำร่องมาก่อนที่จะถึงตำแหน่งที่ทำเครื่องหมายไว้
- กลับรถและ AutoTrac™ กลับบนร่องนำการไถเดิมในทิศทางตรงกันข้ามแล้วเริ่มใช้งาน AutoTrac™ บนเส้นนำร่องเดียวกัน

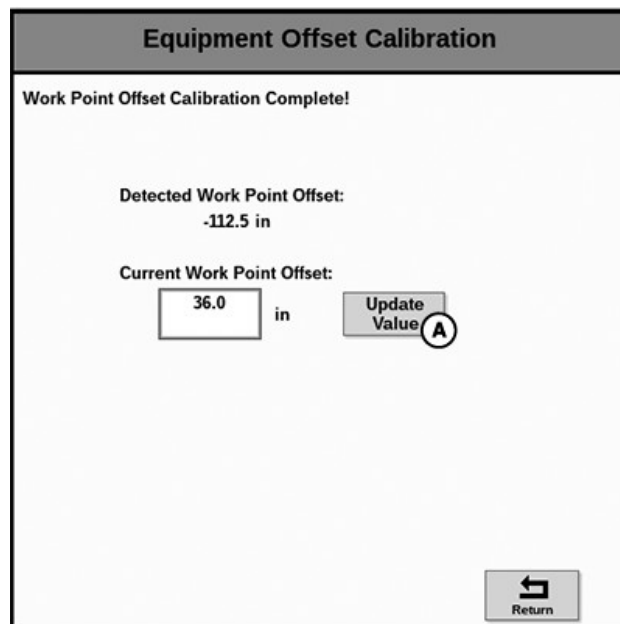
- หยุดเดินเครื่องรถเมื่อจุดปฏิบัติงานเรียงตรงกับตำแหน่งที่ทำเครื่องหมายไว้แล้ว



ปุ่มหน้าถัดไป

PC22285—UN—16MAR16

- เลือกปุ่มหน้าถัดไป



PC27158—UN—14MAY19

A—ปุ่มอัปเดตค่า

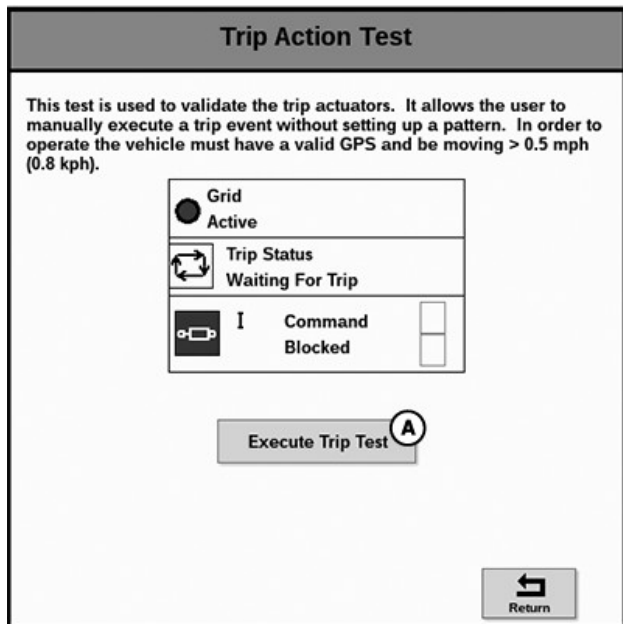
- เลือกปุ่มอัปเดตค่า (A)

RW00482,00008C6-81-11JUN19

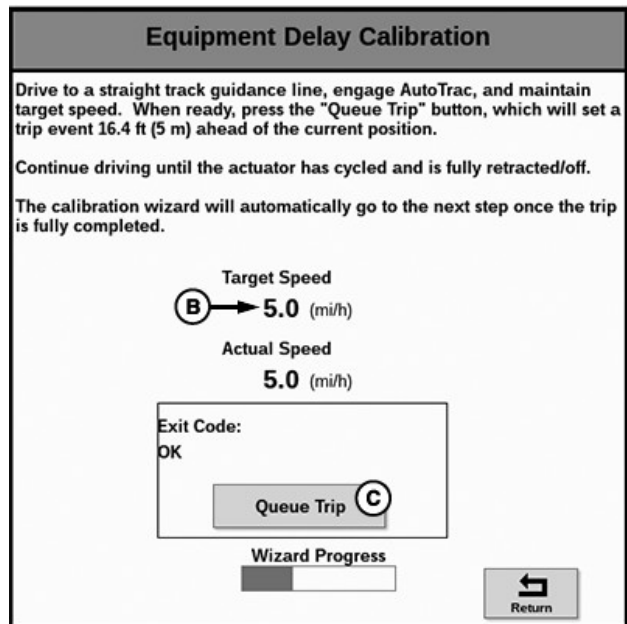
ทดสอบการดำเนินการกระตุ้น

⚠ ระวัง : เพื่อไม่ให้เกิดการบาดเจ็บรุนแรง ห้ามไม่ให้มีคนอยู่ใกล้อุปกรณ์ ขั้นตอนนี้จำเป็นต้องเคลื่อนรถไปข้างหน้า อุปกรณ์ต่อพ่วงจะขยับในระหว่างการปรับเทียบ อ่านและดำเนินการตาม "วิธีควบคุมระบบอัตโนมัติของอุปกรณ์ต่อพ่วงอย่างปลอดภัย" ในส่วน "ความปลอดภัย" ก่อนดำเนินการทดสอบ

ดำเนินการเหตุการณ์กระตุ้นด้วยตนเองเพื่อตรวจสอบความถูกต้องของวาล์วแอดคูลเอเตอร์การกระตุ้นโดยไม่ตั้งค่ารูปแบบ ในการดำเนินการทดสอบการกระตุ้น รถจำเป็นต้องมีสัญญาณระบบกำหนดตำแหน่งบนพื้นโลก (GPS) ที่ถูกต้อง และต้องขับเคลื่อนด้วยความเร็วสูงกว่า 0.1 กม./ชม. (0.06 ไมล์/ชั่วโมง)



PC27159—UN—14MAY19



PC27161—UN—16MAY19

A—ป้อนดำเนินการทดสอบการกระตุ้น

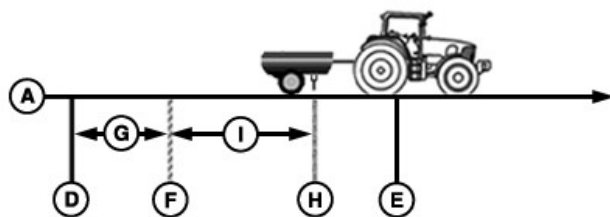
1. เลือกซอฟต์แวร์ฟังก์ชันกระตุ้นจากระยะทาง > แถบการปรับเทียบ > ปุ่มทดสอบการดำเนินการกระตุ้น
2. ในการดำเนินการกระตุ้น ให้เลือกปุ่มดำเนินการทดสอบการกระตุ้น (A)
3. ทดสอบซ้ำตามที่จำเป็น

RW00482,00009D1-81-16APR20

การปรับเทียบความหน่วงเครื่องมือ

การปรับเทียบความหน่วงของเครื่องมือจำเป็นต้องอาศัยการวัดตำแหน่งเหตุการณ์การกระตุ้นระหว่างทางผ่านสองทางที่อยู่ติดกันอย่างแม่นยำ วิธีวัดตำแหน่งดังกล่าวนี้บนพื้นดินมีด้วยกันหลายวิธี แต่สองวิธีที่สะดวกง่ายดายที่สุดมีดังนี้:

- ใช้กล้องและวางดัลลัสเมตรลงบนพื้นดินเลียบเคียงไปกับตรงกลางเส้นนำร่องของร่องนำการไถทางตรง ตรวจสอบให้แน่ใจว่ากล้องสามารถจับภาพทั้งดัลลัสเมตรและวาล์วแอกทูเอเตอร์ได้อย่างชัดเจนขณะที่รถกำลังเคลื่อนที่
- ตั้งค่าให้วาล์วแอกทูเอเตอร์ทำเครื่องหมายบนพื้นดินตามเหตุการณ์การกระตุ้น จากนั้นเคลื่อนรถเลียบเคียงไปกับตรงกลางของเส้นนำร่องของร่องนำการไถทางตรง แล้วจึงวัดเครื่องหมายวาล์วแอกทูเอเตอร์



PC27162—UN—15MAY19

- A—เส้นนำร่องของร่องนำการไถทางตรง
- B—ความเร็วเป้าหมาย
- C—ปุ่มเพิ่มการกระตุ้นลงในคิว
- D—เริ่มต้นเหตุการณ์การกระตุ้น
- E—วาล์วแอกทูเอเตอร์หยุดเข้าจนสุด
- F—วาล์วแอกทูเอเตอร์ยืดออกไปยังตำแหน่งเปิด
- G—หน่วงการเปิดของกลไก
- H—วาล์วแอกทูเอเตอร์ที่ตำแหน่งปิด (แต่ไม่ได้หยุดเข้าจนสุด)
- I—วาล์วแอกทูเอเตอร์ที่ตำแหน่งเปิด หรือตำแหน่งปฏิบัติงาน

1. เลือกซอฟต์แวร์ฟังก์ชันกระตุ้นจากระยะทาง > แถบการปรับเทียบ > ปุ่มการปรับเทียบความหน่วงของกลไก
2. ขับเคลื่อนบนเส้นนำร่องของร่องนำการไถทางตรง (A) ขณะใช้งาน AutoTrac™ อยู่ โดยรักษาความเร็วเป้าหมาย (B) ไปด้วย
3. เข้าสู่โหมดอัตโนมัติ
(สำหรับข้อมูลเพิ่มเติม โปรดดูที่ "เข้าสู่โหมดอัตโนมัติ")
4. เลือกปุ่มเพิ่มการกระตุ้นลงในคิว (C) เหตุการณ์การกระตุ้นจะเริ่มต้น (D) โดยอยู่นานที่ตำแหน่งปัจจุบันไป 5 ม. (16.4 ฟุต)
5. ขับต่อไปข้างหน้าเป็นเส้นตรงจนกระทั่งวาล์วแอกทูเอเตอร์หมุนครบรอบและหยุดเข้าจนสุด (E)

Equipment Delay Calibration

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

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

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

Target Speed

C → 5.0 (mi/h)

Actual Speed

5.0 (mi/h)

Next Trip Type

42.5 ft Cycle

I

Command

Blocked

Wizard Progress

Return

PC27164—UN—31MAY19

Equipment Delay Calibration

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



Distance between Actuator On Points

1 0.0 **B** (in)

Distance between Actuator Off Points

2 393.7 **D** (in)

Actuator On Delay

Current	1.704 sec
Estimated	0.000 sec

E

Actuator Off Delay

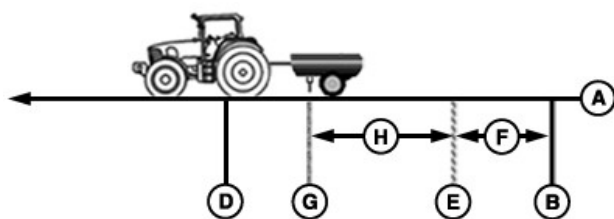
Current	0.319 sec
Estimated	0.000 sec

F

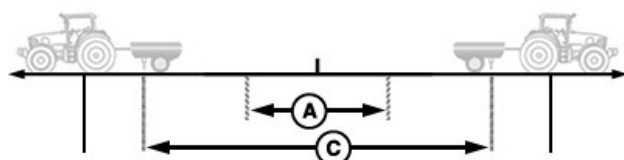
Wizard Progress

Return

PC27168—UN—16MAY19



PC27165—UN—16MAY19



PC27169—UN—16MAY19

- A—เส้นนำร่องของร่องนำการไถทางตรง
 B—เริ่มต้นเหตุการณ์การกระตุ้น
 C—ความเร็วเป้าหมาย
 D—วาล์วแอกทูเอเตอร์หดเข้าจนสุด
 E—วาล์วแอกทูเอเตอร์ยืดออกไปยังตำแหน่งเปิด
 F—หน่วงการเปิดของกลไก
 G—วาล์วแอกทูเอเตอร์ที่ตำแหน่งปิด (แต่ไม่ได้หดเข้าจนสุด)
 H—วาล์วแอกทูเอเตอร์ที่ตำแหน่งเปิด หรือตำแหน่งปฏิบัติงาน

หมายเหตุ : ตรวจสอบให้แน่ใจว่ามีพื้นที่เพียงพอที่จะรับเส้นนำร่อง (A) หลังจากที่ถูกสลับรถและก่อนที่จะถึงจุดเริ่มต้นของเหตุการณ์การกระตุ้น (B)

6. กลับรถแล้วขับเคลื่อนบนเส้นนำร่องของร่องนำไถแนวตรงขณะใช้งาน AutoTrac™ อยู่ โดยรักษาความเร็วเป้าหมายในขณะเดียวกันด้วย (C)
7. ขับต่อไปข้างหน้าเป็นเส้นตรงจนกระทั่งวาล์วแอกทูเอเตอร์หมุนครบรอบและหดเข้าจนสุด (D)

- A—ระยะห่างระหว่างวาล์วแอกทูเอเตอร์บนจุดเปิด
 B—ช่องสำหรับใส่ข้อมูลระยะห่างระหว่างวาล์วแอกทูเอเตอร์บนจุดเปิด
 C—ระยะห่างระหว่างวาล์วแอกทูเอเตอร์บนจุดปิด
 D—ช่องสำหรับใส่ข้อมูลระยะห่างระหว่างวาล์วแอกทูเอเตอร์บนจุดปิด
 E—ปุ่มอัปเดตความหน่วงเปิด
 F—ปุ่มอัปเดตความหน่วงปิด

8. ป้อนระยะห่างระหว่างวาล์วแอกทูเอเตอร์บนจุดเปิด (A) ลงในช่องสำหรับใส่ข้อมูล (B)
9. ป้อนระยะห่างระหว่างวาล์วแอกทูเอเตอร์บนจุดปิด (C) ลงในช่องสำหรับใส่ข้อมูล (D)
10. เลือกปุ่มอัปเดตความหน่วงเปิด (E)
11. เลือกปุ่มอัปเดตความหน่วงปิด (F)

RW00482,00009D2-81-08MAY20

การใช้งาน

เข้าสู่โหมดอัตโนมัติ

⚠ ระวัง : ห้ามใช้ iGrade™ หรือฟังก์ชันกระตุ่นจากระยะทางบนท้องถนน หากต้องการป้องกันไม่ให้เกิดการบาดเจ็บร้ายแรงให้อ่านและปฏิบัติตามคำแนะนำในคู่มือนี้เพื่อยกเลิก iGrade™ และฟังก์ชันกระตุ่นจากระยะทางก่อนขับเคลื่อนไปบนท้องถนน

หมายเหตุ : เพื่อให้คำแนะนำเข้าใจง่าย คู่มือฉบับนี้ใช้วาล์วควบคุมเฉพาะส่วน (SCV) 3 ผู้ปฏิบัติงานสามารถเลือกวาล์ว SCV ประเภทอื่นมาใช้ได้ถ้าต้องการ

ข้อกำหนดของระบบในการทำงานนั้นขึ้นอยู่กับข้อกำหนดค่าเพื่อให้ง่ายต่อการอธิบาย คู่มือเล่มนี้จะใช้การทำงานของรถแทรกเตอร์พื้นฐานของวาล์วควบคุมเฉพาะส่วน (SCV) เพื่อเข้าสู่โหมดอัตโนมัติ

(สำหรับข้อมูลเพิ่มเติมในการใช้งาน SCV สำหรับรถคันใดคันหนึ่ง โปรดดูที่คู่มือการใช้งานรถ)

(หากการกำหนดค่าจำเป็นต้องใช้อุปกรณ์ภายนอกเพื่อเข้าสู่โหมดอัตโนมัติหรือการดำเนินการ โปรดดูที่คู่มือการใช้งานอุปกรณ์ภายนอก)

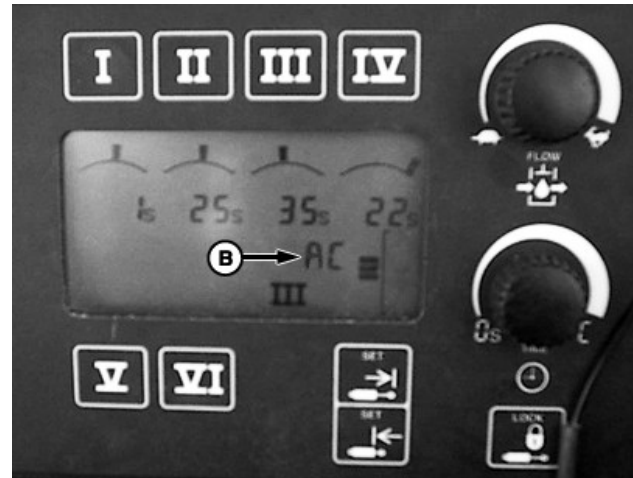
วิธีเข้าสู่โหมดอัตโนมัติของระบบไฮดรอลิก:



A—คันโยกควบคุมวาล์ว SCV

PC18220—UN—05DEC13

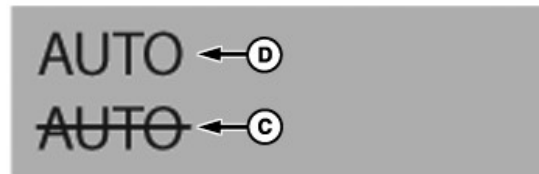
1. ในกรณีที่ใช้กรรมสิทธิ์เดิมของ JD หรือกรรมสิทธิ์ใดของ JD ให้จัดคันโยกควบคุม SCV (A) ไว้ในตำแหน่งล็อกการเดินหน้า ในกรณีที่ใช้อินเตอร์เฟซวาล์ว ISO ให้เลือกสวิตช์กลับมาทำงานต่อ
2. ตรวจสอบยืนยันว่าโหมดอัตโนมัติทำงานแล้ว



PC18234—UN—11DEC13

B—โหมด AC

- ในกรณีที่ใช้งานรถที่มีจอแสดงผล TouchSet™ ให้ตรวจสอบยืนยันว่า EC เปลี่ยนเป็น AC (B) แล้ว



PC22235—UN—01MAR16

C—โหมดอัตโนมัติปิดอยู่
D—โหมดอัตโนมัติเปิดอยู่

- หากกำลังใช้รถที่มี CommandCenter™ ตรวจสอบว่าสถานะปิดโหมดอัตโนมัติ (C) เปลี่ยนเป็นเปิดโหมดอัตโนมัติ (D)

RW00482,00009EE-81-22MAY20

ยกเลิก ปิดใช้งาน และหยุดการทำงานของระบบควบคุมอุปกรณ์ต่อพ่วงอัตโนมัติ

⚠ ระวัง : เพื่อหลีกเลี่ยงการบาดเจ็บร้ายแรงหรือการเสียชีวิต ให้ปิดใช้งานเครื่องจักรและอุปกรณ์ต่อพ่วงก่อนขับขึ้นถนน

ยกเลิกระบบควบคุมอุปกรณ์ต่อพ่วงอัตโนมัติ

- ลดความเร็วของรถให้เหลือน้อยกว่าความเร็วต่ำสุดที่ 0.1 กม./ชม. (0.06 mph)
- สลับปุ่มการเปลี่ยนดินไปที่ปิด เลือกปุ่มยุติการเปลี่ยนดินชั่วคราว หรือเลือกปุ่มหยุดฟังก์ชันกระตุ่นจากระยะทาง โดยขึ้นอยู่กับข้อกำหนดค่า
- ยกเลิกการทำงาน AutoTrac™ โดยขึ้นอยู่กับข้อกำหนดค่า

(สำหรับข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับ AutoTrac™ โปรดดูคู่มือการปฏิบัติงานของจอแสดงผล)

TouchSet เป็นเครื่องหมายการค้าของ Deere & Company
CommandCenter เป็นเครื่องหมายการค้าของ Deere & Company
AutoTrac เป็นเครื่องหมายการค้าของ Deere & Company

iGrade เป็นเครื่องหมายการค้าของ Deere & Company

ปิดใช้งานระบบควบคุมอุปกรณ์ต่อพ่วงอัตโนมัติ

สลับปุ่มการเปลี่ยนดินไปที่ปิดหรือเลือกปุ่มหยุดฟังก์ชันกระดุนจากระยะทาง โดยขึ้นอยู่กับวิธีการกำหนดค่า

หยุดการทำงานของระบบควบคุมอุปกรณ์ต่อพ่วงอัตโนมัติ

- ปิดวาล์วควบคุมเฉพาะส่วน (SCV)
- ปิดโหมดอัตโนมัติ
- หยุดการทำงานของ AutoTrac™ โดยขึ้นอยู่กับวิธีการกำหนดค่า

(สำหรับข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับ AutoTrac™ โปรดดูคู่มือการปฏิบัติงานของจอแสดงผล)

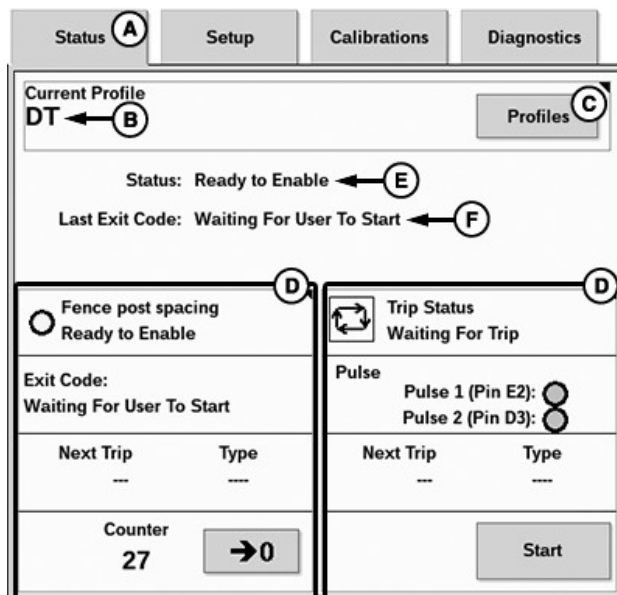
RW00482,00009EF-81-26MAY20

ค้นควบคุมการทำงาน SCV

หากโปรไฟล์สลับควบคุมการทำงาน-สั่งการรถแทรกเตอร์และอุปกรณ์ต่อพ่วง UCC2 ที่เลือกไว้มีการตั้งค่าเพื่อใช้งานวาล์วควบคุมเฉพาะส่วน (SCV) โปรไฟล์นั้นจะสั่งการควบคุม SCV ที่เลือกไว้แม้ว่าสลับควบคุมการทำงาน-สั่งการไม่ได้กำลังทำงานอยู่ และสลับควบคุมการทำงาน-สั่งการอื่นๆ จะไม่สามารถสั่งการ SCV ที่เลือกไว้ได้ หากต้องการยกเลิกการควบคุม SCV สร้างและเลือกโปรไฟล์สลับควบคุมการทำงาน-สั่งการรถแทรกเตอร์และอุปกรณ์ต่อพ่วง UCC2 โดยไม่ต้องมี SCV หรือยกเลิกการเชื่อมต่อสลับควบคุมการทำงาน-สั่งการรถแทรกเตอร์และอุปกรณ์ต่อพ่วง UCC2

RW00482,0000A93-81-25NOV20

แถบสถานะ



PC27173—UN—05JUN19

- A—แถบสถานะ
B—โปรไฟล์ปัจจุบัน
C—ปุ่มโปรไฟล์
D—หนึ่งส่วนสี่โมดูลหน้า
E—สถานะ
F—รหัสส่อจากการทำงานล่าสุด

เลือกซอฟต์แวร์ฟังก์ชันกระดุนจากระยะทางหรือซอฟต์แวร์ iGrade™ อย่างใดอย่างหนึ่ง > แถบสถานะ (A)

หลังจากที่ตั้งค่าโปรไฟล์แล้ว คุณสามารถดูข้อมูลเฉพาะโปรแกรมการใช้งานได้บนแถบสถานะหรือบนหน้าจอข้อมูลระหว่างปฏิบัติงาน ในกรณีที่ตั้งค่าไว้ ชื่อโปรไฟล์ปัจจุบัน (B) จะแสดงอยู่ ในการเปลี่ยนโปรไฟล์ ให้เลือกปุ่มโปรไฟล์ (C)

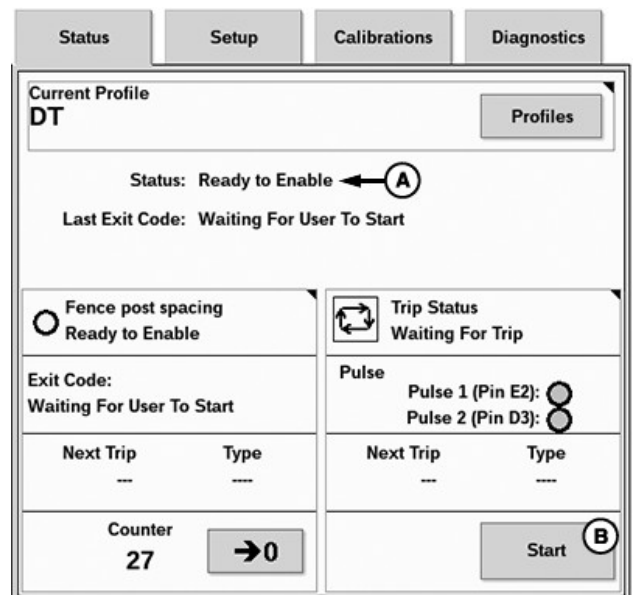
เมื่อเลือกภายในโมดูลส่วนใหญ่ (D) ระบบจะเปิดหน้าข้อมูลการทำงานแบบเต็ม แถบสถานะจะแสดงสถานะ (E) และรหัสส่อล่าสุด (F)

(สำหรับข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับสถานะและรหัสส่อ โปรดดูที่ส่วน "การแก้ปัญหา")

RW00482,00008CB-81-24JUN19

ใช้งานฟังก์ชันกระดุนจากระยะทาง

1. จัดตำแหน่งรถที่จุดกำเนิดโดยให้หันไปยังทิศทางของเหตุการณ์การกระดุนถัดไปของรูปแบบที่ต้องการ
2. ตั้งค่าเส้นทางการนำร่องบนจอแสดงผลให้ตรงกับจุดกำเนิดและทิศทางเคลื่อนที่ ทั้งนี้ขึ้นอยู่กับวิธีการกำหนดค่า



PC27238—UN—30MAY19

- A—สถานะ
B—ปุ่มเริ่ม

3. ตรวจสอบยืนยันว่าสถานะ (A) เป็น "พร้อมเปิดใช้งาน" แล้วหรือไม่
(โปรดดูที่ส่วนการแก้ปัญหาในกรณีที่สถานะไม่เป็น "พร้อมเปิดใช้งาน")
4. หากทำเครื่องหมายในช่องจำเป็นต้องมีสถานะกำลังทำงานเพื่อกระตุ้นไว้ ให้เปิดใช้งานการบันทึกการทำงาน
5. หากทำเครื่องหมายในช่องจำเป็นต้องมี AutoTrac™ เชื่อมต่ออยู่เพื่อกระตุ้น ให้เปิดใช้งาน AutoTrac™ ตรวจสอบยืนยันว่าแผนภูมิวงกลมสถานะ AutoTrac™ นั้นแสดงผลเป็น 3/4 ขึ้น เมื่อเชื่อมต่อ

iGrade เป็นเครื่องหมายการค้าของ Deere & Company
AutoTrac เป็นเครื่องหมายการค้าของ Deere & Company

(โปรดดูคู่มือการใช้งานจอแสดงผลหรือ AutoTrac™ สำหรับข้อมูลเพิ่มเติม)

- เลือกปุ่มเริ่ม (B) ตรวจสอบยืนยันว่าสถานะเป็น "เปิดใช้งานแล้ว" หรือไม่

(โปรดดูที่ส่วน "การแก้ปัญหา" ในกรณีที่สถานะไม่เป็น "เปิดใช้งานแล้ว")

หมายเหตุ : โหมดอัตโนมัติจำเป็นต้องมีความเร็วไม่ต่ำกว่า 0.1 กม./ชม. (0.06 ไมล์/ชม.) เพื่อเริ่มทำงาน

- เข้าสู่โหมดอัตโนมัติ หากจำเป็นต้องใช้ AutoTrac™ ให้กดสวิตช์กลับมาทำงานต่อ

(สำหรับข้อมูลเพิ่มเติม โปรดดูที่ "เข้าสู่โหมดอัตโนมัติ")

- ขับรถไปตามรูปแบบที่กำหนดไว้



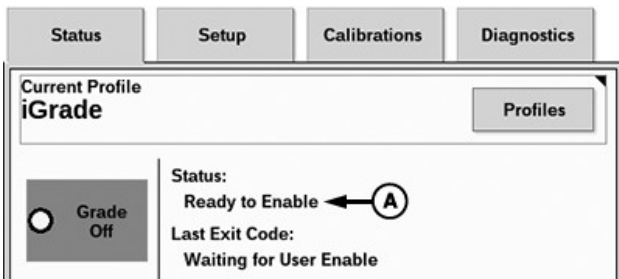
ปุ่มหยุด

PC27239—UN—30MAY19

- หากจำเป็น ให้เลือกปุ่มหยุด จัดตำแหน่งรถใหม่บนเส้นนำร่องถัดไป แล้วทำตามขั้นตอนเดิมซ้ำ

RW00482,00009D3-81-16APR20

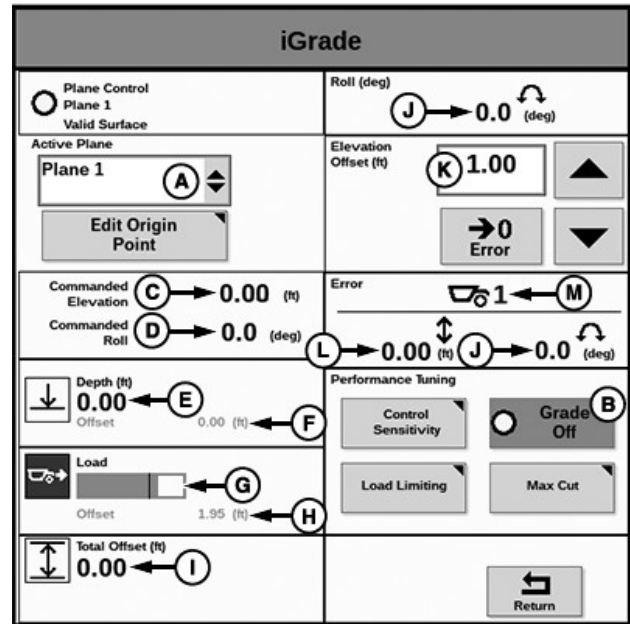
การใช้งาน iGrade™—การควบคุมพื้นที่ราบและการควบคุมระยะไกล



PC27239—UN—30MAY19

A—สถานะ

- ตรวจสอบยืนยันว่าสถานะ (A) เป็น "พร้อมเปิดใช้งาน" แล้วหรือไม่
(โปรดดูที่ส่วนการแก้ปัญหาในกรณีที่สถานะไม่เป็น "พร้อมเปิดใช้งาน")
- เมื่อเครื่องขุดว่างแล้ว ให้จัดตำแหน่งรถภายในพื้นที่ขุดตัดบนทางลาดเอียงที่กำหนดไว้



PC27302—UN—18JUN19

- A—เมนูรอปดาวนพื้นที่ราบแอ็ดทิฟ
- B—ปุ่มเปิด/ปิดการเกลี่ยดิน
- C—การยกกระดืบตามคำสั่ง
- D—การหมุนตามคำสั่ง
- E—ความลึกการขุดตัดสูงสุด
- F—ออฟเซตการขุดตัดสูงสุด
- G—โหลดปัจจุบัน
- H—ออฟเซตขีดจำกัดโหลด
- I—ออฟเซตรวม
- J—ข้อผิดพลาดในการหมุน
- K—ออฟเซตการยกกระดืบ
- L—ข้อผิดพลาดในการยกกระดืบ
- M—หมายเลขเครื่องขุด

- สำหรับการควบคุมพื้นที่ราบ ให้เลือกพื้นที่ราบที่เหมาะสมจากเมนูรอปดาวน (A)
- เลือกปุ่มเปิดการเกลี่ยดิน (B) ตรวจสอบยืนยันว่าสถานะเป็น "เปิดใช้งานแล้ว" หรือไม่
(โปรดดูที่ส่วน "การแก้ปัญหา" ในกรณีที่สถานะไม่เป็น "เปิดใช้งานแล้ว")

หมายเหตุ : รถจะต้องเคลื่อนที่เร็วกว่า 0.1 กม./ชม. (0.06 ไมล์ต่อชั่วโมง) เพื่อให้ SCV ทำงาน

(สำหรับข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับข้อกำหนดความเร็วของ SCV โปรดดูคู่มือการปฏิบัติงานในการใช้รถ)

- เข้าสู่โหมดอัตโนมัติ ในกรณีที่ใช้เครื่องขุดหลายเครื่อง ให้ใช้เครื่องขุดที่ว่างเปล่าที่อยู่ด้านหน้าสุดก่อน ตรวจสอบยืนยันว่าสถานะเป็นทำงานแล้วหรือไม่
(สำหรับข้อมูลเพิ่มเติม โปรดดูที่ "เข้าสู่โหมดอัตโนมัติ")
(กรณีการดำเนินการแก้ปัญหาในกรณีที่สถานะไม่เป็น "ทำงาน")

- เติมเครื่องขุดให้เต็มได้

- สังเกตดูคำสั่ง ข้อผิดพลาด และออฟเซต หากจำเป็น ให้ปรับการตั้งค่าหรือออฟเซต

คำสั่ง ข้อผิดพลาด และออฟเซตที่แสดงอยู่นั้นขึ้นอยู่กับข้อกำหนดค่า

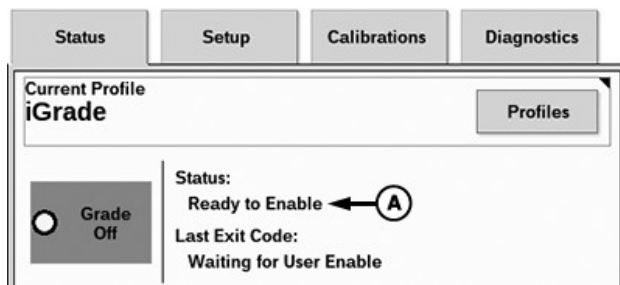
- การยกระดับตามคำสั่ง (C) คือการยกระดับตามต้องการ
- การหมุนตามคำสั่ง (D) คือมุมความลาดเอียงแนวตัดที่ต้องการ
- ความลึกการขุดตัดสูงสุด (E) คือความลึกการขุดตัดสูงสุดที่ใช้
- ออฟเซตการขุดตัดสูงสุด (E) คือออฟเซตการขุดตัดสูงสุดที่ใช้
- โหลดปัจจุบัน (G) คือโหลดปัจจุบัน หากแถบสีเขียวขึ้นมา ถือว่าสูงเกินกว่าการตั้งค่าการจำกัดโหลดปัจจุบัน
- ออฟเซตการจำกัดโหลด (H) คือออฟเซตรวมที่คำนวณจากตัวเลือกการจำกัดโหลดที่ทำงานทั้งหมด
- ออฟเซตรวม (I) คือออฟเซตรวมที่คำนวณจากออฟเซตที่ทำงานทั้งหมด
- ข้อผิดพลาดในการหมุน (J) ส่วนต่างระหว่างมุมการหมุนปัจจุบันกับมุมการหมุนตามคำสั่ง
- ออฟเซตการยกระดับ (K) คือออฟเซตที่กำหนดโดยผู้ปฏิบัติงาน
- ข้อผิดพลาดในการยกระดับ (L) คือส่วนต่างระหว่างการยกระดับปัจจุบันกับการยกระดับตามคำสั่ง

(หากต้องการข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับการตั้งค่าและออฟเซต ให้ดูที่ส่วนการตั้งค่า)

- ตรวจสอบวัสดุในกระบอก
 - เมื่อกระบอกเต็ม ให้เข้าสู่โหมดอัตโนมัติและยกเครื่องขุดขึ้น
 - ในกรณีที่ใช้เครื่องขุดหลายเครื่อง ให้เริ่มเข้าสู่โหมดอัตโนมัติสำหรับเครื่องขุดถัดไป ตรวจสอบให้แน่ใจว่าหมายเลขเครื่องขุด (M) เปลี่ยนเป็นเครื่องขุดที่ทำงานอยู่
 - ทำตามขั้นตอนเดิมซ้ำจนกว่าเครื่องขุดจะเต็มหรือเทลงในส่วนเดิมของพื้นที่ราบแล้ว
 - ยกเทอร์เบตลงส่วนเดิมของพื้นที่ราบหรือในบริเวณที่ใช้งานใช้ปุ่มเปิด/ปิดการเกลี่ยดินเมื่อขับผ่านขอบเขตของพื้นที่ราบ
- (สำหรับการปลดโหลด โปรดดูที่คู่มือการปฏิบัติงานสำหรับการใช้งานเครื่องขุด)
- ทำตามขั้นตอนเดิมซ้ำจนกว่าจะสร้างพื้นที่ราบได้

RW00482,00009D4-81-28APR20

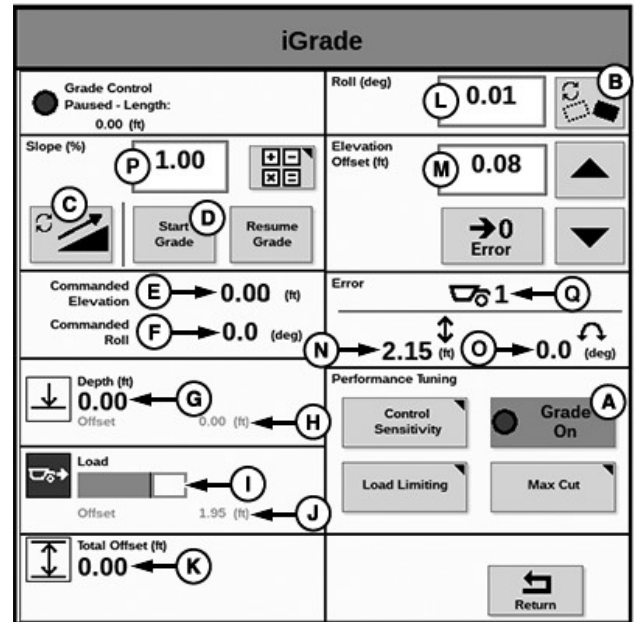
การใช้งาน iGrade™—การควบคุมการเกลี่ยดิน



PC27229—UN—30MAY19

A—สถานะ

- ตรวจสอบยืนยันว่าสถานะ (A) เป็น "พร้อมเปิดใช้งาน" แล้วหรือไม่
(โปรดดูที่ส่วนการแก้ปัญหาในกรณีที่สถานะไม่เป็น "พร้อมเปิดใช้งาน")
- เมื่อเครื่องขุดว่างแล้ว ให้จัดตำแหน่งรถให้หันไปยังทิศทางของทางลาดเอียงที่ต้องการโดยให้ใบมีดเครื่องขุดอยู่ที่จุดกำเนิดโดยตรง



PC27235—UN—30MAY19

- A—ปุ่มเปิด/ปิดการเกลี่ยดิน
- B—การสลับเปิด/ปิดทิศทางของการหมุน
- C—การสลับเปิด/ปิดเนินขึ้นกับเนินลง
- D—ปุ่มเริ่มต้นเกลี่ยดิน
- E—การยกระดับตามคำสั่ง
- F—การหมุนตามคำสั่ง
- G—ความลึกการขุดตัดสูงสุด
- H—ออฟเซตการขุดตัดสูงสุด
- I—โหลดปัจจุบัน
- J—ออฟเซตขีดจำกัดโหลด
- K—ออฟเซตรวม
- L—ลูกกลิ้ง
- M—ออฟเซตการยกระดับ
- N—ข้อผิดพลาดในการยกระดับ
- O—ข้อผิดพลาดในการหมุน
- P—ความลาดชัน
- Q—หมายเลขเครื่องขุด

- เลือกปุ่มเปิดการเกลี่ยดิน (A) ตรวจสอบยืนยันว่าสถานะเป็น "เปิดใช้งานแล้ว" หรือไม่
(โปรดดูที่ส่วน "การแก้ปัญหา" ในกรณีที่สถานะไม่เป็น "เปิดใช้งานแล้ว")
- หากเปิดใช้งานความลาดเอียงแนวตัด ให้ใช้ปุ่มสลับเปิด/ปิดทิศทางของการหมุน (B) เพื่อกำหนดทิศทางของความลาดเอียงแนวตัด
- ใช้ปุ่มสลับเปิด/ปิดเนินขึ้นกับเนินลง (C) เพื่อกำหนดทิศทางของการเคลื่อนที่

หมายเหตุ : รถจะต้องเคลื่อนที่เร็วกว่า 0.1 กม./ชม. (0.06 ไมล์ต่อชั่วโมง) เพื่อให้ SCV ทำงาน

(สำหรับข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับข้อกำหนดความเร็วของ SCV โปรดดูคู่มือการปฏิบัติงานในการใช้รถ)



PC27236—UN—30MAY19

6. เลือกปุ่มเริ่มการเคลื่อนดิน (D) แล้วเข้าสู่โหมดอัตโนมัติ ในกรณีที่ใช้เครื่องขุดหลายตัว ให้ใช้เครื่องขุดที่วางเปล่าที่สุดด้านหน้าก่อน ตรวจสอบยืนยันว่าสถานะเป็น "ทำงาน" แล้วหรือไม่

(สำหรับข้อมูลเพิ่มเติม โปรดดูที่ "เข้าสู่โหมดอัตโนมัติ")

(กรณีที่คุณการแก้ปัญหาในกรณีที่สถานะไม่เป็น "ทำงาน")

7. เติมเครื่องขุดให้เต็มได้
8. สังเกตดูคำสั่ง ข้อผิดพลาด และออฟเซต หากจำเป็น ให้ปรับการตั้งค่าหรือออฟเซต

คำสั่ง ข้อผิดพลาด และออฟเซตที่แสดงอยู่ขึ้นขึ้นอยู่กับข้อกำหนดค่า

- การยกระดับตามสั่ง (E) คือการยกระดับตามต้องการ
- การหมุนตามคำสั่ง (F) คือมุมความลาดเอียงแนวตัดที่ต้องการ
- ความลึกการขุดตัดสูงสุด (G) คือความลึกการขุดตัดสูงสุดที่ใช้
- ออฟเซตการขุดตัดสูงสุด (H) คือออฟเซตการขุดตัดสูงสุดที่ใช้
- โหลดปัจจุบัน (I) คือโหลดปัจจุบัน หากแถบสีเขียวขึ้นมานี้มา ถือว่าสูงเกินกว่าการตั้งค่าการจำกัดโหลดปัจจุบัน
- ออฟเซตการจำกัดโหลด (J) คือออฟเซตรวมที่คำนวณจากตัวเลือกการจำกัดโหลดที่ทำงานทั้งหมด
- ออฟเซตรวม (K) คือออฟเซตรวมที่คำนวณจากออฟเซตที่ทำงานทั้งหมด
- การหมุน (L) คือมุมความลาดเอียงแนวตัดที่กำหนดโดยผู้ปฏิบัติงาน
- ออฟเซตการยกระดับ (M) คือออฟเซตที่กำหนดโดยผู้ปฏิบัติงาน
- ข้อผิดพลาดในการยกระดับ (N) ส่วนต่างระหว่างมุมการยกระดับปัจจุบันกับมุมการยกระดับตามคำสั่ง
- ข้อผิดพลาดในการหมุน (O) ส่วนต่างระหว่างมุมการหมุนปัจจุบันกับมุมการหมุนตามคำสั่ง
- ทางลาดเอียง (P) คืออัตราส่วนร้อยละความลาดเอียงของทางที่กำหนด

(หากต้องการข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับการตั้งค่าและออฟเซต ให้ดูที่ส่วนการตั้งค่า)

9. ตรวจสอบวัสดุในกระบอก
10. เมื่อกระบอกเต็ม ให้เข้าสู่โหมดอัตโนมัติและยกเครื่องขุดขึ้น
11. ในกรณีที่ใช้เครื่องขุดหลายตัว ให้เริ่มเข้าสู่โหมดอัตโนมัติสำหรับเครื่องขุดถัดไป ตรวจสอบว่าหมายเลขเครื่องขุด (Q) เปลี่ยนเป็นเครื่องขุดที่ทำงานแล้ว
12. ทำตามขั้นตอนเดิมจนกว่าเครื่องขุดจะเต็ม

ปุ่มหยุดชั่วคราว

13. เมื่อเครื่องขุดสุดท้ายเต็มแล้ว ให้เลือกปุ่มหยุดชั่วคราว
14. ถ่ายกระบอกออกในพื้นที่ที่เหมาะสม จากนั้นกลับไปยังพื้นที่ที่หยุดการทำงานไว้ชั่วคราว



PC27237—UN—30MAY19

ปุ่มดำเนินการเคลื่อนดินต่อ

15. เลือกปุ่มดำเนินการเคลื่อนดินต่อแล้วดำเนินการต่อ

RW00482,00009D5-81-28APR20

การแก้ปัญหา

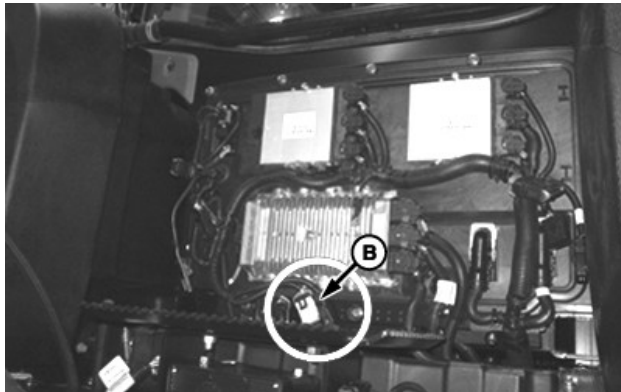
รีเซ็ตกล่องควบคุมการทำงาน-สั่งการรถแทรกเตอร์และอุปกรณ์ต่อพ่วง UCC2

สำคัญ : ห้ามเชื่อมต่อกล่องควบคุมการทำงาน-สั่งการรถแทรกเตอร์และอุปกรณ์ต่อพ่วง UCC2 ขณะเครื่องยนต์ทำงานอยู่ การเชื่อมต่อขณะเครื่องยนต์ทำงานอาจทำให้การรับส่งสัญญาณของ CAN บัสเกิดข้อผิดพลาด และทำให้ชุดควบคุมไฮดรอลิกทำงานผิดปกติ

1. ดับเครื่องยนต์



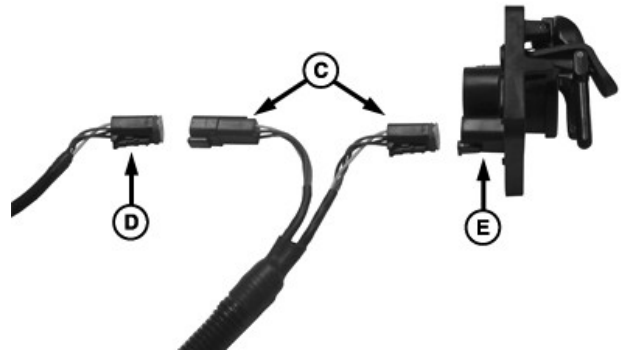
PC22232—UN—29FEB16



PC22233—UN—29FEB16

A—ข้อต่อจ่ายไฟคงที่
B—ข้อต่อเสริม

2. ถอดข้อต่อจ่ายไฟคงที่ (A) และข้อต่อเสริม (B)



PC22234—UN—29FEB16

C—ข้อต่อ CAN บัสรูปตัว T
D—ข้อต่อ CAN บัส 4 ขั้ว
E—คอนเนคเตอร์อุปกรณ์ต่อพ่วง ISO

- ถอดข้อต่อ CAN บัสรูปตัว T (C) และต่อข้อต่อ CAN บัส 4 ขั้ว (D) เข้ากับคอนเนคเตอร์อุปกรณ์ต่อพ่วง ISO (E) โดยตรง
- สตาร์ทรถ เมื่อระบบเริ่มทำงาน ตรวจสอบและแก้ไขรหัสการวิเคราะห์ปัญหาทั้งหมดแล้วจึงปิดการทำงานของเครื่องจักร
- ต่อสายไฟจ่ายคงที่และข้อต่อเสริมอีกครั้ง
- ต่อข้อต่อ CAN บัสรูปตัว T ระหว่างข้อต่อ 4 ขั้ว และคอนเนคเตอร์อุปกรณ์ต่อพ่วง ISO อีกครั้ง

RW00482,00005B8-81-24NOV20

รหัสสถานะและรหัสออก

รหัสสถานะ	รายการ	วิธีแก้ไข
ปิดใช้งาน	ระบบมีความผิดปกติ	ตรวจสอบฟังก์ชันกระดุนจากระยะทางหรือหน้าการวิเคราะห์ iGrade™ เพื่อดูข้อมูลเพิ่มเติมหรือแก้ไขความผิดปกติ
พร้อมเปิดใช้งาน	ระบบกำลังรอให้ผู้ขับรเปิดใช้งาน	ในการเปิดใช้งาน ให้เลือกกระหว่งปุ่มเปิดการเกสยดินสำหรับ iGrade™ หรือปุ่มเริ่มต้นสำหรับฟังก์ชันกระดุนจากระยะทาง
เปิดใช้งานแล้ว	ระบบกำลังรอให้ผู้ขับรเปิดระบบอัตโนมัติของระบบต่อพวง	การเปิดใช้งานระบบขึ้นอยู่กัวิธีกาหนดค่าระบบ (โปรดดูส่วน "การปฏิบัติงาน" สำหรับข้อมูลเพิ่มเติม)

การแก้ปัญหา

ใช้งานอยู่	ระบบกำลังทำการควบคุมอุปกรณ์ต่อพ่วงอย่างต่อเนื่องด้วยระบบนำทางที่ใช้ระบบกำหนดตำแหน่งบนพื้นโลก (GPS)	การทำงานปกติ
------------	--	--------------

iGrade เป็นเครื่องหมายการค้าของ Deere & Company

รหัสหยุดทำงาน	รายการ	วิธีแก้ไข
ตกลง	ระบบอัตโนมัติของอุปกรณ์พ่วงพ่วงใช้งานหรือทำงานได้โดยไม่มีข้อผิดพลาด ความผิดปกติใด ๆ มีแนวโน้มที่จะไม่เกี่ยวข้องกับระบบของกล่องควบคุมการทำงาน-สั่งการรถแทรกเตอร์และอุปกรณ์ต่อพ่วง 1100	ระบบทำงานปกติ
ไม่เปิดใช้งาน	โปรแกรมการใช้งานที่ต้องการยังไม่ได้เปิดใช้งานในกล่องควบคุมการทำงาน-สั่งการรถแทรกเตอร์และอุปกรณ์ต่อพ่วง 1100	โปรดดูการกรอกรหัสเปิดใช้งานเพื่อหาข้อมูลเพิ่มเติม
ความแม่นยำของ GPS ในรถไม่เพียงพอ	ไม่มีสัญญาณ GPS ในรถให้ใช้งาน หรือระดับความแม่นยำต่ำเกินไป	โปรดดูข้อมูลดาวเทียมหรือคู่มือสำหรับผู้ใช้งานตัวรับสัญญาณ StarFire™ เพื่อหาข้อมูลเพิ่มเติม
ความแม่นยำของ GPS ในอุปกรณ์ต่อพ่วงไม่เพียงพอ	ไม่มีสัญญาณ GPS ของอุปกรณ์ต่อพ่วงอยู่หรือระดับความแม่นยำต่ำเกินไป	โปรดดูข้อมูลดาวเทียมหรือคู่มือสำหรับผู้ใช้งานตัวรับสัญญาณ StarFire™ เพื่อหาข้อมูลเพิ่มเติม
ยังไม่ได้เลือกวาล์ว	ไม่มีการเลือกวาล์วหรืออินเตอร์เฟซ	เลือกระหว่าง: - ซอฟต์แวร์ฟังก์ชันกระดุนจากระยะทาง > แถบการตั้งค่า > ปุ่มแก้ไขค่าฟังก์ชันกระดุน > การเลือกวาล์วหรืออินเตอร์เฟซ - ซอฟต์แวร์ iGrade™ > แถบการตั้งค่า > ปุ่มแก้ไขเครื่องมือ > ปุ่มแก้ไขอุปกรณ์ต่อพ่วง > การเลือกวาล์วหรืออินเตอร์เฟซ
วาล์วไม่พร้อมใช้งาน	ขณะนี้ไม่พบวาล์วที่เลือกไว้หรือไม่สามารถกระดุนการทำงานของฟังก์ชันได้	ตรวจสอบยืนยันการเชื่อมต่อ จากนั้นสแตร์ทเครื่องยนต์อีกครั้งเพื่อให้รถกลับสู่สภาวะปกติ
วาล์วไม่อยู่ในโหมดอัตโนมัติ	วาล์วที่เลือกยังไม่ได้อยู่ในโหมดอัตโนมัติ	ในกรณีที่ใช้กรรมสิทธิ์เดิมของ JD หรือกรรมสิทธิ์ใด ๆ ของ JD ให้เลือกวาล์วที่ต้องการแล้วปล่อย ในกรณีที่ใช้อินเตอร์เฟซวาล์ว ISO ให้เลือกสวิตช์กลับมาทำงานต่อ
ความผิดปกติในวาล์ว	วาล์วที่เลือกได้รายงานว่ามีข้อผิดพลาด และไม่สามารถใช้งานได้	ตรวจสอบวาล์ว จากนั้นสแตร์ทเครื่องยนต์อีกครั้งเพื่อให้รถกลับสู่สภาวะปกติ
ไม่ได้ปรับเทียบวาล์ว	วาล์วที่เลือกยังไม่มีค่าปรับเทียบค่าขีดจำกัด	ปรับเทียบค่าเทอร์โมสแตทซอฟต์แวร์ iGrade™ > แถบการตั้งค่า > ปุ่มแก้ไขเครื่องมือ > ปุ่มแก้ไขอุปกรณ์ต่อพ่วง > ปุ่มปรับเทียบ
ความเร็วรถต่ำเกินไป	ความเร็วของรถต่ำกว่า 0.1 กม./ชม. (0.06 ไมล์/ชม.) และไม่สามารถควบคุมวาล์วได้	เพิ่มความเร็วของเครื่องจักรให้มากกว่าขีดจำกัดความเร็วต่ำสุด 0.1 กม./ชม. (0.06 ไมล์/ชม.)
อุปกรณ์ต่อพ่วงยังไม่บันทึก	ปิดใช้งานการบังคับเลี้ยวเมื่อการบันทึกงานเปิดใช้งานอยู่และจอแสดงผลรายงานว่าการบันทึกงานปิดอยู่	เปิดการบันทึกงานบนจอแสดงผล
กำลังรอให้ผู้ใช้เปิดใช้งาน	กำลังรอให้ผู้ขับรถเลือกปุ่มเปิดระบบบังคับเลี้ยว	ในการเปิดใช้งาน ให้เลือกระหว่างปุ่มเปิดการเปลี่ยนดินสำหรับ iGrade™ หรือปุ่มเริ่มต้นสำหรับฟังก์ชันกระดุนจากระยะทาง
ความเร็วอยู่นอกช่วงระยะ	ความเร็วสูงหรือต่ำเกินไป	ควบคุมรถด้วยความเร็วระหว่าง 0.1–35 กม./ชม. (0.06–22 ไมล์/ชั่วโมง)
ไม่พบผู้ปฏิบัติงาน	ไม่พบผู้ปฏิบัติงาน	ผู้ปฏิบัติงานต้องนั่งอยู่บนที่นั่ง ตรวจสอบสวิตช์คันที่นั่ง
ไม่ได้กำหนดค่าการขีดตัดสูงสุด	เปิดใช้งานการขีดตัดสูงสุดแต่ไม่ได้กำหนดค่า	เลือกซอฟต์แวร์ฟังก์ชันกระดุนจากระยะทาง > แถบการตั้งค่า > ปุ่มแก้ไขค่าการขีดตัดสูงสุด > กรอกรหัสการขีดตัดสูงสุด
ไม่มีข้อมูลการจำกัดโหลดอยู่	กล่องควบคุมการทำงาน-สั่งการไม่เห็นข้อมูลการจำกัดโหลดบน CAN บัส	ตรวจสอบสายไฟ จากนั้นดับเครื่องยนต์แล้วสแตร์ทอีกครั้งเพื่อลองคืนสภาพรถ
ไม่ได้กำหนดค่าการจำกัดโหลด	เปิดใช้งานพีเอเจอร์การจำกัดโหลดแต่ไม่ได้กำหนดค่า	เลือกซอฟต์แวร์ iGrade™ > แถบการตั้งค่า > ปุ่มแก้ไขขีดจำกัดโหลด > กรอกรหัสการจำกัดโหลด
ไม่ได้กำหนดพื้นที่ผิวลาดเอียง	การตั้งค่าพื้นที่ผิวลาดเอียงไม่สมบูรณ์	เลือกซอฟต์แวร์ iGrade™ > แถบการตั้งค่า > ปุ่มแก้ไขพื้นที่ผิว > ตั้งค่าพื้นที่ผิวให้เสร็จสิ้น
ตรวจไม่พบ GPS ในรถ	ไม่มีสัญญาณ GPS ในรถ	ตรวจสอบสายไฟ จากนั้นรีสตาร์ทเครื่องยนต์
ไม่ได้เลือกฟังก์ชันกระดุนจากระยะทาง	การตั้งค่ารูปแบบการกระดุนไม่สมบูรณ์	ตั้งค่ารูปแบบการกระดุนให้เสร็จสมบูรณ์ เลือกซอฟต์แวร์ฟังก์ชันกระดุนจากระยะทาง > แถบการตั้งค่า > ปุ่มแก้ไขรูปแบบการกระดุน
ไม่ได้กำหนดจุดอ้างอิงฟังก์ชันกระดุนจากระยะทาง	ไม่ได้กำหนดจุดกำเนิด	กำหนดจุดกำเนิด เลือกซอฟต์แวร์ฟังก์ชันกระดุนจากระยะทาง > แถบการตั้งค่า > ปุ่มแก้ไขรูปแบบการกระดุน > แก้ไขจุดกำเนิด
พร้อมใช้งาน	ระบบพร้อมใช้งาน	เลือกสวิตช์กลับมาทำงานต่อ
มีข้อผิดพลาดในวาล์วดับเครื่องแล้วสแตร์ทใหม่เพื่อลองคืนสภาพรถ	ระบบรายงานความผิดปกติในวาล์ว	ตรวจสอบสายไฟ จากนั้นดับเครื่องยนต์แล้วสแตร์ทอีกครั้งเพื่อลองคืนสภาพรถ
AutoTrac™ ไม่ทำงาน	AutoTrac™ ไม่ทำงาน	เปิดใช้งาน AutoTrac™

StarFire เป็นเครื่องหมายการค้าของ Deere & Company

AutoTrac เป็นเครื่องหมายการค้าของ Deere & Company

การแก้ปัญหา—ระบบกระตุ้นจากระยะทาง

อาการ	ปัญหา	วิธีแก้ไข
การผ่านแต่ละรอบจะเปลี่ยนรูปแบบการกระตุ้นอย่างไม่คาดคิด	ออฟเซตเครื่องมือไม่ถูกต้อง	ป้อนออฟเซตที่ถูกต้อง (โปรดดูที่ "ออฟเซตเครื่องมือ") ดำเนินการปรับเทียบออฟเซตเครื่องมือ (โปรดดูที่ "การปรับเทียบออฟเซตเครื่องมือ")
เหตุการณ์การกระตุ้นผิดไปเล็กน้อย	แสดงค่าความหน่วงของกลไก	เลือกปรับเวลาหน่วงของวาล์วแอดคทูเอเตอร์เป็นปิดและเปิด หรือดำเนินการปรับความหน่วงของกลไก (โปรดดูที่ "ออฟเซตเครื่องมือ" หรือ "การปรับเทียบความหน่วงของเครื่องมือ")
เวลาหรือระยะทางการกระตุ้นยาวกว่าค่าที่ป้อน	ชุดขับเคลื่อนแต่ละชุดจะเริ่มทำงานในเวลาและระยะทางที่ต่างกัน	ตรวจสอบยืนยันว่ารีเลย์เชื่อมต่อกับชุดขับเคลื่อนต่ำที่ถูกชุดแล้ว (โปรดดูที่ "ออฟเซตเครื่องมือ" หรือ "การปรับเทียบความหน่วงของเครื่องมือ")

การแก้ปัญหา—ระบบ iGrade™

อาการ	ปัญหา	วิธีแก้ไข
อุปกรณ์ต่อพ่วงไม่เคลื่อนที่เมื่ออยู่ในโหมดพื้นผิว	สถานะ iGrade™ ไม่แสดงว่าทำงาน	แก้ไขสถานะที่ไม่ได้กำหนดค่า โปรดดูที่ "การวิเคราะห์—สถานะ iGrade™"
	ไม่มีการปรับค่าเทรซโซลต์วาล์วควบคุมเฉพาะส่วน (SCV)	ปรับเทียบ SCV (โปรดดูที่ "การกำหนดค่า SCV")
	มีการต่อกล่องควบคุมการทำงาน-สั่งการขณะเครื่องยนต์ทำงาน ทำให้แสดงรหัสการวิเคราะห์เกี่ยวกับชุดควบคุมไฮดรอลิก	รีเซ็ตกล่องควบคุมการทำงาน-สั่งการรถแทรกเตอร์และอุปกรณ์ต่อพ่วง 1100 (โปรดดูที่ "รีเซ็ตกล่องควบคุมการทำงาน-สั่งการรถแทรกเตอร์และอุปกรณ์ต่อพ่วง 1100")
เครื่องขุดยกหรือลดระดับโดยที่ผู้ปฏิบัติงานไม่ได้เปลี่ยนออฟเซตขึ้นหรือลง	กล่องควบคุมการทำงาน-สั่งการจะสั่งให้เครื่องขุดเคลื่อนตามการตั้งค่าการจำกัดโหลด	ปรับการตั้งค่าการจำกัดโหลด จากนั้นแก้ไขความไวในการควบคุมและความไวในการจำกัดโหลดตามความต้องการของผู้ปฏิบัติงาน (โปรดดูที่ "แก้ไขความไวในการควบคุม" "การจำกัดโหลด" "แก้ไขความไวในการจำกัดโหลด")

อาการ	ปัญหา	วิธีแก้ไข
จอแสดงผลไม่แสดงกล่องควบคุมการทำงาน-สั่งการ	ไม่มีการสื่อสารกับกล่องควบคุมการทำงาน-สั่งการ	ปิดเครื่อง ตรวจสอบเช็คจุดต่อ และเปิดระบบขึ้น ทำความสะอาดและต่อข้อต่อ DEUTSCH® 4 ขั้วอีกครั้งที่ด้านหลังของคอนเนคเตอร์อุปกรณ์ต่อพ่วง ISO ที่รถ หมายเหตุ : ถ้าไม่ใช่ชุดสายไฟส่วนต่อด้านหลัง ต้องใช้ตัวต้านทานของข้อต่อที่สวนปลายของชุดสายไฟ ตรวจสอบจุดต่อที่ด้านหน้าของอุปกรณ์
ภาพกราฟิกไม่แสดง หรือแสดงไม่ถูกต้อง	ภาพกราฟิกโหลดไม่ถูกต้อง	ลบไฟล์ภาพกราฟิกออกจากแคชแสดงผล (ในกรณีที่ใช้จอแสดงผล GreenStar™ กรุณาดูที่ การล้างข้อมูล) (ถ้าใช้ Generation 4 CommandCenter™ กรุณาดูที่ ล้าง ISOBUS VT)
อุปกรณ์ต่อพ่วงไม่ได้รับคำสั่งระยะไกล	ไม่มีการตั้งค่าจอแสดงผลให้ส่งข้อผิดพลาดระดับความสูงที่ถูกต้องจาก Surface Water Pro™ Plus หรือซอฟต์แวร์ภายนอก	ตรวจสอบให้แน่ใจว่าได้ปรับปรุงซอฟต์แวร์จอแสดงผลให้ทันสมัย และตั้งค่า Surface Water Pro™ Plus หรือซอฟต์แวร์ภายนอกให้ถูกต้อง
iGrade™ ทำงานไม่สม่ำเสมอเป็นระยะ	ค่าการลดสัดส่วนความแม่นยำในแนวตั้ง (VDOP) สูง	หากจำเป็น ให้ติดตั้งเสาอากาศระบบดาวเทียมนำทางบนพื้นโลก (GNSS) หรือเสาอากาศแบบวงแหวนออก โปรดดูที่ "ข้อมูลเกี่ยวกับดาวเทียม—VDOP และรายละเอียดโดยรวมของส่วนประกอบ" (โปรดดูที่ "ตั้งค่าสถานีฐาน")
สถานะเสาอากาศภายนอกถูกยกเลิกการเชื่อมต่อ	จุดต่อเสาอากาศผิดปกติ	ตรวจสอบให้แน่ใจว่าสายเคเบิลโคแอกเซียลจากวิทยุไปยังเสาอากาศไม่ชำรุด และเสาอากาศไม่หลวม ตรวจสอบให้แน่ใจว่าเสาอากาศไม่ชำรุด
ประสิทธิภาพการทำงานของ iGrade™ ไม่ดี	ตั้งค่าเทรซโฮลด์ SCV ไม่ถูกต้อง	ปรับเทียบมวลควบคุมเฉพาะส่วน (SCV) (โปรดดูที่ "การกำหนดค่า SCV")

DEUTSCH เป็นเครื่องหมายการค้าของ Deutsch Co.
GreenStar เป็นเครื่องหมายการค้าของ Deere & Company
CommandCenter เป็นเครื่องหมายการค้าของ Deere & Company
Surface Water Pro เป็นเครื่องหมายการค้าของ Deere & Company
iGrade เป็นเครื่องหมายการค้าของ Deere & Company

การแก้ปัญหา

อาการ	ปัญหา	วิธีแก้ไข
	การตั้งค่าการจำกัดโหลดสูงหรือต่ำเกินไป	ปรับการตั้งค่าการจำกัดโหลด ปรับการตั้งค่าการจำกัดโหลด จากนั้น แก้ไขความไวในการควบคุมและความไว ในการจำกัดโหลดตามความต้องการของผู้ ปฏิบัติงาน (โปรดดูที่ "การจำกัดโหลด")
	การตั้งค่าความไวสูงหรือต่ำเกินไป	ปรับความไวในการควบคุมและการจำกัด โหลด ปรับการตั้งค่าการจำกัดโหลด จากนั้น แก้ไขความไวในการควบคุมและความไว ในการจำกัดโหลดตามความต้องการของผู้ ปฏิบัติงาน (โปรดดูที่ "แก้ไขความไวในการควบคุม" "แก้ไขความไวในการจำกัดโหลด")
พื้นรองดินด้านหนึ่งต่ำกว่าอีกด้านหนึ่ง	กระบอบกสูบล้อยวดระดับไม่อยู่ในเฟส	หมุนกระบอบกไฮดรอลิกสำหรับกระบอบกสูบ ล้อยวดระดับ

RW00482,00008D2-81-18JUN19

การแก้ปัญหา—รถ

อาการ	ปัญหา	วิธีแก้ไข
รถแทรกเตอร์เครื่องยนต์ดับ	ตั้งค่าค่าเทอร์โบสโลดการจำกัดโหลดไม่ถูกต้อง	ปรับค่าเทอร์โบสโลดการจำกัดโหลด (สำหรับข้อมูลเพิ่มเติม โปรดดูที่ "การจำกัดโหลด")
	การขุดตัดตบสนองเร็วเกินไป	ปรับการตั้งค่าการขุดตัดสูงสุด โปรดดูที่ "ค่าการขุดตัดสูงสุด" สำหรับข้อมูลเพิ่มเติม
ไฟแสดงโหมดอัตโนมัติไม่แสดงผลบนจอแสดงผล	ข้อต่อ 10 ขั้วที่ด้านหลังรถสกปรกหรือหลวม	ดับเครื่อง แล้วถอดชิ้นส่วนประกอบ iGrade™ ทั้งหมด ทำความสะอาดคอนเนคเตอร์ทั้งหมด และตรวจดูว่าขาสกปรกหรือหลวมหรือไม่ ต่อชิ้นส่วนประกอบ iGrade™ ทั้งหมด แล้วเปิดเครื่อง (สำหรับข้อมูลเพิ่มเติม โปรดดูที่ "รีเซ็ตกล่องควบคุมการทำงาน-สั่งการรถแทรกเตอร์และอุปกรณ์ต่อพ่วง 1100") ตรวจสอบว่าเลือกโหมดพื้นผิวและวาล์วควบคุมเฉพาะส่วน (SCV) ถูกต้องในการตั้งค่า iGrade™ แล้วปิดและเปิดใหม่
ไม่ได้ปรับอุปกรณ์เป็นความลาดเอียงที่ต้องการ	AUTO มีเครื่องหมายขีดฆ่าหรือแสดง EC	ในการเปิดใช้งานโหมดอัตโนมัติ ให้เลื่อนคันควบคุม SCV ที่ถูกต้องไปยังตำแหน่งล็อก
จอแสดงผลและการทำงานของอุปกรณ์สูญหาย	จุดต่อแบบ 4 ขั้วที่ด้านหลังของรถสกปรกหรือหลวม	ทำความสะอาดและต่อข้อต่ออีกครั้ง
	ชุดสายไฟ GreenStar™ ไม่ได้เชื่อมต่ออย่างถูกต้อง	ปิดเครื่องและระบบ ถอด ทำความสะอาด แล้วติดตั้งชุดสายไฟอีกครั้งให้ถูกต้อง
	ไฟฟ้าลัดวงจรที่ชุดสายไฟ	ตรวจเช็คสายไฟว่าขาด ลัดวงจร และชำรุดหรือไม่
การเกิดลู่ร่น—เครื่องขุดมีความไวมากเกินไป และทำให้พื้นเป็นลู่ร่น	อัตราการไหลของ SCV สูงเกินไป	ลดอัตราการไหลของ SCV
	ปรับเคาน์เตอร์บาลานซ์วาล์วไม่ถูกต้อง	ปรับการปรับเทียบของเคาน์เตอร์บาลานซ์วาล์ว แล้วทำการปรับเทียบค่าเทอร์โบสโลด SCV ด้วยตนเอง (โปรดดูคู่มือการปรับเทียบ SCV สำหรับข้อมูลเพิ่มเติม)
	กำหนดความไวในการควบคุมการหมุนสูงหรือต่ำเกินไป	ปรับการตั้งค่าความไวในการควบคุมการหมุน (โปรดดูที่ส่วน "แก้ไขความไวในการควบคุม" สำหรับข้อมูลเพิ่มเติม)
ฟังก์ชันการควบคุมและจำกัดโหลดบกพร่องหรือถูกจำกัด	อัตราการไหลของ SCV ต่ำเกินไป	เพิ่มอัตราการไหลของ SCV

iGrade เป็นเครื่องหมายการค้าของ Deere & Company
GreenStar เป็นเครื่องหมายการค้าของ Deere & Company

อาการ	ปัญหา	วิธีแก้ไข
ไม่สามารถสร้างพื้นที่ลาดเอียงขณะปลดโหดหรือถมเครื่องชุดได้	ระยะระหว่างคมตัดและตัวรับสัญญาณไม่คงที่ขณะปลดโหดหรือถม เนื่องจากการออกแบบของเครื่องชุด	สามารถปลดโหดหรือถมได้เฉพาะเมื่อระยะระหว่างคมตัดและตัวรับสัญญาณคงที่เท่านั้น

RW00482,00008D8-81-18JUN19

วาล์วภายนอก

อาการ	ปัญหา	วิธีแก้ไข
ปุ่มการตั้งค่าวาล์วภายนอกไม่แสดง	มีการเสียบคอนเนคเตอร์เซ็นเซอร์ตอบกลับของอุปกรณ์ต่อพ่วงด้านรถที่ด้านหลังของรถสำหรับส่วนควบคุม SCV ในตัว และคอนเนคเตอร์รูปลี่เหลี่ยม 10 ขาใช้ชุดสายไฟรุ่นเก่า	ถอดคอนเนคเตอร์เซ็นเซอร์ตอบกลับของอุปกรณ์ต่อพ่วงด้านรถ
	ชุดสายไฟของวาล์วภายนอกหลุด	ต่อชุดสายไฟของวาล์วภายนอก ไฟ LED ที่วาล์วภายนอกควรติดสว่าง
	วาล์วภายนอกที่ติดตั้งไม่สามารถใช้งานร่วมกับการออกแบบระบบไฮดรอลิกของรถ (การออกแบบส่วนกลางเปิดเทียบกับส่วนกลางปิด)	ตรวจสอบหมายเลขชิ้นส่วนของวาล์วที่ติดตั้งบนอุปกรณ์ต่อพ่วงที่สามารถใช้งานร่วมกับการออกแบบระบบไฮดรอลิกของรถ (โปรดดูที่ "คำแนะนำในการติดตั้งกล่องควบคุมการทำงาน-สั่งการรถแทรกเตอร์และอุปกรณ์ต่อพ่วง 1100 และวาล์วภายนอก" หรือติดต่อตัวแทนจำหน่าย John Deere เพื่อรับข้อมูลเพิ่มเติม)
	ชุดสายไฟควบคุม SCV หลวม หรือไม่ตรงกับชุดสายไฟของกล่องควบคุมการทำงาน-สั่งการ	ตรวจสอบให้แน่ใจว่ามีการเชื่อมต่ออย่างถูกต้อง:
	ต่อชุดสายไฟควบคุม SCV เข้ากับเครื่องรับสัญญาณที่อุปกรณ์ต่อพ่วงหรือชุดสายไฟเพิ่มความยาวด้านหน้า	ตรวจสอบว่าต่อชุดสายไฟควบคุม SCV เข้ากับชุดสายไฟของกล่องควบคุมการทำงาน-สั่งการแล้ว
	วาล์วกันกลับแบบอินไลน์ที่ท่อปั๊มไม่ทำงาน หรือไม่แสดง	ติดตั้ง ช่อมแซม หรือเปลี่ยนวาล์วกันกลับ
ไฟ LED สีแดง	มีแรงดันย้อนกลับในวาล์วภายนอก	 ระวัง : เมื่อขยับคันโยกควบคุมวาล์วภายนอก อาจทำให้อุปกรณ์ต่อพ่วงเคลื่อน ท่อที่ต่อสลับด้านทำให้เกิดแรงดันดันย้อนกลับ ตรวจสอบว่าต่อท่อถูกต้อง หากยังมีปัญหาอยู่ ให้ดำเนินการดังต่อไปนี้: - เมื่อรถแทรกเตอร์ทำงาน ให้อุปกรณ์ไฮดรอลิกอยู่ในตำแหน่งลอย - บิดกุญแจไปที่ตำแหน่ง OFF - เลื่อนคันโยกควบคุมวาล์วภายนอกด้วยมือหลายๆ ครั้ง - ปิดและเปิดใหม่เพื่อล้างไฟสีแดง

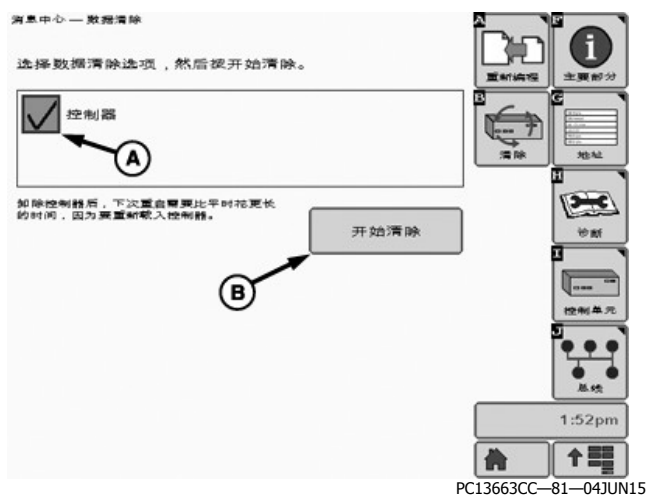
อาการ	ปัญหา	วิธีแก้ไข
	วาล์วภายนอกทำงานผิดปกติ	โปรตติดต่อดั้วแทนจำหน่าย John Deere

RW00482,00008D6-81-06JUN19

การล้างข้อมูล

ฟังก์ชันการล้างข้อมูลจะลบไฟล์กราฟิก VI ของชุดควบคุมออกจากจอแสดงผล ซึ่งจะสามารถทำได้ในกรณีที่อินเทอร์เฟซผู้ใช้อุปกรณ์ไม่ปรากฏขึ้นมาอีกหรือไม่ปรากฏอย่างถูกต้อง การล้างข้อมูลจะเป็นการบังคับให้ชุดควบคุมอุปกรณ์ส่งข้อมูลมายังจอแสดงผลอีกครั้งหลังรีสตาร์ท

เลือกปุ่มเมนู > ปุ่มศูนย์กลางแสดงข้อมูล > ซอฟต์แวร์การล้างข้อมูล



การล้างข้อมูล

A—ช่องทำเครื่องหมายชุดควบคุม

B—ปุ่มเริ่มการล้างข้อมูล

เลือกช่องทำเครื่องหมาย (A) สำหรับข้อมูลที่ต้องการลบ แล้วเลือกปุ่มเริ่มการล้างข้อมูล (B)

หลังรีสตาร์ท ชุดควบคุมจะแสดงกราฟแท่งในเมนูหลักจนกว่าจะมีการรีโหลดอินเทอร์เฟซผู้ใช้

RW00482,0000196-81-15MAR18

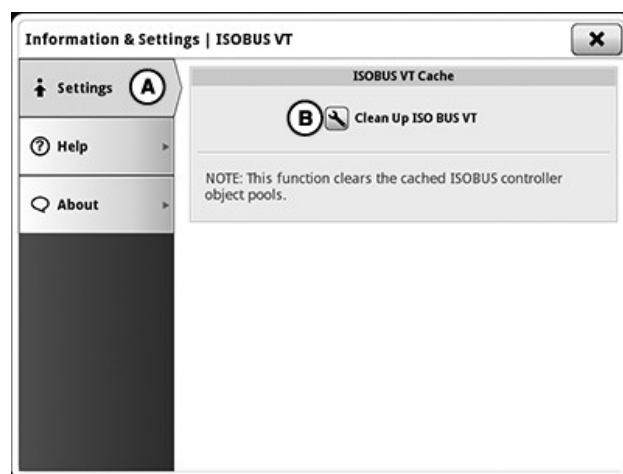
1. เลือกซอฟต์แวร์ ISOBUS VT



ไอคอนการตั้งค่า

PC15305—UN—19MAR13

2. เลือกไอคอนการตั้งค่า



PC23373—UN—15NOV16

A—แถบการตั้งค่า

B—ปุ่มล้าง ISOBUS VT

3. เลือกแถบการตั้งค่า (A)

4. เลือกปุ่มล้าง ISOBUS VT (B)

RW00482,0000074-81-13MAR18

ล้าง ISOBUS VT

ในกรณีที่ใช้จอแสดงผลรุ่น 4 และอินเทอร์เฟซผู้ใช้ไม่แสดงหรือแสดงแต่ไม่ถูกต้อง ให้ล้าง ISOBUS VT ฟังก์ชันนี้ล้างกลุ่มอ็อบเจกต์ชุดควบคุม ISOBUS แคช การล้างข้อมูลจะเป็นการบังคับให้ชุดควบคุมอุปกรณ์ส่งข้อมูลมายังจอแสดงผลอีกครั้งหลังรีสตาร์ท



ซอฟต์แวร์ ISOBUS VT

PC23372—UN—15NOV16

การวิเคราะห์—สถานะการกระตุ้นจากระยะทาง

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

PC27190—UN—20MAY19

- A—สถานะ
B—สภาวะ
C—พร้อมใช้งาน

เลือกซอฟต์แวร์ฟังก์ชันกระตุ้นจากระยะทาง > แถบการวิเคราะห์

สถานะการกระตุ้นจากระยะทางจะแสดงข้อมูลต่อไปนี้:

- สถานะ (A)—สถานะการทำงานของกระตุ้นจากระยะทาง
- เงื่อนไข (B)—ข้อกำหนดเพื่อให้มีสถานะแต่ละประเภท
- พร้อมทำงาน (C)—ระบุว่าจะตรงตามเงื่อนไขหรือยัง

RW00482,00008D0-81-18JUN19

การวิเคราะห์—สถานะ iGrade™

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

PC27189—UN—20MAY19

- A—เมนูรูปดาว
B—สถานะ
C—สภาวะ
D—พร้อมใช้งาน

เลือกซอฟต์แวร์ iGrade™ > แถบการวิเคราะห์ > สถานะ iGrade™ จากเมนูรูปดาว (A)

สถานะ iGrade™ จะแสดงข้อมูลต่อไปนี้:

- สถานะ (B)—สถานะการทำงานของ iGrade™
- เงื่อนไข (C)—ข้อกำหนดเพื่อให้มีสถานะแต่ละประเภท
- พร้อมทำงาน (D)—ระบุว่าจะตรงตามเงื่อนไขหรือยัง

RW00482,00008CF-81-06JUN19

การวิเคราะห์—เซตพอยท์

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

PC27191—UN—20MAY19

- A—เมนูรูปดาว
B—ค่าสั่งการยกกระดืบ
C—ค่าสั่งการยกกระดืบที่ปรับแล้ว
D—การยกกระดืบปัจจุบัน
E—ข้อผิดพลาดในออฟเซตการยกกระดืบ
F—ค่าสั่งความลาดเอียงแนวดัด
G—ตำแหน่งปัจจุบันของความลาดเอียงแนวดัด
H—ข้อผิดพลาดในออฟเซตความลาดเอียงแนวดัด
I—ความลึกการขุดตัดปัจจุบัน
J—ออฟเซตการยกกระดืบที่ใช้
K—โหลดปัจจุบัน
L—ออฟเซตการจำกัดโหลดที่ใช้

เลือกซอฟต์แวร์ iGrade™ > แถบการวิเคราะห์ > เซตพอยท์ จากเมนูรูปดาว (A)

เซตพอยท์จะแสดงข้อมูลการยกกระดืบและความลาดเอียงแนวดัด (หากเปิดใช้งาน) สำหรับอุปกรณ์ต่อพ่วงถึงสามชิ้น:

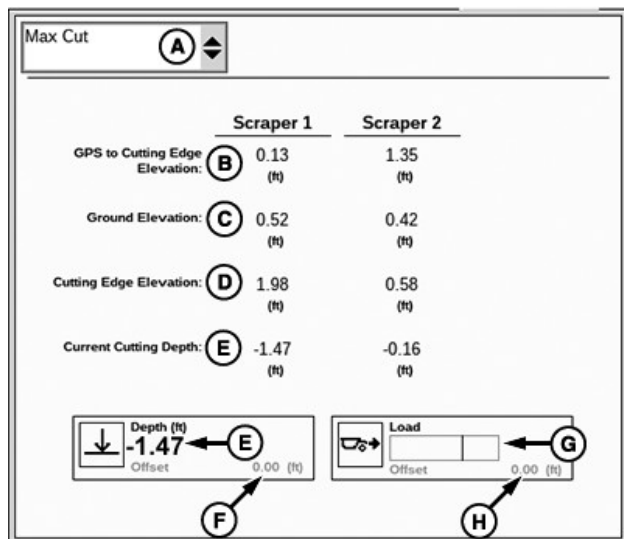
- ค่าสั่งการยกกระดืบ (B)
- ค่าสั่งการยกกระดืบที่ปรับแล้ว (C)
- การยกกระดืบปัจจุบัน (D)
- ข้อผิดพลาดในออฟเซตการยกกระดืบ (E)
- ค่าสั่งความลาดเอียงแนวดัด (F)
- ตำแหน่งปัจจุบันของความลาดเอียงแนวดัด (G)
- ข้อผิดพลาดในออฟเซตความลาดเอียงแนวดัด (H)
- ความลึกการขุดตัดปัจจุบัน (I)
- ออฟเซตการยกกระดืบที่ใช้ (J)
- โหลดปัจจุบัน (K)

iGrade เป็นเครื่องหมายการค้าของ Deere & Company

• ออฟเซตการจำกัดโหลดที่ใช้ (L)

RW00482,00008D1-81-18JUN19

การวิเคราะห์—ค่าการขุดตัดสูงสุด



PC27197—UN—23MAY19

- A—เมนูรอปดาวน์
B—GPS ไปยังการยกกระดับปลายคมตัด
C—การยกกระดับพื้นดิน
D—การยกกระดับปลายคมตัด
E—ความลึกการขุดตัดปัจจุบัน
F—ออฟเซตการยกกระดับที่ใช้
G—โหลดปัจจุบัน
H—ออฟเซตการจำกัดโหลดที่ใช้

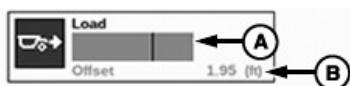
เลือกซอฟต์แวร์ iGrade™ > แถบการวิเคราะห์ > ค่าการขุดตัดสูงสุดจากเมนูรอปดาวน์ (A)

การวิเคราะห์—ค่าการขุดตัดสูงสุดจะแสดงข้อมูลต่อไปนี้สำหรับอุปกรณ์ต่อไปนี้ถึงสามชิ้น:

- GPS ไปยังการยกกระดับปลายคมตัด (B)
- การยกกระดับพื้นดิน (C)
- การยกกระดับปลายคมตัด (D)
- ความลึกการขุดตัดปัจจุบัน (E)
- ออฟเซตการยกกระดับที่ใช้ (F)
- โหลดปัจจุบัน (G)
- ออฟเซตการจำกัดโหลดที่ใช้ (H)

RW00482,00008D9-81-06JUN19

การวิเคราะห์—การจำกัดโหลด

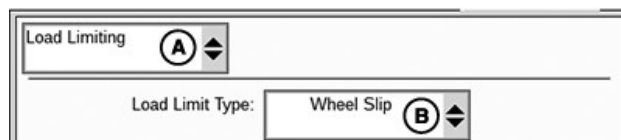


PC27204—UN—24MAY19

- A—โหลดปัจจุบัน
B—ออฟเซตการจำกัดโหลดที่ใช้

โหลดปัจจุบัน (A) และออฟเซตการจำกัดโหลด (B) คือค่าจาก

การคำนวณโดยรวมโดยอิงจากตัวเลือกการจำกัดโหลดที่เปิดใช้งาน การตั้งค่าเทรชโฮลด์ และการตั้งค่าความไวทั้งหมด หากจำเป็น ให้ปรับการตั้งค่าความไวและค่าเทรชโฮลด์สำหรับตัวเลือกการจำกัดโหลดที่เปิดใช้งาน



PC27199—UN—23MAY19

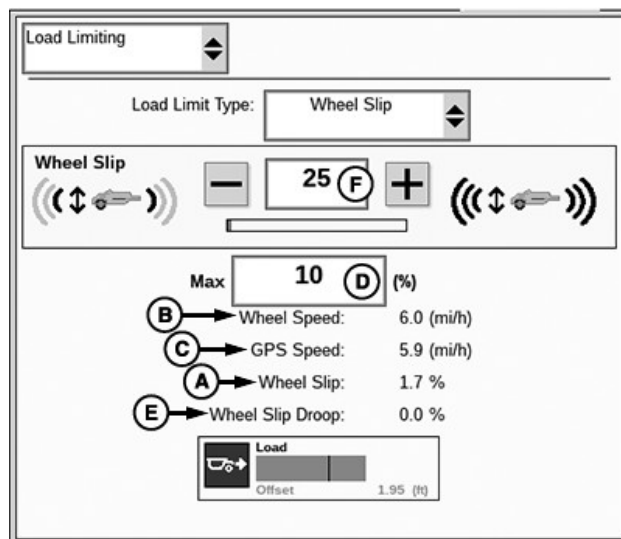
- A—เมนูรอปดาวน์
B—เมนูรอปดาวน์ประเภทขีดจำกัดโหลด

เลือกซอฟต์แวร์ iGrade™ > แถบการวิเคราะห์ > การจำกัดโหลดจากเมนูรอปดาวน์ (A)

เลือกประเภทขีดจำกัดโหลดจากเมนูรอปดาวน์ (A)

- การหมุนล้อฟรี
- ความเร็วรอบเครื่องยนต์
- โหลดของเครื่องยนต์

การหมุนล้อฟรี



PC27200—UN—24MAY19

- A—การหมุนล้อฟรี
B—ความเร็วล้อ
C—ความเร็ว GPS
D—ค่าเทรชโฮลด์การหมุนล้อฟรีสูงสุด
E—ดรูปการหมุนล้อฟรี
F—ความไวต่อการหมุนล้อฟรีของล้อ

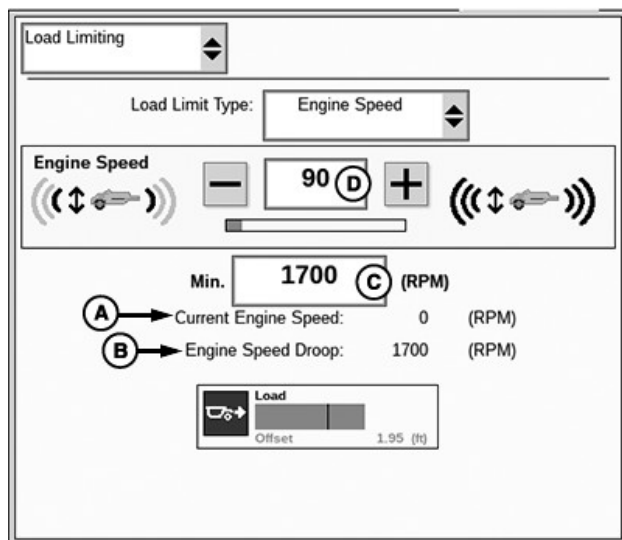
การหมุนล้อฟรี (A) ตรวจสอบความแตกต่างระหว่างความเร็วล้อ (B) กับความเร็วระบบกำหนดตำแหน่งบนพื้นโลก (GPS) ของรถ (C)

เมื่อการหมุนล้อฟรีใกล้จะถึงค่าเทรชโฮลด์การหมุนล้อฟรี (D) กล่องควบคุมการทำงาน—สั่งการจะสั่งระบบไฮดรอลิกให้ยกใบมีดเครื่องขุดเพื่อลดการหมุนล้อฟรี เมื่อการหมุนล้อฟรีลดลง กล่องควบคุมการทำงาน—สั่งการจะสั่งไฮดรอลิกให้ลดเครื่องขุดลงไปยังการยกกระดับก่อนหน้านี้

ดรูปการหมุนล้อฟรี (E) คือปริมาณการหมุนล้อฟรีสูงเกินกว่าค่าเทรชโฮลด์การหมุนล้อฟรีที่ป้อนไว้เป็นค่าสูงสุด ออฟเซต

โหลดที่ใช้้นคำนวณโดยคุณดรูปการหมุนลัพท์ด้วยความไว (F)

ความเร็วรอบเครื่องยนต์



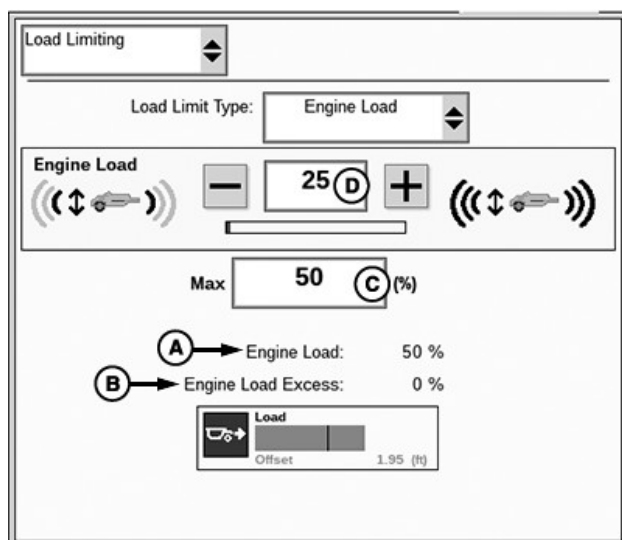
PC27201—UN—24MAY19

- A—ความเร็วรอบเครื่องยนต์ปัจจุบัน
B—ดรูปความเร็วรอบเครื่องยนต์
C—ค่าเทรชโฮลด์ความเร็วรอบเครื่องยนต์ขั้นต่ำ
D—ความไวต่อความเร็วรอบเครื่องยนต์

ความเร็วรอบเครื่องยนต์ปัจจุบัน (A) ตรวจสอบความเร็วรอบเครื่องยนต์ (rpm) ผ่านทาง CAN บัส เมื่อความเร็วรอบเครื่องยนต์เข้าใกล้ค่าต่ำสุด กล้องควบคุมการทำงาน-สั่งการจะสั่งไฮดรอลิกให้ยกใบมีดเครื่องขุดเพื่อลดโหลดของระบบ เมื่อความเร็วรอบเครื่องยนต์เพิ่มขึ้น กล้องควบคุมการทำงาน-สั่งการจะสั่งไฮดรอลิกให้ลดเครื่องขุดลงไปยังการยกกระดืบก่อนหน้านี้

ดรูปความเร็วรอบเครื่องยนต์ (B) คือความเร็วรอบเครื่องยนต์ที่อยู่ต่ำกว่าค่าเทรชโฮลด์ความเร็วรอบเครื่องยนต์ที่กำหนดไว้เป็นขั้นต่ำ (C) การปรับความสูงในการจำกัดโหลดนั้นคำนวณโดยคุณดรูปความเร็วลัพท์ด้วยความไว (D)

โหลดของเครื่องยนต์



PC27202—UN—24MAY19

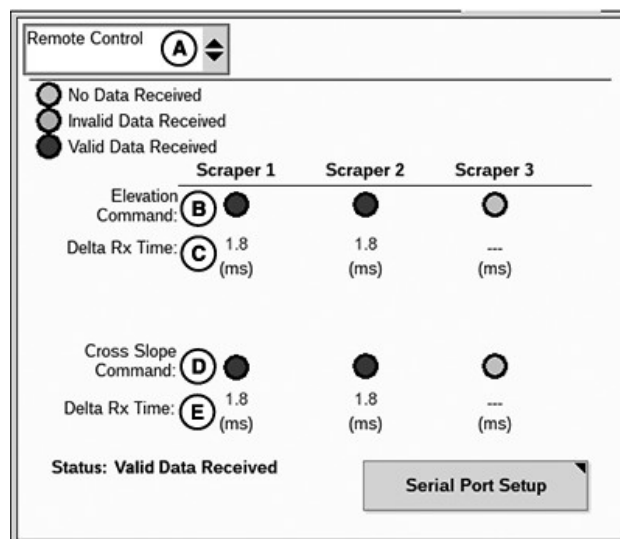
- A—โหลดของเครื่องยนต์
B—โหลดของเครื่องยนต์ส่วนเกิน
C—ค่าเทรชโฮลด์โหลดของเครื่องยนต์สูงสุด
D—ความไวต่อโหลดของเครื่องยนต์

โหลดของเครื่องยนต์ (A) จะตรวจสอบโหลดของเครื่องยนต์ (แรงบิด) ผ่านทาง CAN บัส เมื่อโหลดของเครื่องยนต์เข้าใกล้ขีดจำกัด กล้องควบคุมการทำงาน-สั่งการจะสั่งไฮดรอลิกให้ยกใบมีดเครื่องขุดเพื่อลดโหลดของระบบ เมื่อโหลดของเครื่องยนต์ต่ำ กล้องควบคุมการทำงาน-สั่งการจะสั่งไฮดรอลิกให้ลดใบมีดเครื่องขุดลงไปยังการยกกระดืบก่อนหน้านี้

โหลดของเครื่องยนต์ส่วนเกิน (B) คือโหลดของเครื่องยนต์ปัจจุบันที่อยู่สูงกว่าค่าเทรชโฮลด์โหลดของเครื่องยนต์สูงสุด การปรับความสูงในการจำกัดโหลดนั้นคำนวณโดยคุณโหลดของเครื่องยนต์ส่วนเกินด้วยความไว (D)

RW00482,00008DA-81-18JUN19

การวิเคราะห์—รีโมทคอนโทรล



PC27198—UN—23MAY19

- A—เมนูดรูปดาว
B—คำสั่งการยกกระดืบของเครื่องขุด
C—เวลาเดลต้า Rx ของเครื่องขุด
D—คำสั่งการยกกระดืบความลาดเอียงแนวดัด
E—เวลา Rx เดลต้าของการลาดเอียงแนวดัด

เลือกซอฟต์แวร์ iGrade™ > แถบการวิเคราะห์ > รีโมทคอนโทรลจากเมนูดรูปดาว (A)

รีโมทคอนโทรลจะแสดงข้อมูลต่อไปนี้สำหรับอุปกรณ์ต่อพวงถึงสามชิ้น:

- คำสั่งการยกกระดืบของเครื่องขุด (B)
- เวลาเดลต้า Rx ของเครื่องขุด (C)
- คำสั่งการยกกระดืบความลาดเอียงแนวดัด (D)
- เวลา Rx เดลต้าของการลาดเอียงแนวดัด (E)

RW00482,00008DB-81-18JUN19

ฮาร์ดแวร์/ซอฟต์แวร์

Hardware/Software

- Hardware Version 2.00
- Software Version 3.05W
- Serial Number 200536
- Primary Source Address BA
- Secondary Source Address B9
- ☒ Enable CAN Diagnostics

PC26366—UN—27MAR19

- A—เมนูรอปดาวน์
B—เวอร์ชันฮาร์ดแวร์
C—รุ่นของซอฟต์แวร์
D—หมายเลขผลิตภัณฑ์
E—แอดเดรสต้นทางหลัก
F—แอดเดรสต้นทางรอง
G—ช่องทำเครื่องหมายเปิดใช้งานการวิเคราะห์ CAN

เลือกซอฟต์แวร์ด้วยการตั้งค่าชุดควบคุม > แถบการวิเคราะห์ > ฮาร์ดแวร์/ซอฟต์แวร์จากเมนูรอปดาวน์ (A)

ฮาร์ดแวร์/ซอฟต์แวร์จะแสดงกล่องควบคุมการทำงาน-สั่งการ

- เวอร์ชันฮาร์ดแวร์ (B)
- เวอร์ชันซอฟต์แวร์ (C)
- หมายเลขผลิตภัณฑ์ (D)
- แอดเดรสต้นทางหลัก (E)
- แอดเดรสต้นทางรอง (F)

ในการเปิดใช้งานเผยแพร่ค่าการวิเคราะห์และสถานะสำหรับการบันทึก CAN เลือกช่องทำเครื่องหมายเปิดใช้งานการวิเคราะห์ CAN (G) ใช้การบันทึก CAN สำหรับการแก้ปัญหาขั้นสูง

RW00482,0000791-81-04APR19

การอ่านอินพุตและเอาต์พุต

Input/Output Readings

Signal	Pin	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

Signal	Pin	State	Frequency (Hz)
Dig In 1	G1	0	0
Dig In 2	K1	0	0
Dig In 3	C3	1	0

Signal	Pin	State	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—เมนูรอปดาวน์
B—สัญญาณอนาล็อก
C—สัญญาณดิจิตอล
D—สัญญาณชุดขับเคลื่อนต่ำ
E—หมายเลขขา
F—แรงดันไฟฟ้า
G—สถานะ
H—ความถี่
I—กระแสไฟฟ้า

เลือกซอฟต์แวร์ด้วยการตั้งค่าชุดควบคุม > แถบการวิเคราะห์ > การอ่านอินพุตและเอาต์พุตจากเมนูรอปดาวน์ (A)

การอ่านอินพุตและเอาต์พุตจะแสดงประเภทสัญญาณ (B—D) และหมายเลขช่อง (E) ที่ใช้ในคอนเนคเตอร์กล่องควบคุมการทำงาน-สั่งการ

- สัญญาณอนาล็อกแสดงแรงดันไฟฟ้า (F)
- สัญญาณดิจิตอลแสดงสถานะ (G) และความถี่ (H)
- ชุดขับเคลื่อนต่ำแสดงสถานะ (G) และกระแสไฟฟ้า (I)

สัญญาณอนาล็อกและแรงดันไฟฟ้า			ประเภทวาล์ว SCV ที่เลือก			
สัญญาณ	สลัก	แรงดันไฟฟ้า	กรรมสิทธิ์ดั้งเดิมของ JD	กรรมสิทธิ์ของ JD	ISO	วาล์วภายนอก
สัญญาณอนาล็อกเข้า 1	G2	เครื่องมือปรับเทียบวาล์ว SCV ของตัวแทนจำหน่าย iGrade™ สามารถใช้ข้อมูลอินพุตนี้ได้เช่นกัน	ใช้สำหรับการแก้ปัญหาขั้นสูงเท่านั้น			
สัญญาณอนาล็อกเข้า 2	K2	เครื่องมือปรับเทียบวาล์ว SCV ของตัวแทนจำหน่าย iGrade™ สามารถใช้ข้อมูลอินพุตนี้ได้เช่นกัน	ใช้สำหรับการแก้ปัญหาขั้นสูงเท่านั้น			
สัญญาณอนาล็อกเข้า 3	G3	ใช้ไม่ได้สำหรับ iGrade™ หรือฟังก์ชันกระตุ่นจากระยะทาง	ใช้ไม่ได้			
สัญญาณอนาล็อกออก 1	H1	ค่าแรงดันไฟฟ้าของวาล์ว SCV ควบคุม 0-5 V, 2.5 V = เป็นกลาง	เมื่อตั้งค่าวาล์ว SCV 1 ค่านี้จะเป็นแรงดันไฟฟ้าที่ถูกควบคุมไปยังชุดควบคุม	ใช้ไม่ได้	ใช้ไม่ได้	เมื่อตั้งค่าวาล์ว SCV 1 ค่านี้จะเป็นแรงดันไฟฟ้าที่ของคันโยกวาล์ว SCV

การแก้ปัญหา

			ระบบไฮดรอลิกหรือแรงดันไฟฟ้าควบคุมในปัจจุบันของวาล์ว SCV ที่เกี่ยวข้อง หากไม่ได้อยู่ในโหมดอัตโนมัติ			ภายนอกที่อ่านได้ ค่าประมาณ 2.8 V จะเป็นค่ากลาง หากแรงดันไฟฟ้าใกล้เคียงกับ 0 V และ/หรือไม่ได้เปลี่ยนตามการเคลื่อนที่ของคันควบคุมวาล์ว SCV อิเล็กทรอนิกส์ติดตั้งอยู่ระยะไกล ให้ตรวจสอบว่าวาล์วภายนอกเชื่อมต่ออยู่และไฟติด
สัญญาณนาฬิกาออก 2๓	J1	ค่าแรงดันไฟฟ้าของวาล์ว SCV ควบคุม 0-5 V, 2.5 V = เป็นกลาง	เมื่อตั้งค่าวาล์ว SCV 3 ค่านี้จะเป็นแรงดันไฟฟ้าที่ถูกควบคุมไปยังชุดควบคุมระบบไฮดรอลิกหรือแรงดันไฟฟ้าควบคุมในปัจจุบันของวาล์ว SCV ที่เกี่ยวข้อง หากไม่ได้อยู่ในโหมดอัตโนมัติ	ใช้ไม่ได้	ใช้ไม่ได้	เมื่อตั้งค่าวาล์ว SCV 2 ค่านี้จะเป็นแรงดันไฟฟ้าที่ของคันโยกวาล์ว SCV ภายนอกที่อ่านได้ ค่าประมาณ 2.8 V จะเป็นค่ากลาง หากแรงดันไฟฟ้าใกล้เคียงกับ 0 V และ (หรือ) ไม่ได้เปลี่ยนตามการเคลื่อนที่ของคันควบคุมวาล์ว SCV อิเล็กทรอนิกส์ติดตั้งอยู่ระยะไกล ให้ตรวจสอบว่าวาล์วภายนอกเชื่อมต่ออยู่และไฟติด
5 V In	E1	แรงดันไฟฟ้าเซ็นเซอร์ 0-5 V เมื่อเชื่อมต่อชุดสายไฟกระแสนอนกลับของอุปกรณ์ต่อพ่วง ค่าจะเป็น 5 V เมื่อเป็นวาล์ว SCV ของแทรกเตอร์ ค่าจะเป็น 0 V และเปลี่ยนแปลงตามการควบคุม	แรงดันไฟฟ้าที่มาจากชุดควบคุมระบบไฮดรอลิกควรจะอ่านค่าได้ 5 V	ใช้ไม่ได้	ใช้ไม่ได้	ใช้ไม่ได้
5 V Out	K3	แรงดันไฟฟ้าจ่ายสำหรับระบบ 0—5 โวลต์	แรงดันไฟฟ้าที่จ่ายให้ระบบควรอ่านค่าได้ใกล้เคียง 5 V			

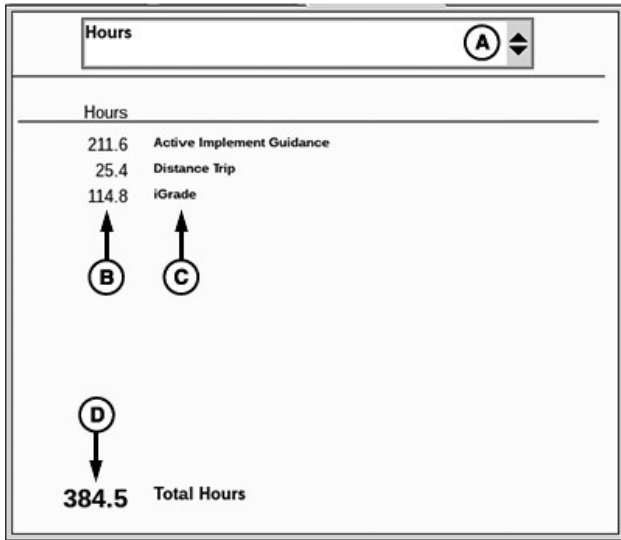
iGrade เป็นเครื่องหมายการค้าของ Deere & Company

สัญญาณดิจิตอล	สลัก	สถานะ	ความถี่ (Hz)
สัญญาณดิจิตอลเข้า 1	G1	คันโยกคุมวาล์ว SCV อิเล็กทรอนิกส์ติดตั้งระยะไกลภายนอก, 0 = ไม่มีการควบคุม, 1 = มีการควบคุม	ใช้ไม่ได้สำหรับ iGrade™ หรือฟังก์ชันกระตุ้นจากระยะทาง
สัญญาณดิจิตอลเข้า 2	K1	คันโยกคุมวาล์ว SCV อิเล็กทรอนิกส์ติดตั้งระยะไกลภายนอก, 0 = ไม่มีการควบคุม, 1 = มีการควบคุม	
สัญญาณดิจิตอลเข้า 3	C3	ใช้ไม่ได้สำหรับ iGrade™ หรือฟังก์ชันกระตุ้นจากระยะทาง	

ชุดขับ	สลัก	สถานะ	กระแสไฟฟ้า (มิลลิแอมป์)
ชุดขับเคลื่อนต่ำ 1	E3	ใช้ไม่ได้สำหรับ iGrade™ หรือฟังก์ชันกระตุ้นจากระยะทาง	< 3000 mA
ชุดขับเคลื่อนต่ำ 2	E2	ชุดขับสำหรับรีเลย์ที่ใช้กับฟังก์ชันการกระตุ้นจากระยะทาง ชุดขับเคลื่อนต่ำใช้กระแสไฟฟ้ากำลังต่ำ (ไม่เกิน 30 mA) เพื่อเปิดใช้งาน (ปิด/กราวด์) รีเลย์ด้านที่มีกระแสไฟฟ้ากำลังสูง สลัก E2 จะเริ่มทำงานเฉพาะเวลาหรือระยะทางที่เปิดอยู่ของการกระตุ้น จากนั้นจะหยุดทำงาน หลังจากสลัก E2 หยุดงานแล้ว สลัก D3 จะเริ่มทำงานโดยทันที (ปิด/กราวด์) โดยนานกว่าช่วงเวลาเปิดใช้งานเป็น 1.5 เท่า จากนั้นจะหยุดทำงาน 0 = ไม่ทำงาน, 1 = การกระตุ้น ขยาย/เปิด	< 3000 mA
ชุดขับเคลื่อนต่ำ 3	D3	ชุดขับสำหรับรีเลย์ที่ใช้กับฟังก์ชันการกระตุ้นจากระยะทาง ชุดขับเคลื่อนต่ำใช้กระแสไฟฟ้ากำลังต่ำ (ไม่เกิน 30 mA) เพื่อเปิดใช้งาน (ปิด/กราวด์) รีเลย์ด้านที่มีกระแสไฟฟ้ากำลังสูง สลัก E2 จะเริ่มทำงานเฉพาะเวลาหรือระยะทางที่เปิดอยู่ของการกระตุ้น จากนั้นจะหยุดทำงาน หลังจากสลัก E2 หยุดงานแล้ว สลัก D3 จะเริ่มทำงานโดยทันที (ปิด/กราวด์) โดยนานกว่าช่วงเวลาเปิดใช้งานเป็น 1.5 เท่า จากนั้นจะหยุดทำงาน 0 = ไม่ทำงาน, 1 = หดการกระตุ้น	< 3000 mA

RW00482,00009D9-81-29APR20

ชั่วโมง



PC26561—UN—27NOV18

- A—เมนูรอปดาวน์
B—ชั่วโมง
C—การประยุกต์ใช้งาน
D—ชั่วโมงรวม

เลือกซอฟต์แวร์การตั้งค่าชุดควบคุม > แถบการวิเคราะห์ > ชั่วโมงจากเมนูรอปดาวน์ (A)

ชั่วโมง (B) ที่แสดงเป็นระยะเวลาที่ชุดควบคุมแต่ละชุด (C) ควบคุมด้วยสถานะทำงาน

ชั่วโมงทั้งหมด (D) ที่แสดงเป็นระยะเวลาทั้งหมดที่กล่องควบคุมการทำงาน-สั่งการแต่ละกล่องควบคุมด้วยสถานะทำงาน

RW00482,00007CD-81-03JUN19

- E—คำสั่งของผู้ใช้
F—คำสั่งกล่องควบคุมการทำงาน

เลือกซอฟต์แวร์การตั้งค่าชุดควบคุม > แถบการวิเคราะห์ > การวิเคราะห์ SCV จากเมนูรอปดาวน์ (A)

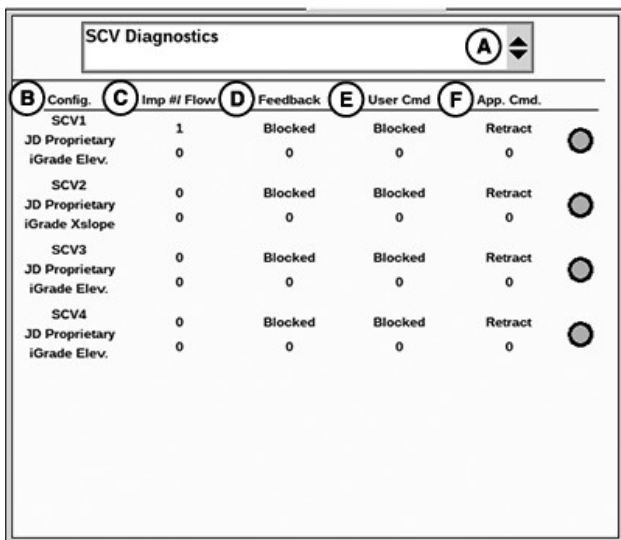
การวิเคราะห์หาล์ว SCV จะแสดงข้อมูลต่อไปนี้:

- การกำหนดค่า (B)
- การไหลของหมายเลขอุปกรณ์ต่อพ่วง (C)
- สัญญาณป้อนกลับของเซ็นเซอร์ (D)
- คำสั่งของผู้ใช้ (E)
- คำสั่งกล่องควบคุมการทำงาน (F)

ค่าการวิเคราะห์หาล์ว SCV		
สถานะการไหล	จำนวน	คำจำกัดความ
บล็อก	0	วาล์วไม่อนุญาตให้มีการไหล
ยึด	1	วาล์วอนุญาตให้มีการไหลบวก
หด	2	วาล์วอนุญาตให้มีการไหลลบ
ตำแหน่งลอย	3	วาล์วเปิดแล้ว
ผิดปกติ	14	มีบางอย่างผิดพลาด

RW00482,00008CD-81-06OCT21

การวิเคราะห์หาล์ว SCV



PC27188—UN—20MAY19

- A—เมนูรอปดาวน์
B—การกำหนดค่า
C—การไหลของหมายเลขอุปกรณ์ต่อพ่วง
D—สัญญาณป้อนกลับของเซ็นเซอร์

การบำรุงรักษา

รายการตรวจสอบก่อนเริ่มฤดูกาล

นอกจากทำการตรวจสอบก่อนเริ่มฤดูกาล ให้ใช้รายการตรวจสอบก่อนเริ่มฤดูกาลหากเกิดเหตุการณ์ต่อไปนี้:

- มีแทรกเตอร์หรืออุปกรณ์ต่อพ่วงอื่นเข้าสู่ระบบ
- มีการซ่อมแซม เปลี่ยน หรือปรับชิ้นส่วนประกอบระบบไฮดรอลิก
- มีการเปลี่ยนชิ้นส่วนประกอบ Ag Management Solutions (AMS)

รายการตรวจสอบก่อนเริ่มฤดูกาล

- ☐ มีคู่มือการใช้งานฉบับล่าสุด
(สำหรับข้อมูลเพิ่มเติม โปรดดูที่แหล่งเก็บรวมรวมเอกสารข้อมูลทางเทคนิคของ John Deere)

หมายเหตุ : ตรวจสอบให้แน่ใจว่าอุปกรณ์มีแหล่งจ่ายไฟที่ทำงานอย่างต่อเนื่องขณะกำลังอัปเดตซอฟต์แวร์ เวลาที่ใช้สำหรับการอัปเดตอาจมีความแตกต่างกันขึ้นอยู่กับตัวอุปกรณ์ เครือข่าย หรือความเร็วของ CAN และขนาดไฟล์ของโปรแกรม เช่น การอัปเดตกล่องควบคุมการทำงาน-สั่งการรถแทรกเตอร์และอุปกรณ์ต่อพ่วง 1100 จะใช้เวลาประมาณ 30 นาที

- ☐ อัปเดตซอฟต์แวร์ ไปที่ StellarSupport.com เพื่อดาวน์โหลดซอฟต์แวร์ล่าสุด
 - ☐ การแสดงผล
 - ☐ เครื่องรับสัญญาณที่รถ
 - ☐ เครื่องรับสัญญาณที่อุปกรณ์ต่อพ่วง
 - ☐ เครื่องรับสัญญาณที่สถานีฐาน
 - ☐ ตัวควบคุม
- ☐ เปิดใช้งานแอปพลิเคชันต่างๆ บนจอแสดงผล
- ☐ ตรวจสอบชุดสายไฟเพื่อหาการสึกหรอและการชำรุดรอบๆ จุดที่ถูกบีบทับ มุม ขอบ และจุดยึดของชุดสายไฟ ซ่อมแซมตามความจำเป็น
- ☐ ตรวจสอบชุดสายไฟที่คอนเนคเตอร์เพื่อหาการสึกหรอที่สายเปลือย ซ่อมแซมตามความจำเป็น
- ☐ ตรวจสอบชุดสายไฟที่คอนเนคเตอร์และกลไกการล็อก ซ่อมแซมตามความจำเป็น
- ☐ ตรวจสอบชุดสายไฟที่คอนเนคเตอร์เพื่อหาการสึกหรอ สิ่งสกปรก และสนิม ทำความสะอาดและซ่อมตามที่จำเป็น
 - ☐ คอนเนคเตอร์ ISO
 - ☐ เครื่องรับสัญญาณ
 - ☐ การแสดงผล
- ☐ ตรวจสอบชุดสายไฟที่คอนเนคเตอร์และกลไกการล็อก ซ่อมแซมตามความจำเป็น
 - ☐ การแสดงผล
 - ☐ เครื่องรับสัญญาณ
 - ☐ เสาดัดตั้ง
- ☐ ปรับอัตราการทำงานของวาล์วควบคุมเฉพาะส่วน (SCV)
- ☐ ปรับเคาน์เตอร์บาลานซ์วาล์ว (ถ้ามี)
- ☐ ปรับเทียบค่าขั้นต่ำ SCV
- ☐ ปรับเทียบโมดูลชดเชยสภาพพื้นที่ (TCM) ของรถและอุปกรณ์ต่อพ่วง

- ☐ ตรวจสอบการรั่วซึมที่กระบอกน้ำมันไฮดรอลิกของอุปกรณ์ต่อพ่วง
- ☐ ตั้งค่าฟังก์ชันของรถที่เกี่ยวข้อง:
 - ☐ IVT™ (ระบบส่งกำลังแบบปรับได้อัตโนมัติ)
 - ☐ อัตโนมัติ PowerShift™
 - ☐ PowerShift™ Efficiency Manager™
 - ☐ แป้นเหยียบตัวผ่อนความเร็ว

(สำหรับรายการตรวจสอบแบบละเอียด กรุณาดูที่คู่มือการใช้งานอุปกรณ์ต่อพ่วง)

RW00482,00005AF-81-07DEC20

รายการตรวจสอบประจำวัน

- ☐ ปรับเทียบเกนตามมาตรฐาน
- ☐ ตรวจสอบชุดสายไฟเพื่อหาการสึกหรอและการชำรุดรอบๆ จุดที่ถูกบีบทับ มุม ขอบ และจุดยึดชุดสายไฟ ทำการซ่อมตามที่จำเป็น
- ☐ ตรวจสอบชุดสายไฟที่คอนเนคเตอร์เพื่อหาการสึกหรอที่สายเปลือย ทำการซ่อมตามที่จำเป็น
- ☐ ตรวจสอบชุดสายไฟที่คอนเนคเตอร์และกลไกการล็อก ซ่อมแซมตามความจำเป็น
 - ☐ จอแสดงผล
 - ☐ เครื่องรับสัญญาณ
 - ☐ เสาดัดตั้ง
- ☐ ตรวจสอบการรั่วซึมที่กระบอกไฮดรอลิกของอุปกรณ์ต่อพ่วง

(สำหรับรายการตรวจสอบแบบละเอียด กรุณาดูที่คู่มือการใช้งานอุปกรณ์ต่อพ่วง)

RW00482,00002AD-81-11NOV14

รายการตรวจสอบหลังฤดูกาล

- ☐ ตรวจสอบชุดสายไฟเพื่อหาการสึกหรอและการชำรุดรอบๆ จุดที่ถูกบีบทับ มุม ขอบ และจุดยึดชุดสายไฟ ทำการซ่อมตามที่จำเป็น
- ☐ ตรวจสอบชุดสายไฟที่คอนเนคเตอร์เพื่อหาการสึกหรอที่สายเปลือย ทำการซ่อมตามที่จำเป็น
- ☐ ตรวจสอบชุดสายไฟที่คอนเนคเตอร์และกลไกการล็อก ทำการซ่อมตามที่จำเป็น
- ☐ ตรวจสอบชุดสายไฟที่คอนเนคเตอร์เพื่อหาการสึกหรอ สิ่งสกปรก และสนิม ทำความสะอาดและ (หรือ) ซ่อมตามที่จำเป็น
 - ☐ คอนเนคเตอร์ ISO
 - ☐ เครื่องรับสัญญาณ
 - ☐ จอแสดงผล
- ☐ ตรวจสอบชุดสายไฟที่คอนเนคเตอร์และกลไกการล็อก ซ่อมแซมตามความจำเป็น
 - ☐ การแสดงผล
 - ☐ เครื่องรับสัญญาณ
 - ☐ เสาดัดตั้ง
- ☐ ตรวจสอบการรั่วซึมที่กระบอกไฮดรอลิกของอุปกรณ์ต่อพ่วง

IVT เป็นเครื่องหมายการค้าของ Deere & Company
PowerShift เป็นเครื่องหมายการค้าของ Deere & Company
Efficiency Manager เป็นเครื่องหมายการค้าของ Deere & Company

(สำหรับรายการตรวจสอบแบบละเอียด กรณีที่คู่มือการใช้
งานอุปกรณ์ต่อพ่วง)

RW00482,00002B0-81-11NOV14

ดัชนี

C	
CommandCenter	40-1
CommandCenter™	
ชุดควบคุม SCV	
กำหนดค่า.....	60A-1
โหมดอัตโนมัติ	60A-1

I	
iGrade™	
การใช้งานระบบนำทางอุปกรณ์ต่อพ่วงที่เปิดใช้งานด้วย	
iGrade™	60B-1

ก	
กริด	
หลักการทำงาน	30B-1
กริด—90 องศา	
การตั้งค่า.....	60D-3
กริด—แถวสลับ	
การตั้งค่า.....	60D-5
กริด—มุมรวม	
การตั้งค่า.....	60D-4
กริด—รูปสามเหลี่ยมด้านเท่า	
การตั้งค่า.....	60D-4
การกำหนดค่า SCV.....	60C-2
การแก้ปัญหา	
iGrade™	
การควบคุมระยะไกล.....	80-11
การจำกัดโหลด	
การหมุนล้อฟรี.....	80-10
ความเร็วเครื่องยนต์.....	80-10
โหลดของเครื่องยนต์.....	80-10
ค่าการขุดตัดสูงสุด	80-10
เช็ดพอยท์	80-9
กล่องควบคุมการทำงาน	
การวิเคราะห์หาล้าง SCV	80-14
กล่องควบคุมการทำงาน—สังการ	
ชั่วโมง	80-14
ฮาร์ดแวร์/ซอฟต์แวร์.....	80-12
กล่องควบคุมการทำงาน—สังการรถแทรกเตอร์และอุปกรณ์	
ต่อพ่วง	
การอ่านอินพุตและเอาต์พุต	80-12
รถ	80-6
รหัสสถานะ.....	80-1
รหัสหยุดทำงาน	80-1
ระบบ iGrade.....	80-3
ระบบกระตุ้นจากระยะทาง	80-3
สถานะ iGrade™.....	80-9
สถานะการกระตุ้นจากระยะทาง.....	80-9
การแก้ปัญหาารถ	80-6
การควบคุมการเคลื่อนที่	
การใช้งาน	70-4
การควบคุมพื้นที่ราบ	
การใช้งาน	70-3
การตั้งค่า.....	60C-4

แก้จุดกำเนิด	
การตั้งค่า.....	60C-4
ป้อนข้อมูลด้วยตนเอง	
การตั้งค่า.....	60C-5
ระบบคำนวณพื้นที่ราบ	
การตั้งค่า.....	60C-4
การควบคุมพื้นที่ลาดเอียง	
การตั้งค่า.....	60C-7
ป้อนข้อมูลด้วยตนเอง	
การตั้งค่า.....	60C-7
ระบบคำนวณความลาดเอียง	
การตั้งค่า.....	60C-7
การควบคุมระยะไกล	
การใช้งาน	70-3
การตั้งค่า.....	60C-6
การจำกัดโหลด	60C-9
การใช้งาน	
การควบคุมการเคลื่อนที่.....	70-4
การควบคุมพื้นที่ราบ	70-3
การควบคุมระยะไกล.....	70-3
ฟังก์ชันกระตุ้นจากระยะทาง.....	70-2
การตั้งค่า	
กริด—90 องศา	60D-3
กริด—แถวสลับ.....	60D-5
กริด—มุมรวม	60D-4
กริด—รูปสามเหลี่ยมด้านเท่า.....	60D-4
การกำหนดค่า SCV.....	60C-2
การควบคุมพื้นที่ราบ	60C-4
แก้จุดกำเนิด	60C-4
ป้อนข้อมูลด้วยตนเอง	60C-5
ระบบคำนวณพื้นที่ราบ	60C-4
การควบคุมพื้นที่ลาดเอียง	60C-7
ป้อนข้อมูลด้วยตนเอง	60C-7
ระบบคำนวณความลาดเอียง	60C-7
การควบคุมระยะไกล.....	60C-6
การปรับเทียบหาล้าง SCV.....	60C-2
ค่าการขุดตัดสูงสุด	60C-10
ตัวรับสัญญาณระบบการกำหนดตำแหน่งบนพื้นโลก (GPS)	
ของรถ	60A-7
พอร์ตอนุกรม	60B-1
พื้นผิว.....	60C-4
ฟังก์ชันกระตุ้นจากระยะทาง	
การบันทึกข้อมูลการกระตุ้น	60D-9
การปรับเทียบความหน่วงของกลไก	60D-12
การปรับเทียบความหน่วงเครื่องมือ	60D-12
การปรับเทียบออฟเซตเครื่องมือ	60D-11
แก้ไขจุดตั้งต้น	60D-6
คำสั่งการกระตุ้น	60D-6
ทดสอบการดำเนินการกระตุ้น	60D-11
ออฟเซตเครื่องมือ	60D-1
ระยะเอียงข้าง GPS	60C-1
รูปแบบการกระตุ้น	60D-1
รูปแบบของแปลง.....	60D-2
สถานีฐาน	60A-5
เส้นขนาน	60D-1
เสารั้ว.....	60D-2

หน้าจอดข้อมูลระหว่างปฏิบัติงาน	60B-2
ออฟเซตการยกกระดืบ	60C-8
การตั้งค่า	
ตัวรับสัญญาณระบบการกำหนดตำแหน่งบนพื้นโลก (GPS)	
ของอุปกรณ์	60A-7
การนำทาง	30C-1, 30C-2
การบดบังสัญญาณ	60A-5
การปรับเทียบวาล์ว SCV ด้วยตนเอง	60C-2
การล้างข้อมูล	80-8
การวิเคราะห์	
iGrade™	
การควบคุมระยะไกล	80-11
การจำกัดโหลด	
การหมุนล้อฟรี	80-10
ความเร็วเครื่องยนต์	80-10
โหลดของเครื่องยนต์	80-10
ค่าการขีดตีดสูงสุด	80-10
เซตพอยท์	80-9
สถานะ iGrade™	80-9
สถานะการกระตุ่นจากระยะทาง	80-9
การหมุนล้อฟรี	60C-9
กำหนดค่าสถานีฐาน	60A-5
แก้ไข	
การจำกัดโหลด	60C-9
การหมุนล้อฟรี	60C-9
ความเร็วเครื่องยนต์	60C-9
ความไวต่อการหมุนฟรีของล้อ	60C-10
ความไวต่อความเร็วรอบเครื่องยนต์	60C-10
ความไวต่อโหลดของเครื่องยนต์	60C-10
ความไวในการควบคุม	60C-9
ความไวในการควบคุมการยกกระดืบ	60C-9
ความไวในการควบคุมการหมุน	60C-9
ความไวในการจำกัดโหลด	60C-10
โหลดของเครื่องยนต์	60C-9
ข	
ข้อกำหนด	30C-1
ข้อความเตือน, ทำความเข้าใจ	05-1
ข้อมูลเกี่ยวกับดาวเทียม	
PDOP	30B-2
VDOP	30A-3
ค	
คลื่นสะท้อน	60A-5
ความปลอดภัย	
การบำรุงรักษาอย่างปลอดภัย, หลักปฏิบัติ	05-2
ความปลอดภัย, บันไดและที่	
ใช้บันไดและที่จับอย่างถูกต้อง	05-2
ความปลอดภัย, ระวังอันตรายจากของเหลวแรงดันสูง	
ระวังอันตรายจากของเหลวแรงดันสูง	05-4
ความเร็วเครื่องยนต์	60C-9
ความไวต่อการหมุนฟรีของล้อ	60C-10
ความไวต่อความเร็วรอบเครื่องยนต์	60C-10
ความไวต่อโหลดของเครื่องยนต์	60C-10
ความไวในการควบคุม	60C-9

ความไวในการควบคุมการยกกระดืบ	60C-9
ความไวในการควบคุมการหมุน	60C-9
ความไวในการจำกัดโหลด	60C-10
ค่าการขีดตีดสูงสุด	
การตั้งค่า	60C-10
คำแนะนำ	2
เครื่องรับสัญญาณ	
StarFire™	40-1
เครื่องรับสัญญาณ GPS	40-1
เครื่องรับสัญญาณ StarFire™	40-1
เคาน์เตอร์บาลานซ์วาล์ว	
ปรับ	60A-4

จ

จอแสดงผล	40-1
จอแสดงผลอิเล็กทรอนิกส์, การใช้อย่างเหมาะสม	05-2
จุดกำเนิด	30A-2

ข

ซอฟต์แวร์	30C-1
-----------------	-------

ด

ต่ออุปกรณ์ต่อพ่วง	60A-1
ตัวควบคุม	
อัปเดต	30C-3
ตัวช่วยการตั้งค่า	
รายละเอียดโดยรวม	60B-1
ตัวรับสัญญาณระบบการกำหนดตำแหน่งบนพื้นโลก (GPS) ..	60A-7

ป

ปรับ	
เคาน์เตอร์บาลานซ์วาล์ว	60A-4
ปรับเทียบ	
โมดูลชุดเซนเซอร์สภาพพื้นที่ (TCM)	60A-8
ปรับประสิทธิภาพ	
โมดูลชุดเซนเซอร์สภาพพื้นที่ (TCM)	60A-8
ปรับวาล์วควบคุมเฉพาะส่วน (SCV)	
CommandCenter™ รุ่น 4	60A-2
GreenStar™ 3 CommandCenter™	60A-3
จอแสดงผล TouchSet™	60A-3
เปลี่ยนหน่วยความจำแบบอ่านอย่างเดียวที่สามารถลบและ	
โปรแกรมได้ (EPROM)	30C-3
เปิดใช้งาน	
โหมดอัตโนมัติ	70-1
ไฮดรอลิก	70-1
เปิดใช้งานไฟล์เซิร์ฟเวอร์	60D-10

ผ

แผนที่พื้นผิว	30A-3
แผนที่ระดับความสูง	30A-3
แผนที่ลักษณะภูมิประเทศ	30A-3

พ	
พอร์ตอกรวม	60B-1
พอร์ตอกรวมการควบคุมระยะไกล	
ฮาร์ดแวร์	50-1
พื้นผิว	
การตั้งค่า	60C-4
ฟ	
ฟังก์ชันกระดุนจากระยะทาง	
การใช้งาน	70-2
การตั้งค่า	
การบันทึกข้อมูลการกระดุน	60D-9
การปรับเทียบความหน่วงของกลไก	60D-12
การปรับเทียบความหน่วงเครื่องมือ	60D-12
การปรับเทียบออฟเซตเครื่องมือ	60D-11
คำสั่งการกระดุน	60D-6
ทดสอบการดำเนินการกระดุน	60D-11
ออฟเซตเครื่องมือ	60D-1
แก้ไขจุดตั้งต้น	
การตั้งค่า	60D-6
หลักการทำงาน	30B-1
ไฟล์เซิร์ฟเวอร์	60D-10
ม	
โมดูลชุดเซนเซอร์สภาพพื้นที่ (TCM)	
จัดเรียงและทำการปรับเทียบ	60A-9
ปรับประสิทธิภาพ	60A-8
โมดูลชุดเซนเซอร์สภาพพื้นที่ (TCM)	
การปรับเทียบ	60A-8
ย	
ยกเลิก ปิดใช้งาน และหยุดการทำงาน	
ระบบควบคุมอุปกรณ์ต่อพ่วงอัตโนมัติ	70-1
ร	
รหัสเปิดใช้งาน	30C-3
ระบบ iGrade™	
การแก้ปัญหา	80-3
ระบบกระดุนจากระยะทาง	
การแก้ปัญหา	80-3
ระบบการกำหนดตำแหน่งบนพื้นโลก (GPS)	
ตั้งค่าตัวรับสัญญาณที่รถ	60A-7
ตัวรับสัญญาณที่อุปกรณ์ต่อพ่วง	60A-7
ระบบควบคุมอุปกรณ์ต่อพ่วงอัตโนมัติ	
ยกเลิก ปิดใช้งาน และหยุดการทำงาน	70-1
ระยะเยื้องข้าง GPS	60C-1
รายการตรวจสอบ	
ก่อนเริ่มฤดูกาล	100-1
รายละเอียดโดยรวม	
ตัวช่วยการตั้งค่า	60B-1
รูปแบบการกระดุน	
การตั้งค่า	60D-1
รูปแบบของแปลง	
การตั้งค่า	60D-2
หลักการทำงาน	30B-2

ล	
ล้าง ISOBUS VT	80-8
ส	
สถานีฐาน	60A-5
การตั้งค่า	60A-5
เส้นขนาน	
การตั้งค่า	60D-1
หลักการทำงาน	30B-1
เสารั้ว	
การตั้งค่า	60D-2
หลักการทำงาน	30B-1
ห	
หน้าจอข้อมูลระหว่างปฏิบัติงาน	60B-2
หลักการทำงาน	
iGrade	30A-1
กริด	30B-1
การควบคุมพื้นที่ราบ	30A-1
การควบคุมพื้นที่ลาดเอียง	30A-1
การควบคุมระยะไกล	30A-2
ฟังก์ชันกระดุนจากระยะทาง	30B-1
รูปแบบของแปลง	30B-2
เส้นขนาน	30B-1
เสารั้ว	30B-1
โหนดของเครื่องยนต์	60C-9
อ	
ออฟเซตการยกกระดุน	
การตั้งค่า	60C-8
อัปเดตตัวควบคุม	30C-3
ฮ	
ฮาร์ดแวร์	30C-1
ไฮดรอลิก	
ชุดควบคุม SCV	
กำหนดค่า	60A-1
โหมดอัตโนมัติ	60A-1

