



iGrade™ (N.S. PCXL01A ou B)



JOHN DEERE



LIVRET D'ENTRETIEN

iGrade™

OMPFP19004 ÉDITION B4 (FRENCH)

CALIFORNIE

Avertissement de la Proposition 65

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

Si ce produit contient un moteur à essence:

AVERTISSEMENT

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

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

John Deere Ag Management Solutions

PRINTED IN U.S.A.



Introduction

Introduction

MERCI d'avoir acheté ce produit John Deere.

LIRE ATTENTIVEMENT LE PRÉSENT LIVRET afin d'utiliser et d'entretenir correctement le produit. Toute négligence à cet égard peut entraîner des blessures ou des dégâts matériels. Ce livret et les autocollants de sécurité du produit sont éventuellement disponibles dans d'autres langues. (Consulter le concessionnaire John Deere pour passer commande.)

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

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

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

NOTER LES NUMÉROS D'IDENTIFICATION DU PRODUIT (NIP) dans le livret d'entretien. Noter tous les numéros avec exactitude car ils permettraient de retrouver plus facilement le produit en cas de vol. Les communiquer également au concessionnaire lors de toute commande de pièces. Prendre soin de recopier les numéros d'identification sur une feuille séparée à conserver dans un endroit sûr autre que la machine ou le produit.

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

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

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

JS56696,0000C4C-28-03FEB17

Librairie des informations techniques John Deere

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

CZ76372,000071F-28-08OCT19

N° de série:

Table des matières

	Page		Page
Sécurité		Composants du système	
Identification des consignes de sécurité	05-1	Récepteur StarFire™	35-1
Comprendre les termes de mise en garde	05-1	Antenne pour système satellite de navigation	
Respect des consignes de sécurité	05-1	global (GNSS) StarFire™	35-1
Entretien en toute sécurité	05-2	(Recommandée)	35-1
Utilisation correcte du marchepied et des		Antenne Choke Ring (Option)	35-1
mains courantes	05-2	Console	35-1
Manipulation des composants électroniques		Contrôleur d'application UCC2	35-2
et des supports en toute sécurité	05-2	Soupape de contrecharge	35-2
Utilisation correcte de la console		Soupape externe	35-2
électronique	05-3		
Sécurité de l'utilisation des systèmes de		Configuration du système	
guidage	05-3	Configuration de la machine et de	
Utilisation correcte de la ceinture de sécurité	05-4	l'équipement	40-1
Sécurité de l'utilisation des systèmes		Connexion d'équipement	40-1
d'automatisation d'outil	05-4	Vérification de l'acheminement des flexibles	
Attention aux liquides sous haute pression	05-5	hydrauliques	40-1
		Réglage du distributeur auxiliaire	40-2
Informations réglementaires et de		Configuration de la commande hydraulique	
conformité		— Seuil du distributeur auxiliaire	40-4
Déclaration de conformité UE	20-1	Configuration de la commande hydraulique	
		— Distributeur externe	40-6
Introduction		Réglage de la soupape de contrecharge	40-7
Principe de fonctionnement	25-1	Réglage des décalages	40-8
Recommandations iGrade™	25-1	Réglage du récepteur GPS	40-9
Accès au contrôleur d'application à l'aide de		Calibrage du module de compensation de	
la console de génération 4	25-1	terrain (TCM)	40-10
Activation d'iGrade™	25-2	Configuration du Type de commande	40-12
Remplacement de la mémoire morte			
programmable effaçable (EPROM)	25-3	Commande de nivellement	
Compatibilité de la machine	25-3	Principe de fonctionnement	45-1
		Valeur de déclivité d'entrée	45-1
Légende des touches programmables		Utilisation du contrôle de déclivité	45-3
Contrôleur d'application 1100—Touche			
programmable de configuration	30-1	Contrôle de planéité	
Contrôleur d'application 1100—Touche		Principe de fonctionnement	50-1
programmable principale	30-1	Sens de la pente	50-1
GreenStar™—Touche programmable		Sélection de commande	50-2
Cartographie	30-1	Sélectionner le plan actif	50-2
GreenStar™—Touche programmable de		Définition du plan de pente simple	50-3
guidage	30-1	Définir le Plan à pente double	50-4
Récepteur StarFire™—Touche		Principe de fonctionnement du calculateur de	
programmable StarFire™	30-1	plan	50-5
Récepteur StarFire™—Touche		Calculateur de plan	50-5
programmable RTK	30-2	Localisation du point de contrôle calculé sur	
Récepteur StarFire™—Touche		le plan	50-6
programmable Satellite	30-2	Calculateur de plan avec cartes	
Récepteur StarFire™—Touche		topographiques	50-7
programmable Diagnostics	30-2	Récupération des cartes de courbe de	
		niveau	50-10
		Fonctionnement du contrôle de planéité	50-11

Suite, voir page suivante

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

	Page		Page
iGrade™ pour racleurs et bennes non prévus pour le terrassement		Pilote du circuit "low side" de longueur de trajet	90-1
iGrade™ pour racleurs et godets non prévus pour le terrassement	55-1	Applications de trajet de longue durée	90-2
Commande de dévers		Pannes et remèdes	
Commande de pente transversale	60-1	Informations satellite	95-1
Sélection de Commande de pente transversale	60-1	Fonctionnement d'iGrade™	95-1
Configuration et utilisation de la pente transversale	60-1	Pose d'un fil de pontage	95-2
Longueur de trajet		Réinitialisation du contrôleur d'application UCC2	95-2
Principe de fonctionnement	65-1	Pannes et remèdes—Système iGrade™	95-3
Sélection de longueur de trajet	65-1	Pannes et remèdes—Machine	95-7
Configuration de longueur de trajet	65-1	Distributeur externe	95-8
Déclenchement du cycle de trajet	65-3	Pannes et remèdes—Page des tensions I/O	95-9
Réglage du cycle de trajet	65-4	Triage des données	95-10
Cartes topographiques		Nettoyage du terminal virtuel ISOBUS	95-10
Principe de fonctionnement	70-1	Entretien	
Commande à distance—Port série		Système iGrade	100-1
Principe de fonctionnement	75-1	Liste de vérifications en début de saison	100-1
Paramétrage du port série	75-1	Liste de vérifications quotidiennes	100-2
Sélection de commande	75-2	Liste de vérifications d'après saison	100-2
Fonctionnement de la commande à distance	75-2	Publications d'entretien John Deere disponibles	
Optimisation d'iGrade™		Informations techniques	SERVLIT-1
Optimisation d'iGrade™	80-1	Nous vous aidons à faire votre travail	
Limite de charge	80-1	John Deere est toujours là où il le faut	IBC-1
Déblai max.	80-3		
Optimisation du seuil de distributeur auxiliaire et de la sensibilité de commande d'élévation	80-4		
Cartes de surface	80-4		
Utilisation des cartes GSDNet avec iGrade™	80-5		
Optimisation de la qualité de déclivité	80-7		
Optimisation de la longueur de trajet	80-8		
Visualisation et démonstration d'une pente avant de déplacer la matière	80-9		
Détermination des valeurs de pente pour le drainage et l'irrigation	80-10		
Détermination de la distance verticale	80-10		
Détermination de la distance horizontale	80-10		
Lignes de guidage	80-11		
Modèles de conduite pour la collecte des données	80-12		
Optimisation du module de compensation de terrain (TCM)	80-12		
Station de base	80-13		
Point de contrôle	80-16		
Gestion des plans	80-17		
Gestionnaire de configuration	80-17		
Désactivation et déconnexion d'iGrade™			
Désactivation d'iGrade™	85-1		
Déconnexion du système iGrade™	85-1		
Installation tierce			
Définition des messages	90-1		
Matériel du port série de commande à distance	90-1		

Sécurité

Identification des consignes de sécurité



T81389—UN—28JUN13

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

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

DX.ALERT-28-03OCT22

précautions générales de sécurité sont mentionnées sur les autocollants de sécurité portant la mention ATTENTION. Dans le présent manuel, le terme ATTENTION attire l'attention sur les messages de sécurité.

DX.SIGNAL-28-05OCT16

Respect des consignes de sécurité



TS201—UN—15APR13

Comprendre les termes de mise en garde



TS187—28—03JUN19

DANGER; Le terme de mise en garde DANGER indique une situation dangereuse qui, si elle n'est pas évitée, pourrait entraîner la mort ou des blessures graves.

AVERTISSEMENT; Le terme de mise en garde AVERTISSEMENT indique une situation dangereuse qui, si elle n'est pas évitée, pourrait entraîner la mort ou des blessures graves.

ATTENTION; Le terme de mise en garde ATTENTION indique une situation dangereuse qui, si elle n'est pas évitée, peut entraîner des blessures de gravité légère ou moyenne. ATTENTION peut également être utilisé pour alerter contre des pratiques dangereuses associées à des événements pouvant entraîner des blessures.

Le symbole de mise en garde est accompagné d'un terme, tel que DANGER, AVERTISSEMENT ou ATTENTION. Le terme DANGER signale les dangers les plus graves. Le terme DANGER ou AVERTISSEMENT indique des risques spécifiques. Les

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

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

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

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

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

DX.READ-28-01AUG22

Entretien en toute sécurité



TS218—UN—23AUG88

Avant de passer au travail, veiller à bien comprendre les instructions d'entretien. Tenir la zone de travail sèche et propre.

Ne jamais effectuer d'opérations de lubrification, d'entretien ou de réglage lorsque la machine est en mouvement. Garder les mains, les pieds et les vêtements à l'écart des pièces en mouvement. Débrancher toute source d'alimentation et actionner les commandes pour relâcher la pression. Abaisser l'équipement au sol. Arrêter le moteur. Retirer la clé. Laisser la machine refroidir.

Placer des supports stables sous les éléments de la machine devant être relevés pour les opérations d'entretien.

Veiller à ce que toutes les pièces soient en bon état et installées correctement. Effectuer les réparations immédiatement. Remplacer les pièces usées ou détériorées. Éliminer toute accumulation de graisse, d'huile ou de débris.

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

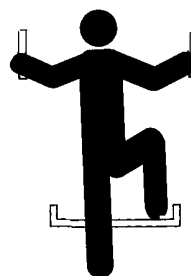
Sur un équipement tracté, débrancher les faisceaux de fils du tracteur avant de travailler sur l'installation électrique ou de procéder à des travaux de soudage.

Toute chute pendant le nettoyage ou le travail en

hauteur peut provoquer des blessures graves. Utiliser une échelle ou une plate-forme permettant d'accéder facilement à l'emplacement voulu. Veiller à utiliser des mains courantes et des marchepieds robustes et sûrs.

DX,SERV-28-28FEB17

Utilisation correcte du marchepied et des mains courantes



T133468—UN—15APR13

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

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

DX,WW,MOUNT-28-12OCT11

Manipulation des composants électroniques et des supports en toute sécurité



TS249—UN—23AUG88

Les chutes survenant lors de la pose ou de la dépose des composants électroniques montés sur l'équipement peuvent provoquer des blessures graves. Utiliser une échelle ou une plate-forme permettant d'accéder facilement à chaque emplacement de montage. Veiller à utiliser des mains courantes et des marchepieds

robustes et sûrs. Ne pas poser ou déposer les composants par temps humide ou en cas de gel.

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

Si l'on procède à l'installation ou à l'entretien d'un mât de récepteur de positionnement global utilisé sur un équipement, utiliser des techniques de levage appropriées et porter un équipement de protection adapté. Le mât est lourd et peut être difficile à manipuler. Deux personnes sont nécessaires si les emplacements de montage ne sont pas accessibles à partir du sol ou d'une plate-forme de service.

DX,WW,RECEIVER-28-24AUG10

Utilisation correcte de la console électronique

Les consoles électroniques sont des dispositifs auxiliaires prévus pour aider l'utilisateur à effectuer le travail dans le champ, améliorer le confort et fournir un divertissement. Les consoles peuvent offrir une gamme étendue de fonctionnalités; elles sont utilisées dans de nombreuses applications de système de machine et peuvent être utilisées par d'autres dispositifs auxiliaires tels que les appareils électroniques portatifs.

Un dispositif auxiliaire est un appareil qui n'est pas requis pour faire fonctionner la machine pour son usage primaire. L'opérateur est toujours responsable de la sécurité de l'utilisation et du contrôle de la machine.

Pour éviter les blessures pendant l'utilisation de la machine:

- Placer la console conformément à la notice de montage. S'assurer que l'appareil est bien fixé, qu'il n'obstrue pas la vue du conducteur et qu'il n'interfère pas avec les commandes de la machine.
- Ne pas se laisser distraire par la console. Rester vigilant. Faire attention à la machine et à la zone environnante.
- Ne pas modifier les paramètres ni accéder toute fonction qui nécessite une utilisation prolongée des commandes de la console pendant que la machine se déplace. Arrêter la machine dans un emplacement sûr et la mettre en position de stationnement avant d'entreprendre de telles opérations.
- Ne jamais régler le volume si haut qu'il couvre le bruit de la circulation extérieure et des véhicules d'urgence.

Pour favoriser la sécurité de l'utilisation, certaines fonctions des consoles peuvent être désactivées à moins que le mouvement de la machine soit limité ou qu'elle soit en position de stationnement. Le contournement de ce dispositif de sécurité peut

enfreindre les lois applicables et résulter en des dommages, des blessures graves ou la mort.

Utiliser la fonctionnalité disponible de la console seulement quand les conditions permettent de le faire en toute sécurité et conformément aux instructions fournies. Toujours se conformer aux règles de conduite sûre, aux réglementations locales et au code de la route pendant l'utilisation de tout dispositif auxiliaire.

RR94114,0001FFA-28-18DEC14

Sécurité de l'utilisation des systèmes de guidage

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

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

Les systèmes de guidage incluent toute application qui automatise la direction de la machine. Cela comprend, entre autre, AutoTrac™, iGuide™, iTEC™ Pro, Automatisation de braquage AutoTrac™, AutoTrac™ Universal (ATU), RowSense™, et Machine Sync.

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

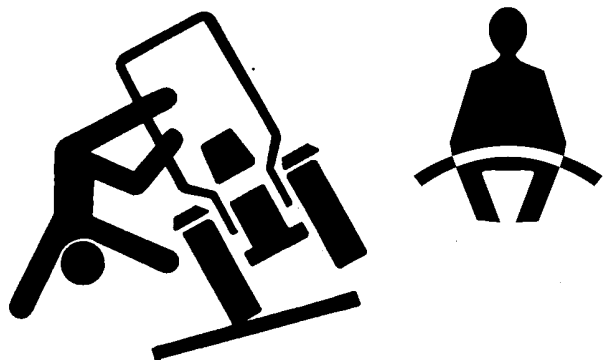
- Ne jamais monter à bord ni descendre d'une machine en marche.
- S'assurer que la machine, l'équipement et le système de guidage sont configurés correctement.
 - Si l'on utilise iTEC™ Pro ou Automatisation de braquage AutoTrac™, s'assurer que des bordures précises ont été définies.
 - Si l'on utilise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

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

- Tenir compte des conditions de terrain, de la visibilité et de la configuration de la machine pour sélectionner la vitesse de la machine.

JS56696,0000ABC-28-20DEC17

Utilisation correcte de la ceinture de sécurité



TS1729—UN—24MAY13

Éviter tout risque de blessure grave ou mortelle par écrasement lors d'un retournement.

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

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

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

Contrôler la ceinture de sécurité et la boulonnerie de fixation au moins une fois par an. Déceler les signes de boulonnerie desserrée ou de ceinture abîmée: déchirures, effilochages, usure extrême ou inhabituelle, décoloration ou parties usées par frottement. Utiliser uniquement les pièces de rechange homologuées pour la machine en question. S'adresser au concessionnaire John Deere.

DX,ROPS1-28-22AUG13

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



PC13793—UN—25MAY11

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

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

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

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

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

CF86321,0000366-28-19DEC13

Attention aux liquides sous haute pression



X9811—UN—23AUG88

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

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

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

Afin de prévenir tout accident, éliminer la pression avant de débrancher des conduites hydrauliques ou autres. Avant de rétablir la pression, s'assurer que tous les raccords sont serrés.

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

En cas d'accident, consulter immédiatement un médecin. Tout liquide ayant pénétré sous la peau doit être retiré par intervention chirurgicale dans les quelques heures qui suivent pour éviter les risques de gangrène. Les médecins n'étant pas familiarisés à ce type de blessure doivent s'adresser à un service médical compétent. Ces informations peuvent être obtenues en anglais auprès du service médical de Deere & Company à Moline, Illinois, États-Unis, au numéro de téléphone suivant: 1-800-822-8262 ou +1 309-748-5636.

DX,FLUID-28-12OCT11

Informations réglementaires et de conformité

Déclaration de conformité UE

Deere & Company
Moline, Illinois, États-Unis

Le soussigné déclare par la présente que:

Produit: Contrôleur d'application

Modèles: XL01, XL02

satisfait l'ensemble des prescriptions et les exigences essentielles des directives suivantes:

Directive	Numéro	Méthode de certification
Directive de compatibilité électromagnétique	2014/30/UE	Annexe II de la directive

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

ISO 14982: 1998

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

Brigitte Birk
John Deere GmbH & Co. KG
Mannheim Regional Center (Zentralfunktionen)
John Deere Strasse 70
D-68163 Mannheim, Allemagne

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

Nom: Aaron Senneff

Date de délivrance de la déclaration: 27 avril
2016

Titre: Manager - Software Development



DXCE01—UN—28APR09
AE77568,00001D9-28-28APR16

Introduction

Principe de fonctionnement

iGrade™ est un système de contrôle d'altitude actif qui utilise des distributeurs auxiliaires pour contrôler la hauteur d'un équipement en fonction des données d'altitude GPS.

iGrade™ dispose de quatre types de commandes :

- **Contrôle de déclivité** crée la déclivité souhaitée en fonction de la distance réelle parcourue, non de la distance linéaire. Le contrôle de déclivité ne dépend pas de la direction.
- **Contrôle de planéité** crée un plan de pente simple ou double.
- **Longueur de trajet** déclenche le système hydraulique de la machine en fonction de la distance parcourue, ou un pilote du circuit "low side" pour compléter le circuit d'un appareil électronique. Par exemple, utiliser la longueur parcourue pour créer des rampes d'irrigation pour l'irrigation de cultures épaisses, ou libérer les graines tout en semant une parcelle d'expérimentation.
- **Commande à distance** reçoit les données d'altitude et les commandes d'une autre source pour un plan souhaité ou un type de fossé.

(Pour plus d'informations, se reporter à la section Type de contrôle spécifique.)

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

RW00482,0000417-28-22JUN15

Recommandations iGrade™

Matériel:

- Contrôleur d'application 1100
- Divers faisceaux associés à l'alimentation, l'intégration du contrôleur, la communication des capteurs et la commande de direction.

NOTE: iGrade™ n'utilise pas de capteur de réaction d'équipement.

Console:

- Console GreenStar™ 3 2630 (recommandée)
- Console GreenStar™ 2 2600
- Console GreenStar™ 2 2100
- CommandCenter™ GreenStar™ 3
- Console de génération 4

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

NOTE: Les consoles de génération 4 ne prennent pas en charge les récepteurs d'équipement double.

Récepteur:

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

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

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

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

Logiciel:

- Activation de la cinématique en temps réel (RTK) sur les récepteurs de l'équipement et de la station de base. Le déblai max. et la longueur de trajet nécessitent une activation RTK sur les récepteurs d'équipement et la machine.
- Activation AutoTrac™ sur la console (non requise pour diriger le système manuellement).
- Activation d'iGrade™ sur le contrôleur d'application 1100.
- Logiciel de console mis à jour à la version la plus récente.

RW00482,000069A-28-15JUN18

Accès au contrôleur d'application à l'aide de la console de génération 4

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

Ce livret d'entretien fournit des consignes pour l'utilisation d'une console GreenStar™ 3 2630. Si une console de génération 4 est utilisée, ces instructions sont identiques après avoir atteint le contrôleur d'application 1100.

AutoTrac est une marque commerciale de Deere & Company



Bouton Menu

PC17269—UN—15JUL13

1. Sélectionner le bouton Menu.



Onglet Applications

PC21496—UN—05OCT15

2. Sélectionner l'onglet Applications.



Application Terminal Virtuel ISOBUS

PC16682—UN—18MAR13

3. Sélectionner l'application Terminal virtuel ISOBUS.



Bouton Menu Terminal Virtuel ISOBUS

PC15293—UN—18MAR13

4. Sélectionner le bouton Menu Terminal virtuel ISOBUS.



Équipements ISOBUS branchés

PC22167—UN—23FEB16

A—Bouton Contrôleur d'application 1100

B—Bouton OK

5. Sélectionner le bouton (A) du contrôleur d'application 1100.

6. Sélectionner le bouton (B) OK.

RW00482,00005AD-28-22MAR18

Activation d'iGrade™

Pour utiliser iGrade™, un code d'activation à 26 chiffres est requis pour le contrôleur d'application 1100. Contacter le concessionnaire John Deere et fournir le numéro de série du contrôleur d'application situé sur le contrôleur.



Bouton Menu

PC8663—UN—29APR15

1. Sélectionner le bouton Menu.



Bouton Contrôleur d'application 1100

PC14926—UN—27APR12

2. Sélectionner le bouton Contrôleur d'application.

iGrade est une marque commerciale de Deere & Company



PC12961—UN—13APR15

Touche programmable Configuration

(Se reporter à Distributeur externe dans la section Composants pour plus d'informations.)

RW00482,00004EF-28-07MAY15

3. Sélectionner la touche programmable Configuration.



PC17966—UN—07NOV13

Bouton Entrée d'activation

4. Appuyer sur le bouton Entrée d'activation.



PC17967—UN—07NOV13

Case Entrée d'activation

5. Cocher la case Entrée d'activation, et saisir le code d'activation.



PC22267—UN—14MAR16

Bouton Accepter

6. Sélectionner le bouton Accepter.
7. Éteindre la machine, attendre que la console s'éteigne, puis redémarrer la machine.

RW00482,000069B-28-05JUN18

Remplacement de la mémoire morte programmable effaçable (EPROM)

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

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

RW00482,000048A-28-15APR15

Compatibilité de la machine

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

Légende des touches programmables

Contrôleur d'application 1100—Touche programmable de configuration



PC21157—UN—11MAY15

Touche programmable Configuration

- Sélection de commande—Sélectionner le type de commande pour le distributeur auxiliaire 1 or distributeur auxiliaire 3.
- Configuration du seuil de distributeur auxiliaire—Saisir le seuil d'extension et de rétractation et tester le distributeur en l'allumant et en l'éteignant.
- Configuration du port série—Configurer les communications du port série.
- Tensions E/S—Afficher les relevés des tensions d'Entrée/Sortie (E/S).
- Entrée Activation—Saisir les activations spécifiques du contrôleur d'application 1100.

RW00482,00004F0-28-29JUL15

Contrôleur d'application 1100—Touche programmable principale



PC21156—UN—11MAY15

Touche programmable Principal

- Commande principale—Afficher les informations et sélectionner les fonctions opérationnelles pour le type de commande sélectionné (distributeur auxiliaire 1 ou distributeur auxiliaire 3).
- Configuration de commande—Configurer et saisir les entrées requises pour le type de commande sélectionné (distributeur auxiliaire 1 ou distributeur auxiliaire 3).
- Informations sur la version—Afficher les informations spécifiques au contrôleur de l'application, réinitialiser les valeurs par défauts d'usine, ou allumer ou éteindre les codes de diagnostic du bus CAN.

RW00482,00004F3-28-29JUL15

GreenStar™—Touche programmable Cartographie



PC21152—UN—11MAY15

Touche programmable Cartographie

- Onglet Cartes—Modifier les paramètres de la carte et afficher ou enregistrer une carte.
- Onglet Bordures—Configurer le client, l'exploitation, la parcelle et les bordures.
- Onglet Jalons—Définir et jalonner un point d'intérêt.
- Onglet Multi-machine—Configurer les données partagées avec Machine Sync et l'automatisme.

RW00482,00004F1-28-29JUL15

GreenStar™—Touche programmable de guidage



PC21148—UN—11MAY15

Touche programmable Guidage

- Onglet Affichage—Afficher la carte, sélectionner le nom de la chenille, modifier la sensibilité de la direction, afficher le graphique circulaire AutoTrac™, ou allumer ou éteindre la direction AutoTrac™.
- Onglet Paramètres de guidage—Configurer le mode de guidage, les réglages de guidage généraux, les réglages de la chenille, les réglages avancés AutoTrac™, et les réglages lightbar.
- Onglet Paramètres de décalage—Réglage des paramètres de décalage et allumer ou éteindre les décalages.

RW00482,00004F4-28-29JUL15

Récepteur StarFire™—Touche programmable StarFire™



PC21154—UN—11MAY15

Touche programmable StarFire™

AutoTrac est une marque commerciale de Deere & Company

- Onglet Info — Afficher les informations générales StarFire™ et GPS.
- Onglet Configuration — Configuration du sens de montage StarFire™, avancement, hauteur, optimisation des zones d'ombre, durée de fonctionnement après l'arrêt et calibrage du module de compensation de terrain (TCM).
- Onglet Activations — Saisir les codes d'activation du récepteur StarFire™.
- Onglet Port série—Configurer ou modifier les paramètres du port série.

CZ76372,0000781-28-01DEC16

Récepteur StarFire™—Touche programmable RTK



PC21155—UN—11MAY15

Touche programmable RTK

Sélectionner la touche programmable RTK pour configurer les radios cinématiques en temps réel (RTK).

RW00482,00004F9-28-04MAY16

Récepteur StarFire™—Touche programmable Satellite



PC21153—UN—11MAY15

Touche programmable Informations de satellite

- Onglet profil d'horizon—Afficher le profil d'horizon et les informations de localisation satellites.
- Onglet graphique—Afficher sur un graphique les informations de localisation satellites.

RW00482,00004F6-28-04MAY16

Récepteur StarFire™—Touche programmable Diagnostics



PC21158—UN—11MAY15

Touche programmable Diagnostics

- Onglet Relevés—Afficher StarFire™ et les informations RTK (cinématique en temps réel).
- Onglet Journaux de données—Afficher StarFire™, mode différentiel et informations satellites.
- Onglet Liaison radio—Afficher les messages de liaison radio.

RW00482,00004F7-28-04MAY16

Composants du système

Récepteur StarFire™



PC23442—UN—02DEC16
Récepteur StarFire™ 6000

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

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

RW00482,00004AC-28-24JUN19

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

RW00482,00004AA-28-07AUG15

Antenne Choke Ring (Option)



PC20986—UN—17MAR15
Antenne Choke Ring

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

RW00482,00004AB-28-07AUG15

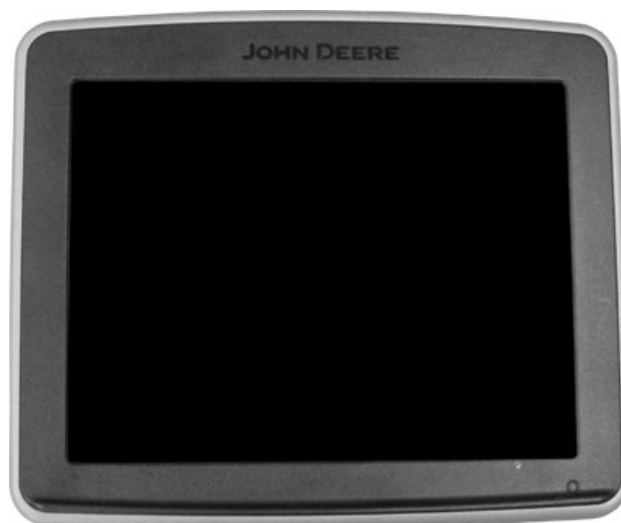
Antenne pour système satellite de navigation global (GNSS) StarFire™ (Recommandée)



PC20975—UN—16MAR15
Antenne GNSS

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

Console



PC13407—UN—20APR11
Console GreenStar™ 3 2630

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



PC24742—UN—28SEP17

Console universelle John Deere 4640

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

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

RW00482,000022F-28-07FEB18

Contrôleur d'application UCC2



PC20218—UN—07NOV14

Contrôleur d'application UCC2 avec faisceau

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

RW00482,000041A-28-07AUG15

Soupape de contrecharge



PC20217—UN—07NOV14

Soupape de contrecharge

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

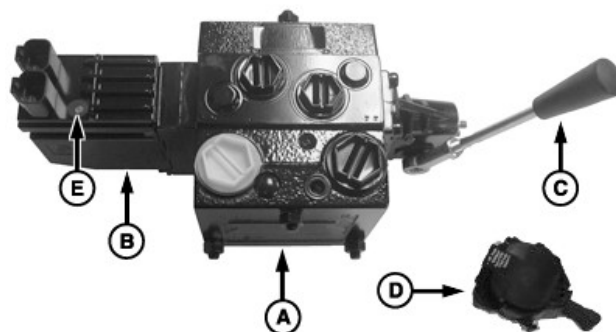
Une soupape de contrecharge est nécessaire lorsque le circuit hydraulique de la machine ne régule pas le débit de retour. Pour des performances optimales et constantes, installer et régler correctement la soupape de contrecharge.

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

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

RW00482,000041B-28-07AUG15

Soupape externe



PC19688—UN—11JUN14

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

(Se reporter à la section Pannes et remèdes.)

RW00482,0000339-28-11JUN19

La soupape externe permet au contrôleur d'application UCC2 de commander le circuit hydraulique de la machine. La conception et la fonctionnalité du distributeur externe John Deere varient pour les circuits hydrauliques à centre ouvert et à centre fermé. Utiliser la soupape externe:

- Si le contrôleur d'application UCC2 n'est pas capable de commander le circuit hydraulique de la machine. Généralement, cette condition se produit dans les anciens modèles de machine ou les machines qui ne sont pas fabriquées par John Deere, mais sont équipées d'un système de guidage John Deere et d'un connecteur ISO.
- Pour conserver les raccordements des distributeurs auxiliaires de la machine. Le distributeur externe peut se brancher sur un distributeur auxiliaire libre du tracteur, ou utiliser un bloc de puissance hydraulique externe comme source de puissance hydraulique provenant de la machine.

Composants de distributeur externe John Deere

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

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

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

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

Le lever de commande du distributeur externe commande manuellement le bloc de commande hydraulique.

Le lever de commande du distributeur auxiliaire électronique monté à distance (D) commande manuellement le bloc de commande hydraulique depuis la plate-forme de conduite.

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

- Vert—La soupape reçoit des commandes du contrôleur.
- Orange—La soupape est sous tension. Aucune commande n'est reçue en provenance du contrôleur.
- Rouge—Indique un problème.

Configuration du système

Configuration de la machine et de l'équipement

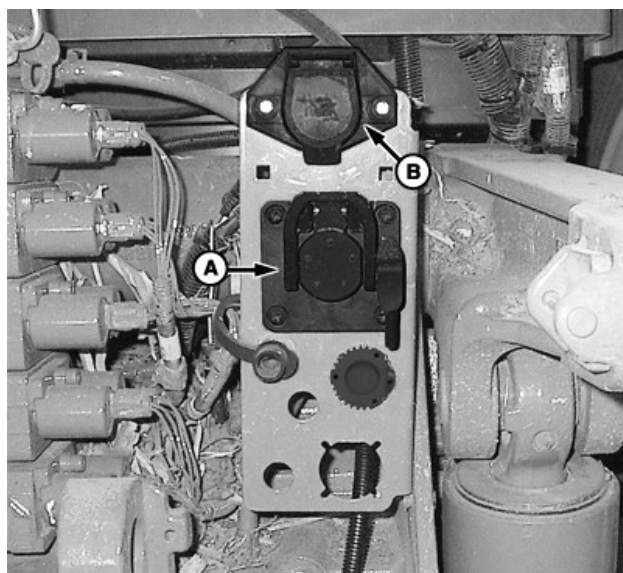
1. Brancher l'équipement.
2. Vérifier l'acheminement des flexibles hydrauliques.
3. Régler des distributeurs auxiliaires.
4. Configuration de la commande hydraulique—Seuils du distributeur auxiliaire.
5. Régler la soupape de contrecharge (le cas échéant).
6. Régler les décalages du racleur.
7. Configurer le module de compensation de terrain (TCM) pour les récepteurs de machine (suivant équipement) et d'équipement.
8. Configurer le type de commande.

(Pour plus d'informations, se reporter à la section Type de contrôle spécifique.)

- Contrôle de déclivité
- Contrôle de planéité
- Longueur de trajet
- Cartes topographiques
- Commande à distance—Port série

RW00482,00004A7-28-10AUG15

Connexion d'équipement



PC21197—UN—27MAY15

Arrière du tracteur illustré

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

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

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

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

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

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

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

RW00482,000059A-28-05FEB16

Vérification de l'acheminement des flexibles hydrauliques

L'acheminement des flexibles hydrauliques est essentiel au bon fonctionnement.

Position du distributeur auxiliaire	Mouvement vers le haut du racleur
Extension	Montée
Rétraction	Inférieur

Si la position du distributeur auxiliaire ne correspond pas au mouvement du racleur, inverser la position du flexible hydraulique dans le distributeur auxiliaire.

(Pour plus d'informations sur le mouvement du racleur de pente transversale, se reporter à la section Commande de pente transversale.)

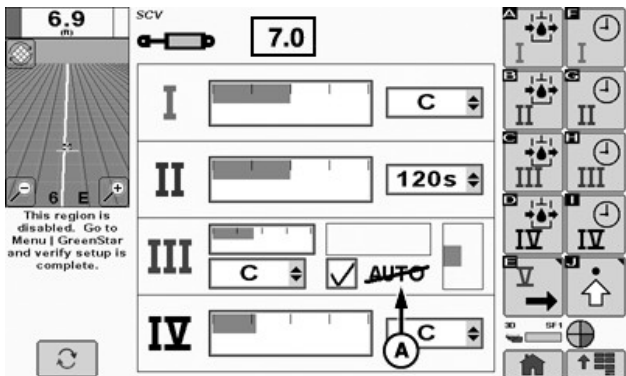
RW00482,000052B-28-10AUG15

iGrade est une marque commerciale de Deere & Company

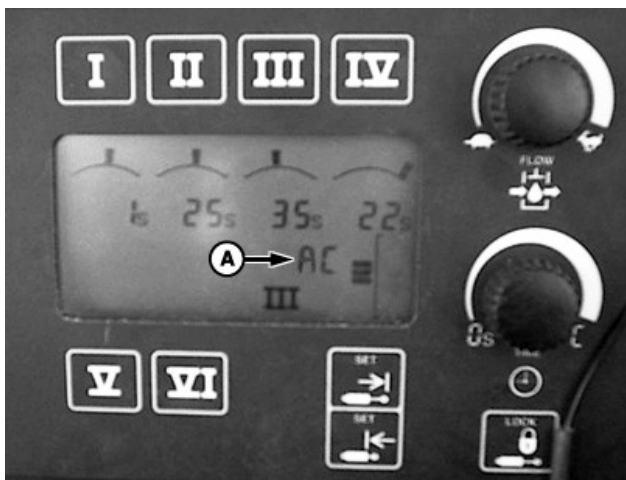
Réglage du distributeur auxiliaire



CommandCenter™ de génération 4



CommandCenter™ GreenStar™ 3



TouchSet™

A—Témoin du mode Auto

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

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

- Un contrôleur d'application installé.
- Type de commande sélectionné pour le distributeur auxiliaire 1 ou 3.

(Voir Configuration du Type de commande pour sélectionner un type de commande.)

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

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

Le réglage du débit de verrouillage des distributeurs auxiliaires s'applique à l'extension et à la rétraction. Le contrôleur d'application commande automatiquement la durée du cran d'arrêt quand un type de commande est sélectionné et que le mode auto est engagé.

Régler le débit de verrouillage pour chaque opération.

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

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

Sortie de débit de distributeur auxiliaire (approximatif)		
Réglages de débit du distributeur auxiliaire	Débit	
	l/min	gal/min
0,1 ^a	—	—
1,0	3,6	1.0
2,0	7,2	1.9
3,0	10,2	2.7
4,0	14,4	3.8

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

Sortie de débit de distributeur auxiliaire (approximatif)		
Réglages de débit du distributeur auxiliaire	Débit	
	l/min	gal/min
5,0	19,2	5.0
6,0	24,0	6.4
7,0	31,2	8.2
8,0	39,6	10.5
9,0	65,4	17.2
10,0	114	30.0

^a 0,1 = Réglage de débit minimum

CommandCenter™ génération 4

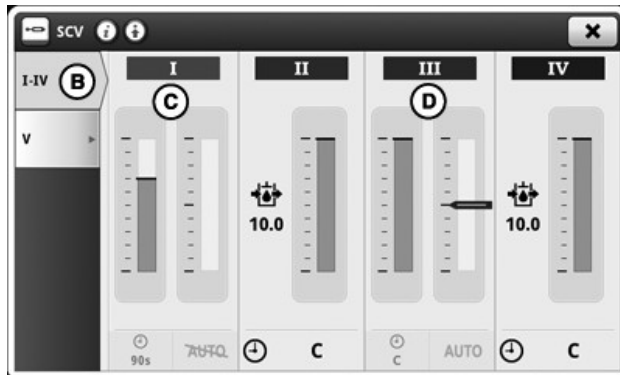


PC25700—UN—21MAY18

Barre de navigation

A—Raccourci Distributeur auxiliaire

1. Sélectionner le raccourci Distributeur auxiliaire (A).



PC22198—UN—24FEB16

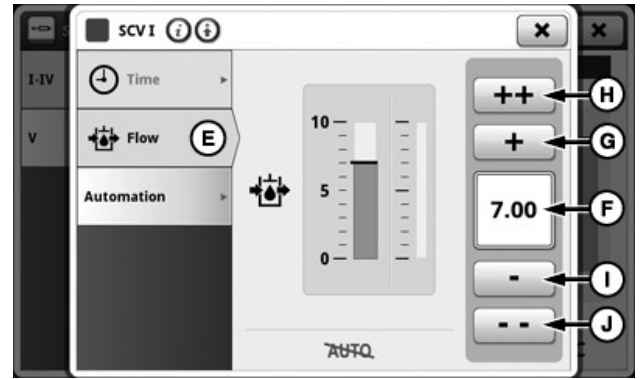
Page principale des distributeurs auxiliaires

B—Onglet Distributeur auxiliaire I-IV

C—Distributeur auxiliaire I

D—Distributeur auxiliaire III

2. Sélectionner un onglet Distributeur auxiliaire I-IV (B).
3. Sélectionner le distributeur auxiliaire (C ou D) utilisé.



PC22199—UN—24FEB16

Débit de verrouillage du distributeur auxiliaire

E—Onglet Débit

F—Débit de verrouillage

G—Petite augmentation (+)

H—Grande augmentation (+ +)

I—Petite diminution (-)

J—Grande diminution (- -)

4. Sélectionner l'onglet Débit (E).

NOTE: Le débit de verrouillage (F) est affiché en incréments de 0,04, commençant à 0,04 et allant jusqu'à 10. La sélection de la petite augmentation (+) (G) augmente le débit de 0,04, la sélection de la grande augmentation (+ +) (H) augmente le débit de 1,00, la sélection de la petite diminution (-) (I) et de la grande diminution (- -) (J) diminue le réglage du débit par les mêmes incréments.



PC25701—UN—21MAY18

Barre de navigation

K—Molette

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

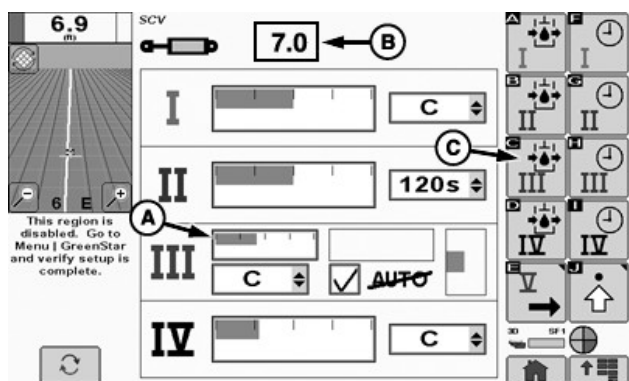
GreenStar™ 3 CommandCenter™



RXA0117610—UN—10JUN11

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

1. Sélectionner le bouton Menu.
2. Sélectionner le bouton Distributeur auxiliaire.
3. Sélectionner la touche programmable Réglages avancés.



PC22226—UN—10MAR16

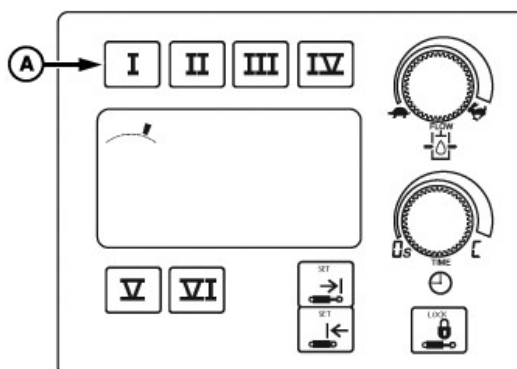
Page d'accueil du distributeur auxiliaire

- A—Graphique à barres de débit de verrouillage
B—Case du débit de verrouillage
C—Touche programmable Réglage extension

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

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

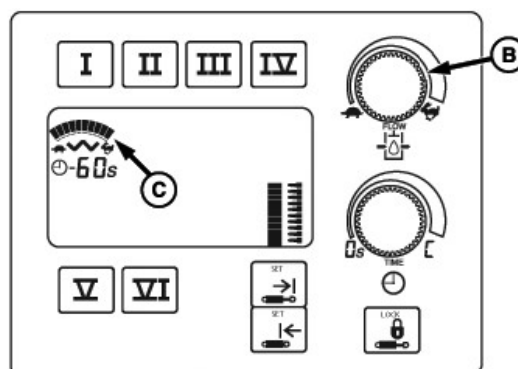
Console TouchSet™



PC17987—UN—07NOV13

A—Boutons de sélection du distributeur auxiliaire

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



PC17988—UN—07NOV13

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

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

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

RW00482,000069C-28-05JUN18

Configuration de la commande hydraulique — Seuil du distributeur auxiliaire

⚠ ATTENTION: Pour éviter les blessures graves, maintenir la zone entourant l'équipement dégagée. Cette procédure nécessite que la machine avance.

L'équipement se déplace durant le calibrage.

NOTE: En cas d'utilisation d'un distributeur externe, configurer la commande hydraulique du distributeur externe et ne pas configurer le seuil du distributeur auxiliaire.

(Pour plus de détails, consulter Configuration de la commande hydraulique — Distributeur externe.)

NOTE: Les valeurs de seuil sont spécifiques à chaque distributeur auxiliaire en raison des tolérances normales de fabrication. Pour obtenir des performances optimales, régler finement le seuil jusqu'à atteindre la valeur la plus basse entraînant un mouvement dans le racleur.

Le réglage du seuil de distributeur auxiliaire est utilisé pour calibrer le contrôleur d'application 1100 afin de déterminer la valeur minimum de signal du contrôleur hydraulique nécessaire avant que le racleur ne bouge. Sans calibrage du seuil du distributeur auxiliaire, il est possible que le racleur se déplace sensiblement plus vite dans un sens, compense trop ou pas assez ou ne fonctionne pas comme prévu à cause de limitations hydrauliques.

Régler le seuil du distributeur auxiliaire:

- Si les valeurs sont réglées sur 5 ou 250 (valeurs d'usine par défaut).
- Les valeurs sont identiques pour les paramètres d'extension et de rétraction.
- Si les valeurs sont copiées d'une autre machine.
- L'acheminement du flexible hydraulique diffère entre le distributeur auxiliaire 1 et le distributeur auxiliaire 3.
- Si la réparation d'un composant hydraulique est effectuée sur la machine.
- Si la soupape de contrecharge est réglée.
- Si le débit hydraulique est réglé.

Réglage du seuil de distributeur auxiliaire:

En cas d'utilisation de racleurs doubles ou de commande de pente transversale, régler les seuils de distributeur auxiliaire pour le distributeur auxiliaire 1 et le distributeur auxiliaire 3.



Bouton Menu

PC8663—UN—29APR15

1. Sélectionner le bouton Menu.



PC14926—UN—27APR12

Bouton Contrôleur d'application 1100

2. Sélectionner le bouton Contrôleur d'application 1100.



PC12961—UN—13APR15

Touche programmable Configuration

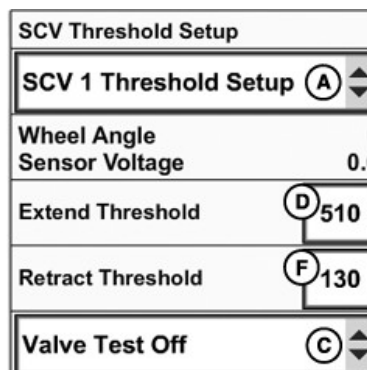
3. Sélectionner la touche programmable Configuration.



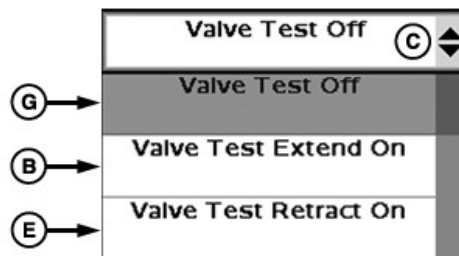
PC18039—UN—11NOV15

Bouton Configuration du seuil du distributeur auxiliaire

4. Sélectionner le bouton Configuration du seuil du distributeur auxiliaire.



PC22106—UN—29JAN16



PC22105—UN—29JAN16



PC21160—UN—12MAY15

Bouton Augmenter (+) le seuil de distributeur auxiliaire



PC21161—UN—12MAY15

Bouton Réduire (-) le seuil de distributeur auxiliaire

A—Menu déroulant Configuration du seuil du distributeur auxiliaire

B—Essai d'extension du distributeur activé

C—Menu déroulant des essais du distributeur

D—Seuil d'extension

E—Essai de rétraction du distributeur activé

F—Seuil de rétraction

G—Essai du distributeur désactivé

5. Sélectionner le distributeur auxiliaire utilisé dans le menu déroulant (A).

NOTE: Pour calibrer le seuil du distributeur auxiliaire, la machine doit avancer lentement, à plus de 0,72 km/h (0.45 mph), avec le distributeur auxiliaire sélectionné (distributeur auxiliaire 1 ou 3) verrouillé sur AC ou AUTO. L'équipement n'a pas besoin d'être en position abaissée (de travail) pour le calibrage.

Si la machine ne se déplace pas à plus de 0,72 km/h (0.45 mph), la commande du distributeur auxiliaire ne produit pas de débit hydraulique.

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

6. Conduire la machine en marche avant, à plus de 0.72 km/h (0.45 mph). Ne pas engager AutoTrac™.
7. Placer le distributeur auxiliaire en position cran d'arrêt d'extension, pas de flottement.
8. Sélectionner Essai d'extension du distributeur activé (B) dans le menu (C) déroulant.
9. Régler la valeur du seuil d'extension (D). Sélectionner le bouton Réduire (-) le seuil du distributeur auxiliaire jusqu'à l'immobilisation du racleur. Appuyer sur le bouton Augmenter (+) le seuil du distributeur auxiliaire jusqu'à ce que le racleur bouge le plus lentement possible mais de manière continue.

NOTE: Si le vérin de l'équipement atteint une course maximum ou minimum lors de l'essai, sélectionner Essai du distributeur de rétraction activé (E) pour repositionner le vérin.

- Si la hauteur du racleur ne change pas, augmenter la valeur du seuil d'extension jusqu'à obtenir un mouvement minimal.
- Si le racleur bouge rapidement ou irrégulièrement, réduire la valeur du seuil d'extension.
- Répéter la procédure selon le besoin pour obtenir un changement lent, régulier et constant de la hauteur du racleur.
- Les valeurs d'extension et de rétraction du seuil peuvent différer.

10. Sélectionner Essai de rétraction du distributeur activé dans le menu déroulant.
11. Régler la valeur du seuil de rétraction (F). Sélectionner le bouton Réduire (-) le seuil du distributeur auxiliaire jusqu'à l'immobilisation du racleur. Appuyer sur le bouton Augmenter (+) le seuil du distributeur auxiliaire jusqu'à ce que le racleur bouge le plus lentement possible mais de manière continue.

NOTE: Si le vérin de l'équipement atteint une course maximum ou minimum lors de l'essai, sélectionner Essai du distributeur d'extension activé pour repositionner le vérin.

12. Désactiver l'essai de distributeur (G) lorsque le calibrage est terminé.

Si le débit du distributeur auxiliaire est trop élevé, le racleur pourrait être trop sensible et causer un effet de tôle ondulée.

Si le débit du distributeur auxiliaire est trop faible, la commande et la fonction de limite de charge pourraient être diminuées ou limitées.

RW00482,000069D-28-05JUN18

Configuration de la commande hydraulique —Distributeur externe

Pour régler le débit hydraulique:



PC14926—UN—27APR12

Bouton Contrôleur d'application 1100

1. Sélectionner le bouton Contrôleur d'application 1100.



PC12961—UN—13APR15

Touche programmable Configuration

2. Sélectionner la touche programmable Configuration.



PC17999—UN—07NOV13

Bouton Configuration du distributeur externe

3. Sélectionner le bouton Configuration du distributeur externe.

(Se reporter à la section Pannes et remèdes si le

bouton Configuration du distributeur externe n'est pas affiché.)

External Valve Setup	
SCV 1 Max Flow (%)	100
SCV 3 Max Flow (%)	100

PC18000—UN—07NOV13

Configuration du distributeur externe

A—Débit max distributeur auxiliaire 1 (%)

NOTE: Seul le distributeur auxiliaire 1 peut être utilisé avec un distributeur externe.

- Régler Débit max du distributeur 1 (%) (A) sur la valeur désirée.

Le débit maximum peut être réglé de 10 à 100 %. La taille du cylindre détermine le meilleur débit.

La valeur Débit max d. aux (%) est établie par défaut à 100. Définir la valeur sur 30 au démarrage. Régler la valeur vers le haut ou vers le bas en fonction des performances de l'équipement pendant le fonctionnement.

NOTE: Lors de l'utilisation du bloc de puissance hydraulique externe, le débit hydraulique vers l'équipement est réglé sur la page Configuration du distributeur externe.

RW00482,0000393-28-08MAR18

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

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

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

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

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

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

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

Exemple: 14650 kPa x 1,3 = 19045 kPa

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

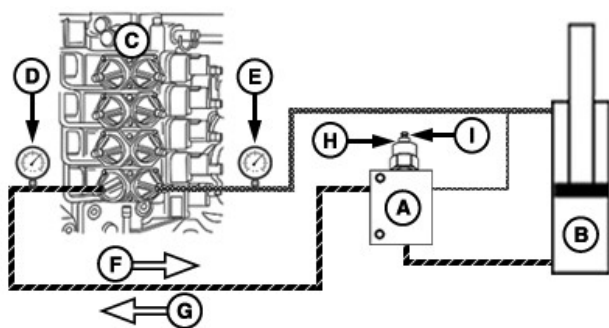
2125 psi x 1,3 = 2763 psi

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

a. Desserrer l'écrou de blocage (H).

b. Tourner la cartouche de distributeur (I) jusqu'à ce que le relevé du manomètre (E) soit égal à la pression de point de consigne lors de l'abaissement de l'équipement.

Réglage de la soupape de contrecharge



PC23339—UN—16NOV16



Manomètre

PC23340—UN—10NOV16

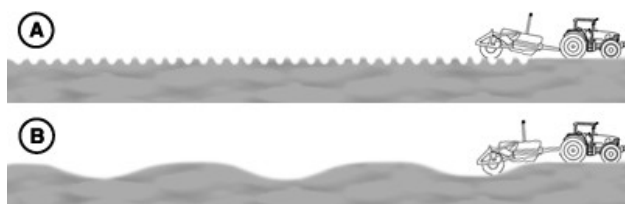
- Tourner dans le sens horaire pour augmenter la pression.
- Tourner vers la gauche pour diminuer la pression.

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

Valeur prescrite

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

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



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

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

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

RW00482,000069E-28-05JUN18

Réglage des décalages

iGrade™ permet à l'utilisateur de prérégler la valeur de l'incrément du décalage du plan. Cela permet à l'opérateur de monter ou descendre le plan pendant l'utilisation pour ajuster par incréments sa hauteur. À mesure que la hauteur du plan change, chaque impulsion sur le bouton de décalage permet de régler le bord de coupe du racleur. Lors de l'utilisation de deux racleurs, la même valeur d'incrément de décalage est appliquée aux deux distributeurs auxiliaires 1 et 3.

iGrade est une marque commerciale de Deere & Company



Bouton Menu

PC8663—UN—29APR15

1. Sélectionner le bouton Menu.



Bouton Contrôleur d'application 1100

PC14926—UN—27APR12

2. Sélectionner le bouton Contrôleur d'application 1100.



Touche programmable Configuration

PC12961—UN—13APR15

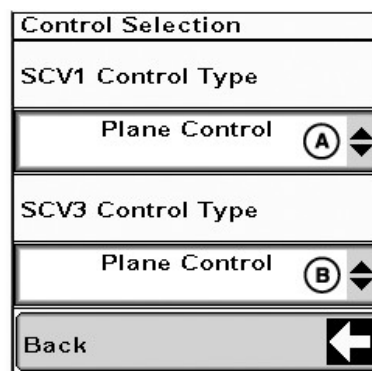
3. Sélectionner la touche programmable Configuration.



Bouton Sélection de commande

PC17972—UN—07NOV13

4. Sélectionner le bouton Sélection de commande.



Sélection de commande

PC21005—UN—20MAR15

- A—Menu déroulant Type de commande du distributeur auxiliaire 1
- B—Menu déroulant Type de commande du distributeur auxiliaire 3

- Sélectionner Contrôle de planéité, Commande à distance ou Contrôle de déclivité dans le menu déroulant (A) Type de commande de distributeur auxiliaire 1.
- En cas d'utilisation de racleurs doubles,

sélectionner Type de commande du distributeur auxiliaire 3 dans le menu déroulant (B).



PC13072—UN—16NOV10

Touche programmable Principale

7. Sélectionner la touche programmable Principale.



PC18047—UN—12NOV13

Bouton de paramétrage de contrôle de planéité



PC18471—UN—10FEB14

Bouton de paramétrage de commande à distance



PC18076—UN—13NOV13

Bouton Configuration du contrôle de déclivité

8. Sélectionner Configuration de contrôle de planéité, Configuration de commande à distance, le bouton Configuration du contrôle de déclivité du distributeur auxiliaire 1. En cas d'utilisation de racleurs doubles, l'incrément des distributeurs auxiliaires 1 et 3 est défini en même temps.



PC18474—UN—10FEB14

Bouton Configuration des paramètres

9. Sélectionner le bouton Configuration des paramètres.



PC18473—UN—10FEB14

Bouton Configuration des décalages

10. Sélectionner le bouton Configuration des décalages.

Plane Offsets	
Plane Offsets Step Size (ft)	0.033 A
Plane Offset (ft)	0.000
Scraper 2 Offset (ft)	0.000 B
Scraper 2 Higher C	
Back	

PC21163—UN—12MAY15

A—Valeur de l'incrément du décalage

B—Décalage racleur 2

C—Menu déroulant du racleur 2

11. Entrer la valeur (A) de l'incrément du décalage.

12. Pour les racleurs doubles, le décalage du racleur 2 peut être différent de celui du racleur 1.

NOTE: Entrer 0 si le racleur 1 et le racleur 2 sont sur le même plan. Selon les unités sélectionnées pour l'affichage, le décalage maximal du racleur 2 est de 3 m ou 3 ft.

- a. Entrer le décalage (B) du racleur 2.
- b. Sélectionner Racleur 2 supérieur ou Racleur 2 inférieur dans le menu déroulant (C).

RW00482,000069F-28-05JUN18

Réglage du récepteur GPS

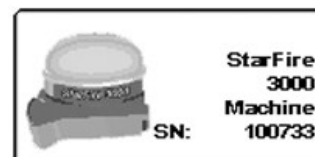
Monter le récepteur d'équipement directement sur le bord de coupe de l'équipement ou à un endroit reproduisant le mouvement vertical du bord de coupe. Idéalement, monter le récepteur d'équipement vers l'avant.



Bouton Menu

PC8663—UN—29APR15

1. Sélectionner le bouton Menu.



PC13006—UN—05NOV14

Bouton Machine StarFire™

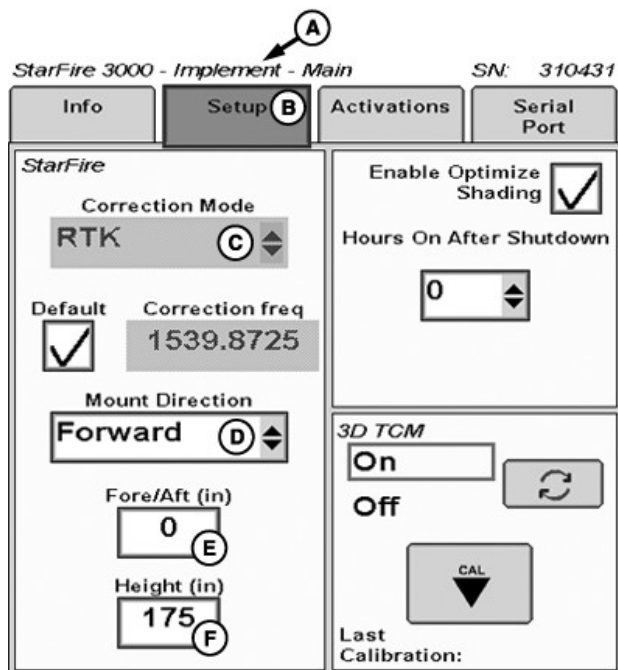


PC20634—UN—19DEC14

Bouton Équipement StarFire™

2. Sélectionner un bouton StarFire™.

- Bouton Machine StarFire™.
- Bouton Équipement StarFire™.



PC20941—UN—09MAR15

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

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

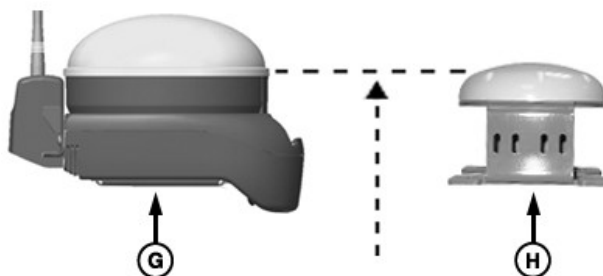
3. Sélectionner l'onglet Configuration (B).

4. Sélectionner le mode de correction (C) si le signal StarFire™ est utilisé. Pour allumer ou éteindre la cinématique en temps réel (RTK), configurer la RTK.

(Se reporter à Récepteur StarFire™ ou Livret d'entretien RTK.)

NOTE: Si une machine ou un équipement est automatiquement détecté, Sens de montage (D), Avant/Arrière (E) et (ou) Hauteur (F) peuvent être grisés et ne peuvent être modifiés.

5. S'ils ne sont pas grisés, sélectionner Sens de montage.



PC23079—UN—20SEP16

- G—Récepteur
H—Antenne externe

6. S'ils ne sont pas grisés, entrer une valeur pour Avant/Arrière et (ou) Hauteur. Mesurer la hauteur depuis le sol jusqu'au milieu du récepteur (G) ou jusqu'au sommet de l'antenne externe (H) (suivant équipement).

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

RW00482.00006A0-28-05JUN18

Calibrage du module de compensation de terrain (TCM)



Bouton Menu

PC20197—UN—05NOV14

1. Sélectionner le bouton Menu.



Bouton StarFire™

PC20634—UN—19DEC14

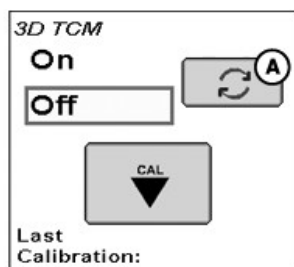
2. Sélectionner le bouton StarFire™.



Onglet Configuration

PC20199—UN—05NOV14

3. Sélectionner l'onglet Configuration.



PC19992—UN—04SEP14

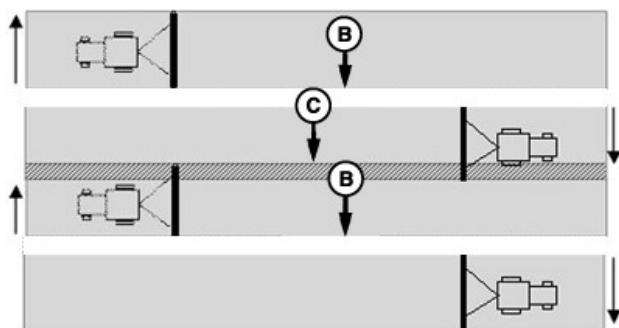
A—Bouton à bascule du TCM

Sélectionner le bouton (A) à bascule du TCM pour allumer et éteindre le TCM. Lorsque le TCM est DÉSACTIVÉ, le message GPS de StarFire™ n'est pas corrigé en fonction des facteurs dynamiques ou de l'inclinaison latérale de la machine. Le TCM est activé par défaut lorsqu'on coupe et remet le contact.

NOTE: Le TCM doit être mis en MARCHÉ pour activer AutoTrac™.

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

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



PC19993—UN—03SEP14

B—Manqué
C—Chevauchement

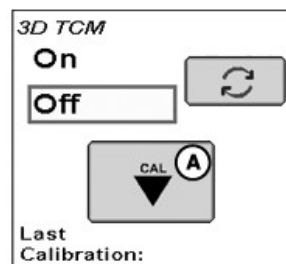
Calibrer le TCM chaque fois que le récepteur est retiré de la machine et refixé ou si l'angle du TCM par rapport à la machine a changé. Les changements de l'angle du TCM par rapport à la machine peuvent créer un décalage et ressembler à un manqué (B) ou un chevauchement (C) d'un passage à l'autre. Une cause possible de ce décalage peut provenir d'un léger décalage du support de montage du StarFire™, d'un léger décalage de la cabine de la machine, ou d'une pression inégale des pneus d'un côté par rapport à l'autre.

Pour éliminer le décalage, positionner la machine et

calibrer le TCM, descendre un passage, faire demi-tour et conduire sur le même passage dans le sens opposé. Si la machine ne suit pas le même passage, mesurer la distance de décalage et la saisir dans le décalage de l'équipement.

Positionner la machine et calibrer le module de compensation de terrain (TCM)

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



PC19994—UN—04SEP14

A—Bouton Calibrage

3. Sélectionner le bouton (A) Calibrage.



Bouton Accepter

PC22267—UN—14MAR16

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

façon à ce que le point (C) de pivotement de la machine soit au même endroit dans les deux sens.

6. Sélectionner le bouton Accepter. La barre d'état du calibrage s'affiche, puis disparaît une fois terminé.
7. Sélectionner le bouton Accepter pour revenir à l'onglet Configuration. Si le calibrage ne s'est pas déroulé correctement, recalibrer le TCM.

DK01672,000019E-28-22MAR18

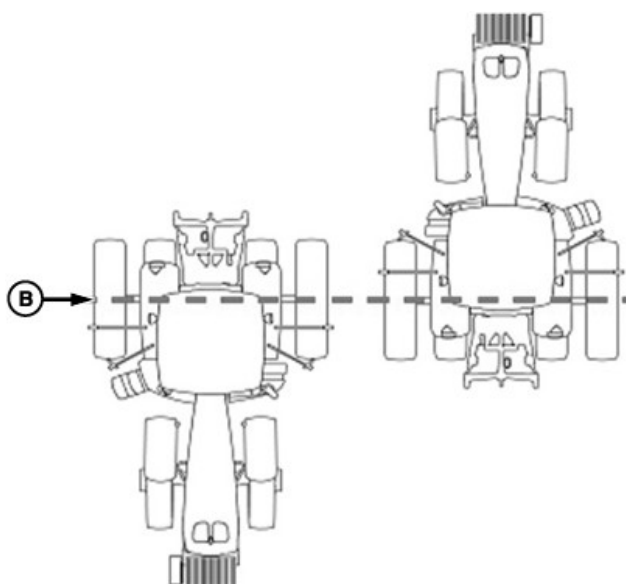
Configuration du Type de commande

Sélectionner et régler le type de commande.

(Pour plus d'informations, se reporter à la section Type de contrôle spécifique.)

- Contrôle de déclivité
- Contrôle de planéité
- Pente transversale
- Longueur de trajet
- Commande à distance—Port série

RW00482,00005B4-28-29FEB16

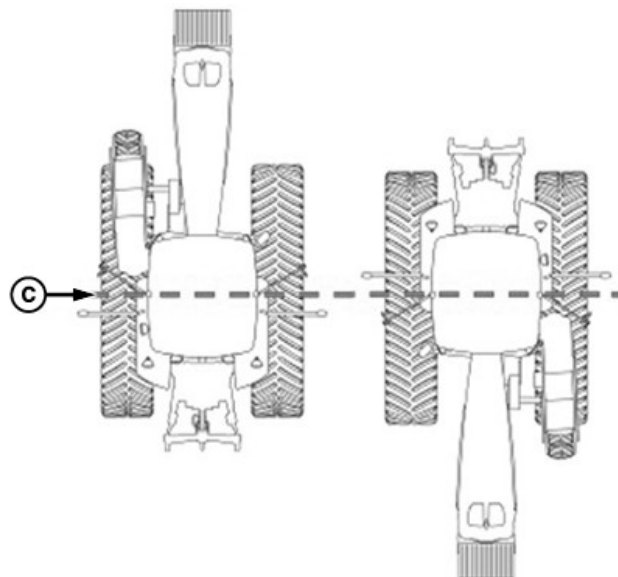


PC19995—UN—03SEP14

Machines à essieu avant flottant

B—Essieu arrière

- Pour les machines à essieu avant flottant (pont avant mécanique, Independent-Link Suspension [ILS™] ou suspension à triple bras [TLS™]), placer les roues de manière que l'essieu (B) arrière se trouve au même endroit lors du calibrage en 2 points.



PC19996—UN—03SEP14

Machines à roues ou chenilles à essieux fixes

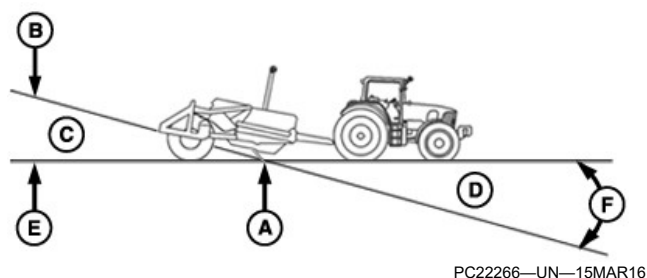
C—Point de pivotement de la machine

- Pour les machines à roues ou chenilles avec essieux fixes (tracteurs à chenilles, pulvérisateurs 47 x 0 et 49 x 0, ou tracteurs à roues séries 9000 et 9020), placer les roues ou les chenilles de

ILS est une marque commerciale de Deere & Company
TLS est une marque commerciale de Deere & Company

Commande de nivellement

Principe de fonctionnement



A—Point de contrôle
B—Plan ou déclivité souhaités
C—Zone remblayée (matériau ajouté)
D—Zone déblayée (matériau retiré)
E—Plan ou déclivité de départ
F—Pente %

PC22266—UN—15MAR16

Le contrôle de déclivité est couramment utilisé pour créer des routes dans les parcelles ou simplement des fossés. Le contrôle de déclivité commande automatiquement le racleur sur une pente définie, sur une distance GPS indiquée. La déclivité peut être définie par le calculateur de déclivité ou par la pente, le sens et le point de contrôle (A) entrés par l'opérateur.

Le point de contrôle est un endroit sur le sol se trouvant à la hauteur absolue pour le plan ou la déclivité souhaités (B). Le point de contrôle est un lieu de référence utilisé pour comparer une hauteur absolue et une hauteur calculée par iGrade™.

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

RW00482,00005D5-28-15MAR16

Valeur de déclivité d'entrée



Bouton Menu

PC8663—UN—29APR15

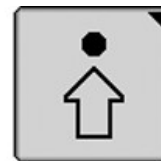
1. Sélectionner le bouton Menu.



Bouton Contrôleur d'application 1100

PC14926—UN—27APR12

2. Sélectionner le bouton Contrôleur d'application 1100.



Touche programmable Configuration

PC12961—UN—13APR15

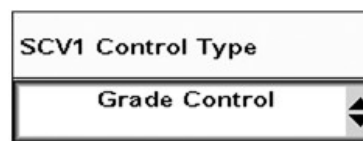
3. Sélectionner la touche programmable Configuration.



Bouton Sélection de commande

PC17972—UN—07NOV13

4. Sélectionner le bouton Sélection de commande.



Menu déroulant du type de commande du distributeur auxiliaire

PC18075—UN—13NOV13

5. Sélectionner Contrôle de déclivité dans le menu déroulant Type de commande de distributeur auxiliaire 1.

NOTE: La sélection du même type de commande pour le distributeur auxiliaire 1 et le distributeur auxiliaire 3 permet aux deux racleurs de commander le même plan ou la même déclivité.

6. En cas d'utilisation de deux racleurs, sélectionner Contrôle de déclivité dans le menu déroulant Type de commande de distributeur auxiliaire 3.
7. En cas d'utilisation de pente transversale, sélectionner Commande de pente transversale dans le menu déroulant Type de commande de distributeur auxiliaire 3.

NOTE: Le contrôleur d'application doit redémarrer pour pouvoir fonctionner avec la nouvelle fonction de contrôle.

8. Éteindre la machine, attendre que la console s'éteigne, puis redémarrer la machine.



Bouton Menu

PC8663—UN—29APR15

9. Sélectionner le bouton Menu.



PC14926—UN—27APR12

Bouton Contrôleur d'application 1100

10. Sélectionner le bouton Contrôleur d'application 1100.



PC13072—UN—16NOV10

Touche programmable Principal

11. Sélectionner la touche programmable Principal.



PC18076—UN—13NOV13

Bouton Configuration du contrôle de déclivité

12. Sélectionner le bouton Configuration du contrôle de déclivité.

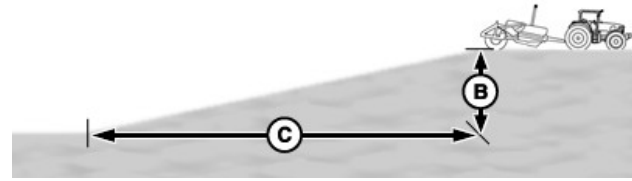
NOTE: Le pourcentage de pente n'est pas égal à l'angle de la pente en degrés.

Pente	
Pourcentage	Degrés
1	0,57
8,75	5
17,6	10

13. Saisir la pente à l'aide de l'une des méthodes suivantes:

Grade Control Setup	
Grade Control	SCV 1
Status	Cycle Power
Grade Length (ft)	0
GPS Altitude (ft)	0.00
Slope (%)	A 0.0000
D Grade Calculator	➔
Parameter Setup	➔

PC22109—UN—01FEB16



PC22090—UN—26JAN16

A—Pente (%)
B—Distance verticale
C—Distance horizontale
D—Calculateur de déclivité

- Saisir la pente (%) (A) manuellement.

$$\text{Pente (\%)} = \frac{\text{Distance verticale (B)}}{\text{Distance horizontale (C)}} \times 100$$

(Voir Détermination des valeurs de pente pour le drainage et l'irrigation pour plus de détails.)

- Sélectionner le calculateur de déclivité (D) pour enregistrer une série de points et calculer la pente le long du chemin enregistré.

(Voir Principe de fonctionnement du calculateur de plan pour plus de détails.)

NOTE: Ne pas régler la hauteur du racleur pendant cette procédure.

En cas d'utilisation de racleurs doubles, utiliser le distributeur auxiliaire 1 du racleur avant pour définir la pente.

Grade Calculator	
E Start/Stop Grade Calculator	
F Set as Grade Control Slope	
Downhill Grade %	0.0000
Grade Length (ft)	0
G Max Cut (ft)	0.00
H Max Fill (ft)	0.00
Back	⬅

PC22447—UN—06APR16



PC22448—UN—06APR16

E—Lancer/arrêter le calculateur de déclivité
F—Définir comme pente de contrôle de déclivité

G—Déblai max.
H—Remblai max.

- Sélectionner Lancer calculateur de déclivité (E) pour réinitialiser le calculateur de déclivité, effacer les données précédentes et régler la position de démarrage.
- Conduire jusqu'à la position finale et sélectionner Arrêter le calculateur de déclivité (E).
- Analyser les valeurs de déclivité affichées. Si les données semblent correctes, sélectionner Définir comme pente de contrôle de déclivité (F).

Le calculateur de déclivité ne s'appuie que sur la changement de hauteur par rapport à la distance parcourue. La distance verticale est fondée sur l'élévation au points de début et de fin. La distance horizontale est la longueur totale parcourue. Pendant l'opération, pour que la distance soit bien la même, il est essentiel de parcourir le même trajet que celui enregistré par le calculateur de déclivité. Si la distance varie, la hauteur souhaitée ne sera pas obtenue.

Le calculateur de déclivité détermine les valeurs des déblai maximum (G) et le remblai maximum (H) par rapport au chemin enregistré. Le déblai maximum est la différence entre la déclivité prévue et le point le plus haut au-dessus de la déclivité prévue. Le remblai maximum est la différence entre la déclivité prévue et le point le plus bas au-dessous de la déclivité prévue.

(Pour plus d'informations, se reporter à la section Optimisation de iGrade™.)

RW00482,00006A1-28-05JUN18

Utilisation du contrôle de déclivité

- Conduire la machine jusqu'au point de contrôle de la déclivité souhaitée.



PC13072—UN—16NOV10

Touche programmable Principale

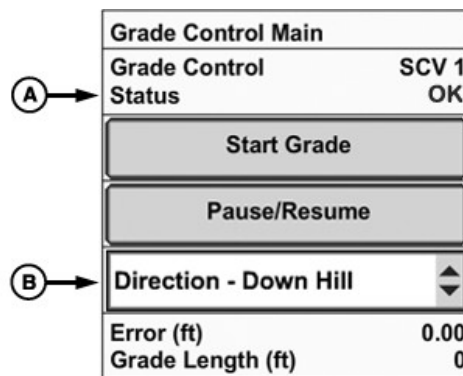
- Sélectionner la touche programmable Principale.



PC18409—UN—24JAN14

Bouton principal de contrôle de déclivité

- Sélectionner le bouton principal de contrôle de déclivité.



PC22049—UN—05FEB16

A—État
B—Menu déroulant Sens de déclivité

- Vérifier que l'état (A) est OK.
(Se reporter à la section Pannes et remèdes si l'état n'est pas OK.)

- Sélectionner le sens (A) de déclivité que la machine va parcourir (montée ou descente).

NOTE: Une montée correspond à une pente positive, une descente à une pente négative. Si le sens de déplacement change pendant le nivelage, vérifier que le sens choisi (montée ou descente) est bien le bon.

- Abaissier l'équipement à la profondeur souhaitée.



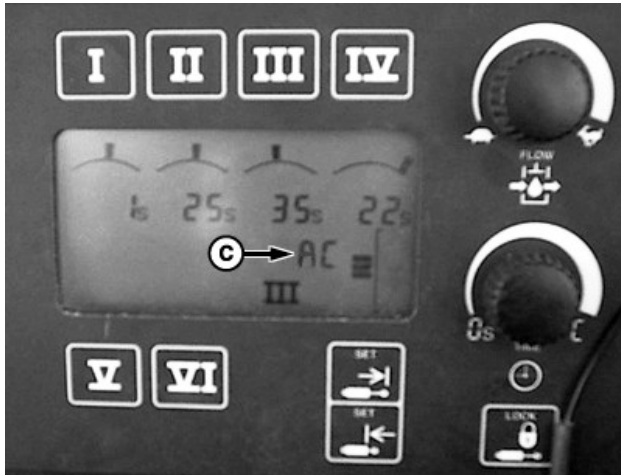
PC18249—UN—19DEC13

A—Lever de commande du distributeur auxiliaire 1
B—Lever de commande du distributeur auxiliaire 3

NOTE: Pour que le distributeur auxiliaire s'enclenche, la machine doit avancer à plus de 0,72 km/h (0.45 mph).

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

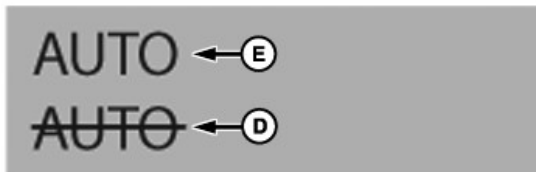
7. Pour engager le mode auto, placer le levier de commande du distributeur auxiliaire (A ou B) en position cran d'arrêt vers l'avant. En cas d'utilisation de racleurs doubles, utiliser d'abord la benne avant.



PC18250—UN—20DEC13

C—Mode AC

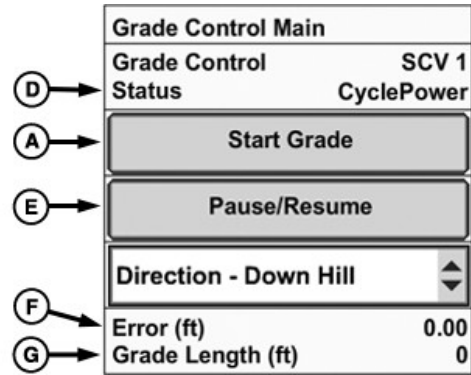
- En cas d'utilisation d'une machine avec une console TouchSet™, vérifier que EC est remplacé par AC (C).



PC18251—UN—20DEC13

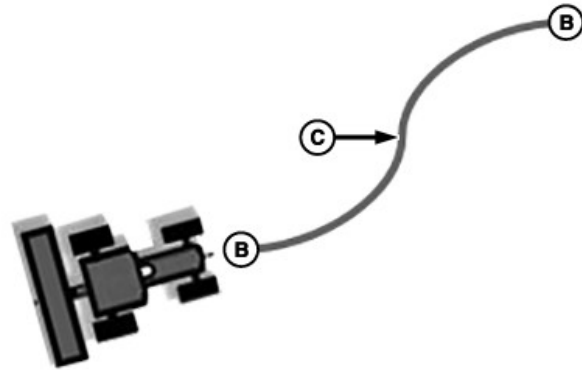
D—Indicateur de mode AUTO (désactivé)
E—Indicateur de mode AUTO (activé)

- En cas d'utilisation d'une machine avec un CommandCenter™, vérifier que l'inscription AUTO désactivé (D) est remplacée par AUTO activé (E).



PC22423—UN—13APR16

Contrôle de déclivité principal



PC22422—UN—05APR16

A—Bouton Démarrer déclivité
B—Point de départ
C—Chemin de déclivité
D—État du contrôle de déclivité
E—Bouton Pause/Reprise
F—Erreur de décalage
G—Longueur de déclivité

8. Sélectionner le bouton Démarrer déclivité (A) quand la machine est à l'un des points de départ (B) du chemin de déclivité (C). L'état (D) change de OK à Marche pendant l'utilisation du contrôle de déclivité.

NOTE: Sélectionner seulement le bouton Démarrer déclivité au début d'un nouveau chemin de déclivité ou après un changement de la direction de montée ou de descente.

9. En cas d'utilisation de deux racleurs, relever la benne avant quand elle est pleine puis enclencher le distributeur auxiliaire 3 pour placer la benne arrière en mode auto.
10. Quand les racleurs sont pleins, sélectionner le bouton Pause/reprise (B) pour arrêter la déclivité. L'état change de Marche à Pause.
11. Une fois les racleurs vidés, redonner au bord de coupe du racleur avant la même déclivité, le même emplacement et le même sens que lors de la mise en pause. Enclencher le bon distributeur auxiliaire pour passer au mode auto.
12. Sélectionner le bouton Pause/reprise et poursuivre la déclivité.

13. L'erreur (F) affiche la distance à laquelle le racleur est au-dessus ou au-dessous de la déclivité prévue. Zéro représente le racleur étant sur la déclivité.

Vérifier le point de contrôle au moins une fois par heure de fonctionnement. Abaisser le bord de coupe du racleur au point de contrôle et surveiller la valeur de l'erreur de décalage. La hauteur absolue et la hauteur calculée de iGrade™ sont égales lorsque la valeur du décalage est égale à zéro. Si le décalage est supérieur à 0,03 +/-0,015 m (0.1 +/-0.05 ft), il est recommandé de calculer la pente de la déclivité.

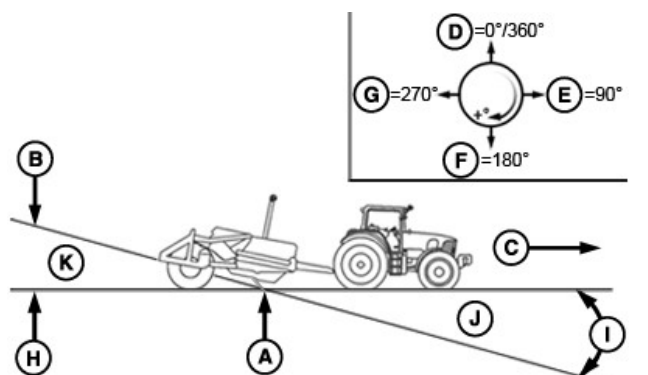
(Voir Point de contrôle, Limite de charge et Déblai max. pour plus de détails.)

14. Surveiller la Longueur de déclivité (G). La longueur de déclivité se remet à zéro chaque fois que le bouton Démarrer déclivité est sélectionné. Chaque passage sur le chemin de déclivité doit avoir la même longueur de déclivité. Une variation de la longueur de la déclivité affecte la qualité de la déclivité en cours de création.

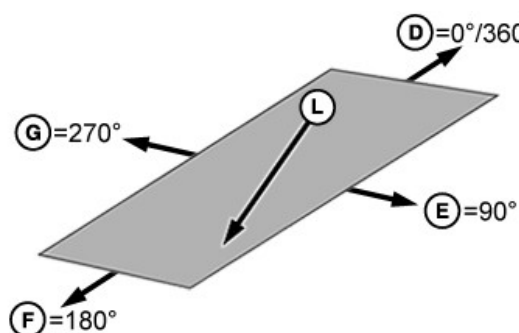
RW00482,00006A2-28-14JUN18

Contrôle de planéité

Principe de fonctionnement

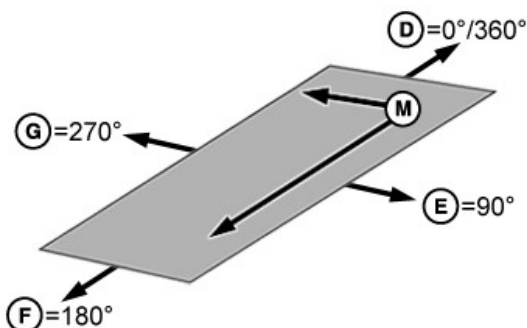


PC21009—UN—23MAR15



PC21010—UN—23MAR15

Pente simple



PC21011—UN—27MAR15

Pente double

- A—Point de contrôle
- B—Plan ou déclivité souhaités
- C—Sens de la pente
- D—Nord = 0°/360°
- E—Est = 90°
- F—Sud = 180°
- G—Ouest = 270°
- H—Plan ou déclivité de départ
- I—Pente %
- J—Zone coupée (matériau retiré)
- K—Zone remplie (matériau ajouté)
- L—Point de contrôle avec Pente simple (Pente descendante 160°)
- M—Point de contrôle avec Pente double (Pente descendante sens 1 270° et pente descendante sens 2 180°)

Le contrôlé de planéité contrôle automatiquement le racleur pour déblayer sur le plan défini. Les plans peuvent être à pente simple ou double. Les plans peuvent être définis par le calculateur de plan ou par la

pente, le sens et le point de contrôle (A) entrés par l'opérateur.

Le point de contrôle est un endroit sur le sol se trouvant à la hauteur absolue pour le plan ou la déclivité souhaités (B). Le point de contrôle est un lieu de référence utilisé pour comparer une hauteur absolue et une hauteur calculée par iGrade™.

(Pour plus d'informations sur le point de contrôle, se reporter à la section Point de contrôle d'Optimization iGrade™.)

Le sens de la pente (C) est calculé en fonction du cap du GPS par rapport au Nord vrai (D) et dans le sens descendant de la pente. Le Nord correspond à un cap de 0° et 360°. iGrade™ a la possibilité de régler deux plans indépendants pouvant être sélectionnés en cours de fonctionnement. Une opération courante réalisée sur le terrain nécessitant plusieurs plans se produit lorsque de la matière est retirée pour créer un profil plan et transféré pour combler un autre profil plan.

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

RW00482,00004B6-28-16JUN15

Sens de la pente

Le sens de la pente est requis pour entrer manuellement le plan de la pente. Déterminer le sens de la pente en positionnant la machine au point de contrôle dans le sens de la pente souhaité.



Bouton Menu

PC8663—UN—29APR15

1. Sélectionner le bouton Menu.

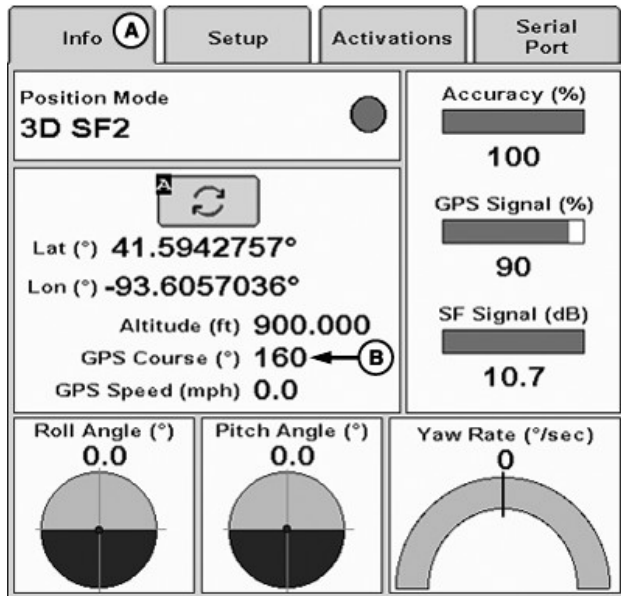


Bouton StarFire™

PC20634—UN—19DEC14

2. Sélectionner le bouton StarFire™.

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



PC21090—UN—14APR15

A—Onglet Infos
B—Trajectoire GPS

3. Sélectionner l'onglet Infos (A).
4. Afficher la trajectoire GPS (B).

RW00482,00006A3-28-05JUN18

Sélection de commande



Bouton Menu

PC20197—UN—05NOV14

1. Sélectionner le bouton Menu.



Bouton Contrôleur d'application 1100

PC14926—UN—27APR12

2. Sélectionner le bouton Contrôleur d'application 1100.



Touche programmable Configuration

PC12961—UN—13APR15

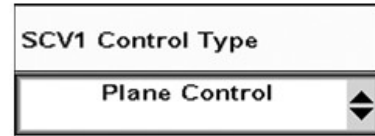
3. Sélectionner la touche programmable Configuration.



Bouton Sélection de commande

PC17972—UN—07NOV13

4. Sélectionner le bouton Sélection de commande.



Menu déroulant du type de commande du distributeur auxiliaire

PC18413—UN—13APR15

5. Sélectionner Contrôle de planéité dans le menu déroulant Type de commande de distributeur auxiliaire 1.

NOTE: Pour faciliter les instructions, ce livret utilise le distributeur auxiliaire 1 pour le système iGrade™. Désactiver les autres commandes de distributeur auxiliaire à moins d'utiliser deux racleurs.

La sélection du même type de commande pour le distributeur auxiliaire 1 et le distributeur auxiliaire 3 permet aux deux racleurs de commander le même plan ou la même déclivité.

6. En cas d'utilisation de deux racleurs, sélectionner Contrôle de planéité dans le menu déroulant Type de commande de distributeur auxiliaire 3.
7. En cas d'utilisation de pente transversale, sélectionner Commande de pente transversale dans le menu déroulant Type de commande de distributeur auxiliaire 3.

NOTE: Le contrôleur d'application doit redémarrer pour pouvoir fonctionner avec la nouvelle fonction de contrôle.

8. Éteindre la machine, attendre que la console s'éteigne, puis redémarrer la machine.

RW00482,00006A4-28-05JUN18

Sélectionner le plan actif

iGrade™ a la possibilité de créer deux plans séparés pour une parcelle donnée.



Bouton Menu

PC20197—UN—05NOV14

1. Sélectionner le bouton Menu.



PC14926—UN—27APR12
Bouton Contrôleur d'application 1100

2. Sélectionner le bouton Contrôleur d'application 1100.



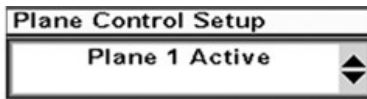
PC13072—UN—16NOV10
Touche programmable Principal

3. Sélectionner la touche programmable Principal.



PC18047—UN—12NOV13
Bouton de paramétrage de contrôle de planéité

4. Sélectionner le bouton de paramétrage de contrôle de planéité.



PC18414—UN—27JAN14
Menu déroulant de paramétrage de contrôle de planéité

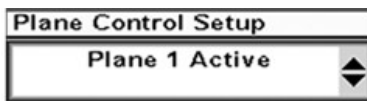
NOTE: Le système permet à l'utilisateur de définir deux plans indépendants qui peuvent être utilisés comme plan de déblais et de remblais. Les plans sont étiquetés Plan 1 et Plan 2 dans le menu déroulant.

Dans les applications avec double racleur, le dernier plan actif pour le distributeur auxiliaire 1 ou le distributeur auxiliaire 3 s'applique aux deux racleurs.

5. Sélectionner le plan actif dans le menu déroulant de paramétrage de contrôle de planéité.

RW00482.00006A5-28-05JUN18

Définition du plan de pente simple



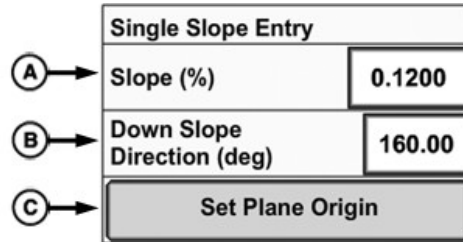
PC18414—UN—27JAN14
Menu déroulant de paramétrage de contrôle de planéité

1. Sélectionner le plan dans le menu déroulant de paramétrage de contrôle de planéité.

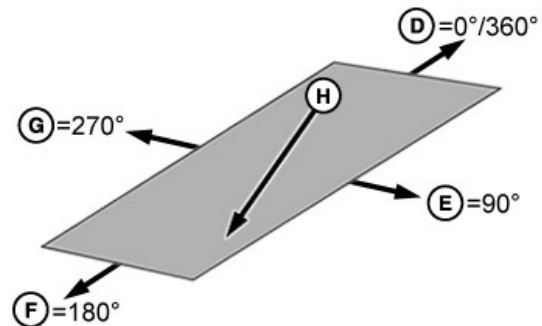


PC18415—UN—27JAN14
Bouton d'entrée de pente simple

2. Sélectionner le bouton d'entrée de pente simple.



PC18416—UN—28JAN14
Entrée pente simple



Pente simple

PC18423—UN—28JAN14

- A—Pente (%)
- B—Sens de la pente descendant (degrés)
- C—Bouton Définir origine du plan
- D—Nord = 0°/360°
- E—Est = 90°
- F—Sud = 180°
- G—Ouest = 270°
- H—Point de contrôle avec Pente simple (Pente descendante 160°)

3. Si elle est connue, entrer la pente (%) (A) et le sens de descente de la pente (B). Si elle n'est pas connue, utiliser le calculateur de plan pour déterminer ces valeurs.

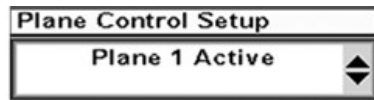
(Voir Calculateur de plan et Détermination des valeurs de pente pour le drainage et l'irrigation pour plus de détails.)

4. Abaisser le racleur au point de contrôle et appuyer sur le bouton Définir origine du plan (C).

NOTE: En cas d'utilisation de racleurs doubles, utiliser le racleur avant pour définir l'origine du plan.

RW00482.00006A6-28-05JUN18

Définir le Plan à pente double



PC18414—UN—27JAN14

Menu déroulant de paramétrage de contrôle de planéité

1. Sélectionner le plan dans le menu déroulant de paramétrage de contrôle de planéité.



PC18417—UN—27JAN14

Bouton d'entrée pour pente double

2. Appuyer sur le bouton d'entrée pour pente double.



PC18419—UN—27JAN14

Bouton de saisie de pente double

3. Appuyer sur le bouton de saisie de pente double.

Dual Slope Input		
(A) →	Slope1 (%)	0.1200
(B) →	Down Slope Direction1 (deg)	270.00
(C) →	Slope2 (%)	0.1400
(D) →	Down Slope Direction2 (deg)	180.00
(E) →	Back	←

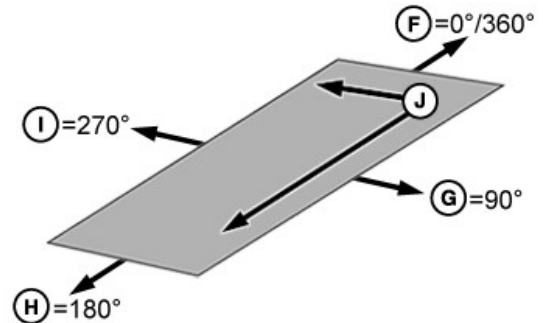
PC18418—UN—04FEB14

Entrée pour pente double



PC20254—UN—13NOV14

Bouton Définir origine du plan



PC21021—UN—27MAR15

Pente double

- A—Pente 1 (%)
- B—Sens 1 de la pente descendante (degrés)
- C—Pente 2 (%)
- D—Sens 2 de la pente descendante (degrés)
- E—Bouton Précédent
- F—Nord = 0°/360°
- G—Est = 90°
- H—Sud = 180°
- I—Ouest = 270°
- J—Point de contrôle avec pente double (Sens 1 de pente descendante 270° et Sens 2 de pente descendante et 180°)

4. Si elles sont connues, indiquer la pente 1 (%) (A), le sens 1 (B) de la pente descendante, la pente 2 (%) (C), et le sens 2 (D) de la pente descendante. Si elle n'est pas connue, utiliser le calculateur de plan pour déterminer ces valeurs.

(Voir Calculateur de plan et Détermination des valeurs de pente pour le drainage et l'irrigation pour plus de détails.)

NOTE: Deux sens de pente permettent à l'opérateur de définir les pentes l'une par rapport à l'autre. Les directions de pente peuvent être à n'importe quel angle l'une par rapport à l'autre.

5. Appuyer sur le bouton Retour (E) pour retourner à la page Entrée double pente et définir l'origine du plan.



PC20254—UN—13NOV14

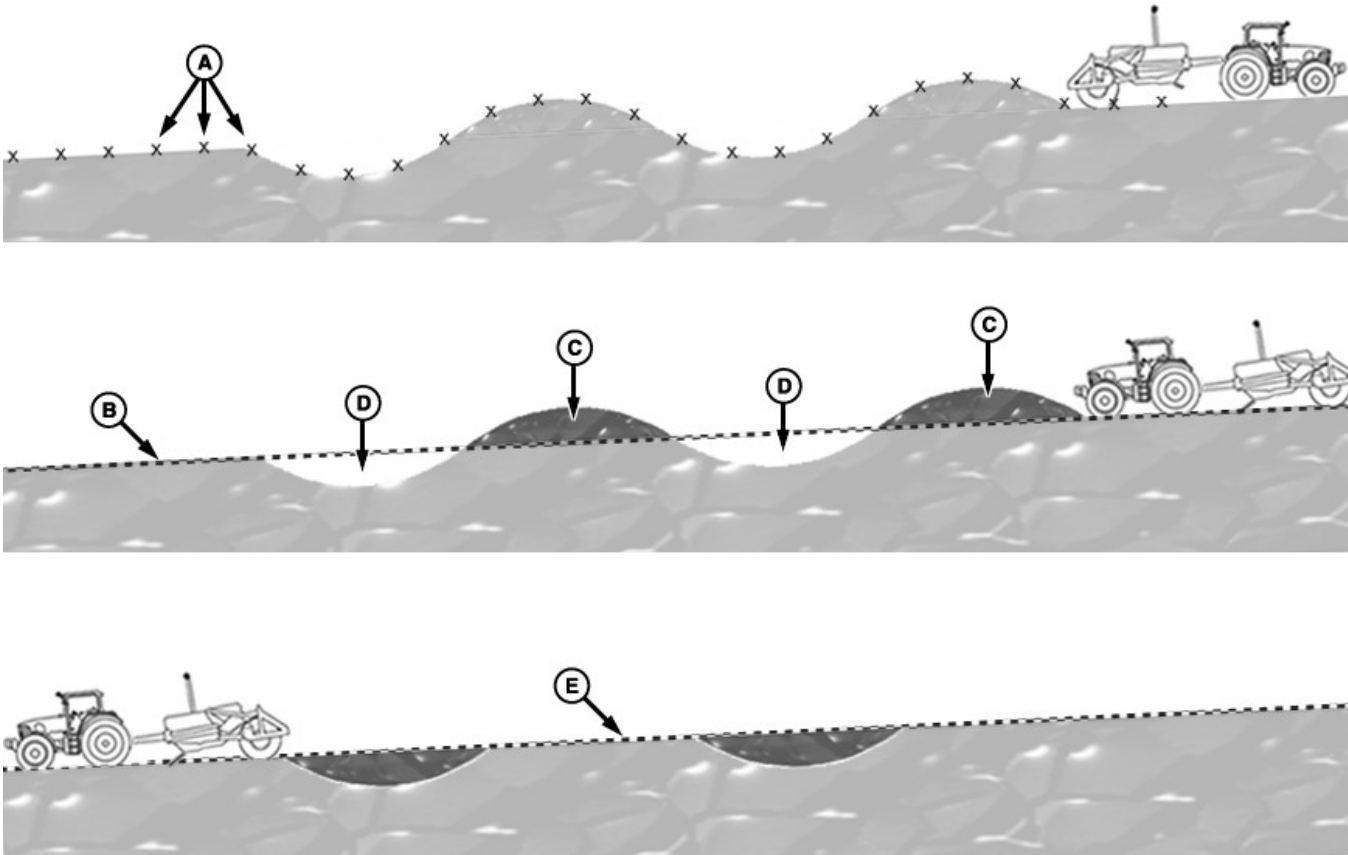
Bouton Définir origine du plan

6. Abaisser le racleur au point de contrôle et appuyer sur le bouton Définir origine du plan.

NOTE: En cas d'utilisation de racleurs doubles, utiliser le racleur avant pour définir l'origine du plan.

RW00482,00006A7-28-05JUN18

Principe de fonctionnement du calculateur de plan



PC22012—UN—13JAN16

A—Points d'élévation
B—Plan au plus juste
C—Zone de déblai

D—Zone de remblai
E—Plan final

Le calculateur de plan enregistre une série de points d'élévation (A) (approximativement tous les 1,5 m [5 ft]) pour générer un plan au plus juste (B) et calcule les valeurs de pente et de direction. Le calculateur de plan utilise un ratio théorique de déblai/remblai de 1:1 évitant toute pénurie ou excédent de matière. Le ratio déblai/remblai varie en fonction des types de sol et de la

quantité de matériau retiré. Une surface nécessitant de devoir retirer beaucoup de matériau pour pouvoir créer une surface plane requiert de rehausser l'écart pour minimiser un surplus de matériau. Le plan créé est affiché dans les pages Entrée pente unique et Entrée double pente. Pour les racleurs doubles, utiliser le racleur avant pour le calculateur de plan ou pour définir l'origine du plan.

RW00482,000058C-28-07MAR16

Calculateur de plan

NOTE: Le calculateur de plan peut être utilisé sans équipement.

(Voir Pose d'un fil de pontage dans Pannes et remèdes pour travailler sans récepteur d'équipement.)

1. Sélectionner le bouton Calculateur de plan.



PC18084—UN—13NOV13

Bouton Calculateur de plan

PC21018—UN—01APR15

- A—Bouton Effacer les données du plan
 B—Bouton Démarrer (Arrêter) la collecte de données
 C—Pente (%)
 D—Direction (degrés)
 E—Bouton Enregistrer dans plan actif

NOTE: Si elles ne sont pas effacées, toutes les données enregistrées sont appliquées au plan en cours de calcul.

- Sélectionner le bouton Effacer les données du plan (A).
- Pendant la collecte de données, régler le racleur sur une position pouvant rester inchangée (par exemple en position relevée).
- Appuyer sur le bouton Démarrer la collecte de données (B) pour enregistrer les données.
- Traverser la parcelle et collecter les données pour le calcul du plan. Plus le nombre de points de données collectés est grand, plus le calcul du plan sera précis.
 (Pour des recommandations, se reporter à Configurations du déplacement pour la collecte de données dans la section Optimisation de iGrade™.)
- Sélectionner le bouton Arrêter la collecte de données une fois la zone couverte et vérifier la pente (%) (C) et la direction (D) calculées.
- Sélectionner le bouton Enregistrer dans plan actif (E) pour accepter et renseigner les informations relatives à la pente pour le plan actif.

NOTE: La pente (%) et la direction (°) sont affichées à la fois dans les pages Entrée pente simple et Entrée pente double. L'entrée pente double affiche Pente2 (%) = 0 et Direction2 (°) = 90.

RW00482,00006A8-28-05JUN18

Localisation du point de contrôle calculé sur le plan

PC25717—UN—21MAY18

- A—Contrôle de planéité Principal
 B—Configuration du contrôle de planéité
 C—Commande d'élévation
 D—Bouton Page d'accueil
 E—Bouton d'entrée de pente simple
 F—Erreur de contrôle avant

NOTE: Il est conseillé d'établir une page d'accueil avec le contrôle de planéité principal (A), la configuration du contrôle de planéité (B) et la commande d'élévation (C).

(Pour plus d'informations, voir Gestionnaire de configuration.)

- Sélectionner le bouton Accueil (D).
- Sélectionner le bouton d'entrée de pente simple (E).
- Conduire la machine sur le champ jusqu'à ce que l'Erreur de contrôle avant (F) affiche 0,000.

PC22048—UN—20JAN16

- G—Direction de la pente descendante
 H—Bouton Définir origine du plan
 I—Pente (%)

- Suivre la déclivité naturelle le long de la direction de la pente descendante (G) ou à 180° de la direction de la pente descendante.
- Pour les applications d'irrigation, conduire à partir

du fossé en amont vers le fossé en aval jusqu'à ce que Erreur de contrôle avant affiche 0,000.

4. Quand Erreur de contrôle avant affiche 0,000, arrêter la machine et abaisser la lame du racleur au sol.
5. Sélectionner le bouton Définir origine du plan (H).
6. À cause de la dérive des satellites, marquer la position du racleur ou poser des jalons de façon à ce que le racleur puisse revenir au même endroit pour vérifier le point de contrôle.

NOTE: L'erreur de contrôle avant doit être aussi près que possible de 0,00 pendant les vérifications du point de contrôle.

7. Avant de déplacer la matière, régler la pente (%) (I) à la valeur préférée.

RW00482,00006A9-28-05JUN18

Calculateur de plan avec cartes topographiques

Faire fonctionner simultanément le calculateur de plan et le Mode relevé permet à l'utilisateur de générer:

- Des calculs de plan pour des valeurs d'entrée de pente simple ou double.
- Les cartes topographiques utilisées comme visuel pour déterminer les zones plus ou moins élevées de la parcelle.

Enregistrement des bordures

NOTE: Un client, une exploitation et une parcelle sont nécessaires avant d'enregistrer les bordures.

1. Conduire la machine jusqu'à la bordure de la parcelle.



Bouton Menu

PC8663—UN—29APR15

2. Sélectionner le bouton Menu.



Bouton GreenStar™

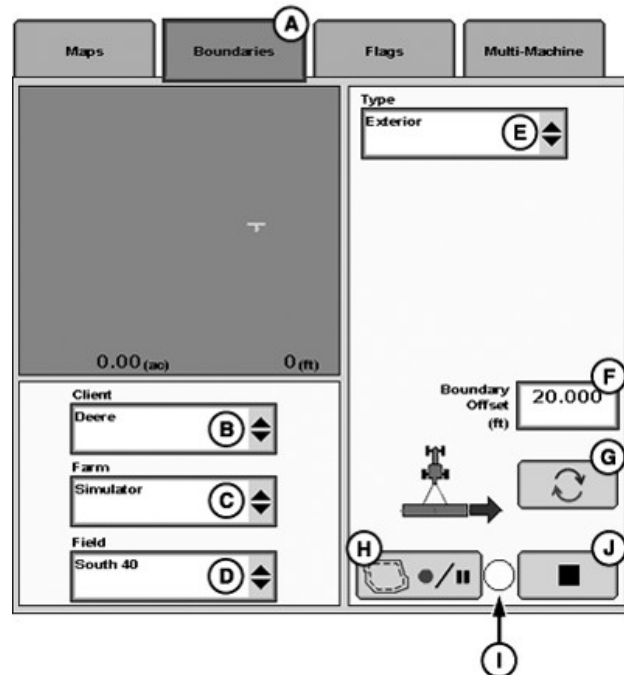
PC12685—UN—29APR15

3. Sélectionner le bouton GreenStar™.



PC21035—UN—31MAR15
Touche programmable Cartographie

4. Sélectionner la touche programmable Cartographie.



PC21033—UN—01APR15

- A—Onglet Bordures
- B—Menu déroulant Client
- C—Menu déroulant Ferme
- D—Menu déroulant Parcelle
- E—Menu déroulant Type de bordure
- F—Case Entrée de décalage bordure
- G—Bouton de basculement de décalage
- H—Bouton Enreg. et Pause
- I—Témoin d'enregistrement
- J—Bouton Fin d'enregistrement

5. Sélectionner l'onglet Bordures (A).
6. Sélectionner le client (B), la ferme (C) et la parcelle (D) dans les menus déroulants.
7. Dans le menu déroulant Type de bordure (E), sélectionner Extérieure.
8. Sélectionner Décalage bordure (F) et saisir la distance entre le récepteur GPS et la limite de la parcelle. Saisir 0 si le décalage n'est pas utilisé.
9. Sélectionner le bouton de basculement de décalage (G) pour sélectionner le côté gauche ou droit de la machine ou de l'équipement.

GreenStar est une marque commerciale de Deere & Company

- Sélectionner le bouton Enregistrement (H). Le témoin d'enregistrement (I) clignote lorsque l'enregistrement est en cours et reste fixe lorsqu'il est en pause.

NOTE: Une bordure ne peut pas se croiser elle-même. Sélectionner le bouton Pause de l'enregistrement (H) avant d'arrêter. Toujours commencer à avancer avant de recommencer à enregistrer.

- Lorsque l'enregistrement est terminé, sélectionner le bouton Fin d'enregistrement (J).

Configuration du mode relevé

- Si AutoTrac™ est utilisé, configurer les lignes de guidage.

(Pour plus d'informations, se reporter à Lignes de guidage à la section Optimisation de iGrade™.)



Bouton Menu

PC8663—UN—29APR15

- Sélectionner le bouton Menu.



Bouton GreenStar™

PC12685—UN—29APR15

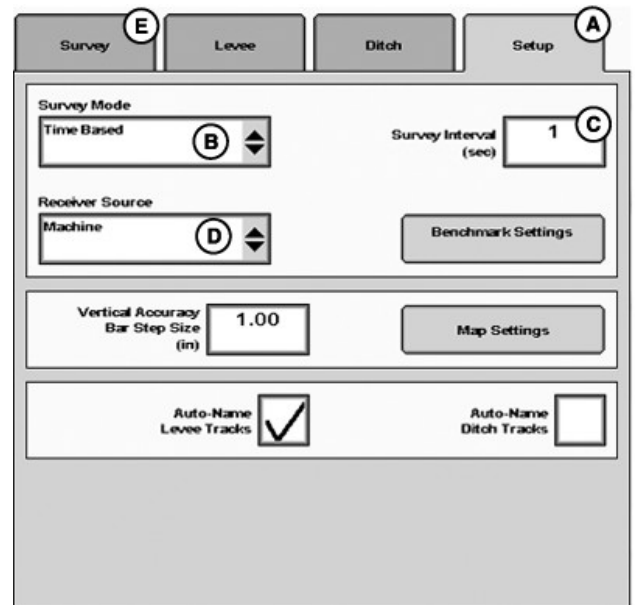
- Sélectionner le bouton GreenStar™.



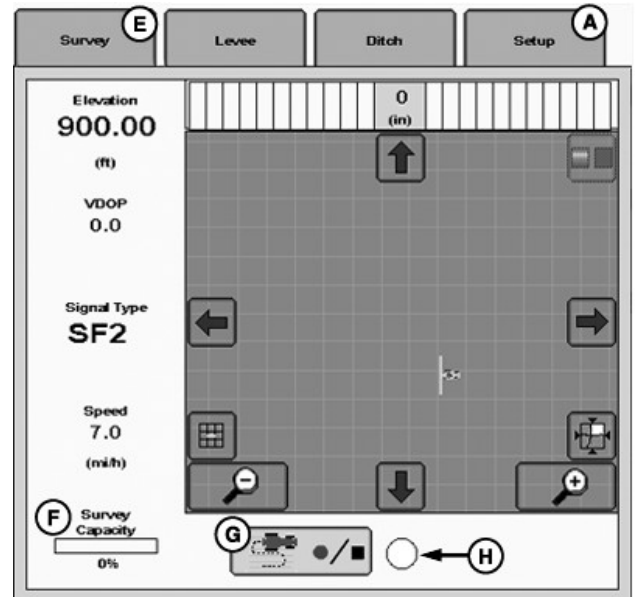
Touche programmable Gestion de l'eau

PC21034—UN—31MAR15

- Sélectionner la touche programmable Gestion de l'eau.



PC21036—UN—14APR15



PC21037—UN—21MAY15

- A—Onglet Configuration
- B—Menu déroulant Mode relevé
- C—Zone d'entrée des intervalles de relevés
- D—Menu déroulant Source récepteur
- E—Onglet Relevé
- F—Capacité de relevé
- G—Bouton Enreg.
- H—Témoin d'enregistrement

- Sélectionner l'onglet (A) Configuration.
- Sélectionner Mode relevé dans le menu déroulant (B).
 - Basé s/distance — convient aux relevés à basse vitesse. Les points de relevés sont espacés régulièrement à une distance définie par l'utilisateur.
 - Basé s/durée — convient aux relevés à plus grande vitesse. La distance entre les points de

AutoTrac est une marque commerciale de Deere & Company
iGrade est une marque commerciale de Deere & Company
GreenStar est une marque commerciale de Deere & Company

relevés varie en fonction de la vitesse et de l'intervalle.

7. Saisir l'intervalle de relevé (C).

NOTE: Le calculateur de plan peut être utilisé sans équipement. (Voir Pose d'un fil de pontage dans Pannes et remèdes pour travailler sans récepteur d'équipement.)

Si un fil de pontage est posé, sélectionner l'équipement comme source du récepteur.

8. Dans le menu déroulant (D), sélectionner la source du récepteur.
9. Sélectionner l'onglet Relevé (E) et vérifier qu'il reste assez de place (F) dans la console pour enregistrer les informations supplémentaires.

(Pour plus d'informations, se reporter à Gestion des données dans le livret d'entretien de la console GreenStar™ 3 2630.)

10. Sélectionner le bouton Enregistrement (G). Le témoin (H) d'enregistrement clignote lorsqu'un enregistrement est en cours.



Bouton Menu

PC8663—UN—29APR15

11. Sélectionner le bouton Menu.



Bouton Contrôleur d'application 1100

PC14926—UN—27APR12

12. Sélectionner le bouton Contrôleur d'application 1100.



Touche programmable Principal

PC13072—UN—16NOV10

13. Sélectionner la touche programmable Principal.



Bouton de paramétrage de contrôle de planéité

PC18047—UN—12NOV13

14. Sélectionner le bouton de paramétrage de contrôle de planéité.



Bouton Calculateur de plan

PC18084—UN—13NOV13

15. Sélectionner le bouton Calculateur de plan.



PC21042—UN—06APR15

- A—Bouton Effacer les données du plan
B—Bouton Lancer la collecte données

NOTE: Si elles ne sont pas effacées, toutes les données enregistrées sont appliquées au plan en cours de calcul.

16. Sélectionner le bouton Effacer les données du plan (A).

17. Pendant la collecte de données, régler le racleur sur une position pouvant rester inchangée (par exemple en position relevée).

18. Appuyer sur le bouton Démarrer la collecte de données (B) pour enregistrer les données.

19. Traverser la parcelle et collecter les données pour le calcul du plan. Plus de points sont collectés, plus le calcul du plan est précis.

(Pour des recommandations, se reporter à Configurations du déplacement pour la collecte de données.)



Bouton Arrêter la collecte données

PC21043—UN—01APR15

20. Une fois que toute la zone a été relevée, appuyer sur le bouton Arrêter la collecte de données et vérifier la pente et le cap calculés.



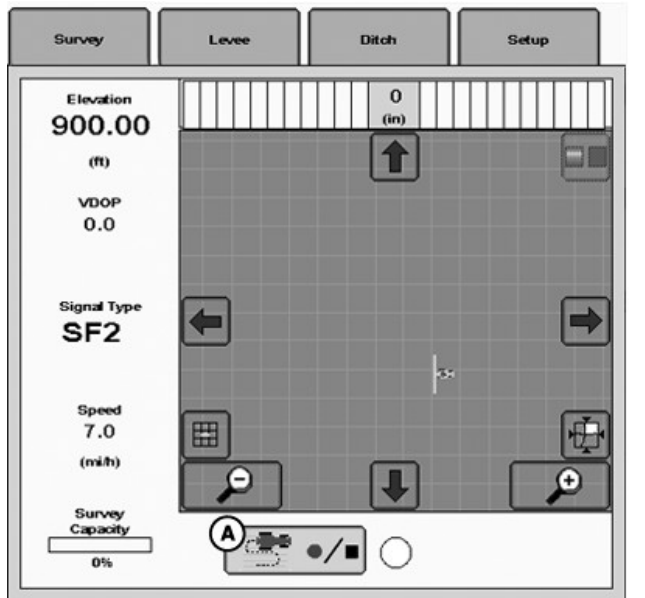
Bouton Enregistrer dans plan actif

PC21065—UN—06APR15

21. Sélectionner le bouton Enregistrer dans plan actif

pour accepter et renseigner les informations relatives à la pente pour le plan actif.

NOTE: Au besoin, les valeurs d'entrée de pente peuvent être modifiées sur les pages d'entrée de pente simple ou double après avoir sélectionné le bouton Enregistrer dans plan actif.



PC21091—UN—14APR15

A—Bouton Enregistrement

22. Appuyer sur le bouton Enregistrement (A) pour arrêter l'enregistrement.

RW00482,00006AA-28-05JUN18

Récupération des cartes de courbe de niveau

Si des cartes de courbes de niveau ont déjà été enregistrées, elles peuvent être récupérées.



Bouton Menu

PC8663—UN—29APR15

1. Sélectionner le bouton Menu.



Bouton GreenStar™

PC12685—UN—29APR15

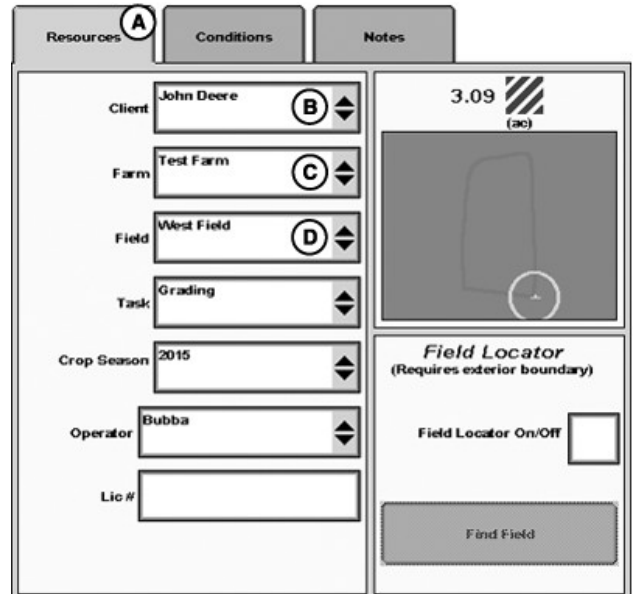
2. Sélectionner le bouton GreenStar™.



Touche programmable Ressources

PC21150—UN—11MAY15

3. Sélectionner la touche programmable Ressources.



PC21283—UN—17JUN15

A—Onglet Ressources

B—Menu déroulant Client

C—Menu déroulant Ferme

D—Menu déroulant Parcelle

4. Sélectionner l'onglet Ressources (A).

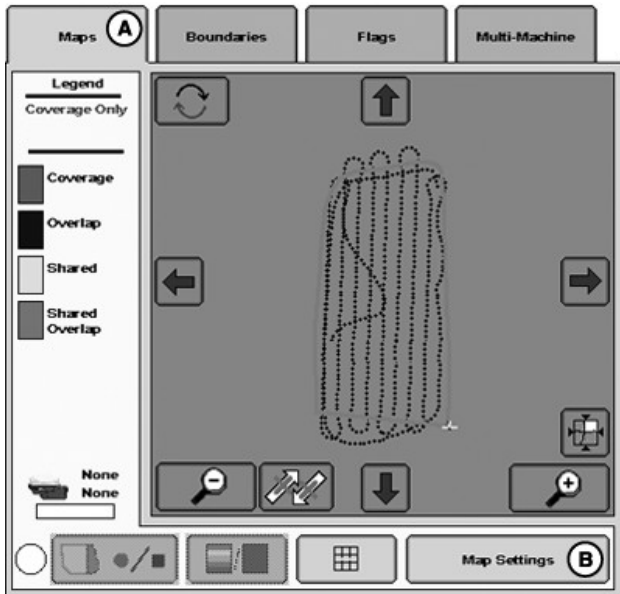
5. Sélectionner le client (B), la ferme (C) et la parcelle (D) dans les menus déroulants.



Touche programmable Cartographie

PC21152—UN—11MAY15

6. Sélectionner la touche programmable Cartographie.

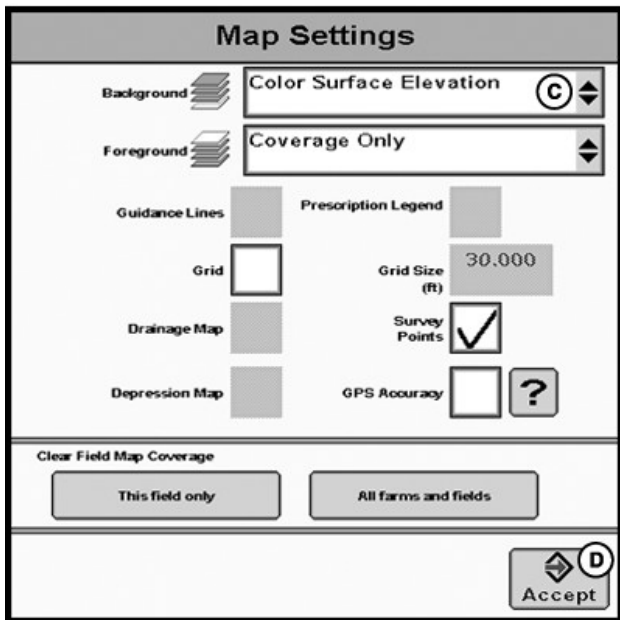


PC21281—UN—17JUN15

A—Onglet Cartes

B—Bouton Paramètres cartographiques

7. Sélectionner l'onglet Cartes (A).
8. Appuyer sur le bouton Paramètres cartographiques (B).



PC21282—UN—17JUN15

C—Menu déroulant Arrière-plan

D—Bouton Accepter

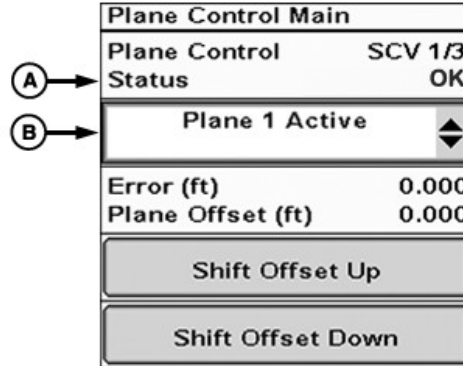
9. Dans le menu déroulant (C), sélectionner Colorer rehaussement de l'arrière-plan.
10. Sélectionner le bouton Accepter (D).

RW00482,00006AB-28-05JUN18

Fonctionnement du contrôle de planéité

Lors de l'utilisation d'un racleur double, l'opérateur peut choisir de remplir un racleur à la fois ou les deux simultanément.

Remplissage d'un racleur à la fois:



PC22050—UN—05FEB16

A—État

B—Menu déroulant Plan actif

1. Vérifier que l'état (A) est OK.
(Se reporter à la section Pannes et remèdes si l'état n'est pas OK.)
2. Avec les racleurs vides, se rendre à l'endroit où du matériau doit être retiré.
3. Sélectionner le plan approprié dans le menu déroulant (B).

Le dernier plan actif du distributeur auxiliaire 1 ou du distributeur auxiliaire 3 s'applique aux deux racleurs.



PC21027—UN—30MAR15

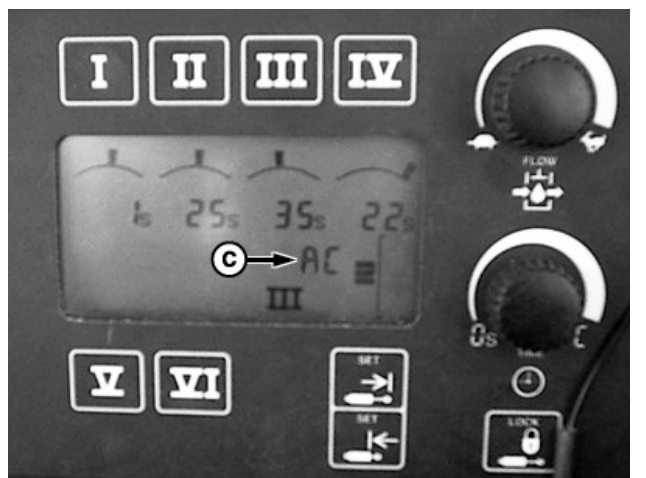
A—Lever de commande du distributeur auxiliaire 1

B—Lever de commande du distributeur auxiliaire 3

NOTE: Pour que le distributeur auxiliaire s'enclenche, la machine doit avancer à plus de 0,72 km/h (0.45 mph).

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

- Pour engager le mode auto, placer le levier de commande du distributeur auxiliaire (A ou B) en position cran d'arrêt vers l'avant. En cas d'utilisation de racleurs doubles, utiliser d'abord la benne avant.

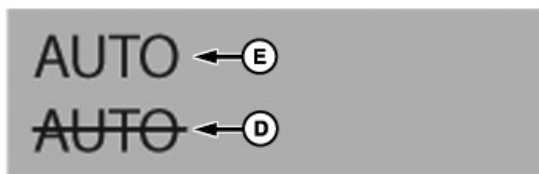


Console TouchSet™

PC18250—UN—20DEC13

C—Mode AC

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



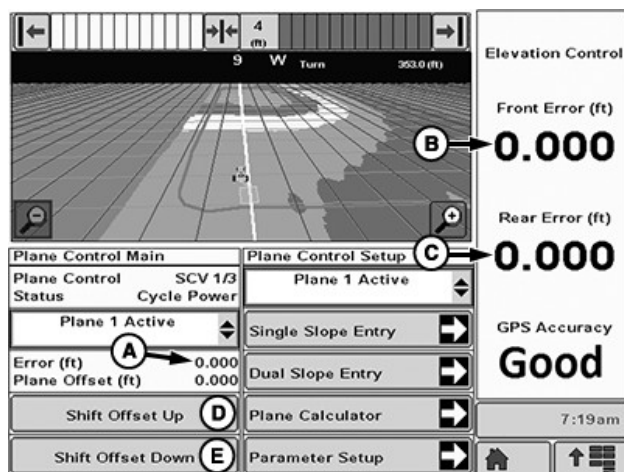
PC18251—UN—20DEC13

D—Indicateur de mode AUTO (désactivé)

E—Indicateur de mode AUTO (activé)

- En cas d'utilisation d'une machine avec un CommandCenter™, vérifier que l'inscription AUTO désactivé (D) est remplacée par AUTO activé (E).

- Laisser le racleur se remplir.



PC25718—UN—21MAY18

- A—Valeur d'erreur
B—Valeur d'erreur avant
C—Valeur d'erreur arrière
D—Bouton Décalage vers le haut
E—Bouton Décalage vers le bas

- Surveiller les valeurs (A–C) d'erreur de décalage.

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

(Pour plus d'informations, voir Gestionnaire de configuration.)

- Sélectionner le bouton Décalage vers le haut (D) pour relever la benne et enlever moins de matière.
- Appuyer sur le bouton Décalage vers le bas (E) pour abaisser la benne et enlever plus de matière.

NOTE: Si déblai max. ou limite de charge sont définis, la hauteur du racleur s'ajuste automatiquement.

(Consulter la section Optimisation pour plus d'informations.)

- Surveiller la matière dans la benne.
- Lorsque la benne est pleine, désengager le levier de commande du distributeur auxiliaire 1 et relever le racleur.
- En cas d'utilisation d'un racleur double, placer le levier de commande de distributeur auxiliaire 3 en position cran d'arrêt vers l'avant.
- Laisser le second racleur se remplir.
- Surveiller les valeurs d'erreur de décalage.
 - Sélectionner le bouton Décalage vers le haut pour relever la benne et enlever moins de matière.

- Appuyer sur le bouton Décalage vers le bas pour abaisser la benne et enlever plus de matière.

NOTE: Si déblai max. ou limite de charge sont définis, la hauteur du racleur s'ajuste automatiquement.

(Consulter la section Optimisation pour plus d'informations.)

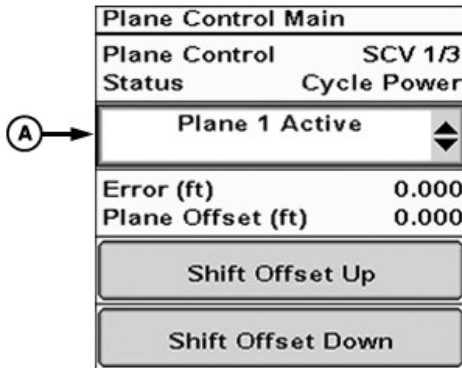
- Lorsque la benne est pleine, désengager le levier de commande du distributeur auxiliaire 3 et relever le racleur.

- Décharger les bennes dans un endroit approprié.

(Pour les opérations de déchargement, se reporter au livret d'entretien du racleur.)

Remplissage de deux racleurs en même temps:

- Avec les racleurs vides, se rendre à l'endroit où du matériau doit être retiré.



PC21024—UN—30MAR15

A—Menu déroulant Plan actif

- Sélectionner le plan approprié dans le menu déroulant (A). Le dernier plan actif pour le distributeur auxiliaire 1 ou le distributeur auxiliaire 3 s'applique aux deux racleurs.



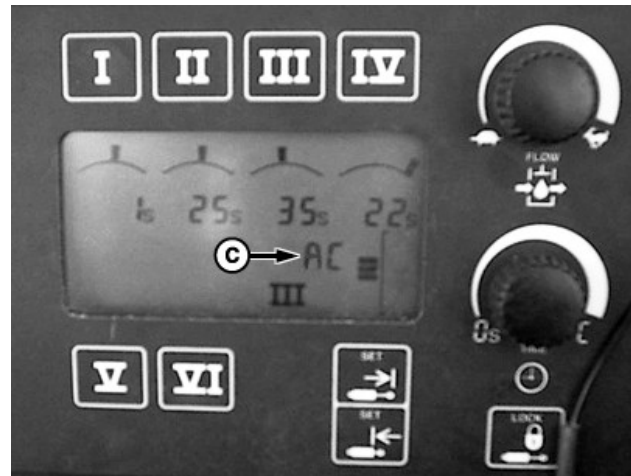
PC21027—UN—30MAR15

A—Lever de commande du distributeur auxiliaire 1
B—Lever de commande du distributeur auxiliaire 3

NOTE: Pour que le distributeur auxiliaire s'enclenche, la machine doit avancer à plus de 0,72 km/h (0.45 mph).

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

- Pour engager le mode auto, placer les leviers de commande (A et B) des distributeurs auxiliaires 1 et 3 en position cran d'arrêt vers l'avant.

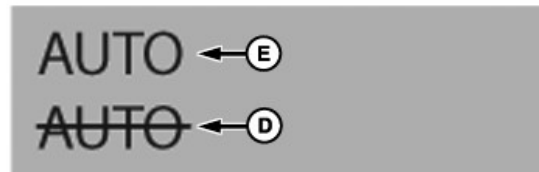


PC18250—UN—20DEC13

Console TouchSet™

C—Mode AC

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



PC18251—UN—20DEC13

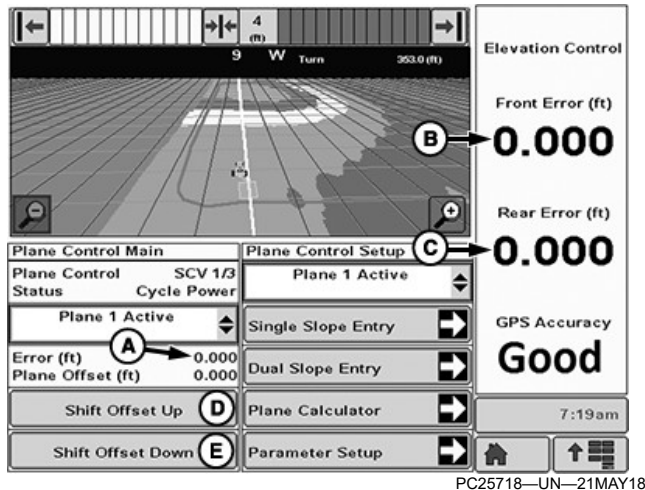
D—Indicateur de mode AUTO (désactivé)

E—Indicateur de mode AUTO (activé)

- En cas d'utilisation d'une machine avec un CommandCenter™, vérifier que l'inscription AUTO désactivé (D) est remplacée par AUTO activé (E).

- Laisser les racleurs se remplir.

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



- A—Valeur d'erreur
B—Valeur d'erreur avant
C—Valeur d'erreur arrière
D—Bouton Décalage vers le haut
E—Bouton Décalage vers le bas

5. Surveiller les valeurs (A–C) d'erreur de décalage.
 - Appuyer sur le bouton Décalage vers le haut (D) pour relever les bennes et retirer moins de matière.
 - Appuyer sur le bouton Décalage vers le bas (E) pour abaisser les bennes et retirer plus de matière.

NOTE: Si déblai max. ou limite de charge sont définis, la hauteur du racleur s'ajuste automatiquement.

(Consulter la section Optimisation pour plus d'informations.)

6. Surveiller la matière dans les bennes.
7. Lorsque les bennes sont pleines, dégager les leviers de commande des distributeurs auxiliaires 1 et 3 et relever les racleurs.
8. Décharger les bennes dans un endroit approprié.
(Pour les opérations de déchargement, se reporter au livret d'entretien du racleur.)

Zone de remplissage:

Plane Control Main	
Plane Control	SCV 1/3
Status	Cycle Power
Plane 2 Active (A) ▲▼	
Error (ft)	0.000
Plane Offset (ft)	0.000
Shift Offset Up	
Shift Offset Down	

PC21280—UN—17JUN15

A—Menu déroulant Plan actif

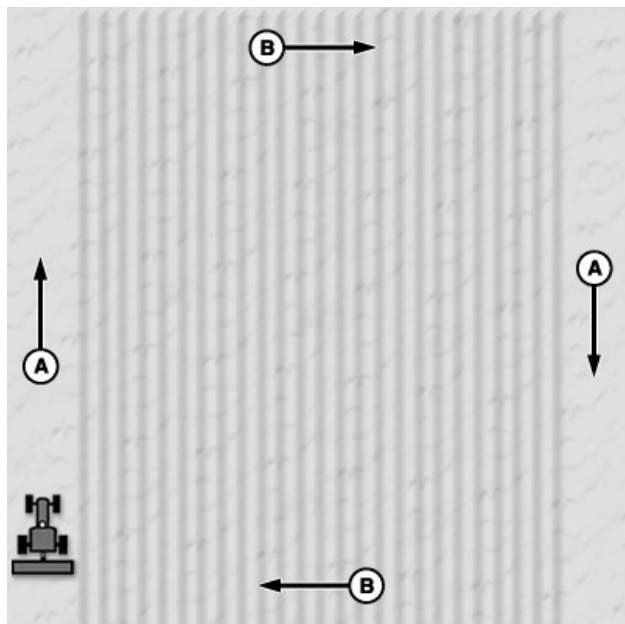
1. Si la zone est remplie avec un plan 2, sélectionner le plan actif 2 (A) dans le menu déroulant. En cas d'utilisation des deux racleurs, le dernier plan actif pour le distributeur auxiliaire 1 ou 3 s'applique aux deux racleurs.
2. Vider les racleurs.
3. Surveiller l'élévation.

(Pour les opérations de déchargement, se reporter au livret d'entretien du racleur.)

RW00482,00006AC-28-14JUN18

iGrade™ pour racleurs et bennes non prévus pour le terrassement

iGrade™ pour racleurs et godets non prévus pour le terrassement



PC21433—UN—07AUG15

A—Enregistrement
B—Pause de l'enregistrement

Le contrôle de planéité et la commande à distance peuvent être utilisées sur un grand nombre d'équipements autres que les racleurs et godets de terrassement. Par exemple, le contrôle de planéité peut être utilisé sur les équipements de formation de lits pour conserver un même gradient de sillon. Cette méthode optimise l'évacuation des sillons, tout en laissant la couche supérieure de matériau du lit intacte.

N'utiliser iGrade™ pour racleurs et godets non prévus pour le terrassement que sur les surfaces nivelées sur un seul plan.

Caractéristiques des équipements:

- Roues uniques de jauge de réglage de profondeur contrôlées par le distributeur auxiliaire.

Configuration:

Option 1: Définir l'origine du plan puis entrer les mêmes valeurs de pente et de sens de pente que celles utilisées lors de l'opération de nivelage du terrain.

Option 2: Utiliser le calculateur de plan. La surface devant être déjà nivelée sur un seul plan, un minimum de points de collecte de données sont requis.

Pour enregistrer le minimum de points pour cette opération:

1. Placer les roues de jauge de l'équipement en position basse sans que les outils de l'équipement ne touche la surface. S'assurer que la position de la roue ne change pas pendant l'enregistrement des points de données.

2. Enregistrer la longueur des points opposés de la parcelle dans le sens des sillons (A).
3. Interrompre la collecte de données pour traverser les rangs d'extrémité ou en cas de déplacement hors du plan lors du trajet jusqu'à l'autre côté de la parcelle (B).

(Pour plus d'informations, se reporter à la section Contrôle de planéité.)

Option 3: Utiliser la commande à distance et le logiciel tiers de nivelage du terrain pour créer un profil de la surface. Selon le logiciel tiers, utiliser un ancienne modélisation de la surface ou réévaluer la surface.

(Pour plus d'informations, se reporter à la section Commande à distance.)

Fonctionnement:

NOTE: Selon les recommandations du fabricant et l'état de l'équipement, l'équipement peut nécessiter un rephasage régulier des vérins hydrauliques.

1. Avant d'utiliser l'équipement, rephaser les vérins de sa roue de jauge.
2. Si l'équipement utilise un attelage 3 points, placer le circuit hydraulique en position flottante.
3. Régler la hauteur de la roue de jauge de l'équipement selon le besoin:
 - a. Sélectionner Contrôle de planéité Principal.
 - b. Appuyer sur le bouton Décalage vers le haut pour relever l'équipement.
 - c. Appuyer sur le bouton Décalage vers le bas pour abaisser l'équipement.

NOTE: En cas d'utilisation d'un guidage d'équipement actif, le signal partagé est désactivé et le niveau de signal RTK est utilisé.

RW00482,0000527-28-12AUG15

Commande de dévers

Commande de pente transversale

La commande de pente transversale permet à l'opérateur de commander l'angle d'inclinaison latérale d'un racleur compatible. La pente transversale permet de commander la position et l'angle d'inclinaison latérale d'une lame de racleur. La commande de pente transversale est généralement nécessaire lors de la réalisation de fossés, de surfaces bombées, ou lors d'un raclage perpendiculaire au sens de chute sur un plan.

RW00482,0000522-28-24JUL15

Sélection de Commande de pente transversale

NOTE: Pour faciliter les instructions, ce livret utilise le distributeur auxiliaire 1 pour le système iGrade™. Désactiver les autres commandes de distributeur auxiliaire à moins d'utiliser deux racleurs ou la commande de pente transversale avec un autre type de commande.



Bouton Menu

PC20197—UN—05NOV14

1. Sélectionner le bouton Menu.



Bouton Contrôleur d'application 1100

PC14926—UN—27APR12

2. Sélectionner le bouton Contrôleur d'application 1100.



Touche programmable Configuration

PC12961—UN—13APR15

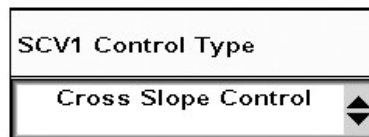
3. Sélectionner la touche programmable Configuration.



Bouton Sélection de commande

PC17972—UN—07NOV13

4. Sélectionner le bouton Sélection de commande.



PC21393—UN—24JUL15

Menu déroulant du type de commande du distributeur auxiliaire

5. Sélectionner la commande de pente transversale dans le menu déroulant Type de commande de distributeur auxiliaire 1.

NOTE: Le contrôleur d'application doit redémarrer pour pouvoir fonctionner avec la nouvelle fonction de contrôle.

6. Éteindre la machine, attendre que la console s'éteigne, puis redémarrer la machine.

RW00482,00006AD-28-05JUN18

Configuration et utilisation de la pente transversale

NOTE: Le module de compensation de terrain (TCM) détermine l'angle d'inclinaison latérale et l'angle d'inclinaison longitudinale du récepteur. Le calibrage du TCM est important sur pente transversale pour que la lame du racleur soit commandée selon le bon pourcentage de pente. Calibrer le TCM sur le récepteur de l'équipement et celui de la machine.

(Pour plus d'informations, se reporter à Optimisation du module de compensation de terrain (TCM).)



Bouton Menu

PC8663—UN—29APR15

1. Sélectionner le bouton Menu.



Bouton Contrôleur d'application 1100

PC14926—UN—27APR12

2. Sélectionner le bouton Contrôleur d'application 1100.



PC13072—UN—16NOV10

Touche programmable Principal

3. Sélectionner la touche programmable Principal.



PC21394—UN—27JUL15

Bouton Configuration de la pente transversale

4. Sélectionner le bouton Configuration de la pente transversale.

Cross Slope Setup	
Cross Slope Control Status	SCV 3 OK
Cross Slope Control Sensitivity	500
Setpoint Source	
Manual Left	
Cross Slope Setpoint (%)	20.0

PC22051—UN—05FEB16

A—État

B—Sensibilité de la commande de pente transversale

C—Menu déroulant Source du point de consigne

D—Point de consigne de pente transversale (%)

5. Vérifier que l'état (A) est OK.
(Se reporter à la section Pannes et remèdes si l'état n'est pas OK.)
6. Entrer la Sensibilité de la commande de pente transversale (B). La sensibilité de pente transversale commande la vitesse à laquelle la lame du racleur s'incline vers la gauche ou la droite.
7. Vérifier le fonctionnement sur pente transversale.
 - a. Dans le menu déroulant Source du point de consigne (C), sélectionner Manuel droit.
 - b. Entrer 20 % pour point de consigne de pente transversale (D).
 - c. Relever le racleur au maximum.
 - d. Conduire la machine en marche avant à plus de 0,72 km/h (0.45 mph). Ne pas engager AutoTrac™.
 - e. Placer le distributeur auxiliaire en position cran d'arrêt vers l'avant.

- f. Afficher la position du racleur. Le côté droit de la lame doit être plus bas que le gauche.
- g. Dans le menu déroulant Source du point de consigne sélectionner Manuel gauche.
- h. Afficher la position du racleur. Le côté gauche de la lame doit être plus bas que le droit.
- i. Entrer 0 % pour point de consigne de pente transversale.
- j. Afficher la position du racleur. La lame doit être horizontale.
- k. Si la position du racleur ne correspond pas aux positions manuelle droite ou gauche ou s'il ne revient pas à l'horizontale, inverser la position du flexible hydraulique dans le distributeur auxiliaire et répéter la procédure.

8. Dans le menu déroulant, sélectionner Source du point de consigne.

- Contrôle de planéité — Détermine automatiquement le point de consigne de la pente transversale à partir du plan actuel. Un autre type de commande de distributeur auxiliaire doit être réglé sur Contrôle de planéité. La lame du racleur est commandée à la fois à la bonne hauteur et selon la bonne pente transversale, conformément au plan défini.

(Pour plus d'informations, se reporter à la section Contrôle de planéité.)

- Commande à distance—Permet à un système tiers de commander la lame du racleur pour déblayer ou remblayer automatiquement.

(Pour plus d'informations, se reporter à Commande à distance et à la section Installations tierces.)

- Manuel gauche ou droit—Requiert que l'opérateur définisse un angle de pente transversale gauche ou droit de l'équipement. La pente transversale commande à la lame du racleur de conserver l'angle défini, quelle que soit la pente ou le sens du terrain. Cela peut être utilisé lors d'un déplacement avec une berme ou un fossé pour créer une pente transversale.

9. Si Manuel gauche ou droit est sélectionné, entrer le point de consigne de pente transversale (%).



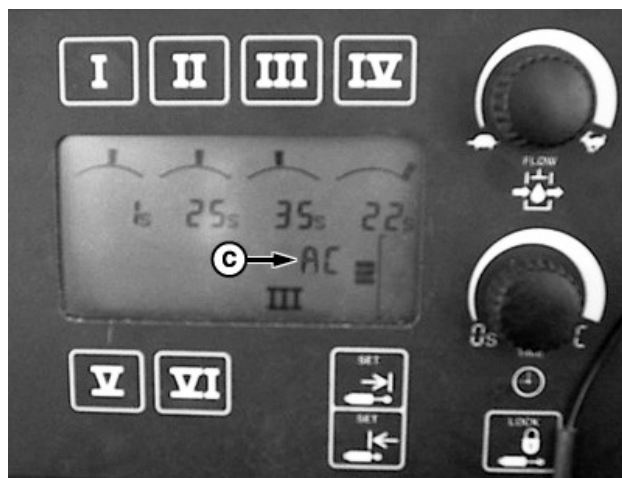
PC21027—UN—30MAR15

A—Levier de commande du distributeur auxiliaire 1
B—Levier de commande du distributeur auxiliaire 3

NOTE: Pour que le distributeur auxiliaire s'enclenche, la machine doit avancer à plus de 0,72 km/h (0.45 mph).

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

10. Pour engager le mode auto, placer le levier de commande du distributeur auxiliaire (A ou B) en position cran d'arrêt vers l'avant.

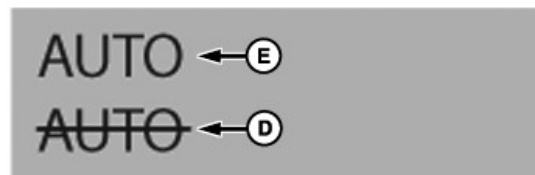


PC18250—UN—20DEC13

Console TouchSet™

C—Mode AC

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



PC18251—UN—20DEC13

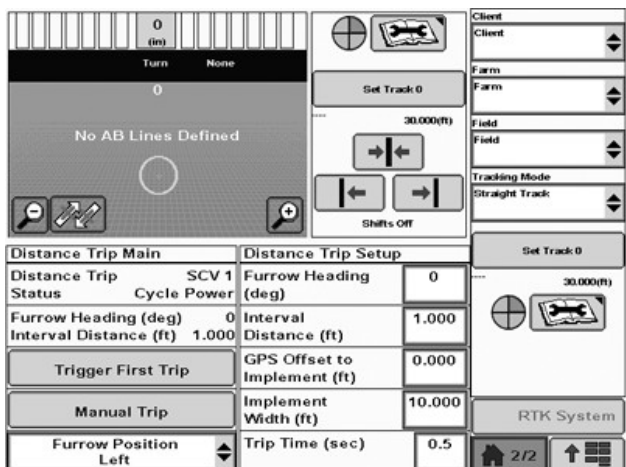
D—Indicateur de mode AUTO (désactivé)
E—Indicateur de mode AUTO (activé)

- En cas d'utilisation d'une machine avec un CommandCenter™, vérifier que l'inscription AUTO désactivé (D) est remplacée par AUTO activé (E).

RW00482,00006AE-28-14JUN18

Longueur de trajet

Principe de fonctionnement



PC21166—UN—12MAY15

La longueur de trajet surveille la distance GPS. À un intervalle de distance défini par l'utilisateur, le contrôleur de l'application commande:

- Au contrôleur du distributeur auxiliaire d'enclencher le circuit hydraulique de la machine.
Au distributeur auxiliaire de s'étendre et de tenir pour la durée du temps de déplacement (s.).
Immédiatement après, le distributeur auxiliaire se rétracte et reste en position pendant 1,5 fois la durée du temps de déplacement (s.).
- Un pilote du circuit "low side" pour terminer un circuit à partir d'une alimentation de 5 ou 12 V vers une bobine relais.

(Pour plus d'informations, se reporter à Installation tierce.)

La longueur de trajet calcule l'endroit où une commande doit être effectuée d'après l'angle du cap du sillon et la distance entre les sillons. Le fonctionnement de la longueur de trajet nécessite une machine compatible RTK et des récepteurs d'équipement. La longueur de trajet utilise la distance GPS, et non l'élévation.

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

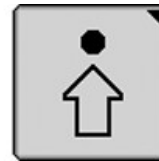
(Pour plus d'informations, se reporter au livret d'entretien de la console GreenStar™ 3 2630.)

RW00482,00006AF-28-05JUN18

Sélection de longueur de trajet

NOTE: La longueur de trajet requiert au moins un signal SF2 sur la machine pour fonctionner.

GreenStar est une marque commerciale de Deere & Company



PC12961—UN—13APR15

Touche programmable Configuration

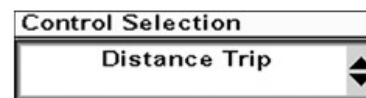
1. Sélectionner la touche programmable Configuration.



PC17972—UN—07NOV13

Bouton Sélection de commande

2. Sélectionner le bouton Sélection de commande.



PC18093—UN—13NOV13

Menu déroulant de sélection de commande

NOTE: La longueur de trajet n'est disponible que pour le distributeur auxiliaire 1.

3. Sélectionner Longueur de trajet dans le menu déroulant Sélection de commande du distributeur auxiliaire 1. Sélectionner ARRÊT pour le distributeur auxiliaire 3.

NOTE: Le contrôleur d'application doit redémarrer pour pouvoir fonctionner avec la nouvelle fonction de contrôle.

4. Éteindre la machine, attendre que la console s'éteigne, puis redémarrer la machine.

RW00482,00006B0-28-14JUN18

Configuration de longueur de trajet

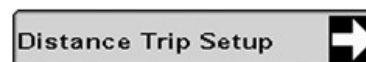
NOTE: Pour les applications de trajet sur une longue durée, consulter la section Installations tierces.



PC13072—UN—16NOV10

Touche programmable Principal

1. Sélectionner la touche programmable Principal.



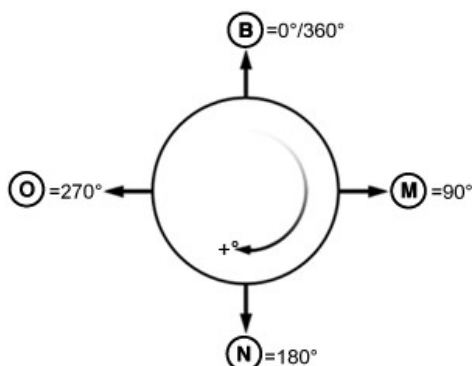
PC18094—UN—13NOV13

Bouton Paramétrage de longueur de trajet

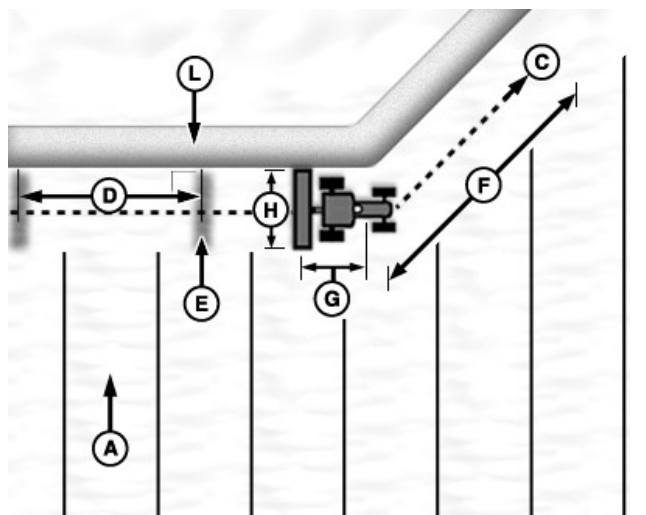
- Appuyer sur le bouton Paramétrage de longueur de trajet.

Distance Trip Setup	
Furrow Heading (deg)	0 (A)
Interval Distance (ft)	6.561 (D)
GPS Offset to Implement (ft)	0.000 (G)
Implement Width (ft)	0.000 (H)
Trip Time (sec)	0.5 (I)

PC21174—UN—18MAY15

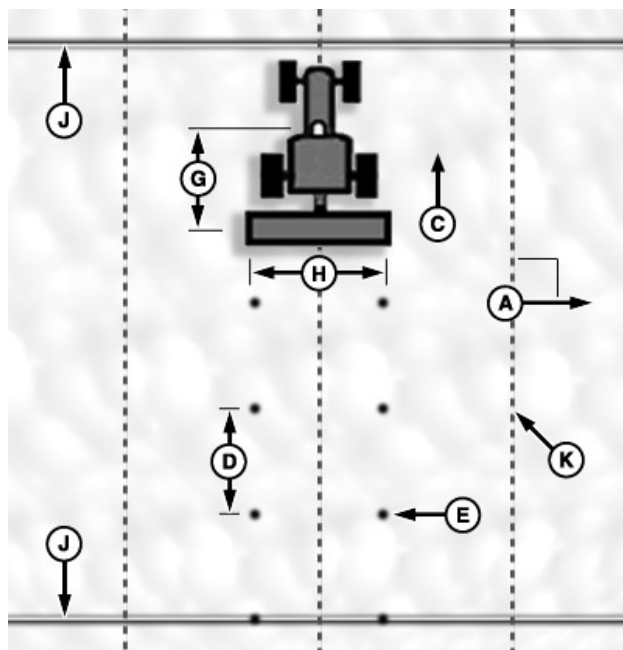


PC21177—UN—18MAY15



PC21172—UN—18MAY15

Bloqueurs de bordure de sillon d'irrigation



PC21173—UN—18MAY15

Déclenchement de l'équipement en fonction de la distance

- A—Cap du sillon
- B—Nord = 0°/360°
- C—Sens de marche
- D—Distance d'intervalle
- E—Déclenchement de l'équipement
- F—Compense la distance supplémentaire
- G—Décalage GPS par rapport à l'équipement
- H—Largeur d'équipement
- I—Durée du trajet
- J—Lignes de référence
- K—Lignes de guidage
- L—Fossé d'irrigation
- M—Est = 90°
- N—Sud = 180°
- O—Ouest = 270°

- Entrer:

Cap de sillon (A) — Cap GPS du sillon par rapport au Nord vrai (B).

- Pour les sillons d'irrigation, centrer la machine sur le sillon et suivre le cap sur la console.
(Pour plus d'informations, se reporter à Sens de la pente.)
- Pour le déclenchement de l'équipement en fonction de la distance, entrer un cap de sillon de 90 degrés perpendiculairement au sens de marche (C).

Distance d'intervalle (D) — Distance linéaire entre les déclenchements de l'équipement (E). La distance d'intervalle doit être perpendiculaire au cap du sillon. La longueur de trajet compense automatiquement la distance supplémentaire (F) lors du déplacement selon différents angles.

Décalages du GPS par rapport à l'équipement (G) — Distance entre le récepteur de la machine et le point de travail de l'équipement.

Largeur de l'équipement (H) — Distance entre les points de travail les plus distants d'un équipement.

Temps de déplacement (I) — Durée en secondes que le distributeur auxiliaire met pour terminer un cycle et affecter le déclenchement de l'équipement. Par exemple, le temps de trajet d'un marqueur de peinture détermine si des points, des traits ou des lignes sont peints.

(Consulter Pilote du circuit "low side" de longueur de trajet pour plus de détails.)

Lignes de référence (J) — Ligne de référence marquée ou jalonnée permettant à l'opérateur de déclencher la longueur de trajet au même point de départ et de fin dans les deux sens de marche.

(Consulter Optimisation de la longueur de trajet pour plus de détails.)

RW00482,00006B1-28-05JUN18

Déclenchement du cycle de trajet



PC13072—UN—16NOV10

Touche programmable Principale

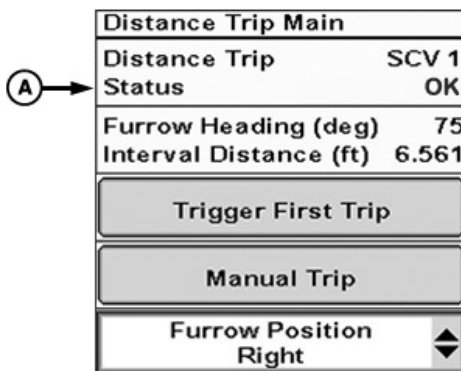
1. Sélectionner la touche programmable Principale.



PC18425—UN—28JAN14

Bouton principal de la longueur de trajet

2. Sélectionner le bouton principal de longueur du trajet.



PC22227—UN—29FEB16

Longueur de trajet — Principale

A—État

3. Vérifier que l'état (A) est OK.

(Se reporter à la section Pannes et remèdes si l'état n'est pas OK.)



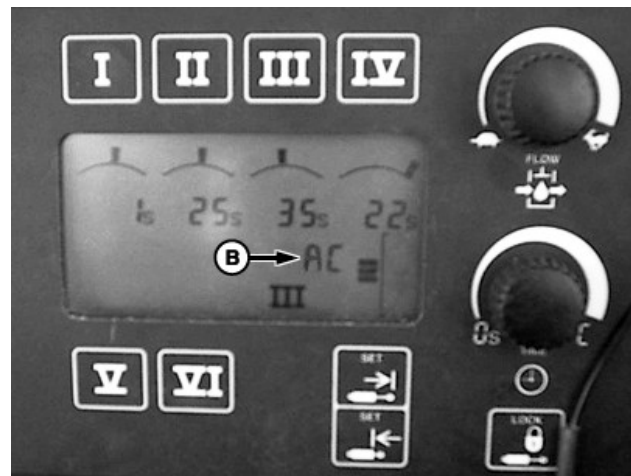
PC22229—UN—29FEB16

A—Lever de commande du distributeur auxiliaire 1

NOTE: Pour que le distributeur auxiliaire s'enclenche, la machine doit avancer à plus de 0,72 km/h (0.45 mph).

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

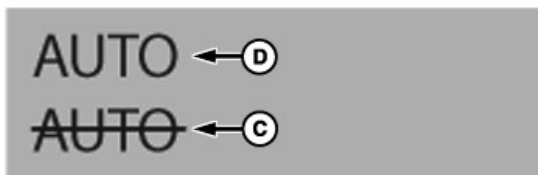
4. Pour engager le mode auto, placer le levier de commande (A) du distributeur auxiliaire en position cran d'arrêt vers l'avant.



PC22230—UN—29FEB16

B—Mode AC

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

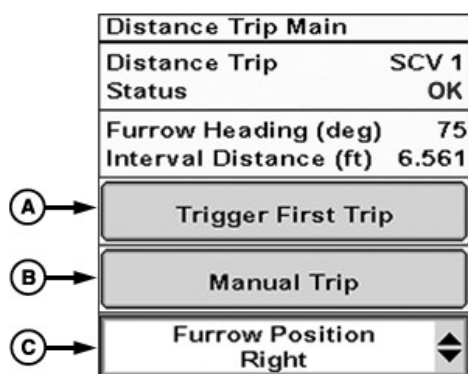


PC22231—UN—29FEB16

C—Indicateur de mode AUTO (désactivé)

D—Indicateur de mode AUTO (activé)

- En cas d'utilisation d'une machine avec un CommandCenter™, vérifier que l'inscription AUTO désactivé (C) est remplacée par AUTO activé (D).



PC22228—UN—29FEB16

Longueur de trajet — Principal

A—Déclencher 1er cycle

B—Trajet manuel

C—Position du sillon

5. Déclencher le cycle de trajet.

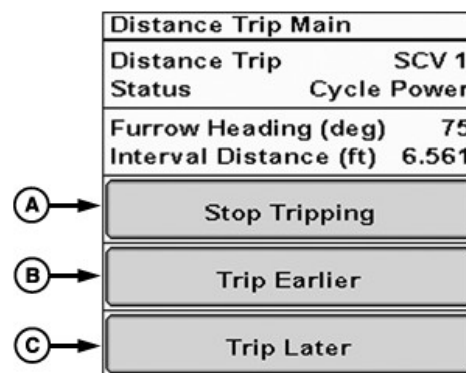
Déclencher premier trajet (A) — Actionne le contrôleur de distributeur auxiliaire et définit l'emplacement actuel comme point d'origine pour calculer la distance.

Trajet manuel (B) — Change de distributeur auxiliaire sans définir de distance ou définir l'emplacement actuel comme point d'origine.

Position du sillon droite ou gauche (C) — iGrade™ calcule la distance GPS et déclenche l'équipement en fonction du côté de l'équipement où se trouve le sillon.

RW00482,00006B2-28-14JUN18

Réglage du cycle de trajet



PC18427—UN—28JAN14

Longueur de trajet—Principal

A—Arrêter trajets

B—Déclencher trajet + tôt

C—Déclencher trajet + tard

Arrêter trajets (A)—Arrête de mesurer la distance et de déclencher le distributeur auxiliaire.

Déclencher trajet + tôt (B)—Déclenche les intervalles de trajet plus tôt mais ne réduit pas la distance des intervalles.

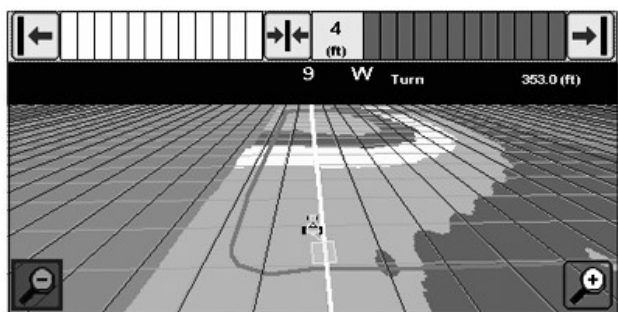
Déclencher trajet + tard (C)—Déclenche les intervalles de trajet plus tard mais n'augmente pas la distance des intervalles.

En appuyant sur Déclencher intervalle + tôt ou Déclencher intervalle + tard, la distance est modifiée de 5 cm (2 in.).

RW00482,0000507-28-22JUN15

Cartes topographiques

Principe de fonctionnement



PC20994—UN—19MAR15

Cartes topographiques

RW00482,00005CC-28-07MAR16

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

(Pour plus d'informations, se reporter au livret d'entretien de la console GreenStar™ 3 2630.)

Surface Water Pro™ Plus (SWP+) est un programme avancé de réalisation de fossés générant une évacuation optimale et assure une fonctionnalité pour créer des cartes de courbes de niveau. SWP+ calcule le drain le plus efficace dans une parcelle tout en déplaçant le moins de matériau possible. Ces informations sont générées à partir des signaux verticaux du GPS calculés à partir du récepteur StarFire™. SWP+ nécessite un récepteur compatible RTK sur l'équipement et la machine.

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

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

La fonction Commande à distance commande automatiquement la hauteur de la lame, calculée à partir du fossé créé dans Apex™ ou par SWP+.

(Pour plus d'informations, consulter le livret d'entretien de Surface Water Pro™.)

NOTE: Certaines consoles disposent d'un mode démonstration de série disponible avec toutes les fonctionnalités pour SWP+.

Surface Water Pro est une marque commerciale de Deere & Company
StarFire est une marque commerciale de Deere & Company
Apex est une marque commerciale de Deere & Company

Commande à distance—Port série

Principe de fonctionnement

Un logiciel tiers peut se connecter au contrôleur de l'application à l'aide d'une connexion de série et de protocoles de messages spécifiques au fonctionnement. La fonctionnalité peut servir avec d'autres progiciels fournissant des fonctionnalités comme la cartographie du remblai/déblai. Une fois une connexion série établie, le logiciel tiers peut envoyer des commandes de point de consigne que le contrôleur d'application utilisera pour commander automatiquement l'élévation d'un équipement. Le contrôleur peut également retransmettre les données GPS au logiciel tiers par l'intermédiaire du port série.

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

RW00482,00004B2-28-17JUN15

Paramétrage du port série



Bouton Menu

PC8663—UN—29APR15

1. Sélectionner le bouton Menu.



Bouton Contrôleur d'application 1100

PC14926—UN—27APR12

2. Sélectionner le bouton Contrôleur d'application 1100.



Touche programmable Configuration

PC12961—UN—13APR15

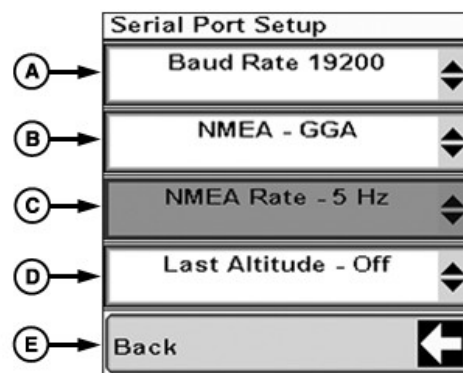
3. Sélectionner la touche programmable Configuration.



Bouton de configuration du port série

PC18252—UN—17DEC13

4. Appuyer sur le bouton de configuration du port série.



PC18071—UN—13NOV13

Configuration du port série

- A—Menu déroulant Débit en bauds
- B—Menu déroulant Message NMEA
- C—Menu déroulant Débit NMEA
- D—Menu déroulant Dernière Altitude
- E—Bouton Précédent

NOTE: Le débit en bauds est le taux de transfert de données utilisé pour les commandes depuis le logiciel tiers et pour les données GPS allant au logiciel tiers, le cas échéant.

5. Sélectionner le débit en bauds dans le menu déroulant (A).
 - 4800
 - 9600
 - 19200
 - 38400
6. En cas d'utilisation d'un contrôleur d'application pour retransmettre les données de position de l'équipement StarFire™ par le port série, sélectionner les messages de la National Marine Electronics Association (NMEA) requis par le logiciel tiers dans le menu déroulant (B).

NOTE: Si aucun contrôleur d'application n'est utilisé pour envoyer les données de position de l'équipement StarFire™ par le port série, sélectionner Pas de NMEA.

- Pas de NMEA
- NMEA—GGA
- NMEA—GGA, GSA
- NMEA—GGA, GSA, RMC
- NMEA — TOUT

7. En cas d'utilisation d'un contrôleur d'application pour retransmettre les données de position de l'équipement StarFire™ par le port série, sélectionner la fréquence de données requise par le logiciel tiers dans le menu déroulant (C).
 - 1 Hz

StarFire est une marque commerciale de Deere & Company

- 5 Hz

- En cas d'utilisation d'un logiciel tiers indiqué sur la carte, la Dernière altitude permet l'utilisation d'un récepteur tiers sur le dernier équipement pour les données d'élévation. John Deere n'a pas de recommandation particulière pour le paramétrage de cette application. Le client doit déterminer le paramétrage d'installation le plus adapté pour cette application.

RW00482,00006B3-28-05JUN18

Sélection de commande



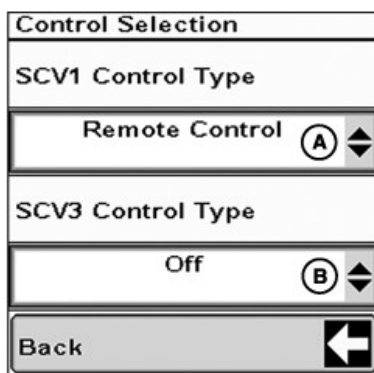
PC12961—UN—13APR15
Touche programmable Configuration

- Sélectionner la touche programmable Configuration.



PC17972—UN—07NOV13
Bouton Sélection de commande

- Sélectionner le bouton Sélection de commande.



PC21420—UN—30JUL15
Sélection de commande

- A—Menu déroulant Type de commande du distributeur auxiliaire 1
- B—Menu déroulant Type de commande du distributeur auxiliaire 3

- Sélectionner Commande à distance dans le menu déroulant Type de commande du distributeur auxiliaire 1 (A).

NOTE: La commande à distance peut utiliser des racleurs doubles. Le distributeur auxiliaire 1 doit être utilisé pour le racleur avant et le distributeur auxiliaire 3 pour le racleur arrière. Lors de l'utilisation de la fonction de racleur double, modifier le type de commande du distributeur auxiliaire pour la commande à distance des distributeurs auxiliaires 1 et 3.

- En cas d'utilisation de deux racleurs, sélectionner Commande à distance dans le menu déroulant Type de commande de distributeur auxiliaire 3 (B).
- En cas d'utilisation de pente transversale, sélectionner Commande de pente transversale dans le menu déroulant Type de commande de distributeur auxiliaire 3.

RW00482,00006B4-28-05JUN18

Fonctionnement de la commande à distance



PC13072—UN—16NOV10
Touche programmable Principal

- Sélectionner la touche programmable Principal.



PC18066—UN—12NOV13
Bouton principal de commande à distance

- Sélectionner le bouton Commande à distance — Principal.



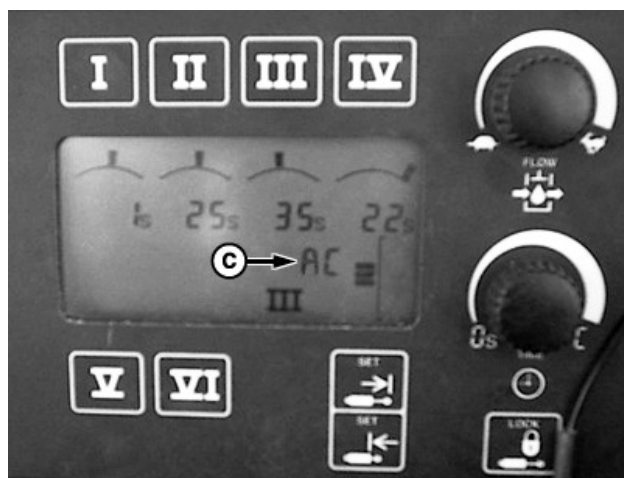
PC18249—UN—19DEC13

- A—Levier de commande du distributeur auxiliaire 1
B—Levier de commande du distributeur auxiliaire 3

NOTE: Pour que le distributeur auxiliaire s'enclenche, la machine doit avancer à plus de 0,72 km/h (0.45 mph).

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

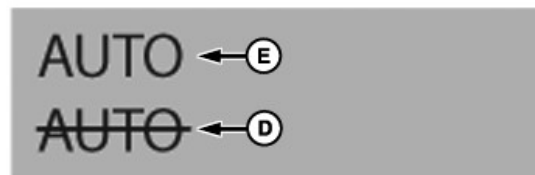
- Pour engager le mode auto, placer le levier de commande (A ou B) du distributeur auxiliaire en position cran d'arrêt vers l'avant. En cas d'utilisation de racleurs doubles, utiliser d'abord la benne avant.



PC18250—UN—20DEC13

- C—Mode AC

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



PC18251—UN—20DEC13

- D—Indicateur de mode AUTO (désactivé)
E—Indicateur de mode AUTO (activé)

- En cas d'utilisation d'une machine avec un CommandCenter™, vérifier que l'inscription AUTO désactivé (D) est remplacée par AUTO activé (E).

Les décalages sont basés sur la commande choisie dans le logiciel tiers, pas sur le niveau du sol (distance par rapport à la déclivité, pas une limite de déblai maximum). Une fois le distributeur auxiliaire mis en verrouillage et le mode AC activé, iGrade™ commande la hauteur de la lame par rapport à la déclivité.

Remote Control Main	
Status	No GPS
Control Error (ft)	0.00
Offset (ft)	0.000
Command (ft)	0.00
A	Set Offset - Zero Error
C	Shift Offset Up
D	Shift Offset Down

PC23342—UN—10NOV16

- A—Définir décalage — Erreur zéro
B—Erreur de commande
C—Décalage vers le haut
D—Décalage vers le bas
E—Décalage

- Définir décalage — Erreur zéro (A) applique l'erreur actuelle en tant que décalage par rapport à la commande désirée. Si le logiciel tiers est calibré sur un point de référence et si l'erreur de commande (B) est une valeur autre que zéro, sélectionner Définir décalage — Erreur zéro pour aligner un point de référence commun à iGrade™ et au logiciel tiers.
- Il est utile de changer de décalage quand l'équipement tente de commander une élévation que la machine ne peut pas atteindre. Sélectionner Décalage vers le haut (C) jusqu'à un déblai réalisable, puis sélectionner Décalage vers le bas (D) pour les passages ultérieurs jusqu'à redescendre à 0.

Lors du réglage du point zéro, la valeur de décalage (E) représente la différence entre l'élévation du récepteur

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

TouchSet est une marque commerciale de Deere & Company

interrogé et l'élévation du récepteur de l'équipement
avant lorsque l'erreur est remise à zéro.

RW00482,00006B5-28-14JUN18

Optimisation d'iGrade™

Optimisation d'iGrade™

(Pour l'optimisation de la consommation de carburant au cours du transport, pour le confort de l'utilisateur et le lest, se reporter au livret d'entretien du tracteur.)

Si la configuration de la machine le propose, il est recommandé d'optimiser les fonctions suivantes:

- IVT™ (Boîte de vitesses à variation continue) — La communication électronique et l'interaction entre le moteur et la transmission permettent une productivité et une efficacité optimales, quel que soit le régime moteur.
- Servotransmission automatique—Permet à l'opérateur de ne plus avoir à changer de vitesses lors des changements de charge importants sur le terrain ou lors de ses déplacements.
- PowerShift Efficiency Manager™—Gère le régime moteur et la sélection des vitesses afin de fonctionner le plus efficacement possible.
- iTEC™ (Commande intelligente de l'ensemble des équipements) — Associe changements de vitesses, relèvement et abaissement des racleurs ou autres fonctions au moyen d'un seul bouton.
- Ralentisseur de pied — Le fait de l'enfoncer réduit le régime moteur à un niveau prédéfini jusqu'à ce qu'il soit relâché, permettant à l'utilisateur d'atteindre des vitesses réduites ou de faire demi-tour.
- AutoLoad™ — Le contrôleur du distributeur auxiliaire ne peut accepter qu'une seule commande en même temps. De ce fait, AutoLoad™ ne peut fonctionner en même temps que iGrade™.

iGrade™ comprend la fonctionnalité d'ajuster automatiquement la profondeur de coupe du racleur. Cela évite tout endommagement et usure excessifs et toute immobilisation survenant lorsque le moteur d'une machine cale. Cette fonctionnalité surveille le régime moteur, évalue le patinage de la machine au sol ou limite la profondeur de coupe lors d'une passe.

Limitation de charge

Augmente la valeur de limitation de charge lorsque:

- Les conditions au sol pourraient bloquer la machine ou le racleur.
- L'opérateur a une expérience limitée d'iGrade™.

L'opérateur peut définir des seuils pour l'une ou pour les deux options de limite de charge. L'utilisation du seuil de % de patinage requiert un récepteur StarFire™ sur la machine.

- Seuil de régime moteur — Surveille le régime du

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

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

moteur sur le bus CAN. Lorsque le régime moteur approche la valeur seuil, le contrôleur d'application ordonne au circuit hydraulique de relever le racleur pour réduire la charge du circuit. Lorsque le régime moteur augmente, le contrôleur d'application ordonne au circuit hydraulique d'abaisser le racleur au niveau précédent. Ajuster la valeur de sensibilité de commande d'élévation pour modifier le taux auquel le contrôleur d'application commande au circuit hydraulique relève ou abaisse le racleur.

- Seuil de patinage % — Le calcul du % de patinage utilise la vitesse de la machine et la vitesse détectée par le récepteur GPS de la machine. Lorsque le % de patinage approche la valeur seuil, le contrôleur d'application ordonne au circuit hydraulique de relever le racleur pour réduire le pourcentage de patinage. Lorsque le % de patinage diminue, le contrôleur d'application ordonne au circuit hydraulique d'abaisser le racleur au niveau précédent. Ajuster la valeur de sensibilité de commande d'élévation pour modifier le taux auquel le contrôleur d'application commande au circuit hydraulique relève ou abaisse le racleur.

Déblai max.

La coupe max permet à l'opérateur de régler la profondeur maximale du bord de coupe du racleur pendant la coupe le long d'un plan. Le déblai max. nécessite des récepteurs StarFire™ avec RTK sur l'équipement et la machine. Le contrôleur d'application surveille l'élévation de la machine et des récepteurs du racleur pour limiter la profondeur maximale du bord de coupe.

RW00482,00006B6-28-14JUN18

Limite de charge



PC14926—UN—27APR12

Bouton Contrôleur d'application 1100

1. Sélectionner le bouton Contrôleur d'application 1100.



PC13072—UN—16NOV10

Touche programmable Principal

2. Sélectionner la touche programmable Principal.



PC18076—UN—13NOV13
Bouton Configuration du contrôle de déclivité



PC18047—UN—12NOV13
Bouton de paramétrage de contrôle de planéité



PC18252—UN—17DEC13
Configuration du port série

3. Sélectionner le type de commande utilisé:

- Configuration de contrôle de déclivité
- Configuration de contrôle de planéité
- Réglage du port série (Commande à distance)



PC18474—UN—10FEB14
Bouton Configuration des paramètres

4. Sélectionner le bouton Configuration des paramètres.



PC18050—UN—12NOV13
Sensibilité de la commande d'élévation

5. Entrer la sensibilité de contrôle d'altitude.

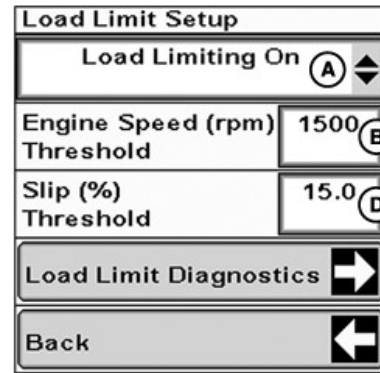
Sensibilité de la commande d'élévation — Permet à l'utilisateur de régler le taux de mouvements du racleur lorsque le limiteur de charge est activé.

La sensibilité de contrôle d'altitude par défaut est de 2000 et peut être réglée entre 10 et 10 001. Pour des ajustements d'équipement plus lents et moins agressifs, réduire la valeur. Pour des ajustements d'équipement plus rapides et plus agressifs, augmenter la valeur.

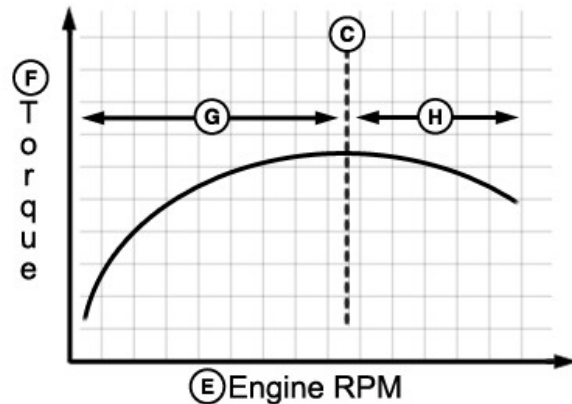


PC18059—UN—12NOV13
Bouton de configuration de limitation de charge

6. Appuyer sur le bouton de configuration de limitation de charge.



PC21030—UN—30MAR15



PC21031—UN—08APR15

A—Menu déroulant Limitation de charge

B—Seuil régime moteur

C—Couple de pointe

D—Seuil patinage

E—Moteur tr/min

F—Couple de serrage

G—Régime moteur inférieur au couple maximal

H—Régime moteur supérieur au couple maximal

7. Activer la limitation de charge en sélectionnant Limitation de charge activée dans le menu déroulant (A).

8. Saisir le seuil de régime moteur (B). La valeur par défaut en usine est de 1500 tr/min ou 1799 tr/min.

NOTE: Saisir une valeur de seuil de régime moteur supérieure au régime (C) maximal de couple du moteur pour garder une réserve de puissance lorsque le contrôleur d'application commande au racleur de se relever et de réduire la charge du circuit.

(Pour le régime de couple maximal, se reporter aux valeurs prescrites par le constructeur de la machine.)

9. Saisir le seuil de patinage (D).

NOTE: La quantité optimale de patinage des roues varie selon le modèle de la machine, et en fonction du lest et des directives du constructeur de la machine. Le % par défaut de patinage est de 15 %.

(Pour la quantité optimale de patinage des roues, se reporter au livret d'entretien de la machine.)

10. Pour désactiver la limitation de charge, sélectionner Limitation de charge désactivée dans le menu déroulant (A).

RW00482,00006B7-28-05JUN18

Déblai max.

NOTE: Le déblai max. requiert un signal RTK ou RTK-X sur la machine pour fonctionner.



Bouton Menu

PC8663—UN—29APR15

1. Sélectionner le bouton Menu.



Bouton Contrôleur d'application 1100

PC14926—UN—27APR12

2. Sélectionner le bouton Contrôleur d'application 1100.



Touche programmable Principal

PC13072—UN—16NOV10

3. Sélectionner la touche programmable Principal.



Bouton Configuration du contrôle de déclivité

PC18076—UN—13NOV13



Bouton de paramétrage de contrôle de planéité

PC18047—UN—12NOV13



Configuration du port série

PC18252—UN—17DEC13

4. Sélectionner le type de commande utilisé:
 - Configuration de contrôle de déclivité

- Configuration de contrôle de planéité
- Réglage du port série (Commande à distance)



Bouton Configuration des paramètres

PC18474—UN—10FEB14

5. Sélectionner le bouton Configuration des paramètres.



Sensibilité de la commande d'élévation

PC18061—UN—12NOV13

6. Entrer la sensibilité de contrôle d'altitude.

Sensibilité de la commande d'élévation —

Permet à l'utilisateur de régler le taux de mouvements du racleur lorsque le Déblai max est activé.

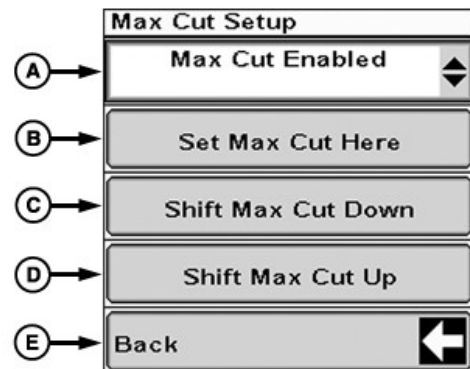
La sensibilité de contrôle d'altitude par défaut est de 2000 et peut être réglée entre 10 et 10 001. Pour des ajustements d'équipement plus lents et moins agressifs, réduire la valeur. Pour des ajustements d'équipement plus rapides et plus agressifs, augmenter la valeur.



Bouton de paramétrage de déblai max.

PC18062—UN—12NOV13

7. Sélectionner le bouton de paramétrage de déblai max.



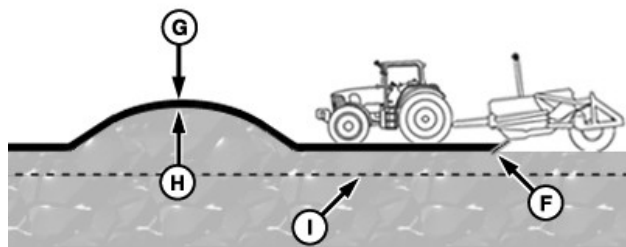
Paramètres de déblai max.

PC18063—UN—12NOV13

Elevation Control Sensitivity	2000
-------------------------------	------

PC18061—UN—12NOV13

Sensibilité de la commande d'élévation



PC21067—UN—08APR15

- A—Menu déroulant Déblai max.
 B—Bouton Configuration du déblai max. ici
 C—Bouton Réduction du déblai max.
 D—Bouton Augmentation du déblai max.
 E—Bouton Précédent
 F—Lame d'attaque de l'équipement
 G—Déclivité actuelle
 H—Déblai max. (quantité de matière retirée par passe)
 I—Plan souhaité

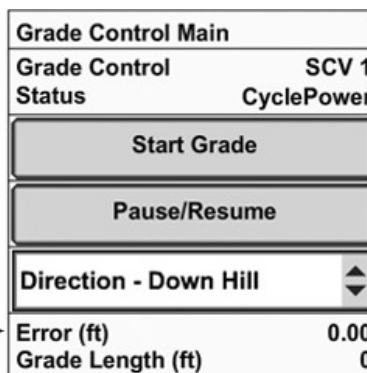
- Activer le déblai max. en sélectionnant Déblai max activé dans le menu déroulant (A).
- Abaissier le bord de coupe du/des équipement(s) légèrement au-dessus du niveau du sol. Appuyer sur le bouton Configuration du déblai max ici (B).
- Tout en avançant vers l'avant sur terrain, sélectionner le bouton Réduction du déblai max. (C) à la profondeur de coupe souhaitée. Sélectionner le bouton Augmentation du déblai max. (D) pour réduire la quantité de matière retirée. À chaque fois qu'un changement est sélectionné, le contrôleur d'application commande à l'équipement de s'abaisser ou de se relever de 2 cm (0.79 in).
- Pour désactiver le déblai max, sélectionner Déblai max désactivé dans le menu déroulant (A).

RW00482,00006B8-28-05JUN18

Optimisation du seuil de distributeur auxiliaire et de la sensibilité de commande d'élévation

- Régler le débit du distributeur auxiliaire et la soupape de contrecharge (le cas échéant) afin d'obtenir les performances désirées.
- Fixer une ligne de guidage.
- Régler le contrôle de déclivité entre les deux points marqués. Utiliser le calculateur de déclivité.
- Relever le racleur pour éviter tout contact avec le sol pendant l'utilisation du contrôle de déclivité.
- Activer AutoTrac™ et le contrôle de déclivité avec la lame en position relevée.

- Régler la sensibilité de la commande d'élévation à une valeur qui permet un mouvement visible du racleur avec le contrôle de déclivité actif.



PC22477—UN—13APR16

A—Valeur d'erreur

- Surveiller l'erreur (A) sur la page principale du contrôle de déclivité. La valeur doit rester proche de zéro durant l'opération.

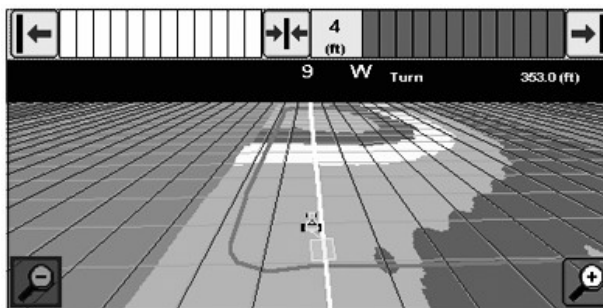
Si la valeur reste continuellement au-dessus ou au-dessous de zéro pendant une période prolongée, régler les seuils du distributeur auxiliaire.

Si la valeur est irrégulière, diminuer la sensibilité de la commande d'élévation et régler la valeur du seuil du distributeur auxiliaire.

NOTE: Pour obtenir des valeurs optimales du calibrage du seuil du distributeur auxiliaire, il est recommandé que le concessionnaire John Deere utilise l'outil de seuil de distributeur auxiliaire disponible dans le manuel technique.

RW00482,00006B9-28-05JUN18

Cartes de surface



PC20994—UN—19MAR15

Cartes topographiques

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

(Pour plus d'informations, se reporter au livret d'entretien de la console GreenStar™ 3 2630.)

Les cartes topographiques et d'élévation donnent une vision du terrain pour une surface donnée. Ces cartes peuvent servir comme référence pour déplacer des matériaux d'un endroit surélevé vers le bas avant de former un plan. Une fois qu'une bordure a été définie et qu'un relevé a été créé, une carte peut être générée comme référence papier ou comme couche d'arrière-plan affichée sur la console GS3 2630.

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

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

Sources disponibles pour obtenir les informations d'élévation:

- Relevé Surface Water Pro™ Plus
(Pour plus d'informations, se reporter à Cartes topographiques.)
- Documentation sur la couche d'élévation
La console GS3 2630 enregistre des informations sur l'élévation lorsqu'elle documente une application produit, ou une opération d'ensemencement, de récolte ou de travail au sol. Apex™ est capable de créer une carte d'élévation servant de carte d'arrière-plan.

(Consultez l'Aide d'Apex™ pour plus d'informations.)

- GSDNet (Uniquement disponible pour les États-Unis)
GSDNet requiert la bordure et la couche d'élévation de documentation de la zone à cartographier. GSDNet offre les cartes suivantes:
 - Carte de courbe de niveau
 - Carte d'altitude numérique
 - Carte de drainage
 - Carte des dépressions

- Arpenteur-géomètre

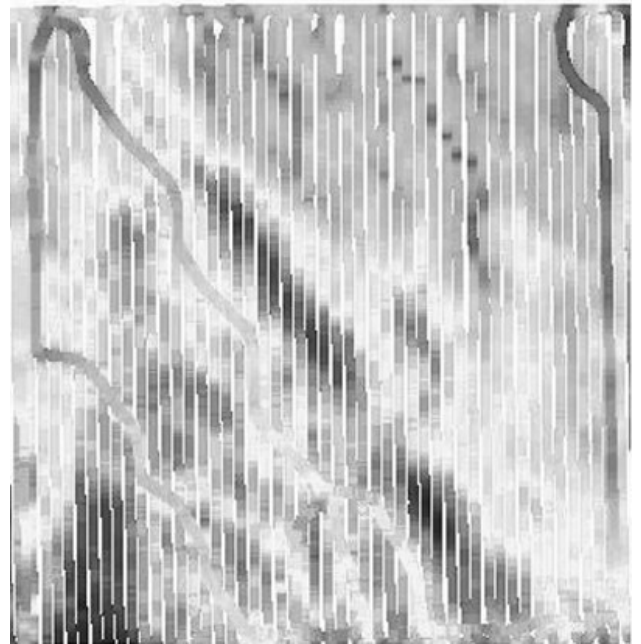
Les arpenteurs-géomètres permettent d'obtenir des cartes et des données de niveau. Un arpenteur peut fournir des données comme les fichiers de formes ou les fichiers CSV pouvant être importés dans Apex™.

RW00482,00005CD-28-07MAR16

Utilisation des cartes GSDNet avec iGrade™

Les images aériennes GSDNet fournissent une référence visuelle aux fins de planification. Pour les meilleurs résultats, effectuer les levés de terrain en utilisant le signal de cinématique en temps réel (RTK).

Elevation Data Map



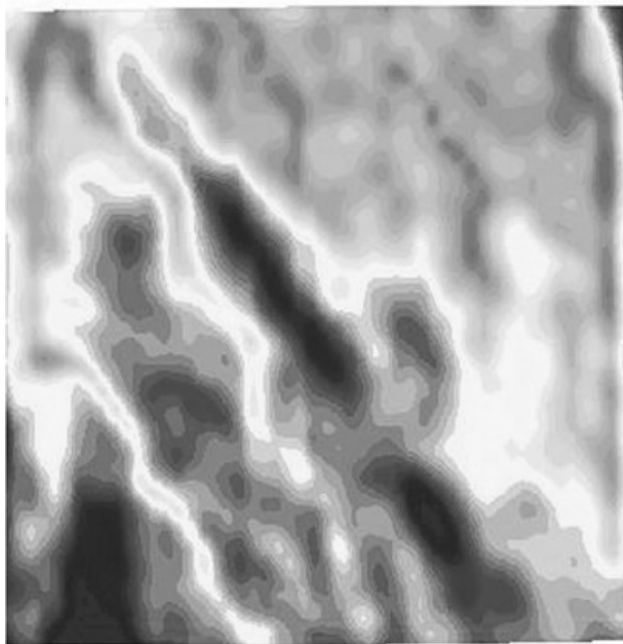
PC22203—UN—25FEB16

Carte de courbes de niveau

La détection à distance capture les différences d'élévation de surface qui sont représentées dans les images aériennes. Avant de créer un plan, utiliser les courbes de niveau comme guide visuel pour déplacer la matière d'une élévation élevée vers une élévation basse pour niveler la zone.

GreenStar est une marque commerciale de Deere & Company
Surface Water Pro est une marque commerciale de Deere & Company
Apex est une marque commerciale de Deere & Company

Digital Elevation Map

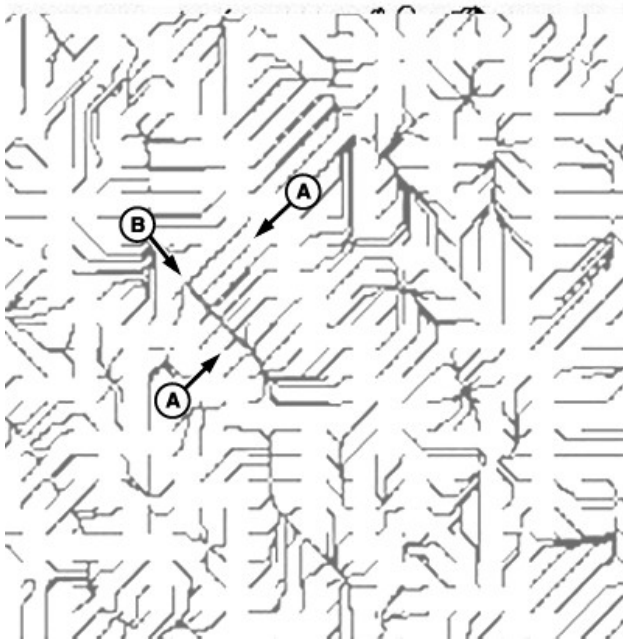


PC22204—UN—25FEB16

Carte de courbes de niveau numérique

Une image rastérisée ou traitée numériquement de la carte de courbes de niveau offre une transition plus lisse entre les changements d'élévation.

Drainage Map



PC22205—UN—25FEB16

A—Chemins de drainage contributifs
B—Chemin de drainage principal

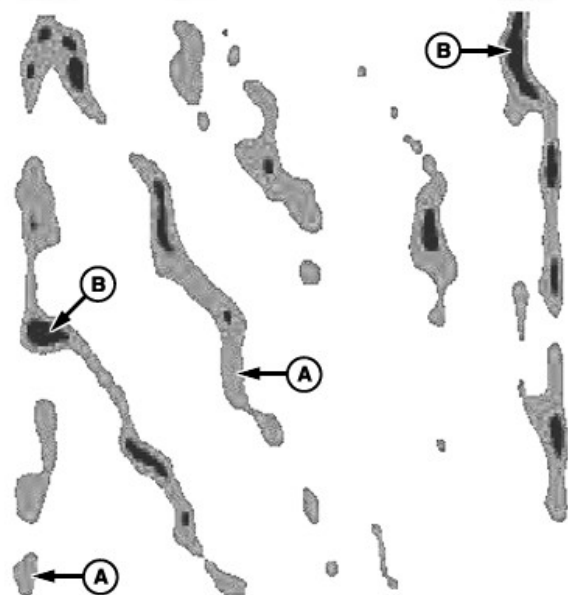
Carte de drainage

Utiliser les cartes de drainage pour comprendre la direction d'écoulement de l'eau pour la conception de fossés ou de voies d'eau. Des lignes de guidage peuvent être créées sur la carte et exportées vers la console.

Le chemin de drainage contributif (A) représente la direction de l'écoulement de l'eau vers le chemin de drainage principal.

Le chemin de drainage principal (B) est l'accumulation des chemins de drainage contributifs, il représente la direction de l'écoulement de l'eau accumulée.

Depression Map



PC22206—UN—25FEB16

A—Zones basses (vertes)
B—Zones les plus basses (rouges)

Carte dépressions

Utiliser les cartes de dépressions comme aide visuelle pour comprendre où l'eau est susceptible de s'accumuler. Pour remblayer les dépressions, déplacer la matière des zones élevées vers les zones basses. Si des fossés sont créés entre les dépressions pour permettre leur drainage, des lignes de guidage peuvent être créées sur la carte et exportées vers la console. Enlever la matière des zones en dépression pour créer des bassins de rétention d'eau.

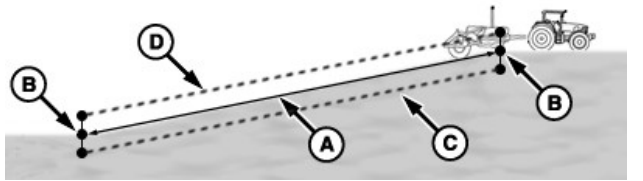
Les zones basses (A) du champ représente généralement un bassin versant local qui se draine dans les zones plus basses.

Les zones les plus basses (B) du champ doivent être envisagées pour le drainage.

Les zones blanches de la carte représentent les parties du champ où l'eau ne s'accumule pas.

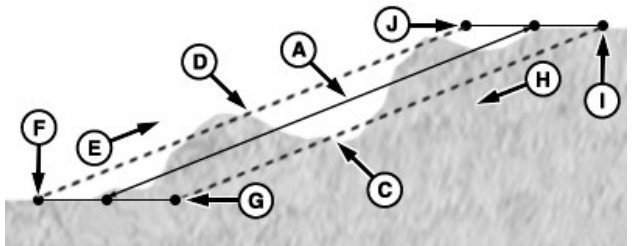
RW00482,00005B3-28-15MAR16

Optimisation de la qualité de déclivité



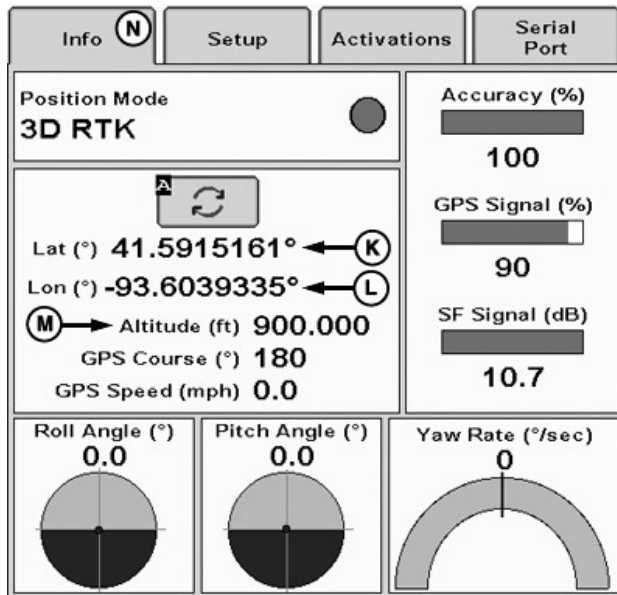
PC23070—UN—16NOV16

Points de départ/de fin verticaux



PC25723—UN—23MAY18

Points de départ/de fin horizontaux



PC23365—UN—14NOV16

- A—Déclivité souhaitée
- B—Points de départ/de fin
- C—Inférieur à la déclivité souhaitée
- D—Supérieur à la déclivité souhaitée
- E—Sens de marche en montée
- F—Début de la montée trop tôt (montée)
- G—Début de la montée trop tard (montée)
- H—Sens de marche en descente
- I—Début de la descente trop tôt
- J—Début de la descente trop tard
- K—Latitude
- L—Longitude
- M—Altitude
- N—Onglet Infos

Pour obtenir la meilleure qualité de déclivité pour la déclivité souhaitée (A), la lame d'attaque de l'équipement doit être dans la même position qu'à son arrivée au point de départ ou d'arrivée (B) de la déclivité.

Points de départ/de fin verticaux

Régler la hauteur de lame trop bas au point de départ entraîne une déclivité inférieure à la déclivité souhaitée (C). Régler la hauteur de lame trop haut au point de départ entraîne une déclivité supérieure à la déclivité souhaitée (D).

Points de départ/de fin horizontaux

Si le sens de marche au départ est en montée (E), sélectionner le bouton Début de déclivité trop tôt (F) entraîne une déclivité supérieure à la déclivité souhaitée, et le sélectionner trop tard (G) entraîne une déclivité inférieure à celle souhaitée. Si le sens de marche au départ est en descente (H), sélectionner le bouton Début de déclivité trop tôt (I) entraîne une déclivité inférieure à la déclivité souhaitée, et le sélectionner trop tard (J) entraîne une déclivité supérieure à celle souhaitée.

Noter la latitude (K), la longitude (L) et l'altitude (M) pour les deux points.



Bouton Menu

PC8663—UN—29APR15

1. Sélectionner le bouton Menu.



Bouton StarFire™

PC20634—UN—19DEC14

2. Sélectionner le bouton StarFire™.

PC23365—UN—14NOV16

K—Latitude
L—Longitude
M—Altitude
N—Onglet Infos

- Sélectionner l'onglet Infos (A).
- Positionner la machine au point A face au point B.
- Noter la latitude (K), la longitude (L) et l'altitude (M) du point A.
- Positionner la machine au point B face au point A.
- Noter la longitude, la latitude et l'altitude du point B.
- Avant de verrouiller le levier de commande du distributeur auxiliaire au début de chaque passage, positionner l'équipement de façon à ce que la lame d'attaque soit à l'altitude enregistrée.

RW00482,00006BA-28-05JUN18

Optimisation de la longueur de trajet

Distance Trip Main		Distance Trip Setup	
Distance Trip	SCV 1	Furrow Heading (deg)	0
Status	Ok	Interval Distance (ft)	100.000
Furrow Heading (deg)	0	GPS Offset to Implement (ft)	0.000
Interval Distance (ft)	100.000	Implement Width (ft)	0.000
Trigger First Trip (A)		Trip Time (sec)	0.5
Manual Trip			
Furrow Position Left			

PC23389—UN—18NOV16

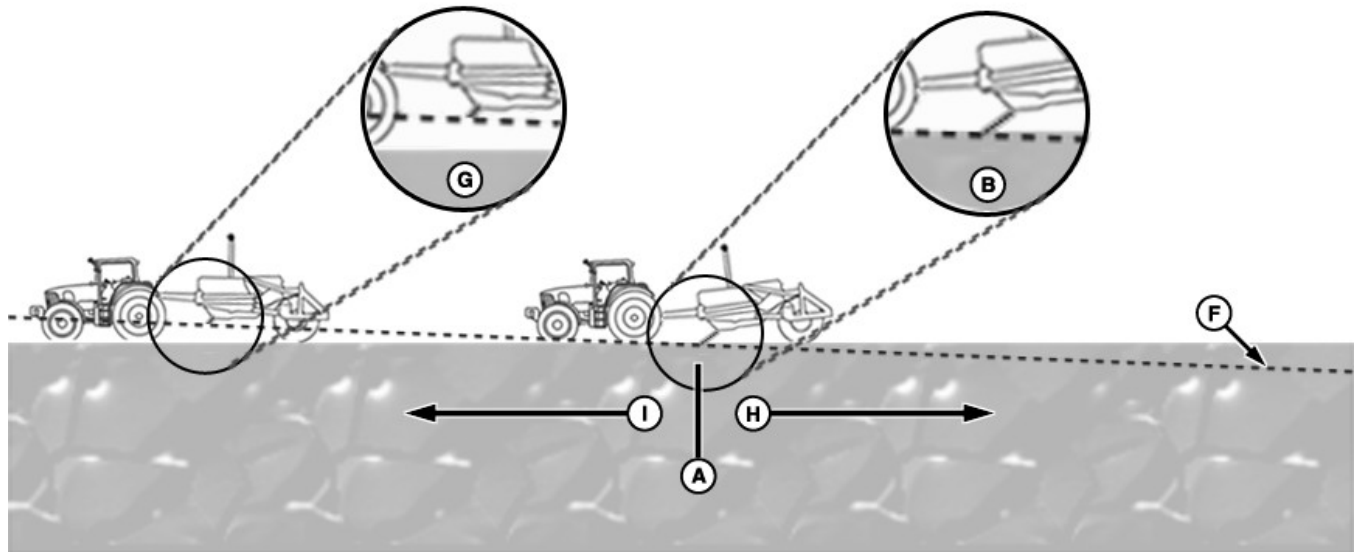
A—Bouton Déclencher 1er cycle
B—Triangle blanc
C—Ligne de bordure
D—Ligne de guidage

Lors de l'utilisation de la longueur de trajet pour des opérations en plusieurs passages, sélectionner le bouton Déclencher 1er cycle (A) au début de chaque passage. Utiliser les lignes de guidage et les bordures affichées pour visualiser et sélectionner le déclenchement du premier trajet.

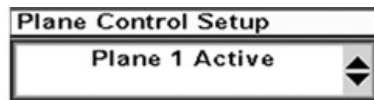
- Enregistrer les bordures.
(Consulter la section Calculateur de plan avec cartes topographiques pour plus d'informations sur l'enregistrement des bordures.)
- Configurer un passage de guidage rectiligne ou des lignes de guidage en courbe AB.
- utiliser les lignes de bordure comme marqueurs pour le déclenchement du premier trajet. Aligner le triangle blanc (A) affiché sur la machine avec la ligne de bordure (C) et la ligne de guidage (D).

RW00482,000002A-28-29NOV16

Visualisation et démonstration d'une pente avant de déplacer la matière



PC22058—UN—22JAN16



PC18414—UN—27JAN14

Menu déroulant de paramétrage de contrôle de planéité



PC18415—UN—27JAN14

Bouton d'entrée de pente simple

Single Slope Entry	
Slope (%)	0.1200 ← C
Down Slope Direction (deg)	160.00 ← D
Set Plane Origin ← E	

PC22059—UN—22JAN16

- A—Point intermédiaire
- B—Lame de racleur légèrement au-dessus du sol (point médian)
- C—Pente (%)
- D—Direction de la pente descendante
- E—Bouton Définir origine du plan
- F—Plan créé
- G—Hauteur de la lame du racleur au-dessus du sol (pente montante)
- H—Zone de déblai
- I—Zone de remblai

- Conduire au point médian (A) du plan en cours de création.
(Voir Détermination de la distance horizontale pour plus de détails.)
- Abaissier la lame du racleur légèrement au-dessus du sol (B).
- Sélectionner Plan 1 actif dans le menu déroulant de paramétrage de contrôle de planéité.
- Sélectionner le bouton d'entrée de pente simple.

NOTE: La direction de la pente descendante est à 180° de la direction de la machine sur le schéma.

- Entrer la pente (%) (C) et la direction de la pente descendante (D).
- Sélectionner le bouton Définir origine du plan (E).
- Conduire la machine dans la direction de la pente montante.

NOTE: Pour que le distributeur auxiliaire s'enclenche, la machine doit avancer à plus de 0,72 km/h (0.45 mph).

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

- Pour engager le racleur, placer le levier de

commande du distributeur auxiliaire 1 en position cran d'arrêt vers l'avant.

- Vérifier que sur la console TouchSet™, EC est remplacé par AC.

En cas d'utilisation d'une machine avec console CommandCenter™, vérifier que AUTO désactivé est remplacé par AUTO activé.

- Le racleur se relève pour maintenir l'élévation du plan créé (F).
- La hauteur de la lame du racleur au-dessus du sol (G) représente la quantité de matière de la zone de déblai (H) à placer dans la zone de remblai (I).

RW00482,00006BB-28-14JUN18

Détermination des valeurs de pente pour le drainage et l'irrigation

Les valeurs de pente utilisées pour la création d'une déclivité et d'un plan pour le drainage et l'irrigation varient en fonction des types de culture et de sol.

(Consulter les réglementations locales, les manuels et les bureaux agricoles pour obtenir des consignes et des recommandations de valeur de pente.)

RW00482,0000595-28-03FEB16

Détermination de la distance verticale



PC22095—UN—27JAN16

A—Distance verticale
B—Altitude du point haut
C—Altitude du point bas

La distance verticale (A) est nécessaire pour le calcul de la pente entre deux points du champ.

La distance verticale est égale à l'altitude du point haut (B) moins l'altitude du point bas (C).



Bouton Menu

PC8663—UN—29APR15

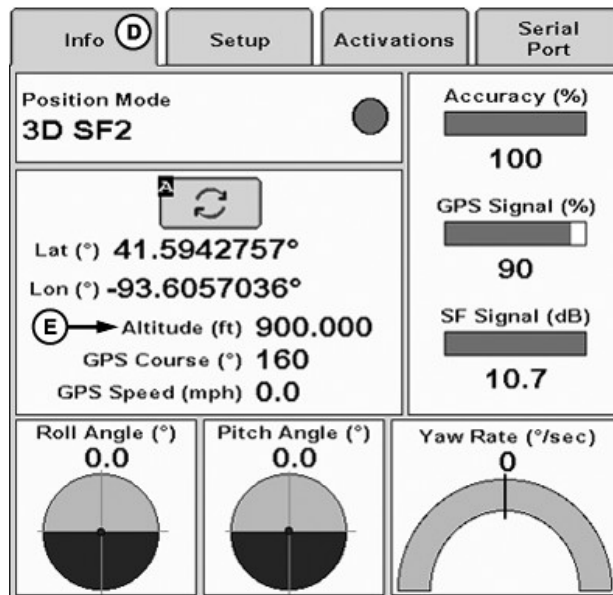
- Sélectionner le bouton Menu.



Bouton StarFire™

PC20634—UN—19DEC14

- Sélectionner le bouton StarFire™.



PC22094—UN—27JAN16

D—Onglet Infos
E—Altitude

- Sélectionner l'onglet Infos (D).
- Lire l'altitude (E).

RW00482,00006BC-28-05JUN18

Détermination de la distance horizontale

La distance horizontale est nécessaire pour le calcul de la pente et la détermination du point médian.

- Au point de départ, positionner la machine orientée vers le point final.



Bouton Menu

PC8663—UN—29APR15

- Sélectionner le bouton Menu.



PC22080—UN—22JAN16

Bouton Moniteur de performances

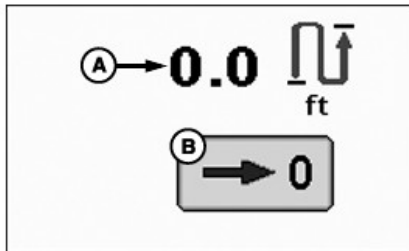
3. Sélectionner le bouton Moniteur de performances.



PC22096—UN—27JAN16

Touche programmable Totaux

4. Sélectionner la touche programmable Totaux.



PC22097—UN—27JAN16

A—Compteur de distance
B—Bouton Zéro

5. Sélectionner le bouton Zéro (B) du compteur de distance (A).

NOTE: Sur certaines machines, il faut maintenir le bouton Zéro pour remettre à zéro les totaux.



PC22099—UN—27JAN16

C—Bouton Accepter

6. Sélectionner le bouton Accepter (C).
7. Conduire jusqu'au point final et arrêter la machine.

NOTE: Pour calculer la distance pour le contrôle de déclivité, il est conseillé d'engager AutoTrac™ sur la ligne de guidage.

8. Lire le total du compteur de distance.

(Pour plus d'informations sur le compteur de distance, se reporter au livret d'entretien de la console GreenStar™ 3 2630.)

RW00482,00006BD-28-05JUN18

Lignes de guidage

Utiliser AutoTrac™ avec iGrade™ pour augmenter la qualité du travail et éliminer les chevauchements excessifs et la fatigue de l'opérateur.

Pour obtenir un contrôle de déclivité précis, emprunter le même trajet et la même distance linéaire lors de la création d'une déclivité. L'utilisation d'AutoTrac™ permet à l'opérateur de se concentrer sur l'interruption et la reprise du contrôle de déclivité lorsqu'il approche les extrémités ou les balises de déclivité.

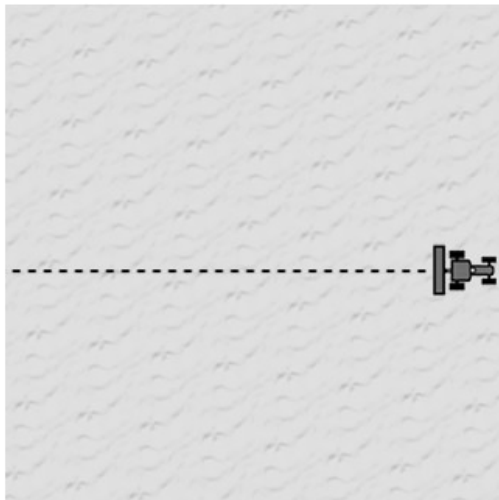
Modes de guidage habituels lors de l'utilisation d'AutoTrac™ avec iGrade™ :

- Chenille droite—Crée des plan plats, des déclivités rectilignes, des routes rectilignes et des cours d'eau rectilignes.
- Courbe AB—Crée des plans autour de contours, des déclivités incurvées, des routes incurvées et des cours d'eau incurvés.

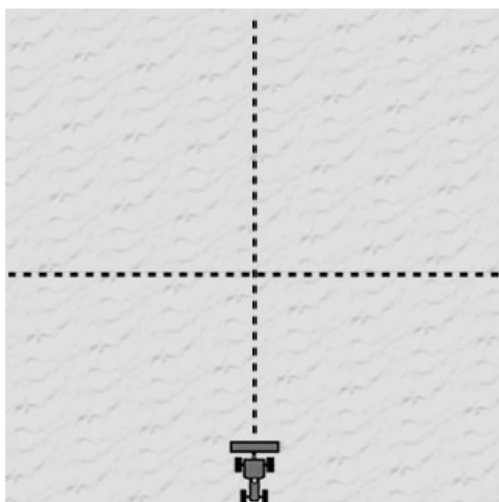
RW00482,00004C6-28-27JUL15

AutoTrac est une marque commerciale de Deere & Company
GreenStar est une marque commerciale de Deere & Company
iGrade est une marque commerciale de Deere & Company

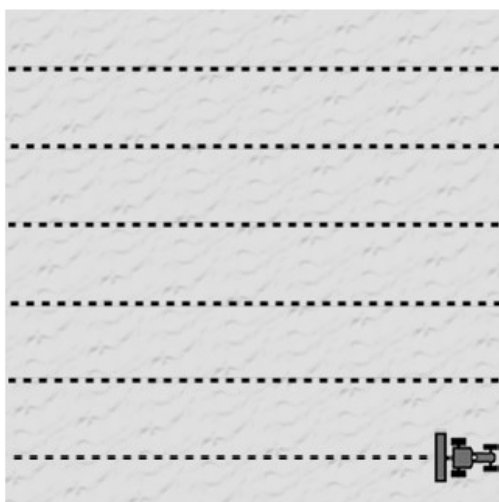
Modèles de conduite pour la collecte des données



PC21061—UN—06APR15

Non recommandé

PC21062—UN—06APR15

Minimum

PC21064—UN—06APR15

Recommandations

Plus le nombre de points de données collectés est important, plus la précision sera grande. Il est possible d'effectuer un relevé approfondi en configurant des lignes de passage rectilignes sur la parcelle. Selon la parcelle étudiée, créer des lignes de passage avec les espacements suivants.

- Parcelles présentant des changements d'élévation importants et des pentes—un espacement de passage de 7,5 m (25 ft.) à 15 m (50 ft.) est recommandé.
- Pour les parcelles plus plates, un espacement de passage de 15 m (50 ft.) est recommandé.
- Pour les terrains plats ou ayant fait l'objet d'un nivellement de précision, un espacement de passage de 15 m (50 ft.) à 30 m (100 ft.) est recommandé. Ne pas utiliser un espacement de passage supérieur à 50 m (164 ft.) pour un relevé.

RW00482,00004CF-28-29JUL15

Optimisation du module de compensation de terrain (TCM)

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

*Bouton Menu*

PC8663—UN—29APR15

1. Sélectionner le bouton Menu.

*Bouton StarFire™*

PC13006—UN—05NOV14

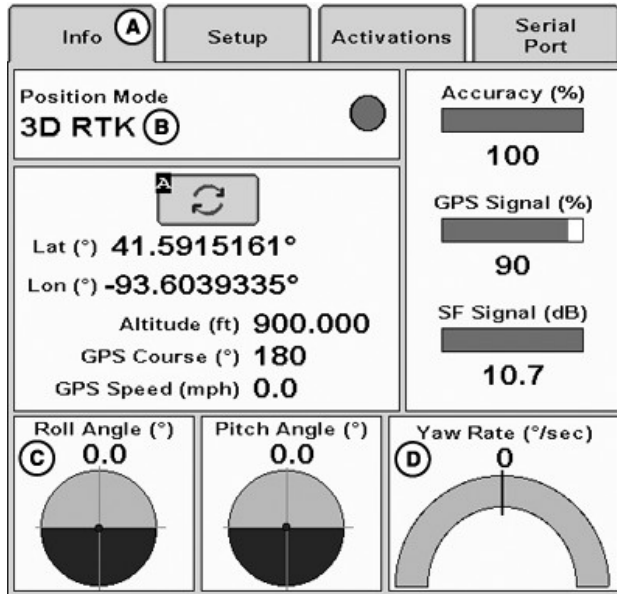
2. Sélectionner le bouton StarFire™.

*Touche programmable StarFire™*

PC21154—UN—11MAY15

3. Appuyer sur la touche programmable StarFire™.

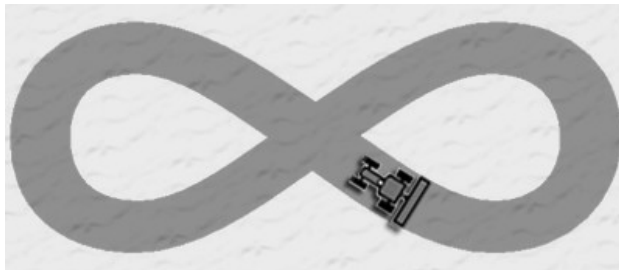
StarFire est une marque commerciale de Deere & Company



PC24061—UN—06APR17

- A—Onglet Infos
 B—Mode Position
 C—Angle d'inclinaison latérale
 D—Amplitude de lacet

4. Sélectionner l'onglet Infos (A).
5. Vérifier que le mode Position 3D (B) a été établi au moins un signal SF 1.



PC21419—UN—30JUL15

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

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

(Pour plus d'informations, se reporter à Calibrage du module de compensation de terrain (TCM).)

RW00482,0000525-28-14SEP17

Station de base



PC21180—UN—15MAY15

Récepteur sur un poteau rigide

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

Un récepteur StarFire™ monté sur une machine équipée d'un système RTK doit disposer d'une visibilité directe sur la station de base pour pouvoir recevoir le signal RTK. La distance par rapport à la station de base affecte les performances du système RTK. Lorsque le iGrade™ est utilisé à plus de 1,6 km (1 mi) de la station de base, la précision verticale est réduite.

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

Les zones d'ombre se produisent lorsque des objets sont à plus de 5 degrés au-dessus de l'horizon et bloquent la ligne de vue directe du récepteur d'un

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

satellite. Si un objet peut jeter une ombre naturelle sur le récepteur, il peut aussi causer une zone d'ombre.

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

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

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

Configuration de la station de base

Base Mode Absolu

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

Base de relevé rapide

La base de relevé rapide n'a pas besoin d'effectuer 24 heures de relevés. En utilisant un trépied temporaire, une base de relevé rapide peut s'avérer plus pratique dans la mesure où le récepteur ne bouge pas. Tout mouvement du récepteur entraîne un mouvement des machines utilisant la station de base. Vérifier la hauteur de la lame et les décalages avant son utilisation et la réinitialiser.

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

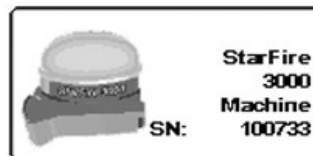
(Pour plus d'informations sur la configuration de la station de base, se reporter au livret d'entretien du RTK.)



Bouton Menu

PC8663—UN—29APR15

1. Sélectionner le bouton Menu.



Bouton du récepteur StarFire™

PC13006—UN—05NOV14

2. Appuyer sur le bouton du récepteur StarFire™.



Touche programmable RTK

PC18498—UN—05NOV14

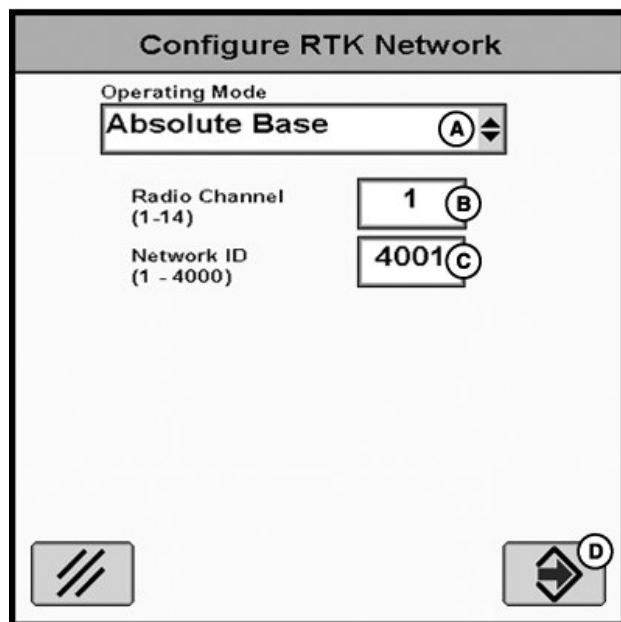
3. Sélectionner la touche programmable RTK.



Bouton Config.

PC18499—UN—05NOV14

4. Sélectionner le bouton Config.



PC21086—UN—10APR15

- A—Menu déroulant Mode de fonctionnement
B—Case d'entrée du Canal radio
C—Zone d'entrée ID de réseau

D—Bouton Accepter

- Sélectionner Base absolue ou Base de relevé rapide dans le menu déroulant (A).
- Saisir le canal radio (B) et l'ID du réseau (C).

NOTE: La station de base et la machine doivent être configurées avec les mêmes canal radio et ID de réseau.

- Sélectionner le bouton Accepter (D).
- Pour la base absolue, effectuer un relevé sur 24 heures.

Relevé de 24 h

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

PC21087—UN—10APR15

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

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

Edit RTK Base Location	
RTK Base Station	Survey RTK Base Location
Base Location	
1	
Base Latitude	
0.000000	
Base Longitude	OR Start B
0.000000	
Base Altitude (ft)	
0.0000	
	

PC21088—UN—10APR15

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

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

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

PC21089—UN—10APR15

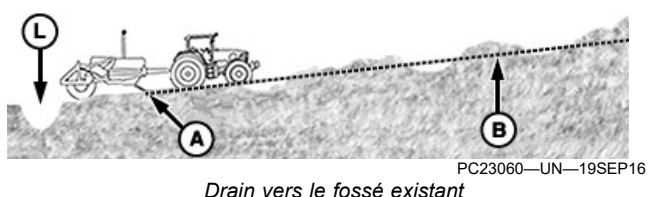
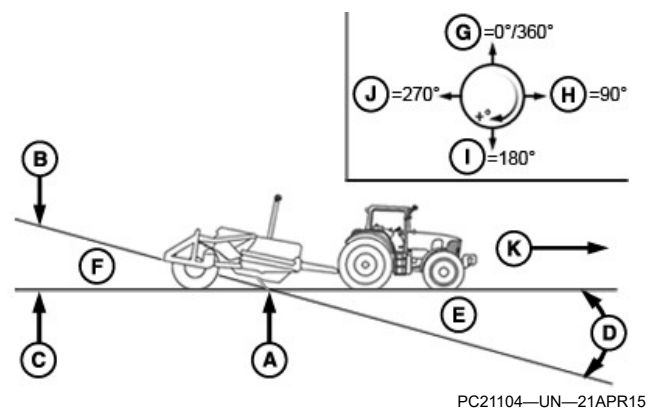
C—Menu déroulant Emplacement de stockage**D—Bouton Démarrer relevé 24 h**

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

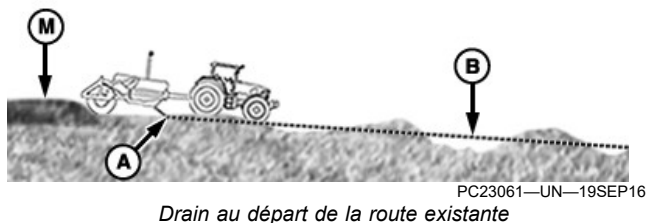
Une fois le relevé démarré, un compte à rebours de 24 h s'affiche sur la page de configuration RTK. Au cours du décompte de 24 h, la station de base est non fonctionnelle et ne peut pas être utilisée. Ne pas mettre hors tension. Quand le relevé est terminé, consigner et ranger les résultats du relevé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

RW00482,00006BE-28-05JUN18

Point de contrôle



Drain vers le fossé existant



Drain au départ de la route existante

- A—Point de contrôle
 B—Plan ou déclivité souhaité
 C—Plan ou déclivité de départ
 D—Pente %
 E—Zone déblayée (matériau retiré)
 F—Zone remblayée (matériau ajouté)
 G—Nord = 0°/360°
 H—Est = 90°
 I—Sud = 180°
 J—Ouest = 270°
 K—Sens de la pente (degrés)
 L—Fossé existant
 M—Route existante

Un point de contrôle (A), également appelé repère, est un point de la parcelle à une altitude ne nécessitant pas de déblai ou de remblai de matériau pour obtenir le plan ou la déclivité (B) souhaité. Les points de contrôle doivent être identifiés avec des jalons ou des marqueurs pour permettre aux racleurs de renvoyer une validation au système et de réinitialiser l'origine du plan ou de la déclivité. Il est nécessaire de valider le système et de réinitialiser l'origine du plan ou de la déclivité à cause du décalage normal du GPS.

L'emplacement du point de contrôle varie en fonction des conditions du terrain. Exemples de détermination du point de contrôle:

- Utiliser le calculateur de plan.

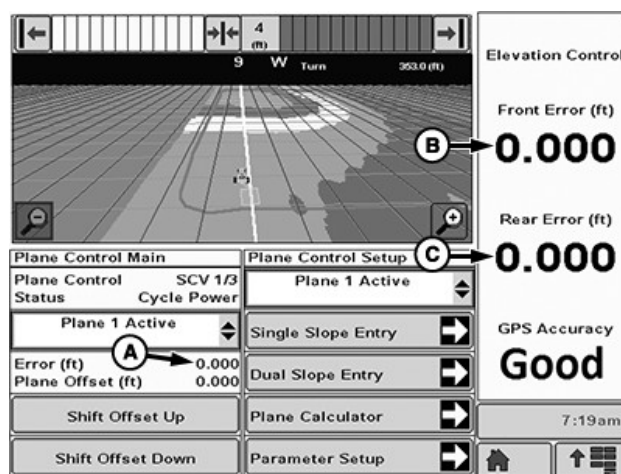
(Pour plus d'informations, consulter Localisation du point de contrôle calculé sur le plan.)

- Endroit où la pente draine vers le fossé existant (L).
- Endroit où la pente draine en direction opposée à la route existante (M).

Valider l'origine du plan

NOTE: Un mauvais positionnement du racleur sur le point de contrôle entraîne des erreurs incohérentes de contrôle de l'altitude.

1. Conduire jusqu'au point de contrôle et placer le racleur de la même manière que pendant la configuration.
2. Abaisser le bord de coupe du racleur à la surface du point de contrôle.



- A—Valeur d'erreur
 B—Valeur d'erreur avant
 C—Valeur d'erreur arrière

3. Étudier les valeurs (A–C) d'erreur de décalage.
4. Si l'erreur du contrôle d'altitude dépasse les préférences personnelles, réinitialiser l'origine du plan.

Réinitialisation de l'origine du plan



Bouton Contrôleur d'application 1100
 PC14926—UN—27APR12

1. Sélectionner le bouton Contrôleur d'application 1100.



Touche programmable Principale

PC13072—UN—16NOV10

- Sélectionner la touche programmable Principale.



Bouton de paramétrage de contrôle de planéité

PC18047—UN—12NOV13

- Sélectionner le bouton de paramétrage de contrôle de planéité.



Bouton d'entrée de pente simple

PC18415—UN—27JAN14



Bouton d'entrée pour pente double

PC18417—UN—27JAN14

- Appuyer sur le bouton d'entrée de pente simple ou sur celui d'entrée de pente double.



Bouton Définir origine du plan

PC20254—UN—13NOV14

- Sélectionner le bouton Définir origine du plan.

RW00482,00006BF-28-05JUN18

Gestion des plans

Durant le fonctionnement, l'opérateur peut déplacer le décalage de plan vers le haut ou vers le bas afin de déblayer moins ou plus de matière.

D'autres situations pouvant nécessiter de déplacer le décalage:

- Si le type de matière ou de sol se comprime ou se tasse avec le temps, déplacer les décalages vers le haut. Le déplacement de grande quantités peut augmenter le risque de tassement.
- Si on risque de manquer de matière, déplacer le décalage vers le bas.

RW00482,0000598-28-08MAR16

Gestionnaire de configuration

Le Gestionnaire de configuration donne la possibilité d'afficher des pages définies par l'utilisateur dans la

configuration de page d'accueil. Il est conseillé de configurer et d'utiliser plusieurs pages d'accueil pour des opérations particulières.

(Pour plus d'informations sur le gestionnaire de configuration, se reporter au livret d'entretien de la console GreenStar™ 3 2630.)

La configuration suivante est conseillée pour les applications d'iGrade™:



Bouton Menu

PC8663—UN—29APR15

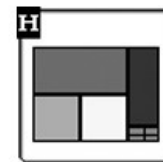
- Sélectionner le bouton Menu.



Bouton Gestionnaire de configuration

PC22100—UN—28JAN16

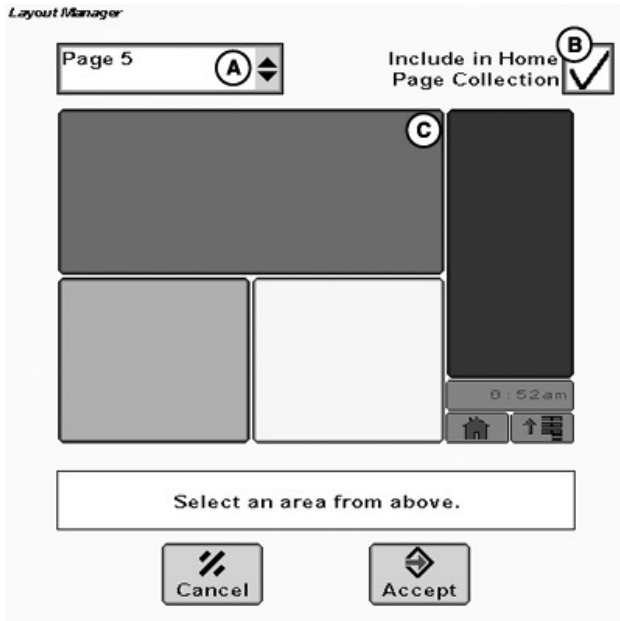
- Sélectionner le bouton Gestionnaire de configuration.



Touche programmable H

PC22101—UN—28JAN16

- Sélectionnez la touche programmable H.



PC25732—UN—24MAY18

- A—Menu déroulant Numéro de page
B—Case à cocher Collection de pages d'accueil
C—Zone moitié

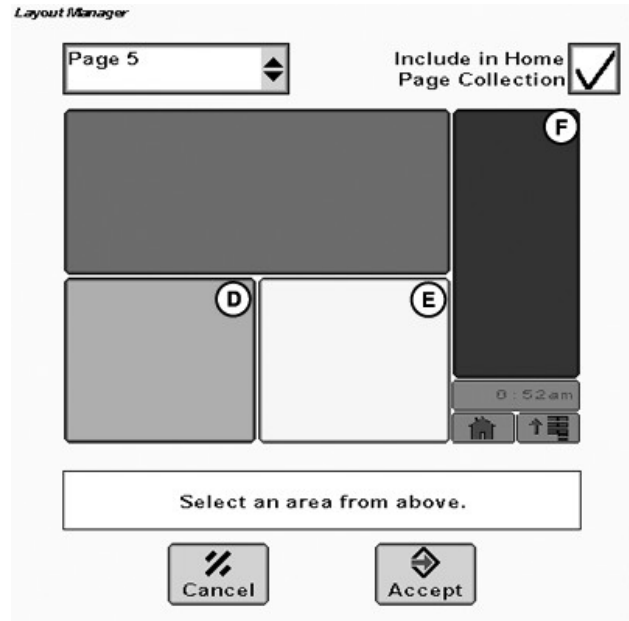
4. Sélectionner un numéro de page dans le menu déroulant (A).
5. Sélectionner Inclure dans la collection de pages d'accueil (B).
6. Sélectionner la zone C.



Bouton GreenStar™

PC22104—UN—01FEB16

7. Sélectionner le bouton GreenStar™.
8. Sélectionner un écran pour une opération particulière.



PC25734—UN—24MAY18

- D—Zone quart
E—Zone quart
F—Zone des touches programmables

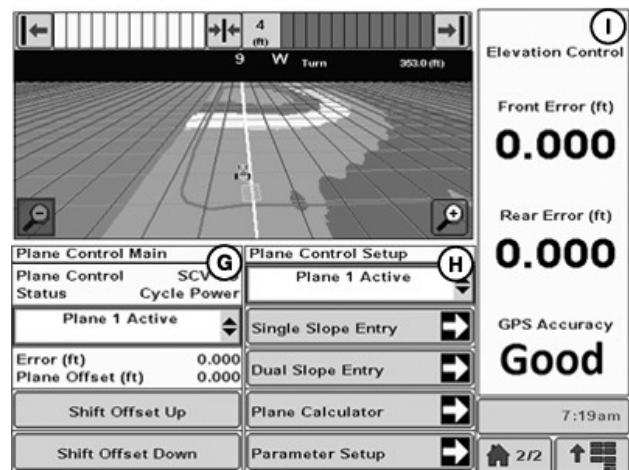
9. Sélectionner la zone (D à F).



Bouton Contrôleur d'application 1100

PC14926—UN—27APR12

10. Sélectionner le bouton Contrôleur d'application 1100.



PC22103—UN—28JAN16

- G—Commande principale
H—Configuration des commandes
I—Commande d'élévation

11. Sélectionner le bouton Commande principale (G), Configuration des commandes (H) ou Commande d'élévation (I).



Bouton Accepter

PC22267—UN—14MAR16

12. Sélectionner le bouton Accepter.

RW00482.00006C0-28-14JUN18

Désactivation et déconnexion d'iGrade™

Désactivation d'iGrade™

ATTENTION: Ne pas utiliser iGrade™ sur la voie publique.

Pour éviter tout risque de blessures graves, désactiver iGrade™ en retirant la commande de distributeur auxiliaire avant d'entrer sur la voie publique.



PC12961—UN—13APR15

Touche programmable Configuration

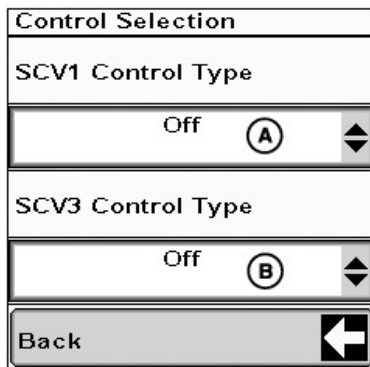
1. Sélectionner la touche programmable Configuration.



PC17972—UN—07NOV13

Bouton Sélection de commande

2. Sélectionner le bouton Sélection de commande.



PC18270—UN—02JAN14

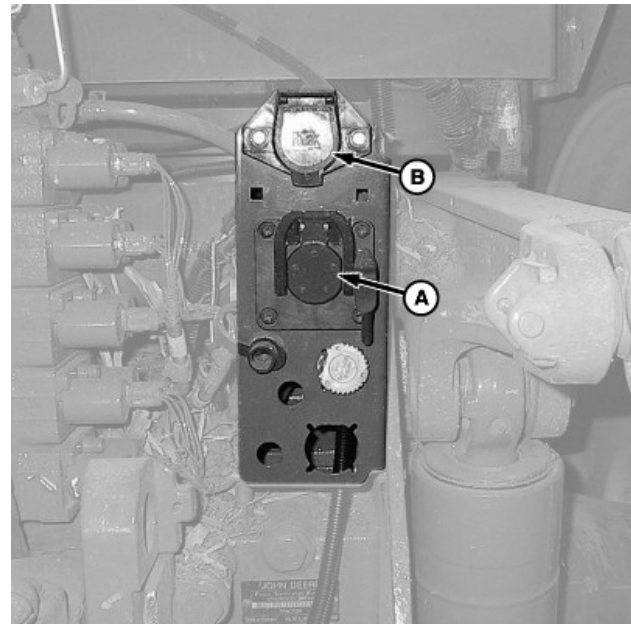
Sélection de commande de distributeur auxiliaire

A—Type cmde dist aux 1
B—Type cmde dist aux 3

3. Régler Type cmde dist aux 1 (A) et dist aux 3 (B) sur arrêt.

RW00482,00006C1-28-05JUN18

Déconnexion du système iGrade™



PC12191—UN—05OCT09

Vue arrière de la machine

A—Connecteur ISO
B—Connecteur d'éclairage

NOTE: En cas de panne électronique, la commande hydraulique peut être réglée pour fonctionner en mode manuel normal.

Sans commande électronique, les réglages automatiques de hauteur de l'équipement ne sont pas possibles.

Procédure de déconnexion pour changer de machine ou d'équipement:

1. Arrêter la machine, serrer le frein de stationnement et retirer la clé de contact.
2. Débrancher le faisceau du récepteur de l'équipement au niveau du connecteur (A) ISO à 9 broches.
3. Débrancher le faisceau d'alimentation constante.

NOTE: Après cela, la commande du distributeur auxiliaire de la machine retourne au fonctionnement manuel normal.

4. Débrancher le connecteur (B) d'éclairage et toutes les autres connexions de l'équipement le liant à la machine.

Procédure de débranchement en cas de panne électronique:

- Dans le menu de Paramétrage du contrôleur d'application, sélectionner Sélection de commande.
- Dans le menu déroulant de sélection de commande, sélectionner Arrêter.

- Une fois Arrêter sélectionné, couper puis remettre le contact sur la machine. iGrade™ est désactivé.

Procédure de débranchement pour dépose permanente:

- Arrêter la machine, serrer le frein de stationnement et retirer la clé de contact.
- Débrancher le contrôleur d'application depuis le connecteur ISO arrière.
- Déposer le contrôleur et les composants en suivant les procédures des instructions d'installation du contrôleur d'application.

RW00482,000024D-28-12FEB14

Installation tierce

Définition des messages

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

Point de consigne d'élévation

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

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

Point de consigne de profondeur

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

Point de pente transversale

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

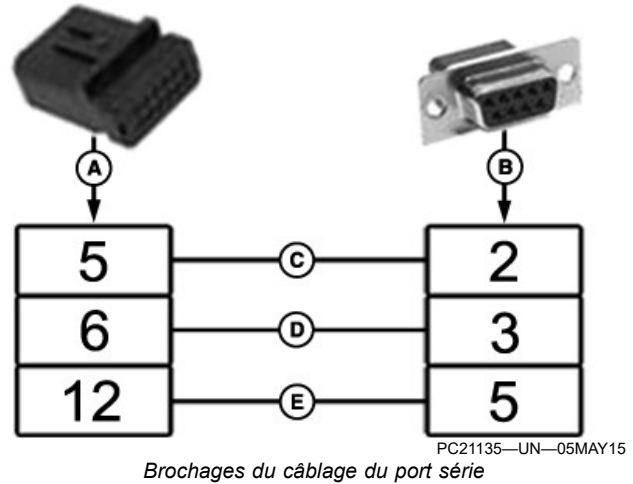
\$JD,CROSS,<Valeur><Retour chariot>

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

RW00482,00004EC-28-04AUG15

Matériel du port série de commande à distance

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



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

NOTE: Consulter le concessionnaire John Deere pour commander des pièces détachées. Les faisceaux ne sont pas assemblés à la livraison.

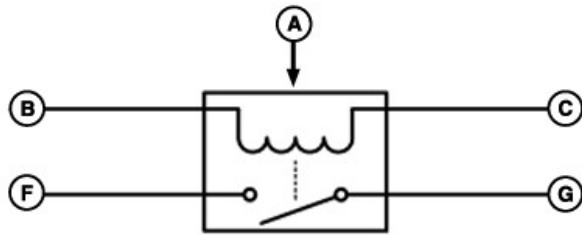
Numéro de réf.	Description	Quantité
57M9804	Connecteur homologue de faisceau de contrôleur	1
57M8164	Plots pour 57M9804	3
—	Ensemble du connecteur DB9	1
—	2,5 m (8 ft) de fil 0,5 mm ² (20 AWG)	3

RW00482,00006C2-28-05JUN18

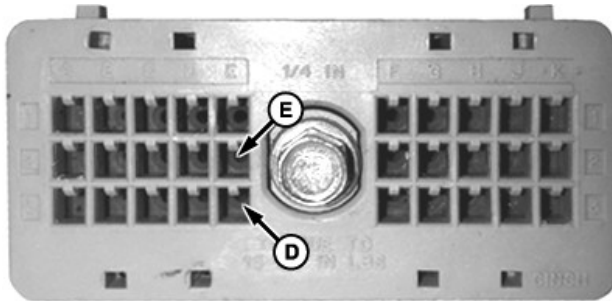
Pilote du circuit "low side" de longueur de trajet

IMPORTANT: Pour éviter d'endommager le contrôleur d'application, utiliser une bobine de relais (A) d'une valeur nominale de 1 A maximum, et ne dépassant pas 12 V.

NOTE: Le relais nécessaire pour utiliser le pilote du circuit "low side" du contrôleur d'application n'est pas fourni.



PC21178—UN—18MAY15



PC21147—UN—15MAY15

- A—Relais 1 A (Max)
- B—Alimentation électrique faible
- C—Masse (E3 ou E2)
- D—E3
- E—E2
- F—Alimentation électrique forte
- G—Appareil électronique

La longueur de trajet a la possibilité de connecter le relais à une alimentation (B) électrique faible de 5 à 12 volts (courant continu) et à la masse (C). Pour connecter le pilote du circuit "low side", l'opérateur peut utiliser soit la broche E3, soit la broche E2. Les pilotes du circuit "low side" s'activent successivement et ont des temps de maintien différents. Une fois l'intervalle de distance atteint, le pilote du circuit "low side" E3 se ferme (mise à la masse) et reste ainsi pendant le temps du trajet (s.). Immédiatement après l'ouverture du pilote du circuit "low side" E3, E2 se ferme (mise à la masse) et reste ainsi 1,5 fois le temps du trajet (s.).

RW00482,0000046-28-18NOV16

Applications de trajet de longue durée

Distance Trip Setup	
Furrow Heading (deg)	0
Interval Distance (ft)	6.561
GPS Offset to Implement (ft)	0.000
Implement Width (ft)	0.000
Trip Time (sec)	0.5 A

PC23095—UN—26SEP16

A—Durée du trajet

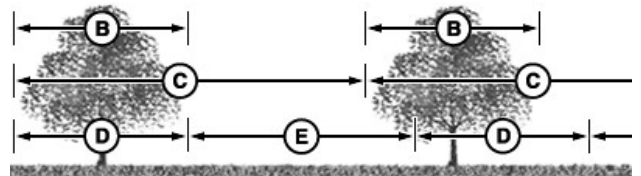
Le pilote du circuit "low side" E3 se ferme (mise à la

masse) est resté ainsi pendant la durée du trajet (A). Immédiatement après l'ouverture du pilote du circuit "low side" E3, E2 se ferme (mise à la masse) et reste ainsi 1,5 fois le temps du trajet. Si la durée du trajet plus 1,5 fois la durée du trajet dépasse la durée de déplacement pour la distance de trajet, le trajet suivant est reporté de la différence.

Pour les application de trajet de longue durée:

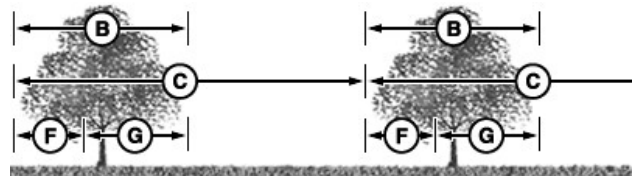
1. Connecter les pilotes E3 et E2 du contrôleur d'application à la masse du relais.
2. Calculer et entrer la durée du trajet.

$$\text{Durée du trajet} = \text{temps de trajet souhaité} / 2,5$$



PC23101—UN—26SEP16

Durée de trajet — Pilote E3 uniquement



PC23102—UN—26SEP16

Durée de trajet — Pilotes E3 et E2

- B—Durée d'application souhaitée
- C—Distance du trajet
- D—Pilote E3 (E3 uniquement)
- E—Pilote E2 (E3 uniquement)
- F—Pilote E3 (E3 et E2)
- G—Pilote E2 (E3 et E2)

Exemple: La durée d'application désirée (B) est de 5 secondes et le temps de parcours de la distance du trajet (C) est de 10 secondes.

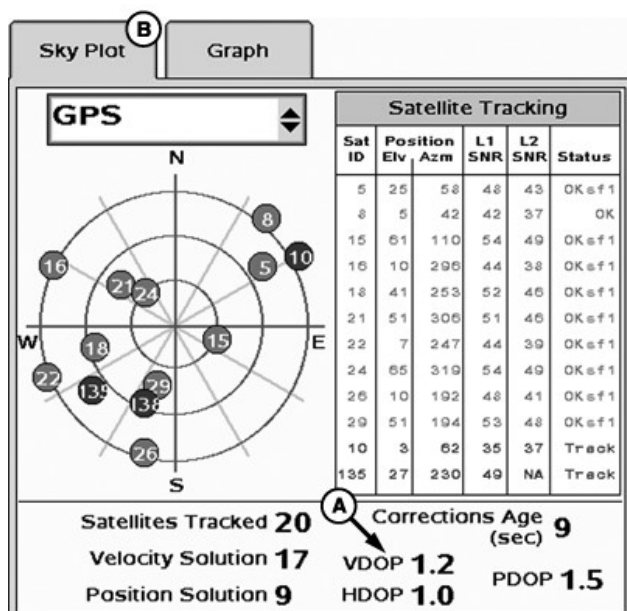
Utiliser uniquement le pilote du circuit "low side" E3 pour déclencher l'équipement avec une durée de trajet de 5 secondes dépasse la durée de parcours de la distance de trajet. Le pilote E3 (D) se déclenche pendant 5 secondes, puis le pilote E2 (E) se déclenche pendant 7,5 secondes.

Utiliser les pilotes E3 et E2 du circuit "low side" pour déclencher l'équipement avec une durée de trajet de 2 secondes ne dépasse pas la durée de parcours de la distance de trajet. Le pilote E3 se déclenche (F) pendant 2 secondes, puis le pilote E2 se déclenche (G) pendant 3 secondes pour déclencher l'équipement pour une durée totale de 5 secondes.

RW00482,00006C3-28-05JUN18

Pannes et remèdes

Informations satellite



A—VDOP

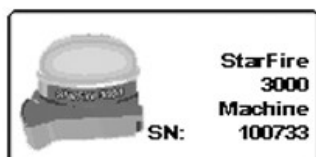
B—Onglet Profil d'horizon

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



Bouton Menu

1. Sélectionner le bouton Menu.



Bouton StarFire™

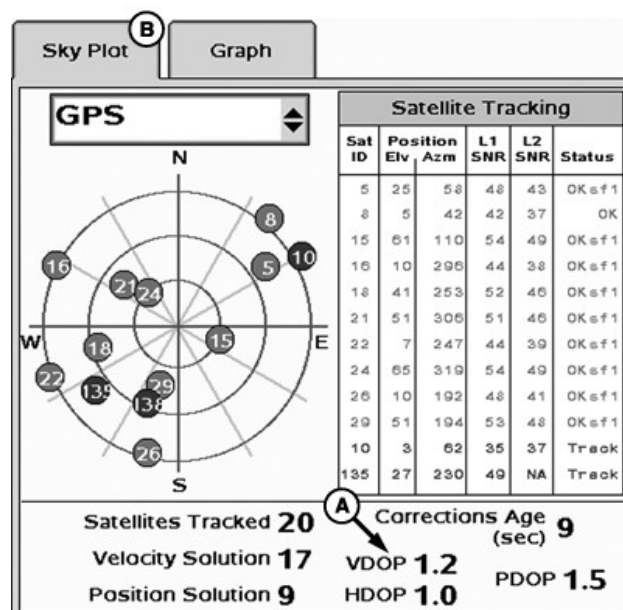
2. Sélectionner le bouton StarFire™.



PC13048—UN—10NOV10

Touche programmable Informations sur le satellite

3. Sélectionner la touche programmable Informations sur le Satellite.



A—VDOP

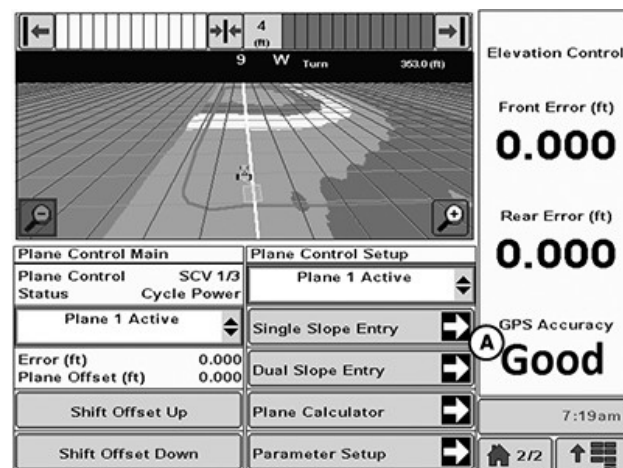
B—Onglet Profil d'horizon

4. Sélectionner l'onglet Profil d'horizon (B).

PC21069—UN—07APR15

RW00482,00006C4-28-05JUN18

Fonctionnement d'iGrade™



PC22432—UN—06APR16

A—État Précision GPS

iGrade™ s'appuie sur le signal GPS, le contrôleur

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

d'application et les fonctions hydrauliques de la machine pour commander la machine et l'équipement. Utiliser l'état Précision GPS (A) situé sur la page Commande d'élévation pour déterminer la qualité du signal reçu des satellites. Si le signal est bon, régler les paramètres de commande du contrôleur d'application et/ou des fonctions hydrauliques de la machine.

Bonne précision GPS

- Régler les paramètres de commande, tels que la sensibilité de l'élévation, les réglages du débit du distributeur auxiliaire, les seuils du distributeur auxiliaire et/ou la soupape de contrecharge (le cas échéant).
- S'assurer d'avoir une ligne de vue dégagée dans un rayon de 1,6 km (1 mi) de la station de base et que l'antenne externe de l'ensemble des systèmes de navigation par satellite (GNSS) et/ou de l'antenne Choke Ring fonctionnent correctement.

Précision GPS marginale

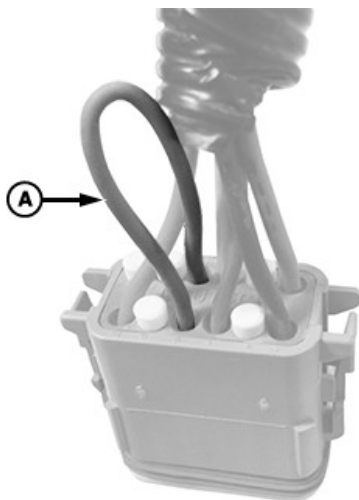
- S'attendre à une dégradation des performances d'iGrade™. Si l'opérateur décide de régler les paramètres de commande, consigner les valeurs de façon à pouvoir les entrer de nouveau quand la précision GPS augmente.

Mauvaise précision GPS

- Interrompre l'utilisation d'iGrade™ jusqu'à ce que la précision GPS augmente.

AE77568,00001C4-28-13APR16

Pose d'un fil de pontage



A—Fil de pontage

PC22462—UN—08APR16

NOTE: Si le fil de pontage (A) est en place sur une machine à AutoTrac™, AutoTrac™ est désactivé jusqu'à ce que fil soit retiré.

Certaines opérations d'iGrade™ peuvent se faire sans équipement. Par exemple, les opérateurs peuvent utiliser un Gator™ ou un véhicule pour effectuer la levée d'un champ. Pour fonctionner, iGrade™ nécessite toute fois un récepteur d'équipement.

Un fil de pontage doit être posé sur le récepteur de la machine pour que le système le perçoive comme un récepteur d'équipement. Poser le fil entre les broches 3 et 10 du connecteur du récepteur de la machine.

CZ76372,0000756-28-08APR16

Réinitialisation du contrôleur d'application UCC2

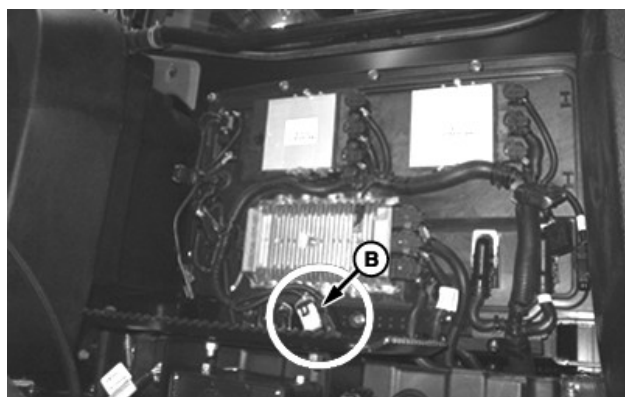
IMPORTANT: Ne pas brancher le contrôleur d'application UCC2 lorsque la machine est sous tension. Le branchement sous tension peut créer des erreurs de communication du bus CAN et générer des anomalies du contrôleur hydraulique.

1. Arrêter la machine.



PC22232—UN—29FEB16

AutoTrac est une marque commerciale de Deere & Company
iGrade est une marque commerciale de Deere & Company
Gator est une marque commerciale de Deere & Company



A—Connecteur d'alimentation permanente
B—Cavalier

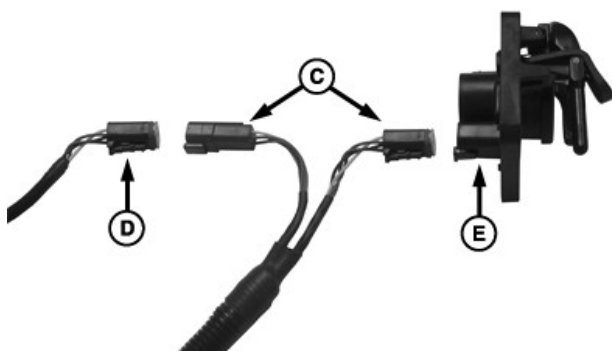
- Débrancher le connecteur (A) d'alimentation constante et le connecteur (B) d'option.

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

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

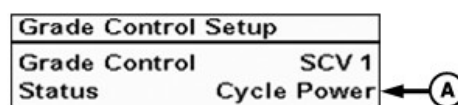
PC22233—UN—29FEB16

RW00482,00005B8-28-24NOV20



PC22234—UN—29FEB16

Pannes et remèdes—Système iGrade™



PC18096—UN—13NOV13

Paramétrage de contrôle de déclivité

A—État d'iGrade™

Contrôle de planéité	Contrôle de déclivité	Pente transversale	Longueur de trajet	Commande à distance	État d'iGrade™ (A)	Description	Solution
X	X	X	X	X	OK	Le système est prêt à être utilisé. Toute défaillance encore présente est probablement indépendante du système de commande iGrade™.	Le système fonctionne correctement.
X	X	X	X	X	Éteindre/rallumer	Le contrôleur d'application doit redémarrer pour pouvoir fonctionner avec la nouvelle fonction de contrôle.	Éteindre la machine, attendre que la console s'éteigne, puis redémarrer la machine.
X	X	X	X	X	Non activé	iGrade™ non activé.	Sélectionner la zone d'entrée d'activation et entrer le code d'activation. Si iGrade™ est activé, la page d'entrée d'activation affiche: - Longueur de trajet - Commande à distance - Contrôle de déclivité
X	X	X	X	X	Distributeur auxiliaire du tracteur non automatique	Le levier de commande du distributeur auxiliaire n'est pas en position cran d'arrêt.	Placer le levier de commande du distributeur auxiliaire en position cran d'arrêt.
X	X	X	X	X	Pas de GPS	Aucune correction du système de positionnement par satellites (GPS) disponible.	Vérifier que les récepteurs StarFire™ de l'équipement et de la machine sont connectés et fonctionnent correctement.

Pannes et remèdes

Con- trôle de planéi- té	Con- trôle de déclivi- té	Pente trans- versale	Lon- gueur de trajet	Com- mande à distan- ce	État d'iGrade™ (A)	Description	Solution
X	X	X	X	X	Pas de GPS RTK	Aucune correction RTK n'est reçue, ou RTK actuellement indisponible.	Activer RTK sur le récepteur StarFire™ de l'équipement et/ou de la machine. Vérifier que le récepteur dispose d'une visibilité directe de la station de base.
X	X	X	X	X	Mise à jour du logiciel GPS	Logiciel incompatible chargé.	Installer la dernière version du logiciel des récepteurs StarFire™.
		X		X	Pas de cmdes à dist.	Le mode Commande à distance est sélectionné et le contrôleur d'application ne reçoit pas de commandes externes.	Vérifier les connexions du câble en série, les brochages, les vitesses de transmission et l'envoi de commandes par le dispositif externe.
X	X			X	Limite de charge active	Le régime moteur ou le seuil de patinage défini est dépassé.	Positionner la manette d'accélération de façon à permettre le plein régime. Lester la machine de façon appropriée. Vérifier que les seuils sont définis sur des valeurs raisonnables.
X	X			X	Déblai max actif	La profondeur de déblai max définie est atteinte.	Continuer à déblayer le matériau jusqu'à ce que la déclivité ou le plan souhaité soit obtenu.
	X				En pause	La commande iGrade™ est en pause.	Vérifier que le distributeur auxiliaire est en position cran d'arrêt. Sélectionner le bouton Début de déclivité ou le bouton Pause/reprise.
	X				En marche	Le système est en cours de fonctionnement.	Le système fonctionne correctement.

État d'iGrade™

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

Symptôme	Problème	Solution
L'équipement ne bouge pour aucun mode de contrôle.	L'état d'iGrade™ n'affiche pas OK.	Consulter le tableau État d'iGrade™.
	Les seuils du distributeur auxiliaire n'ont pas été ajustés.	Se reporter à Configuration de la commande hydraulique — Seuil du distributeur auxiliaire dans Configuration du système.
	Le contrôleur d'application était connecté alors que la machine était en marche, ce qui génère des codes d'anomalie du contrôleur hydraulique.	Pour plus d'informations, voir Réinitialisation du contrôleur d'application 1100.

Symptôme	Problème	Solution
Le racleur s'élève ou s'abaisse sans que l'opérateur ne sélectionne Décalage vers le haut ou Décalage vers le bas.	Le racleur reçoit l'ordre de bouger par le contrôleur d'application en fonction de la limite de charge provenant soit du % de patinage, soit du régime moteur.	Régler la sensibilité de la commande d'élévation et les seuils de limite de charge, selon les préférences de l'utilisateur. Appuyer sur le bouton Contrôleur d'application 1100 > Touche programmable principale > Appuyer sur le bouton Configuration du contrôle de planéité, Configuration de la commande à distance, ou Configuration du contrôle de déclivité > bouton Configuration des paramètres > bouton Configuration de la limite de charge. Ajuster la sensibilité de charge d'élévation pour modifier le taux de mouvement. Ajuster les seuils limites de charge à modifier lorsqu'un mouvement survient. (Pour plus d'informations, se reporter à la partie Limite de charge.)
Console illisible après connexion à la machine.	Il n'y a pas de communication avec le contrôleur d'équipement.	Couper l'alimentation, vérifier les connexions et mettre sous tension pour redémarrer le système. Nettoyer et rebrancher le connecteur à 4 broches DEUTSCH® à l'arrière de la prise pour équipements ISO de la machine. <i>NOTE: Une résistance de terminaison est nécessaire à l'extrémité du faisceau si on n'utilise pas de faisceau de rallonge arrière.</i> Vérifier la connexion à l'avant de l'équipement.
Les graphiques ne s'affichent pas ou ne sont pas lisibles.	Les graphiques n'ont pas été chargés correctement.	Supprimer les fichiers de graphiques du cache de la console. (En cas d'utilisation d'une console GreenStar™, se reporter à Nettoyage des données.) (En cas d'utilisation d'une console CommandCenter™ de génération 4, se reporter à Nettoyer ISOBUS VT.)

Symptôme	Problème	Solution
L'équipement ne reçoit aucune commande à distance.	La console n'est pas paramétrée pour envoyer l'erreur d'altitude correspondante depuis Surface Water Pro™ Plus.	S'assurer que le logiciel de la console est à jour et que Surface Water Pro™ Plus est correctement paramétré.
Le calculateur de plan produit des valeurs inattendues.	Trop peu de points de données ont été collectés.	Se reporter à Configurations du déplacement pour la collecte de données et collecter davantage de points de données.
De temps en temps, iGrade™ fonctionne irrégulièrement.	La valeur d'affaiblissement de la précision verticale (VDOP) est très élevée.	Pour plus d'informations, se reporter à Antenne GNSS StarFire™ et Antenne Choke Ring. Au besoin, installer des antennes externes.
	Réception par trajets multiples au niveau du récepteur d'équipement et (ou) de la station de base.	Vérifier que l'antenne externe est reconnue. Appuyer sur le bouton Menu > bouton StarFire™ > touche programmable Diagnostic > onglet Relevés > sélectionner État du récepteur dans le menu déroulant > vérifier l'état de l'antenne externe.
Le statut de l'antenne externe est déconnecté.	L'antenne est mal branchée.	Vérifier que le câble coaxial entre la radio et l'antenne n'est pas endommagé et que l'antenne n'est pas desserrée. S'assurer que l'antenne n'est pas cassée.
Le contrôle de déclivité fonctionne irrégulièrement.	Distance parcourue instable d'un passage à l'autre entraînant de mauvaises performances.	Pour plus d'informations, se reporter à Lignes de guidage. Pour plus d'informations, se reporter à Optimisation de la qualité de déclivité.
Les performances d'iGrade™ sont mauvaises.	Les seuils du distributeur auxiliaire ne sont pas correctement définis.	Se reporter à Configuration de la commande hydraulique — Seuils du distributeur auxiliaire.
Un côté du lit du sillon est plus bas que l'autre.	Les cylindres de la roue de jauge sont déphasés.	Relancer le circuit hydraulique des cylindres de la roue de jauge.

RW00482,00006ED-28-15JUN18

Pannes et remèdes—Machine

Symptôme	Problème	Solution
Le tracteur cale.	Les seuils de limite de charge ne sont pas correctement définis.	Se reporter à Limite de charge et définir les seuils.
	Le déblai max est trop agressif.	Se reporter à Déblai max et modifier les paramètres.
L'indicateur de mode Auto ne s'affiche pas sur la console.	Connecteur à 10 broches à l'arrière de la machine sale ou desserré.	Arrêter la machine et débrancher tous les composants iGrade™. Nettoyer tous les connecteurs et vérifier que les broches sont propres et bien serrées. Rebrancher tous les composants iGrade™ et mettre le contact. (Pour plus d'informations, voir Réinitialisation du contrôleur d'application 1100.) Vérifier que le type de commande et le distributeur auxiliaire sélectionnés dans la configuration iGrade™ sont les bons puis couper et remettre le contact.
L'équipement ne se règle pas à la déclivité voulue.	AUTO barré ou EC est affiché.	Pousser la manette de commande du distributeur auxiliaire correct au mode d'activation d'auto.
Perte de l'affichage et du fonctionnement de l'équipement.	Connexion à 4 broches à l'arrière de la machine sale ou desserrée.	Nettoyer et rebrancher les connecteurs.
	Le faisceau GreenStar™ est mal branché.	Éteindre la machine et le système. Débrancher le faisceau, le nettoyer et l'installer correctement.
	Court-circuit électrique dans le faisceau.	Vérifier que le câblage électrique est exempt de ruptures, courts-circuits ou dommages.
Effet de tôle ondulée—un racleur trop sensible peut entraîner un effet de tôle ondulée.	Le débit du distributeur auxiliaire est trop élevé.	Diminution de débit du distributeur auxiliaire.
	Soupape de contrecharge mal réglée.	Régler les cartouches de la soupape de contrecharge et effectuer le calibrage des seuils.
	Sensibilité de pente transversale réglée sur Élevée ou Faible.	Augmenter ou réduire la sensibilité de pente transversale.
Commande et fonction de limitation de charge diminuées ou limitées.	Débit du distributeur auxiliaire trop faible.	Augmenter le débit du distributeur auxiliaire.

Symptôme	Problème	Solution
Impossible de créer une déclivité pendant le déchargement ou le remplissage.	Du fait de la conception du racleur, la distance entre le bord de coupe et le récepteur ne reste pas constante pendant le déchargement ou le remplissage.	Le déchargement ou le remplissage ne peuvent être effectués que lorsque la distance entre le bord de coupe et le récepteur est constante.

RW00482,00006C5-28-14JUN18

Distributeur externe

Symptôme	Problème	Solution
Pas de réponse du distributeur externe.	Distributeur auxiliaire 3 sélectionné lors de la configuration du système.	Vérifier que le bon mode de fonctionnement est sélectionné pour le distributeur auxiliaire 1.
Le bouton Configuration du distributeur externe n'est pas affiché.	Le connecteur du capteur de réaction d'équipement côté machine à l'arrière de la machine pour commande de distributeur auxiliaire intégrée est branché Les premières versions de faisceau utilisaient un connecteur rectangulaire à 10 broches.	Débrancher le connecteur du capteur de réaction d'équipement côté machine.
	Faisceau de distributeur externe débranché.	Brancher le faisceau de distributeur externe. La DEL sur le distributeur externe devrait s'allumer.
	Le distributeur externe installé n'est pas compatible avec la conception du circuit hydraulique de la machine. Conceptions à centre ouvert versus à centre fermé.	Vérifier que la référence du distributeur installé sur l'équipement est compatible avec la conception du circuit hydraulique de la machine. (Se reporter à la notice de montage du distributeur externe et du contrôleur d'application 1100 ou consulter le concessionnaire John Deere pour plus d'informations.)
	Le faisceau de commande de distributeur auxiliaire n'est pas ou est mal branché au faisceau de contrôleur d'application.	Vérifier les connexions.
	Le faisceau de commande de distributeur auxiliaire est branché sur le récepteur d'équipement ou le faisceau d'extension avant.	Vérifier que le faisceau de commande de distributeur auxiliaire est branché au faisceau de contrôleur d'application.
	Le clapet antiretour en ligne sur flexible de pompe ne fonctionne pas ou n'est pas présent.	Installer, remettre en état ou remplacer le clapet antiretour.

Symptôme

La diode est rouge.

Problème

Accumulation de contre-pression dans le distributeur externe.

Solution

⚠ ATTENTION: Le mouvement du levier de commande de distributeur externe peut provoquer le mouvement de l'équipement.

Flexibles raccordés à l'envers provoquant une contre-pression. Vérifier que les flexibles sont branchés correctement. Si le problème persiste, procéder comme suit:

1. Avec le tracteur en marche, mettre le circuit hydraulique en position flottante.
2. Couper le contact de la machine.
3. Actionner la manette de commande de distributeur externe manuellement plusieurs fois.
4. Couper puis remettre le contact pour supprimer la DEL rouge.

Erreur de distributeur externe.

S'adresser au concessionnaire John Deere.

RW00482,0000304-28-19JUN15

Pannes et remèdes—Page des tensions I/O

Description	Reading	Définitions des systèmes
Entrée analogique 1 (broche G2)	Relevé de tension du capteur de braquage: Distributeur auxiliaire 1 = 0–5 V, 2,5 V = neutre (central)	Sans objet pour le système iGrade™.
Entrée analogique 2 (broche K2)	Relevé de tension du capteur de braquage: Distributeur auxiliaire 2 = 0–5 V, 2,5 V = neutre (central)	
Sortie analogique 1 (broche H1)	Valeur de tension de commande de distributeur auxiliaire 1 = 0–5 V, 2,5 V = neutre	Si définie pour le distributeur auxiliaire 1, tension commandée au contrôleur hydraulique ou tension de commande actuelle du distributeur auxiliaire correspondante lorsque le mode Auto n'est pas actif.
Sortie analogique 2 (broche J1)	Valeur de tension de commande de distributeur auxiliaire 3 = 0–5 V 2,5 V = neutre	Si définie pour le distributeur auxiliaire 3, tension commandée au contrôleur hydraulique ou tension de commande actuelle du distributeur auxiliaire correspondante lorsque le mode Auto n'est pas actif.
Sortie 5 V	Tension d'alimentation de 0–5 V pour le système.	L'alimentation de tension pour le système doit être proche de 5 V.
Tension détectée	Tension détectée 0–5 V: avec faisceau de réaction de l'équipement à 9 broches branché = 5 V, avec potentiomètre branché = 0 V et changements avec commande	Tension sortant du système du contrôleur hydraulique, doit être d'environ 5 V.
Entrée numérique 1 (broche G1)	Potentiomètre du distributeur externe: 0 = pas de commande, 1 = commande	La valeur est utilisée pour le distributeur auxiliaire 1 de distributeur externe et indique 0 à l'arrêt et 1 en mouvement.
Entrée numérique 2 (broche K1)	La valeur affichée est de 1	Non disponible avec un distributeur externe.

Nombre de passages

Sans objet pour le système iGrade™.

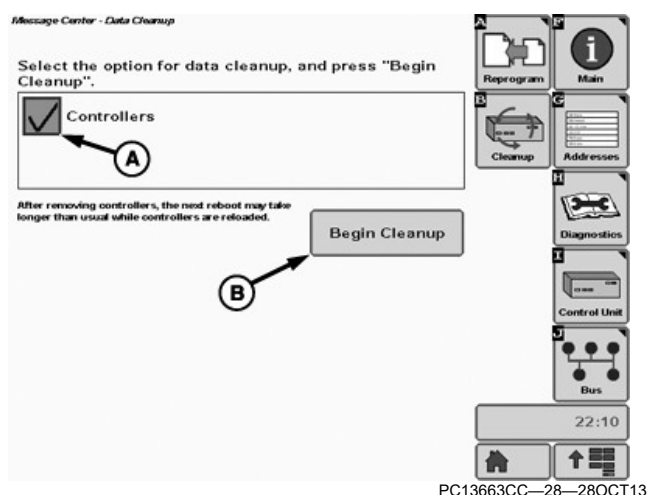
iGrade est une marque commerciale de Deere & Company

RW00482,00001F0-28-01JUN15

Triage des données

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

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



Triage des données

A—Case à cocher Contrôleurs

B—Bouton Commencer triage

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

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

RW00482,0000196-28-15MAR18

Nettoyage du terminal virtuel ISOBUS

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



PC23372—UN—15NOV16

Touche programmable Terminal virtuel ISOBUS

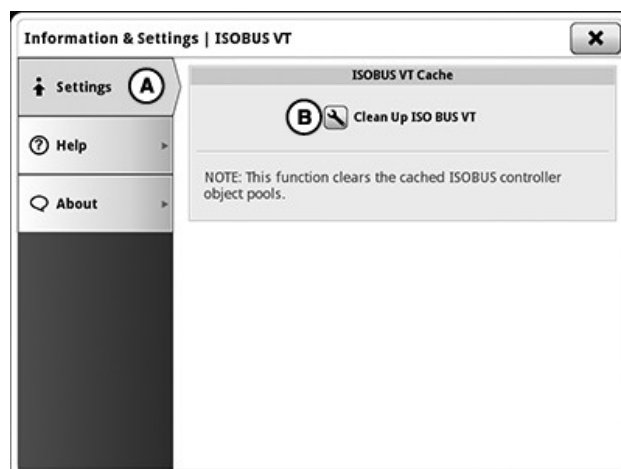
1. Sélectionner la touche programmable Terminal virtuel ISOBUS.



PC15305—UN—19MAR13

Icône Paramètres

2. Sélectionner l'icône Paramètres.



PC23373—UN—15NOV16

A—Onglet Paramètres

B—Bouton Nettoyage du terminal virtuel ISOBUS

3. Sélectionner l'onglet (A) Paramètres.
4. Sélectionner le bouton (B) Nettoyage du terminal virtuel ISOBUS.

RW00482,0000074-28-13MAR18

Entretien

Système iGrade



A—Clé USB
B—Console GreenStar 3 2630

PC13509—UN—27APR11

S'agissant d'un contrôleur électronique, un entretien minimum est nécessaire pour maintenir son bon fonctionnement. Cependant, l'engagement de John Deere Ag Management Solution à l'amélioration continue et à la qualité peut mener à des mises à jour périodiques du logiciel pour ce contrôleur. Pour maintenir des performances optimales, ces mises à jour doivent être chargées,

Pour le système GreenStar, il s'agit d'effectuer une mise à jour automatique à l'aide d'une connexion au site Web StellarSupport™ (www.stellarsupport.com). Une fois téléchargées, les mises à jour doivent être chargées sur une clé USB (A). Après la mise à jour de la clé USB, la prochaine fois que la clé sera insérée dans la console (B), le système d'exploitation indiquera que des mises à jour sont disponibles. L'acceptation des mises à jour entraînera la mise à jour automatique du système iGrade à la version la plus récente,

JS56696,00009B5-28-27APR11

Liste de vérifications en début de saison

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

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

Liste de vérifications en début de saison

- ☐ Obtenir le livret d'entretien le plus récent.

(Pour plus de détails, consulter la librairie des informations techniques John Deere.)

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

- ☐ Mettre le logiciel à jour. Consulter stellarsupport.com pour obtenir la dernière version du logiciel.
 - ☐ Console
 - ☐ Récepteur de la machine
 - ☐ Récepteurs de l'équipement
 - ☐ Récepteur de la station de base
 - ☐ Contrôleur
- ☐ Activer les applications de la console.
- ☐ Contrôler l'absence d'usure et de dommages sur le faisceau et autour des points de pincement, angles, bords et supports du faisceau. Remettre en état selon besoin.
- ☐ Vérifier que les câbles exposés du faisceau au niveau des connecteurs ne sont pas usés. Remettre en état selon besoin.
- ☐ Contrôler les mécanismes de jonction et de verrouillage des connecteurs. Remettre en état selon besoin.
- ☐ Contrôler que les broches des connecteurs ne présentent pas de traces d'usure, de corrosion ou de présence de débris. Nettoyer et remettre en état selon le besoin.
 - ☐ Connecteur ISO
 - ☐ Récepteurs
 - ☐ Console
- ☐ Contrôler la boulonnerie de fixation. Resserrer selon le besoin.
 - ☐ Console
 - ☐ Récepteurs
 - ☐ Mât
- ☐ Régler les débits de distributeur auxiliaire.
- ☐ Régler la soupape de contrecharge (le cas échéant).
- ☐ Calibrer les seuils de distributeur auxiliaire.
- ☐ Calibrer les modules de compensation de terrain (TCM) de la machine et de l'équipement.
- ☐ Vérifier l'absence de fuites au niveau du vérin hydraulique de l'équipement.
- ☐ Régler les fonctions de la machine qui conviennent:
 - ☐ IVT™ (boîte de vitesses à variation continue)
 - ☐ PowerShift™ automatique

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

StellarSupport est une marque commerciale de Deere & Company

- ☐ Efficiency Manager™ PowerShift™
- ☐ Ralentisseur au pied

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

RW00482,00005AF-28-07DEC20

- ☐ Récepteurs
- ☐ Mât

- ☐ Vérifier l'absence de fuites au niveau du vérin hydraulique de l'équipement.

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

RW00482,00002B0-28-11NOV14

Liste de vérifications quotidiennes

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

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

RW00482,00002AD-28-11NOV14

Liste de vérifications d'après saison

- ☐ Contrôler l'absence d'usure et de dommages sur le faisceau et autour des points de pincement, angles, bords et supports du faisceau. Remettre en état selon le besoin.
- ☐ Vérifier que les câbles exposés du faisceau au niveau des connecteurs ne sont pas usés. Remettre en état selon le besoin.
- ☐ Contrôler les mécanismes de jonction et de verrouillage des connecteurs. Remettre en état selon le besoin.
- ☐ Contrôler que les broches des connecteurs ne présentent pas de traces d'usure, de corrosion ou de présence de débris. Nettoyer et (ou) remettre en état selon le besoin.
 - ☐ Connecteur ISO
 - ☐ Récepteurs
 - ☐ Affichage
- ☐ Contrôler la boulonnerie de fixation. Resserrer selon le besoin.
 - ☐ Affichage

Efficiency Manager est une marque commerciale de Deere & Company

Publications d'entretien John Deere disponibles

Informations techniques

Il est possible de se procurer de la documentation technique auprès de John Deere. Les publications sont disponibles en format imprimé ou CD-ROM.

Les commandes peuvent être effectuées de la manière suivante:

- En consultant la librairie d'informations techniques John Deere: **www.JohnDeere.com/TechInfoStore**
- En appelant le 1-800-522-7448.
- En s'adressant au concessionnaire John Deere.

La documentation disponible comprend:



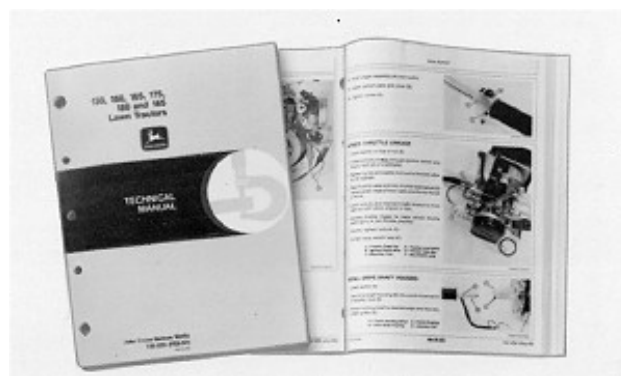
TS189—UN—17JAN89

CATALOGUES PIÈCES. Ils fournissent la liste des pièces détachées disponibles pour la machine, avec des vues éclatées permettant d'identifier facilement les pièces correctes. Ils sont également utiles pour les opérations d'assemblage et de désassemblage.



TS191—UN—02DEC88

LIVRETS D'ENTRETIEN. Ils contiennent les informations concernant la sécurité, le fonctionnement et l'entretien de la machine.



TS224—UN—17JAN89

MANUELS TECHNIQUES. Ils fournissent les informations concernant l'entretien de la machine. Celles-ci comprennent les spécifications, les illustrations se rapportant aux procédures d'assemblage et de désassemblage, ainsi que les schémas hydrauliques et de câblage. Pour certains produits, les manuels techniques décrivant la réparation et le diagnostic sont disponibles séparément. Il en est de même pour les manuels techniques composant dans lesquels sont traités des composants tels que les moteurs.



TS1663—UN—10OCT97

PROGRAMMES DE FORMATION. Il s'agit d'une série de cinq manuels contenant des informations de base qui ne sont pas spécifiques au fabricant:

- Les séries "Agriculture de Base" couvrent les technologies utilisées dans l'agriculture et l'élevage.
- Les séries "Gestion d'Entreprises Agricoles" passent en revue les problèmes "concrets" et proposent des solutions pratiques dans des domaines aussi variés que le marketing, le financement, le choix et la compatibilité des équipements.
- Les manuels "Notions techniques de base" décrivent les méthodes de remise en état et d'entretien du matériel agricole.
- Les manuels "Notions d'utilisation des machines" indiquent les possibilités offertes par la machine et les réglages à effectuer, ainsi que les méthodes permettant d'améliorer les performances et d'éliminer les tâches inutiles dans les champs.
- Les manuels "Notions techniques de base pour équipement compact" fournissent des instructions

d'entretien pour les équipements entraînés par une prise de force de puissance inférieure ou égale à 40 ch.

DX,SERVLIT-28-07DEC16

Nous vous aidons à faire votre travail

John Deere est toujours là où il le faut



TS201—UN—15APR13

LA SATISFACTION DE NOTRE CLIENTÈLE est une de nos préoccupations principales.

Nos concessionnaires s'efforcent d'offrir un service après-vente rapide et efficace et de fournir les pièces dans les meilleurs délais:

—Nous disposons d'un stock de pièces de rechange important pour que les machines soient toujours en état de fonctionner.

—Nos mécaniciens suivent régulièrement des stages et nous disposons des outils de réparation et de diagnostic pour l'entretien des machines.

QUE FAIRE EN CAS DE PROBLÈME

Personne n'est plus qualifié que le concessionnaire pour résoudre dans les plus brefs délais toutes les difficultés qui pourraient se présenter sur la machine.

1. Réunir les informations suivantes:

—Modèle de la machine et numéro de série

—Date d'achat

—Nature du problème

2. Exposer le problème au service après-vente du concessionnaire.

3. Si cela ne donne rien, prendre contact avec le directeur de la concession pour demander son assistance.

4. En cas de problèmes répétés que le concessionnaire ne peut résoudre, lui demander de s'adresser à John Deere pour l'aider à résoudre le problème. Ou contacter le centre d'assistance clients Ag au 1-866-99DEERE (866-993-3373) ou envoyer un courrier électronique à www.deere.com/en_US/ag/contactus/.

DX,IBC,2-28-01MAR06

Index

A	
Accès au contrôleur d'application à l'aide de la console de génération 4	25-1
Activation de iGrade	25-2
Activation du déblai max.	80-3
Affichage	
Altitude	80-10
Afficher la direction de la machine	50-1
Afficher la trajectoire GPS	50-1
B	
Bordures	50-7
Bouton Arrêt	50-7
Bouton Droite/Gauche	50-7
Bouton Enreg./Pause	50-7
Témoin d'enregistrement	50-7
Touche programmable Cartographie	50-7
Bouton Arrêt	50-7
Bouton Droite/Gauche	50-7
C	
Calculateur de déclivité	
Configuration	45-1
Calculateur de plan	
Configuration	50-5
Conseils	50-5
Localisation du point de contrôle calculé sur le plan	50-6
Localisation du point de contrôle calculé sur le plan	50-6
Principe de fonctionnement	50-5
Calculateur de plan avec cartes topographiques	50-7
Calibrage	
Module de compensation de terrain (TCM)	40-10
Calibrage du seuil du distributeur auxiliaire	
Configuration	40-4
Caractéristiques requises	25-1
Carnet	
Bouton Enreg./Pause	50-7
Phare	50-7
Cartes de courbes de niveau	80-4
Définir la couche d'arrière-plan	50-10
Cartes de surface	80-4
Cartes GSDNet	80-5
Cartes topographiques	80-4
Collecte des données	
Modèles de conduite	80-12
Points de données	80-12
CommandCenter™	35-1
Commandes des distributeurs auxiliaires	
Configuration	40-2
Mode Automatique	40-2
Commande à distance	
Déalages	
Water Surface Pro Plus	75-2
Fonctionnement	75-2
Principe de fonctionnement	70-1
Commande à distance—Port série	
Principe de fonctionnement	75-1
Commande de dévers	
Sélection de commande	60-1
Conditions d'utilisation	25-1
Conditions de fonctionnement	25-1
Configuration	
Calculateur de déclivité	45-1
Calculateur de plan	50-5
Calibrage du seuil du distributeur auxiliaire	40-4
Contrôle de planéité	50-2
Déblai max.	80-3
Limite de charge	80-1
Longueur de trajet	65-1
Pente transversale	60-1
Port série	75-1
Récepteur GPS de la machine	40-9
Station de base	80-13
Configuration	
Récepteur GPS de l'équipement	40-9
Configuration de la commande hydraulique	
Distributeur externe	40-6
Configuration de la station de base	80-14
Console	35-1
Contrôle de déclivité	
Fonctionnement	45-3
Principe de fonctionnement	45-1
Contrôle de planéité	
Configuration	50-2
Fonctionnement	50-11
Plan de pente simple	50-3
Principe de fonctionnement	50-1
Sélection de commande	50-2
Contrôle de planéité	
Pente double	50-4
Contrôleur	
Mise à niveau	25-3
Créer des bordures	50-7
D	
Déblai max.	
Activation	80-3
Configuration	80-3
Désactivation	80-3
Déalages	
Commande à distance	
Water Surface Pro Plus	75-2
Réglage	40-8
Déconnexion de iGrade	
Déconnexion	85-1
Désactivation de iGrade™	85-1
Désactivation du déblai max.	80-3

Détermination	
Valeurs de pente pour le drainage et l'irrigation	80-10
Détermination	
Distance horizontale	80-10
Distance verticale	80-10
Distributeur externe	
Réglage du débit hydraulique	40-6

E

Entretien	100-1
-----------	-------

F

Fonctionnement	
Commande à distance	75-2
Contrôle de déclivité	45-3
Contrôle de planéité	50-11
Longueur de trajet	65-3
Pente transversale	60-1

G

Gestionnaire de configuration	80-17
-------------------------------	-------

H

Hydraulique	
Commandes des distributeurs auxiliaires	
Configuration	40-2
Mode Automatique	40-2

I

iGrade™	
Désactivation	85-1

L

Légende de la touche programmable	
Contrôleur d'application 1100—Touche programmable de configuration	30-1
Contrôleur d'application 1100—Touche programmable principale	30-1
GreenStar™—Touche programmable Cartographie	30-1
GreenStar™—Touche programmable de guidage	30-1
Légende des touches programmables	
Récepteur StarFire™ — Touche programmable StarFire™	30-1
Récepteur StarFire™—Touche programmable Diagnostics	30-2
Récepteur StarFire™—Touche programmable RTK	30-2
Récepteur StarFire™—Touche programmable Satellite	30-2
Lignes de guidage	80-11

Limite de charge	
Configuration	80-1
Liste de vérifications	
Début de saison	100-1
Localisation du point de contrôle calculé sur le plan	
Calculateur de plan	50-6
Logiciel	25-1
Longueur de trajet	
Configuration	65-1
Fonctionnement	65-3
Lancement du cycle de déclenchements	65-3
Optimisation	80-8
Principe de fonctionnement	65-1
Réglage du cycle de trajet	65-4
Sélection de longueur de trajet	65-1

M

Matériel	25-1
Mise à niveau du contrôleur	25-3
Module de compensation de terrain (TCM)	
Optimisation	80-12
Positionner la machine et la calibrer	40-11
Module de compensation de terrain (TCM)	
Calibrage	40-10

N

Nettoyage du terminal virtuel ISOBUS	95-10
--------------------------------------	-------

O

Optimisation	
iGrade™	80-1
Longueur de trajet	80-8
Module de compensation de terrain (TCM)	80-12
Qualité de la déclivité	80-7
Seuil de distributeur auxiliaire et la sensibilité de commande d'élévation	80-4

P

Pannes et remèdes	
Machine	95-7
Précision GPS	95-1
Système iGrade	95-3
Tensions I/O	95-9
Pannes et remèdes de la machine	95-7
Pannes et remèdes des codes d'état	95-3
Pannes et remèdes du système	95-3
Pente double	50-4
Pente transversale	
Fonctionnement	60-1
Pente transversale	
Configuration	60-1
Point de contrôle	80-16
Port série	
Configuration	75-1

Port série de commande à distance		T	
Matériel	90-1	Termes de mise en garde, compréhension.....	05-1
Principe de fonctionnement		Touche programmable	
Calculateur de plan.....	50-5	Cartographie	50-7
Commande à distance.....	70-1	Touche programmable Cartographie	50-7
Commande à distance—Port série.....	75-1	Touches	
Contrôle de déclivité	45-1	Arrêt.....	50-7
Contrôle de planéité.....	50-1	Enregistrement/Pause	50-7
iGrade.....	25-1	Gauche/droite	50-7
Longueur de trajet.....	65-1	Triage des données	95-10
		U	
Q		Utilisation des cartes GSDNet avec iGrade™ ...	80-5
Qualité de la déclivité		V	
Optimisation.....	80-7	Valeur de déclivité d'entrée.....	45-1
		Z	
R		Zone d'ombre	80-13
Récepteur GPS	35-1, 40-9		
Récepteurs			
StarFire™.....	35-1		
Récepteurs StarFire™	35-1		
Réception par trajets multiples.....	80-13		
Récupération des cartes de courbe de niveau ..	50-10		
Réglage			
Décalages	40-8		
Soupape de contrecharge	40-7		
Réglage du distributeur auxiliaire			
CommandCenter™ de Génération 4.....	40-3		
CommandCenter™ GreenStar™ 3.....	40-4		
Console TouchSet™	40-4		
Remplacement de la mémoire morte programmable			
effaçable (EPROM).....	25-3		
S			
Sécurité			
Entretien en toute sécurité	05-2		
Sécurité, attention aux fuites de liquides sous haute			
pression			
Attention aux liquides sous haute pression	05-5		
Sécurité, utilisation du marchepied et des mains			
courantes			
Utilisation correcte du marchepied et des mains			
courantes.....	05-2		
Sélection de commande			
Commande à distance — Port série	75-2		
Commande de dévers	60-1		
Contrôle de planéité.....	50-2		
Sens de la pente.....	50-1		
Sensibilité de la commande d'élévation.....	80-3		
Soupape de contrecharge			
Réglage.....	40-7		
Station de base	80-13		
Configuration.....	80-13		
Système de positionnement par satellites (GPS)			
Configuration du récepteur de la machine	40-9		
Configuration Récepteur d'équipement	40-9		

