

iGrade™ och avståndsutlösning (serienr PCXL01C eller D)



JOHN DEERE

INSTRUKTIONSBOK

**iGrade™ och avståndsutlösning
(serienr PCXL01C eller D)**

OMPFP22699 UTGÅVA J5 (SWEDISH)

John Deere Ag Management Solutions

Introduktion

Förord

TACK för köpet av en John Deere-produkt.

LÄS IGENOM DENNA INSTRUKTIONSBOK noggrant för att lära dig hantera och underhålla produkten på rätt sätt. Felaktig användning kan leda till personskador eller skador på utrustningen. Denna handbok samt varningsdekalerna finns även tillgängliga på andra språk. Se www.techpubs.deere.com (Ag&Turf/JDPS), www.johndeereinfo.com (C&F) eller beställ av din återförsäljare av John Deere.

DENNA INSTRUKTIONSBOK bör anses som en permanent del av systemet och ska medfölja produkten om den säljs.

ALLA VÄRDEN i denna instruktionsbok anges både med metrisk måttenheter och amerikanska motsvarigheter. Använd endast korrekta reservdelar och skruvförband. Använd metrisk verktyg för metrisk skruvförband och verktyg med imperiella måttenheter för skruvförband med imperiella måttenheter.

Beteckningarna HÖGER och VÄNSTER gäller i produktens eller redskapets korriktning vid körning framåt.

SKRIV PRODUKTIDENTIFIKATIONSNUMMER (PIN) i avsnittet Specifikation eller produktnummer. Det kompletta numret behövs för att kunna spåra produkten vid eventuell stöld. PIN-information är till hjälp vid beställning av reservdelar. För säkerhets skull bör identifieringsnumren även noteras på annan säker plats.

GARANTIN ingår som en del av serviceprogrammet från John Deere för kunder som använder och tar hand om utrustningen enligt beskrivningen i den här instruktionsboken. Garantin förklaras på garantisedeln eller utlåtandet som du får vid inköpstillfället.

Garantin innebär att John Deere tar ansvar för sina produkter om eventuella fel inträffar under garantiperioden. Under vissa omständigheter utför John Deere också förbättringar på plats, ofta utan kostnad för kunden även om garantitiden har gått ut. Om utrustningen missbrukas eller modifieras för att ändra dess prestation utöver de ursprungliga fabriksspecifikationerna, blir garantin ogiltig och arbeten på anläggningen kan förnekas.

Om du inte är den första ägaren till produkten bör du kontakta din lokala John Deere-återförsäljare och meddela maskinens serienummer. John Deere kan då enklare informera dig om eventuella problem eller produktförbättringar.

DX,IFC5E-67-08SEP25

John Deere önskar stå till tjänst



TS201—UN—15APR13

KUNDNÖJDHET är viktigt för John Deere.

Våra återförsäljare strävar att förse dig med snabb, effektiv service och reservdelar:

- underhåll och reservdelar som stöder din utrustning.
- utbildade tekniker och de diagnos- och reparationsverktyg som behövs för service på din utrustning.
- **John Deere reservdelar, reparationstjänster och information om underhåll eller reparation finns tillgängliga. Mer information finns på deere.com eller deere.ca.**

DX,IFC,JDS-67-30SEP25

John Deere bokhandel för teknisk information

Produktens funktion kanske inte är helt representerad i detta dokument på grund av ändringar i produkten som har inträffat efter tryckningen. Läs den senaste instruktionsboken före användningen. Kontakta återförsäljaren eller besök techpubs.deere.com för att erhålla ett exemplar.

CZ76372,000071F-67-04AUG25

Innehåll

	Sida		Sida
Säkerhet		Chokeringantenn (tillval)	40-1
Varningssymbol	05-1	Monitor	40-1
Varningstexter	05-1	UCC2 Application Controller	40-2
Följ säkerhetsföreskrifterna	05-1	Balansventil	40-2
Arbeta säkert	05-2	Utvändig ventil	40-2
Korrekt användning av steg och räcken	05-2		
Hantera elektroniska komponenter och		Hopsättning	
fästen med försiktighet	05-2	Definition av meddelande	50-1
Korrekt användning av elektronisk monitor	05-3	Hårdvara för fjärrmanövreringens serieport	50-1
Säker användning av guidningssystem	05-3	Avståndsutlösning lågtryckssida	50-1
Använda säkerhetsbältet på rätt sätt	05-3	Redskapsförarplats	50-2
Använda redskapets automatsystem på ett			
säkert sätt	05-4		
Undvik utsprutande högtrycksvätskor	05-4		
		Konfiguration—Utrustning	
Information om regler och efterlevnad		Anslut redskap	60A-1
Identifiera datumkod	20-1	Justera hydrauluttaget (SCV)	60A-1
Eurasiska ekonomiska unionen – EAC	20-1	Justera balansventilen	60A-4
EU-försäkran om överensstämmelse	20-2	Ställa in basstation	60A-5
Försäkran om överensstämmelse för		Ställa in GPS-mottagare	60A-7
Storbritannien	20-3	Optimera terrängkompenseringsmodulen	
		(TCM)	60A-8
		Kalibrering av	
		terrängkompenseringsmodulen (TCM)	60A-8
Systemöversikt—iGrade™			
Funktionsbeskrivning—iGrade™	30A-1	Inställning—UCC2 Application Controller	
Lutningsstyrning	30A-1	Översikt över inställningsguide	60B-1
Markplaning	30A-1	Serieportar	60B-1
Fjärrmanövrering	30A-2	Ställa in körsida	60B-2
Ursprungspunkt	30A-2		
Satellitinformation—VDOP	30A-3	Konfiguration—iGrade™	
Ytkartor	30A-3	GPS-förskjutningar	60C-1
		Konfiguration av hydrauluttag	60C-2
Systemöversikt—Avståndsfunktion		Manuell kalibrering av hydrauluttag	60C-3
Funktionsbeskrivning—Avståndsutlösning	30B-1	Yta	60C-4
Parallella linjer	30B-1	Höjdförskjutning	60C-9
Staketstolpe	30B-1	Redigera reglagekänslighet	60C-9
Rutnät	30B-1	Lastbegränsning	60C-10
Områdesmönster	30B-2	Redigera känslighet för lastbegränsning	60C-11
Satellitinformation—PDOP	30B-2	Maximal skrapning	60C-11
Systemöversikt		Konfiguration—Avståndsfunktion	
Krav	30C-1	Utrustningsförskjutningar	60D-1
Navigera till Application Controller-sidorna	30C-1	Utlösningssmönster	60D-2
Navigera till StarFire-sidorna	30C-2	Utlösningsskommando	60D-8
Ange aktiveringskoden	30C-3	Utlösningssdokumentering	60D-11
Byt ut det programmerbara läsminnet		Aktivera filserver	60D-12
(EPROM)	30C-3	Kalibrering av utrustningsförskjutning	60D-13
Maskinens kompatibilitet	30C-3	Test av utlösningssåtgärd	60D-13
		Kalibrering av utrustningsfördröjning	60D-14
Översikt över komponenter			
StarFire™ positionsmottagare	40-1	Använda	
StarFire™ GNSS-antenn (rekommenderas)	40-1	Aktivera autoläge	70-1

Fortsättning på nästa sida

Originalinstruktionsbok. All information, alla illustrationer och specifikationer i denna handbok baserar på den senast tillgängliga informationen vid tiden för publiceringen. Rätten att när som helst och utan tillkännagivelse göra förändringar förbehålles.

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

Sida

Avaktivera, inaktivera och deaktivera redskapsautomatisering	70-1
Hydrauluttagets kommandostyrning	70-2
Statusfliken	70-2
Använda avståndsutlösning	70-2
Manövrera iGrade™—Markplaning och fjärrmanövrering	70-3
Använda iGrade™—Lutningsstyrning	70-4

Felsökning

Återställa UCC2 Application Controller	80-1
Status- och slutkoder	80-1
Felsökning—Avståndslösningssystem	80-3
Felsökning—iGrade™-system	80-3
Felsökning—Maskin	80-6
Extern ventil	80-7
Rensning av data	80-8
Rensa ISOBUS VT	80-8
Diagnostik—Status för avståndslösning	80-9
Diagnostik—iGrade™-status	80-9
Diagnostik—Börvärden	80-9
Diagnostik—Maximal skrapning	80-10
Diagnostik—Lastbegränsning	80-10
Diagnostik—Fjärrmanövrering	80-12
Maskinvara/programvara	80-12
In-/utavläsningar	80-13
Timmar	80-15
Felsökning av hydrauluttag	80-15

Underhåll

Checklista före säsongen	100-1
Daglig checklista	100-1
Checklista efter säsongen	100-1

Säkerhet

Varningssymbol



T81389—UN—28JUN13

Detta är varningssymbolen. Den finns både på maskinen och i denna bok och varnar för risken för personskador.

Undvik olyckor genom att alltid följa säkerhetsföreskrifterna.

DX,ALERT-67-29SEP98

Varningstexter



TS187—67—30SEP88

Ordet VARNING används tillsammans med varningssymbolen och varnar för allvarlig olycksrisk.

Maskinen är försedd med varningsdekaler där olycksrisken är som störst. Det kan även finnas varningsdekaler med allmänna säkerhetsföreskrifter. I denna bok används VARNING för att påkalla uppmärksamhet för olycksrisk.

DX,SIGNAL-67-03MAR93

Följ säkerhetsföreskrifterna



TS201—UN—15APR13

Var noga med att läsa alla säkerhetstexter i instruktionsboken och på maskinens varningsskyltar. Håll varningsskyltarna i gott skick. Ersätt varningsskyltar som saknas eller är skadade. Se till att nya komponenter och reservdelar har aktuella varningsskyltar. Utbytesskyltar kan erhållas från en John Deere återförsäljare.

Det kan finnas ytterligare säkerhetsföreskrifter som inte finns med i denna instruktionsbok för de delar och komponenter som inte är tillverkade av John Deere.

Lär dig att använda maskinen och reglagen på rätt sätt. Låt inte någon använda maskinen utan instruktioner.

Håll maskinen i gott skick. Otillbörlig modifiering av maskinen kan leda till nedsatt funktion och/eller säkerhet, och påverka maskinens livslängd.

Kontakta din återförsäljare av John Deere om du inte förstår någon del av denna instruktionsbok och behöver hjälp.

DX,READ-67-01AUG22

Arbeta säkert



TS218—UN—23AUG88

Läs den aktuella servicesektionen i denna bok innan arbetet påbörjas. Arbetsplatsen skall vara ren och torr.

Smörj eller utför aldrig någon service eller justering på maskinen medan den är i arbete. Håll händer, fötter och kläder borta från rörliga delar. Koppla ur drivningarna och manövrera spakarna för att göra hydraulsystemet trycklöst. Sänk ned eventuellt redskap till marken. Stäng av motorn. Tag ur startnyckeln. Låt maskinen svalna.

Palla på ett säkert sätt delar som måste lyftas för service.

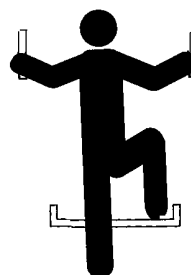
Se över komponenterna regelbundet och se till att de är riktigt monterade. Skador skall åtgärdas omedelbart. Ersätt slitna och skadade delar. Rengör maskinen regelbundet från fett, olja och växtrester.

Med självgående utrustning, koppla alltid först från batterijordkabeln (-) innan arbete på elsystemet eller svetsningsarbete påbörjas.

Med bogserade redskap, koppla alltid först från kabelhärvarna mellan redskapet och maskinen innan arbete på elsystemet eller svetsningsarbete påbörjas.

DX,SERV-67-17FEB99

Korrekt användning av steg och räcken



T133468—UN—15APR13

Minska risken för att ramla genom att vara vänd mot maskinen när du kliver på och av. Se till att ha kontakt vid 3 punkter på steg och räcken.

Var extra försiktig när steg och räcken är täckta med lera, snö eller fukt eftersom detta ökar risken för att halka. Håll stegen rena från fett eller olja. Hoppa aldrig när du lämnar maskinen. Kliv aldrig på eller av en maskin som är i rörelse.

DX,WW,MOUNT-67-12OCT11

Hantera elektroniska komponenter och fästen med försiktighet



TS249—UN—23AUG88

Allvarliga skador kan uppstå vid fall under monteringen eller avlägsnandet av elektroniska komponenter som är monterade på utrustningen. Använd en stege eller en plattform för att lätt komma åt monteringsplatsen. Använd stabila och säkra fästen för händer och fötter. Montera eller avlägsna aldrig komponenter i våta eller isiga väderförhållanden.

Använd en godkänd stege vid montering eller underhållsarbete av en RTK-basstation som befinner sig på ett torn eller annan hög placering.

Vid montering eller underhållsarbete av en GPS-mast som används på ett redskap, använd korrekt lyftutrustning och bär lämplig skyddsutrustning. Masten är mycket tung och kan vara svår att hantera. Det krävs två personer för arbetet om monteringsplatserna inte kan nås från marken eller från en serviceplattform.

DX,WW,RECEIVER-67-24AUG10

Korrekt användning av elektronisk monitor

Elektroniska monitorer är sekundära enheter som har tagits fram för att hjälpa operatören vid arbeten på fältet. De både ökar komforten och ger underhållning.

Displayerna har en rad olika funktioner, används i många olika typer av maskinsystem och kan användas med andra sekundära enheter som t.ex. handhållna elektroniska enheter.

En sekundär enhet är en enhet vars primära användning inte är att hantera maskinen. Föraren är alltid ansvarig för säker användning och manövrering av maskinen.

Så här förhindrar du skador när du använder maskinen:

- Placera monitorn enligt monteringsanvisningarna. Se till att enheten sitter ordentligt och inte skymmer förarens vy eller på något annat sätt är i vägen för maskinens manöverreglage.
- Låt dig inte distraheras av monitorn. Var på alerten. Var uppmärksam på maskinen och omgivningen.
- Ändra inte inställningar och använd inga funktioner som kräver en längre tids användning av tangenterna medan maskinen rör sig. Stanna maskinen på en säker plats och ställ den i parkeringsläge innan du påbörjar sådana arbeten.
- Volymen får aldrig vara så pass hög att du inte hör trafiken och utryckningsfordon utanför fordonet.

För att främja säker användning är vissa funktioner på monitorn inaktiverade såvida inte maskinens rörelse är begränsad och/eller har ställts i parkeringsläge. Om denna säkerhetsanvisning inte följs kan du bryta mot gällande lagstiftning och risk för sakskador, svåra personskador eller livshotande skador föreligger.

Använd endast monitorns tillgängliga funktioner i förhållanden där de kan användas på ett säkert sätt och i enlighet med anvisningarna som medföljer. Kör alltid på ett säkert sätt och se till att alltid följa både nationell och lokal trafiklagstiftning när du använder en sekundär enhet.

DX,ELEC,DISPLAY-67-13JAN15

Säker användning av guidningssystem

Styrningssystemet får inte användas på allmän väg. Stäng alltid av (inaktivera) guidningssystemen före körning på allmän väg. Försök inte sätta igång (aktivera) ett guidningssystem under körning på allmän väg.

Guidningssystem är avsedda för att hjälpa föraren att utföra fältarbeten effektivare. Föraren är alltid ansvarig för maskinens bana. Styrningssystem varken uppfattar eller förhindrar kollisioner med hinder eller andra maskiner automatiskt.

Guidningssystemen inkluderar alla tillämpningar som automatiserar styrningen av maskinen. Detta inkluderar, men är inte begränsat till, AutoTrac, iTEC, AutoTrac

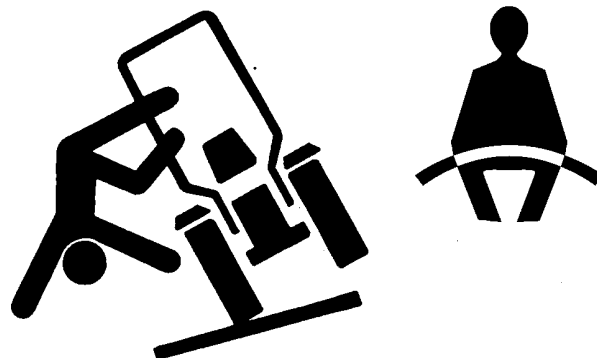
Turn Automation, AutoTrac Redskapsstyrning (passiv), AutoTrac Universal, AutoTrac Controller, AutoTrac RowSense och John Deere maskinsynkronisering.

Undvik personskador genom att

- aldrig hoppa av eller på maskinen under gång,
- kontrollera att maskinen, redskapet och guidningssystemet är rätt inställda.
 - Kontrollera att korrekta gränser har definierats om iTEC, AutoTrac Turn Automation eller AutoTrac Redskapsstyrning (passiv) används.
 - kontrollera att följarens hempunkt har kalibrerats med tillräckligt avstånd mellan fordonen om John Deere maskinsynkronisering används.
- vara på alerten och vara uppmärksam på omgivningen;
- Ta vid behov över kontrollen av ratten för att undvika faror på fältet, kringstående, utrustning eller andra hinder.
- upphöra med arbetet om det är svårt att köra maskinen eller att se människor eller hinder framför maskinen p.g.a. dålig sikt.
- Ta med fältförhållandena, sikten och maskinens utförande i beräkningen vid val av hastighet.

AL70325,000048F-67-24AUG23

Använda säkerhetsbältet på rätt sätt



TS1729—UN—24MAY13

Varning för skador eller dödsfall om maskinen välter.

Denna maskin är utrustad med ett överstörningsskydd (ROPS). ANVÄND säkerhetsbältet under drift med överstörningsskyddet.

- Håll i bälteslåset och dra säkerhetsbältet över kroppen.
- Sätt in spärrhaken i bälteslåset. Lyssna efter ett klick.
- Ryck i säkerhetsbältes spärrhake för att försäkra dig om att det sitter ordentligt.
- Dra säkerhetsbältet över höfterna.

Ersätt hela säkerhetsbältet om fästdelar, spänne, bälte eller spole uppvisar skador.

Säkerhetsbältet och fästdelar måste inspekteras årligen. Var uppmärksam på lösa delar eller skador på bältet, såsom skårar, nötta ställen, onormalt slitage, missfärgning eller avskavningar. Använd endast ersättningsdelar som uppfyller specifikationerna för din maskin.

DX,ROPS1-67-22AUG13

Använda redskapets automatsystem på ett säkert sätt



PC13793—UN—25MAY11

Redskapets automatsystem får inte användas på allmän väg. Stäng alltid av (inaktivera) redskapets automatsystem före körning på allmän väg. Försök inte sätta igång (aktivera) ett automatsystem under körning på allmän väg.

Automatsystem är avsedda som hjälp till en mer effektiv funktion under fältarbeten. Föraren är alltid ansvarig för maskinens bana.

Redskapets automatsystem inkluderar alla tillämpningar som automatiserar redskapets rörelser. Detta inkluderar men är inte begränsat till iGrade och Aktiv redskapsstyrning.

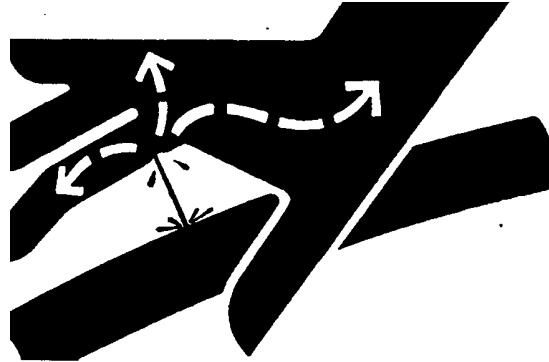
Undvik personskador genom att

- kontrollera att maskinen, redskapet och automatsystemen är rätt inställda;
- Var vaksam och uppmärksam på omgivningen.
- ta över kontrollen över maskinen, när så behövs, för att undvika faror på fältet, åskådare, annan utrustning eller andra hinder;
- upphöra med arbetet om det är svårt att köra

maskinen eller att se människor eller hinder framför maskinen p.g.a. dålig sikt.

CF86321,0000366-67-05AUG25

Undvik utsprutande högtrycksvätskor



X9811—UN—23AUG88

Kontrollera hydraulslangarna regelbundet – minst en gång per år – beträffande läckage, böjda ställen, skårar, sprickor, avnötningar, blåsor, korrosion, synliga ledare eller andra tecken på slitage eller skador.

Ersätt slitna eller skadade slangenheter omedelbart med John Deeres godkända reservdelar.

Utsprutande vätska under tryck kan tränga igenom huden och orsaka allvarliga skador.

Gör systemet trycklöst innan hydraulledningar eller andra ledningar kopplas loss. Dra åt alla anslutningar innan systemet åter sätts under tryck.

Använd en bit papp för att upptäcka läckor. Skydda händer och kropp från högtrycksvätskor.

Uppsök omedelbart läkare om en olycka inträffar. Allvarliga infektioner kan uppstå om vätska som kommit in under huden inte avlägsnas kirurgiskt inom några timmar. Läkare som inte känner till denna typ av skador bör inhämta information från en kompetent medicinsk källa. Sådan information kan erhållas på engelska från Deere & Company Medical Department i Moline, Illinois, USA. Ring 1-800-822-8262 eller +1 309-748-5636.

DX,FLUID-67-12OCT11

Information om regler och efterlevnad

Identifiera datumkod



PC28647—UN—07FEB22

Exempel på produktetikett

DATE CODE **YY WW**

(B) **(C)**

PC17574—UN—16AUG13

Exempel på datumkod

B—De två sista siffrorna i tillverkningsåret

C—Tillverkningsårets veckonummer

Fastställ tillverkningsåret med hjälp av datumkoden (A) på produktetiketten. YY är de två sista siffrorna i tillverkningsåret (B) och WW är tillverkningsårets veckonummer (C).

OBS: Tillverkningens veckonummer ligger mellan 01–53.

Datumkod		
AA	De två sista siffrorna i tillverkningsåret	Exempel: 16 = 20 16 17 = 20 17 18 = 20 18
VV	Tillverkningsårets veckonummer	Exempel: 01, 02, 03—53

RW00482,00007B7-67-08FEB22

Eurasiska ekonomiska unionen – EAC

Eurasiska ekonomiska unionen – EAC

A—Datumkod (tillverkningsdatum)

Information om produkter som är försedda med överensstämmelsemärke för Eurasiska ekonomiska unionens medlemsstater

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

Universell CAN Application Controller

Modell: John Deere Application Controller

Tillverkad i USA

Namn och adress till behörig företrädare i Eurasiska ekonomiska unionen:

Limited Liability Company "John Deere Rus"

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

vladenye "Warehouse 104," Building 2.

EAC

PC20044—UN—30SEP14
CT47125,00011A7-67-05AUG25

EU-försäkran om överensstämmelse

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

Undertecknad försäkrar härmed att:

Produkt: Universal Can Controller 2, Application Controller 1100, Application Controller 1120

Modell(er): XL01, XL02

uppfyller alla relevanta bestämmelser och väsentliga krav i följande direktiv:

DIREKTIV	NUMMER	CERTIFIERINGSMETOD
EMC-direktiv (elektromagnetisk kompatibilitet)	2014/30/EU	Bilaga II i direktivet

Produkten överensstämmer med följande standarder och/eller andra normgivande dokument:

EN 55032: 2012/AC: 2013

SS-EN 55024: 2010

EN ISO 14982: 2009

Namn och adress till den person inom EU som har behörighet att sammanställa ett tekniskt konstruktionsunderlag:

John Deere Walldorf GmbH & Co. KG

Kundtjänst

Impexstraße 3

D-69190 Walldorf

EUConformity@JohnDeere.com

Denna försäkran om överensstämmelse utfärdas på tillverkarens eget ansvar.

Plats för försäkran: Urbandale, Iowa, USA

Datum för försäkran: 12 april 2021

Produktionsenhet: Deere & Company, Moline, IL 61265

Namn: Scott Torgerson

Rubrik: Delivery Manager Electronic Hardware



DXCE01—UN—28APR09
CT47125,000115A-67-22OCT21

Försäkran om överensstämmelse för Storbritannien

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

Undertecknad försäkrar härmed att:

Produkt: Universal Can Controller, Application Controller 1100, Application Controller 1120

Modell(er): XL01, XL02

uppfyller alla relevanta bestämmelser och väsentliga krav i följande direktiv:

DIREKTIV	NUMMER	CERTIFIERINGSMETOD
Förordningarna om elektromagnetisk kompatibilitet	S.I. 2016/1091	Schema 2, modul A

Produkten överensstämmer med följande standarder och/eller andra normgivande dokument:

SS-EN 55032:2012/AC:2013

SS-EN ISO 14982:2009

SS-EN 55024:2010

Namn och adress till den person inom EU som har behörighet att sammanställa ett tekniskt konstruktionsunderlag:

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

Denna försäkran om överensstämmelse utfärdas på tillverkarens eget ansvar.

Plats för försäkran: Urbandale, Iowa, USA

Datum för försäkran: 12 april 2021

Produktionsenhet: Deere & Company, Moline, IL 61265

Namn: Scott Torgerson

Rubrik: Delivery Manager Electronic Hardware

Importör av Lantbruk & Turf-produkter: John Deere Ltd.,
Harby Road, Langar, Nottinghamshire, NG13 9HT,
United Kingdom

Importör av skogsbruksprodukter: John Deere Forestry
Ltd., Carlisle Airport Industrial Estate, Carlisle, Cumbria,
CA6 4NW, Storbritannien

Construction Importer: Wirtgen Limited, Wirtgen Group
House, Overfield Park, Godfrey Drive, Newark, Notts.
NG24 2UA, Storbritannien



APY46000—UN—25AUG21
CT47125,000115B-67-22OCT21

Systemöversikt—iGrade™

Funktionsbeskrivning—iGrade™

iGrade™ är ett aktivt höjddregleringssystem som använder hydrauluttag (SCV) för att styra redskapshöjden baserat på GPS-höjddata.

iGrade™ använder latitud- och longitudläge från StarFire™ mottagare för att erhålla ett plan- eller upphöjd punkt. För att fungera korrekt är installationen avgörande för prestandan.

iGrade™ har tre ytlägen:

- Lutningsstyrning
- Markplaning
- Fjärrmanövrering

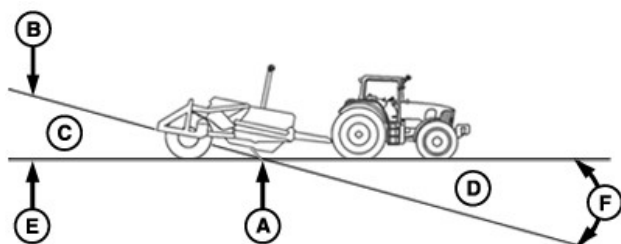
(Mer information finns i det specifika ytläget.)

Tvärsluttnings

Om avskraparen är kapabel till det kan du använda en tvärsluttnings utöver ytläget. Genom att använda tvärsluttnings kan man styra både positionen och rullningsvinkeln på avskraparbladet, vilket ger en renare och mer exakt skrapning. Tvärsluttnings är vanligtvis nödvändigt när du skapar diken, skapar kronytor eller skrapar vinkelrätt mot fallriktningen på ett plan.

RW00482,00007B9-67-12JUN19

Lutningsstyrning



PC22266—UN—15MAR16

- A—Ursprungspunkt
B—Önskat plan eller lutning
C—Område fyllt (jord tillsatt)
D—Avskuret område (jord borttagen)
E—Startplan eller grad
F—Sluttnings (%)

Lutningsstyrning används ofta för att skapa fältvägar eller enkla diken. Lutningsstyrningen styr automatiskt avskraparen till en definierad sluttnings över ett GPS-avstånd. Lutningen kan definieras av lutningskalkylatorn eller genom att föraren går in i en sluttnings-, riktnings- och ursprungspunkt (A).

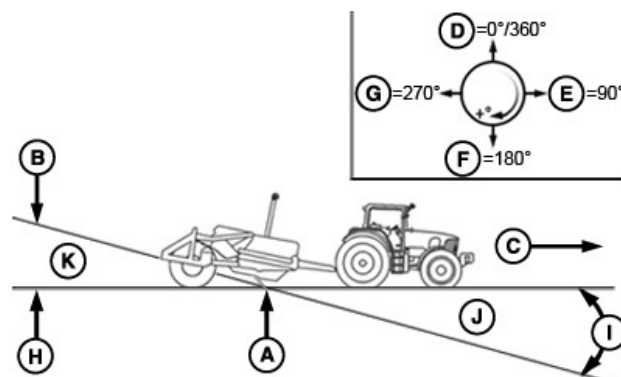
Ursprungspunkten är en plats på marken som är vid den absoluta höjden för önskat plan eller lutning (B). Ursprungspunkten är en referensplats som används för att jämföra den absoluta höjden jämfört med höjden som beräknats av iGrade™.

(För mer information se Ursprungspunkt.)

Systemet fylls (C) eller skrapas (D) automatiskt under drift i uppförs- eller nedförsbacke baserat på tillryggalagt avstånd.

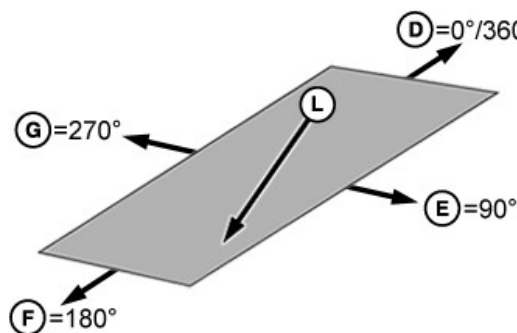
RW00482,00007BD-67-18JUN19

Markplaning



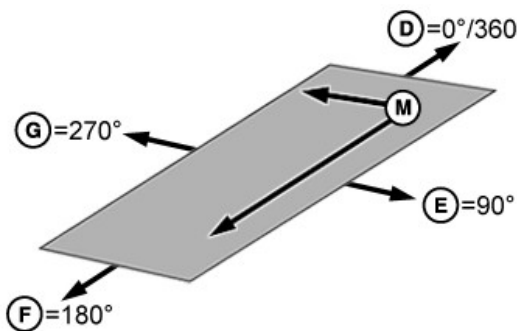
PC21009—UN—23MAR15

Sluttningsriktning



PC21010—UN—23MAR15

Enkel sluttnings



PC21011—UN—27MAR15

Dubbel sluttnings

- A—Ursprungspunkt
B—Önskat plan eller lutning
C—Sluttningsriktning
D—Norr = 0°/360°
E—Öster = 90°
F—Söder = 180°
G—Väster = 270°
H—Startplan eller grad
I—Sluttningsprocent
J—Avskuret område (jord borttagen)

iGrade är ett varumärke som tillhör Deere & Company
StarFire är ett varumärke som tillhör Deere & Company

- K—Område fyllt (jord tillsatt)
 L—Ursprungspunkt med enkel sluttning (nedför sluttning 160°)
 M—Ursprungspunkt med dubbel sluttning (nedför sluttning riktning G och nedför sluttning riktning F)

Markplaningen styr automatiskt avskraparen så att den skrapar till ett definierat plan. Definierade plan kan vara ett enda sluttande plan eller ett plan med dubbla sluttningar. Plan kan definieras av plankalkylatorn eller genom att föraren träder in i en sluttning, riktning och ursprungspunkt (A).

Ursprungspunkten är en plats på marken som är vid den absoluta höjden för önskat plan eller lutning (B). Ursprungspunkten är en referensplats som används för att jämföra den absoluta höjden jämfört med höjden som beräknats av iGrade™.

(För mer information se Ursprungspunkt.)

Sluttningsriktningen (C) beräknas baserat på GPS-riktningen i förhållande till norr (D) och i riktning nedför sluttning. Norr motsvarar en riktning på 0° eller 360°. iGrade™ har möjlighet att ställa in fem oberoende plan som kan väljas under drift. Vart och ett av de 5 planen kan konfigureras så att det har ett specialnamn på upp till 19 tecken. En vanlig fältoperation som kräver flera plan är när material tas bort för att skapa en planprofil och överförs för att fylla en annan planprofil.

Plankalkylatorn kan skapa ett lämpligt plan baserat på noterade höjddata. När alla data har samlats in skapas ett lämpligt plan.

RW00482,00007BE-67-15DEC21

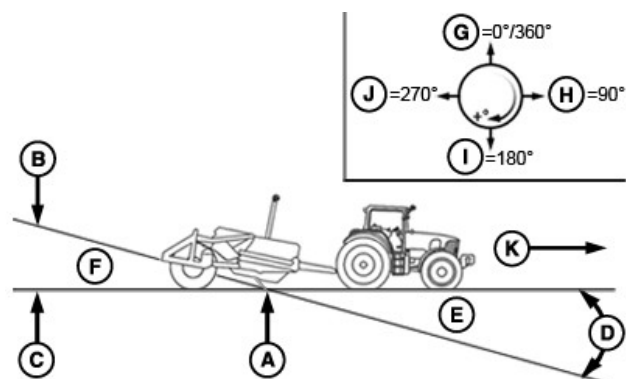
Fjärrmanövrering

Tredjepartsprogramvara kan ansluta till Application Controller med hjälp av en seriell anslutning och driftspecifika meddelandeprotokoll. Denna funktion används med ytterligare programvarupaket som erbjuder funktioner såsom skrapnings- och fyllningskartor. När en seriell anslutning har upprättats kan tredjepartsprogramvaran skicka kommando om börpunkt till Application Controller och automatiskt styra höjden på ett redskap. Application Controller kan också återsända GPS-data till tredjepartsprogramvaran med hjälp av den serieporten.

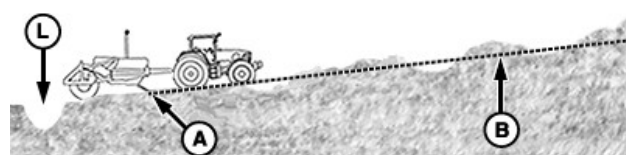
(Kontakta din återförsäljare av John Deere för mer information.)

RW00482,00007BF-67-04JUN19

Ursprungspunkt



PC21104—UN—21APR15



PC23060—UN—19SEP16

Tömning i befintligt dike



PC23061—UN—19SEP16

Tömning bortom befintlig väg

- A—Ursprungspunkt
 B—Önskat plan eller lutning
 C—Startplan eller grad
 D—Sluttning (%)
 E—Avskuret område (jord borttagen)
 F—Område fyllt (jord tillsatt)
 G—Norr = 0°/360°
 H—Öster = 90°
 I—Söder = 180°
 J—Väster = 270°
 K—Sluttningsriktning (grader)
 L—Befintligt dike
 M—Befintlig väg

En ursprungspunkt (A) är en plats på fältet på en höjd som inte kräver att material avlägsnas eller tillsätts för att befinna sig vid önskat plan eller grad (B).

Ursprungspunkter ska identifieras med flaggor eller markörer så att avskraparna kan återgå för systemvalidering och för att återställa plan- eller gradbeteckningen. Systemvalidering och återställning av plan- eller gradursprung är nödvändigt på grund av normal GPS-avdrift.

Ursprungspunktens placering varierar beroende på fältdesign. Exempel för att avgöra ursprungspunkten:

- Resultat från användning av plankalkylatorn
- Där sluttningen leds ner i det befintliga diket (L)

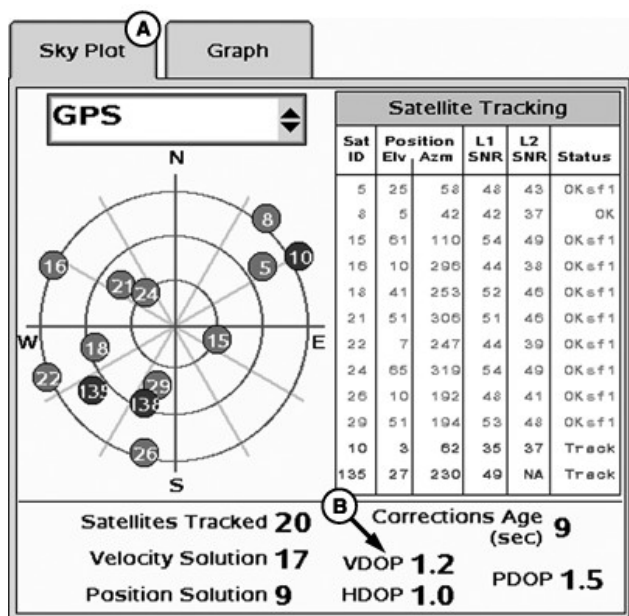
- Där slutningen leds bort från den befintliga vägen (M)

RW00482,00008A3-67-11JUN19

Satellitinformation—VDOP

iGrade™ beror på satelliter som tillhandahåller GPS-signaler. Vertikal utspädning av precision (VDOP) utgör en indikator för GPS-satelliternas täckning vid mottagaren. Ett lägre VDOP-värde indikerar bättre satellittäckning för beräkning av vertikal position. Innan inställning eller justering av iGrade™ ska man kontrollera att VDOP-värdet är lägre än 1,6. Justeringar som görs när VDOP-värdet är högre än 1,6 är felaktiga och måste justeras om.

1. Navigera till StarFire™ sidorna.



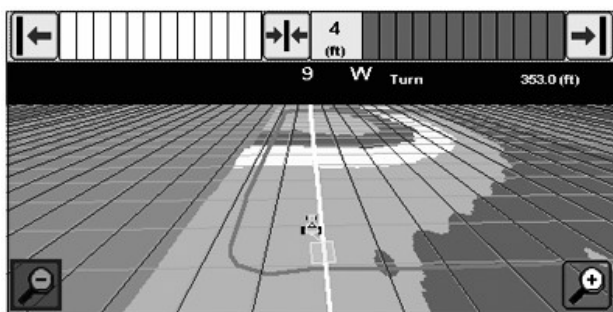
PC27052—UN—26APR19

A—Fliken Sky Plot
B—VDOP

2. Välj fliken Sky Plot (A).
3. Kontrollera att VDOP (B) ligger under 1,6.

RW00482,00008A6-67-04JUN19

Ytkartor



PC20994—UN—19MAR15

Topografikartor

OBS: Förenkla ditt bruk genom att låta Layouthanteraren konfigurera monitorns körsida för specifika arbeten.

(För mer information se monitorns instruktionsbok.)

Topografi- och höjdkartor ger en visuell bild av terrängen för ett visst område. Dessa kartor kan användas som referens för att flytta material från högre områden till lägre områden innan ett plan bildas. När en gräns har definierats och en undersökning har skapats, kan en karta skapas som en pappersreferens eller som ett bakgrundsskikt som visas på monitorn.

OBS: Höjdkartor använder en kartbeskrivning i fem färger. Lägsta och högsta höjdpunkter bestämmer tröskeln. Skillnaden mellan min. och max. höjd beräknas och höjdbanden är jämnt utdelade mellan fem färger.

- Blå = max. höjdpunkt
- Grön
- Gul
- Orange
- Röd = minsta höjdpunkt

Tillgängliga källor för att erhålla höjdinformation:

- Surface Water Pro™ Plus-undersökning
(För mer information se instruktionsboken för Surface Water Pro™.)
- Dokumenteringshöjdsikt
Monitorn visar höjdinformation när den dokumenterar en produkttillämpning, plantering, skörd eller jordbearbetning. APEX™ kan skapa en höjdkarta som bakgrundskarta.
(För mer information se APEX™ hjälpfiler.)
- GSDNet (endast tillgängligt i USA)
GSDNet kräver att områdets gräns- och dokumenteringshöjdsikt kartläggs. GSDNet erbjuder följande kartor:

- Höjddatakarta
- Digital höjdkarta
- Dräneringskarta
- Fördjupningskarta
- Lantmätare

Kommersiella lantmätare är en källa till höjdkartor och data. En mätare kan tillhandahålla data som shape-filer eller CSV-filer som kan importeras till APEX™.

RW00482,00008A4-67-24JUN19

Systemöversikt—Avståndsfunktion

Funktionsbeskrivning—Avståndslösning

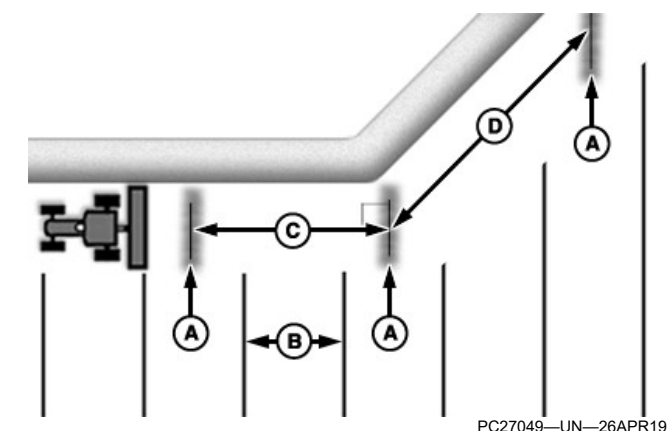
Avståndslösning fungerar med front- eller bakmonterade redskap. Utlösningsskottet beräknas baserat på GPS-avstånd eller -tid och ett fördefinierat utlösningsschema. På- och avslagningsögonblicken för ställdonet kan justeras för exakt och upprepbar händelseplacering.

Avståndslösningen har fyra utlösningsschema:

- Parallella linjer
- Staketstolpe
- Rutnät
- Områdesmönster

RW00482,000089D-67-18JUN19

Parallella linjer

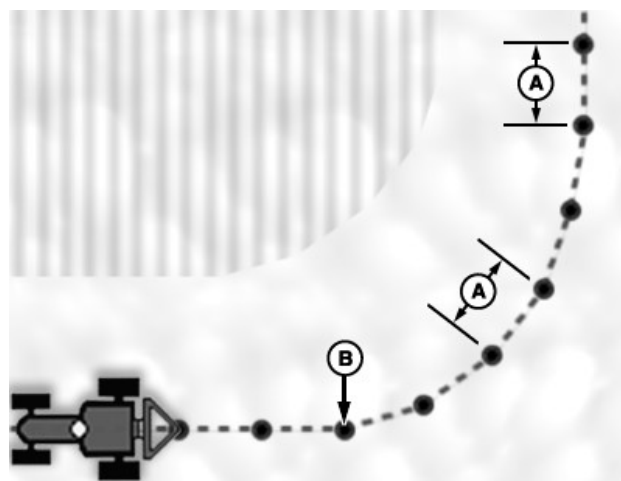


A—Händelsepunkt
B—Parallella linjer
C—5,5 m
D—7,9 m

Parallella linjer kan skapa händelsepunkter (A) på parallella linjer (B) och tar med skillnaden i avstånd (C och D) vid vinklar.

RW00482,00008A8-67-18JUN19

Staketstolpe



PC27047—UN—26APR19

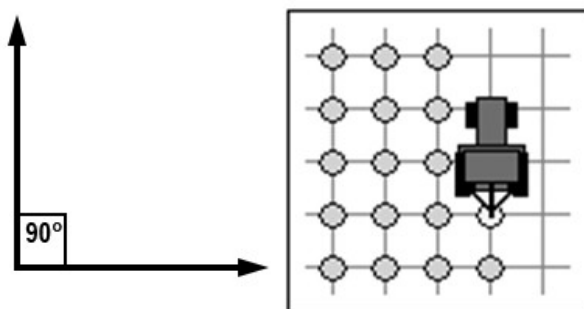
A—Samma linjära avstånd
B—Händelsepunkt

Staketstolpen skapar samma linjära avstånd (A) mellan efterföljande händelsepunkter (B).

RW00482,00008A9-67-26APR19

Rutnät

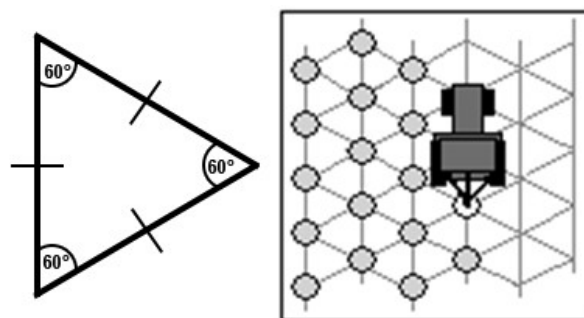
Rutnätet kan skapa fyra olika rutnätsmönster.



PC27058—UN—29APR19

90 grader

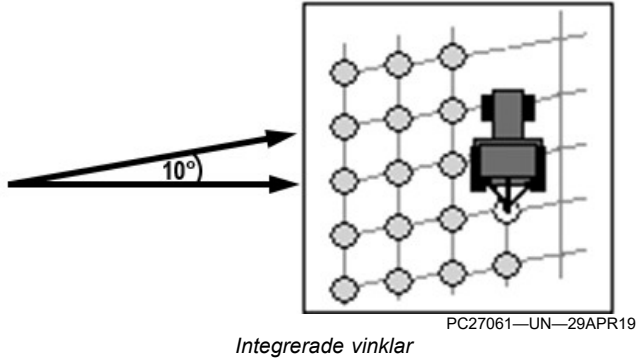
- **90 grader** skapar jämna kolumner och rader så att varje punkt är 90° från andra punkter.



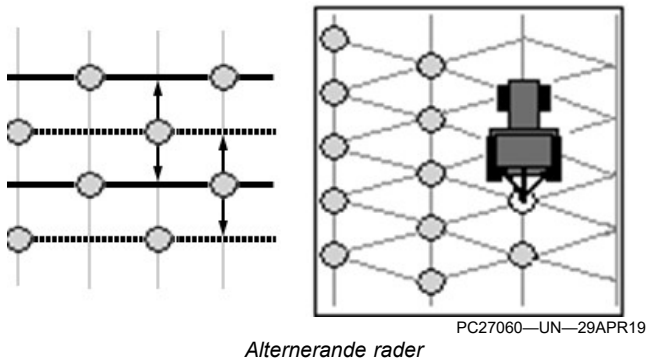
PC27059—UN—29APR19

Liksidig triangel

- **Liksidig triangel** skapar ett lika långt avstånd mellan punkterna.



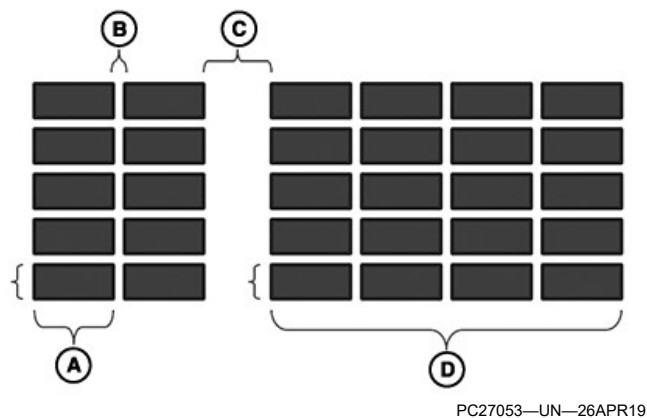
- **Integrerade vinklar** skapar punkter i en rad som är förskjutna från punkterna i den intilliggande raden vid fördefinierade vinklar.



- **Alternande rader** skapar punkter som ligger mellan punkterna i de intilliggande raderna.

RW00482,00008AA-67-04JUN19

Områdesmönster



A—Område
B—Områdesdelare
C—Segmentdelare
D—Segment

Områdesmönster skapar exakta mönster med

upprepbara områden (A), områdesdelare (B), segmentdelare (C) och segment (D). Områdesmönster används ofta för att skapa olika breddbanor. Till exempel kan de mindre banorna användas för komposttäckning eller gångbanor och de större banorna kan användas för sprutor eller transportfordon.

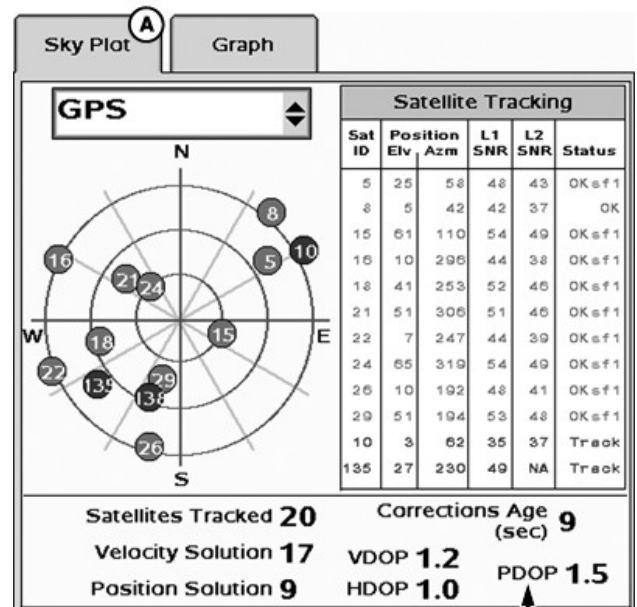
RW00482,00008AB-67-26APR19

Satellitinformation—PDOP

Avståndslösning beror på satellitfördelningen som ger GPS-signaler. Positionsnoggrannhet (PDOP) utgör en indikator för GPS-satelliternas täckning vid mottagaren. Ett lägre PDOP-värde anger bättre satellittäckning för beräkning av både horisontella och vertikala positioner.

Kontrollera att PDOP-värdet är lägre än 2,5 innan inställning eller justering av avståndslösare. Känslighetsvärden som ställts in vid ett PDOP-värde över 2,5 är felaktiga och måste justeras om.

1. Navigera till StarFire™ sidorna.



PC24075—UN—10APR17

A—Fliken Sky Plot
B—PDOP

2. Välj fliken Sky Plot (A).
3. Kontrollera att PDOP (B) ligger under 2,5.

RW00482,00008A7-67-18JUN19

Systemöversikt

Krav

Kompatibilitet och systemfunktion varierar beroende på placering och utrustningens konfiguration. Kontakta din John Deere återförsäljare för mer information om komponenter, systemfunktion och förenlighet. Ytterligare information finns i kompatibilitetstyrningen på Value Selling Navigator.

Hårdvara:

- UCC2 Application Controller
- Olika kabelhärvor som hör ihop med strömförsörjning, samordning av styrenheter, sensorkommunikation och styrning
- GreenStar™ 3 monitor eller generation 4 monitor

OBS: Det är avgörande för systemets prestanda att du placerar mottagaren med det lägsta serienumret på den främre avskraparen och mottagaren med det högsta serienumret på den bakre avskraparen.

- StarFire™ 3000- eller 6000-mottagare monterad på maskinen
- StarFire™ 3000- eller 6000-mottagare monterad på redskapet
 - StarFire™ GNSS-antenn (Global Navigation Satellite System) rekommenderas
- StarFire™ 3000- eller 6000-mottagare monterad på basstation

OBS: StarFire™ 6000-mottagaren är inte kompatibel med externa antenner.

- StarFire™ GNSS-antenn rekommenderas.
- Chokeringantenn är ett tillval.

Programvara:

- Senaste programvaran installerad på:
 - Monitor
 - UCC2 Application Controller
 - StarFire™ positionsmottagare(Navigera till programvaruuppdateringar på www.StellarSupport.com.)
- Aktivering av realtidskinematik (RTK) på redskapets och basstationens mottagare
- AutoTrac™-aktivering på monitorn (krävs inte för manuell systemstyrning)

OBS: iGrade™-aktivering visas på aktiveringssidan i Application Controller.

- iGrade™ aktivering på UCC2 Application Controller

- Aktivering av avståndslösning på UCC2 Application Controller

RW00482,00007BA-67-24JUN19

Navigera till Application Controller-sidorna

OBS: Vrid AV tändningen och vänta tills monitorn är helt avstängd innan du ansluter eller kopplar loss ISOBUS-redskap eller sensorer.

När du har navigerat till Application Controller-sidorna har GreenStar 3-monitorer och fjärde generationens monitorer samma layout.

Navigera till Application Controller-sidorna med en GreenStar 3-monitor:



Knappen Meny

PC8663—UN—29APR15

1. Tryck på knappen meny.



Knappen Tillämpningens styrenhet

PC26351—UN—10OCT18

2. Tryck på knappen Application Controller.

Navigera till tillämpningens styrenhetssidor på en Generation 4-monitor:



Knappen Meny

PC17269—UN—15JUL13

1. Tryck på knappen meny.



Fliken Funktionspaneler

PC21496—UN—05OCT15

2. Välj fliken Funktionspanel.



ISOBUS VT-program

PC16682—UN—18MAR13

3. Välj ISOBUS VT-programmet.



ISOBUS VT-menyknapp

PC15293—UN—18MAR13

4. Tryck på ISOBUS VT-menyknappen.



Knappen Tillämpningens styrenhet

PC26351—UN—10OCT18

5. Tryck på knappen Application Controller.

RW00482,000078D-67-05AUG25

Navigera till StarFire-sidorna

När du har navigerat till StarFire-sidorna har GreenStar 3-monitorer och fjärde generationens monitorer samma layout.

Navigera till StarFire-sidorna med en GreenStar 3-monitor:



Knappen Meny

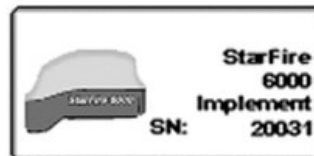
PC8663—UN—29APR15

1. Tryck på knappen meny.



Maskinens StarFire-knapp

PC27253—UN—03JUN19



Redskapets StarFire-knapp

PC27254—UN—03JUN19

2. Tryck på en StarFire-knapp.

- Maskinens StarFire-knapp
- Redskapets StarFire-knapp

Navigera till StarFire-sidorna på en fjärde generationens monitor:



Knappen Meny

PC17269—UN—15JUL13

1. Tryck på knappen meny.



Fliken Funktionspaneler

PC21496—UN—05OCT15

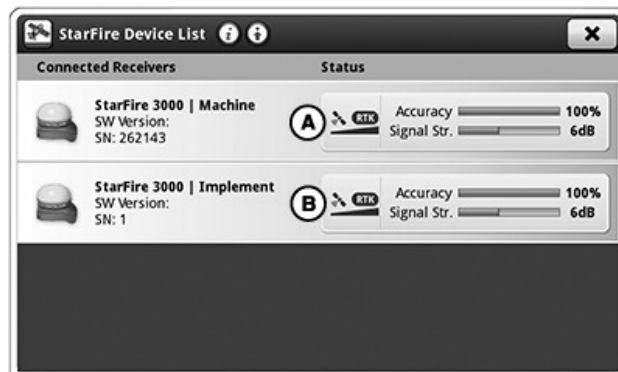
2. Välj fliken Funktionspanel.



Funktionspanelen StarFire

PC26493—UN—08NOV18

3. Välj funktionspanelen StarFire.



PC26398—UN—16OCT18

A—Maskinens StarFire
B—Redskapets StarFire

4. Välj en mottagare från StarFire-enhetslistan.

- Maskinens StarFire (A)
- Redskapets StarFire (B)

RW00482,000079A-67-05AUG25

Ange aktiveringskoden

UCC2 Application Controller kräver en 26-siffrig aktiveringskod för att tillämpningarna ska kunna användas. Kontakta din återförsäljare av John Deere och uppge serienumret för din UCC 2 Application Controller.

Med programvaruuppdateringen 22-1 kan flera tillämpningar aktiveras på UCC2 Application Controller. Upprepa denna procedur för varje tillämpning med hjälp av den 26-siffriga aktiveringskoden.

Tillgängliga tillämpningar:

- Identifiering av skörd, bomull
- Mobile Weather
- Avkastningsdokumentering för speciell gröda
- John Deere Active Implement Guidance
- iGrade

1. Navigera till sidan Application Controller.



PC26352—UN—05OCT18

Mjukknappen Konfigurera Controller

2. Tryck på funktionsknappen Inställning styrenhet.



PC25903—UN—05JUL18

Fliken Aktiveringar

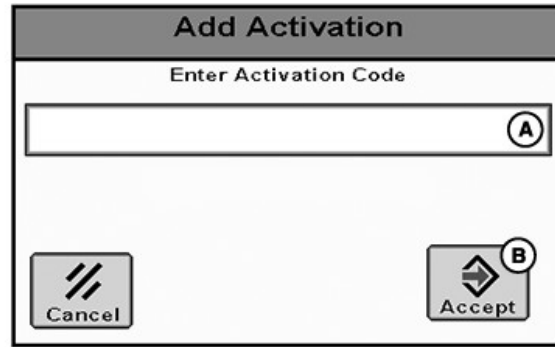
3. Välj fliken Aktiveringar.



PC25904—UN—05JUL18

Knappen Lägg till aktiv.

4. Tryck på knappen Lägg till aktivering.



PC25905—UN—05JUL18

Fönstret Lägg till aktivering

A—Inmatningsruta
B—Bekräfta-knapp

5. Ange aktiveringskoden i inmatningsrutan (A).
6. Tryck på Bekräfta-knappen (B).
7. Upprepa steg 4–6 för att aktivera nästa tillämpning.
8. Stäng av maskinen, vänta till dess att monitorn stängs av och starta sedan om maskinen.

RW00482,000073E-67-05AUG25

Byt ut det programmerbara läsminnet (EPROM)

EPROM finns i traktorns hydrauliska styrenhet. Det kommer att bli nödvändigt att byta ut EPROM på en del tidiga traktormodeller i 8000- och 9000-serien. Det kan innebära att endast EPROM behöver bytas ut, eller att hela hydraulstyrenheten på traktorn måste bytas.

Vänd dig till din återförsäljare av John Deere för mer information om EPROM-krav och kompatibilitet.

RW00482,000048A-67-15APR15

Maskinens kompatibilitet

En utvändig ventilatsats från John Deere förser maskiner med hydraulstyrning om detta inte redan har fabriksmonterats.

(Se Value Selling Navigator för en fullständig lista över maskinkompatibilitet samt beställningsguiden.)

RW00482,00009C6-67-28APR20

Översikt över komponenter

StarFire™ positionsmottagare



PC23442—UN—02DEC16
StarFire™ 6000 mottagare

Mottagaren använder navigationssatelliter tillsammans med StarFire™ korrigering av satellit- och realtidskinematik (RTK) för att avgöra maskinens och redskapens placering, korrigering och höjd. Maskinens position justeras med hjälp av den inbyggda terrängkompenseringsmodulen för att kompensera för ojämn terräng.

Montera redskapsmottagaren lägre än 4,0 m ovanför marken.

RW00482,00004AC-67-24JUN19

är låga vid horisonten eller när signalerna reflekteras från en yta.

RW00482,00004AA-67-07AUG15

Chokeringantenn (tillval)



PC20986—UN—17MAR15
Chokeringantenn

En chokeringantenn är avsedd att användas på basstationer med flervägutbredningsproblem för att minska signalstörning. En koaxialkabel krävs.

RW00482,00004AB-67-07AUG15

StarFire™ GNSS-antenn (rekommenderas)

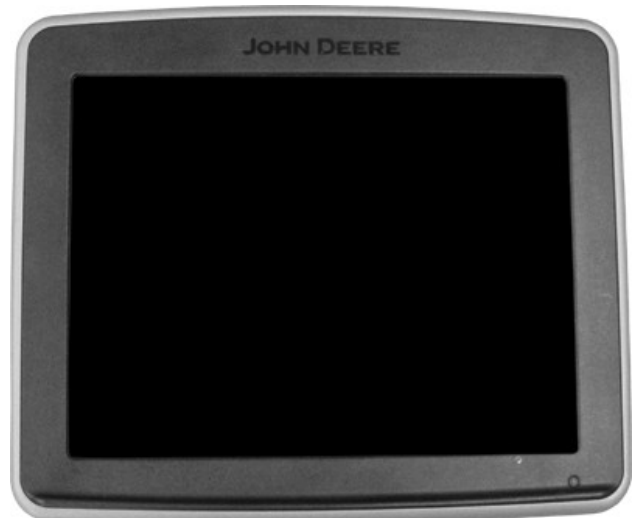


PC20975—UN—16MAR15
GNSS-antenn

Redskapsmottagare kan kräva en StarFire™ GNSS-antenn vid drift iGrade™ vid höga flervägutbredningsförhållanden. Höga flervägutbredningstillstånd kan inträffa när satelliterna

*StarFire är ett varumärke som tillhör Deere & Company
iGrade är ett varumärke som tillhör Deere & Company*

Monitor



PC13407—UN—20APR11
GreenStar 3 2630-monitor



PC24742—UN—28SEP17

John Deere 4640 universalmonitor

Monitorn är ett användargränssnitt som föraren kan använda för att

- konfigurera och kalibrera systemkomponenter.
- övervaka systemprestandan
- utföra systemjusteringar
- programmera programvara
- Visa felsökningskontroller.

RW00482,000022F-67-05AUG25

UCC2 Application Controller



PC20218—UN—07NOV14

UCC2 Application Controller med kabelhärva

UCC2 Application Controller skickar kommandon till maskinens hydrauliska styrenhet för att manövrera redskapets hydraulmekanism för att skrapa av eller fylla till önskad höjd.

RW00482,000041A-67-07AUG15

Balansventil



PC20217—UN—07NOV14

Balansventil

Balansventilen skickar tillbaka hydraulvätska när det förekommer tryck på ventilens tillförselsida. Balansventilen arbetar tillsammans med den hydrauliska flödesinställningen. När hydraulflödet ändras behöver balansventilen justeras.

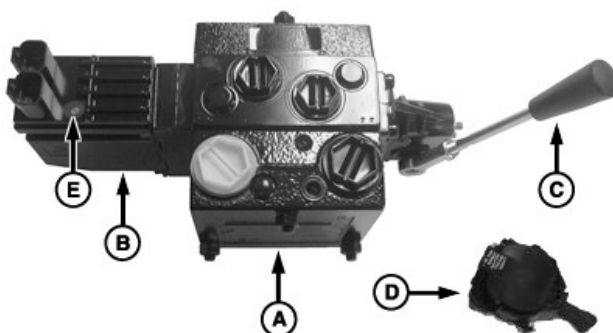
En balansventil krävs när maskinens hydraulsystem inte reglerar returflödet. För optimal och konsekvent prestanda ska balansventilen monteras och justeras korrekt.

Följande maskinmodeller använder CAN-baserade hydrauluttag (SCV) som kräver en balansventil.

- 8030-seriens hjultraktorer (serienummer 40001–)
- 8030-seriens bandtraktorer (serienummer 905001–)
- 9030-seriens hjultraktorer (serienummer 013000–)
- 9030-seriens bandtraktorer (serienummer 911000–)
- Alla traktorer i serie 7R, 8R, 8RT, 9R och 9RT

RW00482,000041B-67-07AUG15

Utvändig ventil



PC19688—UN—11JUN14

- A—Hydraulventilblock
- B—Elektronisk ventilkropp
- C—Styrspak för extern ventil
- D—Fjärmonterad elektronisk hydrauluttagsstyrspak
- E—LED-indikator

En extern ventil krävs för att UCC2 Application Controller ska kunna styra maskinens hydraulik. Den externa ventilen från John Deere har ett utförande och funktioner som varierar beroende på om det är ett öppet eller slutet hydraulsystem. Använd extern ventil i följande fall:

- Om UCC2 Application Controller inte har förmåga att styra maskinens hydraulik. Detta är vanligtvis fallet på äldre maskinmodeller eller maskiner som inte är tillverkade av John Deere men som är försedda med ett guidningssystem från John Deere och en ISO-anslutning.
- För att bevara maskinens hydrauluttagsanslutningar. Den utvändiga ventilen kan anslutas till ett öppet hydrauluttag på maskinen eller använda redskapsuttaget som en källa för hydraulkraft från maskinen.

Externa ventilkomponenter från John Deere

Hydraulventilblocket (A) leder hydraulflödet till hydraulcylindrarna i syfte att placera redskapet.

Den elektroniska ventilkroppen (B) tar emot kommandon från Application Controller och kommunicerar dem till hydraulventilblocket.



WARNING: Undvik allvarliga personskador genom att hålla ett fritt område runt utrustningen.

Om den externa ventilstyrspaken (C) flyttas kan redskapet röra sig.

Den externa ventilstyrspaken styr hydraulventilblocket manuellt.

Den fjärrmonterade elektroniska hydrauluttagsstyrspaken (D) styr hydraulventilblocket från förarplatsen manuellt.

LED-indikatorn (E) anger systemstatus för den elektriska ventilkroppen.

- Grön—Ventilen erhåller kommandon från styrenheten.
- Orange—Ventilen är strömförsörjd. Inga kommandon tas emot från styrenheten.
- Röd—Anger ett problem.

(Se felsökningsavsnittet.)

RW00482,0000339-67-11JUN19

Hopsättning

Definition av meddelande

John Deere UCC2 Application Controller använder två typer av meddelandeprotokoll.

Börvärde för höjd

Application Controller kan använda meddelanden om höjd från tredje part för att styra redskapet till att matcha börvärdets höjd. En redskapsmottagare krävs. Höjddata stöds i meter med upp till två decimaler. Se till att meddelandet inte har några mellanslag och att ett returtecken avslutar meddelandet.

Meddelandeprotokollet är som följer:

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

Börvärde för djup

Application Controller kan använda meddelanden om höjd från tredje part för att styra redskapet till att matcha börvärdets djup. Maskin- och redskapsmottagare krävs för att beräkna skillnaden mellan markytan och redskapsdjupet. Förskjutningar används för att kompensera för höjdskillnader mellan maskin- och redskapsmottagare.

Tvärslutningspunkt

Application Controller kan använda meddelanden om höjd från tredje part för att styra redskapet till att matcha börvärdets tvärslutning. En redskapsmottagare krävs. Det stödda värdet för tvärslutningen är det önskade procentvärdet för tvärslutning. Meddelandeprotokollet är som följer:

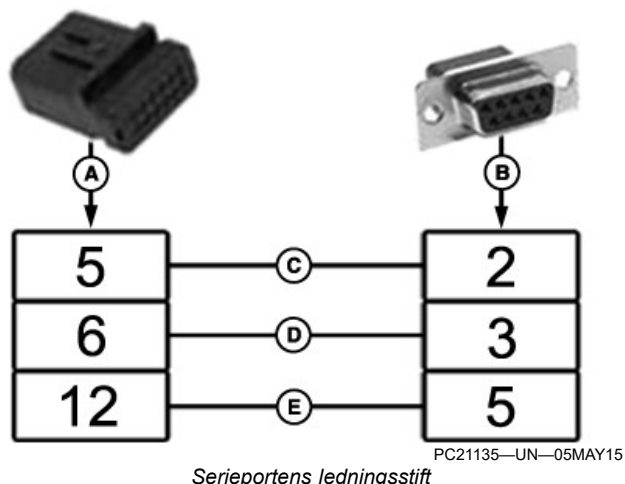
\$JD, CROSS,<Value><Carriage Return>

Ett positivt värde begär höger sida av avskraparen lägre än vänster sida. Ett negativt värde begär det motsatta.

RW00482,00004EC-67-04AUG15

Hårdvara för fjärrmanövreringens serieport

Använd följande riktlinjer för att konfigurera fjärrmanövreringskabelhärvar för programvara från tredje part.



A—57M9804 Anslutning
B—DB9 Uttag
C—RS232 Överföring
D—RS232 Mottagning
E—RS232 Jord

OBS: Kontakta din återförsäljare av John Deere för att beställa delar. Kabelhärvar levereras inte hopmonterad.

Artikelnummer	Beskrivning	Antal
57M9804	Anslutning av kabelhärva till Application Controller	1
57M8164	Stift för 57M9804	3
—	DB9 enhet för uttagsanslutning	1
—	2,5 m av 0,5 mm ² (20 AWG) ledning	3

RW00482,00008DC-67-18JUN19

Avståndslösning lågtryckssida

VIKTIGT: Undvik skador på Application Controller genom att använda reläspolar som är klassade som 1 A eller mindre och som inte överskrider 12 V.

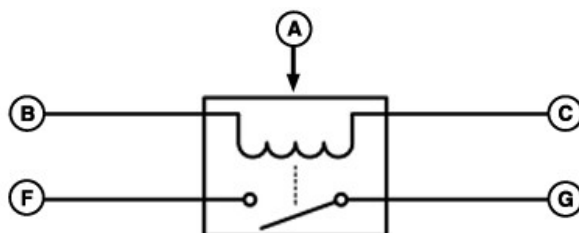
OBS: De relä som krävs för bruk av Application Controllers lågtryckssida medföljer ej.

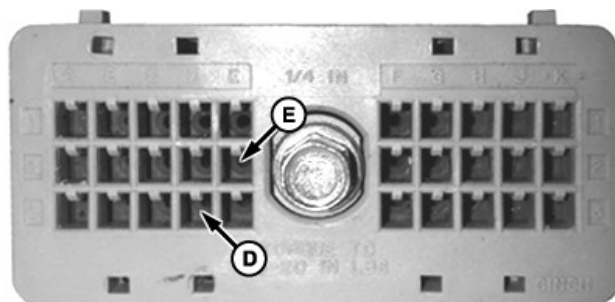
Avståndslösning har två lågtryckssidor, stift E2 och D3.

Ett relä används som en strömbrytare. Lågtryckssidorna använder låg ström (1 A eller mindre) för att aktivera (stänger/jordar) reläets sida med hög ström. Stift E2 aktiveras endast för utlösningens PÅ-tid eller avstånd, och inaktiveras sedan. När stift E2 har inaktiveras aktiveras stift D3 omedelbart (stänger/jordar) i 1,5 gånger PÅ-tiden, sedan inaktiveras den.

Exempel: En färgmarkör används för att måla en 0,15 m lång markering var 1,83 m för staketstolparnas placering. Stift E2 aktiveras (ställdonet utvidgas till målning) i 0,15 m, sedan aktiveras stift D3 (ställdonet dras in för att sluta måla) i 0,23 m. Ingenting händer under de nästa 1,45 m tills nästa händelse utlöses.

För att montera relä:





PC27068—UN—30APR19

- A—Relä (1 A eller mindre)
B—Strömförsörjning med lågström
C—Jord (D3 eller E2)
D—D3
E—E2
F—Strömförsörjning med högström
G—Elektronisk enhet

1. Anslut ett relä (A) till en strömförsörjning med lågström på 5–12 V DC (B) och jord (C) till stift D3 (D) eller E3 (E) på UCC2 Application Controller-anlutningen.

OBS: D3 har en kort ledning med öppen ände ansluten som kan användas.

2. Anslut strömförsörjningen med högström (F) och den elektroniska enheten (G) till reläet.

RW00482,00008AC-67-12JUN19

Redskapsförarplats

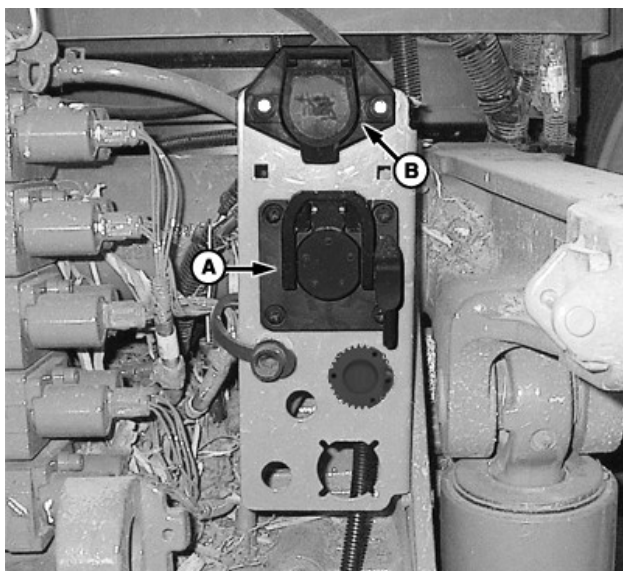
Om maskinens konfiguration för avståndsutlösning har en redskapsförarplats, se till att redskapsförarplatsen har ett tändningslås eller en nödstoppsknapp. Montera tändningslåset eller nödstoppsknappen som en digital ingång.

(Se "Ingångs-/utgångsavläsningar" i avsnittet "Felsökning".)

RW00482,0000AA1-67-07DEC20

Konfiguration—Utrustning

Anslut redskap



PC21197—UN—27MAY15

Traktorns baksida visas

A—ISO-anslutning med 9 stift
B—Lampanslutning

1. Stäng av maskinen, ansätt parkeringsbromsen och ta ur nyckeln.

OBS: Anslut inte redskapet när maskinen är påslagen. Anslutning när maskinen är påslagen orsakar fel som innebär att iGrade™ eller avståndslösning inte kan användas.

2. Anslut redskapsmottagarens kabelhärva till ISO-anslutning med 9 stift (A).
3. Anslut redskapets kabelhärva med konstantström till maskinens konstantströmanslutning.
4. Om redskapet är utrustat med strålkastare ska belysningskabelhärvan anslutas till belysningsanslutningen (B).
5. Anslut alla andra redskapsanslutningar som är relaterade till anslutning av utrustning till traktorn.

OBS: Hydraulslangens dragning är av avgörande vikt för korrekt drift. Den externa ventilen har ett instansat P för tryckslanganslutningen, T för retur- eller tankslanganslutningen och LS för lastkänningens slanganslutning.

6. Om en extern ventil används ska du ansluta tryckslangen och retur- eller tankslangen från den externa ventilen till maskinen. Om du använder ett direkt tryckuttag för att försörja den externa ventilen så anslut lastkänningens slang.

(Se maskinens instruktionsbok för ytterligare

information om att ansluta redskap och redskapshydraulik till maskinen.)

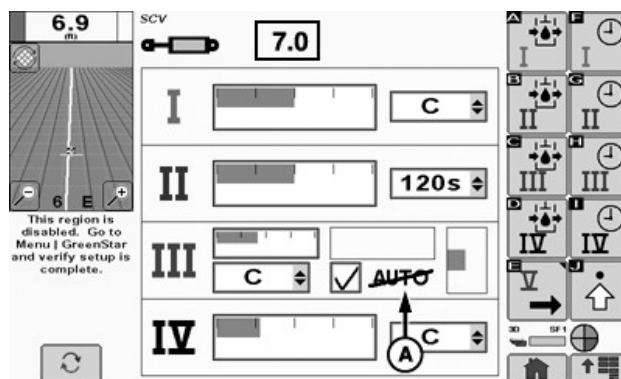
RW00482,00008AD-67-11JUN19

Justera hydrauluttaget (SCV)



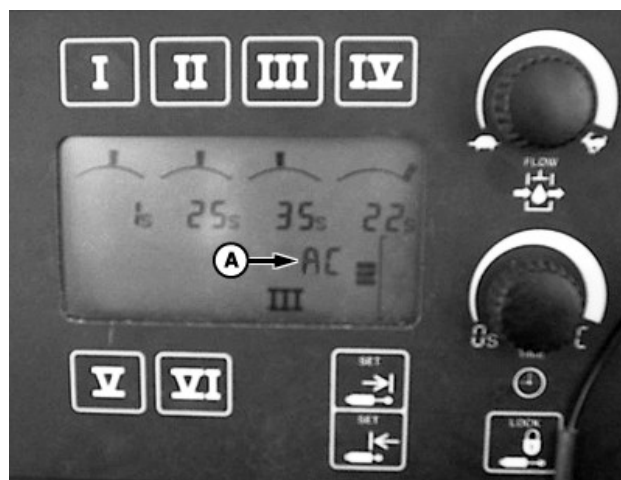
PC22223—UN—26FEB16

4:e generationens CommandCenter™



PC22224—UN—26FEB16

GreenStar™ 3 CommandCenter™



PC22225—UN—26FEB16

TouchSet™

A—Autoläges-indikator

iGrade är ett varumärke som tillhör Deere & Company

! VARNING: För höga inställningar för hydrauluttags flödeskapacitet kan orsaka plötsliga maskinrörelser när cylindern används. Undvik personskador genom att kontrollera att det inte finns några kringstående vid maskinen innan du trycker på hydrauluttagsknappen för att kontrollera aktuell flödeskapacitet. En fullständig indragning eller utskjutning av en cylinder ska ta cirka 2 sekunder.

För att autolägesindikatorn (A) ska visas kräver den automatiska hydrauluttagsstyrningen att:

- Application Controller är installerad.
- En profil konfigureras och hydrauluttaget är kalibrerat.

(För mer information se Ställa in—UCC2 Application Controller.)

Den automatiska hydrauluttagsstyrningen aktiveras när hydrauluttaget ställs i det främre spärrläget.

- Om CommandCenter™—AUTO är överstruket indikerar det att autoläget inte är aktiverat. !AUTO! anger ett fel och att automatläget kan inte användas. AUTO visar att automatlägets funktion är normal.
- TouchSet™—EC visar att automatläget inte är aktiverat. AC visar att automatlägets funktion är normal.

Inställningarna för hydrauluttags spärrflöde gäller för både utskjutning och indragning. Application Controller styr spärrtiden automatiskt när en manöverventil är konfigurerad och autoläget är aktivt.

Justera spärrflödet för varje användning.

(För mer information om hydrauluttagsstyrning, se maskinens instruktionsbok.)

Hydrauluttag kan användas för att observera flödeskapaciteten under pågående justering.

SCV-flödesutgång (ungefärliga värden)		
Flödesinställningar, hydrauluttag	Flöde	
	l/min	gal/min
0,1 ^a	—	—
1,0	3,6	1,0
2,0	7,2	1,9
3,0	10,2	2,7
4,0	14,4	3,8
5,0	19,2	5,0
6,0	24,0	6,4
7,0	31,2	8,2
8,0	39,6	10,5
9,0	65,4	17,2

SCV-flödesutgång (ungefärliga värden)		
Flödesinställningar, hydrauluttag	Flöde	
	l/min	gal/min
10,0	114,0	30,0

^a 0,1 = minsta flödesinställning

OBS: För att underlätta anvisningarna använder denna handbok hydrauluttag 1 eller hydrauluttag 3. Föraren kan välja att använda vilket tillgängligt hydrauluttag som helst.

Generation 4 CommandCenter™

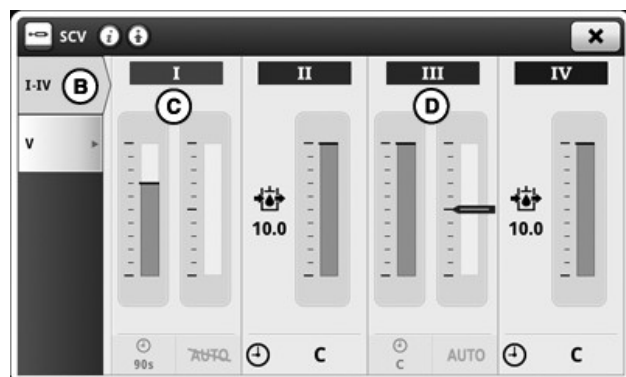


PC25700—UN—21MAY18

Navigatoringsmeny

A—Genväg till hydrauluttag

1. Välj genvägen till hydrauluttag (A).



PC22198—UN—24FEB16

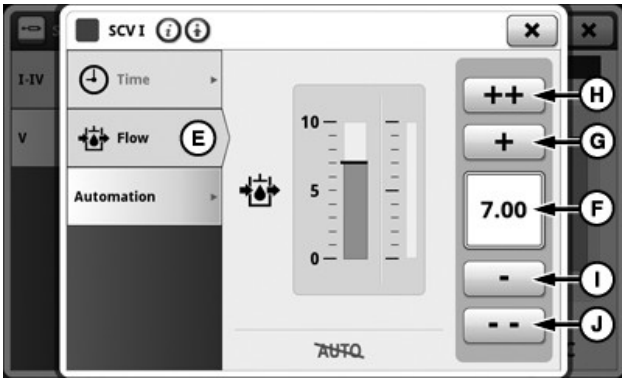
Huvudsida för hydrauluttag

B—Flik för hydrauluttag I–IV

C—Hydrauluttag I

D—Hydrauluttag III

2. Välj fliken för hydrauluttag I–IV (B).
3. Beroende på konfigurationen, välj antingen hydrauluttag I eller hydrauluttag III (C eller D).



PC22199—UN—24FEB16

Hydrauluttagets spärrflöde

- E—Flödesflik
- F—Spärrflöde
- G—Liten ökning (+)
- H—Stor ökning (++)
- I—Liten minskning (-)
- J—Stor minskning (--)

4. Välj flödesfliken (E).

OBS: Spärrflödet (F) visas från 0,04 till 10. Välj liten ökning (+) (G) för att öka flödet med 0,04 och välj stor ökning (++) (H) för att öka flödet med 1,00. Välj liten minskning (-) (I) och stor minskning (- -) (J) för att minska flödet med samma steg.



PC25701—UN—21MAY18

Navigeringsmeny

- K—Kodningshjul

5. Öka flödet genom att välja liten ökning (+) eller stor ökning (++) . Minska flödet genom att välja liten minskning (-) eller stor minskning (- -). Om man vrider på kodningshjulet (K) ökar eller minskar också flödesinställningarna.

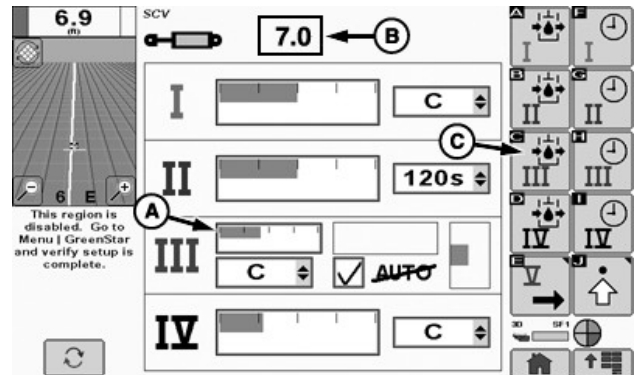
GreenStar™ 3 CommandCenter™



RXA0117610—UN—10JUN11

Menyknappen CommandARM™ > SCV-knappen > Tangenten Avancerade inställningar

1. Tryck på menyknappen.
2. Tryck på SCV-knappen.
3. Tryck på tangenten Avancerade inställningar.



PC22226—UN—10MAR16

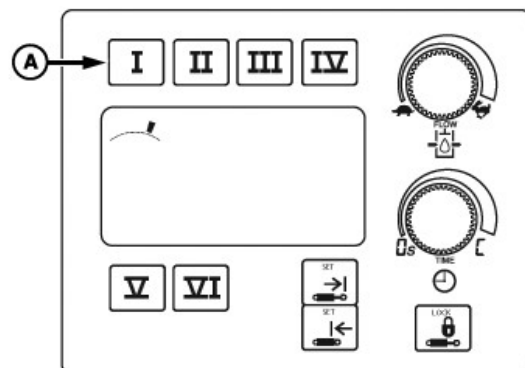
SCV-startsida

- A—Stapeldiagram för spärrflöde
- B—Ruta för spärrflödesvärde
- C—Funktionsknapp för inställning av utskjutning

OBS: Stapeldiagrammet (A) visar spärrflödet (B).

4. Tryck på funktionsknappen för inställning av utskjutning (C) för det hydrauluttag som används för att navigera till stapeldiagrammet för spärrflöde. Tryck på bekräfta-knappen för att markera. Vrid på tumhjulet för att justera flödet och tryck sedan på bekräfta-knappen.

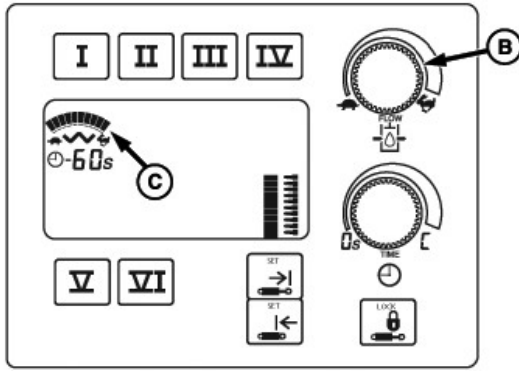
TouchSet™-monitor



PC17987—UN—07NOV13

- A—Knappar för val av hydrauluttag

1. Tryck på knappen (A) för det hydrauluttag som används. Monitorn under knapparna för val av hydrauluttag visar tidigare flödeskapacitet.



PC17988—UN—07NOV13

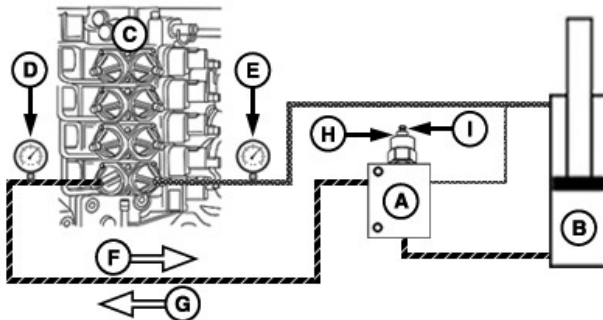
B—Justervred för flöde
C—Stapeldiagram

OBS: När föraren vrider justervredet för flöde (B) ökar eller minskar antalet streck på monitorn allt eftersom flödet ändras.

- Vrid justervredet för flöde medurs för att öka flödet eller moturs för att minska det. Flödesinställningen visas i stapeldiagrammet (C) när justeringar görs.

RW00482,00007BB-67-11JUN19

Justera balansventilen



PC23339—UN—16NOV16



Tryckmätarverktyg

PC23340—UN—10NOV16

A—Balansventil
B—Redskapets hydraulcylinder
C—Maskin
D—Tryckmätare
E—Tryckmätare
F—Hydraulflöde vid utskjutning
G—Hydraulflöde vid indragning
H—Låsmutter
I—Ventilpatron

OBS: Flödeshastigheter mellan 11–30 l/min. rekommenderas.

Slutför kalibreringsprovet för hydrauluttagströskeln om hydraulflödeskapaciteten har justerats.

Balansventilen (A) reglerar returflödet från redskapets hydraulcylinder (B) tillbaka till maskinen (C). Reglering av returflödet möjliggör en mjuk övergång av redskapsrörelsen när cylindern dras in. Balansventilens inställningar beror på redskapsvikten. Om du använder en avskrapare som kan transportera material ska du fylla avskraparen till hälften när du ställer in balansventilen.

OBS: Gör tryckmätarverktyg med snabbkopplingar, T-kopplingar och tryckmätare. Det erforderliga området för tryckmätare är 0–20 684 kPa.

- Montera tryckmätarna (D och E) nära hydrauluttagen baktill på maskinen.
- Välj hydrauluttagsstyrspaken för att förlänga hydraulflödet (F) och anteckna belastningstrycket på mätaren (D) medan redskapet höjs.

- Fastställ balansventilens börvärdestryck.

Belastningstryck x 1,3 = börvärdestryck

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

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

2 125 psi x 1,3 = 2 763 psi

- Välj hydrauluttagsstyrspaken för att dra in hydraulflödet (G) och justera balansventilen till börvärdestrycket medan redskapet sänks. Inställning av balansventilen kan kräva att redskapet höjs och sänks flera gånger.

- Lossa låsmutter (H).
- Vrid ventilpatronen (I) tills tryckmätarens (E) avläsning är lika med börvärdestrycket medan redskapet sänks.

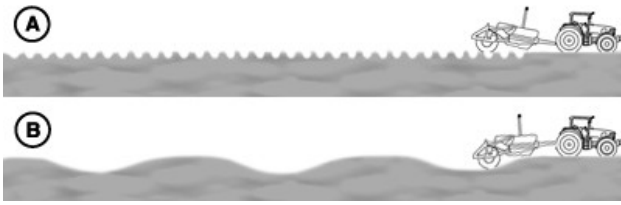
- Vrid medurs för att öka trycket.
- Vrid moturs för att minska trycket.

- Dra åt låsmuttern på ventilpatronen.

Specifikation

Låsmutter—Åtdragningsmoment 20–25 Nm
(15–18 lb-ft)

Justering av ventilpatron	kPa	bar	psi
Ett helt varv	8790	87,9	1275
1/2 varv	4395	44,0	638
1/3 varv	2930	29,3	425
1/4 varv	2200	22,0	319



PC23341—UN—10NOV16

A—Tvättbrädstoppar och -dalar nära varandra

B—Tvättbrädstoppar och -dalar långt ifrån varandra

6. Styr systemet och övervaka markförhållandet.

Justera balansventilens tryck om tvättbrädstoppar och -dalar uppstår.

- Om tvättbrädstoppar och -dalar är nära varandra (A), är trycket för lågt. Vrid ventilpatronen medurs för att öka trycket.
- Om tvättbrädstoppar och -dalar är långt ifrån varandra (B), är trycket för högt. Vrid ventilpatronen moturs för att minska trycket.

RW00482.000069E-67-05JUN18

Ställa in basstation



Mottagare på fast stolpe

PC21180—UN—15MAY15

! VARNING: För att förhindra allvarliga personskador eller dödsfall, se till att basstationens mottagare inte rör sig eller svajar. Varje rörelse från basstationens mottagare under sändning påverkar maskinens position direkt och kan orsaka oväntade maskinrörelser.

En maskin som har en StarFire™-mottagare med realtidskinematik (RTK) aktiverad måste ha en direkt siktlinje till basstationen för att kunna ta emot RTK-signalen. RTK-systemets prestanda påverkas av avståndet från basstationen. Under drift av iGrade™ utöver en 1,6 km radie från basstationen, försämras den vertikala precisionen.

Basstationen är kritisk för RTK-systemet. Skuggning och flervägsutbredningsfel orsakar de flesta problemen med basstationen.

Skuggning sker när föremål befinner sig mer än 5° över horisonten och blockerar den direkta siktlinjen mellan mottagaren och en satellit. Om ett föremål kan kasta en naturlig skugga över mottagaren kan det även orsaka skuggning.

Flervägsutbredningsfel inträffar när satellitsignalerna reflekteras från föremål, vilket gör att indirekta signaler kommer fram till mottagaren. Det tar längre tid för reflekterade signaler att nå basstationens mottagare än för direkta signaler och det orsakar felaktiga satellitavståndsmätningar. Reflektioner kan till och med störa den direkta signalen tillräckligt för att mottagaren ska tappa satelliten tillfälligt. Metallbyggnader, nätstaket, motordrivna fordon och vattendrag ger alla reflektioner som kan göra basstationerna mindre tillförlitliga.

Om en basstation upplever något av dessa problem är det skadligt för RTK-precisionen. Se till att basstationens mottagare:

- Har monterats på en stabil konstruktion som inte rör sig eller svajar.
- Har fri sikt mot himlen, mer än 5° över horisonten.
- Har få eller inga reflekterande föremål i närheten.

Konfigurera basstation

Absolut bas

En absolut basstation hjälper till att minimera GPS-avdrift vid användning av iGrade™. GPS-avdrift är mer märkbar vid gradning av samma plan under flera dagar. Det absoluta basläget kräver att en 24 timmars mätning utförs på platsen före den första användningen. När mätningen är genomförd lagrar basstationen platsinformation och börjar överföra korrektionerna. Mottagaren kan avlägsnas när en 24-timmarsmätning har avslutats. Returnera den till exakt samma position så överför den korrektioner utan att genomföra en ny

StarFire är ett varumärke som tillhör Deere & Company
iGrade är ett varumärke som tillhör Deere & Company

24-timmarsmätning. För en permanent basplats, montera ett mottagarfäste på en stolpe som är nedgrävd 0,9–1,2 m i marken.

Snabbmättningsbas

En snabbmättningsbas kräver ingen 24-timmarsmätning. Om ett stativ används för tillfällig användning kan en snabbmättningsbas vara mer praktisk så länge mottagaren inte rör sig. Om mottagaren rör sig kommer maskinerna som använder basstationen att röra sig. Kontrollera bladets höjd och förskjutningar före användning och återställ vid behov.

Följande exempel använder en John Deere RTK Radio 900.

(För mer information om inställning av basstationen, se instruktionsboken för RTK.)

1. Navigera till StarFire™-sidorna.



RTK-funktionsknapp

PC18498—UN—05NOV14

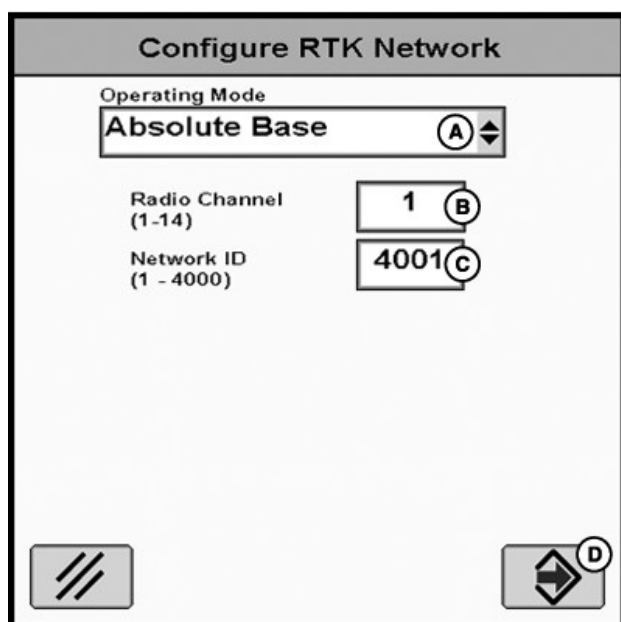
2. Tryck på RTK-funktionsknappen.



Konfigureringsknapp

PC18499—UN—05NOV14

3. Tryck på konfigureringsknappen.



PC21086—UN—10APR15

A—Rullgardinsmeny för funktion

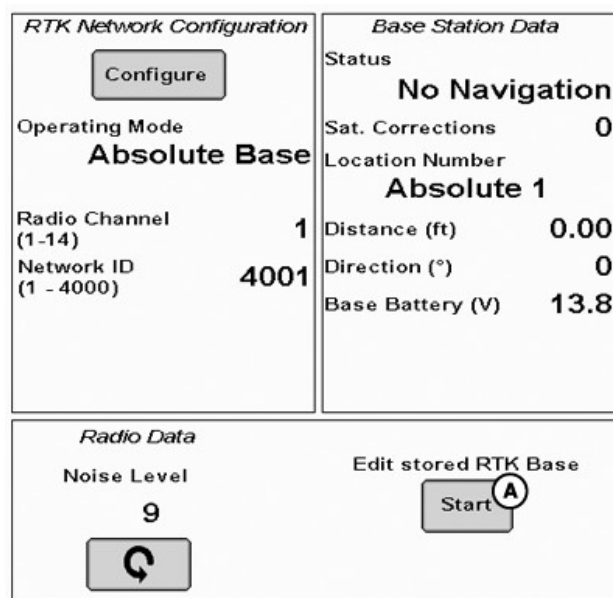
B—Inmatningstangent för radiokanal
C—Inmatningstangent för nätverksidentifiering
D—Bekräfta-knapp

4. Välj absolut bas eller snabbmättningsbas från rullgardinsmenyn (A).

OBS: Basstationen och maskinen måste ställas in med samma radiokanal och nätverksidentifiering (ID).

5. Ange radiokanalen i inmatningstangenten (B).
6. Ange nätverksidentifieringen i inmatningstangenten (C).
7. Tryck på bekräfta-knappen (D).
8. Utför en 24-timmarsmätning för absolut bas.

24-timmarsmätning



PC21087—UN—10APR15

A—Startknapp för att redigera sparad RTK-bas

1. Tryck på startknappen för att redigera sparad RTK-bas (A).

PC21088—UN—10APR15

B—Startknapp för mätning av RTK-basens position

- Tryck på startknappen för mätning av RTK-basens position (B).

PC21089—UN—10APR15

C—Rullgardinsmeny för förvaringsplats
D—Knapp för att starta 24-timmarsmätning

- Välj förvaringsplatsen (C).
- Placera StarFire™-positions-mottagaren.
- Tryck på knappen (D) för att starta 24-timmarsmätningen.
- Vänta 24 timmar (monitorn kan kopplas från).
- Basstationens position sparas automatiskt vid slutet av 24-timmarsmätningen.

När mätningen har startats visas en 24 timmar lång nedräkning på RTK-konfigurationssidan. Under den 24 timmar långa nedräkningen är basstationen icke-funktionell och kan inte användas. Stäng inte av strömmen. När mätningen är klar registrerar du och sparar mätresultaten för basstationens position på en separat plats för framtida behov.

RW00482,00008C9-67-24JUN19

Ställa in GPS-mottagare

Montera redskapsmottagaren direkt över redskapets egg eller i ett läge som kopierar eggens vertikala rörelse. Den rekommenderade monteringsriktningen för redskapsmottagaren är framåt.

- Navigera till StarFire™ sidorna.

PC20941—UN—09MAR15

A—Redskap
B—Fliken inställningar
C—Rullgardinsmeny för korrektionsläge
D—Rullgardinsmeny för monteringsriktning
E—Inmatningstangent för framåt/bakåt
F—Inmatningstangent för höjd

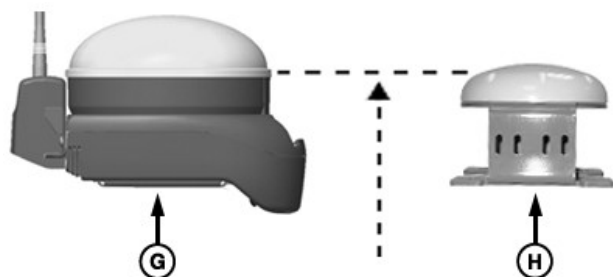
OBS: Redskapet (A) visas överst på sidan om StarFire™ redskapsknappen har valts.

- Välj fliken inställningar (B).
- Välj korrektionsläget från rullgardinsmenyn (C) om du använder en StarFire™ signal. För att slå PÅ eller AV realtidsskinematiken (RTK), konfigurera RTK.
(Se instruktionsbok för StarFire™-mottagaren eller RTK.)

OBS: Om maskinen eller redskapet detekteras automatiskt, kan rullgardinsmenyn för monteringsriktning (D), inmatningstangenten för framåt/bakåt (E) och inmatningstangenten för höjd (F) vara gråtonade och kan inte ändras.

- Om den inte är gråtonad, välj monteringsriktningen från rullgardinsmenyn.

StarFire är ett varumärke som tillhör Deere & Company



PC23079—UN—20SEP16

G—Mottagare
H—Extern antenn

- Om de inte är gråtonade, ange ett värde för framåt/bakåt och höjd i inmatningstangenterna. Höjden mäts från marken till mitten av mottagaren (G) eller högst upp på den utvändiga antennen (H) (om sådan finns).

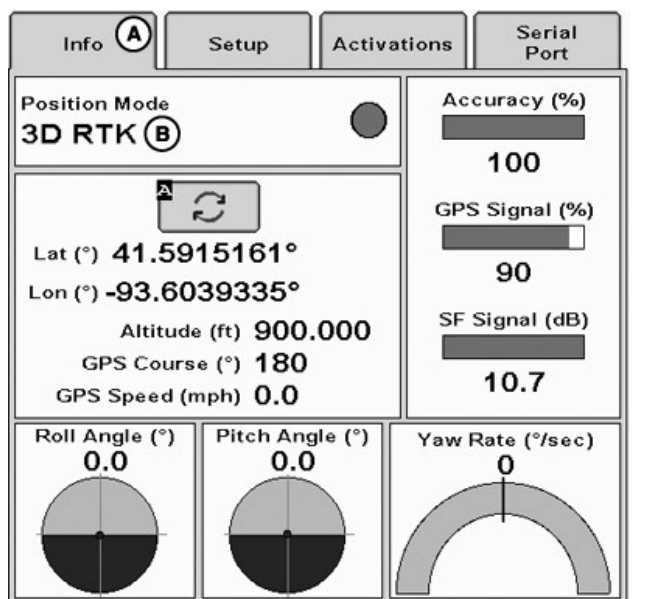
(Se StarFire™ positionsmottagarens instruktionsbok för mer information.)

RW00482,00007BC-67-24JUN19

Optimera terrängkompenseringsmodulen (TCM)

Optimera TCM-kalibreringen genom att låta tröghetsmätningseenheten (IMU) mäta rullningsvinkeln och girningsvärdet innan du utför TCM-kalibreringen.

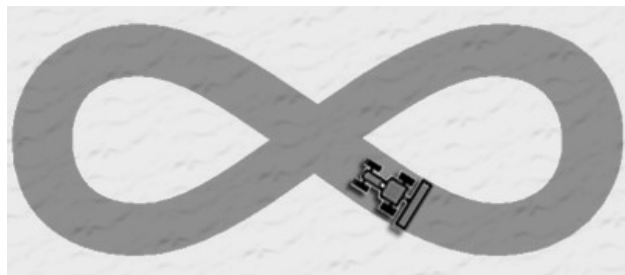
- Navigera till StarFire-sidorna.



PC26530—UN—16NOV18

A—Fliken Info
B—Positionsläge

- Klicka på fliken Info (A).
- Kontrollera att 3D-positionsläget (B) har etablerat en SF1-signal eller bättre.



PC21419—UN—30JUL15

TCM-optimering, körmonster

- Kör maskinen i mönstret för TCM-optimering två gånger så att IMU kan initieras.

- Genomför TCM-kalibreringen.

(Se Kalibrera terrängkompenseringsmodulen [TCM] för mer information.)

RW00482,0000729-67-05AUG25

Kalibrering av terrängkompenseringsmodulen (TCM)

OBS: Integrerade StarFire 6000-mottagare kalibreras på fabriken. Om det är nödvändigt att utföra en fältkalibrering, se instruktionsboken för StarFire 6000-mottagaren.

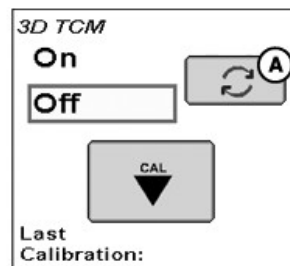
- Navigera till StarFire-sidorna.



PC26049—UN—27JUL18

Fliken Inställningar

- Välj fliken Inställningar.



PC19992—UN—04SEP14

A—TCM-växlingsknapp

Använd TCM-växlingsknappen (A) för att slå på och av TCM. När TCM-modulen är avstängd korrigeras inte StarFire-signalen med avseende på maskindynamik eller sluttningar i sidled. TCM aktiveras automatiskt när systemet slås på.

OBS: TCM måste vara på för att aktivera AutoTrac.

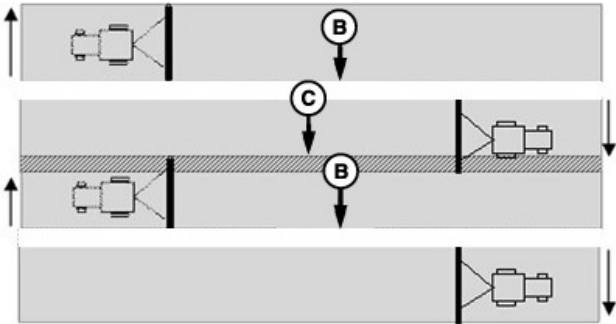
Kalibrera TCM så att mottagaren kan avgöra 0° rullningsvinkel och stigningsvinkel.

Innan kalibreringen utförs måste du se till att maskinen och redskapet är i fullgott arbetsskick och redo för fältarbete. Maskinen måste ha ballast och däckerna måste ha rätt tryck. Sänk ned redskapet så nära arbetsläget som möjligt när kalibreringen utförs.



Bekräfta-knapp

PC22267—UN—14MAR16



PC19993—UN—03SEP14

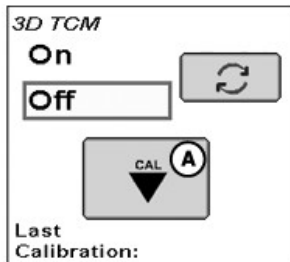
B—Överhoppning
C—Överlappning

Kalibrera TCM varje gång mottagaren tas bort från maskinen och sätts tillbaka igen eller om vinkeln mellan TCM och maskin ändras. Ändringar i TCM-vinkeln i förhållande till maskinen kan skapa en förskjutning och se ut som en konsekvent överhoppning (B) eller överlappning (C) i bana-till-bana. Möjliga orsaker till den här förskjutningen kan vara att monteringsfästet på StarFire är något förskjutet, att maskinens hytt är något förskjutet eller att däcktrycket är ojämnt på olika sidor.

Eliminera förskjutningen genom att placera maskinen rätt och kalibrera TCM. Kör en bana, sväng runt och kör samma bana i motsatt riktning. Om maskinen inte följer samma bana ska du mäta förskjutningsavståndet och ange redskapets förskjutning.

Placera maskinen rätt och kalibrera terrängkompenseringsmodulen (TCM)

1. Ställ maskinen på en hård, plan yta och se till att den står helt stilla (hytten får inte gunga).
2. Notera placeringen av axeln genom att markera däckens eller larvbandens placering på marken.

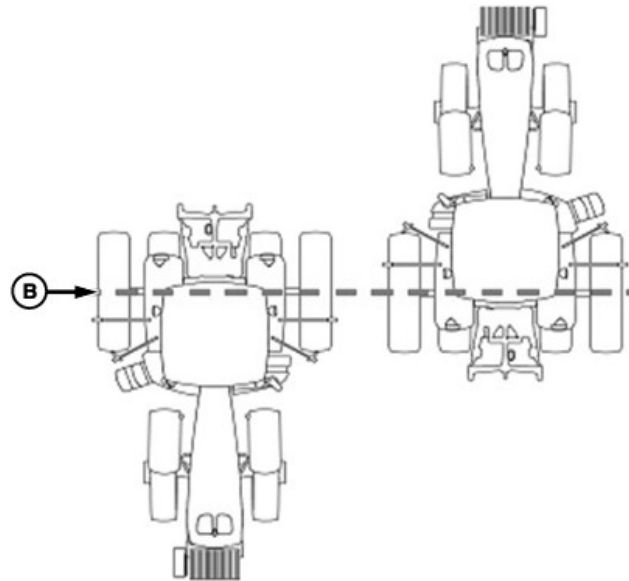


PC19994—UN—04SEP14

A—Kalibreringsknapp

3. Tryck på kalibreringsknappen (A).

4. Tryck på bekräfta-knappen. Kalibreringens statusfält visas och försvinner sedan när kalibreringen är klar.
5. Sväng maskinen 180° så att den pekar i motsatt riktning. Se till att däckerna står på rätt plats för fast eller fjädrande framaxel och att maskinen står helt stilla (hytten får inte gunga).

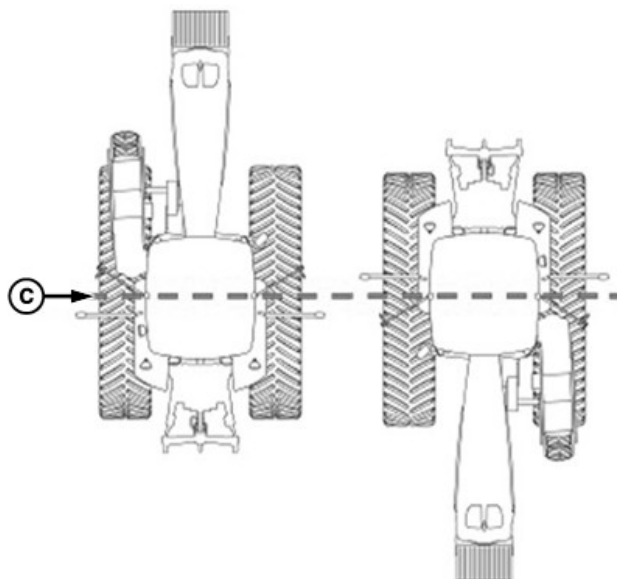


PC19995—UN—03SEP14

Maskiner med fjädrande framaxel

B—Bakaxel

- På maskiner med fjädrande framaxel (mekanisk framhjulsdraft (MFWD), oberoende framaxelfjädring (ILS) eller trelänkad framaxelfjädring (TLS)) placerar du hjulen så att bakaxeln (B) befinner sig på samma plats när tvåpunktskalibreringen utförs.



PC19996—UN—03SEP14

Maskin med hjul med fast axel eller bandmaskin

C—Maskinens vridpunkt

- På maskiner med hjul med fast axel eller larvband (bandtraktorer, sprutor i 47X0- och 49X0-serien eller hjultraktorer i 9000- och 9020-serien) ska hjulen eller larvbanden placeras så att maskinens vridpunkt (C) är i samma läge oavsett riktning.
6. Tryck på bekräfta-knappen. Kalibreringens statusfält visas och försvinner när kalibreringen är klar.
 7. Tryck på knappen Acceptera för att återgå till fliken Inställning. Kalibrera om TCM om kalibreringen inte lyckades.

RW00482,000072A-67-05AUG25

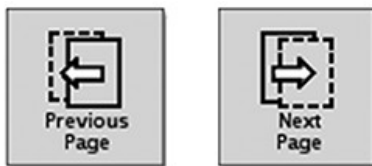
Inställning—UCC2 Application Controller

Översikt över inställningsguide

Inställningsguiden i den här handboken utgör en allmän översikt för iGrade™ och avståndslösning. UCC2 Application Controller kan styra flera funktioner samtidigt. Till exempel kan John Deere Active Implement Guidance™ och iGrade™ användas på olika redskap. iGrade™ kan användas med John Deere Active Implement Guidance™ på jordformande redskap för att bibehålla färens lutning. Denna metod underlättar dräneringen i fårorna och lämnar matjorden intakt.

(För mer information se instruktionsbok för John Deere Active Implement Guidance™ och plogstyrning.)

Flera tillämpningsfunktioner finns tillgängliga genom att man väljer och ställer in mer än en funktion.



PC26051—UN—13SEP18

Knappen Föregående sida och Nästa sida

Inställningsguiden guidar föraren genom ett antal steg baserat på valda alternativ. Välj knapparna Föregående sida och Nästa sida för att navigera genom inställningsguiden.



PC26386—UN—11OCT18

Funktionsknappen Hjälp

Som komplement till denna instruktionsbok kan föraren välja funktionsknappen Hjälp för att få mer information om ett steg.

Så här startar du inställningsguiden:

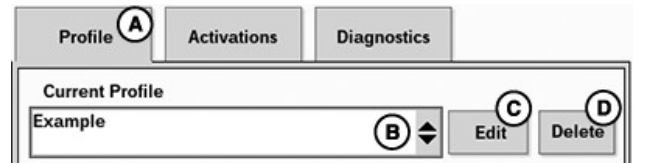
1. Navigera till tillämpningens styrenhetssidor.



PC26352—UN—05OCT18

Funktionsknappen Inställning styrenhet

2. Tryck på funktionsknappen Inställning styrenhet.



PC26053—UN—16OCT18

- A—Fliken profil
- B—Rullgardinsmeny för aktuell profil
- C—Redigeraknapp
- D—Raderingsknapp

3. Välj fliken Profil (A).
4. Välj en profil från rullgardinsmenyn Aktuell profil (B).
 - Välj < Lägg till ny profil > för att skapa en profil.
 - Välj en befintlig profil att redigera.

OBS: Fler alternativ visas på fliken Profil när profilen har ställts in. Varje alternativ möjliggör ändring av enskilda inställningar utan stegvis genomgång i inställningsguiden.

5. Välj knappen Redigera (C).

OBS: Knappen Radera (D) visas endast om en befintlig profil har valts.

6. Välj de funktioner som behövs för uppgiften.

RW00482.00008AE-67-30APR19

Serieportar

Tryck på funktionsknappen för styrenhetsinställning > Fliken profil > Redigeraknappen för serieportar > Redigeraknappen för port 1 eller 2.

Tredjepartsprogramvara kan ansluta till Application Controller med hjälp av en seriell anslutning och driftspecifika meddelandeprotokoll. Se till att baudvärdet överensstämmer med baudvärdet som krävs av tredjepartsenheten. Om tredjepartsprogramvaran kräver GPS-information ska du aktivera National Marine Electronics Association (NMEA) meddelanden och välja NMEA-meddelandetyp och -värde.

Serial Port 1

Baud Rate: 9600 (A) [up/down arrows]

Used By: [empty field] (B) [up/down arrows]

☒ (C) Enable NMEA

NMEA Message Type: NMEA All (D) [up/down arrows]

NMEA Rate: 1 Hz (E) [up/down arrows]

Diagnostics

Tx - Pin F2
Rx - Pin F3

Line Count: 0 [Reset Line Count]

Last Rx Line:

[Return]

PC26071—UN—22MAY19

- A—Rullgardinsmeny för baudvärde
B—Rullgardinsmeny för använd av
C—Kryssrutan "Aktivera NMEA"
D—Rullgardinsmeny för NMEA-meddelandetyp
E—Rullgardinsmeny för NMEA-värde

- Välj baudvärde i rullgardinsmenyn (A).
- Välj den enhet som använder serieporten i rullgardinsmenyn (B).
- Markera kryssrutan (C) för att aktivera NMEA-meddelanden.
 - Välj NMEA-meddelandetyp i rullgardinsmenyn (D).
 - GGA
 - GGA, GSA
 - GGA, GSA, VTG
 - GGA, GSA, RMC
 - NMEA samtliga
 - Välj NMEA-värde i rullgardinsmenyn (E).

RW00482,00009C7-67-14APR20

Ställa in körsida

iGrade & DT 04:55 [signal icons] [RTK 3]

Remote Control: No Data Rx

Load: [empty field] 1.77 (m)

Depth (ft): 0.00 (ft)

Initial Offset (ft): 0.00 (ft)

Accuracy: Excellent VDDP 0.0

Grade 1: [up/down arrows] (A) [up/down arrows]

Grade 2: [up/down arrows]

Commanded Position: 0.00 (ft), 0.00 (deg), 0.00 (ft), 0.00 (deg)

Elevation Offset (ft): 0.00

Counter: 2 [→0]

Start

Next Trip: Waiting For Trip

Command Blocked

Next Trip: Type

Roll Segment: 0.0 (deg)

Start

Bottom: 2.0 (ft)

0.0 (ft)

0.0 (deg)

0.0 (deg)

SETUP WORK AUTOTRAC GUIDANCE QUICK LINE SNAP TRACK ISOBUS VT DISPLAY HELP MENU

PC27910—UN—14APR20

Modul exempel för Application Controller

A—Höjdstaplar

OBS: Höjdstaplarna (A) representerar höjdfel. Den vertikala känsligheten (hur mycket ett givet fel flyttar stapeln) ändras per tillämpning och visar inte skalor längs stapeln.

När du har ställt in en profil för UCC2 Application Controller kan du konfigurera en körsida för att visa information om UCC2 Application Controller och dess funktioner.

Använd Layouthanteraren för att ställa in en körsida och välja en modul för UCC2 Application Controller.

(Se monitorns instruktionsbok för att ställa in körsidor.)

RW00482,00009C8-67-28APR20

Konfiguration—iGrade™

GPS-förskjutningar

Välj funktionssknappen för styrenhetsinställning > Fliken profil > Redigeraknappen för GPS-förskjutningar.

GPS Offsets

Machine GPS Receiver

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

Implement 1 GPS

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

Return

A—Redigeraknapp

PC27914—UN—15APR20

OBS: Säkerställ att förskjutningsvärdena som matas in i Application Controller, StarFire™-mottagaren och utrustningens inställningar stämmer överens.

Sidan för GPS-förskjutningar fylls automatiskt i med detekterade StarFire™ positionsmottagare. iGrade™ kräver en StarFire™ positionsmottagare för redskapet innan knappen nästa sida visas i guiden. Upp till tre redskapsmottagare kan fyllas i. En GPS-mottagare för maskinen krävs för maximal skrapning. För att konfigurera GPS-förskjutningarna, välj motsvarande redigeraknapp för mottagaren (A).

Förskjutningar för maskinens GPS-mottagare

Machine GPS Receiver Offsets

Serial Number: 262143

Machine Dimensions

GPS Offsets

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

2 - Height: 10.1 (in) B

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

Return

PC26067—UN—15NOV18

A—Inmatningstangent för förskjutning i sidled
B—Inmatningstangent för höjd

1. Ange förskjutningen i sidled i inmatningsrutan (A).
2. Ange höjden i inmatningsrutan (B).

Förskjutningar för redskapets GPS-mottagare

Implement GPS Receiver Offsets

Implement 1 GPS

Serial Number: 1

GPS Offsets

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

2 - Inline Offset: 24.0 (in) B

3 - Height: 100.0 (in) C

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

Return

PC28323—UN—20NOV20

A—Inmatningstangent för förskjutning i sidled
B—Inmatningstangent för linjeförskjutning
C—Inmatningstangent för höjd

1. Ange förskjutningen i sidled i inmatningsrutan (A).

OBS: Inline-förskjutning är det horisontella avståndet mellan redskapets axel och mottagaren. Ett positivt värde närmare traktorn och ett negativt värde är längre bort från traktorn.

2. Ange inline-förskjutningen i inmatningstangenten (B).
3. Ange höjden i inmatningstangenten (C).

RW00482,0000AA3-67-25NOV20

Konfiguration av hydrauluttag

Välj funktionsknappen för styrenhetsinställningar, fliken profil, redigeraknappen för hydrauluttag och sedan redigeraknappen hydrauluttagskonfiguration.

PC27069—UN—01MAY19

- A—Rullgardinsmeny för höjdventil
 B—Rullgardinsmeny för ventilens gränssnitt
 C—Rullgardinsmeny för rullningsventil
 D—Rullgardinsmeny för ventilens gränssnitt
 E—Knapp för höjdkalibrering
 F—Kryssrutan "aktivera tvärslutning"
 G—Kalibrera-knapp för rullning
 H—Redigeraknapp för reglagekänslighet

Alternativen som är tillgängliga i rullgardinsmenyn (A—D) fylls i baserat på CAN- och hårdvarusignaldetektering. Kontrollera att UCC2 Application Controller är ansluten till CANBUS och att alla ingående och utgående signaler är anslutna före konfigurationen.

1. Välj en höjdventil från rullgardinsmenyn.
2. Välj ventilgränssnitt från rullgardinsmenyn.

- Externt hydrauluttag (SCV) och extern hydrauluttagsströmbrytare
 - Kompatibel med traktorer som inte kommer från John Deere, 60-serien och äldre, 5XXX, 6X00, 6X10, 6X30, 7X00, 7X10, 7X20 och 7X30-traktorer med liten ram.
- John Deeres arv
 - Kompatibel med 8X00, 8X10, 8X20, 9X00, 9X10 och 9X20 traktorer.

- Använder endast hydrauluttag 1 eller 3.
- Kräver att kabelhärvan till UCC2 Application Controller är ansluten till startkabelanslutningen på traktorhyttens baksida.
- Hydrauluttag som tillhör John Deere
 - Kompatibel med 7X30, 8X30, U8, 9X30, 6R Miljösteg 4 (FT4), 7R, 8R, 8RT, 8RX, 9R, 9RT och 9RX traktorer.
 - Trippla avskraparkombinationer stöds på dessa plattformar.
 - Alla hydrauluttag kan användas.
 - Anslut inte kabelhärvan till UCC2 Application Controller till startkabelanslutningen på traktorhyttens baksida.
 - Om ett hydrauluttag är kartlagt till en styrspek kan den inte styras via plogstyrningen från John Deere.

• ISO hydrauluttag

- Kompatibel med 6R, 6M (när de är utrustade med tillvalet elektroniska hydrauluttag), 7R, 8R, 8RT, 8RX, 9R, 9RT och 9RX traktorer.
- Alla hydrauluttag kan användas.
- Anslut inte kabelhärvan till UCC2 Application Controller till startkabelanslutningen på traktorhyttens baksida.

3. Tryck på höjdkalibreringsknappen (E) och kalibrera hydrauluttaget (SCV).

(För mer information se manuell hydrauluttagskalibrering.)

4. Om avskraparen är kapabel, markera kryssrutan "aktivera tvärslutning" (F).

- a. Välj rullningsventilen från rullgardinsmenyn.
- b. Välj ventilgränssnitt från rullgardinsmenyn.

- c. Tryck på rullningsventilens kalibreringsknapp (G) och kalibrera hydrauluttaget.

(För mer information se manuell hydrauluttagskalibrering.)

5. Tryck på redigeraknappen för kontrollkänslighet (H) och justera känslighetsinställningarna.

(För mer information se redigera kontrollkänslighet.)

RW00482,0000AA2-67-13DEC21

Manuell kalibrering av hydrauluttag

⚠ VARNING: Undvik allvarliga personskador genom att hålla området runt utrustningen fritt. Detta förfarande kräver att maskinen rör sig framåt. Redskapet rör sig under kalibreringen. Läs och följ anvisningarna i "Säker användning av redskapets automatsystem" i avsnittet "Säkerhet" innan du utför kalibreringen.

Hydrauluttagets tröskelinställning används för att kalibrera UCC2 Application Controller för att avgöra den minsta signalen från hydraulstyrenheten som krävs innan avskraparen rör sig. Utan kalibrering av hydrauluttagets tröskel kan avskraparen röra sig avsevärt snabbare i en riktning, underkompensera, överkompensera eller inte prestera som förväntat på grund av hydraulbegränsningar.

Kalibrera i följande fall:

- En ny profil skapas.
- Både utskjutnings- och indragningsvärdet är inställt på 5 eller 250 (fabriksinställda värden).
- Värdena kopieras från en annan maskin.
- Hydraulslangens dragning ändras mellan hydrauluttagen.
- Hydraulkomponenter repareras på maskinen eller redskapet.
- Balansventilen justeras.
- Hydraulflödet justeras.

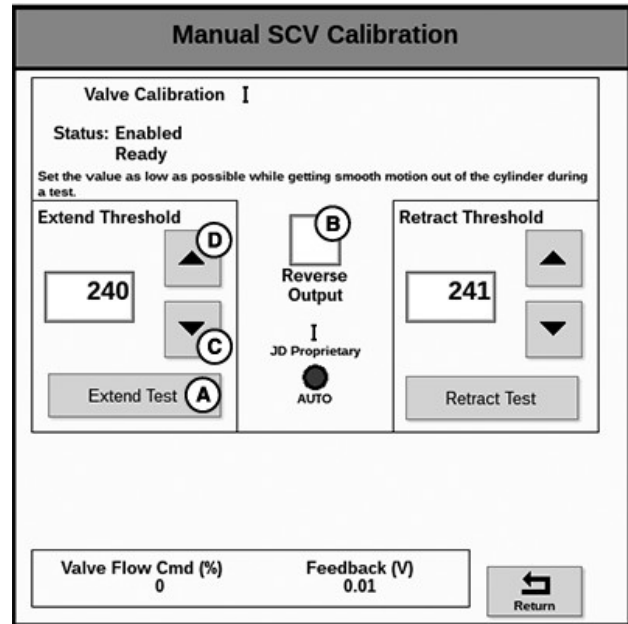
OBS: Kontrollera att hydrauloljan håller drifttemperatur innan du kalibrerar.

Manuell kalibrering av hydrauluttag

Välj funktionsknappen inställning av styrenhet > fliken profil > redigeraknappen för hydrauluttag > redigeraknappen för konfiguration av hydrauluttag > knappen kalibrera.

1. Placera valt hydrauluttag i auto-läge.
2. Placera SCV i utökat spärrläge, inte i flytläge.
3. Kör maskinen framåt i snabbare hastighet än 0,7 km/h (0.45 mph). Aktivera inte AutoTrac™.

(Hastighetskrav för hydrauluttag anges i maskinens instruktionsbok.)



PC27005—UN—10JUN19

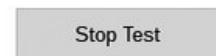
- A—Knappen för utskjutningstest
B—Kryssruta för omvänd utgång
C—Minskningsknapp
D—Ökningsknapp

4. Välj knappen för utskjutningstest (A).

OBS: Om redskapet rör sig i motsatt riktning än vad som är avsett, markera kryssrutan för omvänd utgång (B) istället för att byta hydraulslangens lägen.

5. Tryck på minskningsknappen (C) tills avskraparen inte längre rör sig.
6. Välj ökningsknappen (D) tills avskraparen rör sig så långsamt som möjligt samtidigt som du bibehåller kontinuerlig rörelse.

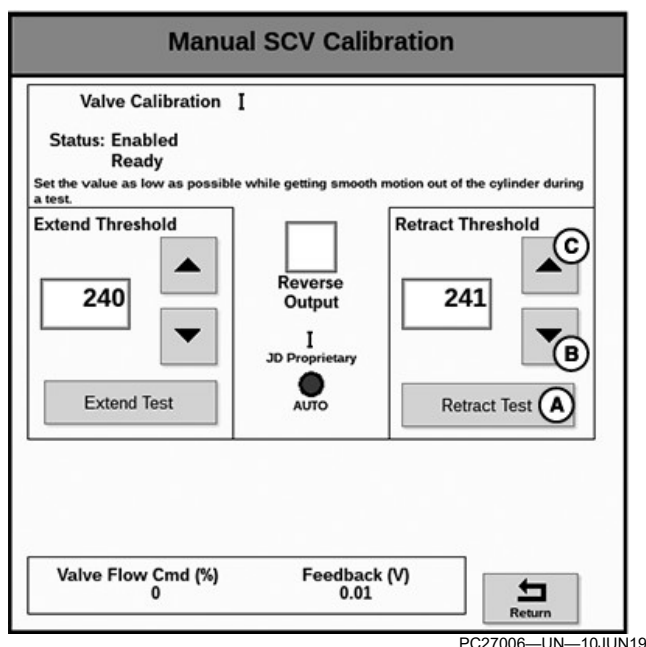
OBS: Byt ut cylindern om redskapets styrcylinder når maximal eller minimal slaglängd under testet.



Knappen Stoppa test

PC26416—UN—22OCT18

7. Tryck på knappen Stoppa test.



PC27006—UN—10JUN19

A—Knapp för indragningstest

B—Minskningsknapp

C—Ökningsknapp

8. Tryck på knappen för indragningstest (A).
9. Tryck på minskningsknappen (B) tills avskraparen inte längre rör sig.
10. Välj ökningsknappen (C) tills avskraparen rör sig så långsamt som möjligt samtidigt som du bibehåller kontinuerlig rörelse.

OBS: Byt ut cylindern om redskapets styrcylinder når maximal eller minimal slaglängd under testet.



PC26416—UN—22OCT18

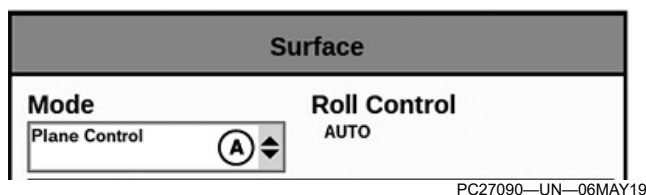
Knappen Stoppa test

11. Tryck på knappen Stoppa test.

RW00482,00009CB-67-08MAY20

Yta

Välj iGrade™ -funktionsknappen > inställningsfliken > redigeraknappen för yta.



PC27090—UN—06MAY19

A—Rullgardinsmeny för styrningsläge

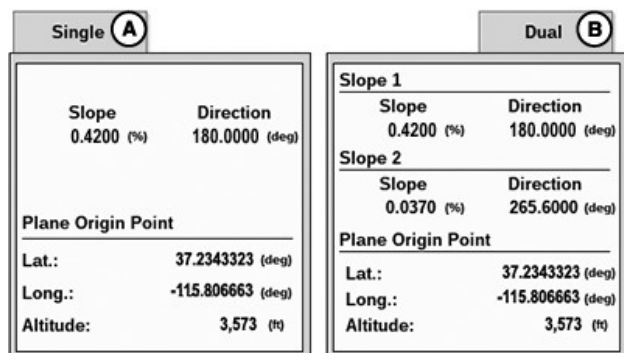
Välj ett styrningsläge från rullgardinsmenyn (A).

iGrade är ett varumärke som tillhör Deere & Company

- **Planstyrning** skapar och styr automatiskt avskraparen för att skrapa ett enkelsluttnings- eller ett dubbelsluttningsplan. Plankalkylatorn kan skapa ett lämpligt plan baserat på noterade höjddata. Ett plan som passar bäst beräknar ett planutformning med den minsta mängd material som krävs för att förflyttas (skrapa och fylla).
- **Fjärrmanövrering** tar emot höjddatakommandon från en annan källa för önskad plan- eller dikesdesign. Fjärrmanövreringen styr automatiskt bladhöjden till en beräknad höjd av ett plan eller dike som skapas av Surface Water Pro™ Plus, T3RRA Cutta™, eller annan programvara från tredje part.
- **Lutningsstyrningen** skapar en önskad sluttning av det verkliga tillryggalagda avståndet, inte det linjära avståndet. Lutningsstyrningen är inte riktningberoende och används ofta för att skapa fältvägar eller enkla diken. Systemet fylls eller skrapas automatiskt under drift i uppförs- eller nedförsbacke.

(För mer information om ett styrningsläge, se Systemöversikt—iGrade™.)

Markplaning



PC27091—UN—07MAY19

A—Plan för enkel sluttning

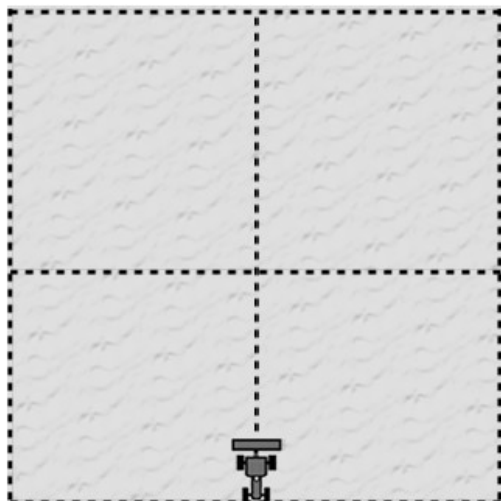
B—Plan för dubbel sluttning

Definiera planet som ett enkelt (A) eller dubbelt (B) sluttningsplan. Definiera plan med hjälp av plankalkylatorn eller genom att manuellt gå in i sluttningen och riktningen.

Markplaning —Plankalkylator

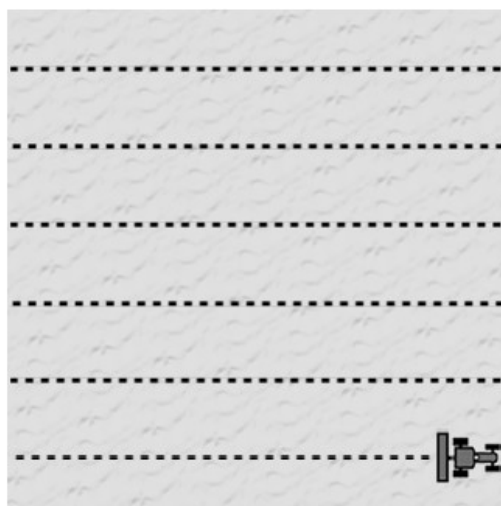
För att beräkna en yta kräver plankalkylatorn att föraren kör över en del av området och samlar in undersökningsdatapunkter. Datapunkter samlas in från GPS-mottagarens redskap 1. Bibehåll en realtidskinematiksignal (RTK) medan datapunkter samlas in.

Surface Water Pro är ett varumärke som tillhör Deere & Company



Minimal

PC27092—UN—07MAY19

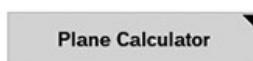


Bästa resultat

PC21064—UN—06APR15

När fler datapunkter samlas in ökar resultatens precision. Mät omkretsen och ett X-mönster genom mitten minst. För bästa resultat genomför en noggrann undersökning genom att ställa in raka spårlinjer genom fältet. Beroende på vilket fält som ska undersökas, skapa spårningslinjer med följande avstånd mellan spår:

- För fält med stora höjdändringar och sluttningar rekommenderas ett avstånd mellan spår på 7,5–15 m.
- För plattare fält rekommenderas ett avstånd mellan spår på 15 m.
- För platta eller precisionsutjämnad mark rekommenderas ett avstånd på 15–30 m. Överskrid inte 50 m i avstånd mellan spår i mätningssyfte.



Knapp för plankalkylator

PC27093—UN—07MAY19

1. Tryck på knappen plankalkylator.
2. Höj avskraparbladet till det högsta läget.



Startknapp

PC27094—UN—07MAY19

3. Tryck på startknappen för att börja samla in datapunkter.
4. Kör genom det avsedda området och samla in datapunkter.



Paus-knapp

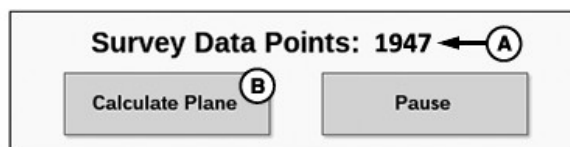
PC27095—UN—07MAY19



Återuppta-knapp

PC27096—UN—07MAY19

5. Tryck på Paus-knappen när du kör utanför det avsedda området. Tryck på återuppta-knappen när du återgår till det avsedda området.



PC27102—UN—07MAY19

A—Datapunkter för undersökning

B—Knapp för att beräkna plan

6. När 50 datapunkter för undersökningar (A) har samlats in, kan knappen för att beräkna plan (B) väljas. Tryck på knappen när undersökningen är slutförd.

Plane Calculator

Calculated Plane:

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

Save To:

Plane 1 (A) [dropdown arrow]

Save (B)

Return

PC27103—UN—07MAY19

A—Spara till: Rullgardinsmeny
B—Sparaknapp

7. Välj ett plan i rullgardinsmenyn (A).

8. Välj sparaknappen (B).

Markplaning—Manuell inmatning

Riktningen är relativ till norr. Negativa sluttningsprocentvärden minskar till en lägre höjd i förhållande till ursprungspunkten (nedförsbacke). Positiva sluttningsprocentvärden lutar till en högre höjd i förhållande till ursprungspunkten (uppför). Sluttningsprocenten motsvarar inte sluttningsvinkeln i grader (till exempel en sluttning på 8,75 % = 5°).

- Sluttning (%) = vertikalt avstånd/horizontellt avstånd X 100
- Sluttning (%) = (Tangent [sluttning i grader]) X 100

En ursprungspunkt är en referenspunkt vid den absoluta höjden för det önskade planet. Ursprungspunkten används för att jämföra den absoluta höjden med den höjd som beräknats av iGrade™. Om flera system används måste alla system använda exakt samma ursprungspunkt. GPS-förskjutningarna för varje system måste anges korrekt.

(För mer information se Ursprungspunkt.)



PC27111—UN—08MAY19

Knapp för manuell inmatning

1. Tryck på knappen för manuell inmatning.

iGrade är ett varumärke som tillhör Deere & Company

Manual Entry

Edit slope details in either single or dual slope view.

Single (A) Dual

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

Plane Origin Point

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

Edit Origin Point (G)

Return

PC27112—UN—05JUN19

Manual Entry

Edit slope details in either single or dual slope view.

Single Dual (B)

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

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

Plane Origin Point

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

Edit Origin Point (G)

Return

PC27113—UN—05JUN19

A—Flik för enkel
B—Flik för dubbel
C—Inmatningstangent för sluttning 1
D—Inmatningstangent för riktning 1
E—Inmatningstangent för sluttning 2
F—Inmatningstangent för riktning 2
G—Knapp för att redigera ursprungspunkt

2. Välj antingen fliken enkel (A) eller fliken dubbel (B).

OBS: Se till att GPS-mottagaren till redskap 1 använder RTK-signal.

3. Placera maskinen i riktning mot önskad sluttning med avskraparbladet direkt vid ursprungsläget.

4. Ange sluttningen i inmatningstangenten (C).

5. Ange riktningen i inmatningstangenten (D).

OBS: För bästa resultat vid dubbel sluttning, använd en andra sluttning som är 90° (vinkelrät) mot den första sluttningen.

6. Vid ingång i en dubbel sluttning:
 - a. Ange sluttningen i inmatningstangenten (E).
 - b. Ange riktningen i inmatningstangenten (F).
7. Tryck på redigeraknappen för ursprungspunkt (G).
8. När du först ställer in en ursprungspunkt ska du identifiera platsen med flaggor eller markörer så att avskraparen kan återgå för systemvalidering och återställa ursprungspunkten för planet efter behov under drift.

PC27115—UN—09MAY19

A—Knappen "ställ in ursprung"

9. Välj knappen "ställ in ursprung" (A).

Ursprungspunkt

PC28564—UN—19NOV21

Ursprungspunkten kan ställas in på aktuell plats (A), växlas framåt (B) och växlas bakåt (C) med hjälp av körsidan för ursprungspunkt.

Fjärrmanövrering

PC27116—UN—09MAY19

- A**—Rullgardinsmeny för anslutning
- B**—Rullgardinsmeny för tilldelning av serieport
- C**—Inställningsknapp för serieport

1. Välj anslutningstyp från rullgardinsmenyn (A).

OBS: Vissa anslutningstyper kräver inte en tilldelning av serieport eller en serieportsinställning.

2. Välj en serieporttilldelning från rullgardinsmenyn (B).

- Tryck på inställningsknappen för serieport (C) och slutför inställningen av serieporten.

(För mer information se "Serieportar".)

Lutningsstyrning

Definiera lutningen genom att manuellt fylla i sluttningen eller använda lutningskalkylatorn.

Lutningsstyrning—Manuell inmatning

Negativa sluttningsprocentvärden minskar till en lägre höjd i förhållande till ursprungspunkten (nedförsbacke). Positiva sluttningsprocentvärden lutar till en högre höjd i förhållande till ursprungspunkten (uppför).

Sluttningsprocenten motsvarar inte sluttningsvinkeln i grader (till exempel en sluttning på 8,75 % = 5°).

- Sluttning (%) = vertikalt avstånd/horisontellt avstånd X 100
- Sluttning (%) = (Tangent [sluttning i grader]) X 100

- Placera maskinen i riktning mot önskad sluttning med avskraparbladet direkt vid ursprungsläget.

OBS: Se till att GPS-mottagaren till redskap 1 använder RTK-signal.

- Identifiera ursprungspunkten med flaggor eller markörer så att avskraparen kan återgå till systemvalidering och återställa ursprungspunkten för planet efter behov under drift.

PC27118—UN—10MAY19

A—Inmatningstangent för sluttning
B—Inmatningstangent för rollningsbörvärde

- Ange sluttningen i inmatningstangenten (A).
- Om tvärsnittsluttning är aktiverat och konfigurerat, ange ett rollningsbörvärde i inmatningstangenten (B).

Lutningsstyrning—Lutningskalkylator

Lutningskalkylatorn kräver en bana på minst 30,5 m för att kunna undersökas. Om den önskade banan är

mindre än 30,5 m, fyll i sluttningen manuellt. Datapunkter samlas in från GPS-mottagaren för redskap 1. RTK-signal krävs när datapunkter samlas in.



PC27119—UN—10MAY19

Knapp för lutningskalkylator

- Tryck på knappen för lutningskalkylator.
- Placera maskinen i riktning mot önskad sluttning med avskraparbladet direkt vid ursprungsläget.

OBS: Se till att GPS-mottagaren till redskap 1 använder RTK-signal.

- Identifiera ursprungspunkten med flaggor eller markörer så att avskraparen kan återgå till systemvalidering och återställa ursprungspunkten för planet efter behov under drift.

- Höj avskraparbladet till det högsta läget.



PC27094—UN—07MAY19

Startknapp

- Tryck på startknappen för att börja samla in datapunkter.
- Kör den avsedda vägen och samla in datapunkter.



PC27095—UN—07MAY19

Paus-knapp



PC27096—UN—07MAY19

Återuppta-knapp

- Tryck på paus-knappen och återuppta-knappen vid behov.

Grade Calculator

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

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

B Save Grade Pause

Return

PC27117—UN—10MAY19

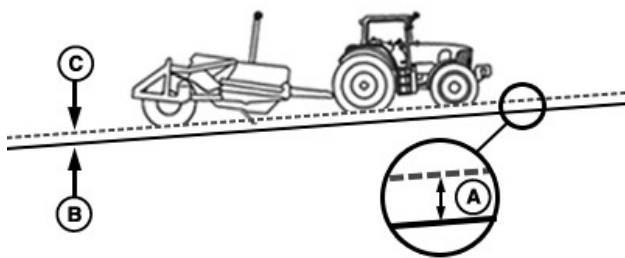
A—Datapunkter för undersökning
B—Knapp för spara lutning

8. När 20 undersökningsdatapunkter (A) har samlats in kan knappen "spara lutning" (B) väljas. Tryck på knappen när undersökningen är slutförd.

RW00482,00008C0-67-12NOV21

Höjdförskjutning

Välj iGrade™ -funktionsknappen > fliken inställningar > redigeraknapp för höjd.



PC27915—UN—15APR20

A—Höjdförskjutning
B—Utformat plan (nollställningsfel)
C—Förskjutningsplan

Höjdförskjutningen (A) är det totala vertikala avståndet mellan det utformade planet (B) och förskjutningsplanet (C). Avskraparens egg justeras varje gång höjdförskjutningen justeras. När planhöjden ändras justeras avskraparens egg varje gång förskjutningsknappen trycks in. För flera avskrapartillämpningar tillämpas samma förskjutningsstegvärde på alla avskrapare.

1. Placera maskinen i riktning mot önskad sluttning med avskraparbladet direkt vid ursprungsläget.

OBS: Se till att GPS-mottagaren till redskap 1 använder RTK-signal.

2. Identifiera ursprungspunkten med flaggor eller markörer så att avskraparen kan återgå till systemvalidering och återställa ursprungspunkten för planet efter behov under drift.

Elevation Offset

Elevation Offset: 0.00 (ft) **E**

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

C (Increase) **D** (Decrease)

Elevation Error: 0.00 (ft) **A**

Select to set offset to current position of scraper.

Return

PC27918—UN—16APR20

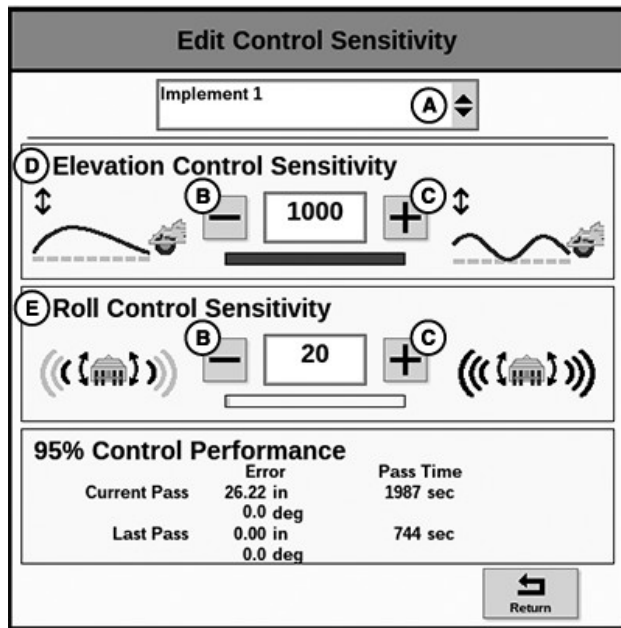
A—Knapp för nollställningsfel
B—Inmatningstangent för justering av stegstorlek
C—Ökningsknapp
D—Minskingsknapp
E—Inmatningstangent för höjdförskjutning

3. Tryck på knappen "nollställningsfel" (A) för att ställa in det utformade planet på aktuell avskrapare 1-eggens höjd. Detta återställer höjdförskjutningen till noll.
4. Ange en justeringsstegstorlek i inmatningstangenten (B). Varje gång knapparna "öka" (C) eller "minska" (D) trycks in, justeras det höjdförskjutningsvärde som visas i inmatningstangenten (E) med den angivna stegstorleken.

RW00482,00009CC-67-16APR20

Redigera reglagekänslighet

Välj iGrade™-knappen > Kalibreringsfliken > Knappen för reglagekänslighet.



PC27916—UN—15APR20

- A—Rullgardinsmeny för redskapsval
 B—Minskingsknapp
 C—Ökningsknapp
 D—Känslighet för höjdregele
 E—Känslighet för rullningsreglage

Om iGrade™ styr bladhöjden eller rullningen dåligt, kontrollera att:

- Alla hydrauluttagströsklar har kalibrerats korrekt.
- Flödeskapacitetsinställningarna för hydrauluttagen är korrekta.
- Balansventilen (om så utrustad) är korrekt monterad och justerad.
- Inställningarna för reglagekänslighet är korrekt justerade.

För att justera inställningarna för reglagekänslighet

1. Välj redskapet från rullgardinsmenyn (A).
2. Välj minska- (B) eller ökaknappen (C).

Höjdregeringens känslighet (D) justerar aggressiviteten med vilken hydrauliken justeras för vertikala fel. Minska värdet om redskapet lämnar ett tvättbrädsliknande utseende.

Känslighet för rullningsreglage (E) justerar aggressiviteten med vilken hydrauliken justerar rullningsfel (tvärslutning). Minska värdet om redskapet verkar vippa aggressivt åt vänster och höger.

RW00482,00009CD-67-16APR20

Lastbegränsning

OBS: Lastbegränsningen är inte kompatibel med Chrysler Collision Detection (CCD) traktorer.

iGrade är ett varumärke som tillhör Deere & Company

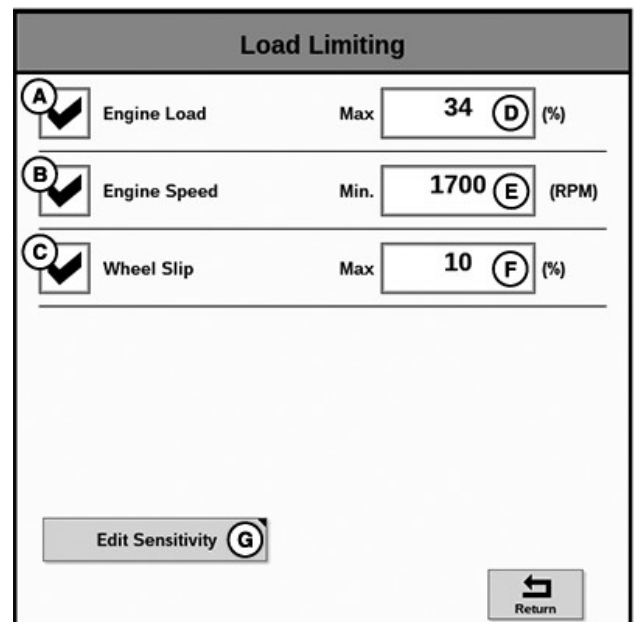
Välj iGrade™ -knappen > inställningsfliken > redigeraknappen för lastbegränsning.

Föraren kan ställa in tröskelvärden för något, alla eller inget av alternativen för lastbegränsning. Ställ in lastbegränsning när förhållandena kan leda till att maskinen eller avskraparen fastnar. Om maximal skrapning eller en lastgräns har ställts in justeras avskraparen automatiskt. Användning av hjulslirning kräver en StarFire™ -mottagare på maskinen.

Motorbelastning övervakar motorbelastningen (åtdragningsmoment) på CANBUS. När motorbelastningen närmar sig det maximala värdet, begär Application Controller att hydrauliken höjer avskraparen för att minska systembelastningen. När motorbelastningen är låg, begär Application Controller att hydrauliken sänker avskraparen till föregående höjd.

Motorvarvtal övervakar motorvarvtalet (rpm) på CANBUS. När motorvarvtalet närmar sig minimivärdet, begär Application Controller att hydrauliken höjer avskraparen för att minska systembelastningen. När motorvarvtalet ökar, begär Application Controller att hydrauliken sänker avskraparen till föregående höjd.

Hjulslirning övervakar skillnaden mellan hjulhastigheten och maskinens GPS-hastighet. När hjulslirningen närmar sig det maximala hjulslirningströskelvärdet, begär Application Controller att hydrauliken höjer avskraparen för att minska slirningen. Allt eftersom hjulslirningen minskar, begär Application Controller att hydrauliken sänker avskraparen till föregående höjd.



PC27089—UN—06MAY19

- A—Kryssruta för motorbelastning
 B—Kryssruta för motorvarvtal
 C—Kryssruta för hjulslirning
 D—Inmatningstangent för motorbelastning
 E—Inmatningstangent för motorvarvtal

StarFire är ett varumärke som tillhör Deere & Company

F—Inmatningstangent för hjulslirning
G—Redigeraknapp för känslighet

1. För att aktivera en lastbegränsningsfunktion, välj motsvarande kryssruta (A—C).
2. Ange tröskelvärdet i motsvarande inmatningstangent (D—F).
3. Tryck på redigeraknappen för känslighet (G) och justera känslighetsvärden efter behov.
(För mer information, se redigera känslighet för lastbegränsning.)

RW00482,00008BF-67-11JUN19

Redigera känslighet för lastbegränsning

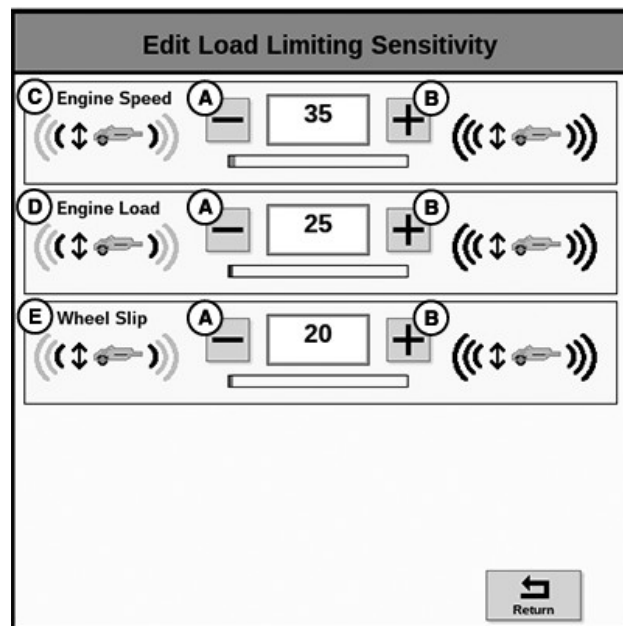
Välj iGrade™ knappen > Kalibreringsfliken > Redigeraknappen för känslighet för lastbegränsning.

Motorvarvtal är nuvarande rpm. Motorvarvtalsnedgång är aktuell rpm under det lägsta inställda tröskelvärdet. Justeringar av lastbegränsningshöjden beräknas genom att multiplicera motorvarvtalsnedgången med känsligheten.

Motorbelastning är motorns åtdragningsmomentutgång. Motorbelastningsöverskott är när den aktuella motorbelastningen är över det högsta inställda tröskelvärdet. Höjdjusteringar för lastbegränsning beräknas genom att multiplicera motorbelastningsöverskottet med känsligheten.

Hjulslirning baseras på skillnaden mellan hjul- och GPS-hastighet. Hjulslirningens nedgång är den slirning som är större än det inställda tröskelvärdet. Justeringar av lastbegränsningshöjden beräknas genom att multiplicera hjulslirningens nedgång med känsligheten.

(För mer information se lastbegränsning.)



PC27071—UN—01MAY19

A—Minskingsknapp
B—Ökningsknapp
C—Motorvarvtal
D—Motorbelastning
E—Hjulslirning

Inställningar för känslighet för lastbegränsning används för att höja avskraparens blad när tröskelvärdena överskrids för att förhindra att traktorn stannar, arbetar för mycket eller har överdriven hjulslirning.

Öka lastbegränsningsvärdena när:

- Markförhållandena kan orsaka att maskinen eller avskraparen fastnar.
- Föraren har begränsad erfarenhet av iGrade™.

För att justera känslighetsinställningen för belastningsbegränsning, välj minska- (A) eller öka-knappen (B) för känslighetströskeln för motsvarande lastbegränsning (C—E).

RW00482,00008BA-67-18JUN19

Maximal skrapning

Välj iGrade™ -knappen > Inställningsfliken > Redigeraknappen för maximal skrapning.

Maximal skrapning gör det möjligt för föraren att ställa in maximalt djup på avskraparens egg under skärning. Maximal skrapning kräver StarFire™-mottagare med realtidskinematik (RTK) på maskinen och redskapet. Application Controller övervakar maskinens höjd och avskraparmottagare för att begränsa eggens maximala djup.

När maximal skrapning har justerats, justera höjdreglaget känslighet för att ändra den hastighet som

Application Controller begär att hydrauliken att använda för att höja eller sänka avskraparen.

(För mer information se redigera kontrollkänslighet.)

Maximal skrapinställning tillämpas på avskraparna 1–3.

- A—Kryssrutan "aktivera maxskrapning"
 B—Inmatningstangent för maxskrapning
 C—Ökningsknapp
 D—Minskningsknapp
 E—Knappen "ställ in på aktuell skrapning"
 F—Redigeraknapp för kalibrering

1. Markera kryssrutan (A) för att aktivera maximal skrapning.
2. Ställ in maximal skrapinställning med något av följande:
 - Ange ett maximalt skrapningsvärde i inmatningstangenten (B).
 - Välj öka- (C) eller minskaknappen (D).
 - Tryck på knappen "ställ in på aktuell skrapning" (E).
3. Tryck på redigeraknappen för kalibrering (F) och kalibrera gps-systemets vertikala förskjutningar för varje avskrapare.

Vertikala GPS-förskjutningar

Den vertikala GPS-förskjutningskalibreringen avgör höjdskillnaden mellan maskinens GPS-mottagare och varje redskaps GPS-mottagare. Utför kalibreringen på en platt och plan yta. Omkalibrera de vertikala GPS-förskjutningarna om maskinens vikt eller däcktryck ändras.

1. Kör rakt fram tills den bakre avskraparen är över marken som traktorn har kört på.
2. Flytta varje avskraparblad till marken manuellt.

PC27122—UN—10MAY19

- A—Kalibreringsknapp (avskrapare 1)
 B—Kalibreringsknapp (avskrapare 2)

3. Välj kalibreringsknappen (A och B) för varje avskrapare.

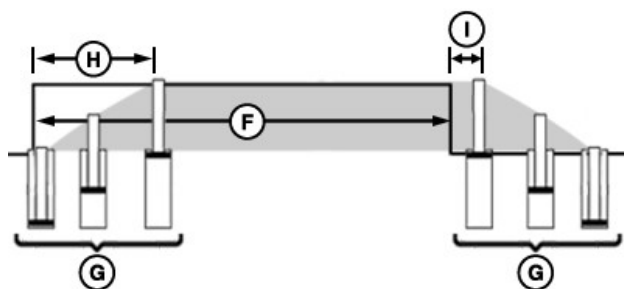
RW00482,00008C2-67-24JUN19

Konfiguration—Avståndsfunktion

Utrustningsförskjutningar

Tryck på funktionsknappen för avståndslösning, inställningsfliken och sedan redigeraknappen för utrustning.

PC27073—UN—02MAY19



PC27074—UN—02MAY19

- A—Rullgardinsmeny för redskapstyp
 B—Inmatningstangent för GPS-anslutningsförskjutning
 C—Inmatningstangent för arbetspunkt
 D—Inmatningstangent för ställdon med fördröjning på
 E—Inmatningstangent för ställdon med fördröjning av
 F—Total tid för utlösning på 10 sekunder
 G—Hydraulisk kolv
 H—3 s fördröjning för ställdon på
 I—0,75 s fördröjning för ställdon av
 J—Redigeraknapp

- Välj redskapstyp från rullgardinsmenyn (A).
- Ange gps-anslutningens förskjutning i inmatningstangenten för GPS-anslutningens förskjutning (B).
- Ange inline-avståndet från anslutningspunkten till redskapsarbetspunkten i inmatningstangenten för arbetspunkt (C).
- För att ta hänsyn till mekanisk fördröjning, skriv in fördröjningstiden för ställdonet PÅ och ställdonet AV i inmatningstangenterna för ställdonsfördröjning (D och E).

Exempel: Den totala utlösningstiden är 10 sekunder

(F). Hydraulkolven (G) tar 3 sekunder (H) att nå full slaglängd för att anses vara PÅ och 0,75 sekunder (I) för att dras in under tröskelvärde PÅ. Ange 3,0 sekunder som fördröjningstid för ställdonet PÅ och 0,75 sekunder fördröjningstid för ställdonet AV.

- Välj redigeraknappen (J).

PC26067—UN—15NOV18

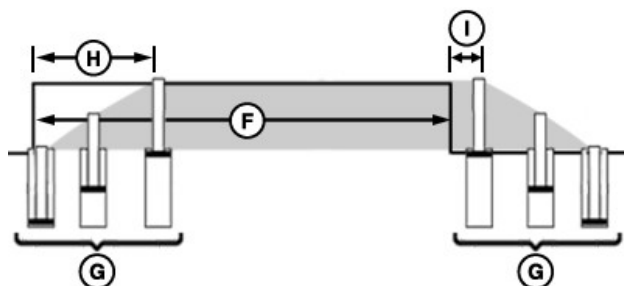
- A—Inmatningstangent för förskjutning i sidled
 B—Inmatningstangent för höjdförskjutning

- Ange förskjutningen för GPS:en i sidled i inmatningstangenten för förskjutning i sidled (A).
- Ange GPS-höjden i inmatningstangenten för höjd (B).

Utrustningsförskjutningar med redskaps-GPS

Tryck på funktionsknappen för avståndslösning, inställningsfliken och sedan redigeraknappen för utrustning.

PC28570—UN—19NOV21



PC27074—UN—02MAY19

- A—Rullgardinsmeny för redskapstyp
 B—Inmatningstangent för redskapsbredd
 C—Inmatningsknapp för ändring av redskapets bredd/
 förskjutning i sidled
 D—Inmatningstangent för ställdon med fördröjning på
 E—Inmatningstangent för ställdon med fördröjning av
 F—Total tid för utlösning på 10 sekunder
 G—Hydraulisk kolv
 H—3 s fördröjning för ställdon på
 I—0,75 s fördröjning för ställdon av
 J—Redigeraknapp

- Välj redskapstyp från rullgardinsmeny för redskapstyp (A).
- Ange redskapets bredd i inmatningstangenten för redskapsbredd (B).
- Tryck på inmatningsknappen "ändra redskapets bredd/sidledes förskjutning (C) och skriv in inmatningen för förskjutning i sidled.
- För att ta hänsyn till mekanisk fördröjning, skriv in fördröjningstiden för ställdonet PÅ och ställdonet AV i inmatningstangenterna för ställdonsfördröjning (D och E).

Exempel: Den totala utlösningstiden är 10 sekunder (F). Hydraulkolven (G) tar 3 sekunder (H) att nå full slaglängd för att anses vara PÅ och 0,75 sekunder (I) för att dras in under tröskelvärde PÅ. Ange 3,0

sekunder som fördröjningstid för ställdonet PÅ och 0,75 sekunder fördröjningstid för ställdonet AV.

- Välj redigeraknappen (J).

PC28569—UN—19NOV21

- A—Inmatningstangent för förskjutning i sidled
 B—Inmatningstangent för inline-förskjutning
 C—Inmatningstangent för höjdförskjutning

- Ange GPS:ens förskjutning i sidled i inmatningstangenten (A).
- Ange inline-förskjutningen för GPS:en i rutan för inline-förskjutning (B).
- Ange GPS-höjden i inmatningstangenten för höjd (C).

PC28568—UN—19NOV21

- A—Inmatningstangent för förskjutning i sidled
 B—Inmatningsknapp för ändring av redskapets bredd/
 förskjutning i sidled

Med redskapets GPS-förskjutningssida kan en förskjutning i sidled ställas in förbi redskapsbredden. Om du trycker på knappen "ändra redskapsbredd/förskjutning i sidled (B) visas inmatningstangenten för förskjutning i sidled (A).

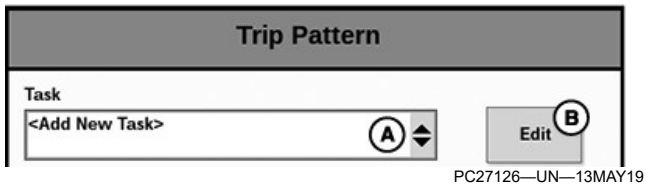
RW00482,00009CE-67-13DEC21

Utlösningssmönster

Tryck på mjukknappen "avståndsutlösning",

inställningsfliken och sedan redigeraknappen utlösningssmönster.

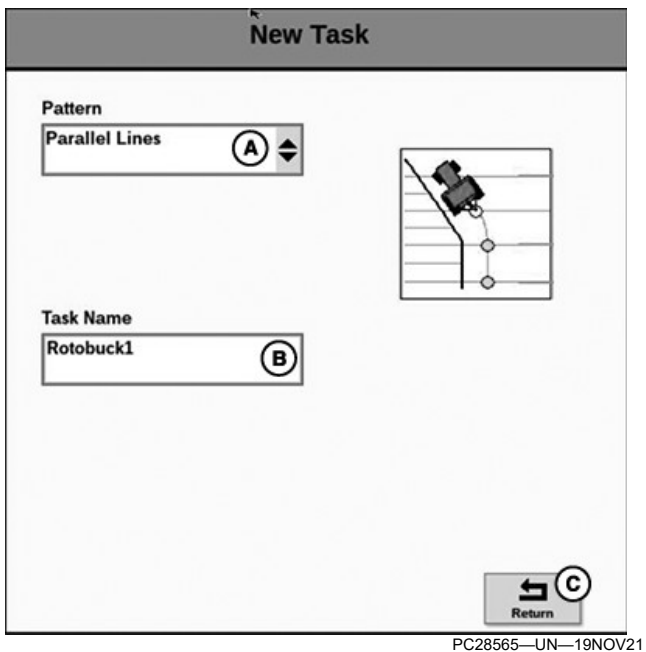
Så här anger du en ny uppgift:



A—Rullgardinsmeny för uppgifter
B—Redigeraknapp

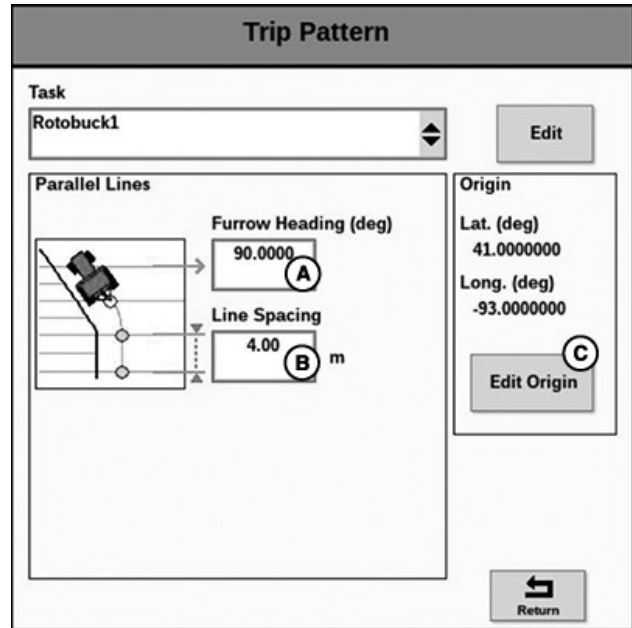
1. Välj "lägg till ny uppgift" i rullgardinsmeny för uppgifter (A).
2. Välj redigeraknappen (B).
3. Utför stegen som anges för en mönstertyp.
(För mer information om mönstertyper se Systemöversikt—Avståndslösning.)

Parallella linjer



A—Rullgardinsmeny för mönster
B—Inmatningstangent för uppgiftsnamn
C—Återvänd-knapp

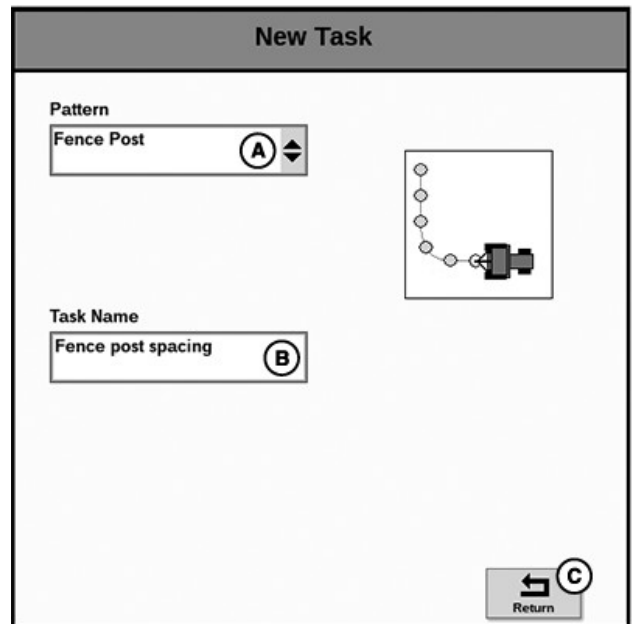
1. Välj parallella linjer från rullgardinsmenyn för mönster (A).
2. Ange ett uppgiftsnamn i inmatningstangenten för uppgiftsnamn (B).
3. Tryck på återvänd-knappen (C).



A—Inmatningstangent för fårans riktning
B—Inmatningstangent för radavstånd
C—Redigeraknapp för ursprung

4. Ange fårans riktning i inmatningstangenten för fårans riktning (A).
5. Ange radavståndet i inmatningstangenten för radavstånd (B).
6. Tryck på redigeraknappen för ursprung (C) och ställ in ursprungspunkten.
(Se ursprungspunkt för mer information.)

Staketstolpe



A—Rullgardinsmeny för mönster
B—Inmatningstangent för uppgiftsnamn
C—Återvänd-knapp

1. Välj staketstolpe från rullgardinsmenyn för mönster (A).
2. Ange ett uppgiftsnamn i inmatningstangenten för uppgiftsnamn (B).
3. Tryck på återvänd-knappen (C).

PC27130—UN—13MAY19

A—Inmatningstangent för staketstolpens avstånd

4. Ange staketstolpens avstånd i inmatningstangenten för staketstolpens avstånd (A).

Områdesmönster

PC27131—UN—13MAY19

A—Rullgardinsmeny för mönster
B—Inmatningstangent för uppgiftsnamn
C—Återvänd-knapp

1. Välj områdesmönster från rullgardinsmenyn för mönster (A).
2. Ange ett uppgiftsnamn i inmatningstangenten för uppgiftsnamn (B).
3. Tryck på återvänd-knappen (C).

PC27132—UN—13MAY19

A—Inmatningstangent för områdeslängd
B—Inmatningstangent för områdesdelare
C—Inmatningstangent för segmentdelare
D—Inmatningstangent för guidningsspårets riktning
E—Inmatningstangent för område per segment
F—Inmatningstangent för område per pass
G—Rullgardingsmeny för start av pass
H—Redigeraknapp för ursprung

4. Ange områdets längd i inmatningstangenten för områdeslängd (A).
5. Ange områdesdelaren i inmatningstangenten (B) för områdesdelare.
6. Ange segmentdelaren i inmatningstangenten för segmentdelare (C).
7. Ange guidningsspårets riktning i inmatningstangenten för guidningsspårets riktning (D).
8. Ange antalet områden per segment i inmatningstangenten för områden per segment (E).
9. Ange antalet områden per pass i inmatningstangenten för område per pass (F).
10. Välj antingen halv- eller helsegment från rullgardinsmenyn för passets status (G).
11. Tryck på redigeraknappen för ursprung (H) och ställ in ursprungspunkten.

(Se ursprungspunkt för mer information.)

Rutnät—90 grader

PC27136—UN—13MAY19

- A—Rullgardinsmeny för mönster
B—Rullgardinsmeny för rutnätets design
C—Inmatningstangent för uppgiftsnamn
D—Återvänd-knapp

1. Välj rutnät från rullgardinsmenyn för mönster (A).
2. Välj 90 grader från rullgardinsmenyn för rutnätets design (B).
3. Ange ett uppgiftsnamn i inmatningstangenten för uppgiftsnamn (C).
4. Tryck på återvänd-knappen (D).

PC27137—UN—13MAY19

- A—Inmatningstangent för guidningsspårets riktning
B—Inmatningstangent för plantavstånd
C—Inmatningstangent för avstånd mellan spår
D—Redigeraknapp för ursprung

5. Ange guidningsspårets riktning i inmatningstangenten för guidningsspårets riktning (A).
6. Ange plantavståndet i inmatningstangenten för plantavstånd (B).
7. Ange avståndet mellan spår i inmatningstangenten för avstånd mellan spår (C).
8. Tryck på knappen redigera ursprung (D) och ställ in ursprungspunkten.
(Se ursprungspunkt för mer information.)

Rutnät—Liksidiga trianglar

PC27138—UN—13MAY19

- A—Rullgardinsmeny för mönster
B—Rullgardinsmeny för rutnätets design
C—Inmatningstangent för uppgiftsnamn
D—Återvänd-knapp

1. Välj rutnät från rullgardinsmenyn för mönster (A).
2. Välj liksidiga trianglar i rullgardinsmenyn för rutnätets design (B).
3. Ange ett uppgiftsnamn i inmatningstangenten för uppgiftsnamn (C).
4. Tryck på återvänd-knappen (D).

PC27139—UN—13MAY19

A—Inmatningstangent för guidningsspårets riktning

B—Inmatningstangent för plantavstånd

C—Redigeraknapp för ursprung

5. Ange guidningsspårets riktning i inmatningstangenten för guidningsspårets riktning (A).
6. Ange plantavståndet i inmatningstangenten för plantavstånd (B).
7. Tryck på redigeraknappen för ursprung (C) och ställ in ursprungspunkten.

(Se ursprungspunkt för mer information.)

Rutnät—integrerade vinklar

PC27140—UN—13MAY19

A—Rullgardinsmeny för mönster

B—Rullgardinsmeny för rutnätets design

C—Inmatningstangent för uppgiftsnamn

D—Återvänd-knapp

1. Välj rutnät från rullgardinsmenyn för mönster (A).
2. Välj integrerade vinklar i rullgardinsmenyn för rutnätets design (B).
3. Ange ett uppgiftsnamn i inmatningstangenten för uppgiftsnamn (C).
4. Tryck på återvänd-knappen (D).

PC27141—UN—13MAY19

A—Inmatningstangent för guidningsspårets riktning

B—Inmatningstangent för plantavstånd

C—Inmatningstangent för planteringsvinkel

D—Inmatningstangent för avstånd mellan spår

E—Redigeraknapp för ursprung

5. Ange guidningsspårets riktning i inmatningstangenten för guidningsspårets riktning (A).
6. Ange plantavståndet i inmatningstangenten för plantavstånd (B).
7. Ange planteringsvinkeln i inmatningstangenten för planteringsvinkel (C).
8. Ange avståndet mellan spår i inmatningstangenten för avstånd mellan spår (D).
9. Tryck på knappen redigera ursprung (E) och ställ in ursprungspunkten.

(Se ursprungspunkt för mer information.)

Rutnät—Alternerande rader

PC27142—UN—13MAY19

- A—Rullgardinsmeny för mönster
B—Rullgardinsmeny för rutnätets design
C—Inmatningstangent för uppgiftsnamn
D—Återvänd-knapp

- Välj rutnät från rullgardinsmenyn för mönster (A).
- Välj alternerande rader i rullgardinsmenyn för rutnätets design (B).
- Ange ett uppgiftsnamn i inmatningstangenten för uppgiftsnamn (C).
- Tryck på återvänd-knappen (D).

PC27143—UN—13MAY19

- A—Inmatningstangent för guidningsspårets riktning
B—Inmatningstangent för plantavstånd
C—Inmatningstangent för avstånd mellan spår
D—Redigeraknapp för ursprung

- Ange guidningsspårets riktning i inmatningstangenten för guidningsspårets riktning (A).
- Ange plantavståndet i inmatningstangenten för plantavstånd (B).
- Ange avståndet mellan spår i inmatningstangenten för avstånd mellan spår (C).
- Tryck på knappen redigera ursprung (D) och ställ in ursprungspunkten.
(Se ursprungspunkt för mer information.)

Redigera ursprung

Ursprungspunkten representerar en utlösningssplats som används för att hitta alla andra utlösningar inom det definierade mönstret. Det är mycket viktigt att den sitter rätt. Ursprungspunkten använder maskinens GPS-förskjutningar och utrustningsförskjutningar. Se till att båda förskjutningarna har skrivits in korrekt innan du ställer in ursprungspunkten. Beroende på konfigurationen, ställ in guidningsspår på monitorn så att de matchar ursprungspunkten och körriktningen.

PC28567—UN—19NOV21

- A—Inmatningstangent för ursprunglig latitud
B—Inmatningstangent för ursprungets longitud
C—Stötbrytare framåt
D—Stötbrytare bakåt
E—Skiftens totala ursprung
F—Skifta ursprungspunkt vänster
G—Skifta ursprungspunkt höger
H—Knapp för att ställa in aktuell plats

Om den exakta ursprungspunkten är känd:

- Ange ursprungets latitud i inmatningstangenten för ursprunglig latitud (A).
- Ange ursprungets longitud i inmatningstangenten för longitud (B).

Om den exakta ursprungspunkten är okänd:

1. Placera maskinen i riktning mot nästa utlösningsplats med redskapet direkt mot ursprungsläget.
2. Tryck på knappen "Ställ in på aktuell plats" (H).
3. Dokumentera latitud och longitud för ursprungspunkten.

Stötbrytaren framåt (C) och stötbrytaren bakåt (D) är kopplade till maskinens riktning inom mönstret. Knapparna inaktiveras när maskinen är större än 45° från mönsterinriktningen. Varje knapptryckning flyttar ursprunget med 2,5 cm. Totalen för skiftens ursprung (E) visar den totala skiftade mängden.

Knappen "skifta ursprungspunkt vänster" (F) och knappen "skifta ursprungspunkt höger" (G) flyttar ursprungspunkten till vänster eller höger kant av redskapsbredden.

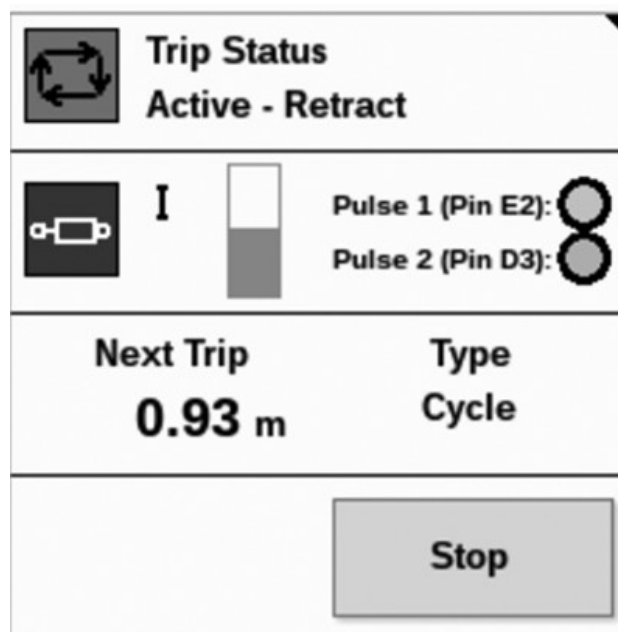
RW00482,0000AA4-67-14DEC21

Utlösningsskommando

Tryck på knappen för avståndslösning, inställningsfliken och sedan redigeraknappen för utlösningsskommando.

Utlösningsskommandot definierar den metod som styr när en åtgärd utlöses. Det finns fem typer av utlösningsskommandon:

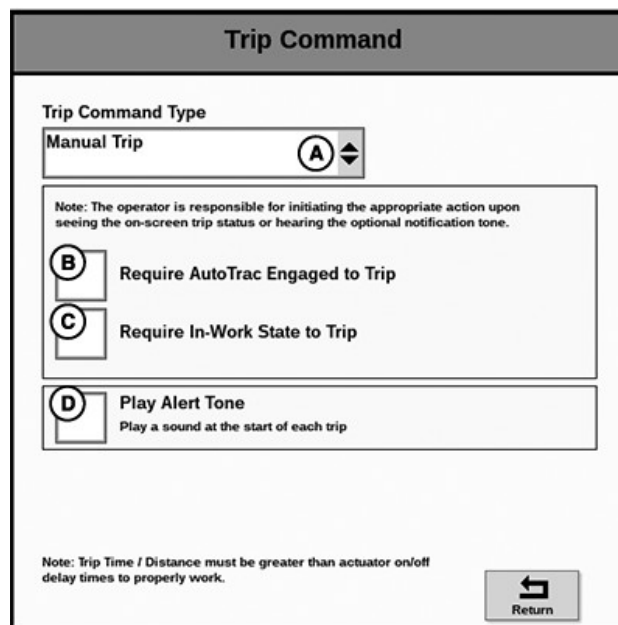
- **Manuell utlösning** meddelar föraren, med en status på skärmen eller en alternativ varningssignal, när utlösningen ska verkställas.
- **Ventil** använder hydrauluttagens (SCV) flödeskommandon.
- **Serieport** använder seriell kommunikation.
- **Puls** använder en lågtryckssida.
- **Bakre lyft** använder ISO CAN-meddelanden.



PC28562—UN—19NOV21

När ventil och puls har valts, slås LSD- och hydrauluttagsstatus samman till en ram.

Manuell utlösning



PC27146—UN—14MAY19

- A—Rullgardinsmeny för typ av utlösningsskommando
 B—Kryssruta för krav på att AutoTrac™ är inkopplad för utlösning
 C—Kryssruta för krav på arbetsläge för utlösning
 D—Kryssruta för spela upp varningston

1. Välj manuell utlösning från rullgardinsmenyn för typ av utlösningsskommando (A).
2. För att kräva att AutoTrac™ är aktiverad för att aktivera utlösningsskommandon, välj kryssrutan "kräv att AutoTrac™ är inkopplad för utlösning" (B).

AutoTrac är ett varumärke som tillhör Deere & Company

- Om du vill ha ett aktivt arbetsregistreringstillstånd för att aktivera utlösningsskommandon markerar du kryssrutan "kräv arbetsläge för utlösning" (C).
- Markera kryssrutan "spela upp varningston" (D) för att varna föraren med en hörbar ton i början av varje utlösning.

Ventil

- A—Rullgardinsmeny för typ av utlösningsskommando
 B—Inmatningstangent för slå på utlösning eller slå på tid
 C—Kryssrutan "använd avstånd för händelser"
 D—Rullgardinsmeny för ventil
 E—Rullgardinsmenyn för gränssnitt
 F—Kryssruta för krav på att AutoTrac™ är inkopplad för utlösning
 G—Kryssruta för krav på arbetsläge för utlösning
 H—Kryssruta för spela upp varningston

- Välj ventil från rullgardinsmenyn för typ av utlösningsskommando (A).

OBS: Inmatningstangenten (B) ändras till slå på avstånd eller slå på tid baserat på om kryssrutan "använd avstånd för händelser" (C) är markerad.

- Markera kryssrutan "använd avstånd för händelser" (C) för att använda avstånd för händelser. Om du vill använda tid för händelser avmarkerar du kryssrutan "använd avstånd för händelser".

OBS: När den utlöses, skjuts ventilen ut under det valda värdet för slå på tid eller slå på avstånd och dras sedan in 1,5 gånger värdet för slå på tid eller slå på avstånd. Om till exempel tiden för påslagning är inställd på 2 sekunder, kommer ventilen att förlängas i 2 sekunder och sedan dras den in i 3 sekunder.

- Ange tid eller avstånd i inmatningstangenten för slå på avstånd eller slå på tid (B).

- Välj en ventil från rullgardinsmenyn för ventilen (D).
- Välj ett gränssnitt från rullgardinsmeny för gränssnitt (E).

- Externt hydrauluttag (SCV) och extern hydrauluttagsströmbrytare
 - Kompatibel med traktorer som inte kommer från John Deere, 60-serien och äldre, 5XXX, 6X00, 6X10, 6X30, 7X00, 7X10, 7X20 och 7X30-traktorer med liten ram.
- John Deeres arv
 - Kompatibel med 8X00, 8X10, 8X20, 9X00, 9X10 och 9X20 traktorer.
 - Använder endast hydrauluttag 1 eller 3.
 - Kräver att kabelhärvan till UCC2 Application Controller är ansluten till startkabelanslutningen på traktorhyttens baksida.
- Hydrauluttag som tillhör John Deere
 - Kompatibel med 7X30, 8X30, U8, 9X30, 6R Miljösteg 4 (FT4), 7R, 8R, 8RT, 8RX, 9R, 9RT och 9RX traktorer.
 - Alla hydrauluttag kan användas.
 - Anslut inte kabelhärvan till UCC2 Application Controller till startkabelanslutningen på traktorhyttens baksida.
 - Om ett hydrauluttag är kartlagt till en styrspak kan den inte styras via plogstyrningen från John Deere.
- ISO hydrauluttag
 - Kompatibel med 6R, 6M (när de är utrustade med tillvalet elektroniska hydrauluttag), 7R, 8R, 8RT, 8RX, 9R, 9RT och 9RX traktorer.
 - Alla hydrauluttag kan användas.
 - Anslut inte kabelhärvan till UCC2 Application Controller till startkabelanslutningen på traktorhyttens baksida.

- Ange tid eller avstånd i inmatningstangenten för slå på avstånd eller slå på tid (B).
- För att kräva att AutoTrac™ är aktiverad för att aktivera utlösningsskommandon, välj kryssrutan "kräv att AutoTrac™ är inkopplad för utlösning" (F).
- För att kräva att arbetsregistreringen är aktiv för att aktivera utlösningsskommandon, välj kryssrutan "kräv arbetsläge för utlösning" (G).
- Markera kryssrutan "spela varningston" (H) för att varna föraren med en hörbar ton i början av varje resa.

Serieport

Trip Command

Trip Command Type

Serial Port **(A)** **(C)** Use Distance for Events

On Time **(B)** sec
1.00

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

Serial Port Assignment
Serial Port 1 **(D)** **(E)** Serial Port Setup

(F) Require AutoTrac Engaged to Trip

(G) Require In-Work State to Trip

(H) Play Alert Tone
Play a sound at the start of each trip

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

Return

PC27148—UN—14MAY19

- A—Rullgardinsmeny för typ av utlösningsskommando
B—Inmatningstangent för slå på utlösning eller slå på tid
C—Kryssrutan "använd avstånd för händelser"
D—Rullgardinsmeny för tilldelning av serieport
E—Inställningsknapp för serieport
F—Kryssruta för krav på att AutoTrac™ är inkopplad för utlösning
G—Kryssruta för krav på arbetsläge för utlösning
H—Kryssruta för spela upp varningston

- Välj serieport från rullgardinsmenyn för typ av utlösningsskommando (A).

OBS: Inmatningstangenten (B) ändras till slå på avstånd eller slå på tid baserat på om kryssrutan "använd avstånd för händelser" (C) är markerad.

- Markera kryssrutan "använd avstånd för händelser" (C) för att använda avstånd för händelser. Om du vill använda tid för händelser avmarkerar du kryssrutan "använd avstånd för händelser".

OBS: När den utlöses, skjuts ventilen ut under det valda värdet för slå på tid eller slå på avstånd och dras sedan in 1,5 gånger värdet för slå på tid eller slå på avstånd. Om till exempel tiden för påslagning är inställd på 2 sekunder, kommer ventilen att förlängas i 2 sekunder och sedan dras den in i 3 sekunder.

- Ange tid eller avstånd i inmatningstangenten för slå på avstånd eller slå på tid (B).
- Välj en serieport från rullgardinsmenyn för seriell porttilldelning (D).
- Tryck på inställningsknappen för serieport (E) och slutför inställningen av serieporten.
(För mer information se "Serieportar".)
- För att kräva att AutoTrac™ är aktiverad för att

aktivera utlösningsskommandon, välj kryssrutan "kräv att AutoTrac™ är inkopplad för utlösning" (F).

- För att kräva att arbetsregistreringen är aktiv för att aktivera utlösningsskommandon, välj kryssrutan "kräv arbetsläge för utlösning" (G).
- Markera kryssrutan "spela varningston" (H) för att varna föraren med en hörbar ton i början av varje resa.

Puls

Trip Command

Trip Command Type

Pulse **(A)** **(C)** Use Distance for Events

On Distance **(B)** (ft)
1.00

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

(D) Require AutoTrac Engaged to Trip

(E) Require In-Work State to Trip

(F) Play Alert Tone
Play a sound at the start of each trip

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

Return

PC27149—UN—14MAY19

- A—Rullgardinsmeny för typ av utlösningsskommando
B—Inmatningstangent för slå på utlösning eller slå på tid
C—Kryssrutan "använd avstånd för händelser"
D—Kryssruta för krav på att AutoTrac™ är inkopplad för utlösning
E—Kryssruta för krav på arbetsläge för utlösning
F—Kryssruta för spela upp varningston

- Välj puls från rullgardinsmenyn för typ av utlösningsskommando (A).

OBS: Inmatningstangenten (B) ändras till slå på avstånd eller slå på tid baserat på om kryssrutan "använd avstånd för händelser" (C) är markerad.

- Markera kryssrutan "använd avstånd för händelser" (C) för att använda avstånd för händelser. Om du vill använda tid för händelser avmarkerar du kryssrutan "använd avstånd för händelser".

OBS: När den utlöses, skjuts ventilen ut under det valda värdet för slå på tid eller slå på avstånd och dras sedan in 1,5 gånger värdet för slå på tid eller slå på avstånd. Om till exempel tiden för påslagning är inställd på 2 sekunder, kommer ventilen att förlängas i 2 sekunder och sedan dras den in i 3 sekunder.

3. Ange tid eller avstånd i inmatningstangenten för slå på avstånd eller slå på tid (B).
4. För att kräva att AutoTrac™ är aktiverad för att aktivera utlösningsskommandon, välj kryssrutan "kräv att AutoTrac™ är inkopplad för utlösning" (D).
5. För att kräva att arbetsregistreringen är aktiv för att aktivera utlösningsskommandon, välj kryssrutan "kräv arbetsläge för utlösning" (E).
6. Markera kryssrutan "spela upp varningston" (F) för att varna föraren med en hörbar ton i början av varje utlösning.

Bakre lyft

PC28325—UN—23NOV20

- A—Rullgardinsmeny för typ av utlösningsskommando
B—Inmatningstangent för slå på utlösning eller slå på tid
C—Kryssrutan "använd avstånd för händelser"
D—Inmatningstangent för att slå på position
E—Knappen "ställ in på aktuell position"
F—Inmatningstangent för att slå av position
G—Knappen "ställ in på aktuell position"
H—Kryssruta för krav på att AutoTrac™ är inkopplad för utlösning
I—Kryssruta för krav på arbetsläge för utlösning
J—Kryssruta för spela upp varningston

1. Välj bakre lyft i rullgardinsmenyn för typ av utlösningsskommando (A).

OBS: Inmatningstangenten (B) ändras till slå på avstånd eller slå på tid baserat på om kryssrutan "använd avstånd för händelser" (C) är markerad.

2. Markera kryssrutan "använd avstånd för händelser" (C) för att använda avstånd för händelser. Om du vill använda tid för händelser avmarkerar du kryssrutan "använd avstånd för händelser".

OBS: När den utlöses, skjuts ventilen ut under det valda värdet för slå på tid eller slå på avstånd och dras sedan in 1,5 gånger värdet för slå på tid eller slå på avstånd. Om till exempel tiden för påslagning är inställd på 2 sekunder, kommer ventilen att förlängas i 2 sekunder och sedan dras den in i 3 sekunder.

3. Ange tid eller avstånd i inmatningstangenten för slå på avstånd eller slå på tid (B).

OBS: På- och av-läget för lyften visas i procent. 100 % höjs upp hela vägen och 0 % sänks ner hela vägen.

4. Ange värdet för slå på position i inmatningstangenten för att slå på position (D) eller flytta den bakre lyften manuellt och tryck sedan på knappen "ställ in på nuvarande position" (E).
5. Ange värdet för att slå av position i inmatningstangenten för att slå av position (F) eller flytta den bakre lyften manuellt och tryck sedan på knappen "ställ in på nuvarande position" (G).
6. För att kräva att AutoTrac™ är aktiverad för att aktivera utlösningsskommandon, välj kryssrutan "kräv att AutoTrac™ är inkopplad för utlösning" (H).
7. För att kräva att arbetsregistreringen är aktiv för att aktivera utlösningsskommandon, välj kryssrutan "kräv arbetsläge för utlösning" (I).
8. Markera kryssrutan "spela upp varningston" (J) för att varna föraren med en hörbar ton i början av varje utlösning.

RW00482.0000A98-67-14DEC21

Utlösningssdokumentering

Tryck på funktionsknappen avståndslösning > Inställningsfliken > Redigeraknappen för utlösningssdokumentering.

Trip Documentation

☒ Enable Distance Trip Documentation

Client: Schott
Farm: Home
Field: North 80

File Server State: Connected, Idle
File Server Exit Code: OK

Note: Trip Events will be logged using File Server. The Trip Number, Event Type, Latitude, Longitude, and Heading will be logged in a comma separated value file. To view, export files server contents onto removable media.

Rows and Spacing

Number of Rows: 2 (B) rows

Row Spacing: 30 (C) in

Return

PC27917—UN—16APR20

- A—Kryssrutan "Aktivera dokumentering av avståndsutlösning"
B—Inmatningstangent för antal rader
C—Inmatningstangent för radavstånd

När aktiverad så loggas utlösningshändelser med filservern. Se till att filservern är aktiverad på huvudmonitorn. Om flera monitorer används, se till att filservern är inaktiverad på den andra monitorn.

OBS: När fältnamnet ändras begär Application Controller automatiskt en trådlös dataöverföringsfilsynkronisering.

(För mer information, se aktivera filserver.)

Utlösningssdokumentationen loggar den önskade utlösningssplatsen till en fil så att varje utlösningshändelse kan lokaliseras efter att arbetet har slutförts. Detta kan vara särskilt användbart vid användning av avståndsutlösning för att skapa mönster för långsiktiga grödor, t.ex. fruktodling. Filer använder CSV-format med följande rubriker:

Kund, Gård, Fält, Mönsternamn, Latitud, Longitud, Riktning, GMT Datum, GMT Tid, Utlösningssnummer, Åtgärdstyp

1. Markera kryssrutan (A) för att aktivera dokumentering av avståndsutlösning.
2. Ange antalet rader i inmatningstangenten (B).
3. Ange radavståndet i inmatningstangenten (C).

RW00482,00009D0-67-12NOV21

Aktivera filserver

OBS: Om flera monitorer används, se till att filservern är AV på den andra monitorn.

GreenStar™ 3 2630-monitor

1. Välj menyknappen > monitorknappen > funktionsknappen diagnostik.

Readings Tests Multiple Displays (A) About

Display Mode: Custom

GreenStar: On

Task Controller: On

Auto Implement Detection: On

Original GreenStar Monitor: On

ISOBUS Certification: Off

Implement Bus: On

File Server: Off

VT Number

GreenStar: 2

Task Controller: 1

Original GreenStar Monitor: 1

Implement Bus: 1

Vehicle Bus: 1

File Server: 1

Change Settings (B) Restore Factory Default Settings

PC26729—UN—09JAN19

- A—Fliken flera monitorer
B—Knapp för att ändra inställningar

2. Välj fliken flera monitorer (A) och sedan knappen ändra inställningar (B).

Change Settings

Changing these settings may cause some devices to stop working.

	On/Off	VT Number
GreenStar	☒	2
Task Controller	☒	1
Auto Implement Detection	☒	
File Server	☒ (A)	1

Cancel Save Settings and Restart Display (B)

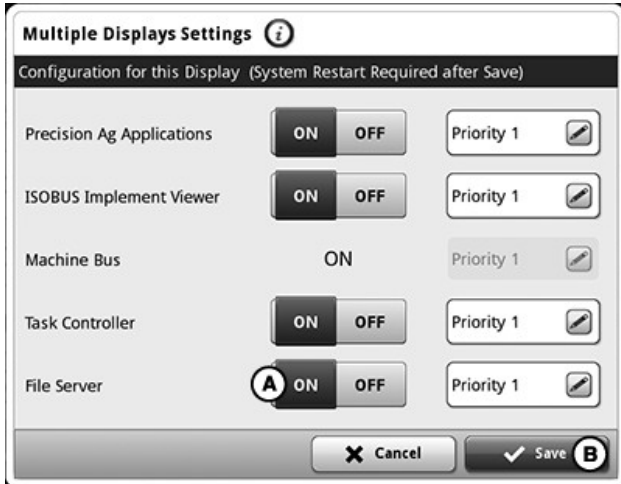
PC26730—UN—09JAN19

- A—Kryssrutan filserver
B—Knappen spara inställningarna och starta om monitorn

3. Markera kryssrutan filserver (A) och sedan knappen spara inställningar och starta om monitorn (B).
4. Stäng AV maskinen, låt monitorn stängas av och starta sedan om systemet.

Generation 4-monitor

- Tryck på menyknappen > systemfliken > funktionspanel för display och ljud > fliken flera displayer > redigeraknappen > knappen avancerade inställningar.



PC26731—UN—09JAN19

A—Växla filserver
B—Sparaknapp

- Slå PÅ filservern med växlingsknappen (A) och tryck sedan på sparaknappen (B).
- Stäng AV maskinen, låt monitorn stängas av och starta sedan om systemet.

RW00482,00007ED-67-11JUN19

Kalibrering av utrustningsförskjutning

Validera och justera utrustningens arbetspunktsförskjutningar. Innan du utför kalibreringen ska du se till att maskinens GPS-förskjutningar har skrivits in korrekt och att mottagaren använder RTK-signal.

- Tryck på knappen avståndslösning > kalibreringsfliken > kalibreringsknappen av utrustningsförskjutning.
- Skapa ett rakt spår för guidningsspår och aktivera AutoTrac™.
- Stanna maskinen när maskinen och redskapet befinner sig på guidningsspåret.
- Märk ut positionen för utlösningens ställdon på marken.



Knappen nästa sida

PC22285—UN—16MAR16

- Tryck på knappen nästa sida.
- Kör maskinen framåt så att det finns tillräckligt med

utrymme att vända och nå guidningsspår etinnan du når det markerade läget.

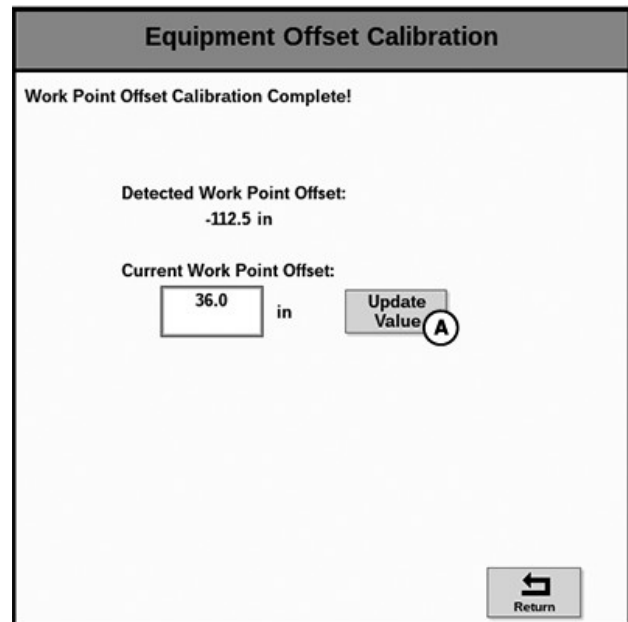
- Vänd maskinen för att vända den i motsatt riktning och koppla AutoTrac™ på samma guidningsspår.
- Stanna maskinen när arbetspunkten är i linje med det markerade läget.



Knappen nästa sida

PC22285—UN—16MAR16

- Tryck på knappen nästa sida.



PC27158—UN—14MAY19

A—Knappen uppdatera värde

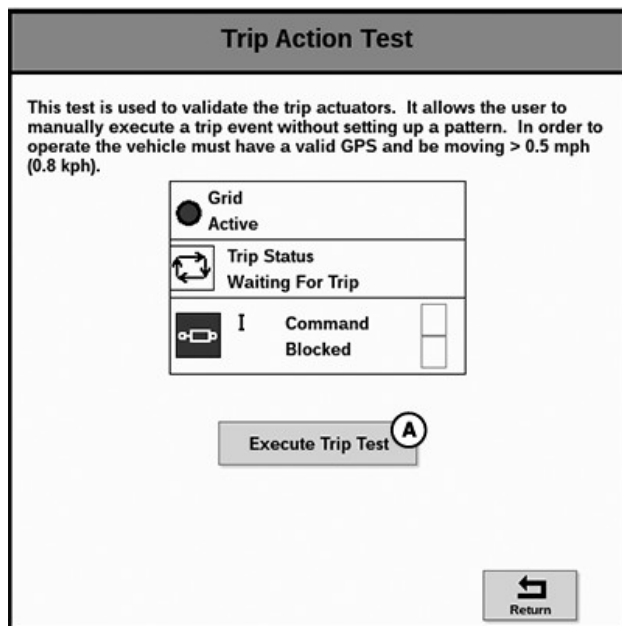
- Välj knappen uppdatera värde (A).

RW00482,00008C6-67-06OCT21

Test av utlösningssåtgärd

! WARNING: Undvik allvarliga personskador genom att hålla området runt utrustningen fritt. Detta förfarande kräver att maskinen rör sig framåt. Redskapet rör sig under testet. Läs och följ anvisningarna i "Säker användning av redskapets automatsystem" i avsnittet "Säkerhet" innan du utför testet.

Genomför en utlösningshändelse manuellt för att bekräfta utlösningens ställdon utan att ställa in ett mönster. För att utföra ett utlösningstest kräver maskinen en giltig GPS-signal och måste röra sig med en hastighet över 0,1 km/h.



PC27159—UN—14MAY19

A—Knappen utför utlösningstest

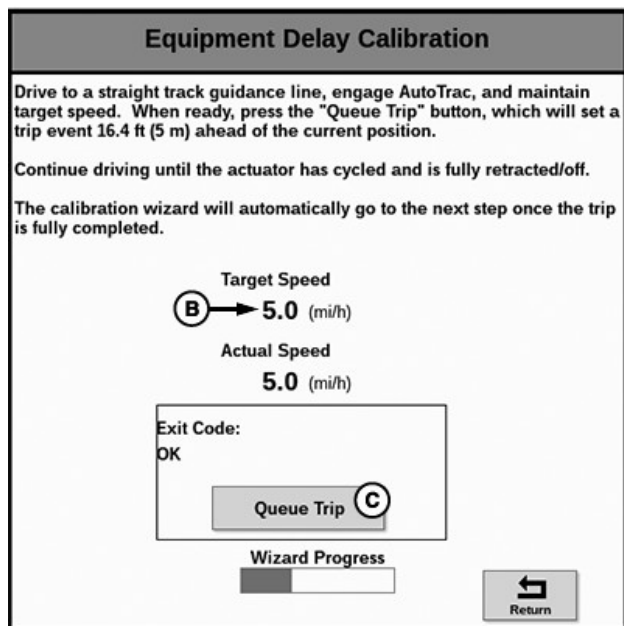
1. Tryck på knappen avståndsutlösning > kalibreringsfliken > knappen för test av utlösningståtgärd.
2. Tryck på knappen utför utlösningstest (A) för att utföra en utlösningståtgärd.
3. Upprepa testet vid behov.

RW00482,00009D1-67-16APR20

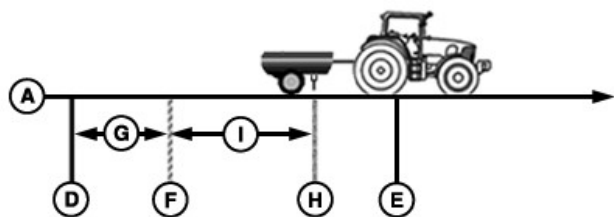
Kalibrering av utrustningsfördröjning

Kalibreringen av utrustningsfördröjningen kräver en noggrann mätning av utlösningshändelserna mellan två intilliggande pass. Det finns många sätt att göra detta på marken, men två av de enklaste sätten är:

- Använd en kamera och placera ett långt måttband på marken längs mitten av ett rakt guidningsspår. Se till att kameran har fri sikt både över måttbandet och ställdonet medan maskinen rör sig.
- Ställ in ställdonet så att det lämnar märken på marken baserat på utlösningshändelser, flytta sedan maskinen längs mitten av ett rakt guidningsspår och mät aktiveringsmärkena.



PC27161—UN—16MAY19



PC27162—UN—15MAY19

- A—Ställ in ett rakt guidningsspår
- B—Målshastighet
- C—Knapp för utlösningsskö
- D—Start av utlösningshändelse
- E—Ställdonet helt indraget
- F—Ställdonet utsträckt till slå PÅ position
- G—Mekanisk fördröjning PÅ
- H—Ställdon i FRÅN-läge (men inte helt indraget)
- I—Ställdon i PÅ- eller arbetsläge

1. Tryck på knappen avståndsutlösning > kalibreringsfliken > knappen för kalibrering av mekanisk fördröjning.
2. Kör på ett rakt guidningsspår (A) med AutoTrac™ inkopplad medan målshastigheten (B) bibehålls.
3. Aktivera autoläge.
(För mer information se aktivera autoläge.)
4. Tryck på knappen för utlösningsskö (C).
Utlösningshändelsen startar (D) 5 m före nuvarande läge.
5. Fortsätt att köra rakt framåt tills ställdonet har cyklat och är helt indraget (E).

Equipment Delay Calibration

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

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

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

Target Speed
C → 5.0 (mi/h)

Actual Speed
 5.0 (mi/h)

Next Trip	Type
42.5 ft	Cycle

☒ I Command
☐ Blocked

Wizard Progress

Return

PC27164—UN—31MAY19

Equipment Delay Calibration

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

Distance between Actuator On Points
 1 **0.0** **B** (in)

Distance between Actuator Off Points
 2 **393.7** **D** (in)

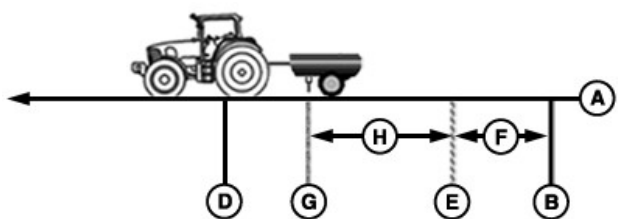
Actuator On Delay		Actuator Off Delay	
Current	1.704 sec	Current	0.319 sec
Estimated	0.000 sec	Estimated	0.000 sec

Update On Delay **E**
Update Off Delay **F**

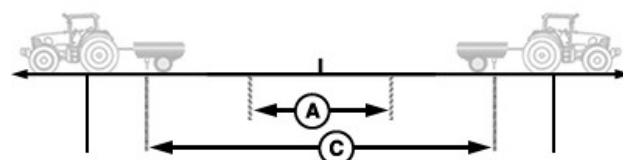
Wizard Progress

Return

PC27168—UN—16MAY19



PC27165—UN—16MAY19



PC27169—UN—16MAY19

- A—Ställ in ett rakt guidningsspår
 B—Start av utlösningshändelse
 C—Mål hastighet
 D—Ställdonet helt indraget
 E—Ställdonet utsträckt till slå PÅ position
 F—Mekanisk fördröjning PÅ
 G—Ställdon i FRÅN-läge (men inte helt indraget)
 H—Ställdon i PÅ- eller arbetsläge

OBS: Se till att det finns tillräckligt med utrymme för att nå guidningsspåret (A) efter vändning innan du når starten för utlösningshändelsen (B).

- Vänd maskinen och kör på samma raka guidningsspår med AutoTrac™ aktiverat, samtidigt som mål hastigheten (C) bibehålls.
- Fortsätt att köra rakt framåt tills ställdonet har cyklat och är helt indraget (D).

- A—Avstånd mellan ställdonets påslagningspunkter
 B—Inmatningsruta för avstånd mellan ställdonets påslagningspunkter
 C—Avstånd mellan ställdonets fråslagningspunkter
 D—Inmatningstangen för avstånd mellan ställdonets fråslagningspunkter
 E—Knappen uppdatera fördröjning på
 F—Knappen uppdatera fördröjning av

- Ange avståndet mellan ställdonets påslagningspunkter (A) i inmatningstangenten (B).
- Ange avståndet mellan ställdonets fråslagningspunkter (C) i inmatningstangenten (D).
- Tryck på knappen "uppdatera fördröjning på" (E).
- Tryck på knappen "uppdatera fördröjning av" (F).

RW00482,00009D2-67-08MAY20

Använda

Aktivera autoläge

⚠ VARNING: Använd inte iGrade™ eller avståndslösning på vägar. Förhindra allvarliga personskador genom att läsa och följa anvisningarna för inaktivering av iGrade™ och avståndslösning i den här handboken innan du kör på allmän väg.

OBS: För enkelhetens skull används hydrauluttag (SCV) 3 i denna instruktionsbok. Föraren kan givetvis välja ett annat hydrauluttag.

Systemkraven för funktion beror på konfigurationen. För att underlätta anvisningarna använder den här instruktionsboken traktorns grundläggande funktioner för hydrauluttag (SCV) för att aktivera autoläget.

(Se maskinens instruktionsbok för mer information om hur du kopplar in hydrauluttag för en specifik maskin.)

(Se instruktionsboken för tredje part om konfigurationen kräver att en enhet från tredje part aktiveras för att aktivera autoläge eller åtgärd.)

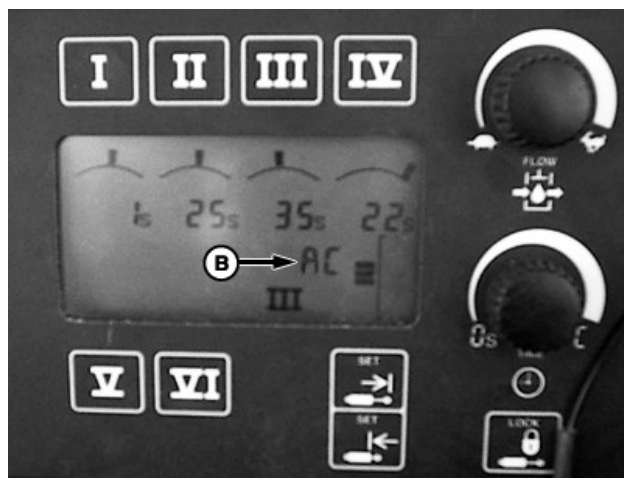
För att aktivera det hydrauliska autoläget:



PC18220—UN—05DEC13

A—Styrspak för hydrauluttag

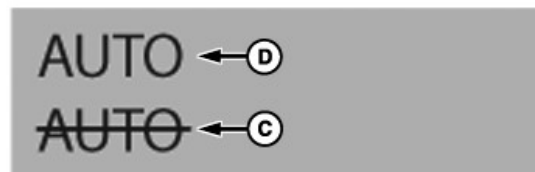
1. Om en äldre JD-enhet eller en JD-enhet används, placera hydrauluttagets styrspak (A) i det främre spärrläget. Välj återgångsknappen om du använder ett ISO-ventilgränssnitt.
2. Kontrollera att autoläget är PÅ.



PC18234—UN—11DEC13

B—AC-läge

- Kontrollera att EC ändras till AC (B) om maskinen används med en TouchSet™-monitor.



PC22235—UN—01MAR16

C—Autoläge AV D—Autoläge PÅ

- Kontrollera att autoläget AV (C) ändras till autoläget PÅ (D) om maskinen används med CommandCenter™.

RW00482,00009EE-67-22MAY20

Avaktivera, inaktivera och deaktivera redskapsautomatisering

⚠ VARNING: Stäng av maskin- och redskapsguidningssystemen före ingången på allmän väg för att undvika allvarliga eller livsfarliga skador.

Koppla ur redskapsautomatik

- Reducera maskinen till lägre hastigheter än 0,1 km/h.
- Beroende på konfigurationen, slå antingen AV lutningsknappen, tryck på pausknappen för lutning eller tryck på stoppknappen för avståndslösning.
- Koppla från AutoTrac™ beroende på konfigurationen.

(Monitorns instruktionsbok innehåller mer information om AutoTrac™.)

Inaktivera redskapsautomatik

Beroende på configurationen, slå antingen AV lutningsknappen eller tryck på stoppknappen för avståndslösning.

Koppla ur redskapsautomatik

- Stäng av hydrauluttaget.
- Stäng av auto-läge.
- Inaktivera AutoTrac™ beroende på configurationen.

(Monitorns instruktionsbok innehåller mer information om AutoTrac™.)

RW00482,00009EF-67-26MAY20

E—Status
F—Sista slutkod

Välj antingen knappen avståndslösning eller iGrade™-knappen > statusfliken (A).

När en profil har ställts in kan tillämpningsspecifik information visas på statusfliken eller på en körsida, om sådan har ställts in. Namnet på den aktuella profilen (B) visas. Tryck på knappen profiler (C) för att ändra profiler.

Om du väljer inom de flesta modulerna (D) öppnas en hel sida med information om drift. Statusfliken visar status (E) och den sista slutkoden (F).

(För mer information om statusar och slutkoder se felsökning.)

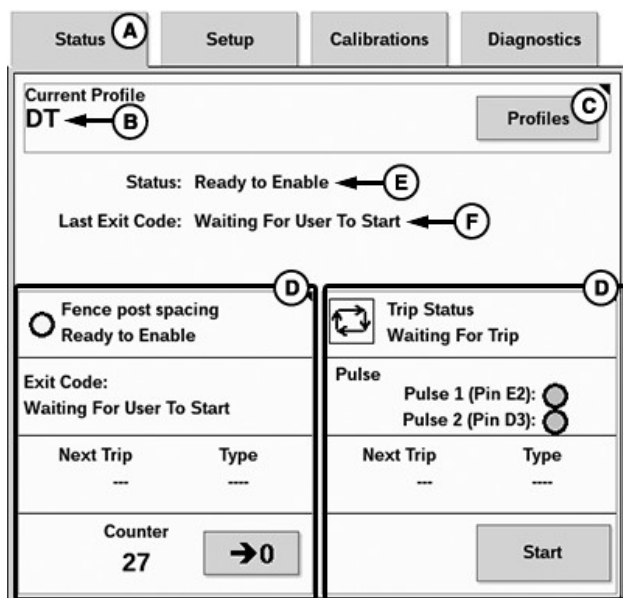
RW00482,00008CB-67-24JUN19

Hydrauluttagets kommandostyrning

Om den valda profilen för UCC2 Application Controller ställts in för att använda hydrauluttagen (SCV) sköter den styrningen av de hydrauluttagen, även när funktionspanelen inte används och andra funktionspaneler inte kan skicka kommandon till dessa hydrauluttag. För att koppla loss hydrauluttagets kommandostyrning, skapa och välj en profil för UCC2 Application Controller utan hydrauluttag eller koppla från UCC2 Application Controller.

RW00482,0000A93-67-25NOV20

Statusfliken

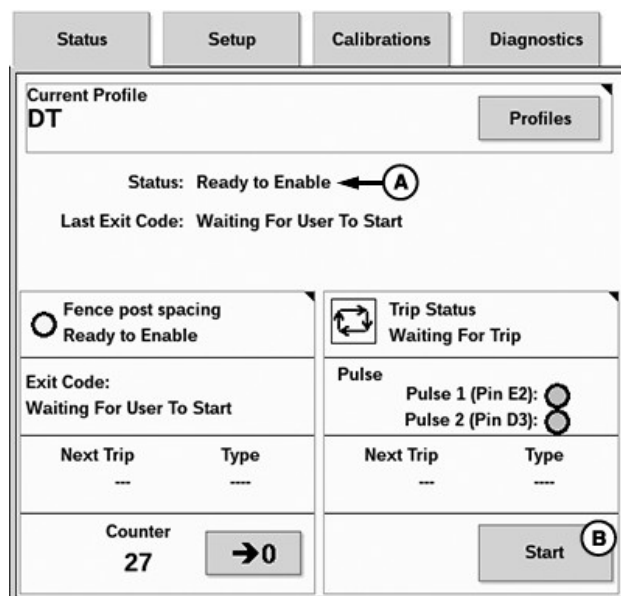


PC27173—UN—05JUN19

A—Statusfliken
B—Aktuell profil
C—Knappen för profiler
D—Modul för kvartssida

Använda avståndslösning

1. Placera maskinen vid ursprungsläget mot nästa utlösningshändelse i önskat mönster.
2. Beroende på configurationen, ställ in guidningsspår på monitorn så att de matchar ursprungspunkten och korriktningen.



PC27238—UN—30MAY19

A—Status
B—Startknapp

3. Kontrollera att statusen (A) är "klar att aktivera".
(Se felsökning om statusen inte är "klar att aktivera".)
4. Slå PÅ arbetsregistreringen om kryssrutan krav på arbetsläge för utlösning är markerad.
5. Om kryssrutan kräv AutoTrac™ aktiverad för utlösning är markerad, aktivera AutoTrac™.

iGrade är ett varumärke som tillhör Deere & Company
AutoTrac är ett varumärke som tillhör Deere & Company

Kontrollera att AutoTrac™ cirkeldiagram status visar 3/4 delar när den är aktiverad.

(Se monitorns eller AutoTrac™ instruktionsboken för mer information.)

- Tryck på startknappen (B). Kontrollera att statusen ändras till aktiverad.

(Se felsökning om statusen inte är aktiverad.)

OBS: Autoläget kräver en hastighet på 0,1 km/h eller högre för att kopplas in.

- Aktivera autoläge. Om AutoTrac™ krävs, tryck på återgångsknappen.

(För mer information se aktivera autoläge.)

- Kör maskinen längs det definierade mönstret.



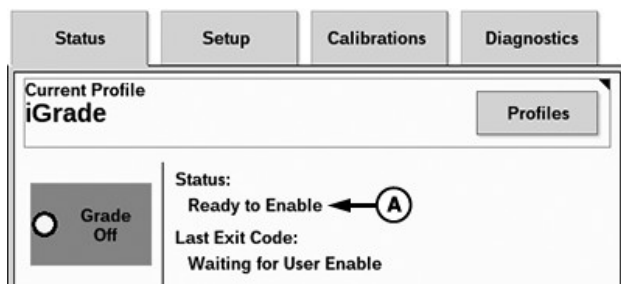
PC27239—UN—30MAY19

Stoppknapp

- Välj vid behov stoppknappen, placera om maskinen på nästa guidningsspår och upprepa stegen.

RW00482,00009D3-67-16APR20

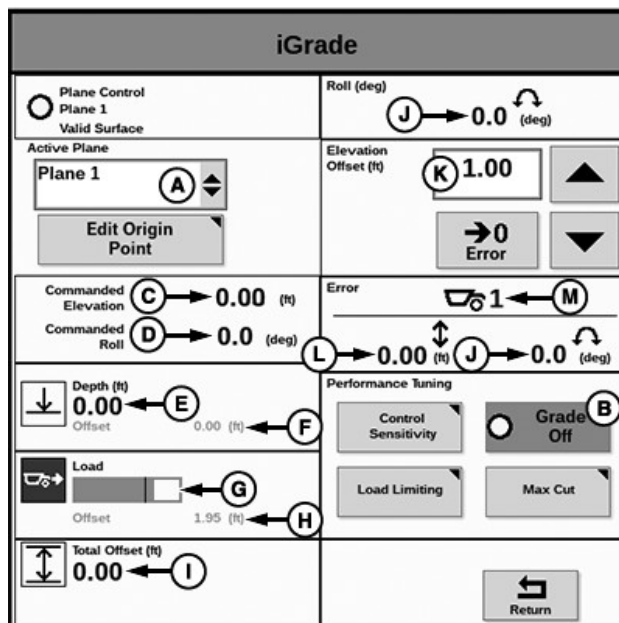
Manövrera iGrade™—Markplaning och fjärrmanövrering



PC27229—UN—30MAY19

A—Status

- Kontrollera att statusen (A) är "klar att aktivera".
(Se felsökning om statusen inte är "klar att aktivera".)
- När avskraparna är tomma, placera maskinen inom det definierade sluttningsområdet.



PC27302—UN—18JUN19

- A—Rullgardinsmeny för aktivt plan
- B—Knappen lutning på/av
- C—Begärd höjd
- D—Begärd rullning
- E—Maximalt skrapdjup
- F—Maximal skrapförskjutning
- G—Aktuell belastning
- H—Lastbegränsningsförskjutning
- I—Total förskjutning
- J—Rullningsfel
- K—Höjdförskjutning
- L—Höjdfel
- M—Avskraparnummer

- För markplaning, välj lämpligt plan från rullgardinsmenyn (A).
- Tryck på knappen lutning på (B). Kontrollera att statusen ändras till aktiverad.
(Se felsökning om statusen inte är aktiverad.)

OBS: Maskinen måste röra sig snabbare än 0,1 km/h för att hydrauluttag ska kunna koppla in.

(Du hittar mer information om hydrauluttagets hastighetskrav i maskinens instruktionsbok.)

- Aktivera autoläge. Om du använder flera avskrapare ska du först använda den tomma avskraparen som är längst framåt. Kontrollera att statusen ändras till aktiv.
(För mer information se aktivera autoläge.)
(Se felsökning om statusen inte är aktiv.)
- Låt avskraparen fyllas.
- Övervaka kommandona, felen och förskjutningarna. Justera inställningar eller förskjutningar vid behov.

Kommandona, felen och förskjutningarna som visas beror på konfigurationen.

- Den begärda höjden (C) är den önskade höjden.

- Den begärda rullningen (D) är den önskade tvärslutningsvinkeln.
- Maximalt skrapdjup (E) är det aktuella maximala skrapdjupet.
- Maximal skrapförskjutning (F) är den aktuella maximala skrapförskjutningen.
- Aktuell belastning (G) är den aktuella belastningen. Allt förbi linjen ligger över de aktuella inställningarna för lastbegränsning.
- Lastbegränsningsförskjutning (H) är den totala förskjutning som beräknats från alla aktiva lastbegränsningsalternativ.
- Total förskjutning (I) är den totala förskjutning som beräknats utifrån alla aktiva förskjutningar.
- Rullningsfel (J) är skillnaden mellan den aktuella rullningsvinkeln och den kommenderade rullningsvinkeln.
- Höjdförskjutningen (K) är den förskjutning som definierats av föraren.
- Höjdfel (L) är skillnaden mellan aktuell höjd och den begärda höjden.

(För mer information om inställningar och förskjutningar se avsnittet inställningar.)

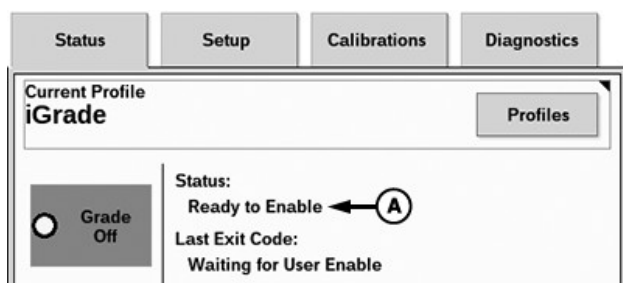
- Övervaka materialet i lastskopan.
- Koppla ur autoläget och höj avskraparen när lastskopan är full.
- Om flera avskrapare används, aktivera autoläget för nästa avskrapare. Se till att avskraparumret (M) ändras till den aktiva avskraparen.
- Upprepa stegen tills avskraparna är fulla eller tills fyllningen av planet har nåtts.
- Lasta av lastskoporna antingen i planets fyllning eller på den angivna tömningsplatsen. Använd på/av-knappen för lutning när du passerar gränsen för planet.

(Se avskraparens instruktionsbok för tömningsfunktioner.)

- Upprepa stegen tills planet har skapats.

RW00482.00009D4-67-28APR20

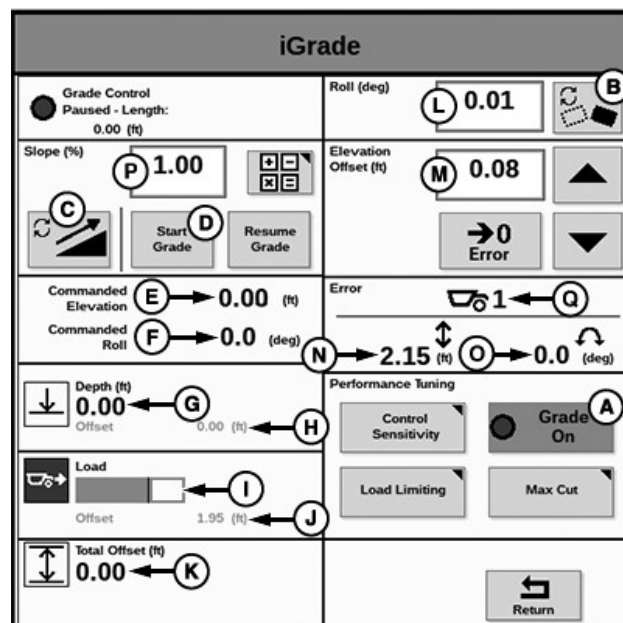
Använda iGrade™—Lutningsstyrning



A—Status

PC27229—UN—30MAY19

- Kontrollera att statusen (A) är "klar att aktivera".
(Se felsökning om statusen inte är "klar att aktivera".)
- Med skraporna tomma, placera maskinen i riktning mot önskad lutning med skrapan direkt vid ursprungsläget.



PC27235—UN—30MAY19

- A—Knappen lutning på/av
- B—Växla rullningsriktning
- C—Växla mellan uppför-/nerförsbacke
- D—Startknapp för lutning
- E—Begärd höjd
- F—Begärd rullning
- G—Maximalt skrapdjup
- H—Maximal skrapförskjutning
- I—Aktuell belastning
- J—Lastbegränsningsförskjutning
- K—Total förskjutning
- L—Rullning
- M—Höjdförskjutning
- N—Höjdfel
- O—Rullningsfel
- P—Slutning
- Q—Avskraparnummer

- Tryck på knappen lutning på (A). Kontrollera att statusen ändras till aktiverad.
(Se felsökning om statusen inte är aktiverad.)
- Om tvärslutning är aktiverad, använd knappen för rullningsriktning (B) för att definiera riktningen för tvärslutningen.
- Använd växlingsknappen för uppför-/nedförsbacke (C) för att definiera körriktningen.

OBS: Maskinen måste röra sig snabbare än 0,1 km/h för att hydrauluttag ska kunna koppla in.

(Du hittar mer information om hydrauluttagets hastighetskrav i maskinens instruktionsbok.)

6. Tryck på knappen startlutning (D) och aktivera autoläget. Om du använder flera avskrapare ska du först använda den tomma skrapan som är längst framåt. Kontrollera att statusen ändras till aktiv.

(För mer information se aktivera autoläge.)

(Se felsökning om statusen inte är aktiv.)

7. Låt avskraparen fyllas.
8. Övervaka kommandona, felen och förskjutningarna. Justera inställningar eller förskjutningar vid behov. Kommandona, felen och förskjutningarna som visas beror på konfigurationen.

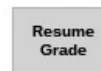
- Den begärda höjden (E) är den önskade höjden.
- Den begärda rullningen (F) är den önskade tvärlutningsvinkeln.
- Maximalt skrapdjup (G) är det aktuella maximala skrapdjupet.
- Maximal skrapförskjutning (H) är den aktuella maximala skrapförskjutningen.
- Aktuell belastning (I) är den aktuella belastningen. Allt förbi linjen ligger över de aktuella inställningarna för lastbegränsning.
- Lastbegränsningsförskjutning (J) är den totala förskjutning som beräknats från alla aktiva lastbegränsningsalternativ.
- Total förskjutning (K) är den totala förskjutning som beräknats utifrån alla aktiva förskjutningar.
- Rullningen (L) är den förardefinierade tvärlutningsvinkeln.
- Höjdförskjutning (M) är den förardefinierade förskjutningen.
- Höjdfel (N) är skillnaden mellan aktuell höjd och den begärda höjden.
- Rullningsfel (O) är skillnaden mellan den aktuella rullningsvinkeln och den begärda rullningsvinkeln.
- Sluttningsgrad (P) är den definierande lutningsprocenten.

(För mer information om inställningar och förskjutningar se avsnittet inställningar.)

9. Övervaka materialet i lastskopan.
10. Koppla ur autoläget och höj avskraparen när lastskopan är full.
11. Om flera avskrapare används, aktivera autoläget för nästa avskrapare. Se till att avskraparnumret (Q) ändras till den aktiva avskraparen.
12. Upprepa stegen tills alla avskrapare är fyllda.

13. Tryck på pausknappen när den sista avskraparen är full.

14. Lasta av lastskoporna i lämpligt område och återgå sedan till det område där arbetet pausades.



PC27237—UN—30MAY19

Återuppta-knapp för lutning

15. Tryck på återuppta-knappen för lutning och fortsätt arbetet.

RW00482.00009D5-67-28APR20



PC27236—UN—30MAY19

Paus-knapp

Felsökning

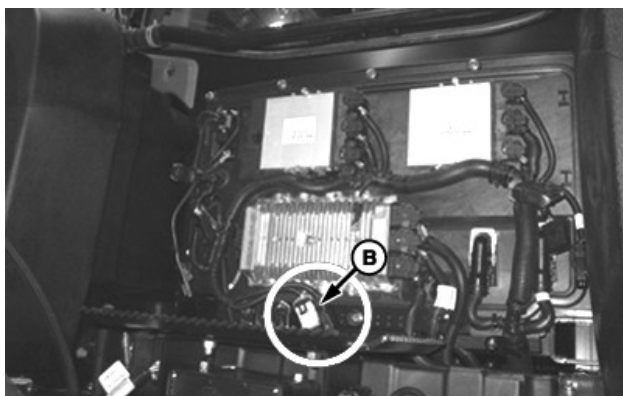
Återställa UCC2 Application Controller

VIKTIGT: Anslut inte UCC2 Application Controller när maskinen är PÅ. Anslutning med påslagen maskin kan leda till fel i CANBUS-kommunikationen och skapa fel hos den hydrauliska styrenheten.

1. Stäng av maskinen.



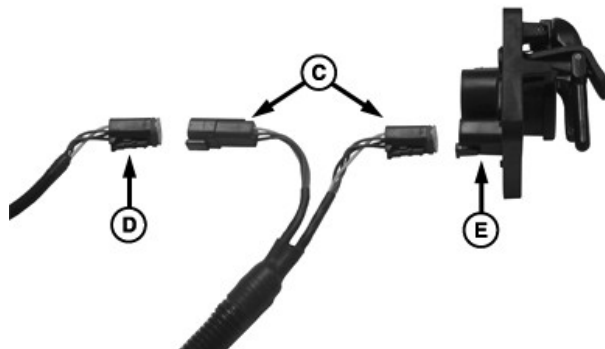
PC22232—UN—29FEB16



PC22233—UN—29FEB16

A—Anslutning med kontinuerlig effekt
B—Startkabelanslutning

2. Koppla ur konstantströmanslutningen (A) och extraanslutningen (B).



PC22234—UN—29FEB16

C—CANVS T-anslutningar
D—Anslutning för CANBUS med 4 stift
E—Anslutning för ISO-redskap

3. Koppla bort CAN-bussens T-kontakter (C) och anslut CAN-bussens kontakt med 4 stift (D) direkt till uttaget för ISO-redskap (E).

4. Starta maskinen. När alla system har startat, visa och radera alla maskinfelsökningskoder och slå sedan AV maskinen.

5. Anslutning konstantströmmen och startkabelanslutningarna.

6. Återanslut CANBUS T-anslutningar mellan anslutningen med 4 stift och anslutningen för ISO-redskap.

RW00482,00005B8-67-24NOV20

Status- och slutkoder

Statuskod	Beskrivning	Åtgärd
Inaktiverad	Fel föreligger i systemet.	Kontrollera avståndslösning eller iGrade™ felsökningssidor för mer information och för att lösa fel.
Redo att aktiveras	Systemet väntar på att föraren ska aktivera.	För att aktivera, välj antingen knappen för påslagning av lutning för iGrade™ eller startknappen för avståndslösning.
Aktiverad	Systemet väntar på att föraren ska slå till redskapsautomatiken.	Aktiveringen av systemet beror på hur systemet är konfigurerat. (Se avsnittet användning för mer information.)
Aktiv	Systemet styr redskapet aktivt med GPS-baserad styrning.	Normal användning.

iGrade är ett varumärke som tillhör Deere & Company

Felsökning

Utgångskoder	Beskrivning	Åtgärd
OK	Redskapsautomatik är redo att användas eller används utan fel. Eventuell fel beror troligen inte på systemet UCC2 Application Controller.	Systemet fungerar som det ska.
Ej aktiverad	Önskad tillämpning har inte aktiverats på UCC2 Application Controller.	Se ange aktiveringskod för mer information.
Maskinens GPD-exakthet låg	Maskinen har ingen GPS-signal eller exaktheten är för låg.	Du hittar mer information under Satellitinformation eller StarFire™-mottagarens instruktionsbok.
Redskapets GPD-exakthet låg	Redskapet har ingen GPS-signal eller exaktheten är för låg.	Du hittar mer information under satellitinformation eller i StarFire™ positionsmottagarens instruktionsbok.
Ventil ej vald	Ventil eller gränssnitt har inte valts.	Välj ett av följande: - Knapp för avståndslösning > inställningsflik > redigeraknapp för utlösningsskommando > ett ventilval eller gränssnitt. - iGrade™-knappen > inställningsfliken > redigeraknappen för utrustning > redigeraknappen för redskap > ett ventilval eller gränssnitt.
Ventil ej tillgänglig	Den valda ventilen är för närvarande inte detekterad eller kan inte aktivera funktionen.	Kontrollera anslutningarna och starta sedan om maskinen för att försöka återställa systemet.
Ventil ej i auto	Vald ventil står inte i Auto-läget.	Om du använder en äldre JD-enhet eller annan JD-enhet ska du spärra den avsedda ventilen och frigöra den. Välj återgångsknappen om du använder ett ISO-ventilgränssnitt.
Ventilfel	Vald ventil rapporterar ett fel och kan inte användas.	Inspektera ventilen och starta om maskinen för att försöka återställa.
Ventil ej kalibrerad	Vald ventil har inte kalibrerats.	Kalibrera tröskelvärden. Tryck på iGrade™-knappen > inställningsfliken > redigeraknappen för utrustning > redigeraknappen för redskap > kalibreraknappen.
Hastighet för låg	Maskinens hastighet är under 0,1 km/h (0.06 mph) och kan inte styra ventilerna.	Öka maskinens fart till ovanför tröskelvärdet för minimifarten 0,1 km/h (0.06 mph).
Redskapet registrerar inte	Inaktivera styrning när arbetsregistrering av är aktiverat och monitorn rapporterar att arbetsregistreringen är avstängd.	Slå på arbetsregistreringen på monitorn.
Inväntar användaraktivering	Systemet väntar på att föraren ska trycka på knappen styrning på.	För att aktivera, välj antingen knappen för påslagning av lutning för iGrade™ eller startknappen för avståndslösning.
Hastighet utanför gränsvärdet	Hastigheten är för hög eller för låg.	Kör maskinen mellan 0,1 och 35 km/h.
Föraren sitter inte i sätet	Föraren saknas.	Föraren måste sitta i sätet. Kontrollera säteskontakten.
Maximal skrapning ej konfigurerad	Maximal skrapning har aktiverats men har inte konfigurerats.	Tryck på knappen avståndslösning > inställningsfliken > redigeraknappen för maximal skrapning > ange ett maximalt skrapvärde.
Lastbegränsningsdata ej tillgängliga	Application Controller ser inte lastbegränsningsdata på CANBUS.	Kontrollera ledningarna och starta sedan om maskinen för att försöka återställa.
Lastbegränsning ej konfigurerad	Lastbegränsningsfunktionerna är aktiverade men inte konfigurerade.	Tryck på iGrade™-knappen > inställningsfliken > redigeraknappen lastbegränsning > ange belastningsgränser.
Lutningsyta ej definierad	Ytinställningen har inte slutförts.	Tryck på iGrade™-knappen > inställningsfliken > redigeraknappen för yta > slutföra ytinställningen.
Ingen GPS detekterad på maskinen	Maskinens GPS-signal inte tillgänglig.	Kontrollera ledningarna och starta sedan om maskinen.
Avståndslösning ej vald	Inställning av utlösningssmönster är inte slutförd.	Slutför inställningen av utlösningssmönstret. Tryck på knappen för avståndslösning > inställningsfliken > redigeraknappen för utlösningssmönster.
Avståndslösningens referens ej inställd	Ursprungspunkten är inte inställd.	Ställ in ursprungspunkten. Tryck på knappen för avståndslösning > inställningsfliken > redigeraknappen för utlösningssmönster > redigeraknappen ursprung.
Redo	Systemet kan aktiveras.	Tryck på återgångsknappen.
Ventilfel—Starta om för återställning	Ett ventilfel har rapporterats.	Kontrollera ledningarna och starta sedan om maskinen för att försöka återställa.
AutoTrac™ ej aktiv	AutoTrac™ är inte aktiv.	Aktivera AutoTrac™.

StarFire är ett varumärke som tillhör Deere & Company
AutoTrac är ett varumärke som tillhör Deere & Company

Felsökning—Avståndslösningssystem

Symptom	Problem	Lösning
Varje pass växlar oväntat utlösningssmönstret.	Utrustningens förskjutningar är felaktiga.	Ange rätt förskjutningar. (Se utrustningsförskjutningar.) Utför en kalibrering av utrustningsförskjutning. (Se kalibrering av utrustningsförskjutning.)
Utlösningshändelser är något fel.	Ta hänsyn till mekanisk fördröjning.	Justera antingen fördröjningstiderna för ställdonets av- och påslagning eller utför en mekanisk fördröjningskalibrering. (Se utrustningsförskjutningar eller kalibrering av utrustningsfördröjning.)
Utlösningstiden eller avståndet är längre än det angivna värdet.	Varje lågtryckssida aktiveras vid olika tider eller avstånd.	Kontrollera att reläet är anslutet till rätt lågtryckssida. (Se utrustningsförskjutningar eller kalibrering av utrustningsfördröjning.)

RW00482,00008D4-67-18JUN19

Felsökning—iGrade™-system

Symptom	Problem	Lösning
Redskapet rör sig inte i något ytläge.	iGrade™ visas inte som aktiv.	Åtgärda tillståndet som inte är konfigurerat. (Se diagnostik—iGrade™ status.)
	Tröskelvärdena för hydrauluttaget (SCV) har inte justerats.	Kalibrera hydrauluttaget. (Se konfiguration av hydrauluttag.)
	Application Controller anslöts när maskinen var PÅ, vilket har aktiverat felsökningskoder för hydraulstyrenheten.	Återställ UCC2 Application Controller. (Se återställa UCC2 Application Controller.)
Avskraparen höjs eller sänks utan att föraren flyttar förskjutningen uppåt eller nedåt.	Avskraparen begärs att flyttas av Application Controller baserat på en lastbegränsningsinställning.	Kontrollera inställningarna för lastbegränsning och redigera reglagekänsligheten och lastbegränsningskänsligheten enligt förarens önskemål. (Se Redigera reglagekänslighet, lastbegränsning och redigera känslighet för lastbegränsning.)

Symptom	Problem	Lösning
Monitorn visar inte Application Controller.	Det finns ingen kommunikation med Application Controller.	Slå av strömmen, kontrollera anslutningarna och slå på strömmen för att starta systemet igen. Rengör och återanslut DEUTSCH®-anslutningen med 4 stift på baksidan av ISO-redskapsanslutningen på maskinen. <i>OBS: Om en bakre förlängningskabelhärva inte används, krävs ett avslutningsmotstånd i slutet av kabelhärvan.</i> Bekräfta anslutningen på framsidan av redskapet.
Grafiken visas inte eller visas inte korrekt.	Grafiken laddade inte korrekt.	Avlägsna grafikfiler från monitorns minne. (Om du använder en GreenStar™-monitor, se rensning av data.) (Om du använder en Generation 4 CommandCenter™, se rensa ISOBUS VT.)
Redskapet tar inte emot fjärrkommandon.	Monitorn är inte inställd på att skicka rätt höjdfel från Surface Water Pro™ Plus- eller tredjepartsprogramvara.	Kontrollera att monitorns programvara är uppdaterad och att Surface Water Pro™ plus- eller tredjepartsprogramvaran är korrekt konfigurerad.
Regelbundet iGrade™ presterar oregelbundet.	Värdet för vertikal utspädning av precisionen (VDOP) är högt.	Montera vid behov en GNSS-antenn (global navigation satellite system) eller en chokeringsantenn. (Se satellitinformation—VDOP och komponentöversikt.)
	Flervägsutbredningsfel förekommer vid redskapsmottagaren eller basstationen.	(Se ställa in basstation.)
Status för extern antenn är fränkopplad.	Det är fel på antennanslutningen.	Se till att koaxialkabeln från radion till antennen inte är skadad och att antennen inte är lös. Se till att antennen inte har gått sönder.
iGrade™-prestandan är dålig.	Hydrauluttagens tröskelvärden är inte korrekt inställda.	Kalibrera hydrauluttaget. (Se konfiguration av hydrauluttag.)

DEUTSCH är ett varumärke som tillhör Deutsch Co.
GreenStar är ett varumärke som tillhör Deere & Company
CommandCenter är ett varumärke som tillhör Deere & Company
Surface Water Pro är ett varumärke som tillhör Deere & Company
iGrade är ett varumärke som tillhör Deere & Company

Symptom	Problem	Lösning
	Inställningarna för lastbegränsning är för höga eller för låga.	Justera inställningarna för lastbegränsning. Kontrollera inställningarna för lastbegränsning och redigera reglagekänsligheten och lastbegränsningskänsligheten enligt förarens önskemål. (Se lastbegränsning.)
	Känslighetsinställningarna är för höga eller för låga.	Justera reglage- och lastbegränsningskänsligheten. Kontrollera inställningarna för lastbegränsning och redigera reglagekänsligheten och lastbegränsningskänsligheten enligt förarens önskemål. (Se redigera reglagekänslighet och redigera känslighet för lastbegränsning.)
Ena sidan av fårbädden är lägre än den andra sidan.	Cylindrarna till justerratten för arbetsdjup är inte i fas.	Cykla hydrauliken för cylindrarna till justerratten för arbetsdjup.

RW00482,00008D2-67-18JUN19

Felsökning—Maskin

Symptom	Problem	Lösning
Traktorn stannar.	Tröskelvärdena för lastbegränsning är inte korrekt inställda.	Justera lastbegränsningens tröskelvärden. (Se lastbegränsning för mer information.)
	Maximal skrapning är för aggressiv.	Justera inställningarna för maximal skrapning. (Se maximal skrapning för mer information.)
Autolägesindikatorn visas inte på monitorn.	Smutsig eller lös anslutning med 10 stift på baksidan av maskinen.	Stäng av maskinen och koppla loss alla iGrade™-komponenter. Rengör alla anslutningar och kontrollera att det inte finns lösa eller smutsiga stift. Återanslut alla iGrade™-komponenter och sätt igång maskinen. (Se återställa UCC2 Application Controller för mer information.) Kontrollera att rätt ytläge och hydrauluttag (SCV) har valts i iGrade™-inställningen och sätt sedan på strömmen.
Redskapet justerar inte till önskad lutning.	AUTO överstruket eller EC visas.	För att aktivera aautoläget för man avsedd hydrauluttagsstyrspak till spärrläget.
Monitor och redskapsfunktion förlorad.	Smutsig eller lös anslutning med 4 stift på baksidan av maskinen.	Rengör och återanslut anslutningarna.
	GreenStar™-kabelhärvan är felaktigt ansluten.	Stäng av maskinen och systemet. Koppla loss, rengör och sätt sedan tillbaka kabelhärvan ordentligt.
	En kortslutning har uppstått i kabelhärvan.	Kontrollera de elektriska ledningarna med avseende på brott, kortslutning eller skador.
Tvättbrädor— skrapan är för känslig och orsakar en tvättbrädseffekt.	Hydrauluttagets flödeskapacitet är för hög.	Minska hydrauluttagets flödeskapacitet.
	Balansventilen är felaktigt justerad.	Justera balansventilens patroner och utför en manuell kalibrering av hydrauluttagets tröskel. (För mer information se manuell hydrauluttagskalibrering.)

Symptom	Problem	Lösning
	Känsligheten för rullningsreglagen är inställd för högt eller för lågt.	Justera inställningarna för rullningsreglarnas känslighet. (För mer information se redigera reglagekänslighet.)
Funktionen för reglage och lastbegränsning är försämrad eller begränsad.	Hydrauluttagets flödeskapacitet är för låg.	Öka hydrauluttagets flödeskapacitet.
Det går inte att skapa en lutning under tömning eller påfyllning av avskraparen.	Avståndet mellan eggen och mottagaren förblir inte konstant under tömning eller påfyllning på grund av avskraparens utformning.	Tömning eller påfyllning kan endast göras när avståndet mellan eggen och mottagaren är konstant.

RW00482,00008D8-67-18JUN19

Extern ventil

Symptom	Problem	Lösning
Inställningsknappen för den utvändiga ventilen visas inte.	Maskinsidans anslutning till redskapets återkopplingssensor, på baksidan av maskinen för integrerad hydrauluttagsstyrning är inkopplad. Tidigare versioner av kabelhärvan hade en rektangulär anslutning med 10 stift.	Koppla loss anslutningen till redskapets återkopplingssensor på maskinsidan.
	Den externa ventilens kabelhärva är losskopplad.	Anslut den externa ventilens kabelhärva. Lysdioden på den externa ventilen ska tändas.
	Den externa ventilen som monterats är inte kompatibel med maskinens hydraulsystemsdesign (design med öppet eller stängt centrum).	Kontrollera att artikelnumret på den ventil som är monterad på redskapet är kompatibelt med maskinens hydraulsystemsdesign. (Se monteringsanvisningar av UCC2 Application Controller och extern ventil, eller kontakta din återförsäljare av John Deere för mer information.)
	Kabelhärvan för styrning av hydrauluttaget har lösa anslutningar eller saknar anslutning till kabelhärvan till Application Controller.	Kontrollera att anslutningarna är korrekta.
	Kabelhärvan för styrning av hydrauluttaget är ansluten till redskapsmottagaren eller kabelhärvan för främre utskjutning.	Kontrollera att kabelhärvan för styrning av hydrauluttaget är ansluten till kabelhärvan för Application Controller.
	Backventilen på pumpslangen fungerar inte eller saknas.	Montera, reparera eller byt ut backventilen.

Symptom

Lysdiodlampan är röd.

Problem

Ett baktryck har byggts upp i den externa ventilen.

Lösning

⚠ WARNING: Redskapet kan röra sig när den externa ventilens styrspak flyttas.

Slangarna som anslutits är omkastade vilket orsakar baktryck. Kontrollera att slangarna är korrekt anslutna. Gör följande om problemet inte avhjälps:

1. Ställ hydrauliken i flytningsläge med traktorn igång.
2. Stäng av maskinen med tändningslåset.
3. Skifta den externa ventilens styrspak mellan lägena manuellt flera gånger.
4. Stäng av och slå på strömmen för att släcka den röda lampan.

Det finns ett fel på en extern ventil.

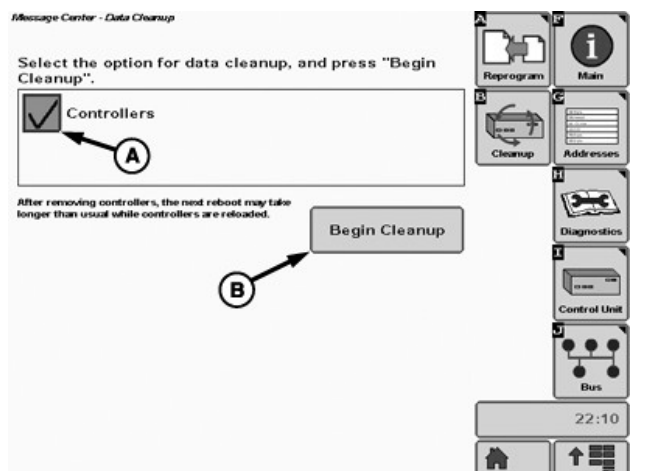
Kontakta John Deere-återförsäljaren.

RW00482,00008D6-67-06JUN19

Rensning av data

Datarensningfunktionen avlägsnar styrenhetens VI-bildfiler från monitorn. Detta kan utföras om redskapets användargränssnitt inte längre visas eller inte visas på rätt sätt. Detta tvingar redskapets styrenhet att skicka sina data till monitorn igen efter en omstart.

Välj Meny-knappen > knappen Meddelandecentral > tangenten Rensning.



Rensning av data

A—Kryssruta för styrenheter
B—Knappen Påbörja rensning

Markera rutan (A) för de data som ska avlägsnas och tryck sedan på knappen Påbörja rensning (B).

Efter omstarten visar styrenheten en förloppsindikator på huvudmenyn tills användargränssnittet har laddats på nytt.

RW00482,0000196-67-15MAR18

Rensa ISOBUS VT

Om du använder en Generation 4-skärm, och redskapets användargränssnitt inte visas längre eller om det inte visas på rätt sätt, ska du rensa ISOBUS VT. Den här funktionen raderar sparade objektuppsättningar i ISOBUS-styrenheten. Rensningen av minnet tvingar redskapets styrenhet att skicka sina data till monitorn på nytt efter en omstart.



PC23372—UN—15NOV16

Tangenten ISOBUS VT

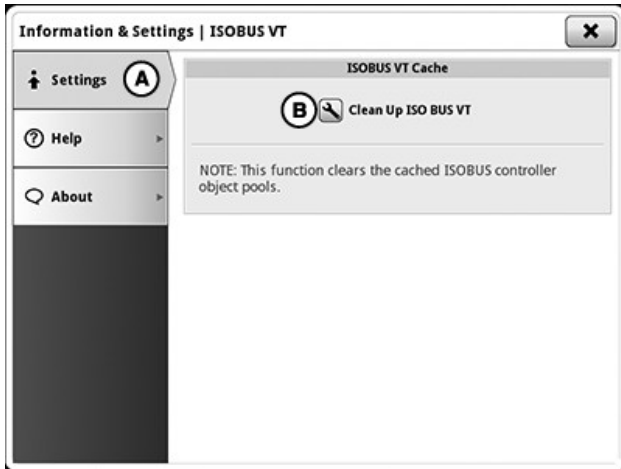
1. Tryck på tangenten ISOBUS VT.



Inställningssymbol

PC15305—UN—19MAR13

2. Välj inställningssymbolen.



PC23373—UN—15NOV16

A—Inställningsflik

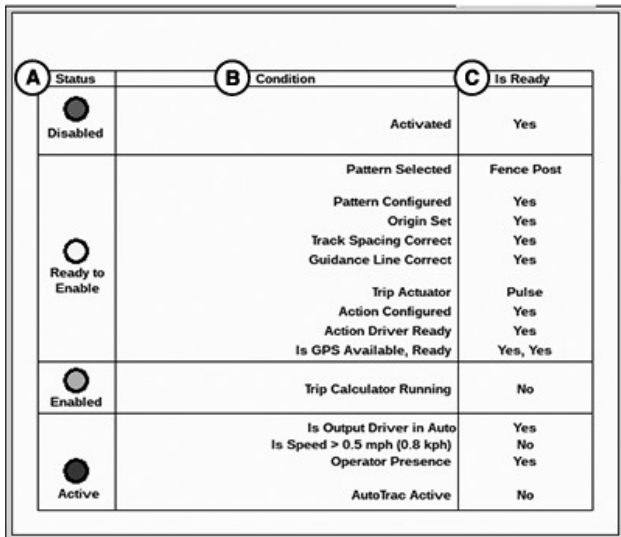
B—Knappen Rensa ISOBUS VT

3. Välj inställningsfliken (A).

4. Tryck på knappen Rensa ISOBUS VT (B).

RW00482,000074-67-13MAR18

Diagnostik—Status för avståndslösning



PC27190—UN—20MAY19

A—Status

B—Tillstånd

C—Är redo

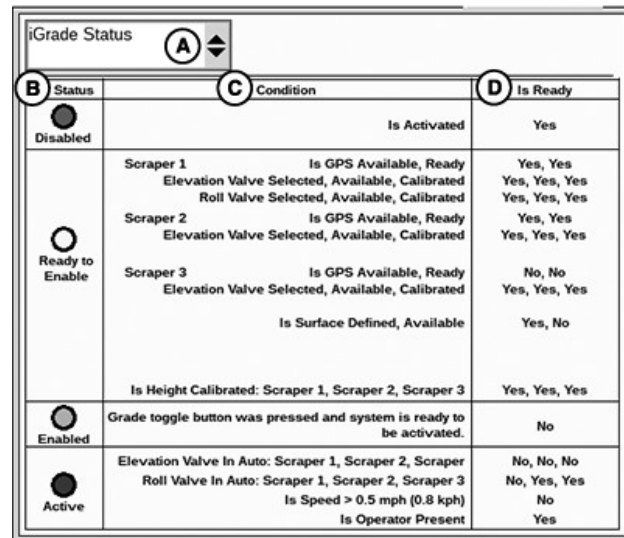
Tryck på knappen för avståndslösning > diagnostikfliken.

Status för avståndslösning visar:

- Status (A)—Driftstatus för avståndslösning.
- Tillstånd (B)—Krav för att nå varje status.
- Är redo (C)—Är redo om tillståndet har uppfyllts.

RW00482,00008D0-67-18JUN19

Diagnostik—iGrade™-status



PC27189—UN—20MAY19

A—Rullgardinsmeny

B—Status

C—Tillstånd

D—Är redo

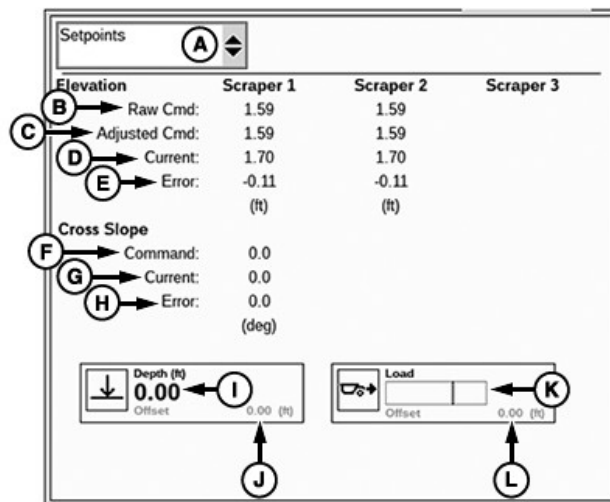
Välj iGrade™ knappen > diagnostikfliken > iGrade™-status från rullgardinsmeny (A).

iGrade™-status visar:

- Status (B)—Driftsstatus för iGrade™.
- Tillstånd (C)—Krav för att nå varje status.
- Är redo (D)—Är redo om tillståndet har uppfyllts.

RW00482,00008CF-67-06JUN19

Diagnostik—Börvärden



PC27191—UN—20MAY19

A—Rullgardinsmeny

B—Kommando för rå höjd

C—Justerat höjddkommando

D—Aktuell höjd

iGrade är ett varumärke som tillhör Deere & Company

E—Fel på höjdförskjutning
 F—Kommando för tvärslutning
 G—Aktuellt läge för tvärslutning
 H—Förskjutningsfel för tvärslutning
 I—Aktuellt skrapdjup
 J—Höjdförskjutning applicerad
 K—Aktuell belastning
 L—Lastbegränsningsförskjutning applicerad

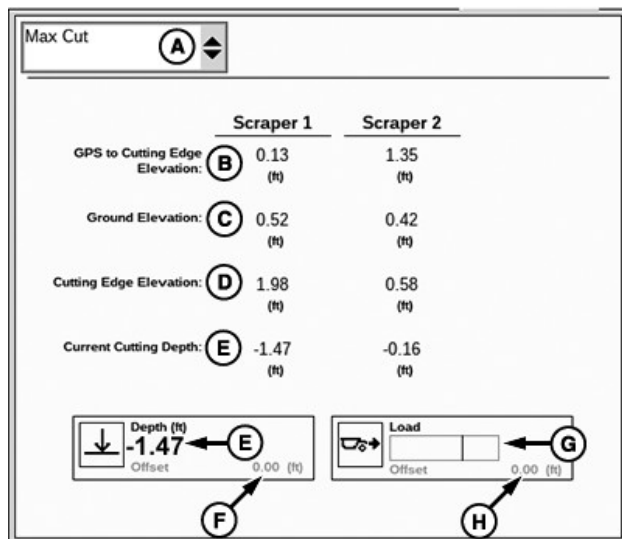
Välj iGrade™-knappen > felsökningsfliken > börvärde från rullgardinsmeny (A).

Börvärden visar information om höjd och tvärslutning (om aktiverad) för upp till tre redskap:

- Kommando för rå höjd (B)
- Justerat höjdkommando (C)
- Aktuell höjd (D)
- Fel på höjdförskjutning (E)
- Kommando för tvärslutning (F)
- Aktuellt läge för tvärslutning (G)
- Fel på förskjutning av tvärslutning (H)
- Aktuellt skrapdjup (I)
- Höjdförskjutning applicerad (J)
- Aktuell belastning (K)
- Lastbegränsningsförskjutning applicerad (L)

RW00482,00008D1-67-18JUN19

Diagnostik—Maximal skrapning



PC27197—UN—23MAY19

A—Rullgardinsmeny
 B—GPS till eggens höjd
 C—Markhöjd
 D—Eggens höjd
 E—Aktuellt skrapdjup
 F—Höjdförskjutning applicerad
 G—Aktuell belastning
 H—Lastbegränsningsförskjutning applicerad

Välj iGrade™-knappen > felsökningsfliken > maximal skrapning i rullgardinsmeny (A).

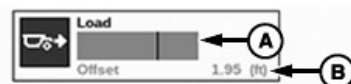
iGrade är ett varumärke som tillhör Deere & Company

Diagnostik—Maximal skrapning visar följande information för upp till tre redskap:

- GPS till eggens höjd (B)
- Markhöjd (C)
- Eggens höjd (D)
- Aktuellt skrapdjup (E)
- Höjdförskjutning applicerad (F)
- Aktuell belastning (G)
- Lastbegränsningsförskjutning applicerad (H)

RW00482,00008D9-67-06JUN19

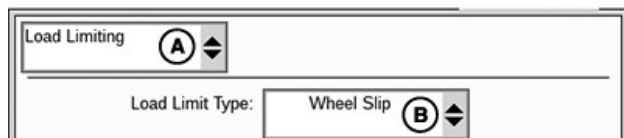
Diagnostik—Lastbegränsning



PC27204—UN—24MAY19

A—Aktuell belastning
 B—Lastbegränsningsförskjutning applicerad

Den aktuella belastningen (A) och lastbegränsningsförskjutningen applicerad (B) är en total beräkning baserad på alla aktiverade alternativ för lastbegränsning, tröskelvärdesinställningar och känslighetsinställningar. Justera vid behov tröskelvärdet och känslighetsinställningarna för aktiverade lastbegränsningsalternativ.



PC27199—UN—23MAY19

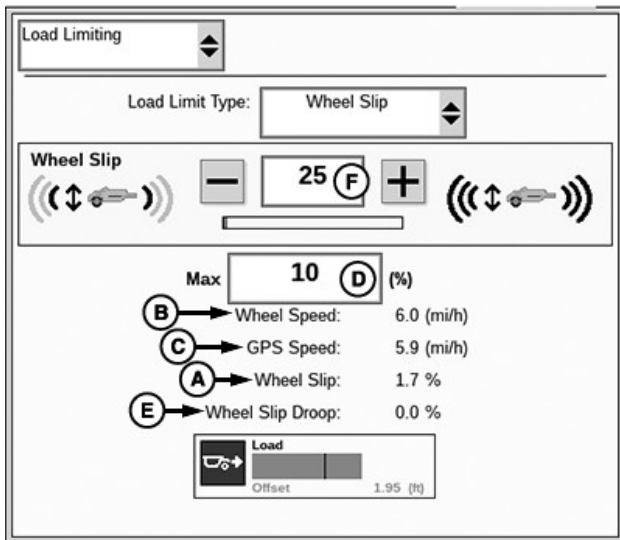
A—Rullgardinsmeny
 B—Rullgardinsmeny för typ av lastbegränsning

Välj iGrade™-knappen > felsökningsfliken > lastbegränsning från rullgardinsmeny (A).

Välj typen av lastbegränsning från rullgardinsmenyn (B).

- Hjulslirning
- Motorvarvtal
- Motorbelastning

Hjulslirning



PC27200—UN—24MAY19

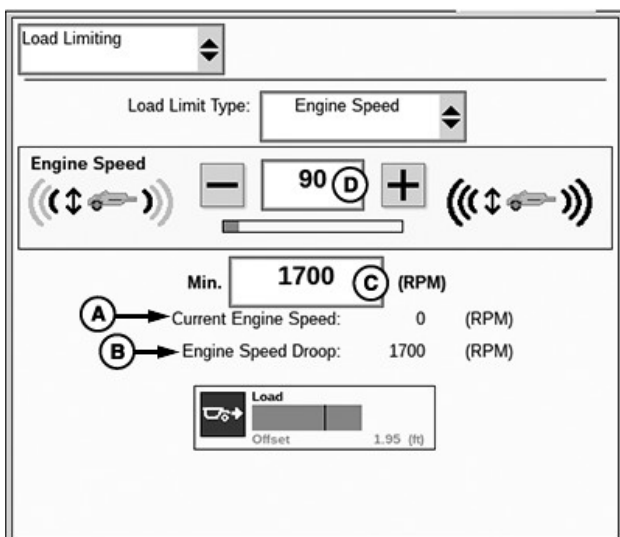
- A—Hjulsirning
 B—Hjulhastighet
 C—GPS-hastighet
 D—Tröskelvärde för maximal hjulsirning
 E—Hjulsirningens nedgång
 F—Känslighet för hjulsirning

Hjulsirningen (A) övervakar skillnaden mellan hjulhastigheten (B) och GPS-hastigheten (C).

När hjulsirningen närmar sig den maximala tröskelvärde för hjulsirning (D), begär Application Controller hydrauliken att höja skrapan för att minska slirningen. Allt eftersom hjulsirningen minskar, begär Application Controller att hydrauliken sänker avskraparen till föregående höjd.

Hjulsirningens nedgång (E) är den slirning som är större än det angivna, maximala tröskelvärde för hjulsirning. Den applicerade belastningsförskjutningen beräknas genom att man multiplicerar hjulsirningens nedgång med känsligheten (F).

Motorvarvtal



PC27201—UN—24MAY19

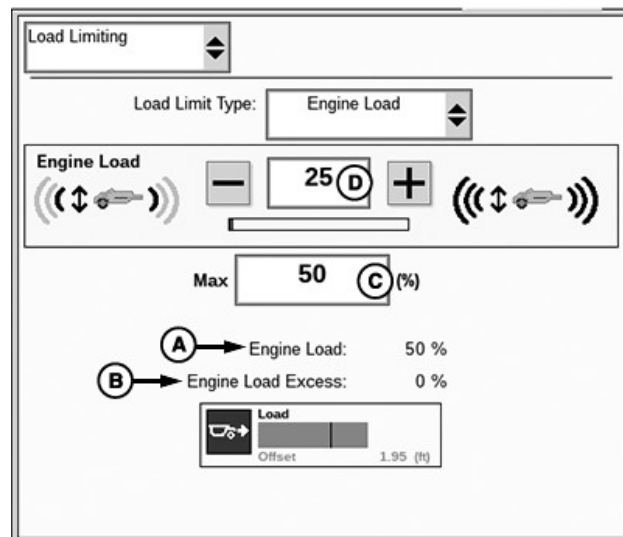
- A—Aktuellt motorvarvtal

- B—Nedgång i motorvarvtal
 C—Tröskelvärde för minsta motorvarvtal
 D—Känslighet för motorvarvtal

Aktuellt motorvarvtal (A) övervakar motorvarvtalet på CANBUS. När motorvarvtalet närmar sig minimivärdet, begär Application Controller att hydrauliken höjer avskraparen för att minska systembelastningen. När motorvarvtalet ökar, begär Application Controller att hydrauliken sänker avskraparen till föregående höjd.

Motorvarvtalsnedgång (B) är motorvarvtal under det lägsta tröskelvärde för motorvarvtal (C). Justeringar av lastbegränsningshöjden beräknas genom att multiplicera hjulhastighetsnedgången med känsligheten (D).

Motorbelastning



PC27202—UN—24MAY19

- A—Motorbelastning
 B—För hög motorbelastning
 C—Tröskelvärde för maximal motorbelastning
 D—Motorns belastningskänslighet

Motorbelastningen (A) övervakar motorbelastningen (åtdragningsmomentet) på CANBUS. När motorbelastningen närmar sig det maximala värdet, begär Application Controller att hydrauliken höjer avskraparen för att minska systembelastningen. När motorbelastningen är låg, begär Application Controller att hydrauliken sänker avskraparen till föregående höjd.

För hög motorbelastning (B) är den aktuella motorbelastningen över det maximala tröskelvärde för motorbelastning (C). Höjdjusteringar för lastbegränsning beräknas genom att multiplicera motorbelastningen med känsligheten (D).

RW00482,00008DA-67-18JUN19

Diagnostik—Fjærmanövrering

Remote Control (A)

No Data Received
Invalid Data Received
Valid Data Received

	Scraper 1	Scraper 2	Scraper 3
Elevation Command: (B)	●	●	●
Delta Rx Time: (C)	1.8 (ms)	1.8 (ms)	--- (ms)
Cross Slope Command: (D)	●	●	●
Delta Rx Time: (E)	1.8 (ms)	1.8 (ms)	--- (ms)

Status: Valid Data Received

Serial Port Setup

PC27198—UN—23MAY19

A—Rullgardinsmeny

B—Kommando för avskraparens höjd

C—Avskraparens Delta Rx-tid

D—Kommando för höjd över tvärsluttningen

E—Tvärsluttningens Delta Rx-tid

Välj iGrade™-knappen > felsökningsfliken > fjærmanövrering från rullgardinsmenyn (A).

Fjærmanövrering visar följande information för upp till tre redskap:

- Kommando för avskraparens höjd (B)
- Avskraparens Delta Rx-tid (C)
- Kommando för höjd över tvärsluttningen (D)
- Tvärsluttningens Delta Rx-tid (E)

RW00482,00008DB-67-18JUN19

Maskinvara/programvara

Hardware/Software (A)

(B) Hardware Version 2.00

(C) Software Version 3.05W

(D) Serial Number 200536

(E) Primary Source Address BA

(F) Secondary Source Address B9

(G) ☒ Enable CAN Diagnostics

PC26366—UN—27MAR19

A—Rullgardinsmeny

B—Maskinvaruversion

C—Programvaruversion

D—Serienummer

E—Primär källadress

F—Sekundär källadress

G—Kryssrutan Aktivera CAN-diagnostik

Tryck på funktionsknappen Inställning styrenhet > Fliken Felsökning > Hårdvara/programvara på rullgardinsmenyn (A).

Maskinvara/programvara anger följande om tillämpningens styrenhet:

- Maskinvaruversion (B)
- Programversion (C)
- Serienummer (D)
- Primär källadress (E)
- Sekundär källadress (F)

Markera kryssrutan Aktivera CAN-diagnostik (G) för att aktivera sändning av felsökningsvärden och status för CAN-registrering. CAN-registrering används vid avancerad felsökning.

RW00482,0000791-67-04APR19

In-/utavläsningar

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

PC26375—UN—11DEC18

A—Rullgardinsmeny
B—Analog signal
C—Digital signal
D—Lågtryckssidans signal
E—Stiftnummer
F—Spänning
G—Tillstånd
H—Frekvens
I—Aktuellt

Tryck på funktionsknappen Inställning styrenhet > Fliken Felsökning > In-/utsignalvärden på rullgardinsmenyn (A).

In-/utsignalvärden anger den signaltyp (B–D) och det stiftnummer (E) som används på tillämpningens styrenhetsanslutning.

- Analog signal anger spänning (F).
- Digital signal anger tillstånd (G) och frekvens (H).
- Lågtryckssida anger tillstånd (G) och aktuellt värde (I).

Analog och spänning			Typ av hydrauluttag valt			
Signal	Stift	Spänning	Tidigare JD Proprietary	JD Proprietary	ISO	Utvändig ventil
Analog In 1	G2	iGrade™ Återförsäljarens kalibreringsverktyg för hydrauluttag kan använda denna ingång.	Gäller endast för avancerad felsökning.			
Analog In 2	K2	iGrade™ återförsäljarens kalibreringsverktyg för hydrauluttag kan använda denna ingång.	Gäller endast för avancerad felsökning.			
Analog In 3	G3	Ej tillämpligt för iGrade™ eller avståndsutlösning.	Ej tillämplig			
Analog Ut 1	H1	Hydrauluttagets kommandospänning. 0–5 V, 2,5 V = neutral	När SCV 1 ställs in beordras denna spänning till hydraulikens styrenhet eller till nuvarande signalspänning för respektive SCV om ej i Auto-läget.	Ej tillämplig	Ej tillämplig	Vid konfiguration för hydrauluttag 1, är detta den avlästa spänningen hos den externa hydrauluttagsspaken. Cirka 2,8 V är neutralt. Om spänningen är nära 0 V och/eller inte ändras med rörelse från den fjärrmonterade elektroniska hydrauluttagsstyrspaken, ska du kontrollera att den utvändig ventilen är ansluten och att lampan lyser.
Analog Ut 2	J1	Hydrauluttagets kommandospänning. 0–5 V, 2,5 V = neutral	När SCV 3 ställs in beordras denna spänning till hydraulikens styrenhet eller till nuvarande signalspänning för respektive SCV om ej i Auto-läget.	Ej tillämplig	Ej tillämplig	När SCV 2 ställs in är detta spänningsvärdet för den utvändig SCV-spaken. Cirka 2,8 V är neutralt. Om spänningen är nära 0 V och/eller inte ändras med rörelse från den fjärrmonterade elektroniska

Felsökning

						hydrauluttagsstyrspaken, ska du kontrollera att den utvändiga ventilen är ansluten och att lampen lyser.
5 V In	E1	0–5 V sensorspänning. Med redskapsåterkopplingskablagen ansluten är det 5 V. Med traktorns hydrauluttag är spänningen 0 V och ändras med kommando.	Spänningen från hydraulikens styrenhetssystem ska vara 5 V.	Ej tillämplig	Ej tillämplig	Ej tillämplig
5 V Ut	K3	Spänningsförsörjningen för systemet. 0–5 V	Spänningsförsörjningen till systemet ska vara nära 5 V.			

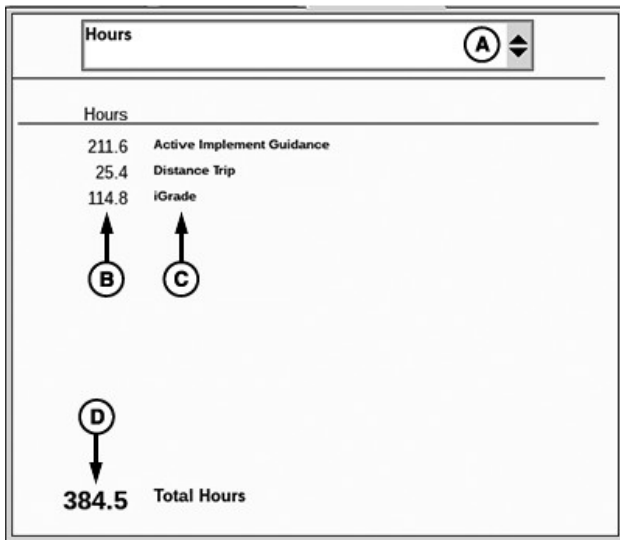
iGrade är ett varumärke som tillhör Deere & Company

Digital signal	Stift	Tillstånd	Frekvens (Hz)
Digital In 1	G1	Extern ventil, fjärrmonterad elektronisk hydrauluttagsstyrspak, 0 = inget kommando, 1 = kommando	Ej tillämpligt för iGrade™ eller avståndslösning.
Digital In 2	K1	Extern ventil, fjärrmonterad elektronisk hydrauluttagsstyrspak, 0 = inget kommando, 1 = kommando	
Digital In 3	C3	Ej tillämpligt för iGrade™ eller avståndslösning.	

Drivning	Stift	Tillstånd	Ström (mA)
Lågtryckssida 1	E3	Ej tillämpligt för iGrade™ eller avståndslösning.	< 3 000 mA
Lågtryckssida 2	E2	Drivning för relä som används med avståndslösning. Lågtryckssidans drivningar använder låg ström (30 mA eller mindre) för att aktivera (stäng/jorda) reläet med hög ström. Stift E2 aktiveras endast för utlösningen i tid eller sträcka och inaktiveras sedan. När stift E2 har avaktiverats aktiveras stift D3 omedelbart (stäng/jorda) i 1,5 gånger påslagningstiden, sedan inaktiveras det. 0 = tomgång, 1 = utlösningens utskjutning	< 3000 mA
Lågtryckssida 3	D3	Drivning för relä som används med avståndslösning. Lågtryckssidans drivningar använder låg ström (30 mA eller mindre) för att aktivera (stäng/jorda) reläet med hög ström. Stift E2 aktiveras endast för utlösningen i tid eller sträcka och inaktiveras sedan. När stift E2 har avaktiverats aktiveras stift D3 omedelbart (stäng/jorda) i 1,5 gånger påslagningstiden, sedan inaktiveras det. 0 = tomgång, 1 = utlösningens indragning	< 3000 mA

RW00482,00009D9-67-29APR20

Timmar



PC26561—UN—27NOV18

- A—Rullgardinsmeny
B—Timmar
C—Tillämpning
D—Timmar totalt

Tryck på funktionsknappen Tillämpningens styrenhet > Fliken Felsökning > Timmar på rullgardinsmenyn (A).

Timmar (B) anger hur länge varje tillämpning (C) har använts med aktiv status.

Timmar totalt (D) hur länge (totalt) tillämpningens styrenhet har använts med aktiv status.

RW00482,00007CD-67-03JUN19

F—Application Controller kommando

Tryck på funktionsknappen Inställning styrenhet > Fliken Felsökning > SCV-diagnostik på rullgardinsmenyn (A).

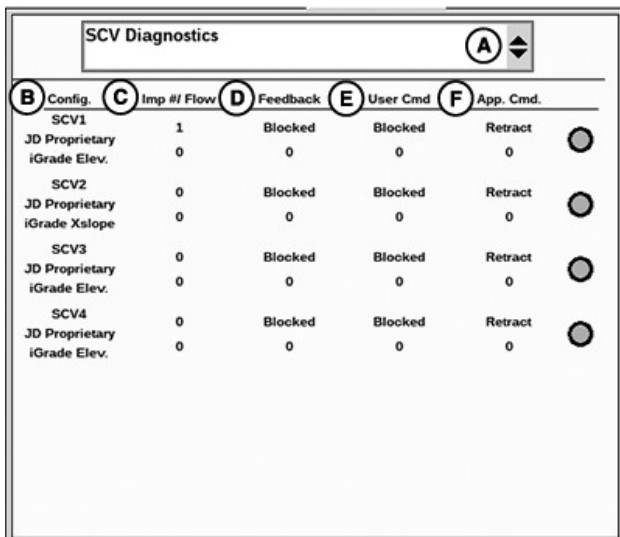
Visning av SCV-diagnostik:

- Konfiguration (B)
- Redskapsnummer, flöde (C)
- Sensorfeedback (D)
- Användarbegäran (E)
- Application Controller kommando (F)

Värden som rör felsökning av hydrauluttag		
Flödesstatus	Nummer	Definition
Blockerad	0	Ventilen tillåter inte något flöde.
Utskjutning	1	Ventilen tillåter positivt flöde.
Indragning	2	Ventilen tillåter negativt flöde.
Flytläge	3	Ventilen är öppen.
Fel	14	Ett fel inträffade.

RW00482,00008CD-67-06OCT21

Felsökning av hydrauluttag



PC27188—UN—20MAY19

- A—Rullgardinsmeny
B—Konfiguration
C—Redskapsnummer, flöde
D—Sensorfeedback
E—Användarbegäran

Underhåll

Checklista före säsongen

Checklistan ska användas innan säsongen börjar samt även om något av följande inträffar:

- En annan traktor eller ett annat redskap införs i systemet.
- En komponent i hydraulsystemet repareras, byts ut eller justeras.
- En komponent från Ag Management Solutions (AMS) byts.

Checklista före säsongen

- ☐ Skaffa den senaste instruktionsboken.
(Se John Deere Technical Information Bookstore för mer information.)

OBS: Se till att utrustningen har en oavbruten strömförsörjning under programvaruuppdateringen. Den tid en programvaruuppdatering tar varierar beroende på utrustningen, nätverk- eller CANBUS-hastighet och på programvarans filstorlek. Uppdatering av UCC2 Application Controller tar exempelvis i genomsnitt 30 minuter.

- ☐ Uppdatera programvaran. Den senaste programvaran för följande komponenter finns på StellarSupport.com.
 - ☐ Monitor
 - ☐ Maskinmottagare
 - ☐ Redskapsmottagare
 - ☐ Basstationens mottagare
 - ☐ Styrenhet
- ☐ Aktivera tillämpningar på monitorn.
- ☐ Inspektera kabelhärvan med avseende på slitage och skador vid klämpunkter, hörn, kanter och stödpunkter. Reparera vid behov.
- ☐ Kontrollera att kabelsatsens anslutningar inte är utslitna så att några trådar är frilagda. Reparera vid behov.
- ☐ Inspektera anslutningarnas tätningar och kopplingsmekanismer. Reparera vid behov.
- ☐ Inspektera anslutningarnas stift med avseende på slitage och korrosion, och kontrollera att de är fria från skräp. Rengör och reparera efter behov.
 - ☐ ISO-anslutning
 - ☐ Mottagare
 - ☐ Monitor
- ☐ Inspektera fästelementen för komponenterna nedan. Dra åt vid behov.
 - ☐ Monitor
 - ☐ Mottagare
 - ☐ Bom
- ☐ Justera tippstagets (SCV) flödesvärden.
- ☐ Justera balansventilen (om tillämpligt).

- ☐ Kalibrera SCV-trösklar.
- ☐ Kalibrera maskinens och redskapets TCM-moduler.
- ☐ Inspektera redskapets hydraulcylinder med avseende på läckor.
- ☐ Ställ in tillämpliga maskinfunktioner:
 - ☐ IVT™ (IVT™)
 - ☐ Automatisk PowerShift™
 - ☐ PowerShift™ Efficiency Manager™
 - ☐ Fotkontakt för hastighetsminskning

(I redskapets instruktionsbok finns detaljerade checklistor.)

RW00482,00005AF-67-07DEC20

Daglig checklista

- ☐ Kalibrera riktmärke.
- ☐ Inspektera kabelhärvan med avseende på slitage och skador vid klämpunkter, hörn, kanter och stödpunkter. Reparera vid behov.
- ☐ Kontrollera att kabelsatsens anslutningar inte är utslitna så att några trådar är frilagda. Reparera vid behov.
- ☐ Inspektera fästelementen för komponenterna nedan. Dra åt vid behov.
 - ☐ Monitor
 - ☐ Mottagare
 - ☐ Mast
- ☐ Inspektera redskapets hydraulcylinder med avseende på läckor.

(I redskapets instruktionsbok finns detaljerade checklistor.)

RW00482,00002AD-67-11NOV14

Checklista efter säsongen

- ☐ Inspektera kabelhärvan med avseende på slitage och skador vid klämpunkter, hörn, kanter och stödpunkter. Reparera vid behov.
- ☐ Kontrollera att kabelsatsens anslutningar inte är utslitna så att några trådar är frilagda. Reparera vid behov.
- ☐ Inspektera anslutningarnas tätningar och kopplingsmekanismer. Reparera vid behov.
- ☐ Inspektera anslutningarnas stift med avseende på slitage och korrosion, och kontrollera att de är fria från skräp. Rengör och/eller reparera följande komponenter efter behov:
 - ☐ ISO-anslutning

IVT är ett varumärke som tillhör Deere & Company
PowerShift är ett varumärke som tillhör Deere & Company
Efficiency Manager är ett varumärke som tillhör Deere & Company

- ☐ Mottagare
- ☐ Monitor
- ☐ Inspektera fästelementen för komponenterna nedan.
Dra åt vid behov.
 - ☐ Monitor
 - ☐ Mottagare
 - ☐ Mast
- ☐ Inspektera redskapets hydraulcylinder med
avseende på läckor.

(I redskapets instruktionsbok finns detaljerade
checklistor.)

RW00482,00002B0-67-11NOV14

Index

A		
Aktivera		
Autoläge	70-1	
Hydraulik	70-1	
Aktivera filserver	60D-12	
Aktiveringskod	30C-3	
Anslut redskap	60A-1	
Använda		
Avståndslösning	70-2	
Fjärrmanövrering	70-3	
Lutningsstyrning	70-4	
Markplaning	70-3	
Avaktivera, inaktivera och deaktivera		
Redskapsautomatik	70-1	
Avståndslösning		
Använda	70-2	
Funktionsbeskrivning	30B-1	
Redigera ursprung		
Ställa in	60D-7	
Ställa in		
Kalibrering av mekanisk fördröjning	60D-14	
Kalibrering av utrustningsfördröjning	60D-14	
Kalibrering av utrustningsförskjutning	60D-13	
Test av utlösningssåtgärd	60D-13	
Utlösningssdokumentering	60D-11	
Utlösningsskommando	60D-8	
Utrustningsförskjutningar	60D-1	
Avståndslösningssystem		
Felsökning	80-3	
B		
Balansventil		
Justera	60A-4	
Basstation	60A-5	
Ställa in	60A-5	
Byt ut det programmerbara läsminnet (EPROM)	30C-3	
C		
Checklista		
Försåsongen	100-1	
CommandCenter	40-1	
CommandCenter™		
Hydrauluttagsstyrning		
Autoläge	60A-1	
Konfigurera	60A-1	
D		
Diagnostik		
iGrade™		
Börvärden	80-9	
Fjärrmanövrering	80-12	
Lastbegränsning		
Hjulslirning	80-10	
Motorbelastning	80-10	
Motorvarvtal	80-10	
Maximal skrapning	80-10	
iGrade™-status	80-9	
Status för avståndslösning	80-9	
E		
Elektronisk monitor, korrekt användning	05-3	
F		
Felsökning		
Application Controller		
Felsökning av hydrauluttag	80-15	
In-/utavläsningar	80-13	
Avståndslösningssystem	80-3	
iGrade-system	80-3	
iGrade™		
Börvärden	80-9	
Fjärrmanövrering	80-12	
Lastbegränsning		
Hjulslirning	80-10	
Motorbelastning	80-10	
Motorvarvtal	80-10	
Maximal skrapning	80-10	
iGrade™-status	80-9	
Maskin	80-6	
Slutkod	80-1	
Status för avståndslösning	80-9	
Statuskod	80-1	
Tillämpningens styrenhet		
Maskinvara/programvara	80-12	
Timmar	80-15	
Felsökning av maskin	80-6	
Filserver	60D-12	
Fjärrmanövrering		
Använda	70-3	
Ställa in	60C-7	
Fjärrmanövreringens serieport		
Hårdvara	50-1	
Flervägsutbredningsfel	60A-5	
Funktionsbeskrivning		
Avståndslösning	30B-1	
Fjärrmanövrering	30A-2	
iGrade	30A-1	
Lutningsstyrning	30A-1	
Markplaning	30A-1	
Områdesmönster	30B-2	
Parallella linjer	30B-1	
Rutnät	30B-1	
Staketstolpe	30B-1	
Förord	2	
G		
GPS (globalt positioneringssystem)		
Ställ in maskinmottagare	60A-7	
Ställ in redskapsmottagare	60A-7	
GPS-förskjutningar	60C-1	

GPS-mottagare 40-1, 60A-7

H

Hjulslirning 60C-10

Hydraulik

Hydrauluttagsstyrning

Autoläge 60A-1

Konfigurera 60A-1

Hårdvara 30C-1

Höjdförskjutning

Ställa in 60C-9

Höjdkartor 30A-3

I

iGrade™

Använda John Deere Active Implement Guidance™
med iGrade™ 60B-1

iGrade™-system

Felsökning 80-3

Inställningsguide

Översikt 60B-1

J

Justera

Balansventil 60A-4

Justera hydrauluttag (SCV)

4:e generationens CommandCenter™ 60A-2

GreenStar™ 3 CommandCenter™ 60A-3

TouchSet™ monitor 60A-3

K

Kalibrera

Terrängkompenseringsmodul (TCM) 60A-8

Konfiguration av hydrauluttag 60C-2

Konfigurera basstation 60A-5

Krav 30C-1

Känslighet för hjulslirning 60C-11

Känslighet för höjdreklage 60C-9

Känslighet för lastbegränsning 60C-11

Känslighet för motorbelastning 60C-11

Känslighet för motorvarvtal 60C-11

Känslighet för rullningsreglage 60C-9

Körsida 60B-2

L

Lastbegränsning 60C-10

Lutningsstyrning

Använda 70-4

Lutningskalkylator

Ställa in 60C-8

Manuell inmatning

Ställa in 60C-8

Ställa in 60C-8

M

Manuell kalibrering av hydrauluttag 60C-3

Markplaning

Använda 70-3

Manuell inmatning

Ställa in 60C-6

Plankalkylator

Ställa in 60C-4

Redigera ursprungspunkt

Ställa in 60C-4

Ställa in 60C-4

Maximal skrapning

Ställa in 60C-11

Monitor 40-1

Motorbelastning 60C-10

Motorvarvtal 60C-10

Mottagare

StarFire™ 40-1

N

Navigation 30C-1, 30C-2

O

Områdesmönster

Funktionsbeskrivning 30B-2

Ställa in 60D-4

Optimera

Terrängkompenseringsmodul (TCM) 60A-8

P

Parallella linjer

Funktionsbeskrivning 30B-1

Ställa in 60D-3

Programvara 30C-1

R

Redigera

Hjulslirning 60C-10

Känslighet för hjulslirning 60C-11

Känslighet för höjdreklage 60C-9

Känslighet för lastbegränsning 60C-11

Känslighet för motorbelastning 60C-11

Känslighet för motorvarvtal 60C-11

Känslighet för rullningsreglage 60C-9

Lastbegränsning 60C-10

Motorbelastning 60C-10

Motorvarvtal 60C-10

Reglagekänslighet 60C-9

Redskapsautomatik

Avaktivera, inaktivera och deaktivera 70-1

Reglagekänslighet 60C-9

Rensa ISOBUS VT 80-8

Rensning av data 80-8

Rutnät

Funktionsbeskrivning 30B-1

Rutnät—90 grader	
Ställa in	60D-4
Rutnät—Alternerande rader	
Ställa in	60D-6
Rutnät—Integrerade vinklar	
Ställa in	60D-6
Rutnät—Liksidiga trianglar	
Ställa in	60D-5

S

Satellitinformation	
PDOP	30B-2
VDOP	30A-3
Serieportar	60B-1
Skuggning	60A-5
Staketstolpe	
Funktionsbeskrivning	30B-1
Ställa in	60D-3
StarFire™ positionsmottagare	40-1
Statusfliken	70-2
Styrenhet	
Uppgradering	30C-3
Ställa in	
Avståndsutlösning	
Kalibrering av mekanisk fördröjning	60D-14
Kalibrering av utrustningsfördröjning	60D-14
Kalibrering av utrustningsförskjutning	60D-13
Redigera ursprung	60D-7
Test av utlösningssåtgärd	60D-13
Utlösningssdokumentering	60D-11
Utlösningsskommando	60D-8
Utrustningsförskjutningar	60D-1
Basstation	60A-5
Fjärrmanövrering	60C-7
GPS-förskjutningar	60C-1
Höjdförskjutning	60C-9
Kalibrering av hydrauluttag	60C-3
Konfiguration av hydrauluttag	60C-2
Körsida	60B-2
Lutningsstyrning	60C-8
Lutningskalkylator	60C-8
Manuell inmatning	60C-8
Markplaning	60C-4
Manuell inmatning	60C-6
Plankalkylator	60C-4
Redigera ursprungspunkt	60C-4
Maskinens GPS-mottagare	60A-7
Maximal skrapning	60C-11
Områdesmönster	60D-4
Parallella linjer	60D-3
Rutnät—90 grader	60D-4
Rutnät—Alternerande rader	60D-6
Rutnät—Integrerade vinklar	60D-6
Rutnät—Liksidiga trianglar	60D-5
Serieportar	60B-1
Staketstolpe	60D-3

Utlösningssmönster	60D-2
Yta	60C-4
Ställa in	
Redskapsmottagare för GPS (globalt positionssystem)	60A-7
Säkerhet, steg och räcken	
Korrekt användning av steg och räcken	05-2
Säkerhet, undvik utsprutande högtrycksvätskor	
Undvik utsprutande högtrycksvätskor	05-4

T

Terrängkompenseringsmodul (TCM)	
Optimera	60A-8
Placera maskinen rätt och kalibrera	60A-9
Terrängkompenseringsmodul (TCM)	
Kalibrering	60A-8
Topografikartor	30A-3

U

Uppgradera styrenheten	30C-3
Ursprungspunkt	30A-2
Utlösningssmönster	
Ställa in	60D-2

Y

Yta	
Ställa in	60C-4
Ytkartor	30A-3

Ö

Översikt	
Inställningsguide	60B-1

