



GEBRUIKERSHANDLEIDING software versie 24 j1939



Designed for, compatible with:







precies wat nodig is • exactly what is needed • genau was sie brauchen





Inhoud

In	houd		3
In	leiding		4
V	eilighei	dsvoorschriften	5
1	Inst	ellingen Smart Plough	7
	1.1	Kalibreren ploegbesturing	7
	1.2	Diagnose scherm	.11
2	Het	ploegen	.13
	2.1	Inleiding	.13
	2.2	Informatie op het VT/UT SmartPLOUGH werkscherm	.14
	2.3	Algemeen	.16
	2.4	Werkwijze	.16
	2.5	Standaard programma (ploegen rechte lijn)	.18
	2.6	Programma uitgeren	.20
	2.7	Programma waaier	.22
	2.8	Manuele bediening van de ploeg	.25
3	Ach	tergrondinformatie, aflezen tijdens het ploegen	.26
	3.1	Fijnregeling ploegbreedte	.29
	3.2	Middenstand bij heffen	.30
4	Aar	sluiting kabels	.31





Inleiding

Voor u ligt de gebruikershandleiding van de nieuwe generatie ploegbesturing voor Ag Leader GPS systemen, genaamd SmartPLOUGH. SmartPLOUGH ploegbesturing zorgt voor het meest egale ploegbeeld en staat daarmee garant voor optimale condities voor vervolgbewerking en het gewas. SmartPLOUGH is voor het eerst geproduceerd in 2013.

Deze handleiding is bestemd voor gebruikers van SmartPLOUGH ploegbesturing. De structuur van deze handleiding is als volgt opgebouwd; veiligheidsvoorschriften, instellingen Ag Leader display, instellingen SmartPLOUGH.

Lees de handleiding zorgvuldig alvorens te starten met gebruik van SmartPLOUGH.

Neem bij technische problemen contact op met uw dealer.





Veiligheidsvoorschriften

Lees de volgende veiligheidsinformatie zorgvuldig door. Verzeker u ervan dat eenieder die de ploegbesturing gebruikt of monteert, alle benodigde informatie wordt verschaft en vooraf deze gebruiksaanwijzing leest.

Let op: deze automatische ploegbesturing bedient externe hydraulische cilinders. Door defecten in het systeem kunnen deze functies ongewenst bediend worden, waaruit letsel voort kan vloeien.

Zorg daarom dat de volgende punten in acht genomen worden, voordat u begint met montage, demontage of het oplossen van problemen:

- Zorg dat u eerst de gebruiksaanwijzing leest
- Motor van de trekker is uitgeschakeld
- De stroomvoorziening is losgekoppeld
- **Tip:** In de voedingstekker van de ploegbesturing is een zekering van 5A gemonteerd om de installatie bij kortsluiting te beschermen. Vervang deze zekering nooit door een zwaarder type.





Vereiste Instellingen Ag Leader display

Voordat het systeem werkt dient de virtual terminal van het Ag Leader scherm geactiveerd te worden. Dit kan op de volgende manier:

- 1. Ga naar instellingen scherm en kies ISOBUS instellingen
- 2. Schakel Virtual Terminal in.
- 3. Schakel Weergavesnelheid uitzenden in
- 4. Schakel GPS snelheid uitzenden (J1939) in
- Tip: Als Task Controller ingeschakeld wordt en de ploeg in het scherm als "spuitconfiguratie" met 1 sectie gemaakt wordt zal de ploegbesturing automatisch inkleuren als de ploeg actief is

ISOBUS	-instellingen
Virtual Terminal	Task Controller
Virtual Terminal inschakelen	Task Controller inschakelen
Weergavesnelheid uitzenden (ISO GBSD)	Section/Rate Compatibility
GPS-snelheid uitzenden (J1939)	Functiesessie 0
Ondersteuning aux-module	
Functiesessie 0	
	✓ ×





1 Instellingen Smart Plough

1.1 Kalibreren ploegbesturing

De ploeg dient eenmalig ingemeten te worden, zodat de werkbreedte correct weergegeven wordt doormiddel van de potmeter. Normaliter zal kalibratie door dealer gedaan zijn bij montage van het systeem. Aan de hand van onderstaande kan de ploeg naar wens opnieuw gekalibreerd worden.

 Linksom/rechtsom: Controleer of de ploegstand overeenstemt met het plaatje op het scherm (A). Indien dit niet het geval is kan dit later gewisseld worden (zie stap 5).



2. Instellingen: Druk op de instelknop (B).

- 3. Lichtbalk: Controleer of de "Lichtbalk modus" (A) hetzelfde is ingesteld als bij "Instellingen lichtbalk" van het AG-Leader scherm (B) (Indien dit niet overeenstemt, zal de ploegbesturing de verkeerde kant op sturen.)
- 4. Dealerinstellingen: Toets pincode in (=2009) (C)



precies wat nodig is • exactly what is needed • genau was sie brauchen





- 5. Linksom/rechtsom: Indien de ploegstand bij stap 1 (zie hierboven) niet overeenstemde met het plaatje selecteer dan "Inverteer wentelsensor" (A)
- 6. **Hefsensor:** Geef aan of de hefsensor +12V of 0V afgeeft indien de hef omhoog is. Vul "+12V" in indien geen hefsensor is aangesloten (B).



7. Potentiometer snijbreedte: Druk op kalibreren potmeter (C)

8. **Calibratie Smal:** Zet de ploeg op zijn smalst door op "-" te drukken (A). (Door op "+" te drukken gaat hij weer breder).

Indien de ploeg breder gaat indien u op "-" drukt dienen de slangen van de breedteverstelling omgewisseld te worden.

- a. Meet de werkbreedte per schaar en vul die in (B)
- b. Druk vervolgens op de "groene" knop (C).







- 9. **Calibreren breed:** Zet de ploeg op zijn breedst door op "+" te drukken (A). (Door op "-" te drukken gaat hij weer smaller).
 - a. Meet de werkbreedte per schaar en vul die in (B)
 - b. Druk vervolgens op de "groene" knop (C).



De gegevens van de bovenstaande kalibratie staan nu allemaal in de tabel op de volgende afbeelding hieronder..

10. **Oliestroom:** Stel de oliestroom voor de breedteverstelling zo laag mogelijk in, voor zowel breder als smaller. Dit kan op de volgende manieren:

precies wat nodig is • exactly what is needed • genau was sie brauchen





- a. Indien u gebruik maakt van een regelbaar ventiel op de trekker: Door de oliestroom op de trekker te regelen. Zet de oliestroom van de ploegbesturing dan op 100% (B).
- b. Door op het SmartPLOUGH ventiel de oliestroom te smoren.
- c. Door de oliestroom met de ploegbesturing via instelling (B) aan te passen. Let op: dit is alleen mogelijk indien (optioneel) op de ploegbesturing een proportioneel ventiel is aangesloten. In alle andere gevallen de regeling hier op 100% laten staan.
- d. Test de snelheid door handmatig breder en smaller te stellen met de "+" (F) en "-" knop (G).

Let op: Indien de oliestroom te hoog staat ingesteld zal de ploeg gaan slingeren!

- 11. Scharen: Stel het aantal scharen in (C).
- 12. **Hysteresis:** Stel de hysteresis van de regeling in (D). Als deze b.v. 3 cm is, zal de ploegbesturing niet sturen voordat de "GPS-Offline" meer dan 3 cm is. Hierdoor wordt voorkomen dat de ploegbesturing onnodig veel stuurt. *Neem als vuistregel 1 cm per schaar, dus 3 cm bij een 3 schaar ploeg en 4 cm bij een 4 schaar ploeg.*
- 13. Ventieltype: In geval dat SmartPLOUGH uitgerust is met een open center ventiel en aangelsoten is op een regelventiel: vink de het vakje Man (H) aan. Hiermee verschijnt dan in het menu ook een knop Man. Door indrukken van de knop Man kan de ploegbesturing vervolgens bediend worden met regelventiel van de trekker.



14. Instellingen verlaten: Druk tot slot op "Instellingen verlaten" (E).





1.2 Diagnose scherm

De status van de sensoren en signalen van de ploegbesturing kunnen in het diagnosescherm afgelezen worden.

1. Druk op instellingen (A)



2. Druk op "Diagnose" (A)

mom				□ f
H	Bijstellen middenstand		0	START
	Automatisch kalibreren			
	Middenstand bij heffen			×
	Lichtbalk		Trekken	
	PINCODE	0		
2/2	Serienummer -1 Software versie	20.6	Diagnose	
A V7				A





- GPS-Offline: Indien deze niet "OK" is, dan is er storing in de CAN bus A.
- GPS-Snelheid: Indien deze niet "OK" is, dan wordt er geen "GPS snelheid" uitgezonden op CAN bus B. Schakel deze optie in (zie hoofdstuk 1, punt 3 en 4).
- Wentel sensor: hier kan de ingang van de wentelsensor afgelezen worden. Indien de ploeg wentelt dient deze waarde te veranderen.
- Hef sensor: Hier is de stand van de hefsensor af te lezen. Indien deze niet overeenstemt met de werkelijkheid dan kan met de polariteit aanpassen in het kalibratie menu (zie hoofdstuk 2.1, punt 6)
- Overname stop: dient altijd OV te zijn.
- Potmeter: Hier is de waarde van de potmeter voor de ploegbreedte af te lezen.







2 Het ploegen

2.1 Inleiding

De ploegbesturing kan volgens drie programma's werken

- A) Het **standaard** programma kan in de volgende gevallen gebruikt worden:
 - 1. Indien de voor recht is en de "GPS-offline" niet meer is dan een halve ploegbreedte bedraagt. Tijdens het ploegen van de eerste sporen mag de GPS (lichtbalk in de perceelsweergave) dus niet van spoor-nummer (werkgang, zie afbeelding hieronder) verspringen.
 - 2.



- 3. Bij ploegen van kopakkers, waarbij de eerste voor met behulp van de GPS op één bepaald rij-nummer is geploegd.
- B) Het programma uitgeren wordt gekozen:
 - 1. Bij een kromme voor, waarbij de GPS steeds spoornummer verspringt.
 - 2. Bij een rechte voor, waarbij de GPS-offline of richting zodanig afwijkt dat de kans bestaat dat de GPS van rijnummer verspringt.
 - 3. KIES BIJ TWIJFEL ALTIJD HET PROGRAMMA UITGEREN!



Voorbeeld programma Uitgeren:

Bij uitgeren zal de ploegbesturing over een deel van de ploegvoor naar de volgende lijn gaan verstellen om op de gekozen eindlijn uit te komen.

C) Het programma waaier wordt gekozen als u:

 De volle lengte van het perceel wil gebruiken om geleidelijk van 1^e naar laatste voor wil uitwaaieren





2.2 Informatie op het VT/UT SmartPLOUGH werkscherm

De volgende gegevens kunnen afgelezen worden:

- (A) Status ploegbesturing:
 - 2. Trekker Rood, betekent ploegbesturing uitgeschakeld
 - 3. Trekker Geel, ploegbesturing ingeschakeld maar hydrauliek niet actief. Dit komt in de volgende gevallen voor:
 - a. De gemeten snelheid is te laag (indien de trekker stil staat)
 - b. De ploeg is omhoog (indien een hefsensor aanwezig is)
 - 4. Trekker Groen (= goed) ploegbesturing volledig actief
- (B) GPS-offline (negatief betekend dat je achter ligt, positief is voor)
- (C) GPS- rijnummer welke geploegd wordt
- (D) Stand van de ploeg (huidige werkbreedte)
- (E) Gemiddelde GPS offline van de huidige werkgang
- (F) Gemiddelde werkbreedte van de huidige werkgang







Bedieningsknoppen

- (A) "+" knop voor manueel breder stellen van de ploegbreedte (ingedrukt houden).
- (B) "-" knop voor manueel smaller stellen van de ploegbreedte (ingedrukt houden)
- (C) Middenstand: De ploegbreedte gaat naar de middenstand (hiervoor dient men wel te rijden).
- (D) In en uitschakelen van de automatische ploegbesturing.
- (E) Naar het instellingen scherm.







2.3 Algemeen

In de basis moet in het GPS werkscherm altijd de lijn gekozen worden waar u naartoe wil ploegen. Vervolgens wordt in de ploegbesturing de eerste ploegvoor vastgelegd met de toetsen **A'** en **B'**.

Binnen de ingestelde marges zal de ploeg bij alle programma's verstellen om uit te komen op de lijn die in het GPS scherm onder de perceelsweergave gekozen is:

2.4 Werkwijze

1. Kies of maak in het Ag Leader scherm onder perceelsweergave de lijn waar de ploeg naartoe moet ploegen (de lijn waar u op uit wil komen).

Let op: kies hier een spoorafstand die gelijk is aan de gewenste werkbreedte van de ploeg!



- Uitgaande dat u exact ergens uit wil komen (en de laatste werkgang met volle werkbreedte kunt ploegen): Zet trekker en ploeg op de laatste werkgang gaan (zoals u uit wil komen).en dan de gekozen AB lijn herplaatsen onder de trekker. Zie hiervoor bovenstaande afbeelding.
- 3. Ga naar het VT/UT scherm en stel de gewenste werkbreedte van de ploeg in (B). **Let op:** de werkbreedte hier dient gelijk te zijn aan de werkbreedte welke is ingevoerd in het GPS systeem (GPS spoorafstand).

precies wat nodig is • exactly what is needed • genau was sie brauchen





- 4. Stel in hoeveel de ploeg breder mag ploegen dan de middenstand (=werkbreedte) (C).
- 5. Stel in hoeveel de ploeg smaller mag ploegen dan de middenstand (A)
 - **Tip:** Door het beperken van de maximale slag (breder, smaller) zal de ploeg vloeiender werken. Advies is de slag juist groot genoeg te zetten dat de ploeg de voor recht kan houden en bij de waaier of uitgeerprogramma's de ruimte heeft om naar het juiste spoor te ploegen.



- Tip: Naar wens kunt u op een bepaald punt in de GPS perceelsweergave een andere lijn kiezen waar u naartoe wil ploegen. U kunt bijvoorbeeld een aantal werkgangen met de kromme of scheve kant van een perceel meeploegen en dan in de GPS perceelsweergave de volgende AB lijn kiezen. De ploegbesturing zal altijd naar de AB lijn van de GPS perceelsweergave proberen toe te ploegen.
- **Tip:** Als tijdens er kans is dat u tijdens ploegen in een volgende werkgang van de perceelsweergave terecht komt kies ALTIJD voor het programma uitgeren of uitwaaieren!
- Tip: Het systeem zal ook altijd proberen om exact "midden" op de gekozen AB lijn uit te komen. Verplaats dus de AB lijn waar u uit wil komen voor u start met ploegen.
 Hiermee voorkomt u dat er aan het einde bv. een halve werkbreedte geploegd moet worden.



2.5 Standaard programma (ploegen rechte lijn)

Met het standaard programma kunt u rechte en gebogen lijnen ploegen.

Werkwijze ploegen in standaard programma

- 1. Kies het spoor waar u naartoe wil ploegen en werkbreedte volgens paragraaf 2.3.
- 2. Zet programma op standaard (A) en ga naar het beginpunt van het eerste spoor wat u wilt ploegen.
- 3. Naar wens kan stuurautomaat (stuurautomaat alleen voor het eerste spoor) of ploegbesturing met knop start (E) al aangezet worden.







mom			
	0.00	3 R	START
	e		
			A '
			—
	119		
	- 10 123 + 10		
	_ Midden L	T Q Ry	
		- - + * * +	
	Programma GPS Offline	Gemiddelde ploegstand	
2/2	Uitgeren – O	- 0	
	V		\bigtriangleup

4. Controleer of de AB lijn (die in de GPS perceelweergave van paragraaf 2.3 is vastgelegd) aan de juiste kant in het scherm staat, zoals in een van de afbeeldingen hieronder. Dit geeft aan dat de A-B lijn in het ongeploegde ligt en dat er naar toe gewerkt wordt. Druk op de Rebus-/Wentelknop (B) indien de lijn in het geploegde ligt.

De AB lijn met rode en groene stip moet zoals hieronder getoond in het onbewerkte vlak liggen.



5. Nu kunt u beginnen ploegen. De ploegbesturing kan aan blijven staan zal automatisch weer inschakelen bij het wentelen aan de andere zijde van het perceel. U hoeft verder niets meer te doen.





2.6 Programma uitgeren

Indien de ploegvoor krom is en de kans bestaat dat de GPS van rijnummer verspringt, kan het programma uitgeren gebruikt worden. De ploegbesturing zal hierbij een geer zo mooi mogelijk wegpoetsen en voorkomen dat de ploeg van smal/breed zal gaan ploegen bij kruisen van de lijn waar naartoe geploegd wordt.

Werkwijze

- 1. Kies het spoor waar u naartoe wil ploegen en werkbreedte volgens paragraaf 2.3.
- 2. Selecteer het programma uitgeren (A) en ga naar het beginpunt waar u gaat ploegen
- 3. Ga met de trekker in de voor staan en ploeg de eerste lijn. Naar wens kan stuurautomaat (stuurautomaat alleen voor het eerste spoor) of ploegbesturing met knop start (E) al aangezet worden.
- Druk eenmalig op centreerknop (B) om beginspoor te bevestigen en spoornummers in ploegbesturing gelijk te zetten aan de spoornummers in de Perceelsweergave van het GPS systeem.







5. Controleer of de AB lijn (die in de GPS perceelweergave van paragraaf 2.3 is vastgelegd) aan de juiste kant in het scherm staat, zoals in een van de afbeeldingen hieronder. Dit geeft aan dat de A-B lijn in het ongeploegde ligt en dat er naar toe gewerkt wordt. Druk op de Rebus-/Wentelknop (B) indien de lijn in het geploegde ligt. De AB lijn met rode en groene stip moet zoals hieronder in rechter afbeelding in het onbewerkte vlak liggen.



6. De ploegvoor is nu vastgelegd door de ploegbesturing. Vervolgens kan de ploegbesturing inen uitgeschakeld worden met knop (A). De ploeg kan naar wens manueel bediend worden met de "+" (C) en "-" knop (D) (zie hoofdstuk 3.2). U hoeft de ploegbesturing niet meer uit te schakelen.



precies wat nodig is • exactly what is needed • genau was sie brauchen





2.7 Programma waaier

Met het waaier programma kunt u de ploeg over de lengte van de voor uit laten waaieren. Dit programma is voornamelijk gedacht voor bijna rechthoekige percelen die voor of achter net iets smaller-breder zijn.

Let op: Voor het programma waaier MOET de J1939 snelheid uitzenden bij de ISOBUS instellingen aangevinkt zijn. Zie ook Paragraaf 4 Schakel GPS snelheid uitzenden (J1939) in

Werkwijze

- 1. Kies het spoor waar u naartoe wil ploegen en werkbreedte volgens paragraaf 2.3.
- 2. Selecteer programma op waaier(A) en ga naar het beginpunt waar u wilt gaan ploegen.
- 3. Geeft met A' en B' aan wat het beginpunt moet zijn van de waaierfunctie:
 - Normaliter liggen A' toets (A) hieronder en B' aan begin en einde van eerste ploegvoor. In geval er echter een knik of bocht in eerste spoor zit kunt u ook kiezen om A'en B' aan het begin en einde van het rechte gedeelte van de 1^e voor in te stellen.
- 4. Naar wens kan stuurautomaat (stuurautomaat alleen voor het eerste spoor) aangezet worden.



precies wat nodig is • exactly what is needed • genau was sie brauchen







Tip: Met Centreertoets F kunt u het spoornummer in de ploegbesturing gelijk zetten aan het spoornummer van de lichtbalk van het GPS werkscherm.





5. Controleer of de AB lijn (die in de GPS perceelweergave van paragraaf 2.3 is vastgelegd) aan de juiste kant in het scherm staat, zoals in een van de afbeeldingen hieronder. Dit geeft aan dat de A-B lijn in het ongeploegde ligt en dat er naar toe gewerkt wordt. Druk op de Rebus-/Wentelknop (B) indien de lijn in het geploegde ligt. De AB lijn met rode en groene stip moet zoals hieronder in rechter afbeelding in het onbewerkte vlak liggen.



- Bij het wentelen op de volgende kopakker zal de ploegbesturing automatisch inschakelen.
 Er kan al eerder ingeschakeld worden door op B' (einde 1^e ploegvoor) te drukken op het moment dat deze knop groen is gekleurd.
- 7. De ploegvoor is nu vastgelegd door de ploegbesturing. Vervolgens kan de ploegbesturing inen uitgeschakeld worden met knop (A). De ploeg kan naar wens manueel bediend worden met de "+" (C) en "-" knop (D) (zie hoofdstuk 3.2).



precies wat nodig is • exactly what is needed • genau was sie brauchen





2.8 Manuele bediening van de ploeg

In alle gevallen kan de ploeg via de plus en min toetsen op het scherm handmatig bediend worden.

In geval van loadsensing ventiel voor de ploegbesturing kan de ploeg door omsteken van de slangen op een regelventiel handmatig bediend worden.

In geval van een open center ventiel kan met onderstaande knop (A) de ploeg ook met het regelventiel waarop de ploeg aangesloten is bediend worden. Deze knop is beschikbaar vanaf software versie 24 en dient bij de instellingen geactiveerd te worden. Vraag evt. uw dealer om de nieuwere software.







3 Achtergrondinformatie, aflezen tijdens het ploegen

De volgende zaken kunnen afgelezen worden tijdens het ploegen:

C. De lijn welke geploegd wordt. Dit nummer kan afwijken van het nummer in het GPS navigatie scherm, aangezien bij het uitgeren de ploegvoor schuin over meerdere lijnnummers loopt.d. De "offline" afstand, dus de afstand dat we naast de lijn zitten. Dit kan dus meer dan een werkbreedte bedragen.



Onderstaand een situatieschets. Rechts in beeld de A-B lijn waar we op uit willen komen en links in beeld waar we beginnen met ploegen (het bruine gedeelte is geploegd, groen is het nog te ploegen perceel).

Als we van onder naar boven door de ploegvoor rijden zal de GPS navigatie van lijn 185 naar 180 verlopen.

De ploegbesturing zal het gehele traject lijn 183 aangeven, wat betekend dat de ploegbesturing de ploeg naar lijn 183 zal sturen. Hierbij zal de "offline" van de ploegbesturing van -2.75 meter naar 3.22 meter verlopen. Een negatief getal betekend dat de ploegvoor achter ligt op de gewenste lijn. Een positief getal betekend dat de ploegvoor voor ligt op de gewenste lijn.







Hieronder twee schermafbeeldingen waarbij we onder in het voorgaande plaatje starten. De GPS geeft lijn 185 aan, maar de ploegbesturing lijn 183, wat de gewenste lijn is.

mgm	42			9 ⁰⁰ \		30		⊡f∎
Recht	0.00 ha 1.	.6 km/u		TT	- 2	.75	183R	
Reset	Werkgang: 185 R		L			T 🏺		
S. Bijstellen: 5 cm Totaal: 0 cm	>					$\mathbf{x}^{\mathbf{I}}$		Α'
						6		∽
						29	-	
afa					- Mi	dden 🕂		
					Programma	Gemiddelde GPS Offline	Gemiddelde ploegstand	
_/				all a	Uitgeren	18	124	
1 🕋 🖉	Τ	È			VT			





Vervolgens twee schermafbeeldingen, halverwege, waarbij de GPS lijn 183 kruist.

۲۰۰۵ ۲۰۰۰ ۲۰۰۰ ۲۰۰۰ ۲۰۰۰ ۲۰۰۰ ۲۰۰۰ ۲۰۰۰	0.22 183R
	- Midden + + + + + + + + + + + + + + + + + + +
	Vitgeren 194

Tot slot twee schermafbeeldingen op het einde, boven in het plaatje, waarbij de GPS lijn 180 aangeeft en de ploegbesturing nog steeds 183.



Pas na het wentelen zal de ploegbesturing op rij 182 springen, voor de volgende werkgang.





3.1 Fijnregeling ploegbreedte

Ondanks dat de snijbreedte nauwkeurig is ingemeten bij het kalibreren van de potmeter (hoofdstuk 2) kan het gebeuren dat de werkelijke werkbreedte niet overeenstemt met de breedte die is ingegeven (A) (zie hoofdstuk 3.2 stap 2).

De ploeg werkt bijvoorbeeld steeds 10 cm te breed. In dat geval kan dit eenvoudig bij gesteld worden.

1. Druk op de instelknop (B)



- 2. In geval de ploeg bijvoorbeeld steeds 10 cm te breed ploegt vul dan -10 in bij "Bijstellen middenstand" (A). Vul +10 in, indien de ploeg bijvoorbeeld steeds 10 cm te smal ploegt.
- 3. Het is ook mogelijk de ploegbesturing deze fijnregeling automatisch te laten uitvoeren, door "Automatisch kalibreren" te activeren (B).
- 4. Druk tot slot op "Instellingen verlaten" (C).





3.2 Middenstand bij heffen

Soms is het wenselijk dat de ploeg automatisch terug naar de middenstand gaat bij het wentelen op de wendakker.

Hiervoor is een automatische functie geïntegreerd in de ploegbesturing.

1. Druk op de instelknop (A)



- 2. Selecteer de optie "middenstand bij heffen" om de ploegbreedte automatisch naar de middenstand te laten gaan bij het heffen op de wendakker (A). (Hiervoor dient wel de hefschakelaar aangesloten te zijn.)
- 3. Druk tot slot op "Instellingen verlaten" (B).







4 Aansluiting kabels

- 1. Sluit de voedingsstekker aan op de 7 pol ISO stekker van trekker.
- 2. Connecteer CAN-B met de CAN-B van de AG-Leader kabelboom
- 3. Connecteer CAN-A met de CAN-A van de AG-Leader kabelboom
- 4. Sluit de potmeter, wentelsensor en ventielen aan op de werktuigstekker. Zie onderstaande tabel voor de aansluitingen.

			Werktuigstekker	Voedingsstekker	CAN-B	CAN-A
30POL Cinch	<i></i>		16 POL AMP	7 Pol ISO 11786	DT06-4S	Cannon ITT
(pinnummer)	(Signaalnaam)	(Kabelkleur/nummer)	(pinnummer)	(pinnummer)	(pinnummer)	(pinnummer)
A1	CANB-H	Rood			2	
A2	CANA-H	Geel				4
A3						
B1	CANB-L	Zwart			4	
B2	CANA-L	Groen				2
B3						
C1	RXD_RS232					
C2	GND_RS232					
C3	TXD_RS232					
D1	Hef	Geel/Groen		4		
D2	Potmeter	2	2			
D3						
E1						
E2	Wentel	5	5			
E3						
F1	GND voeding	Blauw		7		
F2	+12V voeding	Bruin		6		
F3	GND wentelsensor	6	6			
G1	6-2 Ventiel					
G2	+12V 6-2 ventiel					
G3	GND potmter	3	3			
H1	AUX (GND)	8	8			
H2	AUX (+12V)	7	7			
H3						
J1	Ventiel Smaller (GND)	Geel/Groen	12			
J2	Ventiel smaller (+12V)	11	11			
J3	+12V potmeter	1	1			
K1	Ventiel Breder (GND)	10	10			
K2	Ventiel breder (+12V)	9	9			
K3	+12V wentelsensor	4	4			

Onderdelen	Omschrijving		
	Benaderschakel inductM12,		
Wentelsensor	8 mm, PNP		
CAN-B	Stekker CAN-B		
Stekker hefsensor	ISO 11786		
Voedingsstekker	Zekering = 5 A		
Werktuigstekker	Werktuigdeel		
Werktuigstekker	Trekkerdeel		





Deze handleiding (verder te noemen: "Handleiding") van SmartPLOUGH is met grote zorg en precisie samengesteld.

Ondanks de inspanning en aandacht voor deze Handleiding van SmartPLOUGH is het mogelijk dat informatie in deze Handleiding onvolledig en/of onjuist is.

Wij sluiten hierbij alle aansprakelijkheid uit voor schade, van welke aard dan ook, die voortvloeit uit of verband houdt met het gebruik van deze Handleiding van SmartPLOUGH.

Behoudens de in of krachtens de Auteurswet van 1912 gestelde uitzonderingen mag niets uit deze Handleiding worden verveelvoudigd en/of openbaar gemaakt, in enige vorm of op enige wijze, hetzij elektronisch, mechanisch, door fotokopieën, opnamen of enige andere manier, zonder voorafgaande schriftelijke toestemming van de auteur.