



DCY

# Detecção de Implemento John Deere



**MANUAL DO OPERADOR**  
**Detecção de Implemento John Deere**  
**OMPFP11558 EDIÇÃO B2 (PORTUGUESE)**

**John Deere Ag Management Solutions**

Edição Europeia  
PRINTED IN U.S.A.



OMPFP11558

# Introdução

## Prefácio

Este Manual do Operador contém informações específicas para a operação do sistema de Detecção de Implemento John Deere.

Máquinas equipadas com o sistema de Detecção de Implemento John Deere (Controlador) são acompanhadas por um manual contendo as operações padrão da máquina. **LEIA ESTE MANUAL** cuidadosamente

para entender como operar o sistema de Detecção de Implemento John Deere e a máquina adequadamente.

Preste atenção especial às informações de segurança. Isso é importante para a operação segura do veículo.

*NOTA: Para obter mais informações, contate o concessionário John Deere aprovado.*

OUCC002,00037AE -54-23NOV11-1/1

## Marcas Comerciais

Lista de marcas comerciais usadas neste Manual do Operador.

Marcas Comerciais	
GreenStar™	Marca Comercial da Deere and Company
Monitor GreenStar™ 3 2630	Marca Comercial da Deere and Company
StarFire™	Marca Comercial da Deere and Company
AutoTrac™	Marca Comercial da Deere and Company
Parallel Tracking™	Marca Comercial da Deere and Company
iTEC Pro™	Marca Comercial da Deere and Company

OUCC002,00037AF -54-05DEC11-1/1

# Conteúdo

## Página

### Segurança

Reconheça as Informações de Segurança .....	05-1
Palavras de Aviso .....	05-1
Siga as Instruções de Segurança.....	05-1
Prática de Manutenção Segura .....	05-2
Leia o Manual do Operador.....	05-2

### Introdução

Versão do Software do Controlador .....	10-1
Teoria de Operação .....	10-2
Requisitos Funcionais do Sistema de Detecção de Implemento .....	10-2
Conexão do Sistema de Detecção de Implemento John Deere .....	10-3

### Operação

Detecção de Implemento John Deere—Geral....	15-1
Detecção de Implemento John Deere—Configuração .....	15-2
Detecção de Implemento John Deere—Execução .....	15-23
Detecção de Implemento John Deere—Resumo .....	15-25
Detecção de Implemento John Deere—Access Manager .....	15-27

### Especificações

Declaração de Conformidade CE.....	20-1
------------------------------------	------

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

COPYRIGHT © 2012  
DEERE & COMPANY  
Moline, Illinois  
All rights reserved.  
A John Deere ILLUSTRATION © Manual

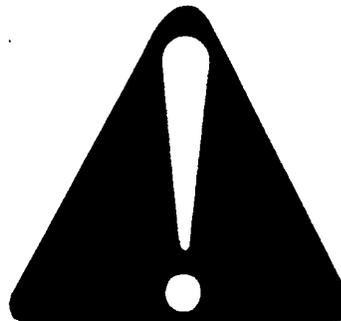


# Segurança

## Reconheça as Informações de Segurança

Este é o símbolo de alerta de segurança. Ao ver este símbolo em sua máquina ou neste manual, fique atento a possíveis ferimentos pessoais.

Siga as precauções e práticas seguras de operação recomendadas.



DX,ALERT -54-29SEP98-1/1

TB1389 —UN—07DEC88

## Palavras de Aviso

Uma palavra de aviso—PERIGO, ATENÇÃO OU CUIDADO—é usada como símbolo de alerta de segurança. PERIGO identifica os riscos graves.

Avisos de segurança como PERIGO ou ATENÇÃO estão localizados próximos de perigos específicos. Precauções gerais são indicadas nos avisos de segurança de CUIDADO. A palavra CUIDADO também chama atenção para as mensagens de segurança neste manual.

 **PERIGO**

 **ALERTA**

 **CUIDADO**

DX,SIGNAL -54-03MAR93-1/1

TS187 —54—27JUN08

## Siga as Instruções de Segurança

Leia atentamente todas as mensagens de segurança neste manual e os avisos de segurança em sua máquina. Mantenha os avisos de segurança em boas condições. Substitua avisos de segurança danificados ou perdidos. Certifique-se de que novos componentes e peças de reposição do equipamento incluam os avisos de segurança atualizados. Avisos de segurança para reposição podem ser encontrados no seu concessionário John Deere.

Pode haver informações de segurança adicionais não reproduzidas neste manual do operador, contidas em peças e componentes oriundos de outros fornecedores.

Aprenda como operar a máquina e como usar os comandos corretamente. Não deixe ninguém operar a máquina sem que tenha sido treinado.

Mantenha sua máquina em condições de operação corretas. Modificações não autorizadas na máquina



podem prejudicar o funcionamento e/ou a segurança e afetar a vida útil.

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

DX,READ -54-16JUN09-1/1

TS201 —UN—23AUG88

## Prática de Manutenção Segura

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

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

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

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

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

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



TS218 —UN—23AUG88

DX,SERV -54-17FEB99-1/1

## Leia o Manual do Operador

Antes de tentar operar o Sistema de Detecção de Implemento John Deere, leia completamente o

Manual do Operador para entender os componentes e procedimentos necessários a uma operação adequada e segura.

OUC002,00037C5 -54-23NOV11-1/1

# Introdução

## Versão do Software do Controlador

### John Deere Implement Detection

This is John Deere Implement Detection. Please use Service Advisor to upgrade your controller to the latest software version.



**JOHN DEERE**

Service **ADVISOR**<sup>™</sup>

4:55pm



ZX104511—UN—07DEC11

**IMPORTANTE:** Antes de poder iniciar a trabalhar com a Detecção de Implemento John Deere, verifique se o seu concessionário John Deere atualizou o Controlador com o Software adequado.

Se esta tela aparecer, entre em contato com seu concessionário John Deere.

O controlador da Detecção de Implemento John Deere não é compatível com qualquer outro

Controlador ISO ou John Deere. Portanto, não é recomendado montar o Controlador em uma escavadeira NH3 equipada com Controlador de Taxa, um Pulverizador GreenStar, Plantadeira SeedStar, Plantadeira Pneumática John Deere ou qualquer outro implemento ISO.

OUC002,0003822 -54-14DEC11-1/1

## Teoria de Operação

O sistema de Detecção de Implemento John Deere detecta e carrega automaticamente os dados do implemento relevante assim que conectado a um monitor. O monitor então é capaz de pré-preencher os dados da máquina e torná-los disponíveis para fins da documentação e orientação GreenStar™.

### Teoria de Operação:

1. O implemento é conectado a um monitor.

2. Os dados de saída do controlador do implemento são lidos e armazenados no monitor.
3. O usuário altera qualquer uma das configurações do implemento usando um Monitor John Deere GreenStar™ 3 2630.
4. Independentemente a qual monitor GS2630 o implemento está conectado, ele sempre irá preencher automaticamente as configurações do implemento com os valores corretos.

OUCC002,0003806 -54-05DEC11-1/1

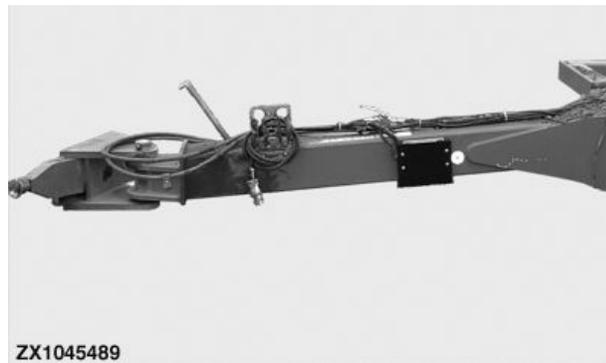
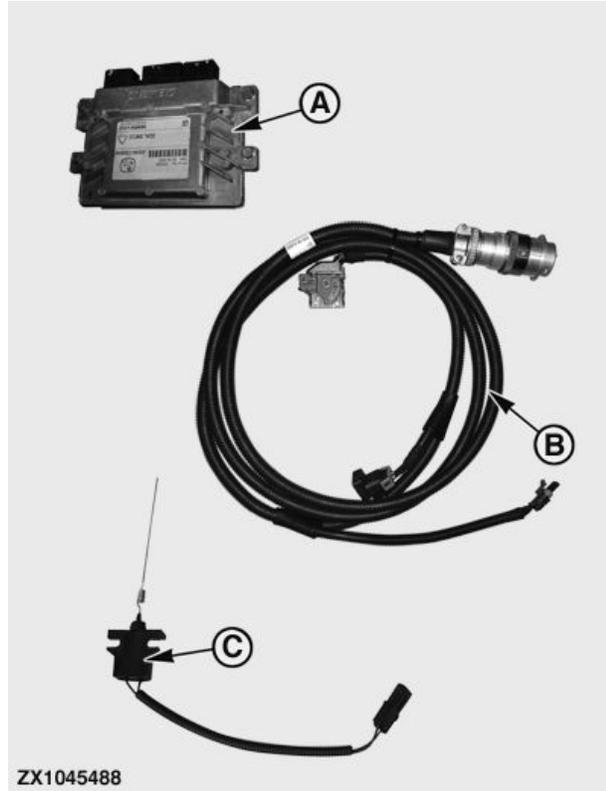
## Requisitos Funcionais do Sistema de Detecção de Implemento

- Monitor GreenStar™ 3 2630 ou qualquer monitor compatível com a ISO 11783 montado no trator.
- Kit especial de Detecção de Implemento composto de um controlador (A) e um chicote elétrico (B) instalado no implemento.
- Se aplicável, um interruptor de altura montado no implemento (C).
- Se aplicável, um receptor GPS John Deere montado no implemento.

*NOTA: O kit especial e o interruptor de altura estão disponíveis através do canal normal de peças. Entre em contato com o concessionário John Deere.*

A—Controlador  
B—Chicote Elétrico

C—Interruptor



ZX1045488 —UN—01DEC11

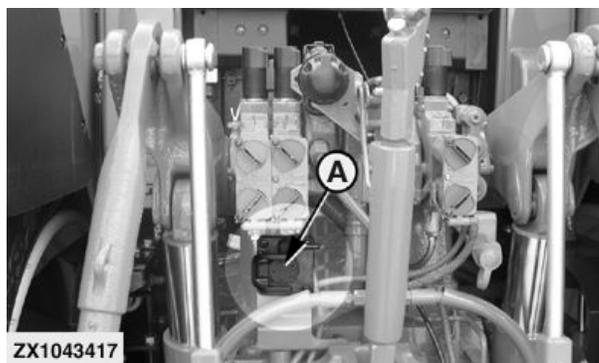
ZX1045489 —UN—01DEC11

OUCC002,0003827 -54-15DEC11-1/1

### Conexão do Sistema de Detecção de Implemento John Deere

Conecte o chicote elétrico do controlador do implemento no conector ISOBUS (A).

**A**—Conector ISOBUS



ZX1043417 —UN—30SEP09

OUC002,0003808 -54-01DEC11-1/1

# Operação

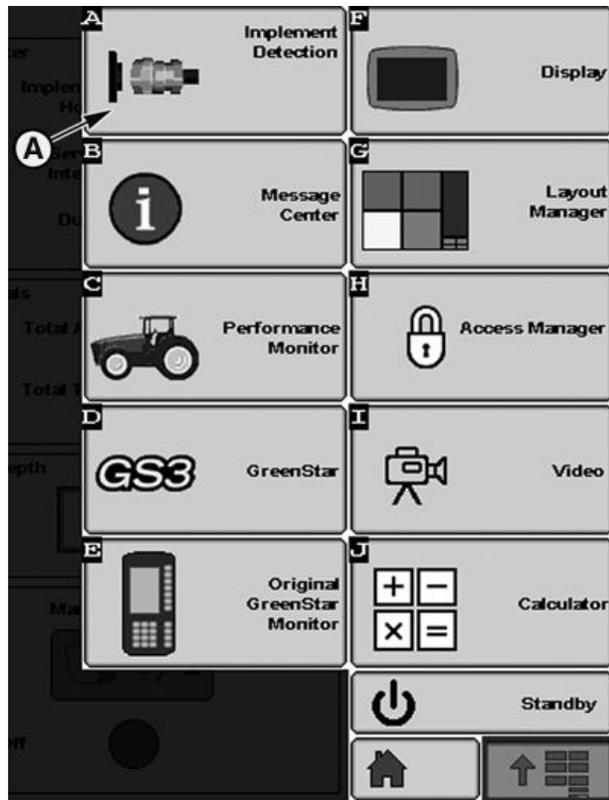
## Detecção de Implemento John Deere—Geral

Uma vez conectado ao ISOBUS, após um curto período de carregamento dos arquivos de gráfico, o botão de detecção do implemento (A) é exibido.

Pressione o botão de Detecção do Implemento (A) para:

- Acessar a página de Execução da Detecção de Implemento no caso de o implemento detectado ser o mesmo que o último conectado ao sistema (consulte a seção Detecção de Implemento John Deere—Execução).
- Iniciar automaticamente o assistente de configuração de Detecção de Implemento no caso de o implemento detectado ser uma primeira conexão ao sistema (consulte a seção Detecção do Implemento John Deere—Configuração).

**A—Botão Detecção de Implemento**



ZX1045496 — UN — 01DEC11

OUC002,0003803 -54-05DEC11-1/1

## Detecção de Implemento John Deere—Configuração

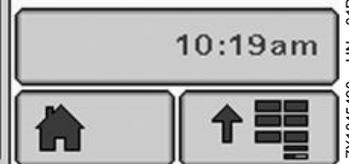
### *Implement Detection - Setup*

Thanks for using John Deere Implement Detection.

This is the Implement Detection Controller setup. It will guide you through the complete implement setup process. Required fields must be completed prior to navigating to the next page. Required fields are marked with a red asterisk (\*).

During Configuration parameters can not be changed by display updates.

Settings will be lost if you cancel before completing the process.



#### A—Próxima Página

Na primeira conexão, aparece a página da Detecção do Implemento—Configuração:

Siga as instruções e, em seguida, pressione o botão Próxima Página (A) para iniciar o processo de configuração do implemento.

Continua na página seguinte

OUCC002,000380A -54-13DEC11-1/21

ZX1045490 —UN—01DEC11

Implement Detection - Setup

A—Tipo de Implemento  
B—Tipo de Conexão

C—Silhueta do Implemento  
D—Modelo do Implemento

E—Nome do Implemento  
F—Próxima Página

G—Ajuda  
H—Cancelar

**Etapa 1/10 - Configuração:** Insira dados nos campos necessários para definir o implemento.

- Use o menu suspenso (A) para selecionar o tipo adequado de implemento.
  - Cultivo
  - Plantadeira/Dosador de Sementes
  - Fertilizante
  - Pulverizador

**IMPORTANTE:** Se o processo de configuração estiver sendo realizado para definir um novo tipo de implemento, aparecerá a seguinte mensagem de advertência "Implement Type Changed - Changing the implement type will clear the configuration" (Tipo de Implemento Alterado - Alterar o tipo de implemento apagará a configuração). Pressione o botão Aceitar para prosseguir com o processo de configuração.

- Use o menu suspenso (B) para selecionar o tipo adequado de conexão com o trator.

- Traseira Pivô - Barra de Tração
- Traseira Rígida - 3 pontos
- Traseira Pivô - 2 pontos

*NOTA:* Dependendo do tipo de implemento e da conexão selecionada, é exibida a silhueta do implemento relevante (C).

- Se necessário, use o campo (D) para inserir o modelo do implemento.
- Se necessário, use o campo (E) para inserir o nome do implemento.

Pressione o botão Próxima Página (F) para ir para a próxima etapa da configuração.

Se necessário, pressione o botão Ajuda (G) para obter informações sobre a entrada do campo da etapa relevante (consulte a tabela adiante).

Se necessário, pressione o botão Cancelar (H) para interromper o processo de configuração.

Continua na página seguinte

OUC002,000380A -54-13DEC11-2/21

ZX1045491—UN—01DEC11

A seguinte mensagem de advertência então aparece: "Setup Canceled—The configuration will be reset to the previous settings. Press accept to return to the RUN page." (Configuração Cancelada—A configuração será redefinida para os valores anteriores. Pressione Aceitar para voltar à página EXECUÇÃO.).

Se o botão Aceitar (A) for pressionado sem a execução completa de uma configuração anterior, então todos os dados inseridos serão perdidos.



A—Aceitar

ZX1045492 —UN—05DEC11

Ajuda de Campo de Entrada da Etapa 1/10	
Configuração do Implemento	Descrição
Tipo de Implemento	O tipo especifica a classe principal à qual o implemento pertence. Com base nessa configuração a funcionalidade específica do implemento será ativada. Atualmente os implementos suportados são Cultivo, Plantadeira-Dosador de Sementes, Pulverizador e Espalhador.
Tipo de Conexão	Descreve como o implemento é conectado mecanicamente ao trator. Os tipos de conexão atualmente suportados são: Traseira Pivô - Barra de Tração, Traseira Pivô - 2 pontos e Traseira Rígida - 3 pontos.
Modelo do Implemento	Ajuda a distinguir entre diversos implementos no caso de haver uma frota de diferentes modelos de implemento.
Nome do Implemento	O nome específico do implemento como é chamado na fazenda.

Continua na página seguinte

OUCC002,000380A -54-13DEC11-3/21

Implement Detection - Offsets

A—Implemento  
B—Botão Alternar

C—Campos Obrigatórios  
D—Próxima Página

E—Página Anterior  
F—Cancelar

G—Ajuda

**Etapa 2/10 - Deslocamentos:** Insira as dimensões necessárias para definir os deslocamentos (se aplicável).

*NOTA: Dependendo do tipo de implemento e da conexão selecionada, é exibida a silhueta do implemento relevante (A) para inserir o deslocamento.*

- Pressione o botão Alternar (B) para selecionar a posição correta do implemento em relação à linha de centro do trator.
- Insira as dimensões necessárias nos campos (C).

Pressione o botão Próxima Página (D) para ir para a próxima etapa da configuração.

Pressione o botão Página Anterior (E) para voltar à etapa anterior.

Se necessário, pressione o botão Cancelar (F) para interromper o processo de configuração (consulte Etapa 1/10).

Se necessário, pressione o botão Ajuda (G) para obter informações sobre a entrada do campo da etapa relevante (consulte as tabelas adiante).

Ajuda de Campo de Entrada da Etapa 2/10	
Cultivo	Barra de Tração, Pivô 2 Pontos, Engate do Carro de Transporte
Dimensão A	A distância em linha do ponto de conexão ou ponto pivô até o primeiro ponto de trabalho do implemento (por exemplo, primeira linha de dentes).
Dimensão B	Distância em linha do primeiro ponto de trabalho até o último ponto de trabalho (por exemplo, última linha de dentes). Basicamente o comprimento de trabalho do implemento.

Operação

Ajuda de Campo de Entrada da Etapa 2/10	
Cultivo	Barra de Tração, Pivô 2 Pontos, Engate do Carro de Transporte
Dimensão C	Distância lateral do ponto central do trator até o ponto central da largura de trabalho do implemento.
Dimensão D	Distância em linha entre o ponto de conexão ou ponto pivô ao ponto de controle do implemento. O ponto de controle é o ponto em torno do qual o implemento gira - normalmente o centro de todas as rodas de transporte ou o eixo quando o implemento é levantado; quando no solo, o ponto de controle normalmente é o meio do implemento.

Ajuda de Campo de Entrada da Etapa 2/10	
Cultivo	Engate de 3 Pontos
Dimensão A	A distância em linha do ponto de conexão ou ponto pivô até o primeiro ponto de trabalho do implemento (por exemplo, primeira linha de dentes).
Dimensão B	Distância em linha do primeiro ponto de trabalho até o último ponto de trabalho (por exemplo, última linha de dentes). Basicamente o comprimento de trabalho do implemento.
Dimensão C	Distância lateral do ponto central do trator até o ponto central da largura de trabalho do implemento.
Dimensão D	Nesta configuração esta medida sempre é zero.

Ajuda de Campo de Entrada da Etapa 2/10	
Plantadeira Dosador de Semente	Barra de Tração, Pivô 2 Pontos, Engate do Carro de Transporte
Dimensão A	A distância em linha do ponto de conexão ou ponto pivô até o primeiro ponto de trabalho do implemento (por exemplo, primeira linha de ponto de queda de semente).
Dimensão B	A distância em linha do ponto de conexão ou ponto pivô até o primeiro ponto de trabalho do implemento (por exemplo, primeira linha de ponto de queda de semente).
Dimensão C	Distância lateral do ponto central do trator até o ponto central da largura de trabalho do implemento.
Dimensão D	Distância em linha entre o ponto de conexão ou ponto pivô ao ponto de controle do implemento. O ponto de controle é o ponto em torno do qual o implemento gira - normalmente o centro de todas as rodas de transporte ou o eixo quando o implemento é levantado; quando no solo, o ponto de controle normalmente é o meio do implemento.

Ajuda de Campo de Entrada da Etapa 2/10	
Plantadeira Dosador de Semente	Engate de 3 Pontos
Dimensão A	A distância em linha do ponto de conexão ou ponto pivô até o primeiro ponto de trabalho do implemento (por exemplo, primeira linha de dentes).
Dimensão B	Distância em linha do primeiro ponto de trabalho até o último ponto de trabalho (por exemplo, primeira linha de dentes). Basicamente o comprimento de trabalho do implemento.
Dimensão C	Distância lateral do ponto central do trator até o ponto central da largura de trabalho do implemento.
Dimensão D	Nesta configuração esta medida sempre é zero.

Ajuda de Campo de Entrada da Etapa 2/10	
Espalhador	Barra de Tração, Pivô 2 Pontos, Engate do Carro de Transporte
Dimensão A	Distância em linha entre o ponto de conexão ou ponto pivô até primeiro ponto de trabalho do implemento. Ponto onde o material espalhado (por exemplo, fertilizante) atinge o solo primeiro.
Dimensão B	Distância em linha do primeiro ponto de trabalho ao centro da área espalhada.
Dimensão C	Nesta configuração esta medida sempre é zero.
Dimensão D	Distância em linha entre o ponto de conexão ou ponto pivô ao ponto de controle do implemento. O ponto de controle é o ponto em torno do qual o implemento gira - normalmente o centro de todos os eixos.

Continua na página seguinte

OUCC002,000380A -54-13DEC11-5/21

## Operação

Ajuda de Campo de Entrada da Etapa 2/10	
Espalhador	Engate de 3 Pontos
Dimensão A	Distância em linha entre o ponto de conexão ou ponto pivô até primeiro ponto de trabalho do implemento. O ponto onde o material espalhado (por exemplo, fertilizante) atinge o solo primeiro.
Dimensão B	Distância em linha do primeiro ponto de trabalho ao centro da área espalhada.
Dimensão C	Nesta configuração esta medida sempre é zero.
Dimensão D	Nesta configuração esta medida sempre é zero.

Ajuda de Campo de Entrada da Etapa 2/10	
Pulverizador	Barra de Tração, Pivô 2 Pontos, Engate do Carro de Transporte
Dimensão A	Distância em linha entre o ponto de conexão ou ponto pivô até primeiro ponto de trabalho do implemento. O ponto onde estão montados os bicos do pulverizador.
Dimensão B	Nesta configuração esta medida sempre é zero.
Dimensão C	Nesta configuração esta medida sempre é zero.
Dimensão D	Distância em linha entre o ponto de conexão ou ponto pivô ao ponto de controle do implemento. O ponto de controle é o ponto em torno do qual o implemento gira - normalmente o centro de todos os eixos.

Ajuda de Campo de Entrada da Etapa 2/10	
Pulverizador	Engate de 3 Pontos
Dimensão A	Distância em linha entre o ponto de conexão ou ponto pivô até primeiro ponto de trabalho do implemento. Ponto onde estão montados os bicos do pulverizador.
Dimensão B	Nesta configuração esta medida sempre é zero.
Dimensão C	Nesta configuração esta medida sempre é zero.
Dimensão D	Nesta configuração esta medida sempre é zero.

Continua na página seguinte

OUC002.000380A -54-13DEC11-6/21

**Implement Detection - Widths**

\* Indicates required field

\* A 0.000 m (A)

\* B 0.000 m (A)

(E) Cancel (D) (C)

3 / 10 10:13 am

A—Campos Obrigatórios  
B—Implemento

C—Próxima Página  
D—Página Anterior

E—Cancelar  
F—Ajuda

**Etapa 3/10 - Larguras:** Insira as dimensões necessárias para definir as larguras do implemento.

- Insira as dimensões de largura necessárias nos campos (A).

*NOTA: Dependendo do tipo de implemento e da conexão selecionada, é exibida a silhueta do implemento relevante (B) para inserir o deslocamento.*

Pressione o botão Próxima Página (C) para ir para a próxima etapa da configuração.

Pressione o botão Página Anterior (D) para voltar à etapa anterior.

Se necessário, pressione o botão Cancelar (E) para interromper o processo de configuração (consulte Etapa 1/10).

Se necessário, pressione o botão Ajuda (F) para obter informações sobre a entrada do campo da etapa relevante (consulte as tabelas adiante).

Ajuda de Campo de Entrada da Etapa 3/10	
Cultivo	Descrição
Dimensão A	Largura de trabalho: A largura real do solo cultivado pelo implemento.
Dimensão B	Largura física: Este deslocamento é medido do ponto mais à esquerda ao ponto mais à direita do implemento. Basicamente a largura física real do implemento quando em posição de operação.

## Operação

### Ajuda de Campo de Entrada da Etapa 3/10

<b>Plantadeira Dosador de Semente</b>	<b>Descrição</b>
Dimensão A	Largura de trabalho: A largura real do solo plantado pelo implemento.
Dimensão B	Largura física: Este deslocamento é medido do ponto mais à esquerda ao ponto mais à direita do implemento. Basicamente a largura física real do implemento quando em posição de operação.

### Ajuda de Campo de Entrada da Etapa 3/10

<b>Espalhador</b>	<b>Descrição</b>
Dimensão A	Largura de trabalho: A largura real do solo que está sendo tratado pelo implemento.
Dimensão B	Largura física: Este deslocamento é medido do ponto mais à esquerda ao ponto mais à direita do implemento. Basicamente a largura física real do implemento quando em posição de operação.

### Ajuda de Campo de Entrada da Etapa 3/10

<b>Pulverizador</b>	<b>Descrição</b>
Dimensão A	Largura de trabalho: A largura real do solo que está sendo tratado pelo implemento.
Dimensão B	Largura física: Este deslocamento é medido do ponto mais à esquerda ao ponto mais à direita do implemento. Basicamente a largura física real do implemento quando em posição de operação.

Continua na página seguinte

OUCC002,000380A -54-13DEC11-8/21

Implement Detection - GPS Offsets

\* Indicates required field  
 \* Implement has GPS Receiver

A—GPS SIM/NÃO  
 B—Botão Alternar  
 C—Campos Obrigatórios  
 D—Implemento  
 E—Próxima Página  
 F—Página Anterior  
 G—Cancelar  
 H—Ajuda

**Etapa 4/10 - Deslocamentos do GPS:** Insira as dimensões necessárias para definir os deslocamentos do GPS (se aplicável).

- Use o menu suspenso (A) para indicar se o implemento está equipado com GPS (SIM ou NÃO).
- Se está instalado um GPS, pressione o botão Alternar (B) para selecionar a posição correta do GPS em relação à linha de centro do trator.
- Insira os deslocamentos necessários do GPS nos campos (C).

**IMPORTANTE:** Verifique se o implemento está na posição de trabalho antes de medir os deslocamentos. Por exemplo, ferramentas de semeadura / plantio / cultivo precisam estar desdobradas e no solo para se medir os deslocamentos.

*NOTA:* Dependendo do tipo de implemento e da conexão selecionada, é exibida a silhueta

do implemento relevante (D) para inserir o deslocamento.

Pressione o botão Próxima Página (E) para ir para a próxima etapa da configuração.

Pressione o botão Página Anterior (F) para voltar à etapa anterior.

Se necessário, pressione o botão Cancelar (G) para interromper o processo de configuração (consulte Etapa 1/10).

Se necessário, pressione o botão Ajuda (H) para obter informações sobre a entrada do campo da etapa relevante (consulte a tabela adiante).

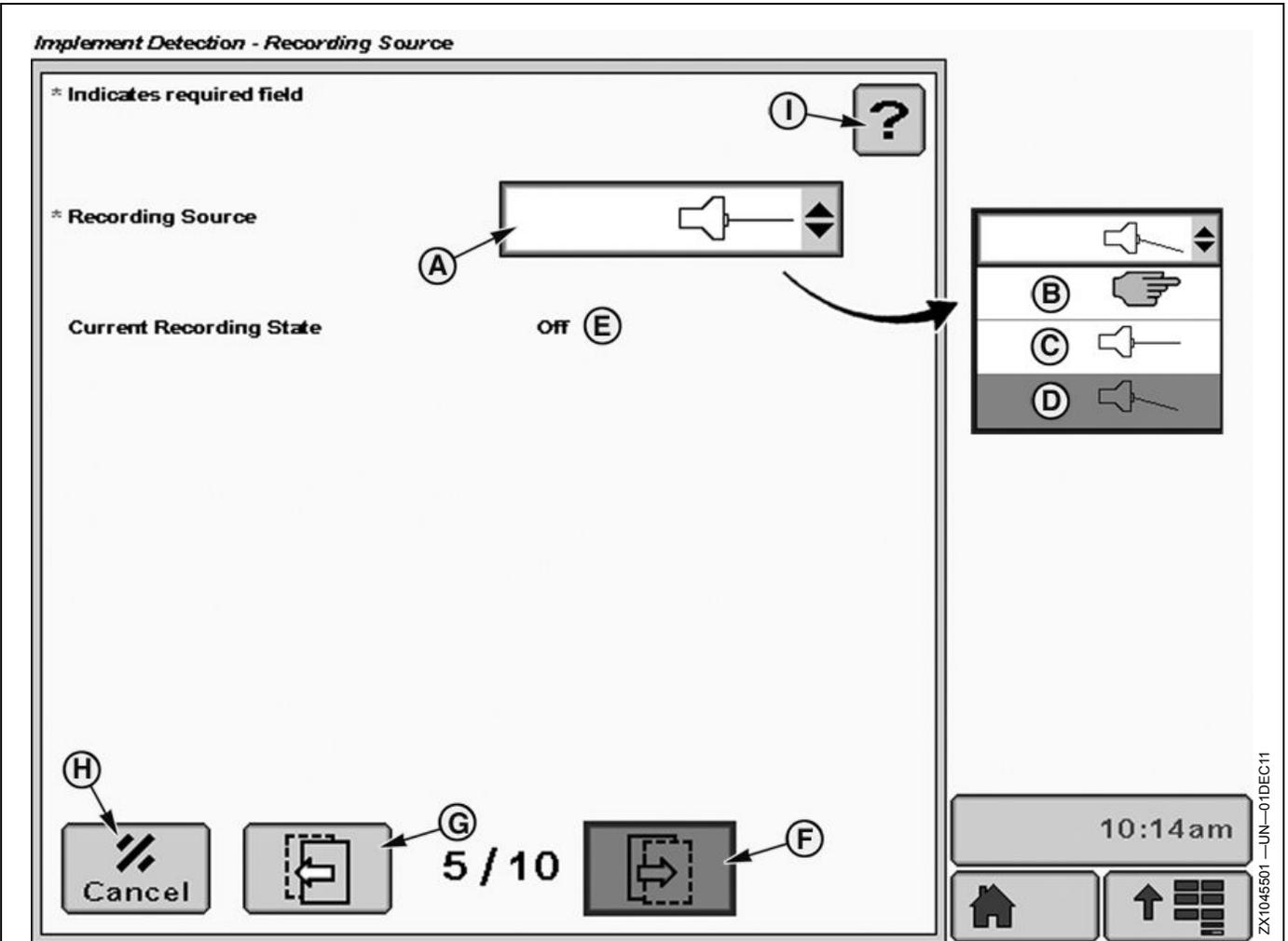
## Operação

### Ajuda de Campo de Entrada da Etapa 4/10

<b>Desvios do GPS</b>	<b>Descrição</b>
Dimensão <b>A</b>	Distância em linha do ponto de conexão ou ponto pivô até o Receptor GPS.
Dimensão <b>B</b>	Distância lateral entre o ponto central do trator ao ponto central do receptor GPS.
Dimensão <b>C</b>	Altura do Receptor GPS: Este valor é medido a partir do solo até parte inferior da cúpula amarela do Receptor StarFire™.
Dimensão <b>D</b>	Altura do ponto de conexão, por exemplo, barra de tração, medida a partir do solo.

Continua na página seguinte

OUCC002,000380A -54-13DEC11-10/21



- |                             |                                       |                   |
|-----------------------------|---------------------------------------|-------------------|
| A—Origem da Gravação        | D—Interruptor do Implemento invertido | G—Página Anterior |
| B—Manual                    | E—Estado da Gravação Atual            | H—Cancelar        |
| C—Interruptor do Implemento | F—Próxima Página                      | I—Ajuda           |

**Etapa 5/10 - Origem da Gravação:** Insira a Origem da Gravação necessária.

- Use o menu suspenso Origem da Gravação (A) para indicar qual a origem da gravação que deve ser usada:
  - Origem da gravação manual (B).
  - Interruptor do Implemento (C).
  - Interruptor do Implemento invertido (D).

*NOTA: Se estiver conectado um Trator John Deere compatível, estas fontes também são suportadas: TDP, Engate de 3 Pontos e VCR.*

- Estado da Gravação Atual (E): Ligada ou Desligada. Isso mostra se a máquina está gravando ou não (por exemplo, pode ser a posição atual do interruptor do implemento).

Pressione o botão Próxima Página (F) para ir para a próxima etapa da configuração.

Pressione o botão Página Anterior (G) para voltar à etapa anterior.

Se necessário, pressione o botão Cancelar (H) para interromper o processo de configuração (consulte Etapa 1/10).

Se necessário, pressione o botão Ajuda (I) para obter informações sobre a entrada do campo da etapa relevante (consulte a tabela adiante).

## Operação

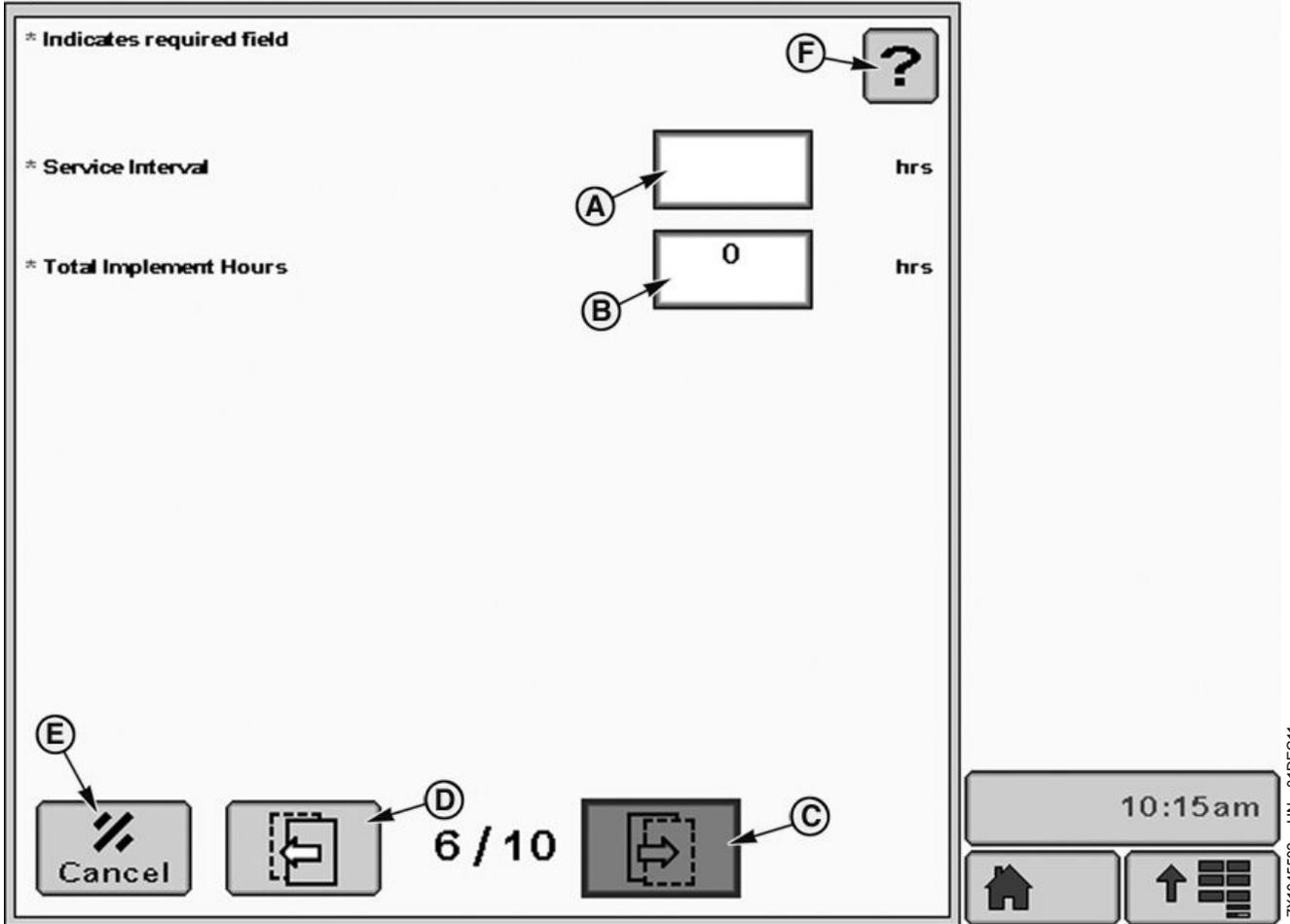
### Ajuda de Campo de Entrada da Etapa 5/10

Origem da Gravação	Descrição
Origem da Gravação	As origens da gravação atualmente suportadas para todos os tratores são: Manual, Interruptor do Implemento ou Interruptor do Implemento Invertido. Se estiver conectado um Trator John Deere compatível, estas fontes também são suportadas: TDP, Engate de 3 Pontos e VCR.
Estado da Gravação Atual	Mostra se a gravação está ligada ou desligada para ajudar a determinar qual o estado do interruptor precisa ser selecionado para ativar a gravação.

Continua na página seguinte

OUCC002,000380A -54-13DEC11-12/21

**Implement Detection - Hour Meter**



A—Intervalos de Manutenção    C—Próxima Página    E—Cancelar  
 B—Total de Horas do Implemento    D—Página Anterior    F—Ajuda

**Etapa 6/10 - Horímetro:** Insira as horas necessárias para definir o horímetro.

- Insira o Intervalo de Serviço desejado (A). Isto é, se deseja alterar os dentes ou lavar o tanque a cada 100 horas, ajuste-o para 100 horas
- Insira o Total de Horas do Implemento (B).

Se necessário, pressione o botão Cancelar (E) para interromper o processo de configuração (consulte Etapa 1/10).

Se necessário, pressione o botão Ajuda (F) para obter informações sobre a entrada do campo da etapa relevante (consulte a tabela adiante).

Pressione o botão Próxima Página (C) para ir para a próxima etapa da configuração.

Pressione o botão Página Anterior (D) para voltar à etapa anterior.

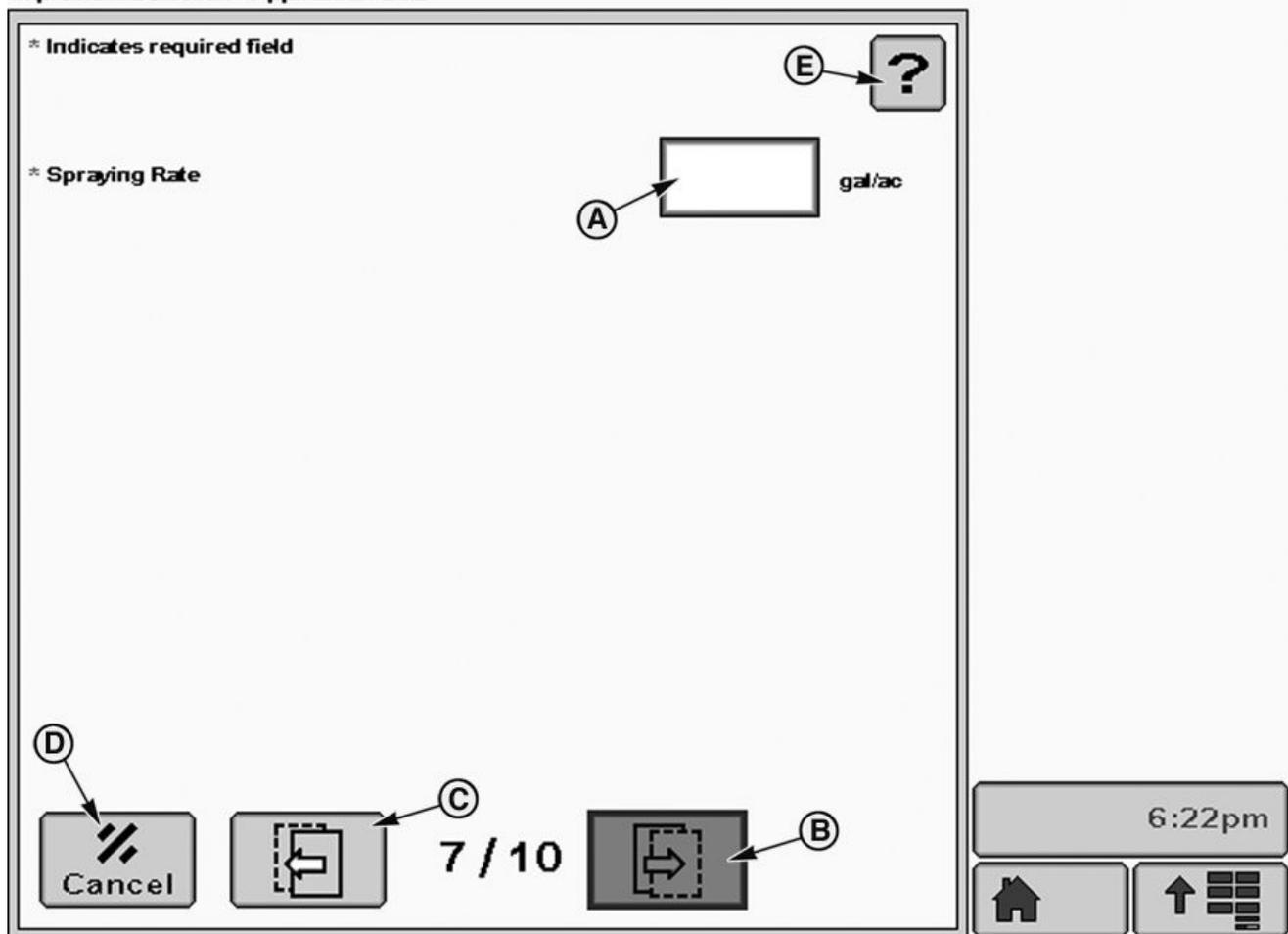
Ajuda de Campo de Entrada da Etapa 6/10	
Horímetro	Descrição
Intervalo de Serviço	Defina o intervalo de serviço para este implemento. Por exemplo, se deseja alterar os dentes ou lavar o tanque a cada 100 horas, ajuste-o para 100 horas
Total de Horas do Implemento	Insira o total de horas de operação que o implemento trabalhou antes de a detecção de implemento John Deere ser montada no implemento. Este valor é zero, no caso deste ser um implemento novo.

Continua na página seguinte

OUCC002,000380A -54-13DEC11-13/21

ZX1045502 —UN—01DEC11

**Implement Detection - Application Data**



A—Taxa de Pulverização  
B—Próxima Página

C—Página Anterior  
D—Cancelar

E—Ajuda

**Etapa 7/10 - Dados da Aplicação:** Dependendo do tipo da aplicação, insira os dados necessários (se aplicável).

- Taxa de Pulverização (A),
- Profundidade de Cultivo,
- Taxa de Plantio / Semeadura, ou
- Taxa de Fertilizante.

Se necessário, pressione o botão Cancelar (D) para interromper o processo de configuração (consulte Etapa 1/10).

Se necessário, pressione o botão Ajuda (E) para obter informações sobre a entrada do campo da etapa relevante (consulte a tabela adiante).

Pressione o botão Próxima Página (B) para ir para a próxima etapa da configuração.

Pressione o botão Página Anterior (C) para voltar à etapa anterior.

**Ajuda de Campo de Entrada da Etapa 7/10**

Dados da Aplicação	Descrição
Taxa de Pulverização	Insira a taxa de pulverização desejada. Este valor é usado somente para Documentação e não afetará a taxa real de pulverização do implemento.
Profundidade de Cultivo	Insira a profundidade de trabalho desejada do implemento. Este valor é usado somente para Documentação e não afetará a profundidade real de cultivo do implemento.

Operação

Ajuda de Campo de Entrada da Etapa 7/10

Dados da Aplicação	Descrição
Taxa de Plantio / Semeadura	Insira a taxa desejada de semeadura/plantio. Selecione a unidade desejada "contagem por área" ou "massa por área" dependendo de se estiver documentando a quantidade de sementes plantadas por área ou o peso de sementes colocadas por área. Estes valores são usados somente para documentação e não afetarão a taxa real de semeadura/plantio do implemento.
Taxa de Fertilizante	Insira a taxa de fertilizante desejada. Selecione a unidade desejada da taxa "massa por área" ou "volume por área" dependendo se estiver documentando por volume ou por peso. Estes valores são usados somente para Documentação e não afetarão a taxa real de fertilizante do implemento.

Continua na página seguinte

OUCC002,000380A -54-13DEC11-15/21

Implement Detection - Guidance Data

\* Indicates required field

\* Track Spacing (H) ?

\* Turn Radius

\* InGround Turn Radius

Maximum Operation Speed

(A) 0.000 m

(B) 0.000 m

(C) 0.000 m

(D) kph

(G) Cancel

(F) 8 / 10

(E)

10:15 am

Home

Up

ZX1045504 - UN - 01DEC11

A—Espaçamento entre Pistas  
B—Raio de Curva

C—Raio da Curva no Solo  
D—Velocidade Máxima de Operação

E—Próxima Página  
F—Página Anterior

G—Cancelar  
H—Ajuda

**Etapa 8/10 - Dados de Orientação:** Além dos dados a seguir, insira aqueles desejados a serem usados para operação

- Espaçamento entre Pistas (A). Usado para AutoTrac™ e Parallel Tracking™.
- Raio de Curva (B). Usado para o iTEC Pro™.
- Raio da Curva no Solo (C). Usado para AutoTrac™.
- Velocidade Máxima de Operação (D). Se for inserido um valor aqui, aparecerá uma advertência caso o trator esteja funcionando muito rápido.

Pressione o botão Próxima Página (E) para ir para a próxima etapa da configuração.

Pressione o botão Página Anterior (F) para voltar à etapa anterior.

Se necessário, pressione o botão Cancelar (G) para interromper o processo de configuração (consulte Etapa 1/10).

Se necessário, pressione o botão Ajuda (H) para obter informações sobre a entrada do campo da etapa relevante (consulte as tabelas adiante).

## Operação

<b>Ajuda de Campo de Entrada da Etapa 8/10</b>	
<b>Cultivo</b>	<b>Barra de Tração, Pivô 2 Pontos, Engate do Carro de Transporte</b>
Espaçamento entre Pistas	O espaçamento entre pistas desejado com que este implemento deveria trabalhar. Para cultivo este normalmente é um pouco menor que a largura de trabalho do implemento para produzir uma sobreposição proposital. Isso garante que nenhum terreno seja deixado sem cultivo.
Raio de Curva	Esta medida é usada para o iTEC Pro. Cuidado: Ela pode depender tanto do trator como do implemento! Meça a curva mais fechada que pode ser realizada sem nenhum dano tanto ao trator como ao implemento.
Raio da Curva no Solo	Esta medida é usada para o AutoTrac. Meça a curva mais fechada que pode ser realizada, sem nenhum dano ao implemento, quando o implemento está no solo.
Velocidade Máxima de Operação	Aparecerá uma mensagem de advertência no monitor se: 1. o operador exceder a velocidade inserida e 2. a gravação estiver ativa.

<b>Ajuda de Campo de Entrada da Etapa 8/10</b>	
<b>Cultivo</b>	<b>Engate de 3 Pontos</b>
Espaçamento entre Pistas	O espaçamento entre pistas desejado com que este implemento deveria trabalhar. Para cultivo este normalmente é um pouco menor que a largura de trabalho do implemento para produzir uma sobreposição proposital. Isso garante que nenhum terreno seja deixado sem cultivo.
Raio de Curva	Esta medida é usada para o iTEC Pro. Nesta configuração, esta medida é o raio de giro do trator quando o implemento está levantado.
Raio da Curva no Solo	Esta medida é usada para o AutoTrac. Meça a curva mais fechada que pode ser realizada, sem nenhum dano ao implemento, quando o implemento está no solo.
Velocidade Máxima de Operação	Aparecerá uma mensagem de advertência no monitor se: 1. o operador exceder a velocidade inserida e 2. a gravação estiver ativa.

<b>Ajuda de Campo de Entrada da Etapa 8/10</b>	
<b>Plantadeira Dosador de Semente</b>	<b>Barra de Tração, Pivô 2 Pontos, Engate do Carro de Transporte</b>
Espaçamento entre Pistas	O espaçamento entre pistas desejado com que este implemento deveria trabalhar. Para plantio/semeadura, esta normalmente é a largura de trabalho do implemento.
Raio de Curva	Esta medida é usada para o iTEC Pro. Cuidado: Ela pode depender tanto do trator como do implemento! Meça a curva mais fechada que pode ser realizada sem nenhum dano tanto ao trator como ao implemento.
Raio da Curva no Solo	Esta medida é usada para o AutoTrac. Meça a curva mais fechada que pode ser realizada, sem nenhum dano ao implemento, quando o implemento está no solo.
Velocidade Máxima de Operação	Aparecerá uma mensagem de advertência no monitor se: 1. o operador exceder a velocidade inserida e 2. a gravação estiver ativa.

<b>Ajuda de Campo de Entrada da Etapa 8/10</b>	
<b>Plantadeira Dosador de Semente</b>	<b>Engate de 3 pontos</b>
Espaçamento entre Pistas	O espaçamento entre pistas desejado com que este implemento deveria trabalhar. Para plantio/semeadura, esta normalmente é a largura de trabalho do implemento.
Raio de Curva	Esta medida é usada para o iTEC Pro. Nesta configuração, esta medida é o raio de giro do trator quando o implemento está levantado.
Raio da Curva no Solo	Esta medida é usada para o AutoTrac. Meça a curva mais fechada que pode ser realizada, sem nenhum dano ao implemento, quando o implemento está no solo.
Velocidade Máxima de Operação	Aparecerá uma mensagem de advertência no monitor se: 1. o operador exceder a velocidade inserida e 2. a gravação estiver ativa.

Continua na página seguinte

OUC002,000380A -54-13DEC11-17/21

## Operação

### Ajuda de Campo de Entrada da Etapa 8/10

<b>Espalhador, Pulverizador</b>	<b>Barra de Tração, Pivô 2 Pontos, Engate do Carro de Transporte</b>
Espaçamento entre Pistas	O espaçamento entre pistas desejado com que este implemento deveria trabalhar. Para pulverização/espalhamento esta normalmente é a largura de trabalho do implemento.
Raio de Curva	Esta medida é usada para o iTEC Pro. Cuidado: Ela pode depender tanto do trator como do implemento! Meça a curva mais fechada que pode ser realizada sem nenhum dano tanto ao trator como ao implemento.
Raio da Curva no Solo	Nesta configuração esta medida sempre é zero.
Velocidade Máxima de Operação	Aparecerá uma mensagem de advertência no monitor se: 1. o operador exceder a velocidade inserida e 2. a gravação estiver ativa.

### Ajuda de Campo de Entrada da Etapa 8/10

<b>Espalhador, Pulverizador</b>	<b>Engate de 3 pontos</b>
Espaçamento entre Pistas	O espaçamento entre pistas desejado com que este implemento deveria trabalhar. Para pulverização/espalhamento esta normalmente é a largura de trabalho do implemento.
Raio de Curva	Esta medida é usada para o iTEC Pro. Nesta configuração, esta medida é o raio de giro do trator.
Raio da Curva no Solo	Nesta configuração esta medida sempre é zero.
Velocidade Máxima de Operação	Aparecerá uma mensagem de advertência no monitor se: 1. o operador exceder a velocidade inserida e 2. a gravação estiver ativa.

Continua na página seguinte

OUCC002,000380A -54-13DEC11-18/21

**Implement Detection - Summary**

General			
Implement Type	Tillage		
Implement Model	tillage tool		
Implement Name	mine		
Connection Type	Rear Rigid 3-pt		
Offsets			
Offset Front			0.00 m
Offset Back			0.00 m
Offset Lateral	Right		0.00 m
Offset Rotation Point			0.00 m
Widths			
Working Width			0.000 m
Physical Width			0.000 m
GPS Offsets			
GPS Receiver Back			0.00 m
GPS Receiver Lateral	Left		0.00 m
GPS Receiver Height			0.00 m
Connector Height			0.00 m

(C)



Cancel

(B)



9 / 10

(A)



10:16am




ZX1045505 — UN—01DEC11

A—Próxima Página

B—Página Anterior

C—Cancelar

**Etapa 9/10 - Resumo:** Para fins de verificação, o resumo exibe a lista de todos os valores para o implemento real.

- Geral
  - Tipo de Implemento
  - Modelo do Implemento
  - Nome do Implemento
  - Tipo de Conexão
- Deslocamentos
  - Deslocamento Dianteiro
  - Deslocamento Traseiro
  - Deslocamento Lateral (esquerdo/direito)
  - Ponto de Rotação do Deslocamento
- Larguras
  - Largura de Trabalho

- Largura Física
- Desvios do GPS
  - Traseira do Receptor GPS
  - Lateral do Receptor GPS (esquerda/direita)
  - Altura do Receptor GPS
  - Altura do Conector

Pressione o botão Próxima Página (A) para ir para a próxima etapa da configuração.

Pressione o botão Página Anterior (B) para voltar à etapa anterior.

Se necessário, pressione o botão Cancelar (C) para interromper o processo de configuração (consulte Etapa 1/10).

Continua na página seguinte

OUCC002,000380A -54-13DEC11-19/21

**Implement Detection - Summary**

<b>Guidance</b>		
Track Spacing		0.000 m
Turn Radius		0.000 m
InGround Turn Radius		0.000 m
Maximum Operation Speed		0.000 kph
<b>Hour Meter</b>		
Service Timer Interval		0.0 hrs
Total Implement Hours		0.0 hrs
<b>Recording</b>		
Recording Source	Manual Recording	
Current Recording Source	Off	

(C)   
Cancel

(B)  10 / 10

(A)   
Accept

10:16am




**Etapa 10/10 - Resumo:** Fim do processo de configuração.

- Orientação
  - Espaçamento entre Pistas
  - Raio de Curva
  - Raio da Curva no Solo
  - Velocidade Máxima de Operação
- Horímetro
  - Intervalo do Temporizador de Serviço
  - Total de Horas do implemento
- Gravação
  - Origem da Gravação (Manual, Interruptor do Implemento Fechado, Interruptor do Implemento Aberto)
  - Origem da Gravação Atual (Ligada/Desligada)

Pressione o botão Aceitar (A) se não for necessário nenhuma entrada de configuração adicional. A seguinte mensagem de advertência então aparece: "Settings will be saved and the controller will restart" (As configurações serão salvas e o controlador será reiniciado).

Pressione o botão Página Anterior (B) para voltar à etapa anterior.





**John Deere Implement Detection**

## Setup Complete

Settings will be saved and the controller will restart.

(C)   
Cancel

(A)   
Accept

A—Aceitar  
B—Página Anterior

C—Cancelar

Continua na página seguinte

OUC002,000380A -54-13DEC11-20/21

## Operação

Se necessário, pressione o botão Cancelar (C) para interromper o processo de configuração (consulte Etapa 1/10).

Após reiniciar, será exibida página Detecção de Implemento—Execução (consulte a seção Detecção de Implemento—Execução).

OUCC002.000380A -54-13DEC11-21/21

## Detecção de Implemento John Deere—Execução

Implement Detection - Run

A—Tipo de Implemento  
B—Nome do Implemento  
C—Largura de Trabalho  
D—Horímetro

E—Horas do Implemento  
F—Intervalo de Serviço  
G—Vence em  
H—Restaurar Intervalo de Serviço

I—Dados da Aplicação  
J—Origem da Gravação  
K—Estado da Gravação Atual  
L—Gravação Manual

M—Executar  
N—Resumo  
O—Configuração  
P—Acesso

A página de Execução da Detecção de Implemento fornece uma visão geral das seguintes informações do implemento inseridas durante o processo de configuração (consulte a seção Detecção de Implemento John Deere—Execução):

- Tipo de Implemento (A).
- Nome do Implemento (B).
- Largura de trabalho do Implemento (C).
- O Horímetro (D) fornece a exibição das Horas do Implemento (E), Intervalo de Serviço (F) e o Vencimento de serviço (G).
- Pressione o botão de Restaurar Intervalo de Serviço (H) para restaurar todos os intervalos de serviço.
- Dados da Aplicação (I) fornece os valores de Profundidade de Cultivo, Taxa de Fertilizante, Taxa de Semeadura / Plantio ou Taxa de Pulverização.

- A Origem da Gravação pode ser selecionada no menu suspenso (J). Manual, Interruptor do Implemento, Interruptor do Implemento invertido.
- O Estado da Gravação Atual (K) mostra o estado atual da origem da gravação além do botão de gravação vermelho. Isto também é útil para determinar à qual interruptor o interruptor do implemento precisa ser configurado para gravação ligada.
- O botão da Gravação Manual (L) aparece se é selecionada a Origem da Gravação Manual (J). Pressione o botão de Gravação Manual (L) para iniciar e parar a gravação.

NOTA: O botão Executar (M) leva o operador a esta página.

Pressione o botão Resumo (N) para exibir uma lista de todos os valores para o implemento real (consulte a seção Detecção de Implemento John Deere—Resumo).

Continua na página seguinte

OUC002,000380C-54-09DEC11-1/2

## Operação

Pressione o botão Configuração (O) para iniciar um novo processo de configuração (consulte a seção Detecção de Implemento John Deere—Configuração).

Pressione o botão Acessar (P) para ir à página Access Manager (Gerenciador de Acesso) (consulte a seção Detecção de Implemento John Deere—Access Manager).

OUC002,000380C -54-09DEC11-2/2

## Detecção de Implemento John Deere—Resumo

### Implement Detection - Summary

General			
Implement Type	Tillage		
Implement Model	tillage tool		
Implement Name	mine		
Connection Type	Rear Rigid 3-pt		
Offsets			
Offset Front			0.00 m
Offset Back			0.00 m
Offset Lateral	Right		0.00 m
Offset Rotation Point			0.00 m
Widths			
Working Width			0.000 m
Physical Width			0.000 m
GPS Offsets			
GPS Receiver Back			0.00 m
GPS Receiver Lateral	Left		0.00 m
GPS Receiver Height			0.00 m
Connector Height			0.00 m

1 / 2 



ZK1045499—UN—01DEC11

A—Executar

B—Próxima Página

Quando é pressionado o botão Resumo (A) a partir da página de Detecção do Implemento - Execução (consulte a seção Detecção de Implemento John Deere—Execução), são exibidas duas páginas de Resumo de Detecção de Implemento:

#### Na Página 1/2:

- Geral
  - Tipo de Implemento
  - Modelo do Implemento
  - Nome do Implemento
  - Tipo de Conexão
- Deslocamentos
  - Deslocamento Dianteiro
  - Deslocamento Traseiro

- Deslocamento Lateral (esquerdo/direito)
- Ponto de Rotação do Deslocamento

- Larguras
  - Largura de Trabalho
  - Largura Física
- Desvios do GPS
  - Traseira do Receptor GPS
  - Lateral do Receptor GPS (esquerda/direita)
  - Altura do Receptor GPS
  - Altura do Conector

Pressione o botão Próxima Página (B) para acessar a página 2/2 ou pressione o botão Executar (A) para voltar à seção da página Detecção de Implemento John Deere—Execução.

Continua na página seguinte

OUC002,0003809 -54-01DEC11-1/2

**Implement Detection - Summary**

<b>Guidance</b>		
Track Spacing		0.000 m
Turn Radius		0.000 m
InGround Turn Radius		0.000 m
Maximum Operation Speed		0.000 kph
<b>Hour Meter</b>		
Service Timer Interval		0.0 hrs
Total Implement Hours		0.0 hrs
<b>Recording</b>		
Recording Source	Implement Switch Closed	
Current Recording Source	Off	

A—Executar

B—Página Anterior

**Na Página 2/2:**

- Orientação
  - Espaçamento entre Pistas
  - Raio de Curva
  - Raio da Curva no Solo
  - Velocidade Máxima de Operação
- Horímetro
  - Intervalo do Temporizador de Serviço
  - Total de Horas do implemento

- Gravação
  - Origem da Gravação (Manual, Interruptor do Implemento Fechado, Interruptor do Implemento Aberto)
  - Origem da Gravação Atual (Ligada/Desligada)

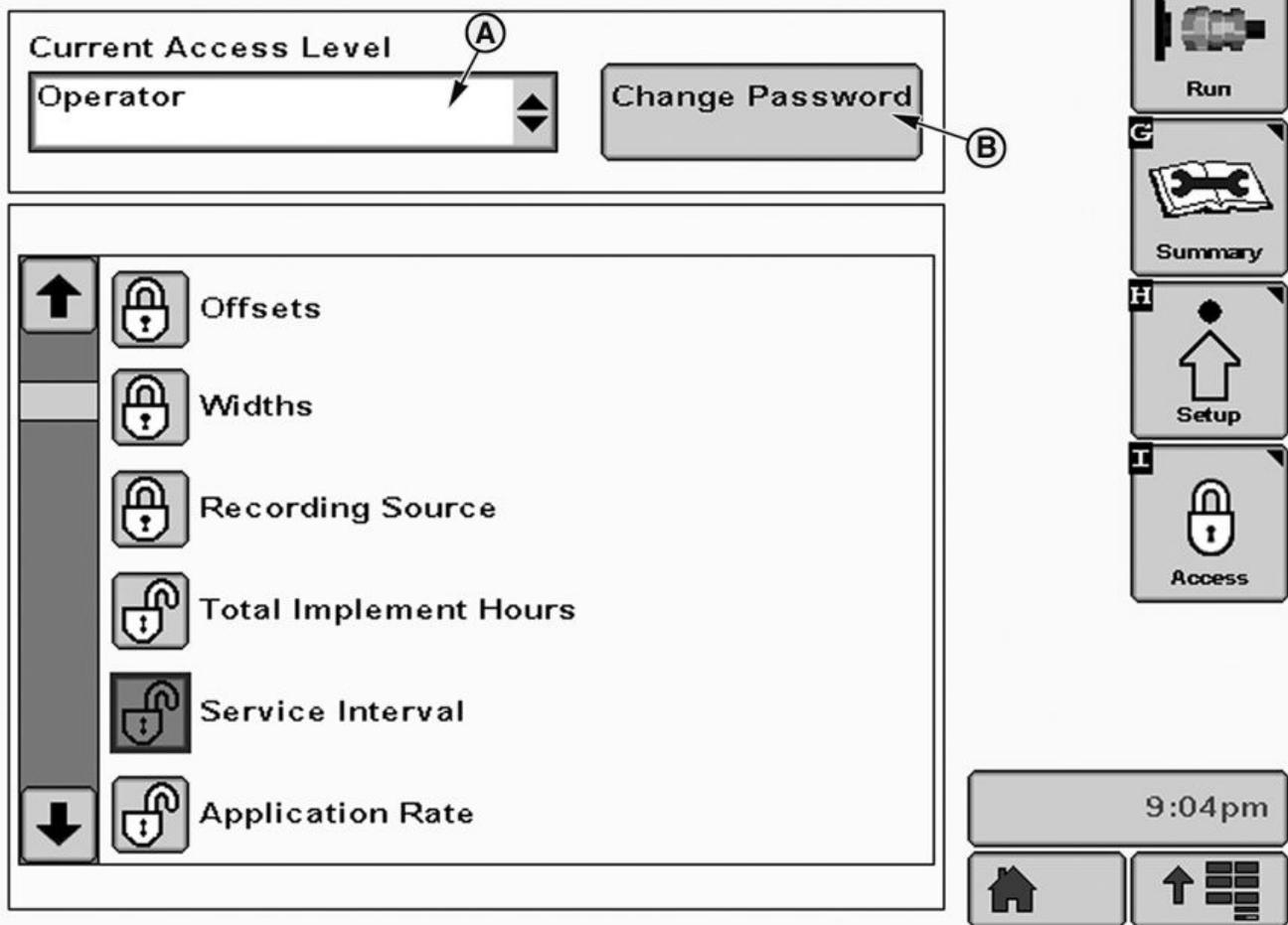
Pressione o botão Página Anterior (B) para voltar para a página 1/2 ou pressione o botão Executar (A) para voltar à seção da página Detecção de Implemento John Deere—Execução.

OUC002,0003809 -54-01DEC11-2/2

ZX1045500 —UN—01DEC11

## Detecção de Implemento John Deere—Access Manager

Implement Detection - Access Manager



A—Nível de Acesso Atual

B—Alterar Senha

O Access Manager é usado para gerenciar o acesso do usuário a qualquer informação inserida no assistente de configuração. As etapas de configuração podem ser bloqueadas ou a entrada desativada ao operador para simplificar a experiência do usuário e reduzir alterações de configuração acidentais.

Use o menu suspenso (A) para selecionar o Nível de Acesso Atual. Alterar de Proprietário para Operador ativará todos os bloqueios. Assim que as funções forem bloqueadas para o "Modo Operador", será necessário uma senha para entrar no "Modo Proprietário" e acessar essas funções. Entre em contato com o concessionário John Deere em caso de necessidade de senha.

Role para baixo no menu suspenso para bloquear ou desbloquear a entrada de configuração desejada.

As configurações no access manager são:

- Configuração\*

- Deslocamentos\*
- Larguras\*
- Receptor GPS\*
- Origem da Gravação\*
- Total de Horas do Implemento\*
- Intervalo de Serviço\*\*
- Taxa de Aplicação\*\*
- Espaçamento entre pistas\*\*
- Raio de curva\*\*
- Velocidade máxima de operação\*\*

**IMPORTANTE:** \* Se bloqueadas, as caixas de entrada na tela relevante de configuração estão acinzentadas e marcadas com um pequeno sinal de cadeado.

\*\* A configuração individual pode ser bloqueada no lugar de toda a tela de configuração.

Continua na página seguinte

OUC002,000380B -54-14DEC11-1/2

*Operação*

Pressione o botão Alterar Senha (B) para inserir a senha desejada.

OUCC002.000380B -54-14DEC11-2/2

# Especificações

## Declaração de Conformidade CE

Deere & Company  
Moline, Illinois U.S.A

A pessoa mencionada abaixo declara que

Produto: Detecção de Implemento John Deere

atende todas as cláusulas relevantes e exigências essenciais das seguintes diretivas:

DIRETIVA	NÚMERO	MÉTODO DE CERTIFICAÇÃO
Diretiva de Compatibilidade Eletromagnética	2004/108/EC	Certificado próprio, de acordo com o Anexo II da Diretiva

Nome e endereço da pessoa na Comunidade Europeia autorizada a compilar o arquivo de construção técnica:

Brigitte Birk  
Deere & Company European Office  
John Deere Strasse 70  
Mannheim, Alemanha D-68163  
EUConformity@JohnDeere.com

Local da declaração: Kaiserslautern, Alemanha

Data da declaração: 9 de janeiro de 2012

Unidade de fabricação: John Deere Intelligent  
Solutions Group

Nome: Aaron Senneff

Cargo: Engineering Manager, John Deere Intelligent Solutions  
Group

DXCE01 —UN—28APR09



OUCC002,0003968 -54-27JAN12-1/1

# Índice

## Página

### C

Conexão ..... 10-3

### D

#### Detecção de Implemento

Access manager ..... 15-27  
Configuração..... 15-2  
Executar..... 15-23  
Geral ..... 15-1  
Resumo..... 15-25

### I

#### Introdução

Conexão..... 10-3  
Requisitos funcionais..... 10-2  
Teoria de operação ..... 10-2

### O

#### Operação

Access manager ..... 15-27  
Configuração..... 15-2  
Executar..... 15-23  
Geral ..... 15-1  
Resumo..... 15-25

### R

Requisitos funcionais..... 10-2

### T

Teoria de operação..... 10-2



# Com Nosso Serviço Você Trabalha Melhor

## Peças da John Deere

Nós ajudamos a reduzir o tempo inoperante, fazendo a entrega das peças da John Deere com rapidez.

Essa é a razão pela qual nós mantemos um variado estoque, para estarmos sempre prontos para atender a suas necessidades.



DX,IBC,A -54-04JUN90-1/1

TS100 —UN—23AUG88

## As ferramentas Certas

As ferramentas de precisão e o equipamento de ensaio auxiliam o nosso Departamento de Manutenção a localizar e reparar os problemas rapidamente . . . para lhe economizar tempo e dinheiro.



DX,IBC,B -54-04JUN90-1/1

TS101 —UN—23AUG88

## Técnicos Bem Treinados

Os técnicos de serviço da John Deere estão constantemente aperfeiçoando os seus conhecimentos.

São feitos regularmente treinos, para garantir que o nosso pessoal conheça o equipamento e saiba fazer a sua manutenção.

Qual é o resultado?

Experiência na qual você pode confiar!



DX,IBC,C -54-04JUN90-1/1

TS102 —UN—23AUG88

## Assistência Imediata

O nosso objetivo é oferecer assistência imediata e eficiente quando e onde o cliente quiser.

Oferecemos assistência no seu local ou no nosso, dependendo das circunstâncias: procure-nos, e confie em nós.

A SUPERIORIDADE DA ASSISTÊNCIA DA JOHN DEERE: estaremos sempre perto quando precisar.



DX,IBC,D -54-04JUN90-1/1

TS103 —UN—23AUG88













