



AutoTrac RowSense



MANUAL DEL OPERADOR

AutoTrac RowSense

OMPFP12211 EDICIÓN F2 (SPANISH)

John Deere Ag Management Solutions
(Este manual sustituye OMPFP11683)
PRINTED IN U.S.A.



Introducción

Prefacio

LEER ESTE MANUAL detenidamente para informarse sobre el funcionamiento correcto del sistema. El no hacerlo podría resultar en lesiones personales o daños del equipo. Este manual y las etiquetas de seguridad de la máquina podrían estar disponibles en otros idiomas. (Consultar al concesionario John Deere para pedirlos.)

ESTE MANUAL DEBE CONSIDERARSE como una parte integral del sistema y debe acompañar al sistema cuando se venda.

LAS MEDIDAS en este manual se dan en unidades métricas con sus equivalencias en el sistema de los EE.UU. Utilizar exclusivamente repuestos y fijaciones adecuados. Las fijaciones métricas o del sistema de los EE.UU. pueden requerir una llave específica métrica o del sistema de los EE.UU.

EI LADO DERECHO y el LADO IZQUIERDO se determinan mirando en el sentido de avance de la máquina.

La GARANTIA del producto se ofrece a los clientes que hagan funcionar y mantengan el equipo de la manera descrita en este manual como parte del sistema de apoyo John Deere. La garantía del equipo GreenStar se explica en el certificado de garantía que debe haberle entregado su concesionario.

Esta garantía le asegura que John Deere respaldará sus productos en caso de surgir averías dentro del plazo de garantía. Bajo ciertas condiciones, John Deere también proporciona mejoras, frecuentemente sin cargo al cliente, aun si ya ha vencido la garantía del producto. El abuso del sistema o la modificación de su rendimiento fuera de las especificaciones de la fábrica anulará la garantía y se podría denegar las mejoras en campo.

KR43067,00000A2 -63-10NOV08-1/1

Índice

Página	Página
Normas de seguridad	
Reconocer los avisos de seguridad.....	5-1
Distinguir los mensajes de seguridad.....	5-1
Observar los mensajes de seguridad.....	5-1
Mantenimiento seguro.....	5-2
Manejo seguro de componentes electrónicos y soportes.....	5-2
Funcionamiento seguro de sistemas de guiado.....	5-3
Empleo correcto del cinturón de seguridad.....	5-3
Permanecer lejos de las unidades de corte.....	5-3
Leer el Manual de guiado.....	5-4
Botón de reanudar	
Configuración del botón de reanudar.....	10-1
AutoTrac RowSense	
Descripción general.....	15-1
Configuración de modelos del año 2012 y más recientes y calibración del sistema	
Configuración de AutoTrac RowSense.....	20-1
Configuración de compensación de guiado por hileras.....	20-2
Configuración de entrada en hilera.....	20-3
Procedimiento de calibración de sensores de hilera.....	20-4
Configuración de modelos del año 2011 y previos y calibración del sistema	
Configuración de AutoTrac RowSense.....	25-1
Calibración de sensores de hilera.....	25-1
Configuración de compensación de guiado por hileras.....	25-2
Habilitación del sistema	
Pantallas e indicadores.....	30-1
Activación de sensores de hilera.....	30-2
Pantalla 2600 y 2630—Pasada recta	
Pasada recta.....	35-1
Pantallas 2600 y 2630—Curvas adaptables	
Curvas adaptables.....	40-1
Configuración de curvas adaptables.....	40-2
Buscador de hilera.....	40-3
Pantallas 2600 y 2630—Curvas AB	
Curvas AB.....	45-1
Pantallas 2600 y 2630—Pasada en círculo	
Configuración de pasada en círculo.....	50-1
GS3 CommandCenter—Pasada recta	
Teoría de funcionamiento.....	55-1
Creación de una pasada recta nueva.....	55-1
Métodos A+B, A+B automático y A+Rumbo.....	55-2
GS3 CommandCenter—Curvas adaptables	
Teoría de funcionamiento.....	60-1
Patrones de guiado.....	60-1
Creación de una curva adaptable nueva.....	60-2
Registro de pasada recta o navegación alrededor de obstáculos.....	60-4
Buscador de hilera.....	60-4
GS3 CommandCenter—Curvas AB	
Teoría de funcionamiento.....	65-1
Creación de una pasada curva AB nueva.....	65-2
Registro de pasada recta o navegación alrededor de obstáculos.....	65-2
GS3 CommandCenter—Pasada en círculo	
Teoría de funcionamiento.....	70-1
Creación de una pasada en círculo nueva.....	70-1
Método de conducción en círculo.....	70-1
Método de latitud / longitud.....	70-1
Diagnóstico	
Vistas de diagnóstico.....	75-1
Limpieza de sensores de hilera	
Limpieza de sensores de hilera.....	80-1
Especificaciones	
Declaración de homologación de la UE.....	85-1

Manual original. Todas las informaciones, ilustraciones y especificaciones recogidas en este manual son las más actuales, disponibles hasta la fecha de publicación. John Deere se reserva el derecho de introducir modificaciones técnicas sin previo aviso.

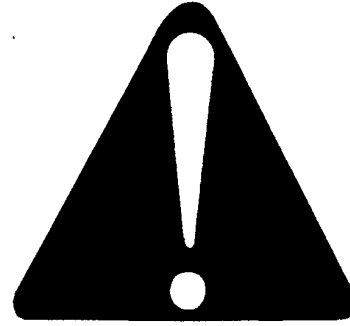
COPYRIGHT © 2012
DEERE & COMPANY
European Office Mannheim
All rights reserved.
A John Deere ILLUSTRATION © Manual

Normas de seguridad

Reconocer los avisos de seguridad

Este es el símbolo de seguridad de alerta. Al observar este símbolo en la máquina o en este manual, sea consciente de que existe un riesgo para su seguridad personal.

Observe las instrucciones de seguridad y manejo seguro de la máquina.



DX,ALERT -63-29SEP98-1/1

T81389 —UN—07DEC88

Distinguir los mensajes de seguridad

Los mensajes PELIGRO, ADVERTENCIA o ATENCIÓN se identifican por el símbolo preventivo de seguridad. El mensaje de PELIGRO indica alto riesgo de accidentes.

Los mensajes de PELIGRO o ADVERTENCIA aparecen en todas las zonas de peligro de la máquina. El mensaje de ATENCIÓN informa sobre medidas de seguridad generales. ATENCIÓN también indica normas de seguridad en esta publicación.

 **PELIGRO**

 **ADVERTENCIA**

 **ATENCIÓN**

DX,SIGNAL -63-03MAR93-1/1

TS187 —63—27JUN08

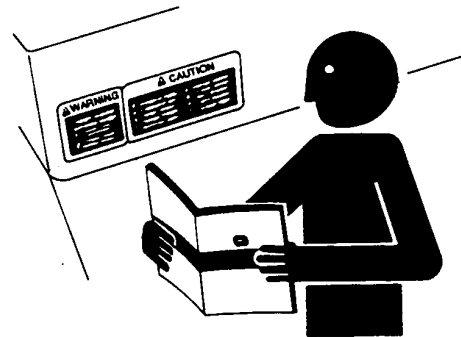
Observar los mensajes de seguridad

Leer cuidadosamente todos los mensajes de seguridad en este manual y en las etiquetas de seguridad de la máquina. Mantener las etiquetas de seguridad correspondientes en buen estado. Sustituir las etiquetas deterioradas o perdidas. Comprobar que los nuevos componentes del equipo y los repuestos contengan las etiquetas de seguridad actualmente en uso. Si necesita etiquetas de seguridad de repuesto, pídalas a su concesionario John Deere.

Puede que este manual no contenga información de seguridad adicional sobre partes y componentes de proveedores ajenos a John Deere.

Aprenda a utilizar correctamente la máquina y sus mandos. No permita que nadie use la máquina sin haber sido instruido.

Mantener la máquina en buenas condiciones de trabajo. Cualquier modificación no autorizada puede menoscabar



el funcionamiento y/o seguridad de la máquina y acortar su vida útil.

Si no se entiende alguna parte de este manual y precisa ayuda, ponerse en contacto con el concesionario John Deere.

DX,READ -63-16JUN09-1/1

TS201 —UN—23AUG88

Mantenimiento seguro

Familiarizarse con los procedimientos de mantenimiento antes de efectuar los trabajos. La zona de trabajo debe estar limpia y seca.

No efectuar ningún trabajo de engrase, reparación o ajuste con el motor en marcha. Mantener las manos, pies y ropa siempre lejos de componentes móviles. Poner todos los mandos en punto muerto para aliviar la presión. Bajar hasta el suelo todos los equipos. Detener el motor. Retirar la llave de contacto. Esperar a que se enfríe el motor.

Apoyar cuidadosamente todos los elementos de la máquina que se levantan para efectuar trabajos de mantenimiento.

Todos los componentes deben estar en buen estado y correctamente instalados. Reparar daños inmediatamente. Cambiar cualquier pieza desgastada o rota. Mantener todos los componentes de la máquina limpios de grasa, aceite y suciedad acumulada.

Al tratarse de equipos autopropulsados, desconectar el cable de masa de la batería antes de intervenir en los componentes del sistema eléctrico o antes de realizar trabajos de soldadura en la máquina.

Al tratarse de equipos arrastrados, desconectar los grupos de cables del tractor antes de intervenir en los componentes del sistema eléctrico o antes de realizar trabajos de soldadura en la máquina.



TS218 —UN—23AUG88

DX,SERV -63-17FEB99-1/1

Manejo seguro de componentes electrónicos y soportes

Sufrir una caída durante la instalación y separación de componentes electrónicos del equipo puede causar lesiones graves. Utilizar una escalera o plataforma para alcanzar cada punto de montaje. Asegurarse de apoyar los pies y las manos de forma segura sobre peldaños y asideros. No instalar ni retirar componentes si ha llovido o si hay hielo.

Emplear a un escalador certificado para instalar una estación base de RTK en una torre u otra estructura alta o para dar servicio a la misma en estas condiciones.

Al instalar o realizar trabajos de mantenimiento en un mástil receptor de posicionamiento global sobre un aparo, utilizar las técnicas de elevación apropiadas y un equipo de seguridad. El mástil pesa mucho y puede ser difícil de



manejar. Se necesitan dos personas para alcanzar los puntos de montaje no accesibles desde el suelo o desde una plataforma de servicio.

TS249 —UN—23AUG88

DX,WW,RECEIVER -63-24AUG10-1/1

Funcionamiento seguro de sistemas de guiado

No usar sistemas de guiado en carreteras. Siempre apagar (desactivar) los sistemas de guiado antes de entrar a una carretera. No intentar encender (activar) un sistema de guiado mientras se transporta en una carretera.

Los sistemas de guiado han sido diseñados para auxiliar al operador a efectuar operaciones en campo de modo más eficaz. El operador siempre es responsable de guiar la máquina.

Los sistemas de guiado incluyen todo programa que controle de modo automático la dirección del vehículo. Esto incluye, pero no se limita a AutoTrac, iGuide, iTEC Pro, ATU y RowSense.

Para evitar lesionar al operador y a las personas en la cercanía:

- Nunca subir ni bajar de un vehículo que está en movimiento.
- Verificar que la máquina, el apero y el sistema de guiado estén debidamente configurados. Si se está usando iTEC Pro, verificar que se hayan definido límites precisos.
- Permanecer alerta y prestar atención al entorno circundante.
- Tomar control del volante de la dirección cuando sea necesario para evitar peligros en el campo, personas en las inmediaciones, equipos y otros obstáculos.
- Detener el funcionamiento si las condiciones de poca visibilidad perjudican la capacidad de manejar la máquina o de identificar a personas u obstáculos en la trayectoria de la máquina.
- Tomar en cuenta las condiciones del campo, la visibilidad y la configuración del vehículo al seleccionar la velocidad de avance.

JS56696,0000970 -63-10MAY11-1/1

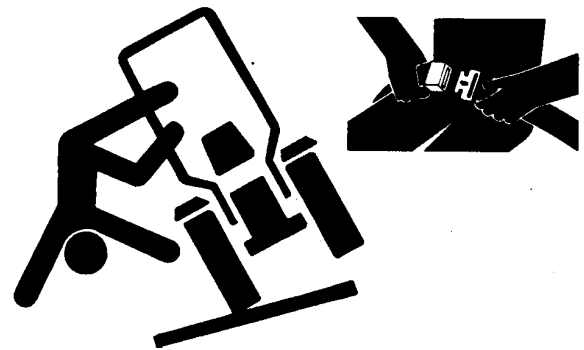
Empleo correcto del cinturón de seguridad

Ponerse el cinturón de seguridad siempre que se trabaja con una máquina equipada con estructura protectora contra vuelcos (ROPS) o con cabina para minimizar las consecuencias de un accidente, p.e. el vuelco de la máquina.

Cuando se trabaja con una máquina sin estructura protectora contra vuelcos (ROPS) o sin cabina, no ponerse un cinturón de seguridad.

Sustituir el cinturón completo cuando la tornillería de fijación, el dispositivo de cierre o de arrollamiento y el cinturón mismo presenten indicios de daños o desgaste.

Revisar el cinturón de seguridad y sus elementos de fijación por lo menos una vez al año. prestar atención a tornillería floja o a daños del cinturón como p.e. cortes, zonas deshilachadas o de roce, desgaste extremo o



inusitado y descoloración. Sustituir sólo por piezas de recambio aprobadas para su máquina. En caso de dudas, consulte con su concesionario John Deere.

DX,ROPS1 -63-07JUL99-1/1

TS205 —UN—23AUG88

Permanecer lejos de las unidades de corte

La barra de corte, el sinfín, el molinete y los rodillos de alimentación no pueden protegerse totalmente debido a su función. Permanecer alejado de estos elementos móviles cuando estén en funcionamiento. Desconectar siempre el embrague principal, apagar el motor y retirar la llave antes de reparar o desatascar la máquina.



ES 118 704

FX,CUT -63-21DEC90-1/1

ES118704 —UN—21MAR95

Leer el Manual de guiado

Antes de intentar hacer funcionar los sistemas Seguimiento paralelo o AutoTrac, leer completamente el Manual de guiado para comprender los componentes y procedimientos requeridos para el funcionamiento seguro y correcto.

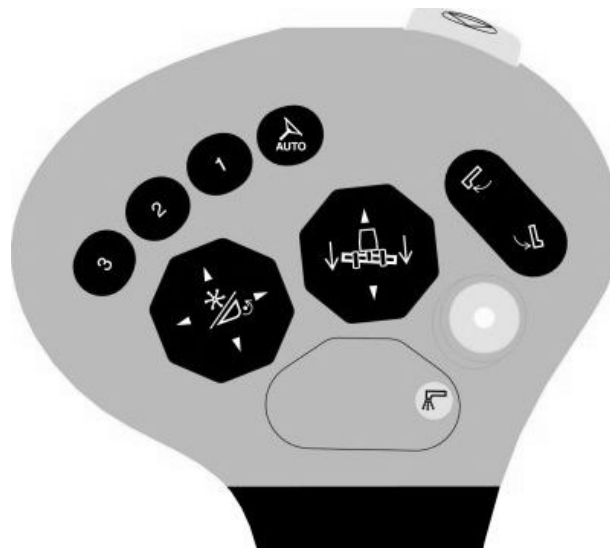
El Manual de guiado es para las aplicaciones de ambos sistemas de guiado, Seguimiento paralelo y AutoTrac.

OUO6050,0000F2C -63-03APR08-1/1

Botón de reanudar

Configuración del botón de reanudar

Cuando una cosechadora equipada con AutoTrac se conecta a una plataforma de corte para maíz con RowSense, los botones 2 y 3 de la palanca de control multifuncional se activan automáticamente para usarse como botón de bajada de la plataforma de corte y de reanudar AutoTrac con este sistema. En las cosechadoras del año 2012 y más recientes, el botón Auto puede utilizarse para engranar AutoTrac y los sensores de hilera se engranan cuando los cultivos entran en contacto con las láminas. (Ver Configuración de entrada de hileras en la sección Habilitación del sistema.)



Botón de reanudar en cosechadora

PC13860 —UN—13JUL11

BA31779,00001F5 -63-08NOV11-1/1

AutoTrac RowSense

Descripción general

AutoTrac RowSense consta de los siguientes componentes

- AutoTrac integrado instalado y activado en la cosechadora, con software actualizado de AutoTrac RowSense programado en la unidad de control de la dirección (SSU), AutoTrac con activación de SF1 ó SF2.
 - En las cosechadoras series 50 y 60, es necesario instalar software actualizado de controlador de puente/puerto de acceso.
 - Las cosechadoras serie S, W, y T de modelos del 2008, y series S de modelos del 2009 requieren tener instalado un bus LYNX para ser compatibles con AutoTrac RowSense.
- AutoTrac integrado instalado y activado en la cosechadora, con software actualizado de AutoTrac RowSense programado en la unidad de control de la dirección (SSU), AutoTrac con activación de SF1 ó SF2.
- Las cosechadoras de modelos del año 2012 requieren el uso de una pantalla GS3 2630 o GreenStar 3 CommandCenter.
- Las cosechadoras de modelos del año 2011 y previas requieren la pantalla GS2 2600 o la GS3 2630.
- Activación de AutoTrac RowSense GS3 para pantalla GS3 o GS3 CommandCenter.
- Activación de AutoTrac Row Sense SF1 o SF2 para pantallas GreenStar 2.

- Receptor StarFire con activación para SF1, SF2 ó RTK.
- Un par de sensores de hilera montados en plataforma de corte para maíz aprobada.

AutoTrac RowSense funciona con todos los patrones existentes de rastreo y con la mayoría de los patrones de cosecha estándar. AutoTrac funciona en las modalidades siguientes: Curvas adaptables, curvas AB, pasadas en círculo y pasadas rectas. AutoTrac RowSense es una mejora al sistema AutoTrac integrado con la pantalla GS2, la pantalla GS3 y GS3 CommandCenter cuando se cosecha maíz. Los sensores de hilera que se montan en una de las hileras detectan los tallos de maíz para determinar la ubicación de la hilera. Las señales enviadas por los sensores de hilera se integran con las señales existentes de AutoTrac para mantener la cosechadora sobre las hileras. Cuando no se recibe señal de los sensores de hileras (por ejemplo, al conducir sobre una vía acuática), se utiliza el guiado normal por GPS. La mayoría de las demás características de AutoTrac permanecen inalteradas. Los sensores de hilera sencillamente proveen otra señal de entrada de posición para dirigir la cosechadora. Todos los modos de pasada se configuran de la misma manera como se hacía con AutoTrac a base de GPS.

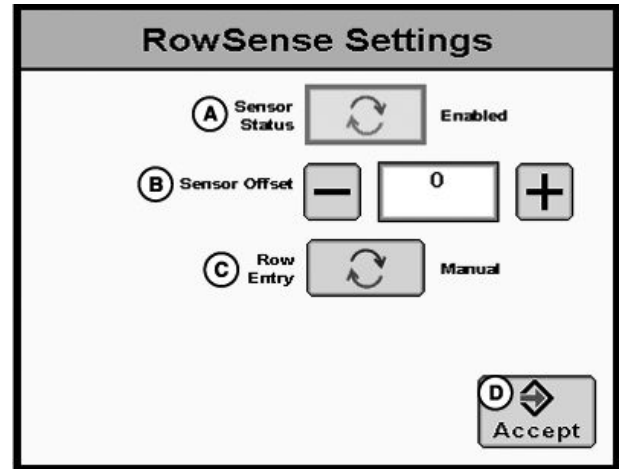
BA31779,00001F6 -63-08NOV11-1/1

Configuración de AutoTrac RowSense

NOTA: Antes de usar este producto, es necesario llevar a cabo lo siguiente, además de configurar a AutoTrac:

1. En la pantalla GS3, navegar a MENU >> botón GREENSTAR 3 >> tecla GUIADO >> ficha PARÁMETROS DE GUIADO >> botón de cambiar PARÁMETROS DE ROWSENSE.

En la pantalla GS3, navegar a MENU >> botón GREENSTAR 3 >> tecla GUIADO >> ficha >> PARÁMETROS DE GUIADO > botón de cambiar PARÁMETROS DE ROWSENSE.
2. Utilizar el botón de cambio para habilitar los sensores de guiado de hilera.
3. Comprobar que el valor de compensación de guiado por hileras sea el correcto (0 es el valor predeterminado).
4. Utilizar el botón de cambio para seleccionar el modo de entrada a hileras.
5. Pulsar Aceptar para salir de Parámetros de RowSense.



Preparación para calibración

A—Estado de sensores
B—Compensación de sensores (-50 - 50)

C—Método de entrada en hilera
D—Aceptar

BA31779,000020C -63-17OCT11-1/2

El icono de AutoTrac RowSense se encuentra disponible en las ubicaciones siguientes:

- GS3 2630 — Página de guiado en la ficha VER.
- GreenStar™ 3 CommandCenter — Página Run

PC10040 —UN—04FEB08



BA31779,000020C -63-17OCT11-2/2

PC13820 —UN—14JUN11

Configuración de compensación de guiado por hileras

Se puede añadir un valor de compensación al guiado por hileras para cambiar la alineación de los tallos que entran a la plataforma de corte para maíz.

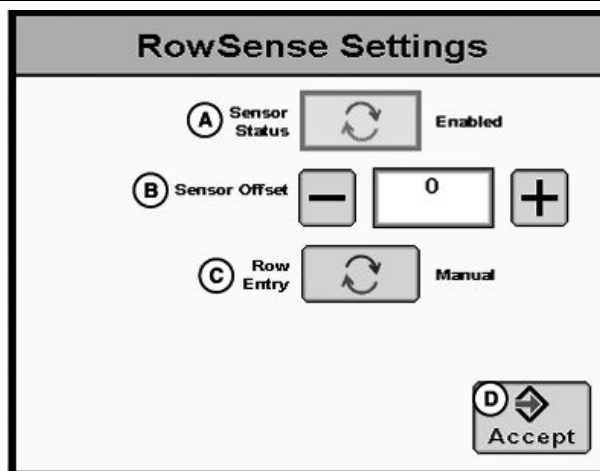
Ejemplos de situaciones que requieren un cambio de alineación:

- La separación entre hileras sembradas queda en medio de la plataforma de corte y algunas hileras han sido tumbadas por la plataforma de corte. Se puede añadir un valor de compensación para "dividir las diferencias", de modo que todas las hileras se tumben cierta cantidad, pero con menor severidad que sin la compensación.
- Los divisores de hilera con sensores fijados no quedan alineados con la hilera. Hasta que se puedan llevar a cabo reparaciones para alinear los sensores físicamente, se puede añadir un valor para compensar la desalineación.

Si se introduce un valor de compensación menor que 0, esto puede hacer que la cosechadora se desvíe levemente hacia la izquierda, y los valores mayores que 0 pueden hacer que se desvíe levemente hacia la derecha. El valor predeterminado es de 0, y la gama de valores válidos es de -50 - 50.

1. En la pantalla GS3, navegar a MENU >> botón GREENSTAR 3 >> tecla GUIADO >> ficha PARÁMETROS DE GUIADO > botón de cambiar PARÁMETROS DE ROWSENSE.

En la pantalla GS3, navegar a MENU >> botón GREENSTAR 3 >> tecla GUIADO >> ficha >>



A—Estado de sensores
B—Compensación de sensores (-50 - 50)

C—Método de entrada en hilera
D—Aceptar

PARÁMETROS DE GUIADO > botón de cambiar PARÁMETROS DE ROWSENSE.

2. Introducir el valor de compensación del guiado por hileras (-50 - 50). El valor predeterminado es 0.
3. Pulsar Aceptar para salir de Parámetros de RowSense.

PC13820—UN—14JUN11

BA31779,000020D -63-08NOV11-1/1

Configuración de entrada en hilera

1. En la pantalla GS3, navegar a MENU >> botón GREENSTAR 3 >> tecla GUIADO >> ficha PARÁMETROS DE GUIADO >> botón de cambiar PARÁMETROS DE ROWSENSE.

En la pantalla GS3 CommandCenter, navegar a MENU >> botón GREENSTAR 3 >> tecla PARÁMETROS >> botón PARÁMETROS DE ROWSENSE.

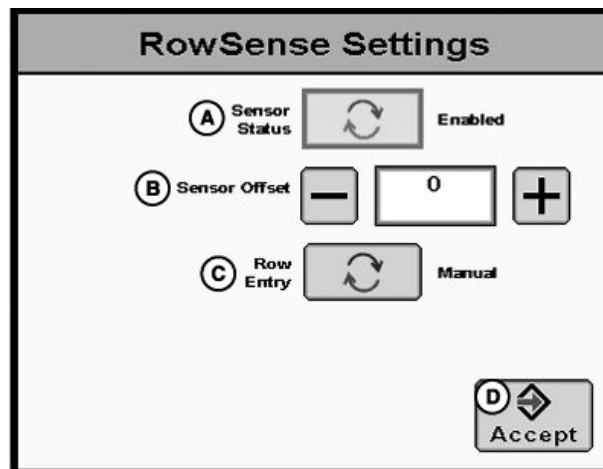
2. Utilizar el botón de cambio para seleccionar el modo de entrada a hilera.
3. Pulsar Aceptar para salir de Parámetros de RowSense.

Manual:

1. Conducir la cosechadora hacia la hilera.
2. Pulsar el botón de reanudar por primera vez para bajar la plataforma de corte.
3. Pulsar el botón de reanudar por segunda vez para conectar el sistema de guiado y los sensores de hilera.

GPS:

1. Conducir la cosechadora hacia la hilera.
2. Pulsar el botón de reanudar por primera vez para bajar la plataforma de corte y conectar el sistema de guiado.
3. Pulsar el botón de reanudar por segunda vez para conectar los sensores de hilera.



A—Estado de sensores
B—Compensación de
sensores (-50 - 50)

C—Entrada en hilera
D—Aceptar

NOTA: AutoTrac se engrana cuando se pulsa el botón Auto. Los sensores de hilera se engranan cuando los cultivos entran en contacto con las láminas.

PC13820—UN—14JUN11

BA31779,000020E -63-08NOV11-1/1

Procedimiento de calibración de sensores de hilera

Este procedimiento se lleva a cabo cuando se instala el sistema o después de haberlo reparado. Los sensores deberán estar instalados y colocados contra sus topes de posición de reposo.

1. Preparación para la calibración

Verificar que los sensores de hilera estén instalados, con sus resortes manteniéndolos en la posición de reposo. Elevar la plataforma de corte para asegurar que los sensores de hilera no estén tocando el suelo. La cosechadora no deberá estar en movimiento.

2. Navegar a MENU >> botón GREENSTAR 3 >> tecla DIAGNÓSTICO >> seleccionar RowSense del menú desplegable.

3. Calibrar los voltajes de sensores en reposo.

Pulsar el botón CAL para guardar los voltajes en reposo de sensores en la memoria de SSU.

NOTA: Los sensores deberán estar habilitados para que el botón de calibración esté visible.

NOTA: GS3 2630 y GreenStar™ 3 CommandCenter ahora visualizan los voltajes de los sensores izquierdo y derecho. El voltaje del sensor derecho en reposo deberá ser mayor que 2,5 V. El voltaje del sensor izquierdo en reposo deberá ser menor que 2,5 V.

4. Fin de la calibración, salir de la página de Indicaciones de diagnóstico de RowSense.

GreenStar - Diagnostic Readings

Read the latest Operator Manual prior to operation. To obtain a copy, see your dealer or visit www.StellarSupport.com.

The screenshot shows the 'RowSense' diagnostic menu. At the top, a 'View' dropdown menu is set to 'RowSense' (labeled A). Below it, several status indicators are listed: 'Row Sensors Available: Yes', 'RowSense Activation Available: Yes', 'AutoTrac License: SF2', 'Row Offset (in): 0', 'Primary Steering Source: ---', and 'Sensor Coast Mode Time Remaining (sec): 0'. Further down, sensor voltages are displayed: 'Left Sensor Voltage: 0.5' (labeled B) and 'Right Sensor Voltage: 4.5' (labeled C). A 'Calibrate Sensor' button with a downward arrow and the text 'CAL' is shown (labeled D). At the bottom, the 'Calibration Status' is 'Calibrated' (labeled E).

Ajuste de calibración

A—Menú desplegable Ver D—Tecla CAL
B—Voltaje de sensor izquierdo E—Estado de calibración
C—Voltaje de sensor derecho

PC13818 —UN—17OCT11

BA31779,000020F -63-08NOV11-1/1

Configuración de AutoTrac RowSense

NOTA: Antes de usar este producto, es necesario llevar a cabo lo siguiente, además de configurar a AutoTrac:

1. En la pantalla GS2, acceder a la pantalla GreenStar original >> SETUP >> AUTOTRAC
2. Seleccionar SI para las opciones de guiado por hileras instalado y guiado por hileras habilitado.
3. Calibrar los sensores de guiado por hileras.
4. Comprobar que el valor de compensación de guiado por hileras sea el correcto (100 es el valor predeterminado).

A—Sensib. dirección (50-200) E—Compensación de guiado por hileras (50-150)
 B—Calibración de AutoTrac
 C—Guiado por hileras opcional instalado F—No se usa
 D—Calibración de sensor de guiado por hileras G—Regresar

1	2	SETUP	AutoTrac	
3	4	Steer Sensitivity (50 - 200)	104	A
5	6	AutoTrac Calibration	→	B
7	8	Row Guidance Option Installed	Yes	C
9	0	Row Guidance Sensor Calibration	→	D
.	CLR	Row Guidance Offset (50 - 150)	100	E
II	PAGE			F
	SETUP			G
I	INFO	SETUP	Setup	
J	RUN			

Preparación para calibración

KR43067,00000FA -63-13NOV08-1/1

PC10466 —UN—27APR08

Calibración de sensores de hilera

Este procedimiento se lleva a cabo cuando se instala el sistema o después de haberlo reparado. Los sensores deberán estar instalados y colocados contra sus toques de posición de reposo.

1. Preparación para la calibración

Verificar que los sensores de hilera estén instalados, con sus resortes manteniéndolos en la posición de reposo. Elevar la plataforma de corte para asegurar que los sensores de hilera no estén tocando el suelo. La cosechadora no deberá estar en movimiento.

A—Sensib. dirección (50-200) E—Compensación de guiado por hileras (50-150)
 B—Calibración de AutoTrac
 C—Guiado por hileras opcional instalado F—No se usa
 D—Calibración de sensor de guiado por hileras G—Regresar

1	2	SETUP	AutoTrac	
3	4	Steer Sensitivity (50 - 200)	104	A
5	6	AutoTrac Calibration	→	B
7	8	Row Guidance Option Installed	Yes	C
9	0	Row Guidance Sensor Calibration	→	D
.	CLR	Row Guidance Offset (50 - 150)	100	E
II	PAGE			F
	SETUP			G
I	INFO	SETUP	Setup	
J	RUN			

Preparación de AutoTrac

Continúa en la pág. siguiente

KR43067,0000123 -63-17NOV08-1/2

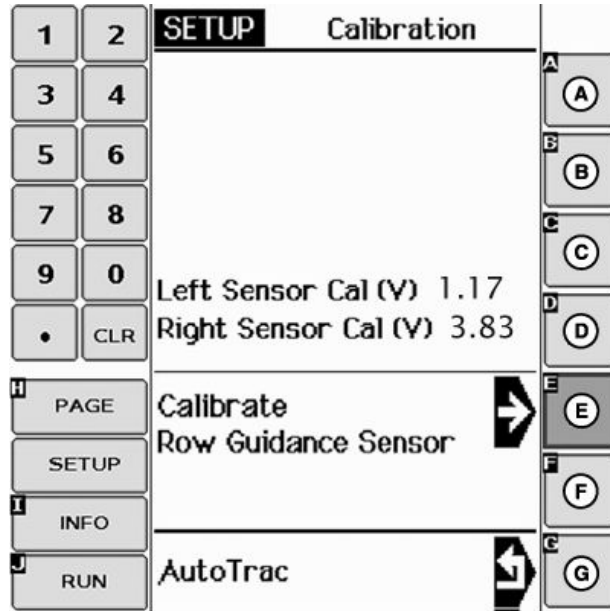
PC10466 —UN—27APR08

- Pulsar el botón SETUP de la pantalla GreenStar original. Pulsar la tecla con letra señalada por AutoTrac.
- Calibrar los voltajes de sensores en reposo.
Pulsar la tecla de calibración de sensores de guiado por hileras (E) para almacenar los voltajes de sensores en reposo en la memoria de la SSU.

NOTA: La pantalla GSD ahora visualiza los voltajes de los sensores izquierdo y derecho. El voltaje del sensor derecho en reposo deberá ser mayor que 2.5 V. El voltaje del sensor izquierdo en reposo deberá ser menor que 2.5 V.

- Fin de la calibración, salir del modo de calibración de sensores de hileras.

A—No se usa
B—No se usa
C—Cal sensor izq (V) 1.17
D—Cal sensor der (V) 3.83
E—Calibrar sensor de guiado por hileras
F—No se usa
G—Regresar



Ajuste de calibración

KR43067,0000123 -63-17NOV08-2/2

PC10467 —UN—03MAR08

Configuración de compensación de guiado por hileras

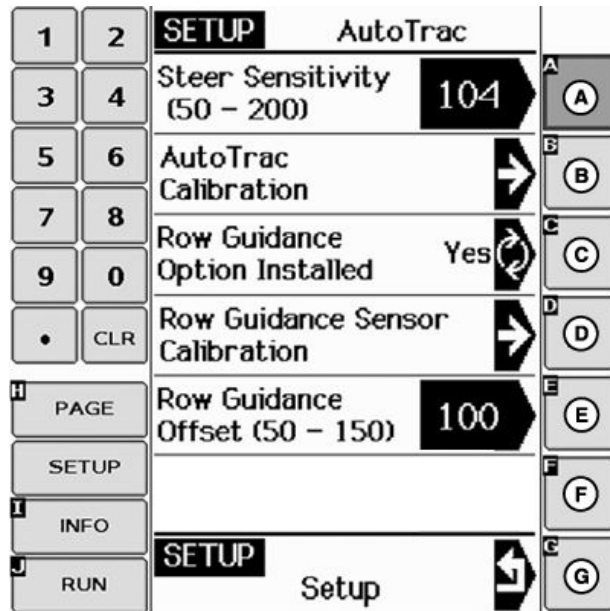
Se puede añadir un valor de compensación al guiado por hileras para cambiar la alineación de los tallos que entran a la plataforma de corte para maíz.

Ejemplos de situaciones que requieren un cambio de alineación:

- La separación entre hileras sembradas queda en medio de la plataforma de corte y algunas hileras han sido tumbadas por la plataforma de corte. Se puede añadir un valor de compensación para "dividir las diferencias", de modo que todas las hileras se tumben cierta cantidad, pero con menor severidad que sin la compensación.
- Los divisores de hilera con sensores fijados no quedan alineados con la hilera. Hasta que se puedan llevar a cabo reparaciones para alinear los sensores físicamente, se puede añadir un valor para compensar la desalineación.

Si se introduce un valor de compensación menor que 100, esto puede hacer que la cosechadora se desvíe levemente hacia la izquierda, y los valores mayores que 100 pueden hacer que se desvíe levemente hacia la derecha. El valor predeterminado es de 100, y la gama de valores válidos es de 10 - 150.

- Pulsar el botón SETUP de la pantalla GREENSTAR original. Pulsar la tecla con letra señalada por AutoTrac.
- Introducir el valor de compensación del guiado por hileras (50-150). El valor predeterminado es 100.



Configuración de compensación de guiado por hileras

A—Sensib. dirección (50-200)
B—Calibración de AutoTrac
C—Guiado por hileras opcional instalado
D—Calibración de sensor de guiado por hileras
E—Compensación de guiado por hileras (50-150)
F—No se usa
G—Regresar

- Fin de la configuración.

KR43067,00000D6 -63-12NOV08-1/1

PC10466 —UN—27APR08

Habilitación del sistema

Pantallas e indicadores

Cuando se usa AutoTrac RowSense, aparecen los iconos siguientes en la pantalla. Un icono aparece en el mapa, bajo la ficha de VISTA DE GUIADO, que indica que los sensores de hilera están disponibles (cuando el botón de ESTADO DE SENSORES se ha conmutado a posición de activar). En el icono GreenStar™ 3 CommandCenter aparece en la página Run. Cada icono indica instantáneamente lo que sucede en la cosechadora.

El icono cambia de blanco a una forma animada en color (verde) cuando los sensores de hileras controlan al vehículo.

PC10042C —UN—04FEB08



Sistema instalado (fondo gris)

PC10042 —UN—04FEB08



Sistema activo, funcionando con sensores de hilera y GPS (fondo verde)

PC10042A —UN—04FEB08



Pérdida de señal de GPS, funcionando con datos de sensores de hileras solamente (fondo amarillo)

PC10042B —UN—04FEB08



Pérdida de señal de sensores de hilera, funcionando con datos de GPS solamente (fondo anaranjado)

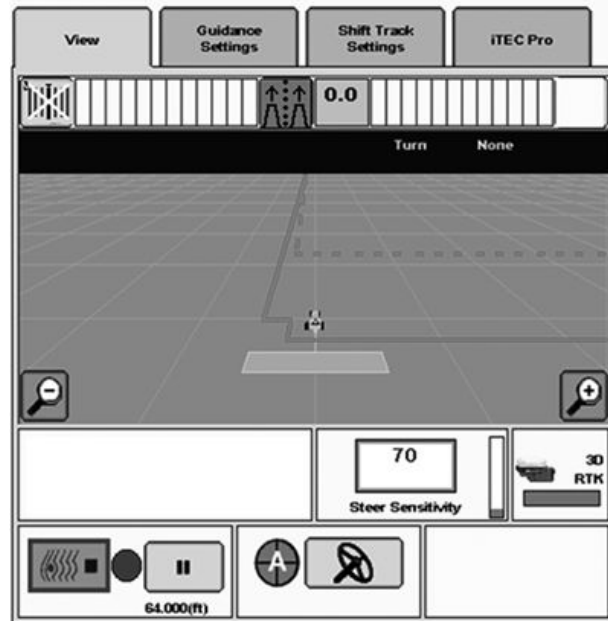
BA31779,0000224 -63-08JUL11-1/1

Activación de sensores de hilera

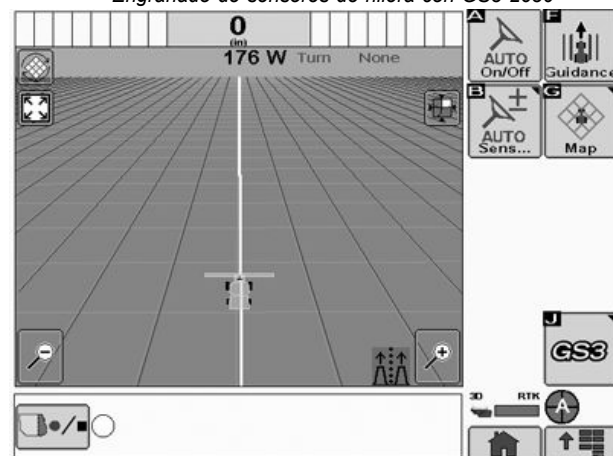
Los sensores de hilera guían la cosechadora siempre que sean capaces de determinar la posición de una hilera. El operador sabe cuándo los sensores de hilera guían a la cosechadora porque el icono de AutoTrac RowSense cambia a verde y denota el movimiento.

Una vez que se ha fijado la trayectoria inicial (una línea AB o una pasada curva inicial que se graba), entonces se puede pulsar el botón de reanudar cuando la cosechadora se encuentra dentro de la mitad de la separación de hileras y a un ángulo admisible respecto a éstas. Los sensores de hilera guían a la cosechadora tan pronto como haya actividad en los sensores de hilera.

Para hacer un viraje de cabecero: Los virajes de cabecero se llevan a cabo de la misma manera que con AutoTrac basado en GPS. El operador alinea la máquina con la trayectoria que desea seguir. Al pulsar el botón de reanudar, AutoTrac conduce la máquina a la trayectoria de guiado. Los sensores entonces detectan la posición de la hilera y la siguen. Las funciones de extensión de líneas de curvas adaptables, pasada en círculo y curvas AB pueden emplearse para extender una proyección de la trayectoria adyacente hacia los cabeceros.



Engranado de sensores de hilera con GS3 2630



Engranado de sensores de hilera con GS3 CommandCenter

BA31779,0000470 -63-22MAY12-1/1

PC15049 —UN—22MAY12

PC13877 —UN—18JUL11

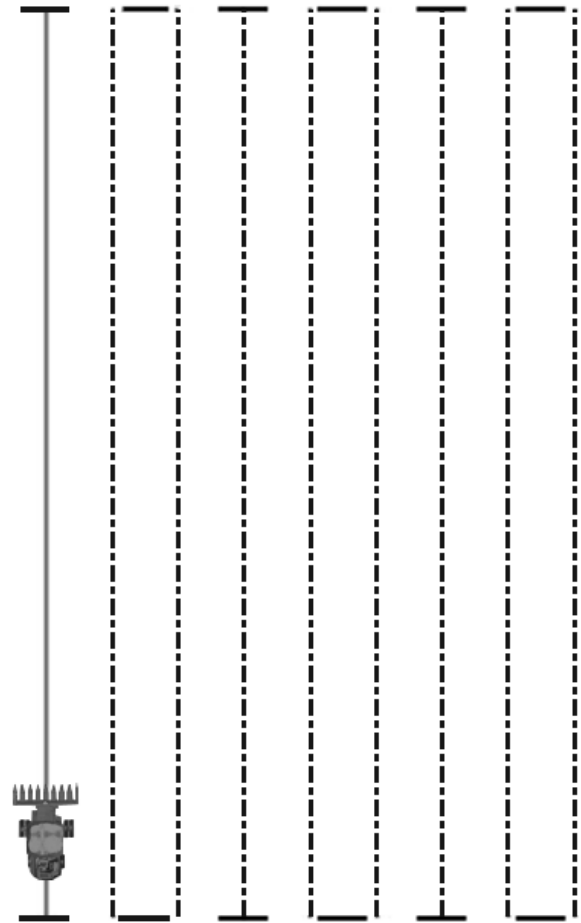
Pantalla 2600 y 2630—Pasada recta

Pasada recta

El modo de pasada recta debe emplearse cuando las hileras son rectas y no varían por más de aproximadamente 1 m (3-1/4 ft). El modo de pasadas rectas proyecta todas las pasadas sobre la base de la primera trayectoria.

Si un campo es relativamente recto y su rumbo no cambia, se recomienda usar el modo de pasadas rectas ya que éste permite entrar a hileras adyacentes. El rendimiento con entrada de hileras se mejora cuando se siembra el campo usando AutoTrac. El rendimiento también se mejora durante los períodos de interrupción de una hilera por vías acuáticas.

Cuando está en modo de pasadas rectas, la línea de GPS se centra automáticamente. Esto asegura que la trayectoria de GPS queda alineada debidamente con las hileras de maíz. **Esta función no se encuentra disponible para curvas adaptables.**



Pasada recta

Continúa en la pág. siguiente

BA31779,0000201 -63-08NOV11-1/4

PC10390 —UN—07JAN08

MENU >> botón GREENSTAR >> tecla variable GUIADO
>> ficha PARÁMETROS DE GUIADO

PC8663 —UN—05AUG05

Seleccionar PASADA RECTA del menú de MODO DE PASADA. Seleccionar la ficha VISTA.

NOTA: Colocar la grabación en pausa cuando no se está cosechando.

Antes de arrancar

1. Asegurar que haya señal de SF1, SF2 ó RTK presente observando el icono de receptor en la página Vista.
2. Verificar que la separación entre pasadas es la correcta. Si la separación entre pasadas no es la correcta, cambiarla en la ficha GUIADO.

Seleccionar AJUSTAR PASADA 0.



Botón de MENU

PC12685 —UN—14JUL10



Botón GREENSTAR 3

PC8673 —UN—14OCT07



tecla variable GUIADO

BA31779,0000201 -63-08NOV11-2/4

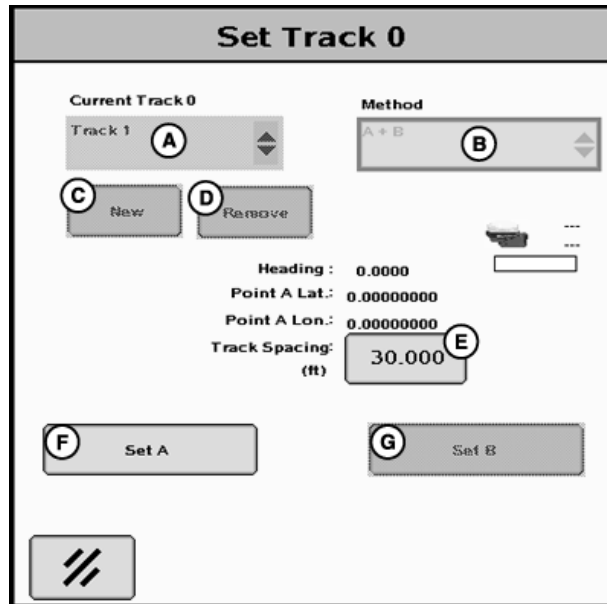
1. Seleccionar el nombre de una pasada del menú desplegable PASADA ACTUAL 0. Si no existe ningún nombre, crear un nombre nuevo pulsando el botón NUEVO.
2. Seleccionar el método de pasada (A + B) en el menú desplegable de MÉTODO.
3. Conducir hasta el punto de partida de la pasada y pulsar el botón ESTABLECER A.
4. Conducir hasta el final de la pasada y pulsar el botón ESTABLECER B.

Se crea una línea que atraviesa el campo.

5. Pulsar el botón de reanudar para activar AutoTrac RowSense.

A—Menú desplegable de Pasada actual 0
B—Menú desplegable de Método
C—Botón de nuevo
D—Botón de eliminar

E—Botón de espacio entre pasadas
F—Botón de Ajustar A
G—Botón de Ajustar B



Ajustar pasada 0

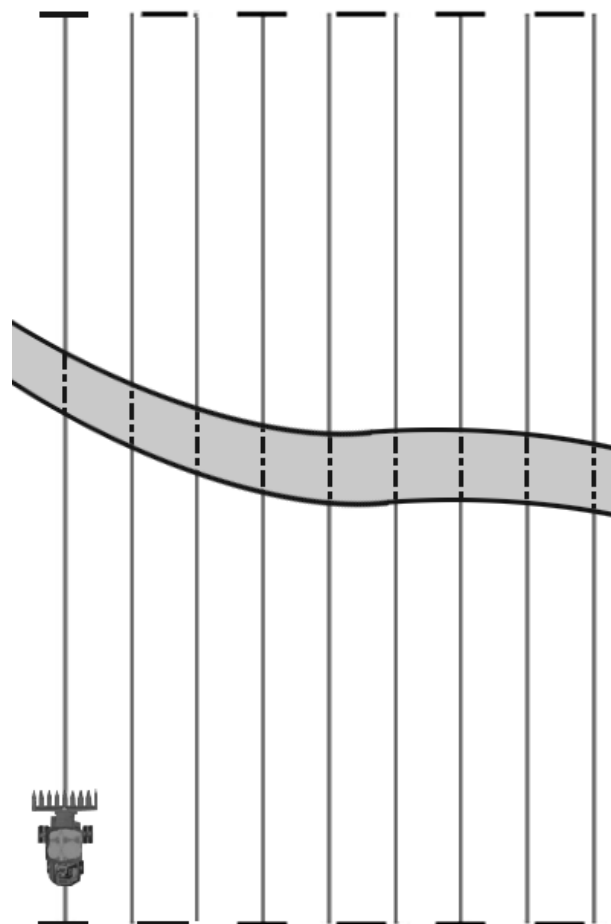
Continúa en la pág. siguiente

BA31779,0000201 -63-08NOV11-3/4

PC10708 —UN—24OCT07

Interrupción de hilera — No hay hilera de maíz en la vía acuática. Puesto que los modos de Pasada recta y Curvas AB centran cada pasada, existe una mayor posibilidad de hallar la hilera correcta del otro lado de la vía acuática.

NOTA: Si se pierden las señales tanto de GPS como de datos de los sensores de hilera, el sistema no se engrana hasta que se restablezca la señal de GPS.



Vía acuática

PC10391 —UN—08JAN08

BA31779,0000201 -63-08NOV11-4/4

Pantallas 2600 y 2630—Curvas adaptables

Curvas adaptables



PC10399 —UN—04FEB08

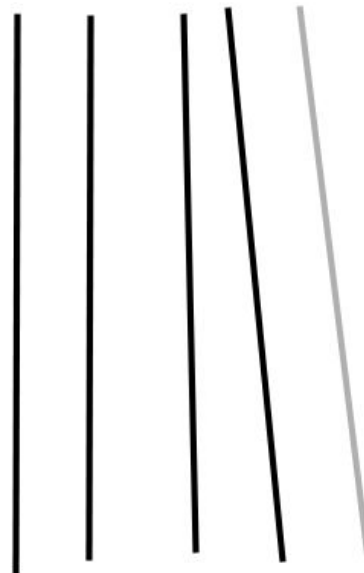
La trayectoria cambia mientras se avanza por el campo

Las curvas adaptables pueden utilizarse en todos los campos, pero se recomienda su uso cuando la trayectoria cambia mientras se atraviesa el campo, si el rumbo cambia de modo significativo, o si la curva tiene forma de U. Las curvas adaptables tienen una función añadida que permite la selección de la función de buscar pasada con pulsar un botón. Los sensores de hilera pueden usarse para guiar a la cosechadora cuando están engranados con una hilera. La grabación de pasadas curvas debe estar activada. Esto sirve para definir la primera pasada y permite efectuar extensiones en línea recta.

Las curvas adaptables sólo se proyectan hacia una pasada adyacente, pero ofrecen la ventaja de admitir curvas de formas diferentes, y los errores de separación entre hileras calculada no se acumulan conforme se avanza por el campo.

Si hay varias cosechadoras trabajando en el campo, la función de curvas adaptables no admite que se saltee una pasada. En esta situación, la función de curvas adaptables sirve solamente si el espaciado entre pasadas de las otras cosechadoras se suma al espaciado propio de la máquina. Por ejemplo, si una plataforma de 12 hileras sigue a una plataforma de 8 hileras en hileras separadas 30 in. entre sí, y ambas cosechan simultáneamente en el mismo campo, cada plataforma requerirá un espaciado de pasadas de 20 hileras (50 ft).

Se recomienda usar las curvas adaptables cuando la trayectoria cambia frecuentemente a través del campo.



PC10400 —UN—04FEB08

El rumbo cambia a través del campo



PC11000 —UN—04FEB08

Las curvas tienen forma de "U"

La función de curvas adaptables sólo proyecta la pasada a la pasada adyacente.

KR43067,00000AE -63-10NOV08-1/1

Configuración de curvas adaptables

MENU >> botón GREENSTAR >> tecla programable de GUIADO >> ficha PARÁMETROS DE GUIADO

Seleccionar CURVAS ADAPTABLES del menú de MODO DE PASADA. Seleccionar la ficha VISTA.

Antes del arranque

1. Asegurar que haya señal de SF1, SF2 ó RTK presente observando el icono de receptor en la página Vista.
2. Verificar que la separación entre pasadas es la correcta. Si la separación entre pasadas no es la correcta, cambiarla en la ficha GUIADO.
1. Pulse el botón de registro para empezar a registrar.
2. Conducir por la trayectoria deseada en el campo. Después de haber conducido por la primera trayectoria, se crea una proyección de la pasada siguiente solamente.
3. Pulse el botón de reanudar para activar AutoTrac RowSense.

En modo AutoTrac, la grabación se desactiva cuando el conductor mueve el volante. En modo de documentación, la grabación se desactiva cuando se eleva la plataforma de corte.

Modo AutoTrac— Para mejorar la entrada a hileras en la pasada adyacente solamente, vincular la grabación adaptable con AutoTrac. Esto es recomendable únicamente si el campo es relativamente derecho, carece de curvas extremas y AutoTrac se desactiva con poca frecuencia (debido a control manual de la dirección o a la pérdida de señales de GPS).

Modo de documentación— Vincular las curvas adaptables a la documentación. Esto permite al operador tomar control del volante de la dirección durante el funcionamiento y continuar grabando la trayectoria de avance. Habrá extensiones de la línea disponibles para la pasada siguiente, pero no serán muy útiles para entrar en la hilera puesto que habrá un retardo en la elevación

PC8663 —UN—05AUG05



Botón de MENÚ

PC12685 —UN—14JUL10



Botón GREENSTAR 3

PC8673 —UN—14OCT07



tecla programable de GUIADO

de la plataforma de corte en los extremos de las hileras. El rendimiento será marginalmente admisible en los períodos de interrupción de hilera.

Registro manual— El operador puede vincular el registro adaptable con el registro manual. Este modo no admite extensiones de líneas a menos que el operador mantenga pulsado el botón de parar continuamente en la hilera de extremo. Si el operador olvida desactivar el registro, puede causar problemas tales como la proyección incorrecta de la curvatura. Ejemplo: Si el operador se sale de la hilera para descargar la máquina pero olvida pulsar el botón de pausa, esta trayectoria queda registrada. Cuando el operador conduzca por la pasada adyacente, la cosechadora se saldrá de la hilera puesto que la línea proyectada es imprecisa.

Continúa en la pág. siguiente

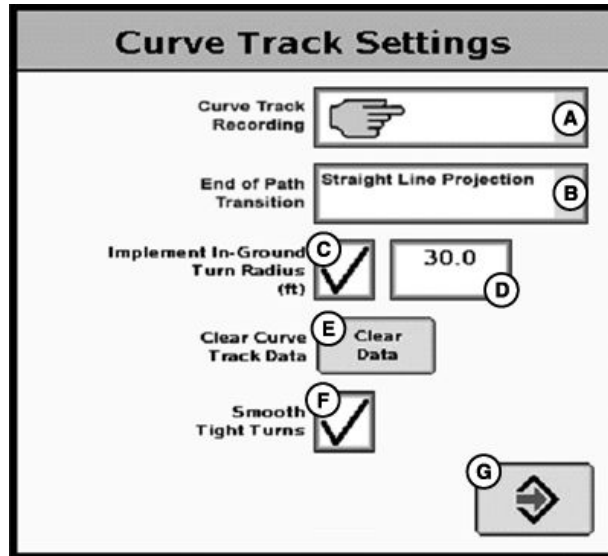
BA31779,0000472 -63-24MAY12-1/2

Pulse: MENU >> botón GREENSTAR >> tecla GUIADO >> ficha PARÁMETROS DE GUIADO >> botón PARÁMETROS DE PASADA CURVA >> menú REGISTRO DE PASADAS CURVAS (A).

Los modos de curvas adaptables que se indican se pueden cambiar en la vista previamente ilustrada a través del menú desplegable y la selección del modo deseado.

- AutoTrac
- Documentación
- Manual

- A—Registro de pasada curva
B—Transición de fin de trayectoria
C—Cuadro de radio de viraje con apero en suelo
D—Cuadro de entrada de radio de viraje con apero en suelo
E—Botón de borrar datos
F—Cuadro de virajes cerrados suaves
G—Botón de aceptación



PC15156 —UN—24MAY12

BA31779,0000472 -63-24MAY12-2/2

Buscador de hilera

La función de buscador de hilera puede usarse cuando se trabaja con curvas adaptables y para hallar una hilera que se encuentra a una o dos pasadas de distancia. Cuando se aproxima al cabecero en modo de curvas adaptables, seleccione el botón de habilitar buscador de hilera. Esto registra la posición y rumbo del vehículo.

NOTA: La posición y rumbo que se registren se desechan si AutoTrac no se desengrana en menos de 3 minutos después de haber habilitado el botón de buscador de hilera.

Al final de la hilera, asegurarse de desactivar el registro. La pantalla proyecta hileras paralelas.

Conducir en el cabecero hacia la hilera deseada. Entre a la hilera y seleccione el botón de buscador de hilera para inhabilitar el buscador de hilera. Esto revierte el sistema al modo de curvas adaptables.

Antes de empezar a cosechar, asegurar que la grabación esté activada. **Pulse el botón de reanudar.** AutoTrac guiará a la cosechadora por la hilera y se graba una nueva primera trayectoria.

- A—Vista
B—Parámetros de guiado
C—Parámetros de desplazar pasada
D—iTec Pro
E—Botón de buscador de hilera
F—Icono de estado de RowSense
G—Botón de registro
H—Botón de pausa
I—Botón de act./desact. de dirección

PC15050 —UN—22MAY12

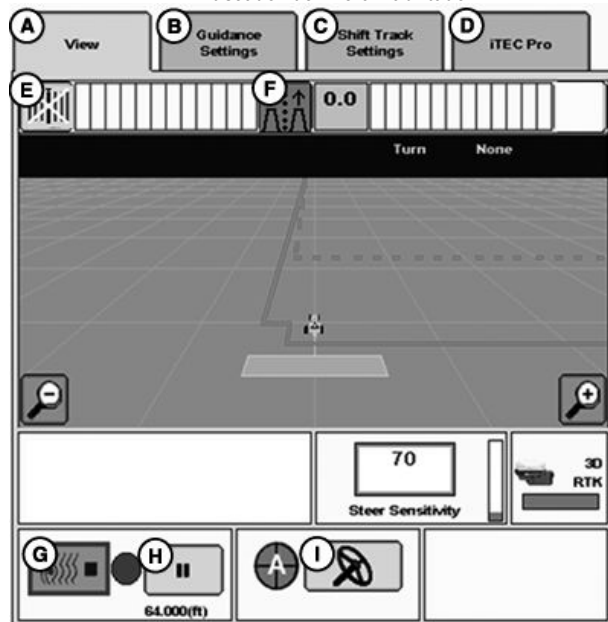


Buscador de hilera inhabilitado

PC15051 —UN—22MAY12



Buscador de hilera habilitado



PC15157 —UN—24MAY12

BA31779,0000471 -63-24MAY12-1/1

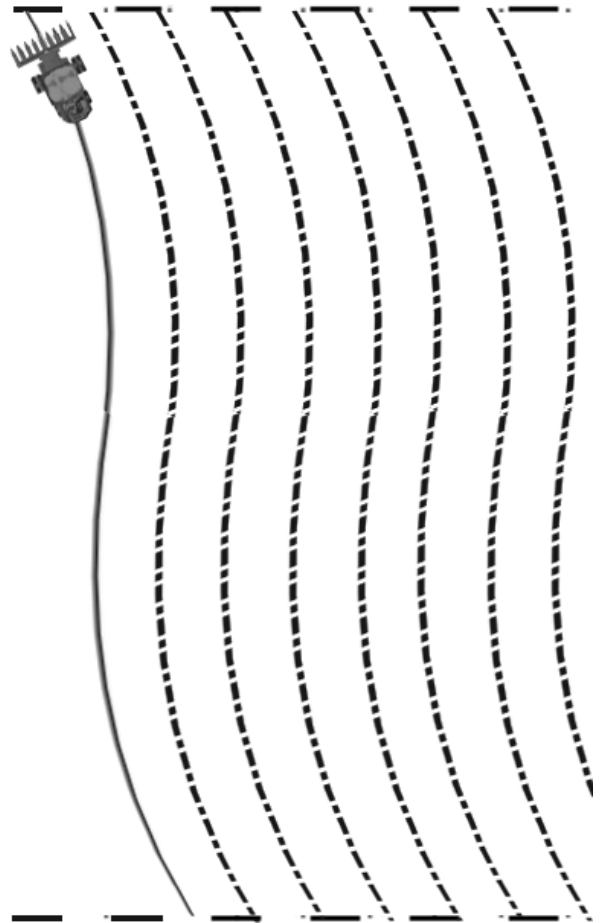
Pantallas 2600 y 2630—Curvas AB

Curvas AB

El uso de curvas AB es recomendable cuando hay una trayectoria curva continua a través del campo. Esto permite que la máquina entre a las hileras en pasadas adyacentes. El rendimiento mejora si el campo se siembra con AutoTrac. El modo de curvas AB también ofrecen un rendimiento mejorado en períodos de interrupción de hileras.

Las curvas AB ofrecen la ventaja de proyectar una pasada curva a través del campo siguiendo trayectorias paralelas, en las cuales la forma de la curva permanece igual en cada pasada.

Cuando está en modo de curvas AB, la curva de GPS se centra automáticamente. Esto asegura que la trayectoria de GPS queda alineada debidamente con las hileras de maíz. **Esta función no se encuentra disponible para curvas adaptables.**



El modo de curvas AB proyecta todas las pasadas sobre la base de la primera trayectoria

Continúa en la pág. siguiente

BA31779,0000203 -63-08NOV11-1/3

PC10393—UN—08JAN08

MENU >> botón GREENSTAR >> tecla variable GUIADO
>> ficha PARÁMETROS DE GUIADO

PC8663 —UN—05AUG05

NOTA: Colocar la grabación en pausa cuando no se está cosechando.

1. Seleccionar CURVAS AB del menú de MODO DE PASADA. Seleccionar la ficha VISTA.
2. Asegurar que haya señal de SF1, SF2 ó RTK presente observando el icono de receptor en la página de VISTA.
3. Seleccionar el botón de CURVAS AB.
4. Verificar que la separación entre pasadas es la correcta. Si la separación entre pasadas no es la correcta, cambiarla en la ficha GUIADO.

PC12685 —UN—14JUL10



Botón de MENU



Botón GREENSTAR 3

PC8673 —UN—14OCT07

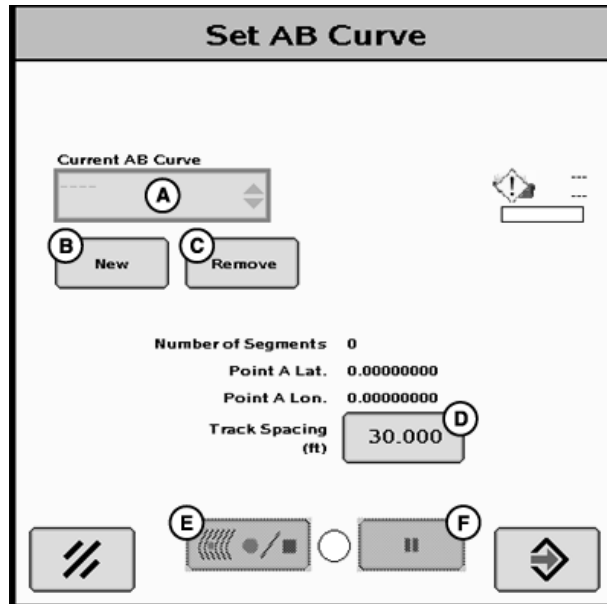


tecla variable GUIADO

BA31779,0000203 -63-08NOV11-2/3

5. Seleccionar el nombre de la curva AB del cuadro desplegable de CURVA AB ACTUAL. Si no existe ningún nombre, crear un nombre nuevo pulsando el botón NUEVO.
6. Seleccionar el botón de registro al principio de la primera pasada.
7. Seleccionar el botón de aceptar al final de la primera pasada. Las curvas se proyectan a través del campo.
8. Pulsar el botón de reanudar para activar AutoTrac RowSense.

A—Menú desplegable de Curva AB actual
B—Botón de nuevo
C—Botón de eliminar
D—Botón de espacio entre pasadas
E—Botón de Iniciar/Parar registro
F—Botón de pausa



PC10709 —UN—25OCT07

BA31779,0000203 -63-08NOV11-3/3

Pantallas 2600 y 2630—Pasada en círculo

Configuración de pasada en círculo

Se recomienda usar el modo de pasadas en círculo cuando la cosecha se ha sembrado en un campo regado por pivote central.

Si las hileras que se cosecharán son circulares, usar el modo de pasadas en círculo. Esto permite que los valores de curvatura por GPS se apliquen a los sensores de hilera.

MENU >> botón GREENSTAR >> tecla variable GUIADO >> ficha PARÁMETROS DE GUIADO

1. Seleccionar PASADA EN CIRCULO del menú de MODO DE PASADA. Seleccionar la ficha VISTA.
2. Asegurar que haya señal de SF1, SF2 ó RTK presente observando el icono de receptor en la página de VISTA.
3. Seleccionar el botón ESTABL. CÍRCULO.
4. Verificar que la separación entre pasadas es la correcta. Si la separación entre pasadas no es la correcta, cambiarla en la ficha GUIADO.



PC8663 —UN—05AUG05



Botón de MENU

PC12685 —UN—14JUL10



Botón GREENSTAR 3

PC8673 —UN—14OCT07



tecla variable GUIADO

Continúa en la pág. siguiente

BA31779,0000204 -63-08NOV11-1/2

PC10853 —UN—31JAN08

5. Seleccionar el nombre de una pasada del menú desplegable CÍRCULO ACTUAL. Si no existe ningún nombre, crear un nombre nuevo pulsando el botón NUEVO.
6. Seleccionar el método de conducción en el menú MÉTODO.
7. Pulsar el botón de registro mientras se conduce la primera pasada.
8. Pulsar el botón de Aceptar después de conducir la primera pasada en círculo. Se proyecta un círculo en el campo.
9. Pulsar el botón de reanudar para activar AutoTrac RowSense.

A—Menú desplegable de
Círculo actual
B—Menú desplegable de
Método
C—Botón de nuevo

D—Botón de eliminar
E—Botón de espacio entre
pasadas

PC10710—UN—26OCT07

BA31779,0000204 -63-08NOV11-2/2

GS3 CommandCenter—Pasada recta

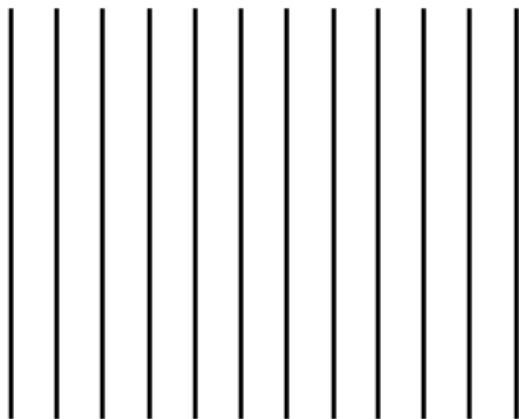
Teoría de funcionamiento

El modo de pasada recta ayuda al operador a conducir en trayectorias rectas y paralelas entre sí. Primero hay que configurar una pasada 0 (trayectoria de referencia) empleando una de varias alternativas. Una vez definida la Pasada 0, se generan todas las pasadas para el campo. Las pasadas generadas pueden usarse para hacer funcionar el guiado manual o AutoTrac. Cada pasada se genera a partir de la pasada original conducida a fin de asegurar que no se propaguen los errores de dirección en todo el campo.

Las pasadas son copias idénticas de la pasada original.

NOTA: Los términos "pasada de guiado" y "línea AB" son intercambiables entre sí. La Pasada 0 es la pasada que el operador define y es el punto de referencia que se usa como base para todas las pasadas paralelas.

El espacio entre las pasadas paralelas es el Espacio entre pasadas que se introdujo en el Asistente de configuración.



PC9508 —UN—24OCT06

BA31779,0000233 -63-21JUL11-1/1

Creación de una pasada recta nueva

Hay varios métodos que permiten definir una Pasada 0:

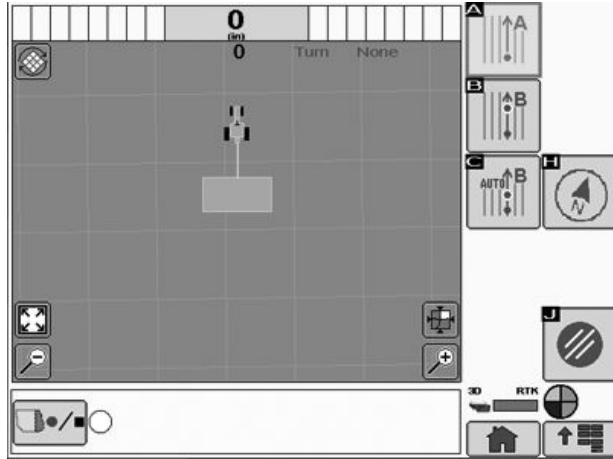
- A + B - Define la Pasada 0 por medio de conducir sobre la misma con el vehículo.
- A + Auto B - Define la pasada 0 por medio de conducir sobre la misma con el vehículo.
- A - Rumbo - Define la Pasada 0 por medio de conducir el vehículo al punto A e introducir un valor de rumbo predefinido.
- Lat/Long - Define la Pasada 0 por medio de introducir valores predefinidos de latitud y longitud que establecen las coordenadas de los puntos A y B.

- Lat/Long + Rumbo - Define la Pasada 0 por medio de introducir valores predefinidos de latitud y longitud para el punto A e introducir un valor predefinido de rumbo.

NOTA: La Pasada 0 puede definirse mientras se realiza una operación (por ejemplo, siembra), pero algunas teclas programables no se encuentran disponibles durante la creación.

BA31779,0000227 -63-13JUL11-1/1

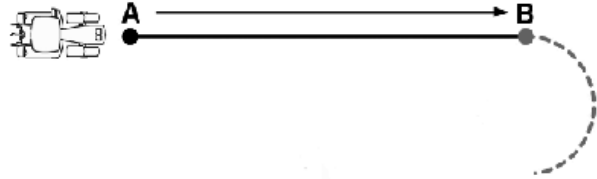
Métodos A+B, A+B automático y A+Rumbo



PC10857XT—UN—16JUN10

Rumbo

PC10857MT—UN—23APR09



BA31779,0000228 -63-14JUL11-1/4

1. Elegir el modo PASADA RECTA y seleccionar o crear un nombre de pasada en la página final del Asistente de configuración (CONFIGURAR PASADA DE GUIADO).

PC13868—UN—14JUL11



Página principal GreenStar

PC10857JJ—UN—13APR09



Cambio rápido de guiado

NOTA: Esta página también puede accederse por medio de la tecla de Cambio rápido de guiado.

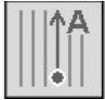
Página principal GreenStar -> Cambio rápido de guiado

2. Conducir al punto deseado del campo para crear el punto A.

BA31779,0000228 -63-14JUL11-2/4

3. Pulsar la tecla programable ESTABLECER A.

PC10857MU—UN—23APR09



Tecla Establecer A

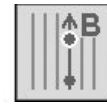
Continúa en la pág. siguiente

BA31779,0000228 -63-14JUL11-3/4

4. Definir el punto B empleando una de tres alternativas:

PC10857MV —UN—23APR09

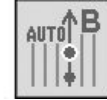
- Para establecer el punto B manualmente, conducir al punto B deseado en el campo y pulsar la tecla Establecer B. La distancia mínima es de 3 m (10 ft). Se recomienda establecer el punto B en el extremo lejano del campo para definir el rumbo deseado.



Tecla Establecer B

PC10857MW —UN—23APR09

- Para establecer el punto B automáticamente, pulsar la tecla Establ. B automáticamente en cualquier momento. El punto B se establece de modo automático cuando el vehículo se haya conducido a una distancia de 15 m (45 ft) del punto A. Este método calcula el punto B desde los últimos cinco puntos de datos tomados de los 15 m (45 ft) conducidos y traza la línea óptima entre los puntos para determinar un rumbo.



Establ. B automáticamente

PC10857MX —UN—23APR09

- Para definir el punto B por medio de introducir un rumbo, pulsar la tecla variable Establ. rumbo. Introducir el rumbo deseado de la línea empleando el teclado numérico y guardar el valor por medio de pulsar Aceptar. 0,000 corresponde al rumbo norte, 90,000 al este, 180,000 al sur y 270,000 al oeste. La Pasada 0 ahora ha quedado definida y las pasadas paralelas se crean de modo automático. El



Tecla de rumbo

sistema GreenStar ahora está configurado y listo para funcionar.
Para anular el proceso de configuración y retornar a la página de configuración de guiado, pulsar Anular.

BA31779,0000228 -63-14JUL11-4/4

GS3 CommandCenter—Curvas adaptables

Teoría de funcionamiento

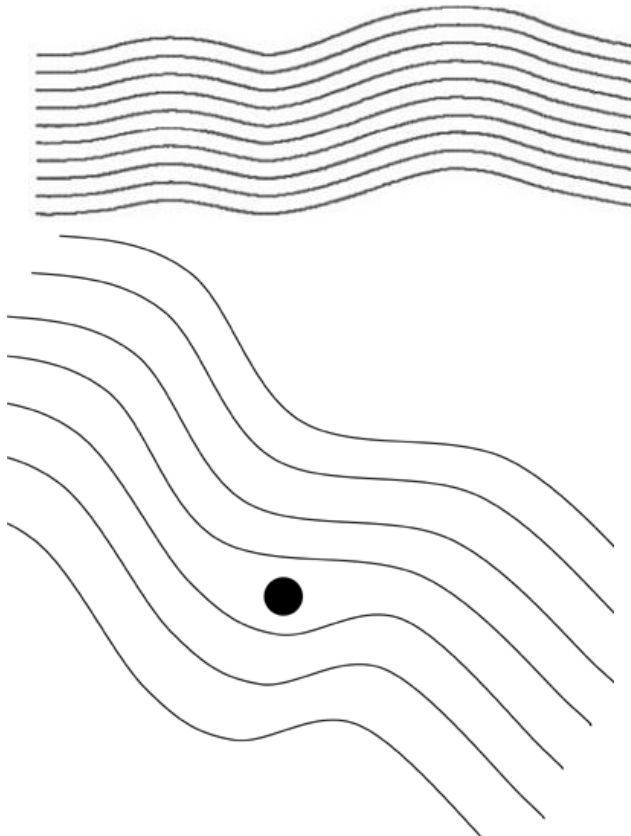
El modo de curvas adaptables permite al operador registrar una pasada curvilínea conducida manualmente. Una vez que la primera pasada curva se ha registrado y la máquina ha girado, el operador puede usar el Seguimiento paralelo o activar AutoTrac una vez que aparece la trayectoria completada. Se guiará al vehículo a lo largo de las pasadas subsiguientes, según la pasada registrada anterior. Cada pasada se genera a partir de la pasada original conducida a fin de asegurar que no se propaguen los errores de dirección en todo el campo. Las pasadas no son copias idénticas de la pasada original. La curvatura de la pasada cambia para mantener los errores de pasada en pasada. Cuando es necesario, el operador puede cambiar la trayectoria de la curva en cualquier lugar del campo conduciendo la máquina fuera de la trayectoria propagada.

NOTA: El salteo de pasadas no estará disponible en el modo de curvas adaptables.

La curvatura de la pasada cambia a medida que las pasadas subsiguientes se tornan más convexas o cóncavas.

El modo de curvas adaptables permite al operador conducir y usar el sistema de guiado en una variedad de patrones del campo.

PC9028 —UN—16APR06



PC9029 —UN—17APR06

BA31779,0000234 -63-21JUL11-1/1

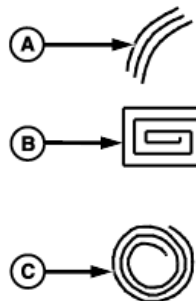
Patrones de guiado

Este método de búsqueda de todos los segmentos permite al operador conducir y ser guiado a través de una variedad de patrones de campo:

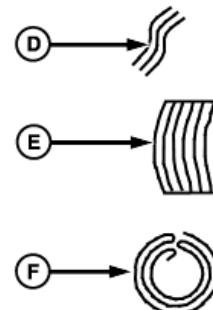
- Curva simple
- Curva en S
- Cuadro
- Pista de carreras
- Espiral
- Círculo

Funcionamiento de desplazamiento de pasada

No se recomienda usar el desplazamiento de pasada cuando se usa pasada curva. El desplazamiento de pasada no compensará los errores de posición inherentes del GPS en el modo de pasada curva.



A—Curva simple
B—Cuadro
C—Espiral



D—Curva en S
E—Pista de carreras
F—Círculo

PC9032 —UN—17APR06

BA31779,0000235 -63-21JUL11-1/1

Creación de una curva adaptable nueva

NOTA: No es necesario configurar el cliente, granja o campo para usar el modo de pasadas curvas adaptables, pero sólo es posible guardar una curva adaptable global.

1. Elegir el modo PASADA CURVA ADAPTABLE en la página final del Asistente de configuración (CONFIGURACIÓN DE PASADA DE GUIADO).

NOTA: Esta página también puede accederse por medio de la tecla de Cambio rápido de guiado.

2. Conducir hasta la ubicación deseada en el campo para el inicio de la pasada.

PC13868 —UN—14JUL11



Página principal GreenStar

PC10857JJ —UN—13APR09



Cambio rápido de guiado

PC10857ND —UN—27APR09



Iniciar registro

Continúa en la pág. siguiente

BA31779,0000229 -63-14JUL11-1/2

3. Iniciar el registro.

NOTA: La tecla de registro de Curvas adaptables queda inhabilitada si el Modo de repetición está activado. Al registrar trayectorias nuevas (por ejemplo, al sembrar), se debe quitar la marca del botón (desactivar) del Modo de repetición. Cuando se guía sobre pasadas ya registradas (tal como para la pulverización o cosecha), el botón de modo de repetición debe quedar marcado (activado). El modo de repetición está desactivado por omisión.

Para iniciar el registro manual, seleccionar la tecla de iniciar registro de curvas adaptables. Esta tecla programable será sustituida por las teclas dadas a continuación después de haberla seleccionado:

- Pausa de registro
- Parar registro
- Anular

NOTA: Sólo es necesario apagar el registro si la máquina se conduce fuera del patrón normal del campo (por ejemplo, para llenar la pulverizadora, sembradora) o si el cliente no desea registrar giros en el extremo del campo.

Parámetros de curva—El registro puede activarse basado en AutoTrac o en Cobertura por medio de seleccionar estas opciones en los Parámetros de guiado.

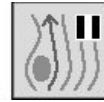
4. Conducir en la pasada inicial. Se visualiza una pasada de guiado azul en el mapa.

NOTA: Cuando se conduce en línea recta, la trayectoria grabada podría no mostrarse detrás del icono de máquina en la pantalla. La trayectoria aparece cuando se vira la máquina.

No aparecerá una línea blanca resaltada de navegación hasta que no se alcance el final de la pasada y se haga girar la máquina. Una vez que se vire la máquina, el sistema determinará la trayectoria para guiarla. El sistema localiza un segmento de línea que es paralelo y se encuentra a una distancia de entre 1/2 y 1-1/2 del ancho de la pasada. Aparecerá la trayectoria pronosticada, que el operador puede utilizar para la navegación. Conducir el vehículo a lo largo de la trayectoria deseada.

5. Girar el vehículo al final de la primera pasada y se genera una línea blanca de navegación para la pasada siguiente. Podría tomar unos cuantos segundos para que la línea aparezca.

PC10857NE —UN—27APR09



Pausa de registro

PC10857NF —UN—27APR09



Parar registro

PC13868 —UN—14JUL11



Página principal GreenStar

PC10857JF —UN—13APR09



Parámetros

PC10857NG —UN—27APR09



Parámetros de guiado

6. Una vez que aparece la línea blanca de navegación para la pasada deseada, pulsar la tecla de reanudar (con AutoTrac solamente) de la máquina y la misma se dirigirá automáticamente hacia esa pasada. En caso de guiado manual, conducir la máquina sobre la línea blanca resaltada de navegación.

7. Seleccionar Parar registro al llegar al final del campo.

IMPORTANTE: PARAR el registro antes de que la máquina ingrese al campo siguiente. Si no se hace esto, se podrían borrar los datos de curvas adaptables del último campo antes de registrar los datos de curvas adaptables del campo siguiente.

NOTA: Los datos guardados de pasada curva adaptable se asignan al nombre de cliente, granja y campo seleccionado. Se guardan en la memoria interna de la pantalla hasta que el usuario los borre y es posible transferirlos de una pantalla a otra.

BA31779,0000229 -63-14JUL11-2/2

Registro de pasada recta o navegación alrededor de obstáculos

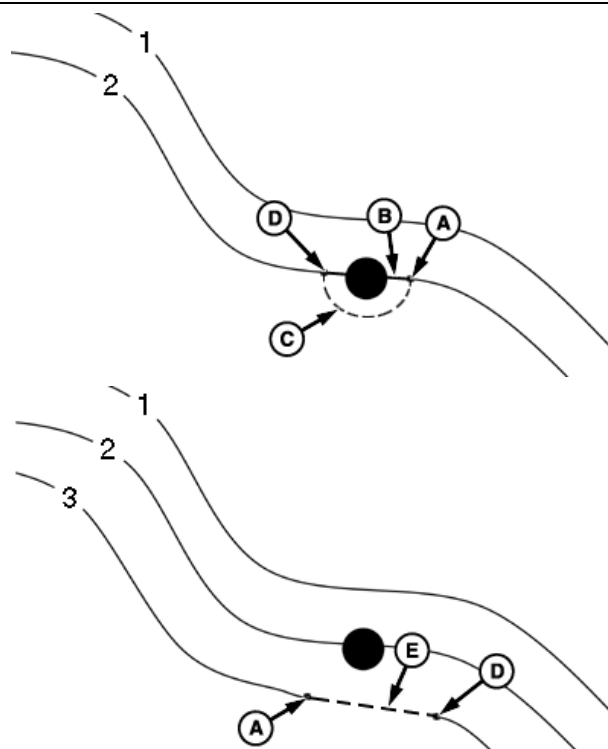
1. Iniciar registro
2. Seleccionar Pausar registro para detener el registro de la trayectoria del vehículo temporalmente.
3. Seleccionar Registro para reanudar el registro de la curva adaptable.

La distancia entre los puntos entre los cuales se PAUSÓ y se REANUDÓ el registro se conecta con una línea recta. Esto puede ser útil cuando existe una larga trayectoria recta o cuando es necesario evitar los obstáculos.

NOTA: El segmento puente (el segmento de línea creado entre los puntos de PAUSAR y REANUDAR) máximo posible es de 0,8 km (0,5 miles) (2640 ft). Si la distancia es mayor que ésta, no se creará el segmento de línea de conexión, lo cual da por resultado una separación en la trayectoria.

A—Registro PAUSADO
B—Se genera un segmento puente para conectar dos puntos
C—Durante la pausa no se registra la trayectoria del tractor

D—Registro NO PAUSADO
E—La trayectoria se registra como una línea recta entre los puntos A y D



PC9284 —UN—29JUL06

PC9285 —UN—08AUG06

BA31779,000022A -63-13JUL11-1/1

Buscador de hilera

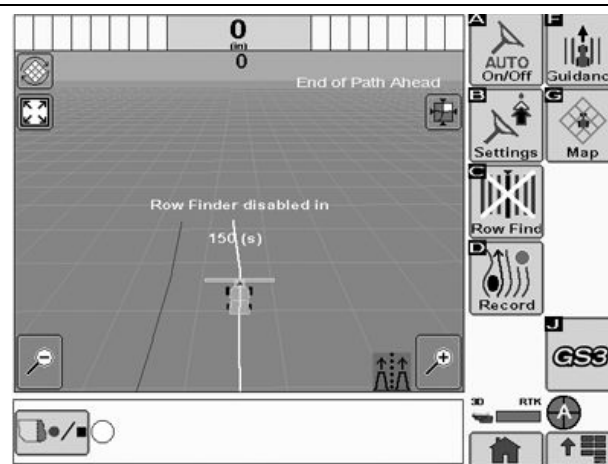
La función de buscador de hilera puede usarse cuando se trabaja con curvas adaptables y para hallar una hilera que se encuentra a una o dos pasadas de distancia. Cuando se aproxima al cabecero en modo de curvas adaptables, seleccionar el botón de ACTIVAR BUSCAR PASADA. Esto registra la posición y rumbo del vehículo.

NOTA: La posición y rumbo que se registren se desechan si AutoTrac no se desengrana menos de 3 minutos después de haber seleccionado el botón de ACTIVAR BUSCAR PASADA.

Al final de la hilera, asegurarse de desactivar el registro. La pantalla proyecta hileras paralelas.

Conducir en el cabecero hacia la hilera deseada. Entrar a la hilera y seleccionar el botón de DESACTIVAR BUSCAR PASADA. Esto revierte el sistema al modo de curvas adaptables.

Antes de empezar a cosechar, asegurar que la grabación esté activada. **Pulsar el botón de reanudar.** AutoTrac



guiará a la cosechadora por la hilera y se graba una nueva primera trayectoria.

PC13966 —UN—03AUG11

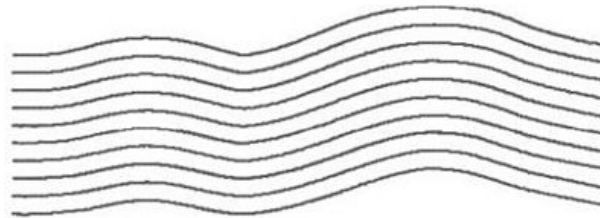
BA31779,000024D -63-03AUG11-1/1

GS3 CommandCenter—Curvas AB

Teoría de funcionamiento

PC9028 —UN—16APR06

El modo de curvas AB permite al operador conducir pasadas curvas y paralelas cuyos extremos se encuentran en puntos opuestos del campo. Las pasadas de guiado serán paralelas a la pasada en cualquier sentido y se generan sobre la base de la pasada original para asegurar que los errores de conducción no se propaguen a través de todo el campo.



La Pasada 0 es la pasada de referencia que se usa como base para todas las pasadas curvas subsiguientes del campo. Una vez que se crea la primera curva AB (Pasada 0), se generan 4 pasadas. El sistema seguirá generando pasadas adicionales cuando el vehículo pasa más allá de la última pasada visualizada en la pantalla.

NOTA: El salteo de pasadas está disponible en el modo de Curvas AB.

Generación de información de pasada curva AB -

Cuando el sistema genera las pasadas iniciales después de registrar la Pasada 0 ó cuando se generan pasadas adicionales, se visualiza "Generando curva AB" en la vista en perspectiva. Durante este tiempo no será posible usar las pasadas como guía.

Límites de generación de curva AB - La curva AB registrada inicialmente debe medir por lo menos 10 pies de largo para servir como una curva AB válida para guiado. El vehículo deberá hallarse a menos de 400 m

(0.25 mi.) del punto de registro de la pasada 0 para que el sistema genere pasadas curvas. Si el vehículo está en este punto límite, puede tomar varios minutos para generar una pasada visible en la pantalla. Durante este tiempo se visualiza "Generando curva AB" en la pantalla.

Múltiples curvas AB en un campo - Un campo puede tener varias pasadas de curva AB. Cada curva AB para un campo debe registrarse y debe tener un nombre único.

Numeración de pasadas - A las pasadas se asignan números para permitir una pasada de salteo y para ayudar a encontrar las pasadas. La designación de sentido (N, S, E, u O) es definida por el rumbo calculado entre el primer y el último punto en la curva.

La curvatura de la pasada cambia a medida que las pasadas subsiguientes se toman más convexas o cóncavas.

BA31779,0000236 -63-21JUL11-1/1

Creación de una pasada curva AB nueva

Utilizar el procedimiento siguiente para configurar la primera curva AB (Pasada 0), sobre la cual se basarán las pasadas curvas subsiguientes en el campo.

NOTA: Es posible registrar varias Curvas AB en un campo. Será necesario designarlas y registrarlas por separado.

1. Elegir el modo PASADA CURVA AB y seleccionar o crear un nombre de pasada en la página final del Asistente de configuración (CONFIGURAR PASADA DE GUIADO).

NOTA: Esta página también puede accederse por medio de la tecla de Cambio rápido de guiado.

2. Conducir hasta la ubicación deseada para el inicio de la Pasada 0.
3. Seleccionar la tecla Empezar registro de curvas AB. Esta tecla programable será sustituida por las teclas dadas a continuación después de haberla seleccionado:
 - Pausa de registro
 - Parar registro
 - Anular.
4. Conducir en la pasada inicial. Se visualiza una pasada de guiado azul en el mapa.

PC13868 —UN—14JUL11



Página principal GreenStar

PC10857JJ —UN—13APR09



Cambio rápido de guiado

NOTA: Cuando se conduce en línea recta, la trayectoria grabada podría no mostrarse detrás del icono de máquina en la pantalla. La trayectoria aparece cuando se vira la máquina.

5. Pulsar Parar registro al final de la pasada para guardar la pasada en memoria.

NOTA: Si se pierde la señal de GPS, el registro se para y se guarda la curva AB registrada hasta este punto. Si la curva AB no es la deseada por el operador, es posible borrarla usando el botón Borrar pasada de la página CONFIGURACIÓN DE PASADA DE GUIADO en el ASISTENTE DE CONFIGURACIÓN.

BA31779,000022B -63-14JUL11-1/1

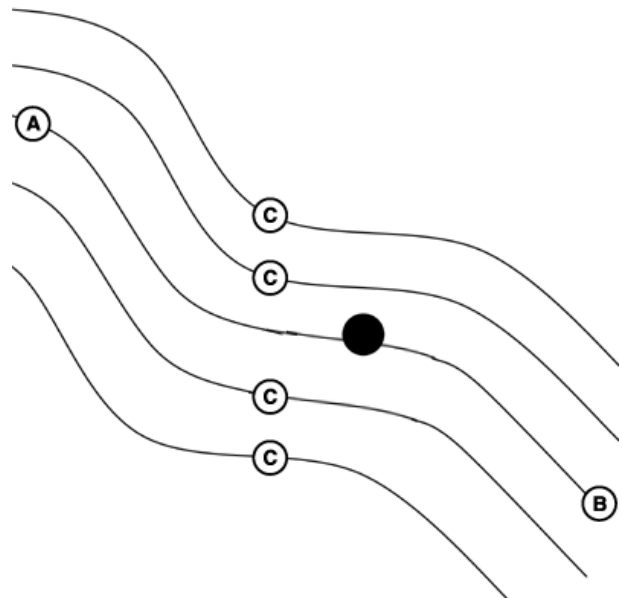
Registro de pasada recta o navegación alrededor de obstáculos

1. Iniciar registro de curvas AB
2. Seleccionar Pausar registro para detener el registro de la trayectoria del vehículo temporalmente.
3. Seleccionar Registro de curvas AB para reanudar el registro de la curva AB.

La distancia entre los puntos entre los cuales se PAUSÓ y se REANUDÓ el registro se conecta con una línea recta. Esto puede ser útil cuando existe una larga trayectoria recta o cuando es necesario evitar los obstáculos.

NOTA: El segmento puente (el segmento de línea creado entre los puntos de PAUSAR y REANUDAR) máximo posible es de 0,8 km (0.5 miles) (2640 ft). Si la distancia es mayor que ésta, no se creará el segmento de línea de conexión, lo cual da por resultado una separación en la trayectoria.

A—Pausa antes del obstáculo C—Pasadas generadas de la Pasada 0
B—Reanudar después del obstáculo



PC9030C —UN—27OCT06

BA31779,000022C -63-13JUL11-1/1

GS3 CommandCenter—Pasada en círculo

Teoría de funcionamiento

El modo de pasada en círculo permite al operador conducir en trayectorias circulares concéntricas en campos con sistemas de irrigación con pivote central. Los operadores pueden crear un círculo inicial empleando una variedad de métodos. Una vez que se ha definido el círculo inicial, se crean todos los círculos subsiguientes del campo.

El Modo de pasada en círculo se encuentra disponible para el guiado manual. No obstante, para usar AutoTrac

con el modo de pasada en círculo se requiere contar con activaciones de AutoTrac y de Pivot Pro. La activación de Pivot Pro se encuentra disponible solamente para Norteamérica.

La latitud y longitud del centro del círculo se guardan y se asocian con el nombre del campo. Si no se ha seleccionado un campo cuando se define el centro del círculo, el centro del círculo se graba como trayectoria global. Los centros de círculos pueden recuperarse de la memoria para usarlas en el futuro.

BA31779,0000237 -63-21JUL11-1/1

Creación de una pasada en círculo nueva

Las pasadas en círculo se crean por medio de definir el punto central del círculo. Hay dos métodos para definir el punto central:

Elegir el modo PASADA EN CÍRCULO y seleccionar o crear un nombre de pasada en la página final del Asistente de configuración (CONFIGURAR PASADA DE GUIADO).

NOTA: Esta página también puede accederse por medio de la tecla de Cambio rápido de guiado.

PC13868 —UN—14JUL11



Página principal GreenStar

PC10857.JJ —UN—13APR09



BA31779,000022D -63-14JUL11-1/1

Método de conducción en círculo

- Conducción en círculo - Crea la pasada en círculo si se conduce por lo menos un 10 por ciento del círculo deseado. Se recomienda conducir sobre todo el círculo para lograr un cálculo óptimo del centro del círculo y mejorar la precisión de la pasada.
- Lat/Long - Define una pasada en círculo a partir de la latitud y longitud de su punto central, según lo defina el usuario.

1. Conducir al punto deseado del campo para crear una pasada en círculo.

2. Seleccionar Iniciar registro de círculo.
3. Conducir por la trayectoria circular deseada.
4. Seleccionar Parar registro de círculo. Las pasadas en círculo se crean automáticamente utilizando el espacio entre pasadas definido en el Asistente de configuración.

NOTA: El botón de Parar registro de círculo se visualiza cuando se ha conducido sobre una porción del círculo suficiente para calcular su punto central.

BA31779,000022E -63-13JUL11-1/1

Método de latitud / longitud

1. Seleccionar la latitud y longitud de punto central.
2. Introducir los valores de latitud y longitud del centro del círculo, expresados en grados decimales. Los valores previos de latitud y longitud asociados con el campo se muestran cuando se visualiza por primera vez la vista para introducir la latitud y longitud.

3. Guardar los valores por medio de pulsar Aceptar. Las pasadas en círculo se crean automáticamente utilizando el espacio entre pasadas definido en el Asistente de configuración.

NOTA: Puede ser necesario alinear el vehículo con la trayectoria de la torre de pivote central o usar la función de desplazamiento de centro de pasada para alinear las trayectorias con el vehículo.

BA31779,000022F -63-13JUL11-1/1

Diagnóstico

Vistas de diagnóstico

NOTA: Se dan posibles respuestas de diagnóstico con explicaciones breves.

GreenStar 2 Pro - Diagnostic Readings

Read the latest Operators Manual prior to operation. To obtain a copy, see your dealer or visit www.StellarSupport.com

View **RowSense** (A)

(B) Row Sensors Available: Yes

(C) RowSense Activation Available: Yes

(D) AutoTrac License: Yes

(E) Row Offset: 0 (in)

(F) Primary Steering Source: GPS

(G) Sensor Coast Mode Time Remaining: 0 (sec)

Indicaciones de diagnóstico para modelos previos al año 2012

- A—Menú desplegable de Ver
B—Sensores de hilera disponibles
C—Activación de RowSense disponible
D—Licencia de AutoTrac
E—Compensación de hilera
F—Fuente de dirección primaria
G—Tiempo restante de modo muerto de sensor

Sensores de hilera disponibles:

- A — Sí
- B — No

Activación de guiado por hilera disponible:

- A — Sí (si se tiene disponible la activación de AutoTrac RowSense GS3)
- C — No (si no se tiene activación de AutoTrac RowSense GS3 disponible)

Licencia AutoTrac:

- A — Sí (SF1)
- B — Sí (SF2)
- C — No

Compensación de hileras:

- Valor de compensación de hileras actual; distancia medida en (in.) o (mm).

Fuente de dirección primaria:

- A — Ninguna

GreenStar - Diagnostic Readings

Read the latest Operator Manual prior to operation. To obtain a copy, see your dealer or visit www.StellarSupport.com

View **RowSense** (A)

(B) Row Sensors Available: Yes

(C) RowSense Activation Available: Yes

(D) AutoTrac License: SF2

(E) Row Offset: 0 (in)

(F) Primary Steering Source: ---

(G) Sensor Coast Mode Time Remaining: 0 (sec)

(H) Left Sensor Voltage: 0.5

(I) Right Sensor Voltage: 4.5

(J) Calibrate Sensor

(K) CAL

(L) Calibration Status: Calibrated

Indicaciones de diagnóstico para modelos del 2012

- H—Voltaje de sensor izquierdo
I— Voltaje de sensor derecho
J— Calibrar sensor
K—Tecla CAL
L— Estado de calibración

- B — GPS

- C — Sensores de hilera

Tiempo rest. de modo muerto sensor:

- Reloj de cuenta regresiva cuando se pierde la señal de GPS, expresado en segundos.

Voltaje de sensor izquierdo

- El voltaje del sensor en reposo deberá ser menor que 2,5 V.

Voltaje de sensor derecho

- El voltaje del sensor en reposo deberá ser mayor que 2,5 V.

Calibrar sensor

Estado de calibración

- Calibrado
- Sin calibrar

BA31779,00001F4 -63-21JUL11-1/1

Limpieza de sensores de hilera

Limpieza de sensores de hilera

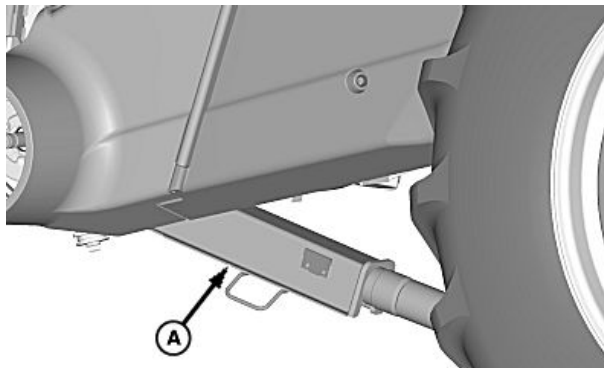
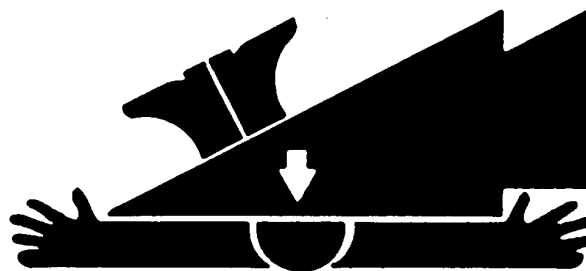
⚠ ATENCIÓN: Apagar el motor, aplicar el freno de estacionamiento y sacar la llave.

Levantar la plataforma de corte y bajar el tope de seguridad (A) sobre la varilla del cilindro hidráulico.

Revisar los sensores de hilera diariamente para ver si requieren limpieza. Si se han acumulado materiales en los sensores, esto podría evitar que se muevan libremente y afectar su rendimiento. Para limpiar los sensores de hilera, quitar la basura de los sensores y de la zona circundante. Revisar que los sensores se muevan libremente y sin obstrucciones.

Revisar anualmente si hay desgaste excesivo de los bujes y vástagos de sensores. Cambiar según sea necesario.

A—Tope de seguridad



TS686 —UN—21SEP89

H90891 —UN—26FEB08

KR43067,00000B3 -63-11NOV08-1/1

Especificaciones

Declaración de homologación de la UE

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

La persona abajo nombrada declara que

Producto: AutoTrac™ RowSense™

cumple todos los requisitos pertinentes y las normativas esenciales de las directrices siguientes:

Directriz	Número	Método de certificación
Directriz de compatibilidad electromagnética	2004/108/EC	Autocertificado, según el Anexo II de la directiva

Nombre y dirección de la persona en la Comunidad Europea autorizada para compilar el documento técnico de construcción:

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

Lugar de declaración: Kaiserslautern, Alemania

Fecha de declaración: 29 julio 2011

Fábrica: John Deere Intelligent Solutions Group

Nombre: Aaron Senneff

Título: Engineering Manager, John Deere Intelligent Solutions Group

DXCE01 —UN—28APR09



BA31779,000024E -63-05AUG11-1/1

Índice alfabético

	Página		Página
A		Configuración	
Activación	15-1	Botón de reanudar	10-1
Alineación		Pasada recta	35-2
Guiado por hileras	20-2, 25-2	Curvas AB	
Alineación de tallos		Botón de eliminar	45-2
Sensores de hilera	20-2, 25-2	Botón de Espacio entre pasadas	45-2
		Botón de Iniciar/Parar registro	45-2
		Botón de Nuevo	45-2
		Botón de número de segmentos	45-2
		Botón de pausa	45-2
		Menú desplegable de Curva AB actual	45-2
		Punto A Lat	45-2
		Punto A Lon	45-2
B		Curvas adaptables	
Botón 2		Modo AutoTrac	40-2
Botón de reanudar	10-1	Modo de documentación	40-2
Botón 3		Registro manual	40-2
Botón de reanudar	10-1		
Botón de Ajustar A		D	
Pasada recta	35-2	Diagnóstico	75-1
Botón de Ajustar B		Divisores de cosecha	20-2, 25-2
Pasada recta	35-2		
Botón de eliminar		E	
Curvas AB	45-2	Estado activado/desactivado de sensores	10-1
Pasada en círculo	50-2		
Pasada recta	35-2	G	
Botón de Espacio entre pasadas		GPS	
Curvas AB	45-2	Sensor de hilera	30-1
Pasada en círculo	50-2	Guía de hileras	
Pasada recta	35-2	Configuración de compensación	25-2
Botón de Iniciar/Parar registro		Guiado por hileras	
Curvas AB	45-2	Alineación	20-2, 25-2
Botón de Nuevo		Configuración de compensación	20-2
Curvas AB	45-2	Diagnóstico	75-1
Pasada en círculo	50-2		
Pasada recta	35-2	H	
Botón de número de segmentos		Habilitación de Buscador de hilera	40-3, 60-4
Curvas AB	45-2	Habilitación del sistema	10-1
Botón de pausa			
Curvas AB	45-2	I	
Botón de reanudar		Icono	
Botón 2	10-1	Sensor de hilera	30-1
Botón 3	10-1	Inhabilitación de Buscador de hilera	40-3, 60-4
Configuración	10-1	Instalado	
Modo de entrada en hileras	10-1	Sensor de hilera	30-1
Modo de guiado por hileras	10-1	Interrupción de hilera	35-3
Buscador de hilera			
Habilitación	40-3	L	
Habilitar	60-4	Limpieza	
Inhabilitación	40-3	Sensores de hilera	80-1
Inhabilitar	60-4		
C			
Calibración			
Diagnóstico	75-1		
Sensores de hilera	20-4, 25-1		
Compatibilidad	15-1		
Compensaciones			
Guía de hileras	25-2		
Guiado por hileras	20-2		

Continúa en la pág. siguiente

	Página		Página
Localización de averías		R	
Vista de diagnóstico	75-1	Registro manual	
M		Curvas adaptables	40-2
Mantenimiento		Requisitos	15-1
Limpieza de sensores de hilera	80-1	Rumbo	
Menú desplegable de Círculo actual		Pasada recta	35-2
Pasada en círculo	50-2	S	
Menú desplegable de Curva AB actual		Sensor de hilera	
Curvas AB	45-2	Botón de estado	10-1
Menú desplegable de Método		Funcionamiento con GPS	30-1
Pasada en círculo	50-2	Icono	30-1
Pasada recta	35-2	Instalado	30-1
Menú desplegable de Pasada actual 0		Señal perdida	30-1
Pasada recta	35-2	Sensores de hilera	
Modo AutoTrac		Alineación de tallos	20-2, 25-2
Curvas adaptables	40-2	Calibración	20-4, 25-1
Modo de documentación		Interrupción de hilera	35-3
Curvas adaptables	40-2	Limpieza	80-1
Modo de entrada en hileras		Tiempo de desactivación	10-1
Botón de reanudar	10-1	Voltajes	20-4, 25-1
Modo de guiado por hileras		Señal perdida	
Botón de reanudar	10-1	Sensor de hilera	30-1
P		Separación entre pasadas	20-2, 25-2
Palanca multifuncional	10-1	SSU	10-1
Pasada en círculo		T	
Botón de eliminar	50-2	Tiempo de desactivación	10-1
Botón de Espacio entre pasadas	50-2	V	
Botón de Nuevo	50-2	Valor de compensación	15-1
Menú desplegable de Círculo actual	50-2	Viraje en cabecero	30-2
Menú desplegable de Método	50-2	Vista de Ajustar pasada 0	
Punto A Lat	50-2	Pasada recta	35-2
Punto A Lon	50-2	Voltajes	
Pasada recta		Sensores de hilera	20-4, 25-1
Botón de Ajustar A	35-2		
Botón de Ajustar B	35-2		
Botón de eliminar	35-2		
Botón de Espacio entre pasadas	35-2		
Botón de Nuevo	35-2		
Menú desplegable de Método	35-2		
Menú desplegable de Pasada actual 0	35-2		
Punto A Lat	35-2		
Punto A Lon	35-2		
Rumbo	35-2		
Pérdida de señal de sensor de hilera	35-3		
Punto A Lat			
Curvas AB	45-2		
Pasada en círculo	50-2		
Pasada recta	35-2		
Punto A Lon			
Curvas AB	45-2		
Pasada en círculo	50-2		
Pasada recta	35-2		

Textos de consulta del servicio de John Deere disponibles

Información técnica

Acuda a su concesionario John Deere para obtener la información técnica deseada. Parte de esta información existe en forma electrónica e impresa, así como en CD-ROM. Existen muchas maneras de pedir esta información. Consultar al concesionario John Deere. Haga su pedido con tarjeta de crédito llamando al **1-800-522-7448** o por internet. John Deere está a la disposición del cliente bajo la dirección <http://www.JohnDeere.com>. Tenga a mano el modelo, número de serie y nombre del producto.

La información disponible incluye:

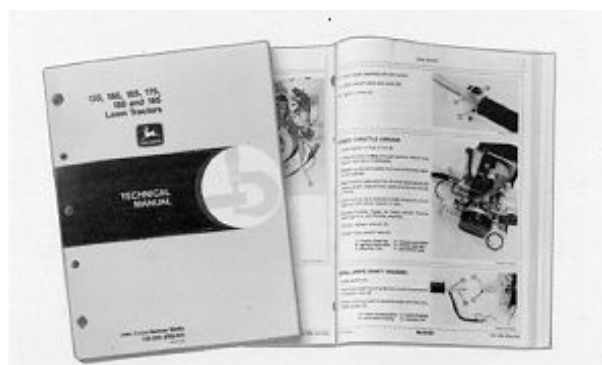
- **CATÁLOGOS DE PIEZAS** relacionan las piezas de servicio disponibles para su máquina, con ilustraciones de despieces que le ayudan a identificar las piezas correctas. Resulta asimismo de utilidad como referencia para el desmontaje y montaje.
- **MANUALES DEL OPERADOR** proporcionan información sobre seguridad, manejo, mantenimiento y servicio. Estos manuales y los adhesivos de seguridad de su máquina pueden existir igualmente en otros idiomas.
- **CINTAS DE VIDEOS** proporcionan información sobre seguridad, manejo, mantenimiento y servicio. Estas cintas de vídeo pueden estar disponibles en diversos idiomas y formatos.
- **MANUALES TÉCNICOS** contienen información para el mantenimiento de su máquina. Incluyen especificaciones, procedimientos de desmontaje y montaje ilustrados, esquemas hidráulicos y eléctricos. Algunos productos disponen de manuales independientes para información de reparación y diagnóstico. La información de determinados componentes, como los motores, está disponible en manuales técnicos de componentes independientes.
- **MANUALES DE FUNDAMENTOS** incluyen información elemental sin información concreta sobre fabricantes:
 - La serie agrícola trata sobre tecnologías de explotación agrarias y ganaderas, con temas como ordenadores, Internet, y agricultura de precisión.
 - La serie de gestión agraria examina los problemas del "mundo real", ofreciendo soluciones prácticas sobre temas de marketing, financiación, selección de equipos y homologaciones.
 - Los manuales de fundamentos de servicio tratan sobre como reparar y mantener equipos de fuera de carretera.
 - Los manuales de fundamentos de manejo de maquinaria explican la capacidades y ajustes de las máquinas, cómo aumentar su rendimiento y cómo eliminar las labores agrícolas innecesarias.



TS189 —UN—17JAN89



TS191 —UN—02DEC88



TS224 —UN—17JAN89



TS1663 —UN—10OCT97

DX,SERV LIT -63-31JUL03-1/1

Nuestro servicio le mantiene en marcha

John Deere está a su servicio

LA SATISFACCIÓN DEL CLIENTE es importante para John Deere.

Nuestro objetivo es proporcionarle un servicio rápido y eficaz a través de una red de concesionarios competentes.

- Mantenimiento y piezas de repuesto para su equipo.
- Técnicos especializados y experimentados y las herramientas de diagnóstico y reparación necesarias para mantener su equipo.



PROCESO DE RESOLUCION DE PROBLEMAS PARA LA SATISFACCION DEL CLIENTE

Su concesionario John Deere y su equipo técnico están a su disposición para atenderle en caso de cualquier problema con su máquina.

1. Si acude a su concesionario, no olvide la siguiente información:

- Modelo de la máquina y número de identificación del producto
- Fecha de compra
- Tipo de problema

2. Hable sobre el problema con el encargado de mantenimiento del concesionario.

3. Si de esta manera no encuentra solución, explíquelo al problema al encargado de ventas y solicite asistencia.

4. Si el problema persiste y el encargado de ventas no lo puede resolver, pídale al concesionario que tome contacto directo con John Deere para obtener asistencia. O contacte con el centro de atención al cliente "Ag Customer Assistance Center", número de teléfono 1-866-99DEERE (866-993-3373) o escribanos un email a la dirección www.deere.com/en_US/ag/contactus/

DX,IBC,2 -63-01MAR06-1/1

TS201 —UN—23AUG88

