



DCY

AutoTrac™ RowSense™ Universal

MANUAL DEL OPERADOR
AutoTrac RowSense Universal
OMPC21477 EDICIÓN E9 (SPANISH)

John Deere Ag Management Solutions

Versión norteamericana
PRINTED IN USA



OMPC21477

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.

EL 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.

DT31797,0000234 -63-30JAN09-1/1

Índice

	Página
Seguridad	05-1
AutoTrac RowSense Universal	
Descripción general.....	10-1
Requisitos de funcionamiento de AutoTrac RowSense Universal	10-1
Interruptor de reanudar de AutoTrac Universal	
Configuración del interruptor de reanudar	15-1
Habilitación del sistema	
Habilitación de RowSense Universal.....	20-1
Configuración de compensación de sensores de hileras	20-2
Pantallas e indicadores	20-4
Conexión de sensores de hilera	20-5
Pasada recta	
Pasada recta	25-1
Configuración de pasadas rectas	25-2
Curvas adaptables	
Curvas adaptables.....	30-1
Configuración de curvas adaptables	30-2
Buscar pasada.....	30-6
Curvas AB	
Curvas AB	35-1
Configuración de curvas AB	35-2
Pasada en círculo	
Pasada en círculo	40-1
Configuración de pasada en círculo	40-1
Limpieza de sensores de hilera	
Limpieza de sensores de hilera.....	45-1

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 © 2009
DEERE & COMPANY
European Office Mannheim
All rights reserved.
A John Deere ILLUSTRATION © Manual

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.



T81389 —UN—07DEC88

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

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

TS187 —63—27JUN08

DX,SIGNAL -63-03MAR93-1/2

Observar los mensajes de seguridad

Leer atentamente los mensajes de seguridad en esta publicación y sobre su máquina. Mantener los adhesivos correspondientes en buen estado. Sustituir los adhesivos deteriorados o perdidos. Equipos o componentes nuevos y repuestos deben llevar también los adhesivos de seguridad. El concesionario John Deere puede facilitar dichos adhesivos.

Familiarizarse con el funcionamiento de la máquina y sus mandos. Es imprescindible instruir al operador antes de la puesta en marcha de la máquina.

Mantener la máquina en buenas condiciones de trabajo. Cualquier modificación no autorizada puede conducir al deterioro del funcionamiento y/o seguridad de la máquina y reducir su duración.



TS201 —UN—23AUG88

Si algo no quedase claro respecto a este manual del operador, dirigirse al concesionario John Deere.

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

Manejo seguro del receptor de posición global y soportes

La caída de la máquina mientras se está instalando un receptor de posición global puede causar heridas graves. Usar una escalera o plataforma adecuada para acceder fácilmente a la posición de montaje.

Asegurarse de apoyar los pies y las manos de forma segura sobre peldaños y asideros. No instalar ni quitar el receptor si ha llovido, o debido al hielo, la superficie está resbaladiza.

El mástil del receptor usado para los aperos es pesado y puede ser difícil de manejar. Se requieren dos personas para trabajos en los puntos de montaje que no pueden accederse desde el suelo o una plataforma de servicio. Usar técnicas y/o equipos adecuados de elevación.



TS249 —UN—23AUG88

DX,VW,RECEIVER -63-08JAN08-1/1

Funcionamiento seguro de sistemas de guiado

No usar el sistema AutoTrac en carreteras.

- Siempre apagar (desactivar e inhabilitar) el sistema AutoTrac antes de entrar a una carretera.
- No intentar encender (activar) el sistema AutoTrac mientras se transporta en una carretera.

El sistema AutoTrac ha sido diseñado para auxiliar al operador a efectuar operaciones en campo de modo más eficaz. El operador es responsable de guiar la máquina. Para evitar lesionar al operador y a las personas en la cercanía:

- 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.

OUO6050,0000F2B -63-03APR08-1/1

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

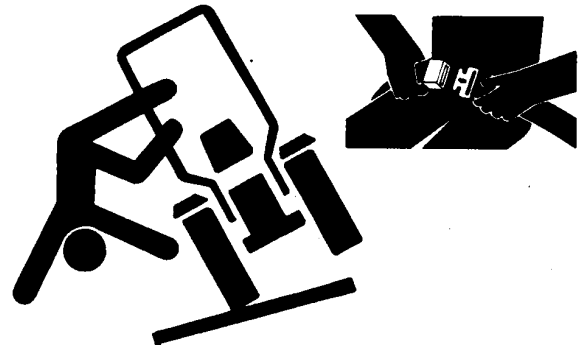
Empleo correcto del cinturón de seguridad

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



TS205 —UN—23AUG88

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

AutoTrac RowSense Universal

Descripción general

AutoTrac™ RowSense™ Universal es un mejoramiento para AutoTrac Universal utilizado para cosechar maíz. Los sensores se montan en una punta de la plataforma de corte para maíz que permite detectar los tallos de maíz y enviar una señal al sistema AutoTrac Universal para ayudar a dirigir la cosechadora y mantenerla dentro de la hilera. Si no se recibe señal de los sensores de hilera, el

sistema de guiado por GPS normal continúa trabajando para dirigir la cosechadora. AutoTrac RowSense Universal ofrece cuatro modos de funcionamiento: Pasada recta, Curvas adaptables, Curvas AB y Pasada en círculo, los cuales funcionan con todos los patrones de pasadas existentes y con la mayor parte de los patrones de cosecha estándar.

*AutoTrac es una marca comercial de Deere & Company
RowSense es una marca comercial de Deere & Company*

DT31797,000021A -63-11FEB09-1/1

Requisitos de funcionamiento de AutoTrac RowSense Universal

Requisitos de funcionamiento de AutoTrac RowSense Universal:

- Una cosechadora aprobada con uno de los cabezales de maíz mencionados a continuación instalado:
 - John Deere serie 90 — 30 in. y 20/22 in. (modelos 2002–2007)
 - John Deere serie 600 — 30 in. y 20/22 in.

*StarFire es una marca comercial de Deere & Company
GreenStar 2 System es una marca comercial de Deere & Company*

- Case IH® modelos 2200, 2400, 3200 y 3400 — 30 in.
- Geringhoff — 30 in.
- Conjunto de sensor de guiado por hileras
- AutoTrac Universal con software de AutoTrac Universal actualizado para RowSense instalado en la cosechadora
- Receptor StarFire™
- Pantalla GreenStar 2 System™ 2600
- Activación de software para AutoTrac SF1, SF2 o RTK
- Activación de AutoTrac RowSense

DT31797,00002DC -63-14APR09-1/1

Interrupor de reanudar de AutoTrac Universal

Configuración del interruptor de reanudar

Con el sistema AutoTrac Universal original, es necesario instalar el interruptor interno de reanudar ATU200 (pieza PF90616) para que el sistema sea compatible con AutoTrac RowSense Universal.

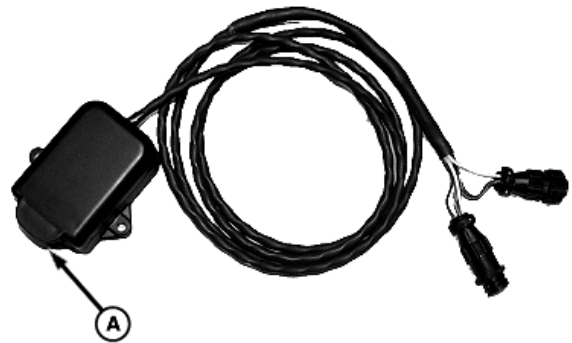
A—Interruptor de reanudar de AutoTrac Universal (ATU200)



PC8700 —UN—11AUG05

DT31797,00002DD -63-16APR09-1/2

A—Interruptor auxiliar de reanudar AutoTrac Universal (PF90453)



PC11610 —UN—28JAN09

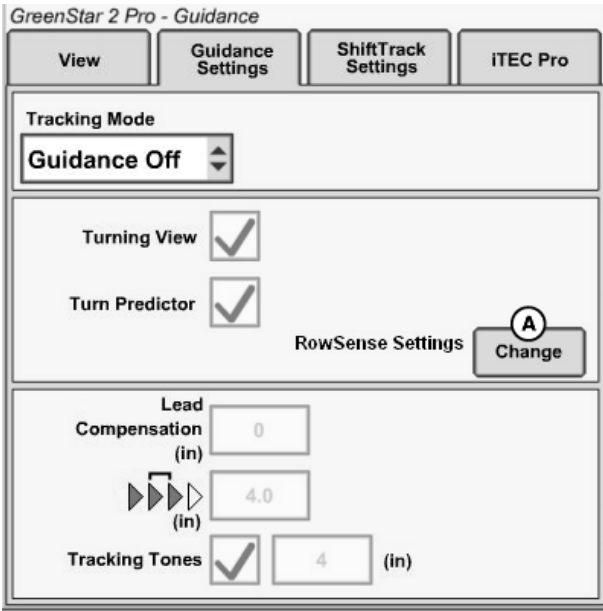
DT31797,00002DD -63-16APR09-2/2

Habilitación del sistema

Habilitación de RowSense Universal

Seleccionar: MENU >> tecla variable GREENSTAR2
PRO >> tecla variable GUIADO

1. Seleccionar el botón de parámetros de RowSense (A).

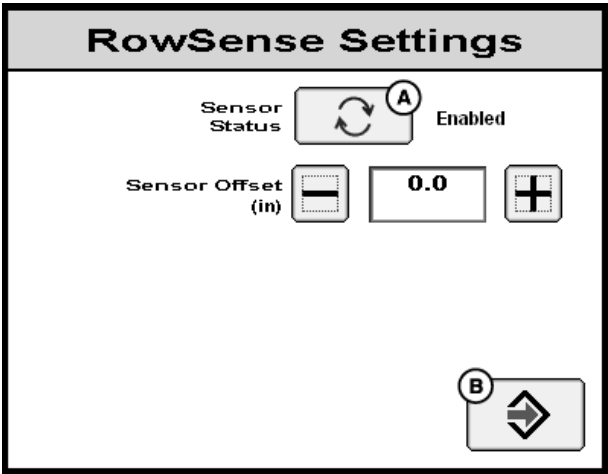


PC11986 —JUN—20APR09

DT31797,00002D3 -63-20APR09-1/2

2. Pulsar el botón de estado de sensor (A) para conmutarlo a HABILITADO.
3. Seleccionar el botón de aceptar (B).

A—Botón de estado de sensor B—Botón de aceptar



PC11977 —JUN—16APR09

DT31797,00002D3 -63-20APR09-2/2

Configuración de compensación de sensores de hileras

NOTA: Usar en el campo, con la máquina en marcha, cuando se observa que la punta no se encuentra en el centro de la hilera.

Se puede añadir un valor de compensación a los sensores de hilera para cambiar la alineación de los tallos que entran al cabezal de maíz.

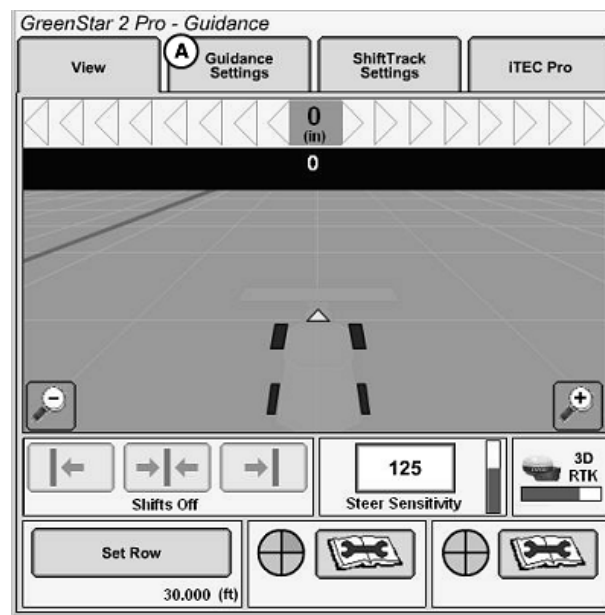
Ejemplos de situaciones que requieren un cambio de alineación:

- La separación entre hileras sembradas queda en medio del cabezal de maíz y algunas hileras han sido tumbadas por el cabezal de maíz. 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.
- El divisor de hilera con sensor fijado no queda alineado con la hilera. Hasta que se puedan llevar a cabo reparaciones mecánicas para alinear el sensor, se puede añadir un valor para compensar la desalineación.

La compensación de los sensores puede ajustarse en intervalos de 1 in. cada uno (hasta un máximo de 5 in.) hacia la izquierda o la derecha de la línea central que se registra.

- Si se introduce un valor negativo (—) de compensación de sensores, esto hace que la cosechadora se dirija ligeramente hacia la izquierda de la línea central registrada. Ejemplo: Si la pantalla indica "Descentramiento de sensor —2", esto hace que la cosechadora avance a 2 in. a la izquierda de la línea central registrada.
- Si se introduce un valor positivo (+) de compensación de sensores, esto hace que la cosechadora se dirija ligeramente hacia la derecha de la línea central registrada. Ejemplo: Si la pantalla indica "Descentramiento de sensor +2", esto hace que la cosechadora avance a 2 in. a la derecha de la línea central registrada.

1. Seleccionar la ficha de parámetros de guiado (A).



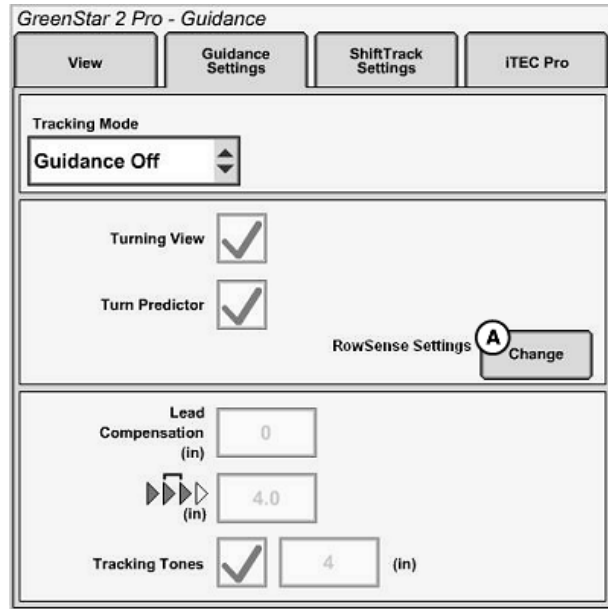
A—Ficha de Parámetros de guiado

Continúa en la pág. siguiente

DT31797.00002D4 -63-17APR09-1/3

2. Seleccionar el botón de parámetros de RowSense (A).

A—Botón de parámetros de RowSense



PC11626 —UN—28JAN09

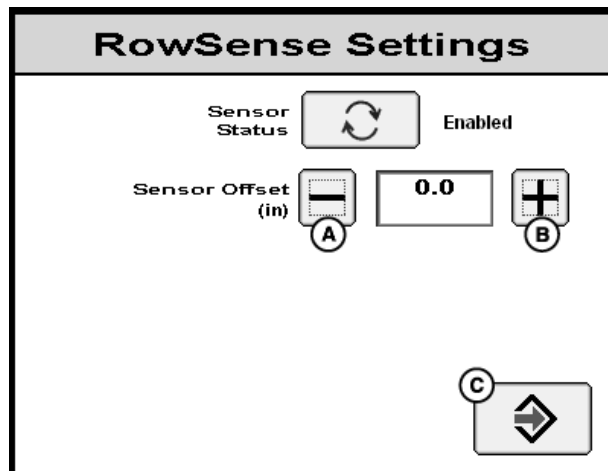
DT31797,00002D4 -63-17APR09-2/3

NOTA: Comprobar que el estado del sensor se haya fijado en "Habilitado" antes de modificar el Descentramiento de sensor.

3. Seleccionar el botón menos (—) (A) para desplazar la cosechadora a la izquierda de la línea central. Seleccionar el botón más (+) (B) para desplazar la cosechadora a la derecha de la línea central. Hacer los ajustes necesarios hasta que la punta quede centrada.
4. Avanzar a la ficha de Vista por medio de pulsar el botón de aceptar (C). La vista de Parámetros de RowSense puede permanecer visible para hacer ajustes adicionales mientras se continúa la cosecha.

A—Botón menos (—)
B—Botón más (+)

C—Botón de aceptar



PC11682 —UN—16APR09

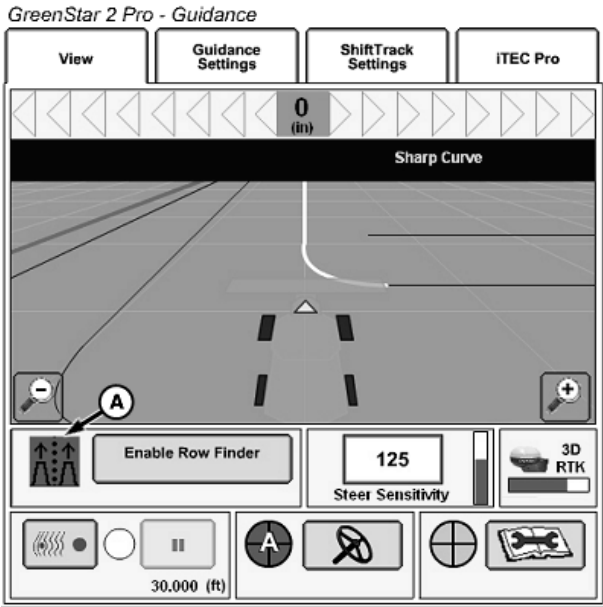
DT31797,00002D4 -63-17APR09-3/3

Pantallas e indicadores

El icono de AutoTrac RowSense Universal (A) ahora queda disponible en la página de Guiado, bajo la ficha Vista.

Cuando se usa AutoTrac RowSense Universal, el icono que aparece en la pantalla indica los sensores que están controlando la cosechadora en ese instante. El icono cambia de gris a una firma colorida y animada que identifica los sensores que están controlando la cosechadora.

A—Icono de AutoTrac RowSense Universal



PC10042C —UN—04FEB08



Sistema instalado (fondo gris)

PC10042 —UN—04FEB08



Sistema activo, funcionando con sensores de hilera y datos de 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)

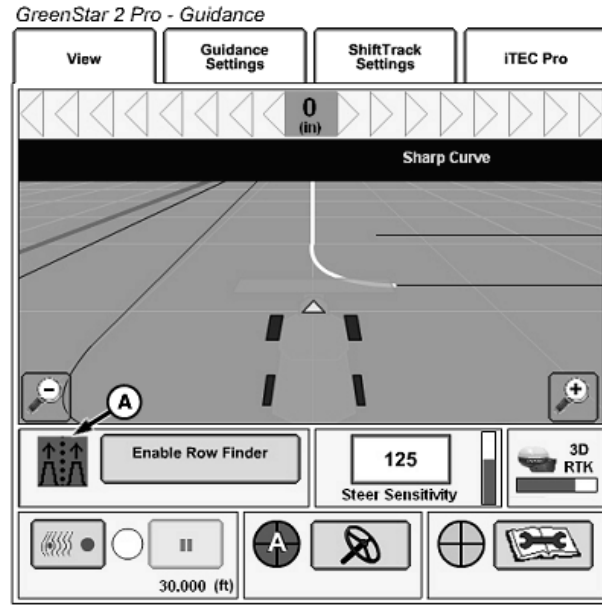
Conexión de sensores de hilera

Conexión de sensores de hilera

- El sensor de hilera guía la cosechadora siempre que sea capaz de determinar la posición de una hilera. El operador sabe cuándo el sensor de hilera guía a la cosechadora porque el icono de AutoTrac RowSense Universal (K) 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 AutoTrac Universal cuando la cosechadora se encuentra dentro de la mitad de la separación de hileras y a un ángulo admisible respecto a éstas. Cuando se detecta actividad en el sensor de hilera, éste guía a la cosechadora.

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 conduce para alinear la máquina con la trayectoria que desea seguir. Al pulsar el botón de reanudar, AutoTrac Universal conduce la máquina a la trayectoria de guiado. El sensor de hilera entonces detecta la posición de la hilera y la sigue. La función de extensión de líneas de curvas AB puede emplearse para extender una proyección de la trayectoria adyacente hacia los cabeceros.



A—Icono de AutoTrac RowSense Universal

PC11978—UN—16APR09

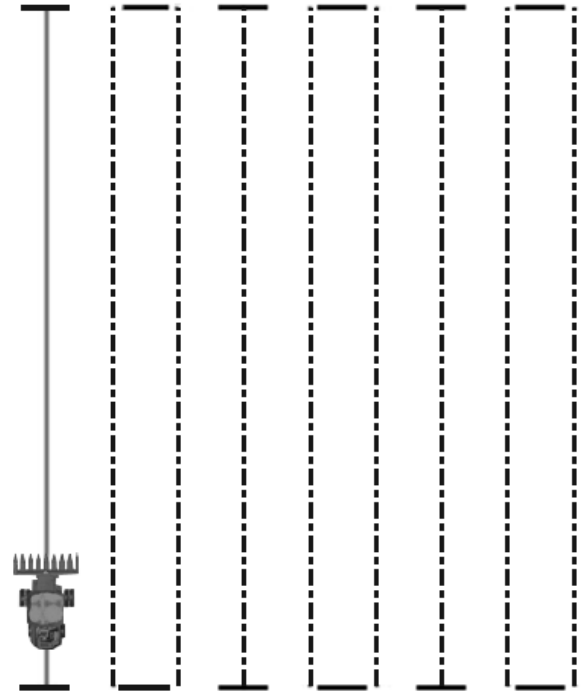
DT31797,00002E0 -63-17APR09-1/1

Pasada recta

Pasada recta

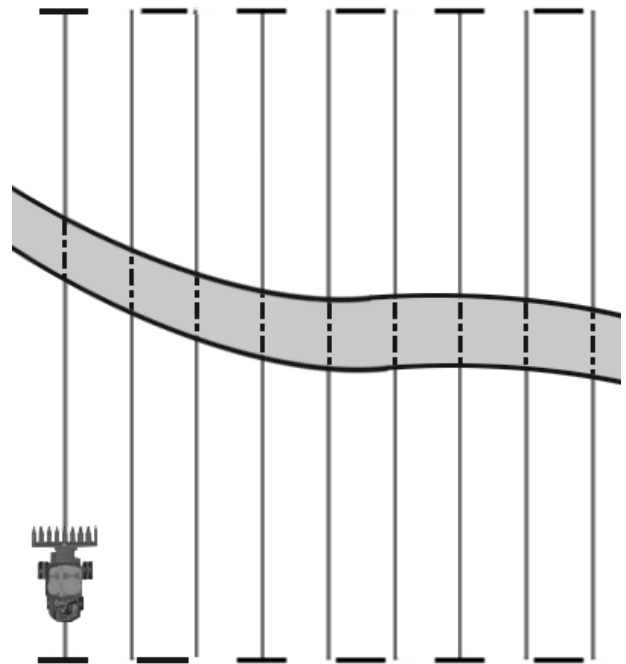
Se recomienda emplear el modo de pasada recta cuando las hileras son rectas y no varían por más de aproximadamente 1 m (3-1/4 ft). El modo de pasadas rectas proyecta todas las pasadas sobre la base de la primera trayectoria.

Si el campo es relativamente recto y el rumbo no varía, la función de Pasadas rectas permite entrar en hileras de trayectorias adyacentes. El rendimiento con entrada de hileras se mejora cuando se siembra el campo usando AutoTrac Universal. El rendimiento también se mejora durante los períodos de interrupción de una hilera por vías acuáticas. Cuando se usa el modo de Pasadas rectas, la línea de GPS queda automáticamente centrada para asegurar que la trayectoria de GPS quede alineada con las hileras de maíz.



PC11596 —UN—26JAN09

Pasada recta



PC11597 —UN—26JAN09

Interrupción de hilera

DT31797,00002DE -63-16APR09-1/1

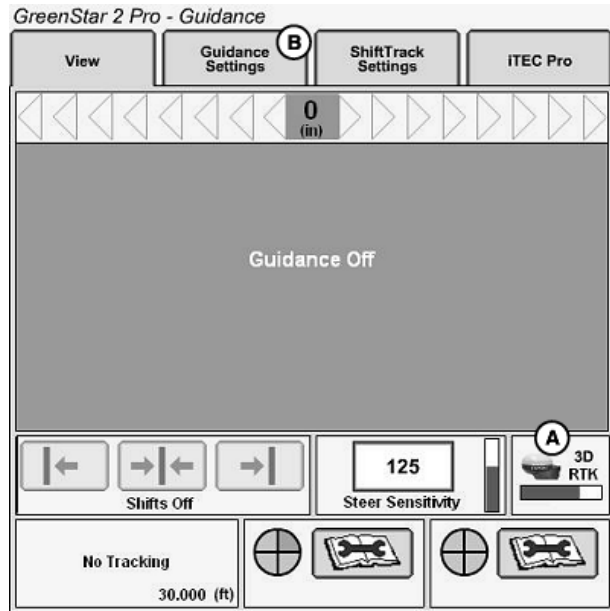
Configuración de pasadas rectas

Seleccionar: MENU >> tecla variable GREENSTAR2 PRO >> tecla variable GUIADO

Antes de empezar, asegurar que haya señal de SF1, SF2 o RTK presente observando el icono de receptor de GPS (A) en la página de Vista.

1. Seleccionar la ficha de parámetros de guiado (B).

A—Icono de receptor de GPS B—Ficha de Parámetros de guiado

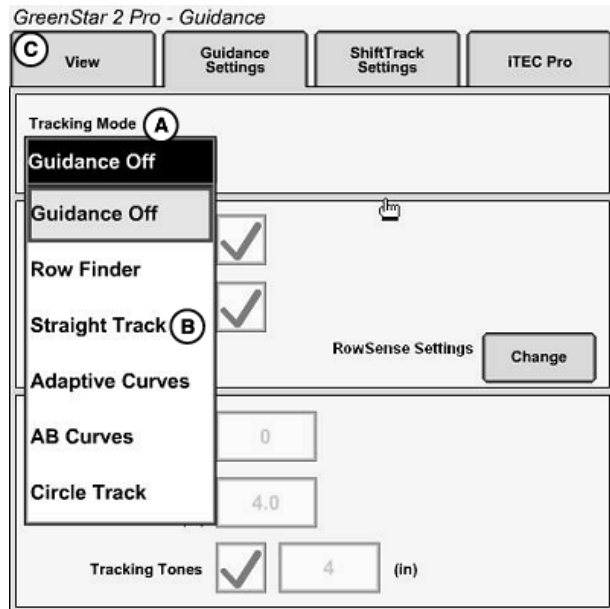


PC11931—UN—08APR09

DT31797,00002D5 -63-04MAY09-1/7

2. Seleccionar el menú de modo de pasadas (A).
3. Seleccionar pasadas rectas (B).
4. Seleccionar la ficha Ver (C).

A—Menú desplegable de Modo de pasada C—Ficha Ver
B—Pasada recta



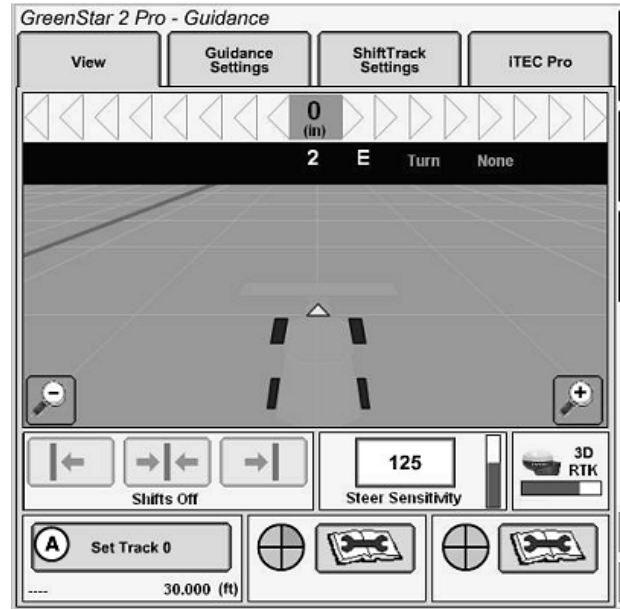
PC11615—UN—28JAN09

Continúa en la pág. siguiente

DT31797,00002D5 -63-04MAY09-2/7

5. Seleccionar el botón de Establecer pasada 0 (A).

A—Botón de Establecer pasada 0



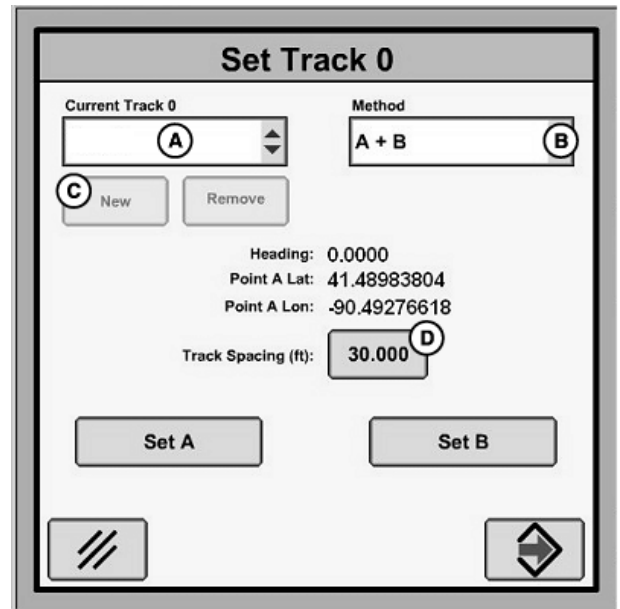
PC11614 —UN—28JAN09

DT31797,00002D5 -63-04MAY09-3/7

6. Seleccionar el nombre de una pasada del menú desplegable Pasada 0 actual (A). Si no existe ningún nombre, crear un nombre nuevo pulsando el botón Nuevo (C).
7. Seleccionar el método de pasada (A+B) en el menú desplegable de Método (B).
8. Seleccionar el botón de Espacio entre pasadas (D).

A—Menú desplegable de Pasada actual 0
B—Menú desplegable de Método

C—Botón de nuevo
D—Botón de espacio entre pasadas



PC11657 —UN—20APR09

Continúa en la pág. siguiente

DT31797,00002D5 -63-04MAY09-4/7

PC11926—UN—20APR09

PC12025—UN—04MAY09

A—Botón de espacio entre pasadas

B—Botón de aceptar

C—Botón de aceptar

9. Seleccionar el botón de Espacio entre pasadas (A).
10. Introducir la distancia entre pasadas con el teclado.
11. Seleccionar el botón de aceptar (B).

12. Seleccionar el botón de aceptar (C).

DT31797,00002D5 -63-04MAY09-5/7

13. Conducir hasta el punto de partida de la pasada y pulsar el botón Establecer A (A).
14. Conducir hasta el punto de terminación de la pasada y pulsar el botón Establecer B (B). Se dibuja una línea que se proyecta a través del campo en la página de Vista.
15. Seleccionar el botón de Aceptar (C) para retornar a la página de Vista.

A—Botón de Ajustar A
B—Botón de Ajustar B

C—Botón de aceptar

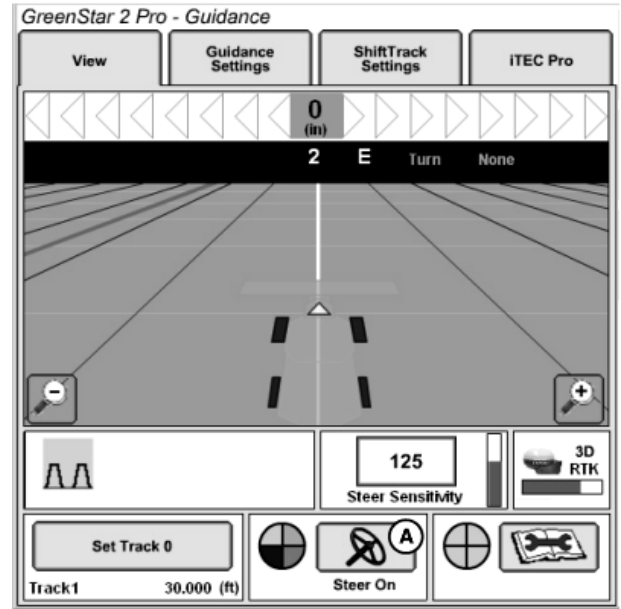
PC11996—UN—20APR09

Continúa en la pág. siguiente

DT31797,00002D5 -63-04MAY09-6/7

16. Seleccionar el botón de dirección (A) para habilitar a AutoTrac Universal.
17. Pulsar el interruptor de reanudar AutoTrac Universal para conectar el sistema completamente.

A—Botón de dirección



PC11921 —UN—07APR09

DT31797,00002D5 -63-04MAY09-7/7

Curvas adaptables

Curvas adaptables



PC10399 —UN—04FEB08

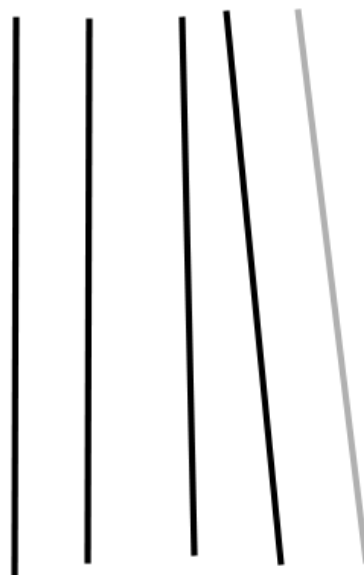
La trayectoria cambia mientras se avanza por el campo

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 hileras pueden usarse para guiar a la cosechadora cuando está engranada con una hilera.

Las curvas adaptables se proyectan hacia una pasada adyacente, y 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. 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 requeriría 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.

DT31797,0000230 -63-11FEB09-1/1

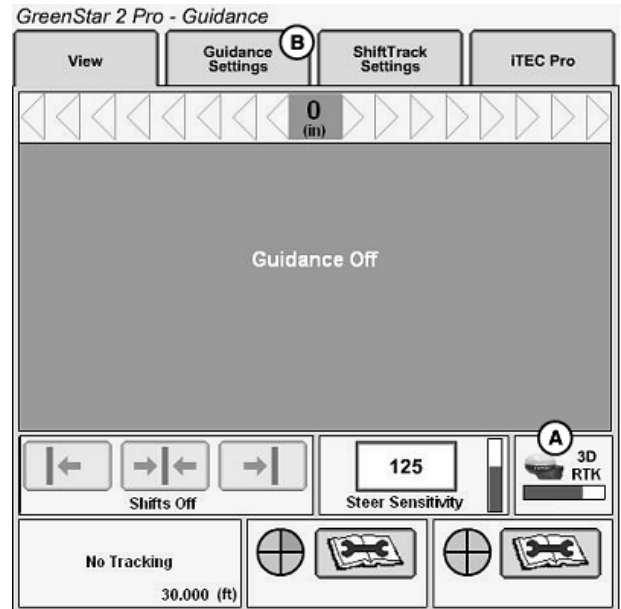
Configuración de curvas adaptables

Seleccionar: MENU >> tecla variable GREENSTAR2 PRO >> tecla variable GUIADO

Antes de empezar, asegurar que haya señal de SF1, SF2 o RTK presente observando el icono de receptor de GPS (A) en la página de Vista.

1. Seleccionar la ficha de parámetros de guiado (B).

A—Icono de receptor de GPS B—Ficha de Parámetros de guiado



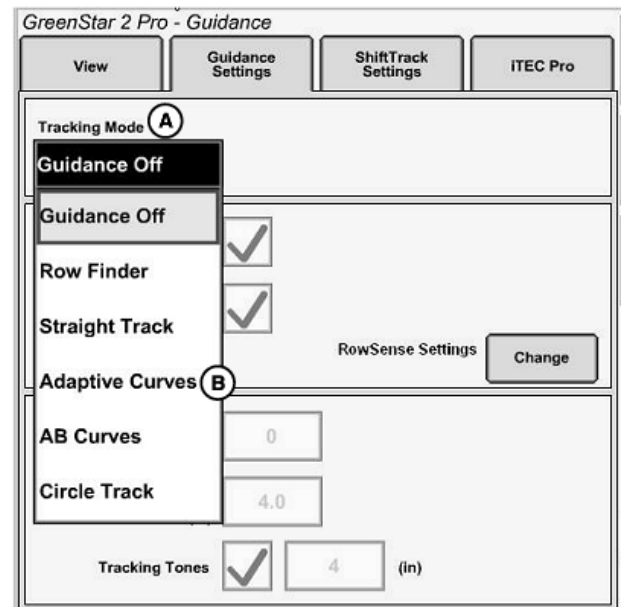
PC11931 —UN—08APR09

DT31797,00002D6 -63-04MAY09-1/7

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

2. Seleccionar el menú de modo de pasadas (A).
3. Seleccionar curvas adaptables (B).

A—Menú desplegable de Modo B—Curvas adaptables de pasada



PC11984 —UN—17APR09

Continúa en la pág. siguiente

DT31797,00002D6 -63-04MAY09-2/7

4. Seleccionar el botón de parámetros de pasada curva (A).

A—Botón de parámetros de pasada curva

GreenStar 2 Pro - Guidance

View	Guidance Settings	ShiftTrack Settings	ITEC Pro
Tracking Mode Adaptive Curves 			
Turning View ☒ Turn Predictor ☒		Curve Track Settings A Change RowSense Settings Change	
Lead Compensation (in) 0  4.0 (in) Tracking Tones ☒ 4 (in)			

PC11617 —UN—20APR09

Continúa en la pág. siguiente

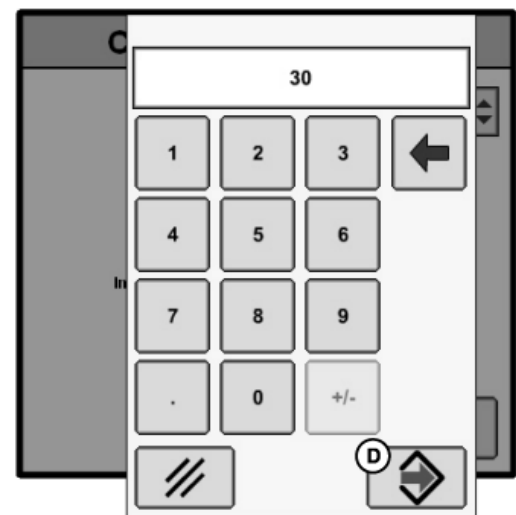
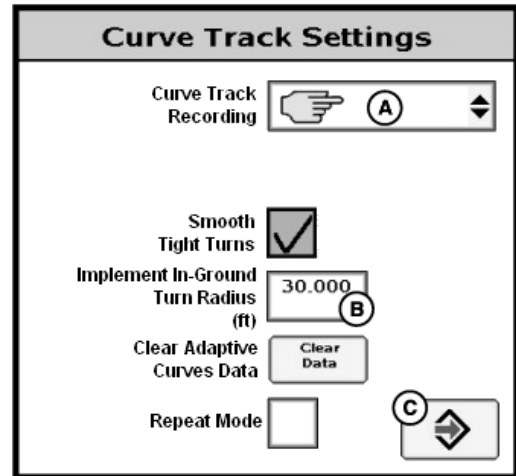
DT31797,00002D6 -63-04MAY09-3/7

5. Seleccionar el menú del botón de registro de pasada curva (A).

6. El modo de curvas adaptables se cambia empleando el menú para seleccionar el modo deseado de la lista siguiente: Opciones de modo de curvas adaptables

- **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 como resultado del control manual de la dirección o de la pérdida de señales de GPS.
- **Documentación (válido únicamente para cosechadoras listas para GreenStar)** — Vincular las curvas adaptables a la Documentación. Este modo 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, sin embargo, no serán muy útiles para entrar en la hilera puesto que habrá un retardo en la elevación de la plataforma de corte en los extremos de las hileras. El rendimiento será marginalmente admisible en los períodos de interrupción de hilera.
- **Manual** — El operador puede vincular el registro adaptable con el registro manual. Si el operador no desactiva 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 no pulsa 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.

7. Seleccionar el botón de radio de giro con apero en suelo (B).
8. Introducir la distancia del radio con el teclado.
9. Seleccionar el botón de aceptar (D).
10. Para registrar una curva adaptable:
 - Con la opción de sensores solamente, ver Registro de curvas adaptables en modo de sensores solamente.
 - Con la opción normal, ver Registro de curvas adaptables en modo normal.
11. Seleccionar el botón de aceptar (C).



A—Botón de registro de pasada curva
B—Botón de radio de giro con apero en suelo

C—Botón de aceptar
D—Botón de aceptar

Continúa en la pág. siguiente

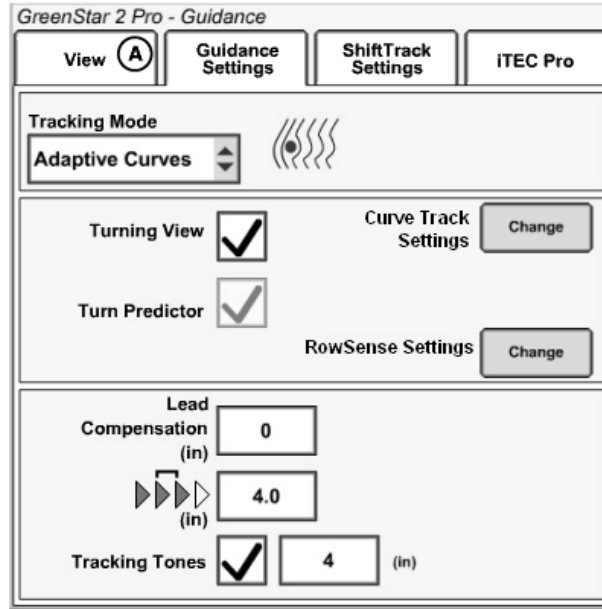
DT31797,00002D6 -63-04MAY09-4/7

PC11929 —UN—20APR09

PC12028 —UN—04MAY09

12. Seleccionar la ficha Ver (A).

A—Ficha Ver



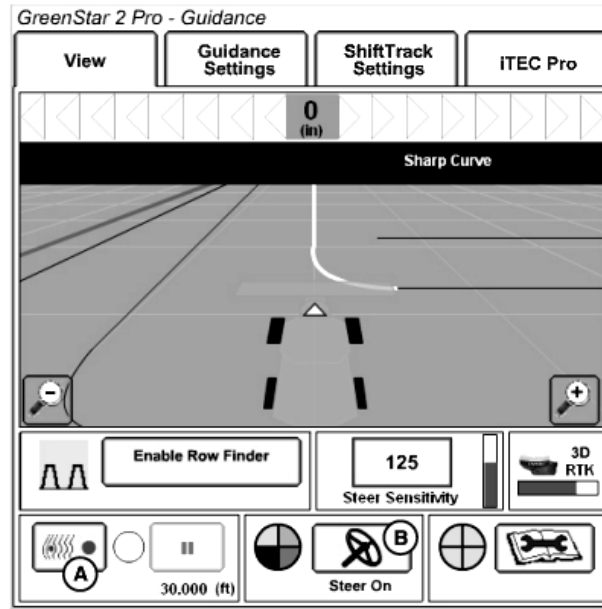
PC11985—UN—20APR09

DT31797,00002D6 -63-04MAY09-5/7

Registro de curvas adaptables en modo de sensores solamente

NOTA: Si el registro se vincula con AutoTrac Universal, el registro y funcionamiento en modo de sensores solamente se inicia cuando se pulsa el botón de reanudar AutoTrac Universal. Si se tiene el registro vinculado a la función de documentación o al modo manual, es necesario activar el registro antes de pulsar el botón de reanudar. Una vez que se completa la pasada inicial, la pasada siguiente se proyecta y la cosechadora es dirigida por medio de GPS y de los sensores de hileras.

1. Verificar que AutoTrac Universal esté activado a través de GreenStar2 Pro.
2. Verificar que el sensor de hileras esté detectando los cultivos.
3. Pulsar el botón de registro (A) de curvas adaptables.
4. Seleccionar el botón de aceptar (B).
5. Pulsar el interruptor de reanudar AutoTrac Universal para conectar el sistema completamente.



PC11979—UN—16APR09

A—Botón de registro de curvas B—Botón de dirección adaptables

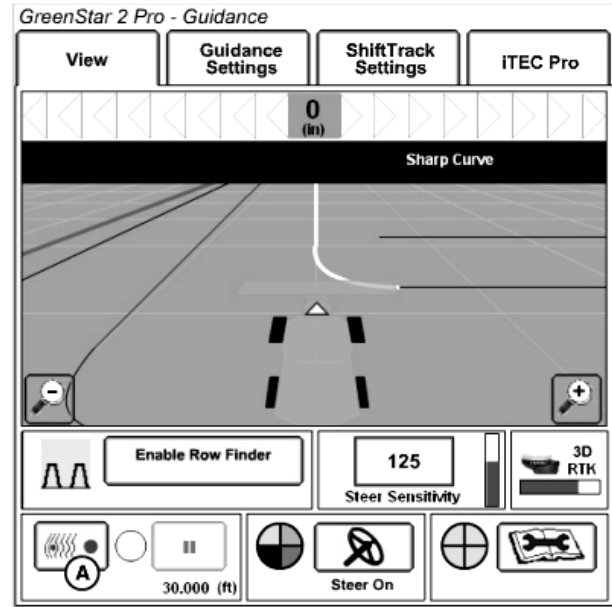
Continúa en la pág. siguiente

DT31797,00002D6 -63-04MAY09-6/7

Registro de curvas adaptables en modo normal

1. Pulsar el botón de registro de curvas adaptables (A) para empezar a registrar la trayectoria.
2. Pulsar el botón (B) para activar la dirección.
3. 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.
4. Pulsar el interruptor de reanudar AutoTrac Universal para conectar el sistema completamente.

A—Botón de registro de curvas adaptables



PC12027 —UN—04MAY09

DT31797,00002D6 -63-04MAY09-7/7

Buscar pasada

La función de buscar pasada puede usarse cuando se trabaja con curvas adaptables para hallar una hilera que se encuentra a una o dos pasadas de distancia.

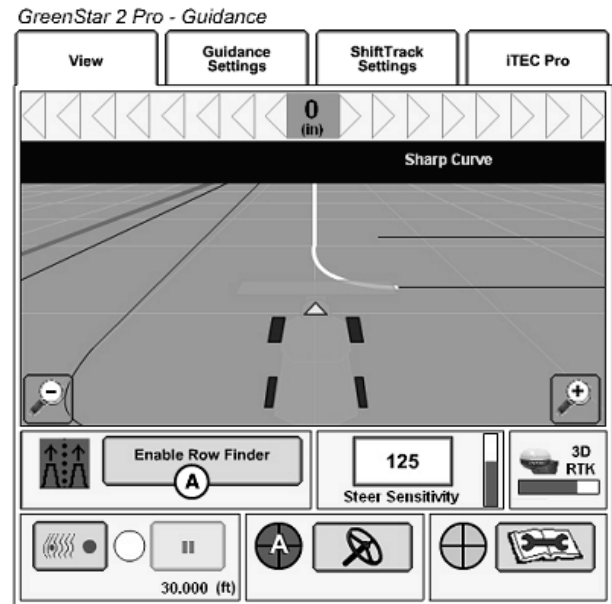
NOTA: La posición registrada y el rumbo se descartan si AutoTrac Universal no se desconecta menos de 3 minutos después de haber pulsado el botón de buscar pasada (A) para habilitar esta función.

Aproximación al cabecero en modo de curvas adaptables:

- Seleccionar el botón de habilitar/inhabilitar buscar pasada (A). Esto registra la posición y rumbo del vehículo.
- Al final de la hilera, comprobar que se haya desactivado la grabación. La pantalla proyecta hileras paralelas.
- Conducir en el cabecero hacia la hilera deseada y entrar en la misma.
- Pulsar el botón de habilitar buscar pasada para conmutar el sistema de vuelta al modo de curvas adaptables.

Antes de cosechar:

- Comprobar que el registro esté activado.
- Pulsar el interruptor de reanudar AutoTrac Universal.
- AutoTrac Universal guiará a la cosechadora por la hilera y se graba una nueva primera trayectoria.



A—Botón de habilitar/inhabilitar buscar pasada

PC11983 —UN—16APR09

DT31797,00002E1 -63-16APR09-1/1

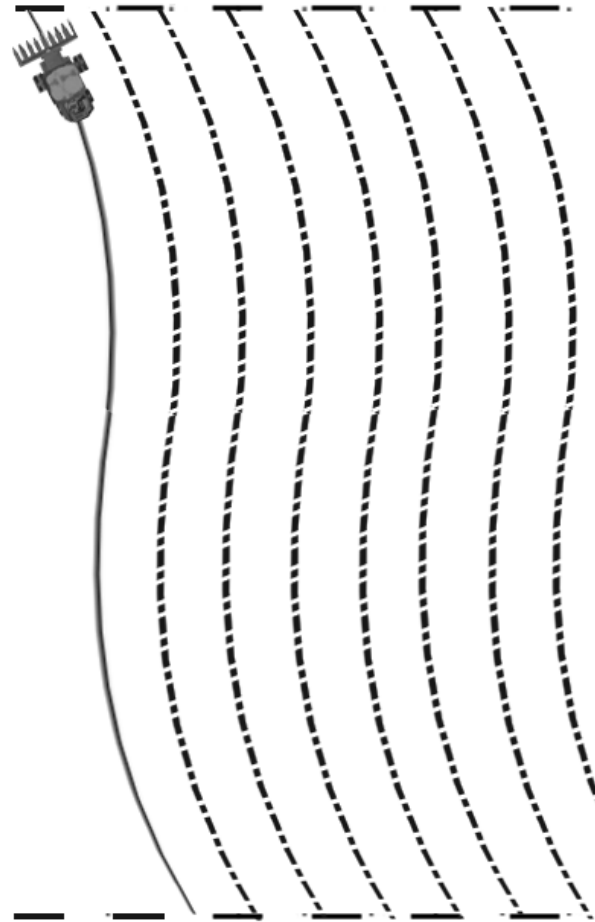
Curvas AB

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 cuando se utiliza AutoTrac Universal para sembrar el campo. El rendimiento de curvas AB mejora en los períodos de interrupción de una hilera.

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

Cuando se usa el modo de Curvas AB, la curva de GPS queda automáticamente centrada para asegurar que la trayectoria de GPS quede alineada con las hileras de maíz. **Esta función no se encuentra disponible para curvas adaptables.**



PC10393—UN—08JAN08

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

DT31797,0000224 -63-29JAN09-1/1

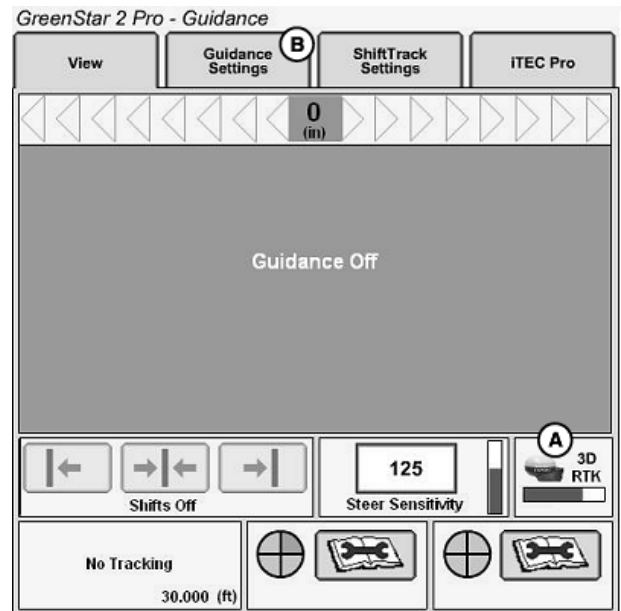
Configuración de curvas AB

Seleccionar: MENU >> tecla variable GREENSTAR2 PRO >> tecla variable GUIADO

Antes de empezar, asegurar que haya señal de SF1, SF2 o RTK presente observando el icono de receptor de GPS (A) en la página de Vista.

1. Seleccionar la ficha de parámetros de guiado (B).

A—Icono de receptor de GPS B—Ficha de Parámetros de guiado

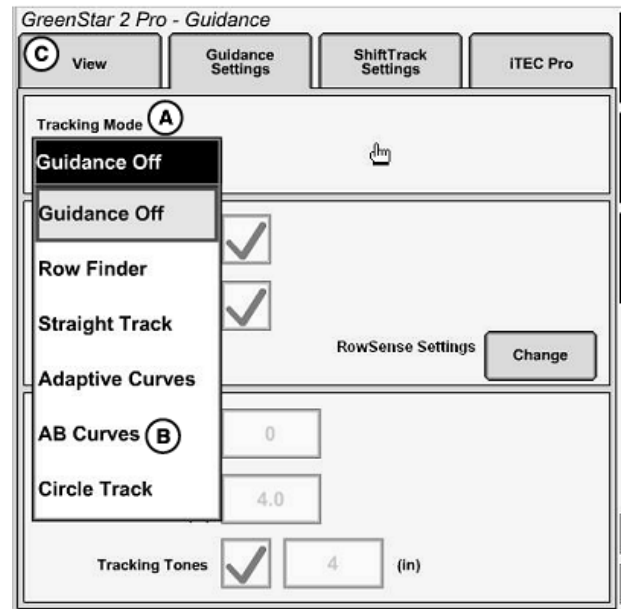


PC11931 —UN—08APR09

DT31797,00002D7 -63-04MAY09-1/7

2. Seleccionar el menú de modo de pasadas (A).
3. Seleccionar curvas AB (B).
4. Seleccionar la ficha Ver (C).

A—Menú desplegable de Modo de pasada C—Ficha Ver
B—Curvas AB



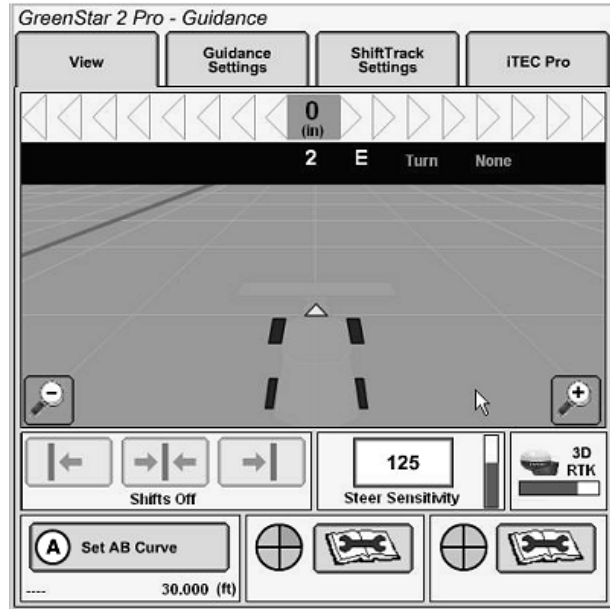
PC11619 —UN—28JAN09

Continúa en la pág. siguiente

DT31797,00002D7 -63-04MAY09-2/7

5. Pulsar el botón de Establecer curva AB (A).

A—Botón de Establecer curva AB

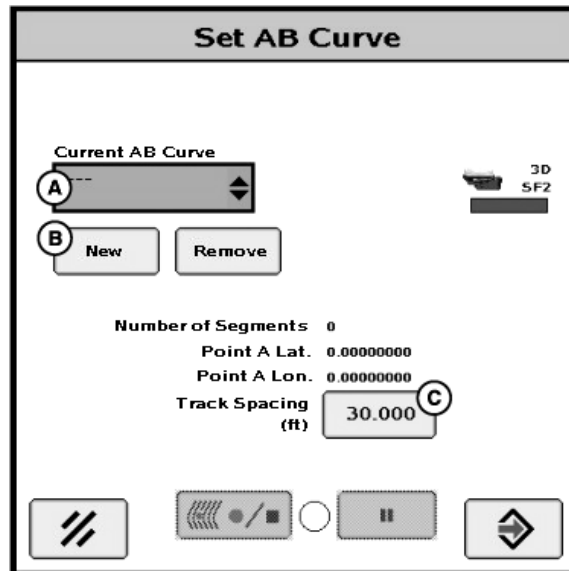


PC11620 —UN—28JAN09

DT31797,00002D7 -63-04MAY09-3/7

6. Seleccionar el nombre de una pasada del menú desplegable de curvas AB (A). Si no existe ningún nombre, crear un nombre nuevo pulsando el botón Nuevo (B).
7. Seleccionar el botón de Espacio entre pasadas (C).

A—Menú desplegable de Curva AB actual
B—Botón de nuevo
C—Botón de espacio entre pasadas



PC11980 —UN—16APR09

Continúa en la pág. siguiente

DT31797,00002D7 -63-04MAY09-4/7

PC11926—UN—20APR09

PC12025—UN—04MAY09

A—Botón de espacio entre pasadas

B—Botón de aceptar

C—Botón de aceptar

8. Seleccionar el botón de Espacio entre pasadas (A).
9. Introducir la distancia entre pasadas con el teclado.
10. Seleccionar el botón de aceptar (B).

11. Seleccionar el botón de aceptar (C).

DT31797,00002D7 -63-04MAY09-5/7

12. Seleccionar el botón de registro/parada (A) al inicio de la primera pasada.
13. Pulsar el botón de Aceptar (B) al final de la primera pasada. Las curvas se proyectan a través del campo.

A—Botón de Iniciar/Parar registro

B—Botón de aceptar

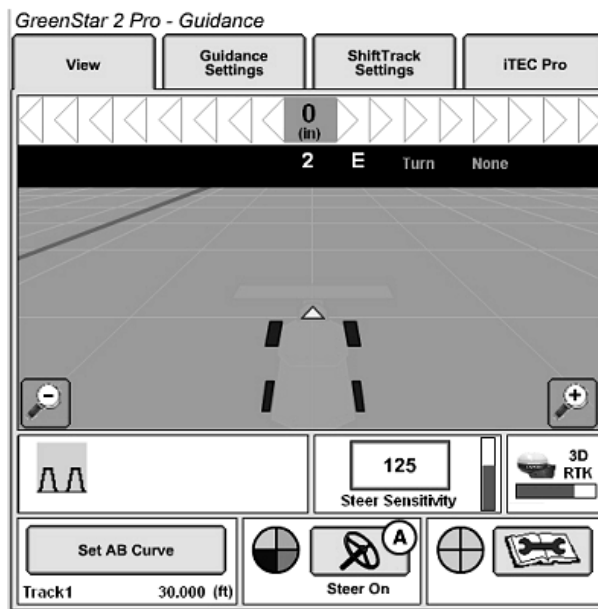
PC11981—UN—16APR09

Continúa en la pág. siguiente

DT31797,00002D7 -63-04MAY09-6/7

14. Seleccionar el botón de aceptar (A).
15. Pulsar el interruptor de reanudar AutoTrac Universal para conectar el sistema completamente.

A—Botón de dirección



PC11923 —UN—07APR09

DT31797,00002D7 -63-04MAY09-7/7

Pasada en círculo

Pasada en círculo

Se recomienda usar el modo de pasadas en círculo cuando el campo se ha sembrado con un punto de 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.



Pasada en círculo

PC10853 —UN—31JAN08

DT31797,000021D -63-29JAN09-1/1

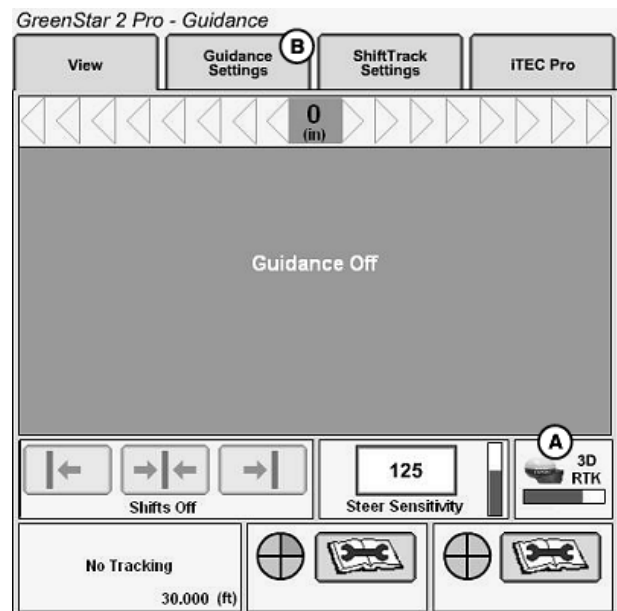
Configuración de pasada en círculo

Seleccionar: MENU >> tecla variable GREENSTAR2 PRO >> tecla variable GUIADO

Antes de empezar, asegurar que haya señal de SF1, SF2 o RTK presente observando el icono de receptor de GPS (A) en la página de Vista.

1. Seleccionar la ficha de parámetros de guiado (B).

A—Icono de receptor de GPS B—Ficha de Parámetros de guiado



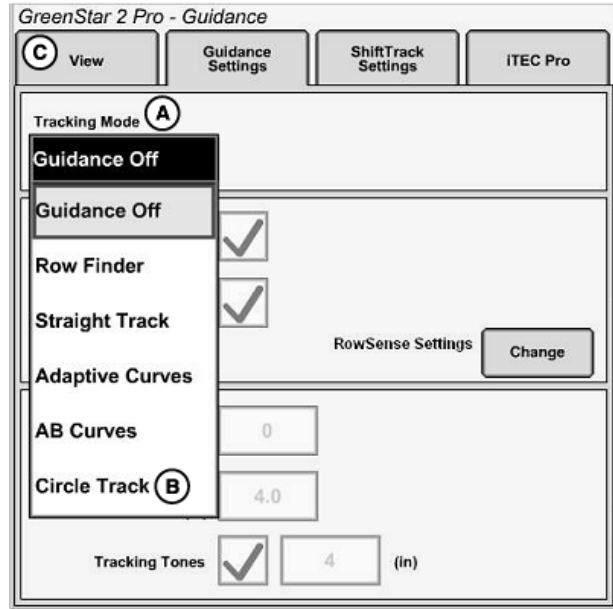
PC11931 —UN—08APR09

Continúa en la pág. siguiente

DT31797,00002D8 -63-04MAY09-1/7

2. Seleccionar el menú de modo de pasadas (A).
3. Seleccionar pasadas en círculo (B).
4. Seleccionar la ficha Ver (C).

A—Menú desplegable de Modo de pasada
 B—Pasada en círculo
 C—Ficha Ver de pasada

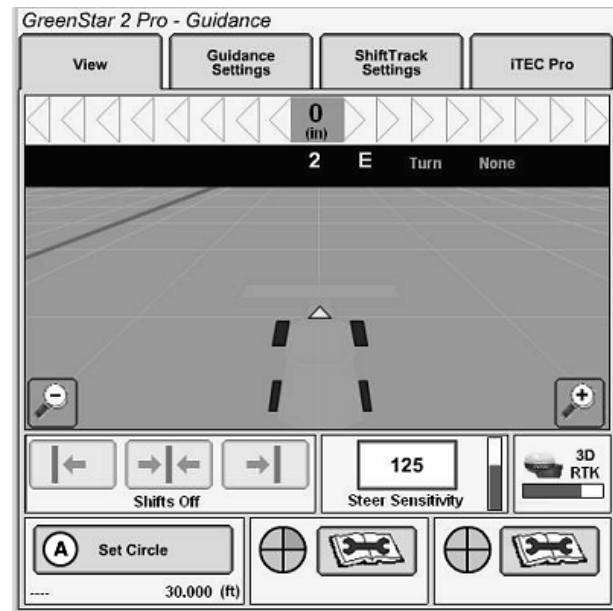


PC11621 —UN—28JAN09

DT31797,00002D8 -63-04MAY09-2/7

5. Seleccionar el botón de Establecer pasada en círculo (A).

A—Botón de Establecer pasada en círculo



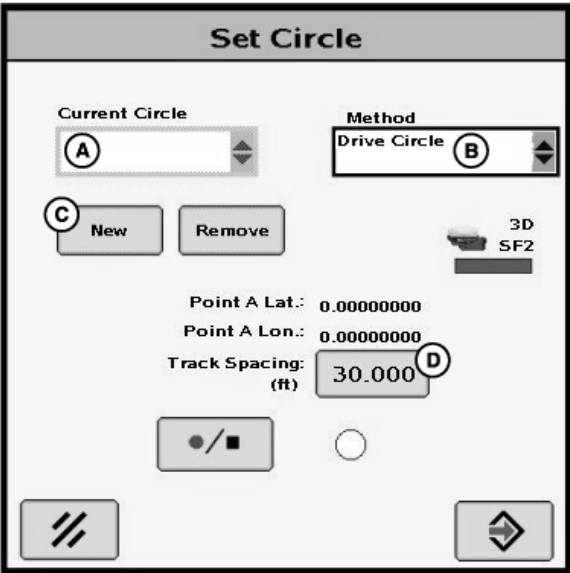
PC11622 —UN—28JAN09

Continúa en la pág. siguiente

DT31797,00002D8 -63-04MAY09-3/7

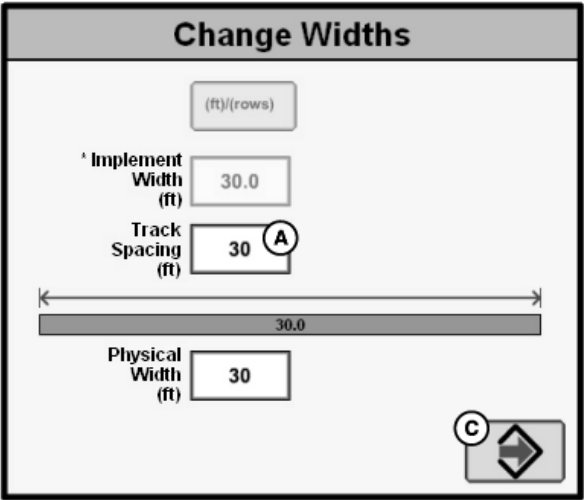
6. Seleccionar el nombre de una pasada del menú desplegable Círculo actual. Si no existe ningún nombre, crear un nombre nuevo pulsando el botón Nuevo (C).
7. Seleccionar el botón de Espacio entre pasadas (D).

A—Menú desplegable de Círculo actual
B—Menú desplegable de Método
C—Botón de nuevo
D—Botón de espacio entre pasadas

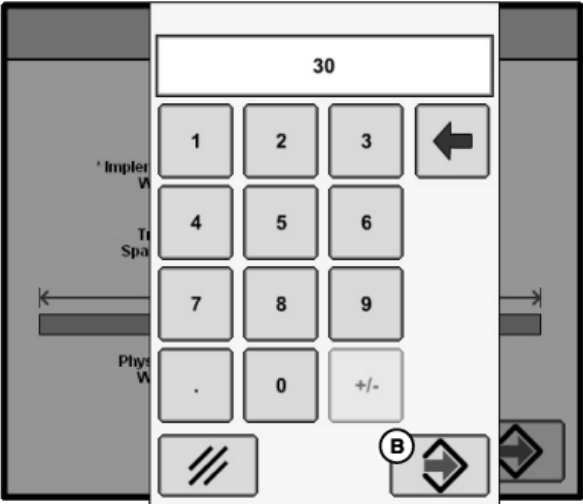


PC12024 —UN—04MAY09

DT31797,00002D8 -63-04MAY09-4/7



PC11926 —UN—20APR09



PC12025 —UN—04MAY09

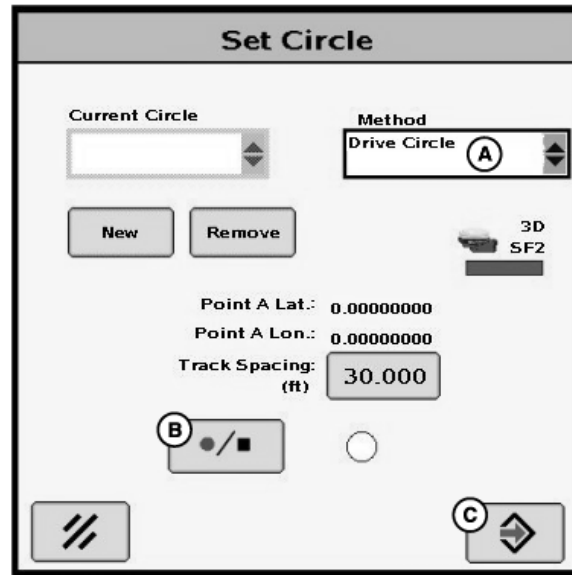
- A—Botón de espacio entre pasadas
B—Botón de aceptar
C—Botón de aceptar
8. Seleccionar el botón de Espacio entre pasadas (A).
9. Introducir la distancia entre pasadas con el teclado.
10. Seleccionar el botón de aceptar (B).
11. Seleccionar el botón de aceptar (C).

Continúa en la pág. siguiente

DT31797,00002D8 -63-04MAY09-5/7

12. Seleccionar el método de conducción en el menú Método (A).
13. Pulsar el botón de Registro (B) al inicio de la primera pasada.
14. Pulsar el botón de Registro (B) al final de la primera pasada para parar el registro.
15. Pulsar el botón de Aceptar (C) mientras se conduce la primera pasada en círculo. Se proyecta un círculo sobre el campo en la página de Vista.

A—Menú desplegable de Método
B—Botón de registro
C—Botón de aceptar

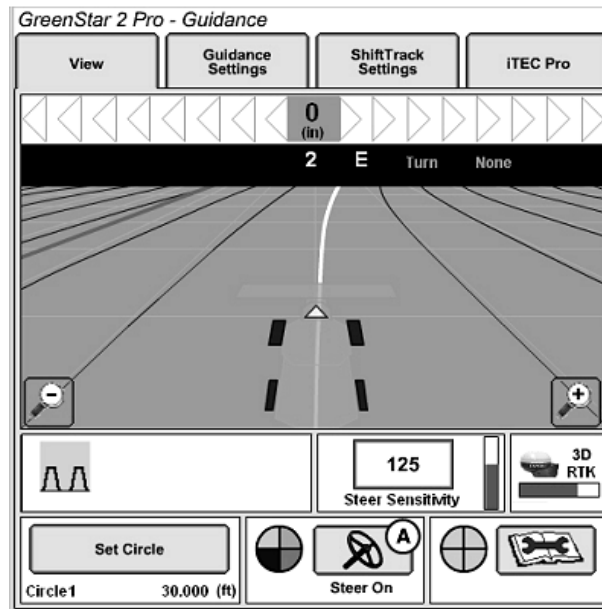


PC12023 —UN—04MAY09

DT31797,00002D8 -63-04MAY09-6/7

16. Seleccionar el botón de aceptar (A).
17. Pulsar el interruptor de reanudar AutoTrac Universal para conectar el sistema completamente.

A—Botón de dirección



PC11924 —UN—07APR09

DT31797,00002D8 -63-04MAY09-7/7

Limpieza de sensores de hilera

Limpieza de sensores de hilera

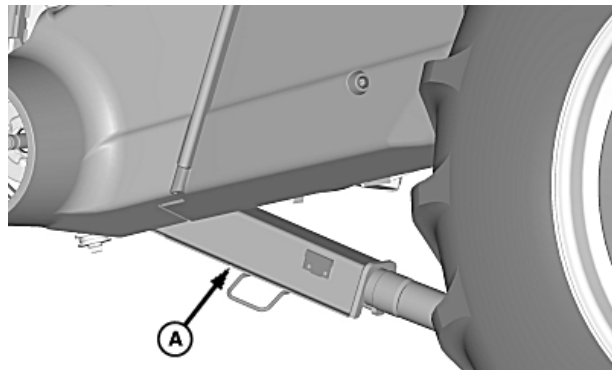
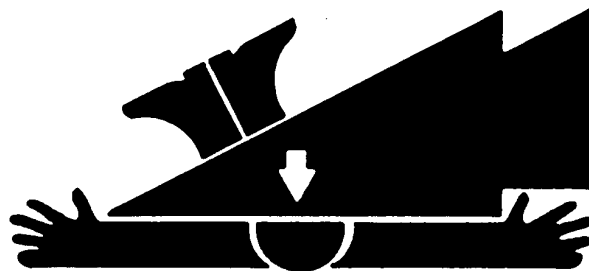
⚠ ATENCIÓN: Apagar el motor, aplicar el freno de estacionamiento y sacar la llave.

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 los componentes de los sensores una vez por año en busca de desgaste excesivo y daños. Cambiar según sea necesario.

A—Tope de seguridad



TS696 —UN—21SEP89

H90891 —UN—26FEB08

DT31797.0000272 -63-11FEB09-1/1

Índice alfabético

	Página		Página
A		Menú desplegable de Modo de pasada.....	20-1
Activación	10-1	Parámetros de RowSense	20-1
Ajustar pasada 0		G	
Pasada recta	25-2, 30-2, 35-2, 40-1	GPS	
Alineación		Sensor de hilera	20-4
Sensores de hilera	20-2	H	
Alineación de tallos		Habilitación de Buscar pasada	30-6
Sensores de hilera	20-2	Habilitar	
B		Sensor de hilera	20-2
Buscar pasada		I	
Habilitar	30-6	Icono	
Inhabilitar	30-6	Sensor de hilera	20-4
C		Inhabilitación de Buscar pasada.....	30-6
Compatibilidad	10-1	Inhabilitar	
Compensaciones		Sensor de hilera	20-2
Sensores de hilera	20-2	Instalado	
Configuración		Sensor de hilera	20-4
Interruptor de reanudar	15-1	Interrupción de hilera.....	25-1
Pasada recta	25-2, 30-2, 35-2, 40-1	Interruptor de reanudar	
Curvas AB		Configuración.....	15-1
Botón de eliminar	35-2	Modo de entrada en hileras	15-1
Botón de Iniciar/Parar registro	35-2	Modo de RowSense.....	15-1
Botón de Nuevo	35-2	L	
Botón de pausa	35-2	Limpieza	
Espacio entre pasadas	35-2	Sensores de hilera	45-1
Menú desplegable de Curva AB actual.....	35-2	M	
Número de segmentos.....	35-2	Mantenimiento	
Punto A Lat	35-2	Limpieza de sensores de hilera	45-1
Punto A Lon	35-2	Menú desplegable de Modo de pasada	20-1
Curvas adaptables		Modo AutoTrac	
Modo AutoTrac	30-4	Curvas adaptables	30-4
Modo de documentación.....	30-4	Modo de documentación	
Modo de registro de AutoTrac	30-2	Curvas adaptables	30-4
Modo de registro de Documentación	30-2	Modo de entrada en hileras	
Preparación.....	30-2	Interruptor de reanudar	15-1
Radio de giro con apero en suelo	30-2	Modo de RowSense	
Registro de pasada curva	30-2	Interruptor de reanudar	15-1
Registro manual.....	30-2, 30-4	P	
D		Parámetros de RowSense	
Divisores de cosecha	20-2	Botón de Cambiar	20-1
E		Pasada en círculo	
Estado de sensor		Botón de eliminar	40-1
Act/Desac.....	20-2	Botón de Espacio entre pasadas	40-1
F		Botón de Nuevo	40-1
Ficha de Parámetros de guiado		Menú desplegable de Círculo actual.....	40-1
Botón de Cambiar	20-1		

Continúa en la pág. siguiente

	Página
Menú desplegable de Método.....	40-1
Punto A Lat	40-1
Punto A Lon	40-1
Pasada recta	
Botón de Ajustar A	25-2
Botón de Ajustar B	25-2
Botón de eliminar	25-2
Botón de Espacio entre pasadas	25-2
Botón de Nuevo	25-2
Menú desplegable de Método.....	25-2
Menú desplegable de Pasada actual 0.....	25-2
Punto A Lat	25-2
Punto A Lon	25-2
Rumbo	25-2
Pérdida de señal de sensor de hileras	25-1

R

Registro manual	
Curvas adaptables	30-4
Requisitos.....	10-1

S

Sensor de hilera	
Funcionamiento con GPS	20-4
Icono	20-4
Instalado	20-4
Señal perdida.....	20-4
Sensores de hilera	
Alineación	20-2
Alineación de tallos	20-2
Compensaciones	20-2
Interrupción de hilera	25-1
Limpieza.....	45-1
Señal perdida	
Sensor de hilera.....	20-4
Separación entre pasadas.....	20-2

V

Valor de compensación	10-1
Viraje en cabecera.....	20-5

Literatura de servicio John Deere disponible

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:

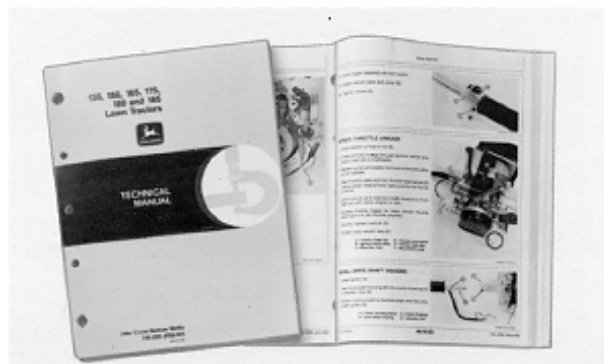
- **CATÁLOGOS DE PIEZAS** relacionan las piezas de servicio disponibles para su máquina, con ilustraciones de despieces que le ayudan a identificar las piezas correctas. Resulta asimismo de utilidad como referencia para el desmontaje y montaje.
- **MANUALES DEL OPERADOR** proporcionan información sobre 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,SERVIT -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

