

Cosechadora AutoTrac RowSense y de algodón



JOHN DEERE



MANUAL DEL OPERADOR Cosechadora AutoTrac RowSense y de algodón

OMPFP24378 EDICIÓN K3 (SPANISH)

CALIFORNIA

Advertencia según la Proposición 65

El Estado de California reconoce que los gases de escape procedentes de los motores diésel y algunos de sus componentes pueden causar cáncer, deformaciones de nacimiento y taras reproductivas.

Si este producto tiene un motor de gasolina:

ADVERTENCIA

Los gases de escape del motor de este producto contienen productos químicos que el Estado de California reconoce que pueden causar cáncer, deformaciones de nacimiento y taras reproductivas.

El Estado de California requiere las dos advertencias anteriores.

John Deere Ag Management Solutions

PRINTED IN U.S.A.

Introducción

Prefacio

Le agradecemos la compra de un producto John Deere.

LEER ESTE MANUAL detenidamente para conocer el funcionamiento y mantenimiento correcto del producto. De lo contrario, se pueden producir lesiones o daños en la maquinaria. Es posible que este manual y las etiquetas adhesivas de seguridad de su máquina estén también disponibles en otros idiomas. (Visitar <https://techpubs.deere.com/> para realizar el pedido).

ESTE MANUAL DEBE CONSIDERARSE como parte permanente del producto y deberá permanecer con el mismo en caso de venderlo.

Las MEDIDAS de este manual se facilitan en unidades métricas y en las unidades equivalentes del sistema en EE. UU. Usar únicamente repuestos y tornillería correctos. Las fijaciones del sistema métrico e imperial requieren la llave específica correspondiente.

EL LADO DERECHO y el LADO IZQUIERDO se determinan mirando en el sentido de avance de la máquina o del apero.

ESCRIBIR LOS NÚMEROS DE IDENTIFICACIÓN DEL PRODUCTO (P.I.N.) en el Manual del operador. Anotar detalladamente todos los números puesto que son de gran importancia para rastrear el producto en caso de robo. Además, el concesionario necesitará dichos

números cuando se pidan repuestos. Guardar una copia de seguridad de los números de identificación en un lugar seguro separado de la máquina o lejos del producto.

La GARANTÍA se otorga como parte del programa de asistencia de John Deere para aquellos clientes que manejen y mantengan sus equipos en conformidad con lo descrito en este manual. La garantía se explica en la declaración o certificado de garantía que debe haber entregado el concesionario.

Esta garantía le proporciona la seguridad de que John Deere respaldará sus productos si estos presentan defectos dentro del período de garantía. En determinadas circunstancias, John Deere proporciona también mejoras del producto, frecuentemente sin cargo alguno para el cliente, incluso si el equipo está fuera de garantía. Si se hace un mal uso del equipo o si se modifica para variar su rendimiento de forma diferente a las especificaciones de fábrica, la garantía quedará anulada y los programas de mejoras de productos pueden ser denegados.

En caso de no ser el propietario original de este producto, es conveniente ponerse en contacto con el concesionario local de John Deere para comunicarle el número de serie de la unidad. De esta forma, John Deere podrá informarle sobre cualquier asunto o mejora del producto.

Número de serie:

zb48j1t,1692254533140 -63-17AUG23-1/1

Marcas comerciales

Marcas comerciales	
AMS™	Marca comercial de Deere and Company
Android™	Marca comercial de Google Inc.
Apple®	Marca registrada de Apple, Inc.
AutoTrac™	Marca comercial de Deere and Company
Bluetooth®	Marca comercial de Bluetooth SIG
CommandCenter™	Marca comercial de Deere and Company
GreenStar™	Marca comercial de Deere and Company
iGrade™	Marca comercial de Deere and Company
iTEC™	Marca comercial de Deere and Company
JDLink™	Marca comercial de Deere and Company
John Deere Remote Display Access™	Marca comercial de Deere and Company
Microsoft®	Marca comercial de Microsoft Corporation en los Estados Unidos y en otros países
RowSense™	Marca comercial de Deere and Company
Service ADVISOR™	Marca comercial de Deere and Company
StarFire™	Marca comercial de Deere and Company
StellarSupport™	Marca comercial de Deere and Company
Surface Water Pro	Marca comercial de Deere and Company
Windows®	Marca comercial de Microsoft Corporation en los Estados Unidos y en otros países

bvmsit,1690521760389 -63-22AUG23-1/1

Índice

Página	Página
Seguridad	
Identificación de la información de seguridad 5-1	Activación de sensores de hilera 35-2
Comprensión de las palabras de señalización 5-1	
Seguimiento de las instrucciones de seguridad ... 5-2	Monitor GreenStar 3—Pasada
Prácticas de mantenimiento seguras 5-2	Pasada recta 40-1
Manejo seguro de componentes	Curvas adaptables 40-5
electrónicos y soportes 5-3	Curvas AB 40-8
Funcionamiento seguro de los	Pasada en círculo 40-10
sistemas de guiado 5-3	Buscador de hilera 40-12
Uso adecuado del cinturón de seguridad 5-4	Intercambiar pasada 40-13
Permanecer lejos de las unidades de corte 5-4	Pasada de zanja 40-13
	Pasada de dique 40-13
Información de regulación y conformidad	
Declaración de conformidad CE 10-1	GreenStar 3 CommandCenter—Pasada
	Pasada recta 45-1
Botón de reanudación	Curvas adaptables 45-3
Estado del botón de reanudación 15-1	Curvas AB 45-7
	Pasada en círculo 45-9
AutoTrac RowSense	Buscador de hilera 45-11
Descripción general 20-1	
Configuración de modelos del año de fabricación 2012 y más recientes y calibración del sistema	Monitor de 4.^a generación—Pasada
Configuración de AutoTrac RowSense	Pasada recta 50-1
con monitor GreenStar 25-1	Pasada curva 50-2
Configuración de AutoTrac RowSense	Pasada en círculo 50-4
mediante el monitor de 4. ^a generación 25-4	Pasada de contorno 50-5
Configuración de desplazamiento del	
sistema de guiado por hileras 25-6	Diagnóstico
Configuración de entrada de hilera 25-6	Pantallas de diagnóstico para
Procedimiento de calibración de los	GreenStar 3 55-1
sensores de hilera mediante el	Pantalla de diagnóstico de 4. ^a generación 55-2
monitor GreenStar 25-8	
Procedimiento de calibración del	Limpieza de sensores de hileras
sensor de hilera con monitor de 4. ^a	Limpieza de sensores de hilera 60-1
generación 25-9	
Configuración de modelos del año de fabricación 2011 y anteriores y calibración del sistema	
Configuración de AutoTrac RowSense 30-1	
Configuración de desplazamiento del	
sistema de guiado por hileras 30-3	
Procedimiento de calibración de	
sensores de hilera 30-4	
Activación del sistema	
Pantallas e indicadores 35-1	

Manual original. Todas las informaciones, ilustraciones y especificaciones de este manual se basan en la información más actual disponible a la fecha de publicación. Reservado el derecho a introducir cambios sin previo aviso.

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

Seguridad

Identificación de la información de seguridad

Este es un símbolo de alerta de seguridad. Cuando aparezca este símbolo en la máquina o en este manual, tener cuidado, ya que existe la posibilidad de sufrir lesiones.

Tomar las precauciones recomendadas y seguir las prácticas de uso seguro.



T81388 —UN—28JUN13

DX,ALERT -63-03OCT22-1/1

Comprensión de las palabras de señalización

PELIGRO: La palabra PELIGRO indica una situación de peligro inminente que, de no evitarse, ocasionará lesiones graves o la muerte.

ADVERTENCIA: La palabra ADVERTENCIA indica una situación potencialmente peligrosa que, de no evitarse, puede ocasionar lesiones graves o la muerte.

ATENCIÓN: La palabra ATENCIÓN indica una situación potencialmente peligrosa que, de no evitarse, podría ocasionar lesiones leves o moderadas. PRECAUCIÓN también puede ser usada para alertar sobre prácticas inseguras asociadas con los casos que podrían provocar lesiones.

Las palabras de señalización—PELIGRO, ADVERTENCIA o ATENCIÓN—se identifican por el símbolo de alerta de seguridad. PELIGRO (DANGER) identifica los riesgos más serios. Las etiquetas de seguridad PELIGRO (DANGER) o ATENCIÓN



(WARNING) están ubicadas cerca de áreas de riesgos específicos. Las precauciones generales están listadas en las etiquetas de seguridad de PRECAUCIÓN. ATENCIÓN se usa también para advertir de los mensajes de seguridad de este manual.

TS187 —63—03JUN19

DX,SIGNAL -63-05OCT16-1/1

Seguimiento de las instrucciones de seguridad

Leer atentamente todas las indicaciones de seguridad de este manual y las etiquetas de seguridad de la máquina. Mantener las etiquetas de seguridad en buen estado. Sustituir las etiquetas de seguridad que falten o estén deterioradas. Asegurarse de que todos los nuevos componentes del equipo y las piezas de repuesto nuevas tengan las etiquetas de seguridad actuales. Las etiquetas de seguridad de recambio están disponibles en el concesionario John Deere.

Puede haber información de seguridad adicional en piezas y componentes procedentes de los proveedores que no se reproduce en este manual del operador.

Aprender a utilizar correctamente la máquina y sus mandos. No permitir la utilización de la máquina a personas sin la debida preparación.

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



TS201 —UN—15APR13

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

Si no se entiende cualquier parte del manual y se necesita ayuda, consultar al concesionario John Deere.

DX,READ -63-01AUG22-1/1

Prácticas de mantenimiento seguras

Comprender bien los procedimientos de mantenimiento antes de hacer los trabajos. Mantener el área limpia y seca.

No efectuar ningún trabajo de engrase, mantenimiento o ajuste con el motor en marcha. Mantener las manos, los pies y la ropa lejos de las piezas impulsadas. Desconectar todos los mandos y funciones eléctricas para descargar la presión en el sistema. Bajar el equipo al suelo. Detener el motor. Sacar la llave. Dejar que la máquina se enfríe.

Apoyar de forma segura cualquier elemento de la máquina que deba elevarse para efectuar trabajos de mantenimiento.

Mantener todos los componentes en buenas condiciones y correctamente instalados. Reparar los daños de inmediato. Reemplazar las piezas desgastadas o rotas. Quitar las acumulaciones de grasa, aceite o residuos.

En equipos autopropulsados, desconectar el cable a masa de la batería (-) antes de ajustar los sistemas eléctricos o de efectuar soldaduras en la máquina.

En aperos remolcados, desconectar el mazo de cables del tractor antes de revisar los componentes del sistema eléctrico o de soldadura en el equipo.

La caída de una unidad puede causar graves lesiones o la muerte. Usar una escalera o plataforma para acceder fácilmente a cada lugar de montaje. Usar puntos de apoyo y asideros firmes y seguros.



TS218 —UN—23AUG88

DX,SERV -63-28FEB17-1/1

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 apero, 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.

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

TS249 —JUN—23AUG88

Funcionamiento seguro de los sistemas de guiado

No usar sistemas de guiado en carreteras. Apagar (desactivar) siempre los sistemas de guiado antes de entrar a una carretera. No intentar encender (activar) un sistema de guiado mientras se transporta por 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 la trayectoria de la máquina. Los sistemas de guiado no detectan automáticamente ni pueden impedir las colisiones con obstáculos u otras máquinas.

Los sistemas de guiado incluyen cualquier aplicación que controla de modo automático la dirección de la máquina. Esto incluye, entre otros, AutoTrac, iTEC, Automatización de maniobras AutoTrac™, Guiado pasivo de implemento AutoTrac™ (pasivo), AutoTrac Universal, AutoTrac™ Controller, AutoTrac y John Deere Machine Sync.

Para evitar lesiones al operador y a otras personas:

- Nunca subir ni bajar de una máquina en movimiento.

- Verificar que la máquina, el apero y el sistema de guiado estén correctamente configurados.
 - Si se está usando iTEC, la automatización de maniobras AutoTrac o el guiado pasivo de implemento AutoTrac, verificar que se hayan definido contornos precisos.
 - Si se está usando la Sincronización de máquinas, verificar que el punto inicial del vehículo seguidor esté calibrado con una separación suficiente entre las máquinas.
- Permanecer alerta y prestar atención al entorno circundante.
- Tomar el control del volante cuando sea necesario para evitar peligros en el campo, a 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.
- Tener en cuenta las condiciones del campo, la visibilidad y la configuración de la máquina al seleccionar la velocidad de la máquina.

bvwmst,1690521594604 -63-28JUL23-1/1

Uso adecuado del cinturón de seguridad

Evitar lesiones graves o mortales por aplastamiento en caso de vuelco.

Esta máquina está equipada con arco de seguridad (ROPS). USAR cinturón de seguridad al manejar la máquina con el arco de seguridad.

- Agarrar el cinturón por su trabilla y pasarlo a lo largo del cuerpo.
- Insertar la trabilla en la fijación. Escuchar cómo encastra.
- Tirar del cinturón para asegurarse de que esté bien enganchado.
- Tensar el cinturón a lo largo de las caderas.

Sustituir todo el cinturón de seguridad si su tornillería de montaje, hebilla, cinturón o mecanismo retractor muestra evidencia de daños.

Revisar el cinturón de seguridad y sus elementos de fijación por lo menos una vez al año. Examinar si hay

tornillos flojos o daños del cinturón, como p.ej. cortes, zonas deshilachadas u otros signos de desgaste extremo o inusual, decoloración o abrasión. Utilizar únicamente repuestos homologados para su máquina. Acudir a su concesionario John Deere.



TS1729 —UN—24MAY13

DX,ROPS1 -63-22AUG13-1/1

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

ES118704 —UN—21MAR95

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

Información de regulación y conformidad

Declaración de conformidad CE

Deere & Company
Moline, Illinois, EE. UU.

La persona nombrada a continuación declara que

Producto: AutoTrac™ RowSense™

cumple con todas las disposiciones relevantes y los requisitos esenciales de las siguientes directivas:

Directiva	Número	Método de certificación
Directiva de compatibilidad electromagnética	2004/108/CE	Autocertificación según Anexo II de la directiva

Nombre y dirección de la persona en la Unión Europea autorizada para cumplimentar el documento técnico de construcción:

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

Lugar de la declaración: Kaiserslautern,
Alemania

Nombre: Aaron Senneff

Fecha de declaración: 29 de julio de 2011

Título: gerente de ingeniería, John Deere Intelligent Solutions
Group

Fábrica: John Deere Intelligent Solutions Group

DXCE01 —UN—28APR09



zb48j1t,1695303948124 -63-21SEP23-1/1

Botón de reanudación

Estado del botón de reanudación

Cuando se conecta una máquina equipada con AutoTrac a un cabezal de maíz equipado con RowSense, los botones de activación 2 y 3 de la palanca de control multifunción se activarán de forma automática para utilizarse como botones de descenso de la plataforma del cabezal y de reanudación de AutoTrac para este sistema. En las máquinas 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 los sensores. (Ver Configuración de la entrada de hilera en la sección Activación del sistema para obtener más detalles).



Botón de reanudación en la máquina (anterior)



Botón de reanudación en la máquina (nuevo)

bvwmst,1690524195381 -63-05OCT23-1/1

PC582138 —UN—28JUL23

PC582139 —UN—28JUL23

AutoTrac RowSense

Descripción general

AutoTrac RowSense consta de los siguientes componentes

- AutoTrac integrado instalado y activado en la máquina, con software actualizado de AutoTrac RowSense programado en la unidad del sistema de dirección (SSU), AutoTrac con activación de SF1 o SF2.
 - En las cosechadoras de las series 50 y 60, es necesario instalar software actualizado de unidad de control puente/pórtico.
 - Las cosechadoras de las series S, W, y T del año de fabricación 2008, y serie C del año de fabricación 2009 requieren tener instalado un bus LYNX para ser compatibles con AutoTrac RowSense.
- AutoTrac integrado instalado y activado en la máquina, con software actualizado de AutoTrac RowSense programado en la unidad del sistema de dirección (SSU), AutoTrac con activación de SF1 o SF2.
- Los modelos del año de fabricación 2012 y posteriores requieren el monitor GreenStar 3 2630 o el monitor GreenStar 3 CommandCenter, o un monitor más reciente.
- Los modelos del año de fabricación 2011 y posteriores requieren el monitor GreenStar 2 2600 o el monitor GreenStar 3 2630.
- Activación de AutoTrac RowSense.
- AutoTrac RowSense SF1 GS2 con una activación de AutoTrac SF1 GS2 anterior.

- AutoTrac RowSense SF2 GS2 con una activación de AutoTrac SF2 GS2 o AutoTrac GS2 anterior.
- Se requiere una activación de AutoTrac RowSense para el monitor de 4.^a generación.
- Receptor StarFire con señal de corrección SF1, SF2, SF3 o RTK.
- Un par de sensores de hilera montados en el cabezal de maíz aprobado.

AutoTrac RowSense funciona con todos los patrones existentes de rastreo. AutoTrac funciona en las modalidades siguientes: Curvas adaptables, curvas AB, pasadas en círculo y pasadas rectas. AutoTrac RowSense es una mejora del AutoTrac integrado en un monitor de agricultura de precisión compatible durante la cosecha de maíz. Los sensores de hileras montados en un cabezal de maíz aprobado detectan las cañas de maíz para saber dónde está la hilera. La aplicación de guiado AutoTrac utiliza la señal del sensor de hilera combinada con las señales existentes de AutoTrac para mantener la máquina en su trayectoria de guiado. Cuando no se recibe señal de los sensores de hilera (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 hileras solo son otra entrada de posición para dirigir la máquina. Todos los modos de pasada se configuran de la misma manera como se hacía con AutoTrac a base de GPS.

zb48j1t,1688365471549 -63-28SEP23-1/1

Configuración de modelos del año de fabricación 2012 y más recientes y calibración del sistema

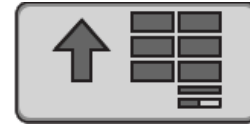
Configuración de AutoTrac RowSense con monitor GreenStar

PC582158 —UN—01AUG23

Uso del monitor GreenStar 3

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

1. Seleccionar Menu (Menú).



Menú

zb48j1t,1690443942471 -63-17SEP23-1/13

2. Seleccionar GreenStar (GS3).

PC582159 —UN—01AUG23

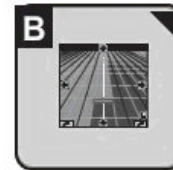


GreenStar (GS3)

zb48j1t,1690443942471 -63-17SEP23-2/13

3. Seleccionar guiado.

PC582160 —UN—01AUG23

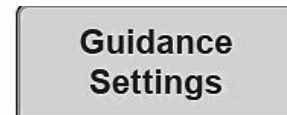


Guiado

zb48j1t,1690443942471 -63-17SEP23-3/13

4. Seleccionar la configuración de guiado.

PC582161 —UN—01AUG23



Ajustes de guiado

zb48j1t,1690443942471 -63-17SEP23-4/13

5. Seleccionar Change (Cambiar) en Parámetros de RowSense.

PC582162 —UN—01AUG23



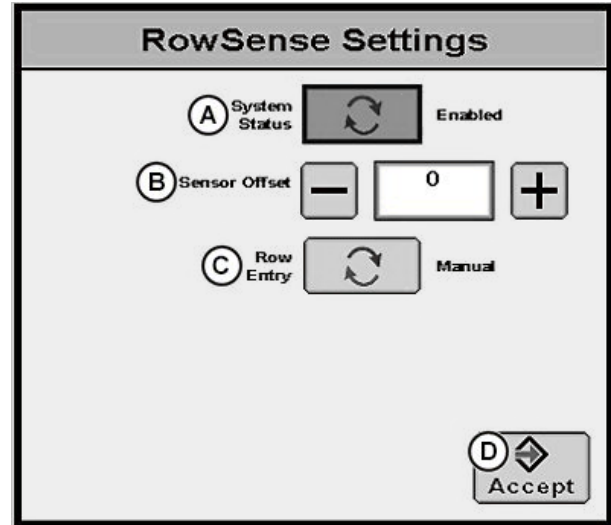
Cambio de parámetros de RowSense

Continúa en la siguiente página

zb48j1t,1690443942471 -63-17SEP23-5/13

6. Seleccionar Estado del sistema (A) para activar los sensores del sistema de guiado por hileras.
7. Asegurarse de que el valor de desplazamiento del sensor (B) sea correcto (0 es el valor predeterminado).
8. Seleccionar Entrada de hilera (C) como modo requerido.
9. Pulsar Aceptar (D) para salir de Parámetros de RowSense.

A—Estado del sistema C—Entrada de hilera
B—Desplazamiento del sensor D—Aceptar



Página de parámetros de RowSense

zb48j1t,1690443942471 -63-17SEP23-6/13

PC582140 —UN—28JUL23

10. El icono de AutoTrac RowSense aparecerá en la página de ejecución de la interfaz de usuario de guiado AutoTrac.

PC582150 —UN—01AUG23



AutoTrac RowSense

zb48j1t,1690443942471 -63-17SEP23-7/13

Monitor GreenStar 3 CommandCenter

PC582158 —UN—01AUG23

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

1. Seleccionar Menu (Menú).



Menú

zb48j1t,1690443942471 -63-17SEP23-8/13

2. Seleccionar GreenStar (GS3).

PC582159 —UN—01AUG23



GreenStar (GS3)

Continúa en la siguiente página

zb48j1t,1690443942471 -63-17SEP23-9/13

3. Seleccionar Settings (Ajustes).

PC582163 —UN—01AUG23



Ajustes

zb48j1t,1690443942471 -63-17SEP23-10/13

4. Seleccionar Ajustes de RowSense.

PC582164 —UN—01AUG23

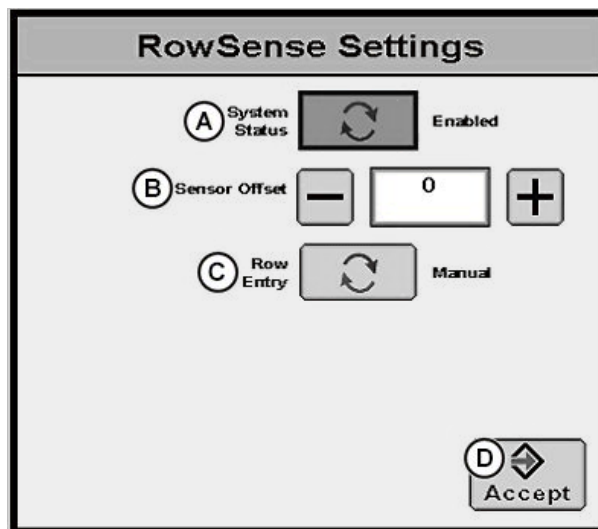


Ajustes de RowSense

zb48j1t,1690443942471 -63-17SEP23-11/13

5. Seleccionar Estado del sistema (A) para activar los sensores del sistema de guiado por hileras.
6. Asegurarse de que el valor de desplazamiento del sensor (B) sea correcto (0 es el valor predeterminado).
7. Seleccionar Entrada de hilera (C) como modo requerido.
8. Pulsar Aceptar (D) para salir de Parámetros de RowSense.

A—Estado del sistema C—Entrada de hilera
B—Desplazamiento del sensor D—Aceptar



Página de parámetros de RowSense

zb48j1t,1690443942471 -63-17SEP23-12/13

9. El icono de AutoTrac RowSense aparecerá en la página de ejecución de la interfaz de usuario de guiado AutoTrac.

PC582150 —UN—01AUG23



AutoTrac RowSense

zb48j1t,1690443942471 -63-17SEP23-13/13

Configuración de AutoTrac RowSense mediante el monitor de 4.ª generación

PC28961 —UN—24APR23

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

1. Seleccionar Menu (Menú).



Menú

bvmsit,1690446889571 -63-17SEP23-1/7

2. Seleccionar Aplicaciones.

PC582132 —UN—27JUL23



Aplicaciones

bvmsit,1690446889571 -63-17SEP23-2/7

3. Seleccionar Guiado AutoTrac.

PC28717 —UN—25AUG22



Guiado AutoTrac

bvmsit,1690446889571 -63-17SEP23-3/7

4. Seleccionar Information (Información).

PC582133 —UN—27JUL23



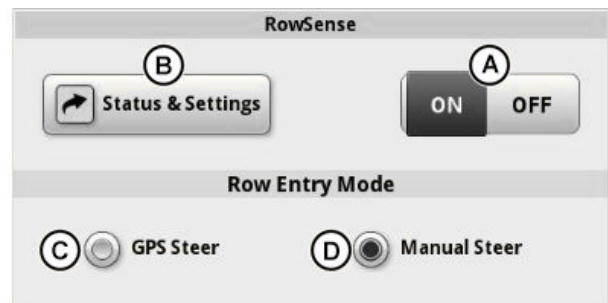
Información

bvmsit,1690446889571 -63-17SEP23-4/7

5. Seleccionar ENCENDIDO/APAGADO (A) para activar los sensores del sistema de guiado por hileras.
6. Seleccionar el modo de entrada de hilera requerido, ya sea Dirección GPS (C) o Dirección manual (D).
7. Seleccionar Estado y ajustes (B) para acceder al ajuste de desplazamiento del sensor.

A—CONEXIÓN/DESCONEXIÓN
B—Estado y ajustes

C—Dirección GPS
D—Dirección manual



Página de información de RowSense

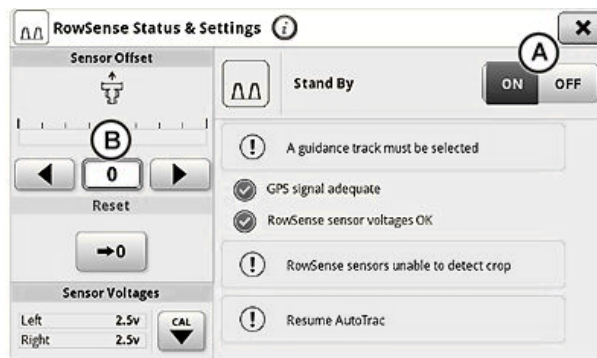
Continúa en la siguiente página

bvmsit,1690446889571 -63-17SEP23-5/7

PC582136 —UN—27JUL23

8. Asegurarse de que el valor de desplazamiento del sensor (B) sea correcto (0 es el valor predeterminado).
9. Seleccionar ENCENDIDO/APAGADO (A) para activar los sensores del sistema de guiado por hileras.
10. Seleccionar X en la esquina superior derecha para salir de Estado y ajustes de RowSense.

A—CONEXIÓN/DESCONEXIÓN B—Desplazamiento del sensor



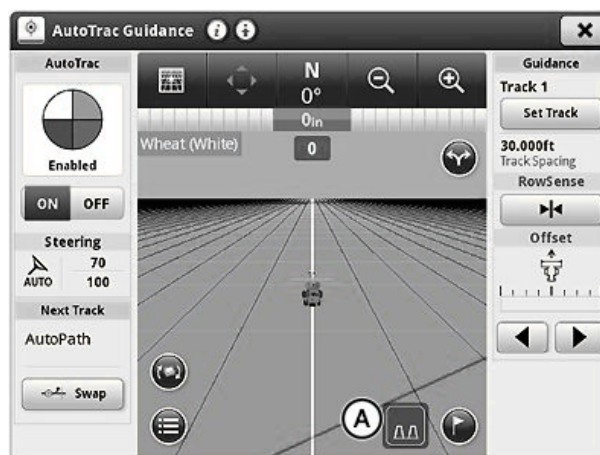
Página Estado y ajustes de RowSense

bvmsit,1690446889571 -63-17SEP23-6/7

PC582135 —UN—27JUL23

11. El icono de AutoTrac RowSense (A) aparecerá en la página de la aplicación AutoTrac Guidance (Guiado AutoTrac).

A—AutoTrac RowSense



Página AutoTrac Guidance (Guiado AutoTrac) con RowSense activado

bvmsit,1690446889571 -63-17SEP23-7/7

PC582137 —UN—28JUL23

Configuración de desplazamiento del sistema de guiado por hileras

Se puede añadir un valor de desplazamiento a los sensores de hilera para cambiar la alineación de los tallos que entran a la plataforma de maíz.

Ejemplos en los que se requiere un cambio de alineación:

- La hilera divisoria sembrada queda en medio del cabezal de maíz y algunas hileras han sido tumbadas por el cabezal. Se puede añadir un valor de desplazamiento para "dividir las diferencias", de modo que todas las hileras se tumben una cierta cantidad, pero con menor gravedad que sin el desplazamiento.
- Los divisores de cultivo 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 de desplazamiento para compensar la desalineación.

Si se introduce un valor de desplazamiento menor que 0, esto puede hacer que la máquina 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 el rango de valores válidos es de -50—50.

1. Para acceder a los ajustes de RowSense:

Para monitor GreenStar3: Seleccionar Menu (Menú), GreenStar (GS3), Guidance (Guiado), Guidance Settings (Ajustes de guiado) y, a continuación,

seleccionar RowSense Settings Change (Cambio de ajustes de RowSense). Para obtener más información, ver Configuración de AutoTrac RowSense mediante el monitor GreenStar en esta sección.

2. **Para el monitor GreenStar 3 CommandCenter:** Seleccionar Menu (Menú), GreenStar (GS3), Settings (Ajustes) y, a continuación, seleccionar RowSense Settings (Ajustes de RowSense). Para obtener más información, ver Configuración de AutoTrac RowSense mediante el monitor GreenStar en esta sección.

Para un monitor de 4.^a generación: Seleccionar Menu (Menú), Applications (Aplicaciones), AutoTrac Guidance (Guiado AutoTrac), Information (Información) y, a continuación, seleccionar Status & Settings (Estado y ajustes) en RowSense. Para obtener más información, ver Configuración de AutoTrac RowSense mediante el monitor de 4.^a generación en esta sección.

3. Introducir el valor de desplazamiento del sensor entre -50—50. El valor predeterminado es 0.

4. **Para el monitor GreenStar 3:** Pulsar Aceptar para salir de Parámetros de RowSense.

Para el monitor GreenStar 3 CommandCenter: Pulsar Aceptar para salir de Parámetros de RowSense.

Para un monitor de 4.^a generación: Seleccionar X para salir de Estado y ajustes de RowSense.

bvmsit,1690530224859 -63-14SEP23-1/1

Configuración de entrada de hilera

Uso del monitor GreenStar

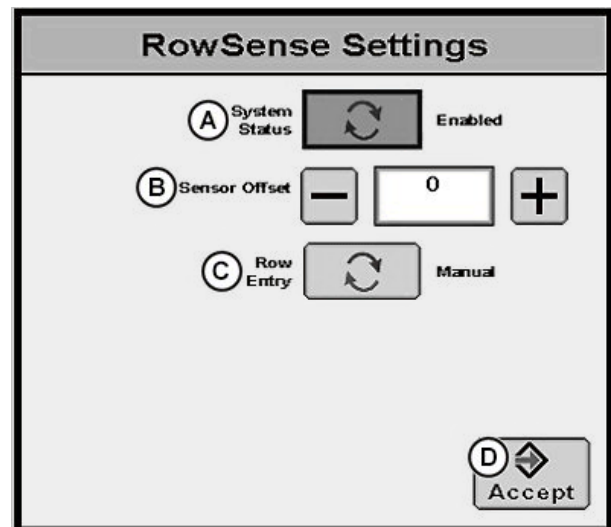
1. Para acceder a los ajustes de RowSense.

Para monitor GreenStar3: Seleccionar Menu (Menú), GreenStar (GS3), Guidance (Guiado), Guidance Settings (Ajustes de guiado) y, a continuación, seleccionar RowSense Settings Change (Cambio de ajustes de RowSense). Para obtener más información, ver Configuración de AutoTrac RowSense mediante el monitor GreenStar en esta sección.

Para el monitor GreenStar 3 CommandCenter: Seleccionar Menu (Menú), GreenStar (GS3), Settings (Ajustes) y, a continuación, seleccionar RowSense Settings (Ajustes de RowSense). Para obtener más información, ver Configuración de AutoTrac RowSense mediante el monitor GreenStar en esta sección.

2. Seleccionar Entrada de hilera (C) como modo requerido.

3. Pulsar Aceptar (D) para salir de Parámetros de RowSense.



Página de parámetros de RowSense

A—Estado del sistema

B—Desplazamiento del sensor

C—Entrada de hilera

D—Aceptar

Continúa en la siguiente página

bvmsit,1690534615778 -63-17SEP23-1/2

Uso del monitor de 4.ª generación

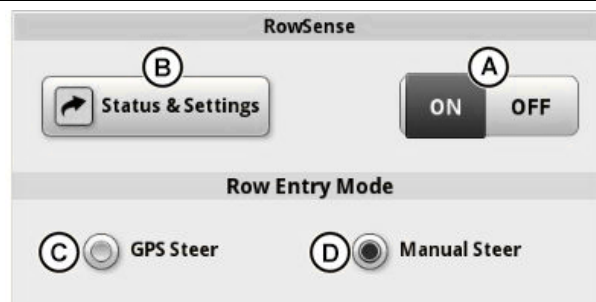
1. Para acceder a los ajustes de RowSense.
Seleccionar Menu (Menú), Applications (Aplicaciones), AutoTrac Guidance (Guiado AutoTrac), Information (Información) y, a continuación, seleccionar Information (Información).
2. Seleccionar ENCENDIDO/APAGADO (A) para activar los sensores del sistema de guiado por hileras.
3. Seleccionar el modo de entrada de hilera requerido, ya sea Dirección GPS (C) o Dirección manual (D).
4. Pulsar X para salir de Ajustes y estado de RowSense.

Manual:

1. Conduzca la máquina hacia la hilera.
2. Presionar el botón de reanudación la primera vez para bajar el cabezal.
3. Presionar el botón de reanudación por segunda vez para conectar el guiado y los sensores de hilera.

GPS:

1. Conduzca la máquina hacia la hilera.
2. Presionar el botón de reanudación la primera vez para bajar el cabezal y conectar el sistema de guiado.



Página de información de RowSense

A—CONEXIÓN/DESCONEXIÓN C—Dirección GPS
B—Estado y ajustes D—Dirección manual

3. Presionar el botón de reanudación por segunda vez para conectar los sensores de hilera.

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

PC582136 —UN—27JUL23

bvmsit,1690534615778 -63-17SEP23-2/2

Procedimiento de calibración de los sensores de hilera mediante el monitor GreenStar

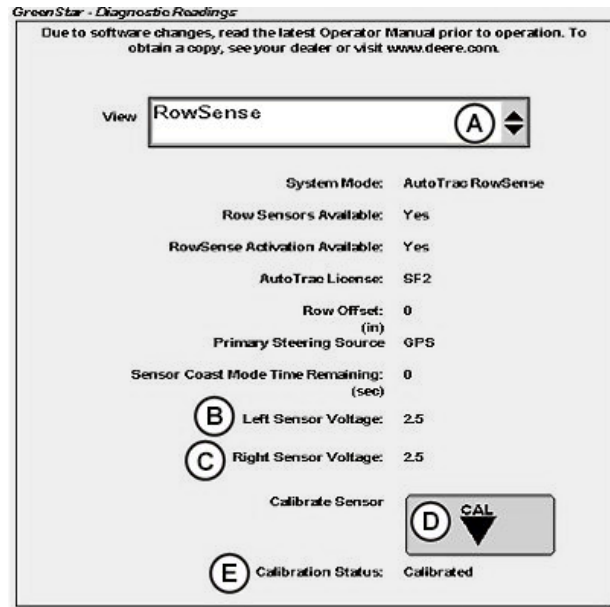
Este procedimiento se lleva a cabo cuando se instala el sistema o después de haberlo reparado. Los sensores deberán estar instalados y colocados contra sus topes de posición de reposo.

Asegurarse de 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 máquina no debe moverse.

1. Para navegar a la página de lecturas de diagnóstico de GreenStar. Seleccionar Menu (Menú), GreenStar (GS3) y, a continuación, seleccionar Diagnostics (Diagnóstico).
2. Seleccionar RowSense en el menú desplegable Vista (A).
3. Activar el sensor RowSense antes de iniciar la calibración. Para obtener más información, ver Configuración de AutoTrac RowSense mediante el monitor GreenStar en esta sección.
4. Asegurarse de que los sensores RowSense estén calibrados en las tensiones de reposo.

NOTA: La tensión del sensor derecho en reposo debe ser superior a 2,5 V. La tensión del sensor izquierdo en reposo debe ser inferior a 2,5 V.

5. Seleccionar CAL (D) para almacenar las tensiones del sensor en reposo en la memoria de la unidad del sistema de dirección (SSU).



Calibración del sensor de hileras

- A—Visualizar
 B—Tensión de sensor izquierdo
 C—Tensión de sensor derecho
 D—CAL
 E—Estado de calibración

6. Una vez que la calibración se realice correctamente, salir de las lecturas de diagnóstico de GreenStar.

bvwmst,1690544832169 -63-17SEP23-1/1

PC562141—UN—28JUL23

Procedimiento de calibración del sensor de hilera con monitor de 4.^a generación

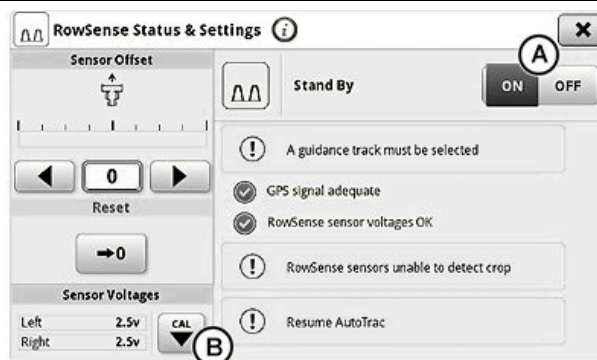
Este procedimiento se lleva a cabo cuando se instala el sistema o después de haberlo reparado. Los sensores deberán estar instalados y colocados contra sus topes de posición de reposo.

Asegurarse de 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 máquina no debe moverse.

1. Para acceder a los ajustes de RowSense.

Seleccionar Menu (Menú), Applications (Aplicaciones), AutoTrac Guidance (Guiado AutoTrac), Information (Información) y, a continuación, seleccionar Status & Settings (Estado y ajustes) en RowSense.

2. Activar el sensor RowSense antes de iniciar la calibración. Ver Configuración de AutoTrac RowSense mediante el monitor de 4.^a generación en esta sección.
3. Asegurarse de que los sensores RowSense estén calibrados en las tensiones de reposo.



Página Estado y ajustes de RowSense

A—CONEXIÓN/DESCONEXIÓN B—CAL

NOTA: La tensión del sensor derecho en reposo debe ser superior a 2,5 V. La tensión del sensor izquierdo en reposo debe ser inferior a 2,5 V.

4. Seleccionar CAL (B) para almacenar las tensiones del sensor en reposo en la memoria de la unidad del sistema de dirección (SSU).

bvvmsit,1690544848389 -63-19SEP23-1/2

5. Leer los detalles del proceso de calibración y seleccionar Begin Calibration (Iniciar calibración).
6. Leer detenidamente los requisitos previos de calibración y seleccionar Next (Siguiente).
7. Una vez que la calibración se realice correctamente, seleccionar OK (Aceptar) y la X para salir de Estado y ajustes de RowSense.

PC582143 —UN—30JUL23



Iniciar calibración

bvvmsit,1690544848389 -63-19SEP23-2/2

Configuración de AutoTrac RowSense

PC582144 —UN—31JUL23

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

1. Seleccionar Menu (Menú).



Menú

bvmsit,1690794031707 -63-17SEP23-1/5

2. Seleccionar Monitor GreenStar original.

PC582145 —UN—31JUL23



Monitor GreenStar Original

bvmsit,1690794031707 -63-17SEP23-2/5

3. Seleccionar AJUSTES.

PC582146 —UN—31JUL23



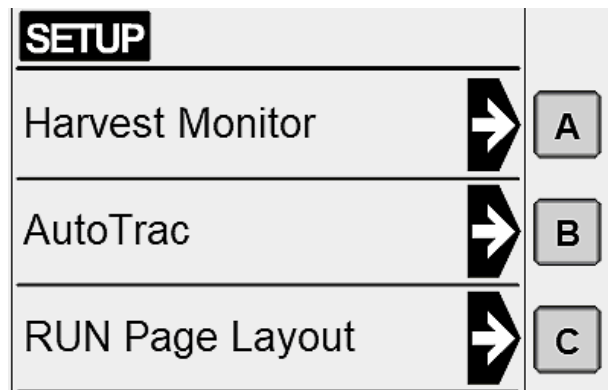
Configuración

bvmsit,1690794031707 -63-17SEP23-3/5

4. Seleccionar AutoTrac (B).

A—Harvest Monitor
B—AutoTrac

C—Diseño de página de
ejecución



Página de configuración

Continúa en la siguiente página

bvmsit,1690794031707 -63-17SEP23-4/5

PC582147 —UN—31JUL23

5. Seleccionar SI para las opciones del sistema de guiado por hileras instalado (C) y sistema de guiado por hileras activado.
6. Si es necesario, calibrar los sensores del sistema de guiado por hileras.
7. Asegurarse de que el valor de desplazamiento del sensor (E) sea el correcto (100 es el valor predeterminado).

A—Sensibilidad de dirección (50—200)

B—Calibración de AutoTrac

C—Sistema de guiado por hileras opcional instalado

D—Calibración de sensor de guiado por hileras

E—Desplazamiento del sistema de guiado por hileras (50—150)

F—No se usa

G—Configuración

1	2	SETUP AutoTrac		
3	4	Steer Sensitivity (50 - 200)	100	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
PAGE				F
SETUP				G
INFO				
RUN		SETUP Setup	↩	

Página de configuración de AutoTrac

PC582148 —UN—31JUL23

bvmsit,1690794031707 -63-17SEP23-5/5

Configuración de desplazamiento del sistema de guiado por hileras

Se puede añadir un valor de desplazamiento a los sensores de hilera para cambiar la alineación de los tallos que entran a la plataforma de maíz.

Ejemplos en los que se requiere un cambio de alineación:

- La hilera divisoria sembrada queda en medio del cabezal de maíz y algunas hileras han sido tumbadas por el cabezal. Se puede aplicar un valor de desplazamiento para dividir la diferencia, de modo que todas las hileras se tumben una cierta cantidad, pero con menor gravedad que sin el desplazamiento.
- Los divisores de cultivo 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 de desplazamiento para compensar la desalineación.

Si se introduce un valor de desplazamiento menor que 100, esto puede hacer que la máquina 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 el rango es de 50—150.

1. Para navegar a la configuración de AutoTrac.

Seleccionar Menu (Menú), Original Monitor GreenStar (Monitor GreenStar original), SETUP (CONFIGURACIÓN) y a continuación, seleccionar AutoTrac.

2. Seleccionar Desplazamiento del sistema de guiado por hileras (50—150) (E).

3. Introducir el valor de desplazamiento del sistema de guiado por hileras, que está entre 50 y 150. El valor predeterminado es 100.

1	2	SETUP	AutoTrac	
3	4	Steer Sensitivity (50 - 200)	100	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
				F
		SETUP	Setup	G

Página de configuración de AutoTrac

A—Sensibilidad de dirección (50—200)
 B—Calibración de AutoTrac
 C—Sistema de guiado por hileras opcional instalado
 D—Calibración de sensor de guiado por hileras

E—Desplazamiento del sistema de guiado por hileras (50—150)
 F—No se usa
 G—Configuración

PC562148 —UN—31 JUL 23

bvwmst,1690794031816 -63-17SEP23-1/1

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. Para navegar a la configuración de AutoTrac.

Seleccionar Menu (Menú), Original Monitor GreenStar (Monitor GreenStar original), SETUP (CONFIGURACIÓN) y a continuación, seleccionar AutoTrac.

2. Asegurarse de que los sensores de hilera estén instalados, con sus resortes manteniéndolos en la posición de reposo. Elevar el cabezal para asegurar que los sensores de hilera no estén tocando el suelo. La máquina no debe moverse.
3. Seleccionar la calibración del sensor de sistema de guiado por hileras (D).

A—Sensibilidad de dirección (50—200)

B—Calibración de AutoTrac

C—Sistema de guiado por hileras opcional instalado

D—Calibración de sensor de guiado por hileras

E—Desplazamiento del sistema de guiado por hileras (50—150)

F—No se usa

G—Configuración

1	2	SETUP	AutoTrac	
3	4	Steer Sensitivity (50 - 200)	100	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
PAGE				F
SETUP				G
INFO				
RUN		SETUP	Setup	

Página de configuración de AutoTrac

PC582148 —UN—31JUL23

bvmsit,1690794031747 -63-19SEP23-1/2

4. Calibrar los voltajes del sensor en reposo.
 5. Seleccionar el sensor de calibración del sistema de guiado por hileras (E) para almacenar las tensiones de sensores reposo en la memoria de la unidad del sistema de dirección (SSU).
- NOTA:** La tensión del sensor derecho en reposo debe ser superior a 2,5 V. La tensión del sensor izquierdo en reposo debe ser inferior a 2,5 V.
6. Una vez que la calibración se realice correctamente, salir del modo de calibración del sensor de hilera.

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—AutoTrac

1	2	SETUP	Calibration	
3	4			A
5	6			B
7	8			C
9	0			D
.	CLR	Left Sensor Cal (V) 1.17		
		Right Sensor Cal (V) 3.83		
PAGE		Calibrate Row Guidance Sensor	→	E
SETUP				F
INFO				G
RUN		AutoTrac	↶	

Calibración del sensor de hileras

PC582148 —UN—31JUL23

bvmsit,1690794031747 -63-19SEP23-2/2

Activación del sistema

Pantallas e indicadores

Cuando se usa AutoTrac RowSense, se pueden mostrar los siguientes iconos de estado de RowSense en la pantalla.

En el monitor GreenStar 2: Aparecerá AutoTrac RowSense en el mapa, bajo la vista de guiado, que indica que los sensores de hilera están disponibles (cuando el botón de ESTADO DE SENSORES está en la posición de activado).

En monitor GreenStar 3 2630: Aparecerá AutoTrac RowSense en el mapa, bajo la vista de guiado, que indica que los sensores de hilera están disponibles (cuando el botón de ESTADO DE SENSORES está en la posición de activado).

En el monitor GreenStar 3 CommandCenter: AutoTrac RowSense aparecerá en la página de ejecución.

En un monitor de 4.ª generación: AutoTrac RowSense aparecerá en la página de la aplicación AutoTrac Guidance (Guiado AutoTrac).

Cada icono indica el estado de RowSense. El icono de estado de RowSense cambia de gris a color según el estado de RowSense.

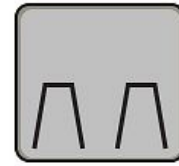
Gray — Sistema RowSense instalado.

Green — El sistema está activo y operativo con sensores de hilera y GPS.

Yellow — RowSense está activo, pero solo funciona con entradas del sensor de hilera.

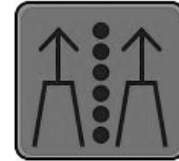
Red — RowSense está activo, pero solo funciona con GPS.

PC582150 —UN—01AUG23



Sistema instalado

PC582151 —UN—01AUG23



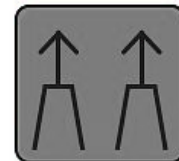
Sistema activo, funcionando con sensores de hilera y GPS

PC582152 —UN—01AUG23



Pérdida de señal de GPS, funcionando solo con datos del sensor de hilera

PC582153 —UN—01AUG23



Pérdida de señal del sensor de hilera, funcionando solo con GPS

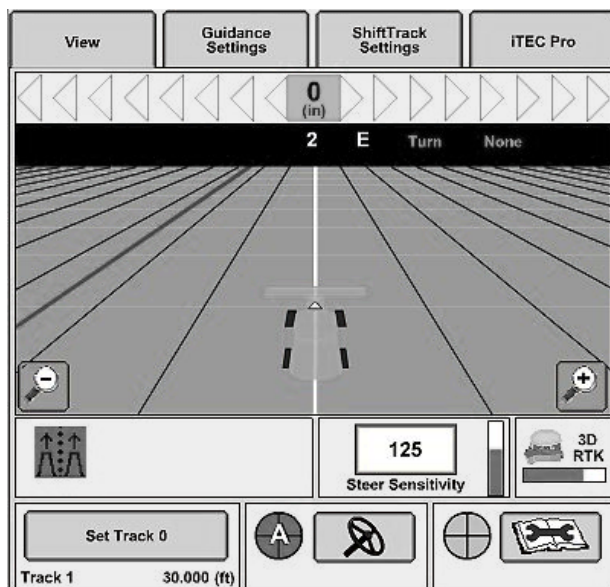
bvwmsit,1690865482645 -63-17SEP23-1/1

Activación de sensores de hilera

Los sensores de hilera guía a la máquina siempre que puedan determinar una posición de hilera. El operador sabrá que los sensores de hilera guiarán a la máquina porque AutoTrac RowSense cambia a verde y denota el movimiento.

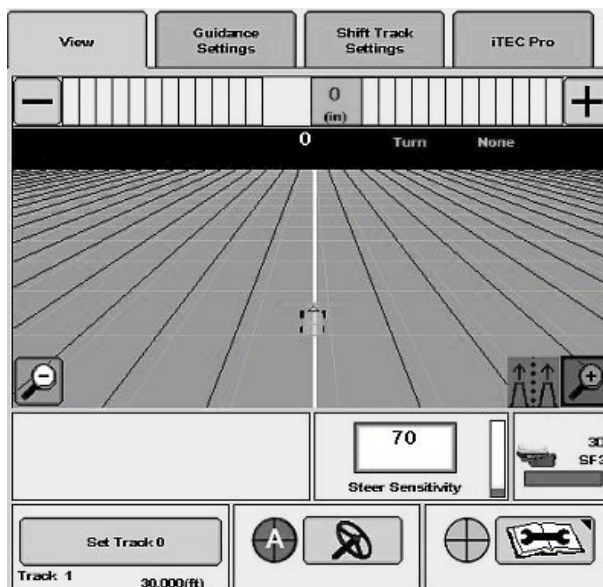
Una vez que se ha fijado la trayectoria inicial (una línea AB o una pasada curva inicial registrada), se puede pulsar el botón de reanudación cuando la máquina se encuentra dentro de la mitad del espacio entre pasadas y a un ángulo admisible respecto de las hileras. El sensor de hilera guía la máquina en cuanto hay actividad en los sensores de hilera.

Para hacer un giro de cabecero: Los virajes de cabecero se llevan a cabo de la misma manera que AutoTrac basado en GPS. El operador alinea la máquina con la trayectoria que desea seguir. Al pulsar el botón de reanudación, AutoTrac conduce en la trayectoria de guiado. Los sensores detectan entonces 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.



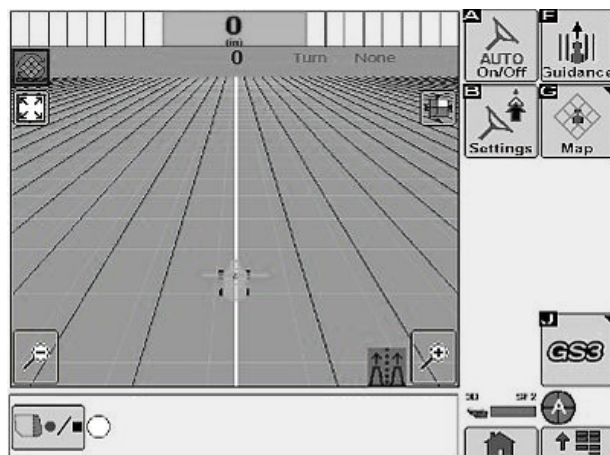
Pantalla GreenStar 2

PC582154—UN—01AUG23



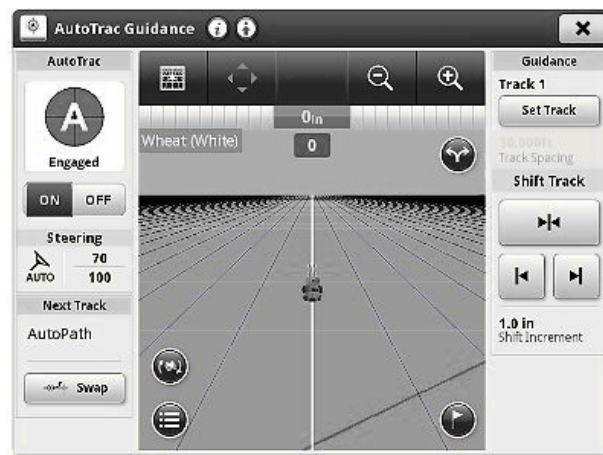
Monitor GreenStar 3 2630

PC582155—UN—01AUG23



Monitor GreenStar 3 CommandCenter

PC582156—UN—01AUG23



Monitor de 4.ª generación

PC582157—UN—01AUG23

Monitor GreenStar 3—Pasada

Pasada recta

La 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 tuberías 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 este permite la entrada de hileras en rutas adyacentes. El rendimiento con entrada de hileras mejora cuando se siembra el campo usando AutoTrac. El rendimiento también mejora durante los períodos de interrupción de hilera por vías acuáticas.

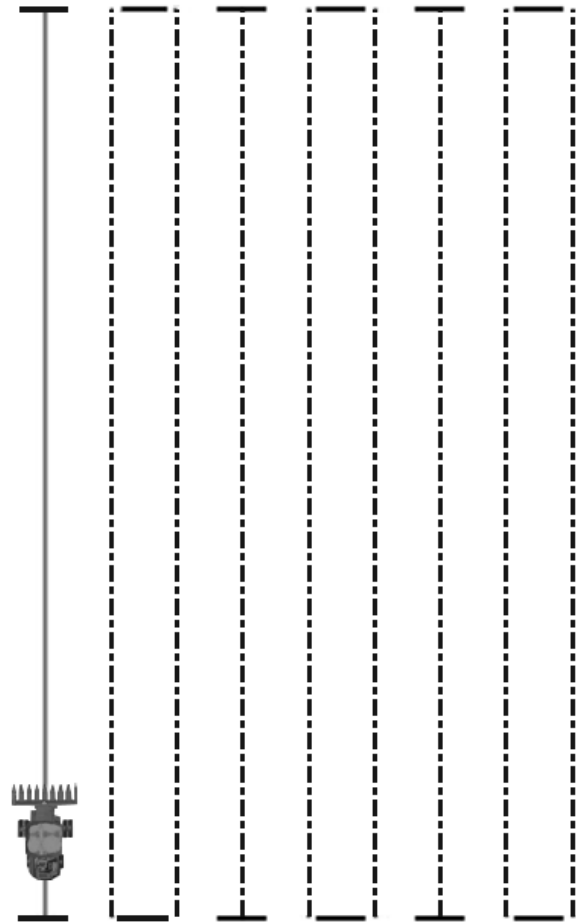
Cuando está en modo de pasada recta, la línea de GPS se centra automáticamente. Esto garantiza que la trayectoria de GPS queda debidamente alineada con las hileras.

NOTA: Esta función no se encuentra disponible para curvas adaptables.

Hay varios métodos que permiten definir una pasada 0:

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

Configuración de pasada recta



Pasada recta

zb48j1t,1691052171610 -63-17SEP23-1/9

PC10390 —UN—07JAN08

1. Seleccionar Menu (Menú).

PC582158 —UN—01AUG23



Menú

zb48j1t,1691052171610 -63-17SEP23-2/9

2. Seleccionar GreenStar (GS3).

PC582159 —UN—01AUG23



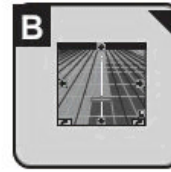
GreenStar (GS3)

Continúa en la siguiente página

zb48j1t,1691052171610 -63-17SEP23-3/9

3. Seleccionar guiado.

PC582160 —UN—01AUG23



Guiado

zb48j1t,1691052171610 -63-17SEP23-4/9

4. Seleccionar la configuración de guiado.

PC582161 —UN—01AUG23



Ajustes de guiado

zb48j1t,1691052171610 -63-17SEP23-5/9

5. Seleccionar la pasada recta en el modo de rastreo.

PC589284 —UN—17AUG23

6. Seleccionar View (Vista).

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

NOTA: Asegurarse de que haya señal SF1, SF2, SF3 o RTK mediante el icono de receptor de la página de ejecución.



Pasada recta del modo de rastreo

7. Verificar que el espacio entre pasadas es el correcto. Si el espacio entre pasadas no es correcto, cambiarlo en la pestaña de guiado.

zb48j1t,1691052171610 -63-17SEP23-6/9

8. Seleccionar Ajustar pasada 0.

PC590562 —UN—17AUG23



Página Ajustar pasada 0

Continúa en la siguiente página

zb48j1t,1691052171610 -63-17SEP23-7/9

9. Seleccionar el nombre de la pasada en Pasada actual 0 (A). Si no existe ningún nombre, crear un nombre de pista nuevo seleccionando Nuevo (C).
10. Seleccionar un método de pasada en Método (B).
11. Seleccionar Ajustar A (F) y conducir la máquina al inicio de la pasada.
12. Seleccionar Ajustar B (G) y conducir la máquina a un mínimo de 10 m para finalizar el registro de la pasada.
Se crearán líneas de guiado a través del campo.
13. Seleccionar Accept (Aceptar) para ejecutar AutoTrac RowSense.
14. Para anular el proceso de configuración y volver a la página de configuración de guiado, seleccionar Cancelar (H).

A—Pasada 0 actual
B—Método
C—Nuevo
D—Retirar

E—Espacio entre pasadas
F—Establecer A
G—Establecer B
H—Cancelar

Set Track 0

Current Track 0: **VANDEWY** (A)

Method: **A + B** (B)

Buttons: **New** (C) **Remove** (D)

Guidance Line Calculation: **John Deere**

Elevation: **0.00** m (D)

Heading: **0.0000**

Point A Lat: **0.00000000**

Point A Lon: **0.00000000**

Track Spacing (ft): **30.000** (E)

Total Shifts: **0.0 (in)**

Buttons: **Set A** (F) **Set B** (G)

Buttons: **Cancel** (H)

Establecer Pasada 0

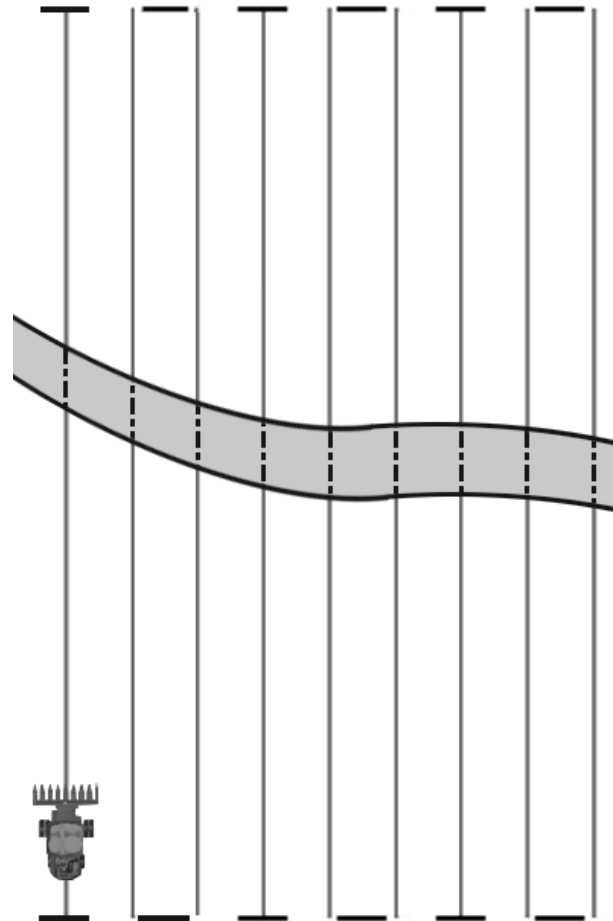
Continúa en la siguiente página

zb48j1t,1691052171610 -63-17SEP23-8/9

PC590573 —UN—17AUG23

Interrupción de hilera—No habrá hilera en la vía acuática. Puesto que los modos de pasada recta y curvas AB vuelven a centrar 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

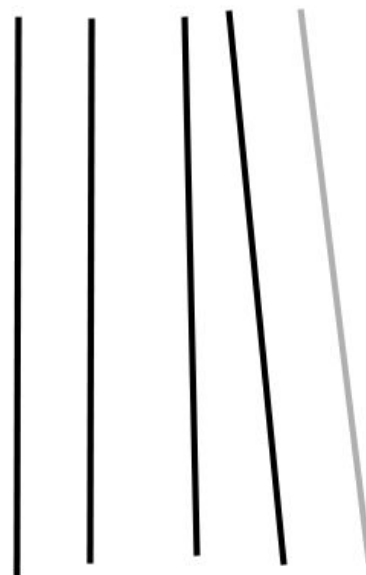
zb48j1t,1691052171610 -63-17SEP23-9/9

Curvas adaptables



La trayectoria cambia mientras se avanza por el campo

PC10399 —UN—04FEB08



El rumbo cambia a través del campo

PC10400 —UN—04FEB08

Las curvas adaptables se pueden utilizar en todos los campos. Sin embargo, se recomienda su uso cuando la trayectoria cambia mientras se avanza por el campo, se cambia el rumbo o la curva tiene forma de U. Las curvas adaptables cuentan con una función adicional, el Buscador de hilera, que puede seleccionarse mediante el botón de conmutación. Los sensores de hilera pueden usarse para guiar a las máquinas cuando están engranadas 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 solo se proyectan hacia una pasada adyacente, pero ofrecen la ventaja de admitir curvas de formas diferentes y los potenciales errores de hilera divisoria calculada no se acumulan conforme se avanza por el campo.

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

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



Las curvas tienen forma de "U"

PC11000 —UN—04FEB08

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

Para configurar las curvas adaptables

Continúa en la siguiente página

zb48j1t,1692099522625 -63-27SEP23-1/7

1. Seleccionar Menu (Menú).

PC582158 —UN—01AUG23



Menú

zb48j1t,1692099522625 -63-27SEP23-2/7

2. Seleccionar GreenStar (GS3).

PC582159 —UN—01AUG23

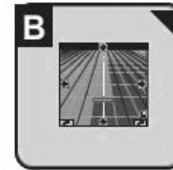


GreenStar (GS3)

zb48j1t,1692099522625 -63-27SEP23-3/7

3. Seleccionar guiado.

PC582160 —UN—01AUG23

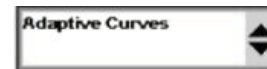


Guiado

zb48j1t,1692099522625 -63-27SEP23-4/7

4. Seleccionar Curvas adaptables en Modo de rastreo.

PC590561 —UN—17AUG23



Curvas adaptables en Modo de rastreo

5. Seleccionar View (Vista).

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

NOTA: Asegurarse de que haya señal SF1, SF2, SF3 o RTK mediante el icono de receptor en la página de ejecución.

6. Asegurarse de que el espacio entre pasadas sea correcto. Si el espacio entre pasadas no es correcto, cambiarlo en la pestaña de guiado.

Continúa en la siguiente página

zb48j1t,1692099522625 -63-27SEP23-5/7

7. Pulsar el botón de registro para empezar a registrar la trayectoria.
8. 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.
9. Seleccionar Resume (Reanudar) para ejecutar AutoTrac RowSense.
10. Para cancelar el proceso de configuración y volver a la página de configuración de guiado, seleccionar Cancelar.

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

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

Modo de documentación— Vincular las curvas adaptables al modo de documentación. Esto permite

PC590563 —UN—17AUG23



al operador tomar el control del volante de la dirección durante el funcionamiento y continuar registrando 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 del cabezal 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 parada 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 máquina se saldrá de la hilera puesto que la línea proyectada es imprecisa.

zb48j1t,1692099522625 -63-27SEP23-6/7

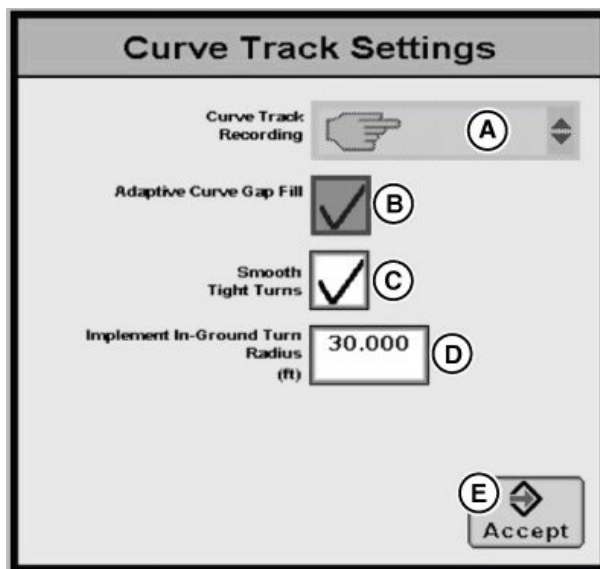
Seleccionar Menu (Menú), GreenStar (GS3), Guidance (Guiado), Guidance Settings (Ajustes de guiado), Curve Track Settings (Ajustes de pasada en curva) y, a continuación, seleccionar Curve Track Recording (Registro de pasada en curva) (A).

Los modos de curva adaptable que se indican pueden cambiarse seleccionando el modo deseado.

- AutoTrac
- Documentation (Documentación)
- Manual

A—Registro de pasada curva
B—Llenado de espacio en curva adaptable
C—Virajes cerrados suaves

D—Radio de giro con apuro en suelo (ft)
E—Aceptar



Parámetros de pasada curva

zb48j1t,1692099522625 -63-27SEP23-7/7

PC590581 —UN—17AUG23

Curvas AB

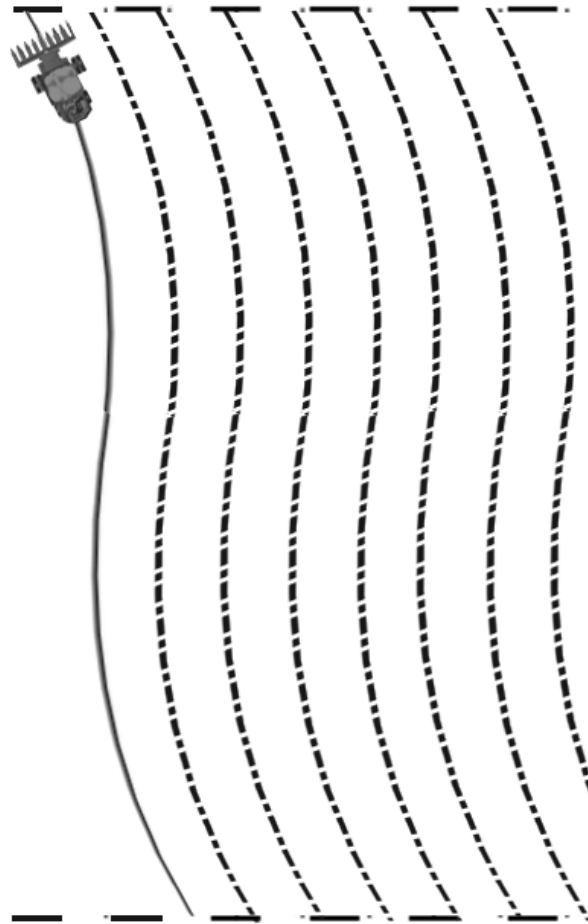
Se recomienda el uso de curvas AB cuando hay una trayectoria curva continua a través del campo. Esto permite que la máquina entre a las hileras en pasadas adyacentes. El rendimiento mejora si el campo se siembra con AutoTrac. El modo de curvas AB también ofrece un rendimiento mejorado en períodos de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

NOTA: Esta función no se encuentra disponible para curvas AB.

Para configurar curvas AB



PC10393 —UN—08JAN08

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

zb48j1t,1692099671127 -63-19SEP23-1/7

1. Seleccionar Menu (Menú).

PC582158 —UN—01AUG23



Menú

Continúa en la siguiente página

zb48j1t,1692099671127 -63-19SEP23-2/7

2. Seleccionar GreenStar (GS3).

PC582159 —UN—01AUG23

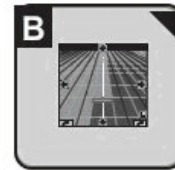


GreenStar (GS3)

zb48j1t,1692099671127 -63-19SEP23-3/7

3. Seleccionar guiado.

PC582160 —UN—01AUG23



Guiado

zb48j1t,1692099671127 -63-19SEP23-4/7

4. Seleccionar la configuración de guiado.

PC582161 —UN—01AUG23

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



Ajustes de guiado

zb48j1t,1692099671127 -63-19SEP23-5/7

5. Seleccionar Curvas AB en el menú de modo de rastreo.

PC589285 —UN—17AUG23

6. Seleccionar View (Vista).

NOTA: Asegurarse de que haya señal SF1, SF2 o RTK mediante el icono de receptor de la página de ejecución.



Curvas AB desde el modo de pasada

7. Asegurarse de que el espacio entre pasadas sea correcto. Si el espacio entre pasadas no es correcto, cambiarlo en la pestaña de guiado.

8. Seleccionar Set AB Curve (Establecer curva AB).

Continúa en la siguiente página

zb48j1t,1692099671127 -63-19SEP23-6/7

9. Seleccionar el nombre de la curva AB en Curva AB actual (A). Si no existe ningún nombre, crear un nombre nuevo pulsando el botón Nuevo (B).
10. Seleccionar Record/Stop (Iniciar/Parar registro) (E) para iniciar el registro.
11. Seleccionar View (Ver) y conducir la máquina.
12. Seleccionar Iniciar/Parar registro (E) para detener la grabación
13. Las curvas se proyectan a través del campo.
14. Pulsar el botón de reanudación para ejecutar AutoTrac RowSense.
15. Para cancelar el proceso de configuración y volver a la página de configuración de guiado, seleccionar Cancelar.

A—Curva AB actual
B—Nuevo
C—Retirar
D—Espacio entre pasadas (ft)

E—Iniciar/Parar registro
F—Pausa
G—Aceptar

Página Set AB Curve (Establecer curva AB)

zb48j1t,1692099671127 -63-19SEP23-7/7

PC590582 —UN—17AUG23

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 filas que deben cosecharse se disponen en círculos, debe usarse una pasada en círculo. Esto permite que los valores de curvatura por GPS se apliquen a los sensores de hilera.

Para configurar la pasada en círculo



Pasada en círculo

zb48j1t,1692099693191 -63-17SEP23-1/7

PC10853 —UN—31JAN08

1. Seleccionar Menu (Menú).

PC582158 —UN—01AUG23



Menú

Continúa en la siguiente página

zb48j1t,1692099693191 -63-17SEP23-2/7

2. Seleccionar GreenStar (GS3).

PC582159 —UN—01AUG23

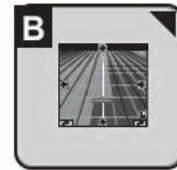


GreenStar (GS3)

zb48j1t,1692099693191 -63-17SEP23-3/7

3. Seleccionar guiado.

PC582160 —UN—01AUG23



Guiado

zb48j1t,1692099693191 -63-17SEP23-4/7

4. Seleccionar la configuración de guiado.

PC582161 —UN—01AUG23



Ajustes de guiado

zb48j1t,1692099693191 -63-17SEP23-5/7

5. Seleccionar Pasada en círculo en el modo de rastreo.
6. Seleccionar View (Vista).

PC590560 —UN—17AUG23



Pasada en círculo desde el modo de rastreo

NOTA: Asegurarse de que haya señal SF1, SF2 o RTK mediante el icono de receptor de la página de ejecución.

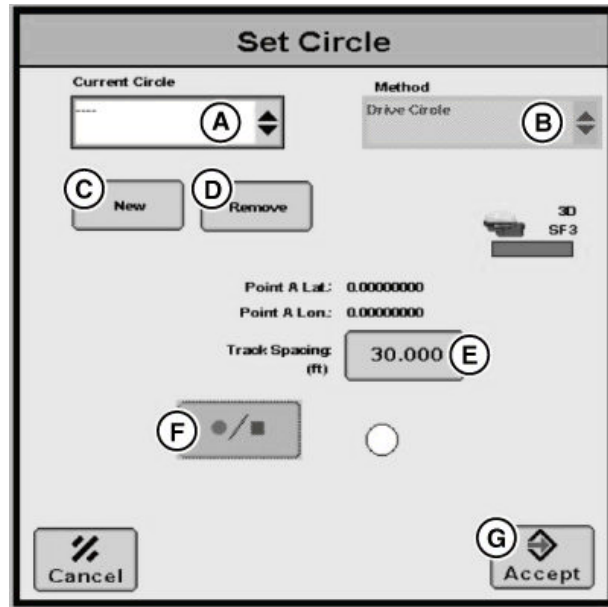
Continúa en la siguiente página

zb48j1t,1692099693191 -63-17SEP23-6/7

7. Seleccionar Establecer círculo.
8. Asegurarse de que el espacio entre pasadas sea correcto. Si el espacio entre pasadas no es correcto, cambiarlo en la pestaña de guiado.
9. Seleccionar el nombre de un círculo en Círculo actual (A). Si no existe ningún nombre, crear un nombre nuevo pulsando Nuevo (C).
10. Seleccionar el método Conducir en círculo en Método (B).
11. Seleccionar Iniciar/Parar registro (F) para iniciar el registro.
12. Pulsar Aceptar (G). Se proyecta un círculo en el campo.
13. Pulsar el botón de reanudación para ejecutar AutoTrac RowSense.
14. Para cancelar el proceso de configuración y volver a la página de configuración de guiado, seleccionar Cancelar.

A—Círculo actual
B—Método
C—Nuevo
D—Retirar

E—Espacio entre pasadas (ft)
F—Iniciar/Parar registro
G—Aceptar



Página Set Circle (Establecer círculo)

PC590583 —UN—17AUG23

zb48j1t,1692099693191 -63-17SEP23-7/7

Buscador de hilera

PC582158 —UN—01AUG23

El modo de buscador de hilera (guiado paralelo únicamente) está diseñado para aplicaciones de cultivo en hileras, cuyas hileras no siempre están separadas uniformemente. El buscador de hilera ayuda al operador a determinar en qué grupo de hileras debe volver a entrar en el campo después de definir un punto de referencia al salir del grupo de hileras anterior.

1. Seleccionar Menu (Menú).



Menú

zb48j1t,1692279379982 -63-21SEP23-1/5

2. Seleccionar GreenStar (GS3).

PC582159 —UN—01AUG23



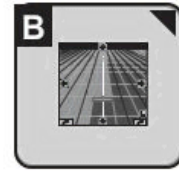
GreenStar (GS3)

Continúa en la siguiente página

zb48j1t,1692279379982 -63-21SEP23-2/5

3. Seleccionar guiado.

PC582160 —UN—01AUG23



Guiado

zb48j1t,1692279379982 -63-21SEP23-3/5

4. Seleccionar la configuración de guiado.

PC582161 —UN—01AUG23



Ajustes de guiado

zb48j1t,1692279379982 -63-21SEP23-4/5

5. Seleccionar el modo de buscador de hileras en el Modo de rastreo.

PC590595 —UN—17AUG23



Buscador de hileras desde el modo de rastreo

6. Ir a View (Vista). Seleccionar Establecer hilera.

zb48j1t,1692279379982 -63-21SEP23-5/5

Intercambiar pasada

Consultar la sección Guiado en el manual del operador del monitor GreenStar 3 2630.

zb48j1t,1692279221665 -63-22AUG23-1/1

Pasada de zanja

Surface Water Pro y AutoTrac se usan juntos para crear una pasada de dique.

Consultar la sección Zanja en el manual del operador de SurfaceWater Pro (OMPC21751).

zb48j1t,1692279337562 -63-22AUG23-1/1

Pasada de dique

Surface Water Pro y AutoTrac se usan juntos para crear una pasada de dique.

Consultar la sección Dique en el manual del operador de SurfaceWater Pro (OMPC21751).

zb48j1t,1692279350350 -63-22AUG23-1/1

GreenStar 3 CommandCenter—Pasada

Pasada recta

Teoría de funcionamiento

El modo de pasada recta ayuda a conducir en trayectorias rectas y paralelas entre sí. Configurar primero una pasada 0 (trayectoria de referencia) mediante los métodos de definición de pasada 0. Una vez definida la Pasada 0, se generan todas las pasadas para el campo. Las pasadas generadas pueden usar para hacer funcionar el guiado manual o AutoTrac. Cada recorrido se genera a partir del recorrido original para garantizar que los errores de dirección no se propaguen a todo el campo.

Las pasadas son copias idénticas de la pasada original.

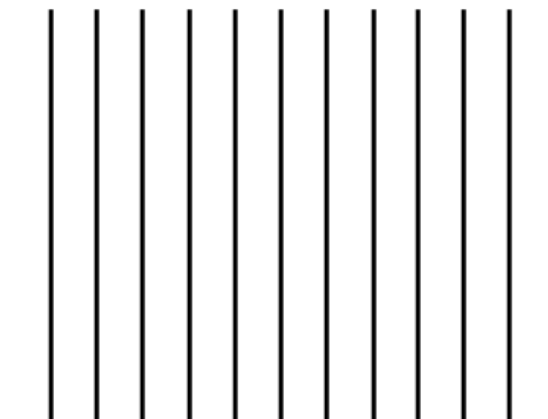
NOTA: Los términos "pasada de guiado" y "línea AB" son intercambiables entre sí. La Pasada 0 es la pasada que el operador define y es el punto de referencia que se usa como base para todas las pasadas paralelas.

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

Creación de una pasada recta nueva

Hay varios métodos que permiten definir una pasada 0:

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



Pasada recta

- Lat/Long + Rumbo - Define la pasada 0 al 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 funciones no se encuentran disponibles durante la creación.

NOTA: Se recomienda realizar una pasada de 3 mt (10 ft) de largo para manual y de 15 mt (45 ft) de largo para automático.

zb48j1t,1692099757967 -63-17SEP23-1/9

PC9508 —UN—24OCT06

Pasada recta

PC582158 —UN—01AUG23

1. Seleccionar Menu (Menú).



Menú

zb48j1t,1692099757967 -63-17SEP23-2/9

2. Seleccionar GreenStar (GS3).

PC582159 —UN—01AUG23



GreenStar (GS3)

Continúa en la siguiente página

zb48j1t,1692099757967 -63-17SEP23-3/9

3. Seleccionar guiado.

PC590571 —UN—17AUG23

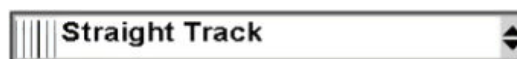


Guiado

zb48j1t,1692099757967 -63-17SEP23-4/9

4. Seleccionar la pasada recta en el modo de rastreo.

PC590564 —UN—17AUG23



Pasada recta en modo de rastreo

5. Seleccionar el nombre de pasada recta en Nombre de pasada. Si no existe ningún nombre, crear un nombre nuevo seleccionando una nueva pasada.

zb48j1t,1692099757967 -63-17SEP23-5/9

6. Seleccionar Establecer (A).

PC590568 —UN—17AUG23



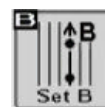
Establecer A

zb48j1t,1692099757967 -63-17SEP23-6/9

7. Definir Establecer B mediante una de tres alternativas siguientes:

PC590569 —UN—17AUG23

- a. 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.



Establecer B

zb48j1t,1692099757967 -63-17SEP23-7/9

- b. 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 permite calcular el punto B a partir de los últimos cinco puntos de datos obtenidos en los 15 m (45 ft) de recorrido y proyecta la línea de ajuste óptimo a través de los puntos para determinar el rumbo.

PC590570 —UN—17AUG23



Establ. B automáticamente

Continúa en la siguiente página

zb48j1t,1692099757967 -63-17SEP23-8/9

- c. Para definir el punto B mediante la introducción de un rumbo, seleccionar Establecer 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.

PC590572 —UN—17AUG23



Rumbo

8. Para anular el proceso de configuración y volver a la página de configuración de guiado, pulsar Cancelar.

La Pasada 0 ahora ha quedado definida y las pasadas paralelas se crean de modo automático.

zb48j1t,1692099757967 -63-17SEP23-9/9

Curvas adaptables

PC9028 —UN—16APR06

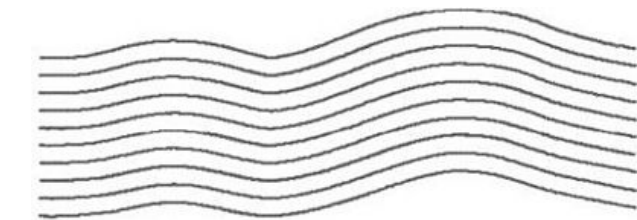
Teoría de funcionamiento

La pasada curva adaptable permite al operador registrar una trayectoria de curva manual. Una vez que se ha registrado la primera trayectoria de curva y la máquina gira en sentido inverso, el operador puede realizar una pasada en paralelo o activar el sistema AutoTrac una vez que se muestre la trayectoria propagada. La máquina será guiada en recorridos subsiguientes en función del recorrido previo que se haya registrado. Cada pasada se genera según la pasada original para garantizar que los errores de dirección no se propaguen a todo el campo. Los recorridos no son copias idénticas del recorrido original. La curva del recorrido se modifica para preservar el error recorrido a recorrido. Cuando es necesario, el operador puede cambiar la pasada curva en cualquier lugar del campo conduciendo la máquina fuera de la pasada propagada.

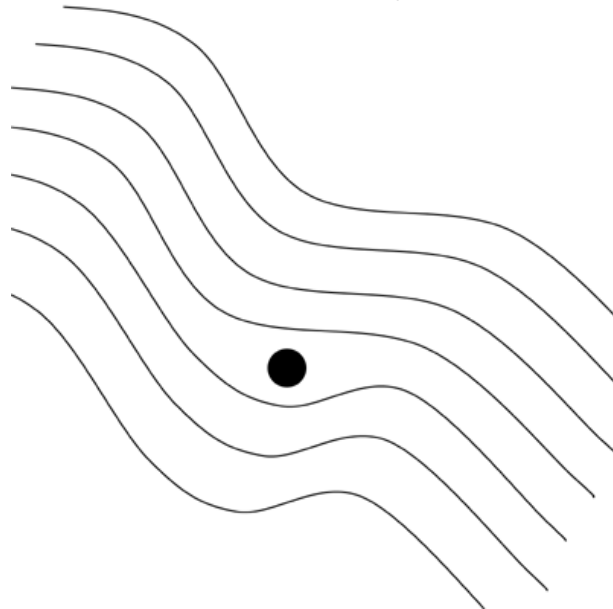
NOTA: El salteo de pasadas no estará disponible en el modo de curvas adaptables.

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

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



Modo de curvas adaptables



Modo de curvas adaptables

Continúa en la siguiente página

zb48j1t,1692100048683 -63-19SEP23-1/8

PC9029 —UN—17APR06

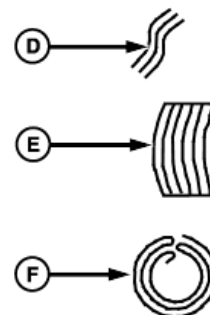
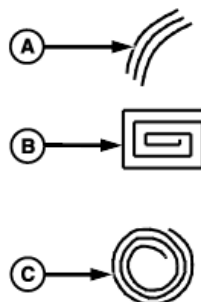
Patrones de guiado

A continuación, se muestra la variedad de patrones de campo:

- Curva simple
- Curva en S
- Cuadrado
- Pista de carrera
- Espiral
- Círculo

Funcionamiento de desplazamiento de pasada

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



Trayectorias

A—Curva simple
B—Cuadrado
C—Espiral

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

zb48j1t,1692100048683 -63-19SEP23-2/8

PC9032 —UN—17APR06

Creación de una curva adaptable nueva

PC582158 —UN—01AUG23

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



Menú

1. Seleccionar Menu (Menú).

zb48j1t,1692100048683 -63-19SEP23-3/8

2. Seleccionar GreenStar (GS3)

PC582159 —UN—01AUG23



GreenStar (GS3)

zb48j1t,1692100048683 -63-19SEP23-4/8

3. Seleccionar guiado.

PC590571 —UN—17AUG23



Guiado

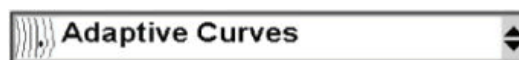
Continúa en la siguiente página

zb48j1t,1692100048683 -63-19SEP23-5/8

4. Seleccionar Curvas adaptables en Modo de rastreo.
5. Seleccionar el nombre de curvas adaptables Track Name (Nombre de pasada). Si no existe ningún nombre, crear un nombre nuevo seleccionando una nueva pasada.
6. Conducir hasta la ubicación deseada en el campo para el inicio de la pasada.
7. Iniciar la grabación. Seleccionar Registrar.

NOTA: La función de registro de curvas adaptables queda desactivada si el modo de repetición está activado. Al registrar trayectorias nuevas (por ejemplo, al sembrar), se debe desactivar el modo de repetición. Cuando se guía sobre pasadas ya registradas

PC590566 —UN—17AUG23



Curvas adaptables en Modo de rastreo

(como para la pulverización o cosecha), se debe seleccionar (activar) el modo de repetición.

El modo de repetición está desactivado de forma predeterminada.

8. El registro se sustituye por lo siguiente después de seleccionarlo:

- a. Pausa

zb48j1t,1692100048683 -63-19SEP23-6/8

- b. Parada

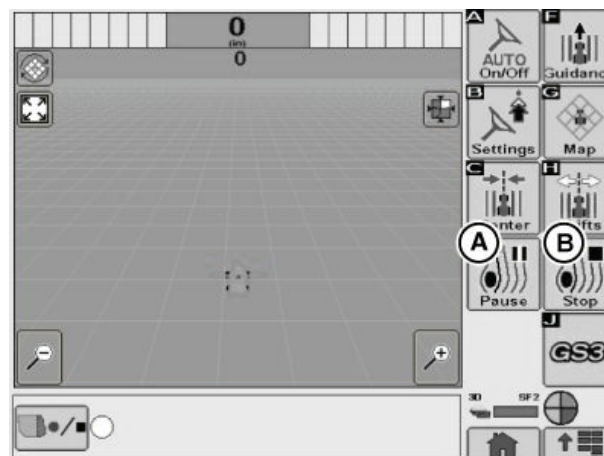
NOTA: Solo es necesario desactivar el registro si la máquina se conduce fuera del patrón normal del campo (por ejemplo, para llenar el pulverizador o la sembradora) o si el cliente no desea registrar giros en el extremo del campo.

9. 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 de la máquina en la pantalla. La trayectoria aparece cuando se vira la máquina.

NO aparecerá la línea blanca de navegación hasta que no se alcance el final de la pasada y se gire la máquina. Una vez que se vire la máquina, el sistema determinará la trayectoria para guiarla. El sistema localiza un segmento de línea que sea paralelo y se encuentre a una distancia de entre 1/2 y 1-1/2 del espacio entre pasadas. Aparecerá la pasada pronosticada, que el operador puede utilizar para la navegación. Conducir el vehículo a lo largo de la trayectoria deseada.

10. Girar la máquina al final de la primera pasada y se generará una línea blanca de navegación para la pasada siguiente. Podría tomar unos cuantos segundos para que la línea aparezca.
11. 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.
12. Seleccionar Parar registro (B) al llegar al final del campo.



Página Definir curvas adaptables

A—Pausa

B—Parada

IMPORTANTE: Detener el registro antes de que la máquina entre en el campo siguiente. De lo contrario, 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 o 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.

Continúa en la siguiente página

zb48j1t,1692100048683 -63-19SEP23-7/8

Registro de pasada recta o navegación alrededor de obstáculos

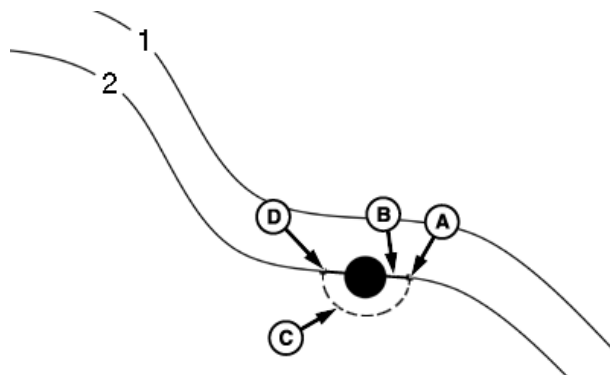
1. Iniciar el registro.
2. Poner en pausa el registro para detener temporalmente el registro de la trayectoria del vehículo.
3. Seleccionar el registro para reanudar el registro de la curva adaptable.

La distancia entre los puntos en 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.

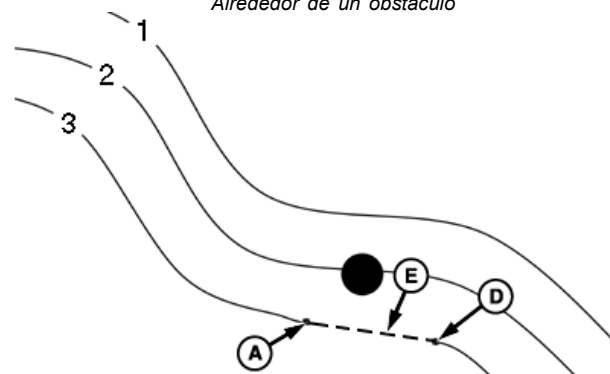
NOTA: El segmento puente (el segmento de línea creado entre los puntos de PAUSAR y REANUDAR) máximo posible es de 0,8 km (0,5 miles) (2.640 ft). Si la distancia es mayor que ésta, no se creará el segmento de línea de conexión, lo cual da por resultado una separación en la trayectoria.

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



Alrededor de un obstáculo



Trayectoria recta

zb48j1t,1692100048683 -63-19SEP23-8/8

PC9284 —UN—29JUL06

PC9285 —UN—08AUG06

Curvas AB

Teoría de funcionamiento

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 continúa generando pasadas adicionales cada vez que la máquina pase el último recorrido que se muestra en la pantalla.

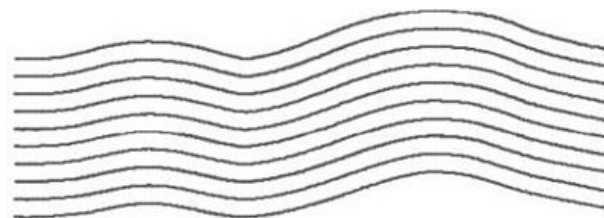
NOTA: Es posible omitir pasadas en el modo de curvas AB.

Generación de información de trayectoria curva

AB - Cuando el sistema genera las pasadas iniciales después de registrar la pasada 0, o cuando se generan pasadas adicionales, se muestra "Generating AB Curve" (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 el guiado. El vehículo deberá hallarse a menos de 400 m (0,25 millas) 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.

PC9028 —UN—16APR06



Modo de curvas AB

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

Numeración de pasadas - Se asignan números a las pasadas para permitir saltar pasadas y ayudar a encontrar 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 vuelven más convexas o cóncavas.

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.

zb48j1t,1692100403680 -63-17SEP23-1/7

1. Seleccionar Menu (Menú).

PC582158 —UN—01AUG23



Menú

zb48j1t,1692100403680 -63-17SEP23-2/7

2. Seleccionar GreenStar (GS3).

PC582159 —UN—01AUG23



GreenStar (GS3)

Continúa en la siguiente página

zb48j1t,1692100403680 -63-17SEP23-3/7

3. Seleccionar guiado.

PC590571 —UN—17AUG23



Guiado

zb48j1t,1692100403680 -63-17SEP23-4/7

4. Seleccionar Curvas AB en el menú de modo de rastreo.

PC590565 —UN—17AUG23



Curvas AB desde el modo de pasada

5. Seleccionar el nombre de curvas AB en Track Name (Nombre de pasada). Si no existe ningún nombre, crear un nombre nuevo seleccionando una nueva pasada.

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

7. Iniciar el registro. Seleccionar Registrar.

8. El registro se sustituye por lo siguiente después de seleccionarlo:

a. Pausa

zb48j1t,1692100403680 -63-17SEP23-5/7

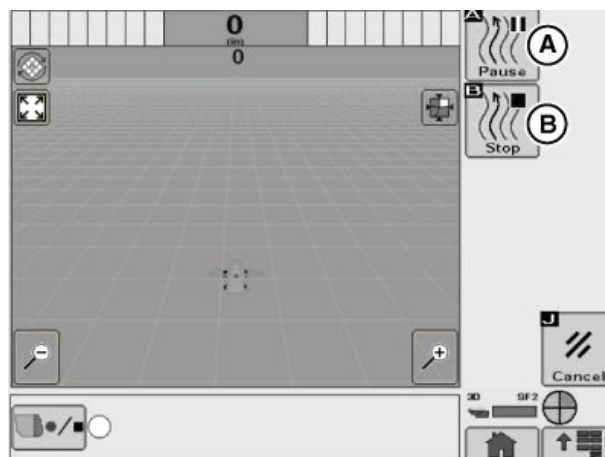
b. Parada

9. 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 de la máquina en la pantalla. La trayectoria aparece cuando se vira la máquina.

10. Pulsar Parar (B) el 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 mediante el botón Borrar pasada de la página de configuración de pasada.



Página Set AB Curve (Establecer curva AB)

A—Pausa

B—Parada

PC590590 —UN—17AUG23

Continúa en la siguiente página

zb48j1t,1692100403680 -63-17SEP23-6/7

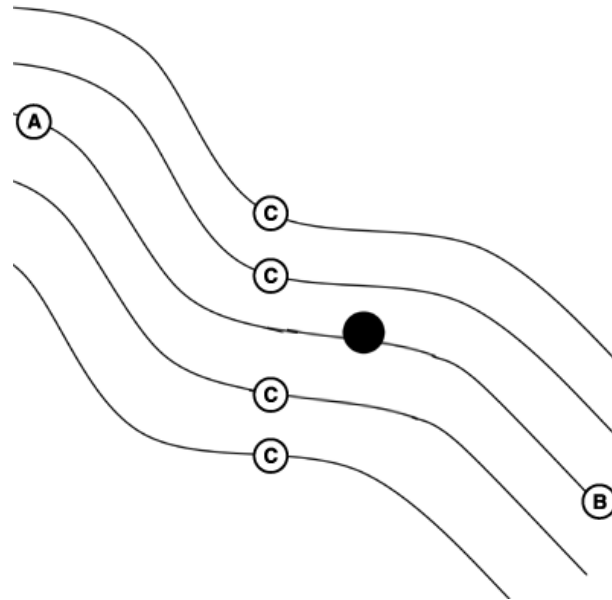
Registro de pasada recta o navegación alrededor de obstáculos

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

La distancia entre los puntos en 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 (segmento de línea creado entre los puntos de pausa y reanudación) más largo posible es de 0,8 km (0,5 millas) (2,640 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
B—Reanudar después del Pasada 0
obstáculo



PC9030C —UN—27OCT06

Navegación alrededor de obstáculos

zb48j1t,1692100403680 -63-17SEP23-7/7

Pasada en círculo

PC582158 —UN—01AUG23

Teoría de funcionamiento

El modo de pasada en círculo permite al operador conducir en trayectorias circulares concéntricas en campos con irrigación por pivote central. Los operadores pueden crear un círculo inicial con una diversidad de métodos diferentes. Una vez 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.

Las coordenadas de latitud y longitud del centro del círculo se guardan y vinculan con un nombre de campo. Si no se selecciona ningún campo al definir el centro del círculo, se guardan centros de círculo generales. Los centros de círculo se pueden volver a activar para usarlos más adelante.

Creación de una pasada en círculo nueva

1. Seleccionar Menu (Menú).



Menú

Continúa en la siguiente página

zb48j1t,1692100524545 -63-17SEP23-1/6

2. Seleccionar GreenStar(GS3).

PC582159 —UN—01AUG23



GreenStar (GS3)

zb48j1t,1692100524545 -63-17SEP23-2/6

3. Seleccionar guiado.

PC590571 —UN—17AUG23



Guiado

zb48j1t,1692100524545 -63-17SEP23-3/6

4. Seleccionar Pasada en círculo en el modo de rastreo.
5. Seleccionar el nombre de pasada en círculo en Track Name (Nombre de pasada). Si no existe ningún nombre, crear un nombre nuevo seleccionando una nueva pasada.
6. Conducir hasta la ubicación deseada en el campo para el inicio de la pasada.

PC590567 —UN—17AUG23



Pasada en círculo desde el modo de rastreo

Método de círculo de desplazamiento

Conducción en círculo - Crea la pasada en círculo si se conduce por lo menos un 10 por ciento del círculo

deseado. Se recomienda desplazarse por todo el círculo para obtener un óptimo cálculo del centro del círculo y una pasada de mayor precisión.

1. Desplácese hasta la ubicación deseada en el campo para conducir la máquina en un recorrido circular.

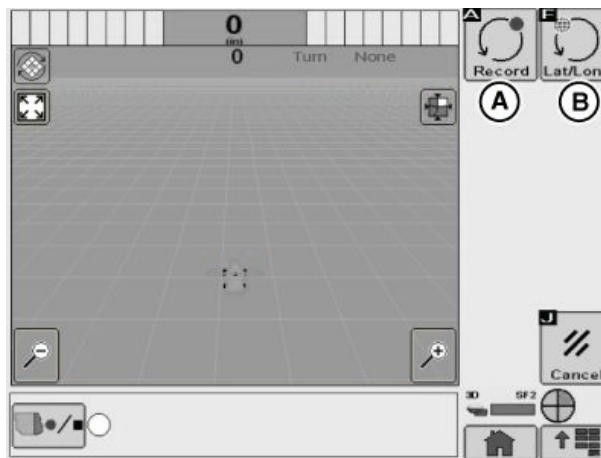
zb48j1t,1692100524545 -63-17SEP23-4/6

2. Seleccionar el registro (A) para recorrer la pasada en círculo.
3. Seleccionar Terminar registro de círculo. Las pasadas en círculo se crean automáticamente utilizando el espacio entre pasadas definido en la configuración.

NOTA: El botón Terminar registro de círculo se muestra cuando se haya desplazado una distancia suficiente que permita calcular el punto central.

A—Registrar

B—Lat/Long



Página Definir pasada en círculo

Continúa en la siguiente página

zb48j1t,1692100524545 -63-17SEP23-5/6

PC590591 —UN—17AUG23

Método de latitud/longitud

1. Seleccionar la pasada Lat/Long (B).
2. Introducir los valores de latitud y longitud deseados en grados decimales. Los valores previos de longitud y latitud vinculados con el campo se muestran cuando se muestra primero la pantalla de entrada.
3. Para guardar los valores, seleccionar Aceptar (C). Las pasadas en círculo se crean automáticamente utilizando el espacio entre pasadas definido en la 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.

A—Latitud
B—Longitud

C—Aceptar

Punto central

zb48j1t,1692100524545 -63-17SEP23-6/6

PC590584 —UN—17AUG23

Buscador de hilera

PC582158 —UN—01AUG23

1. Seleccionar Menu (Menú).



Menú

zb48j1t,1692279954088 -63-17SEP23-1/3

2. Seleccionar GreenStar(GS3).

PC582159 —UN—01AUG23



GreenStar (GS3)

zb48j1t,1692279954088 -63-17SEP23-2/3

3. Seleccionar guiado.
4. Seleccionar el buscador de hileras en el modo de rastreo.
5. Ir a View (Vista).
6. Seleccionar Establecer hilera.

PC590571 —UN—17AUG23



Guiado

zb48j1t,1692279954088 -63-17SEP23-3/3

Monitor de 4.^a generación—Pasada

Pasada recta

PC28961 —UN—24APR23

1. Seleccionar Menu (Menú).



Menú

zb48j1t,1692106465016 -63-17SEP23-1/9

2. Seleccionar Guiado AutoTrac.

PC28717 —UN—25AUG22



Guiado AutoTrac

zb48j1t,1692106465016 -63-17SEP23-2/9

3. Seleccionar Set track (Ajustar pasada).

PC590575 —UN—17AUG23



Establecer pasada

zb48j1t,1692106465016 -63-17SEP23-3/9

4. Seleccionar New Track (Nueva pasada), si no hay una pasada existente disponible.

PC590576 —UN—17AUG23



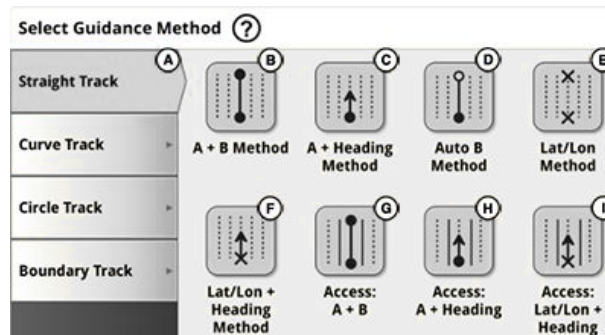
Oruga nueva

zb48j1t,1692106465016 -63-17SEP23-4/9

5. Seleccionar Pasada recta (A). Seleccionar cualquier método de las opciones disponibles.

A—Pasada recta
B—Método A + B
C—Método A + rumbo
D—Método Auto B
E—Método Lat/Lon

F—Método Lat/Lon + Rumbo
G—Acceso: A + B
H—Acceso: A + Rumbo
I— Acceso: Lat/Long + Rumbo



Opciones de pasada recta

Continúa en la siguiente página

zb48j1t,1692106465016 -63-17SEP23-5/9

PC28845 —UN—22AUG23

6. Seleccionar el nombre de pasada.

PC590577 —UN—17AUG23



Nombre de pasada

zb48j1t,1692106465016 -63-17SEP23-6/9

7. Seleccione Campo.
8. Seleccionar Aceptar. Conducir hasta la ubicación deseada en el campo.

PC590578 —UN—17AUG23



Campo

zb48j1t,1692106465016 -63-17SEP23-7/9

9. Seleccionar Establecer A.

PC590579 —UN—17AUG23



Establecer A

zb48j1t,1692106465016 -63-17SEP23-8/9

10. Seleccionar Establecer B.

PC590580 —UN—17AUG23



Establecer B

zb48j1t,1692106465016 -63-17SEP23-9/9

Pasada curva

PC28961 —UN—24APR23

1. Seleccionar Menu (Menú).



Menú

zb48j1t,1692108125002 -63-17SEP23-1/6

2. Seleccionar Guiado AutoTrac.

PC28717 —UN—25AUG22



Guiado AutoTrac

Continúa en la siguiente página

zb48j1t,1692108125002 -63-17SEP23-2/6

3. Seleccionar Set track (Ajustar pasada).

PC590575 —UN—17AUG23



zb48j1t,1692108125002 -63-17SEP23-3/6

4. Seleccionar New Track (Nueva pasada), si no hay una pasada existente disponible.

PC590576 —UN—17AUG23

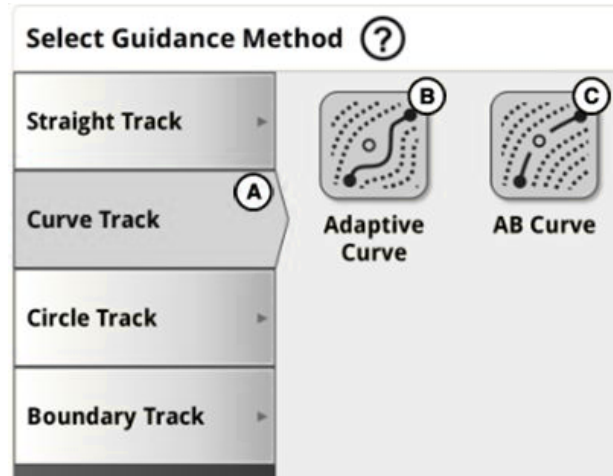


zb48j1t,1692108125002 -63-17SEP23-4/6

5. Seleccionar Pasada curva (A). Seleccionar cualquier método de las opciones disponibles.
6. Conducir hasta la ubicación deseada en el campo.

A—Pasada curva
B—Curva adaptable

C—Curva AB



Opciones de pasada en curva

zb48j1t,1692108125002 -63-17SEP23-5/6

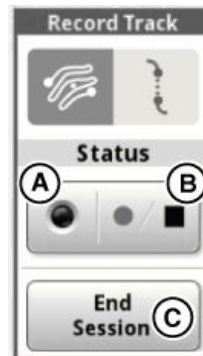
PC28846 —UN—22AUG23

7. Para iniciar el registro, seleccionar el Iniciar registro (A).
8. Seleccionar Finalizar sesión (C) para finalizar la grabación.
9. Seleccionar Aceptar para guardar la sesión o Cancelar para volver a la sesión de registro de curvas.

NOTA: Después de terminar, es posible modificar la pasada para añadir segmentos de curva a la sesión.

A—Registrar
B—Pausa/parada

C—Finalizar sesión



Registrar la línea

zb48j1t,1692108125002 -63-17SEP23-6/6

PC590588 —UN—17AUG23

Pasada en círculo

PC28961 —UN—24APR23

1. Seleccionar Menu (Menú).



Menú

zb48j1t,1692108138989 -63-17SEP23-1/7

2. Seleccionar Guiado AutoTrac.

PC28717 —UN—25AUG22



Guiado AutoTrac

zb48j1t,1692108138989 -63-17SEP23-2/7

3. Seleccionar Set track (Ajustar pasada).

PC590575 —UN—17AUG23



Establecer pasada

zb48j1t,1692108138989 -63-17SEP23-3/7

4. Seleccionar New Track (Nueva pasada), si no hay una pasada existente disponible.

PC590576 —UN—17AUG23



Oruga nueva

zb48j1t,1692108138989 -63-17SEP23-4/7

5. Seleccionar Pasada en círculo (A). Seleccionar cualquier método de las opciones disponibles.

A—Pasada en círculo
B—Conducción en círculo

C—Lat/Long de pasada en círculo



Opciones de pasada en círculo

Continúa en la siguiente página

zb48j1t,1692108138989 -63-17SEP23-5/7

PC28847 —UN—22AUG23

Conducción en círculo

1. Desplácese hasta la ubicación deseada en el campo para conducir la máquina en un recorrido circular.
2. Seleccionar Iniciar (A) para registrar la nueva pasada.
3. Desplácese por todo el recorrido del círculo deseado.
4. Seleccionar Terminado (B) para detener el registro.

NOTA: El botón Terminado aparece cuando se haya desplazado una distancia suficiente que permita calcular el punto central.

A—Start (Iniciar)
B—Done (Listo)

C—Cancelar



Conducir pasada en círculo

PC590587 —UN—17AUG23

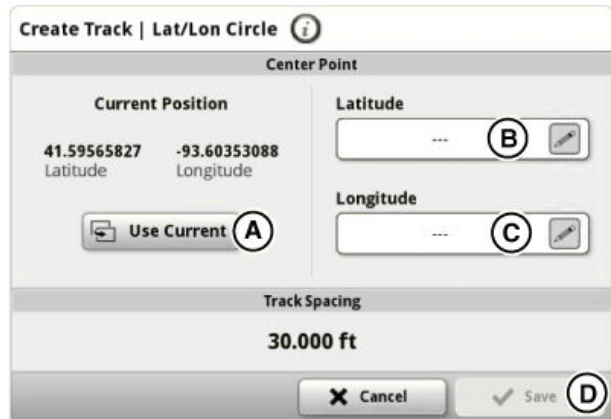
zb48j1t,1692108138989 -63-17SEP23-6/7

Lat/Long de pasada en círculo

1. Desplácese hasta la ubicación deseada en el campo para conducir la máquina en un recorrido circular.
2. Seleccionar Usar actual (A) si la latitud y longitud actuales son correctas.
3. Seleccionar Latitud (B) y Longitud (C).
4. Seleccionar Guardar (D).

A—Usar actual
B—Latitud

C—Longitud
D—Guardar



Pasada en círculo lat/long

PC590592 —UN—17AUG23

zb48j1t,1692108138989 -63-17SEP23-7/7

Pasada de contorno

PC28961 —UN—24APR23

1. Seleccionar Menu (Menú).



Menú

zb48j1t,1692108148895 -63-17SEP23-1/5

2. Seleccionar Guiado AutoTrac.

PC28717 —UN—25AUG22



Guiado AutoTrac

Continúa en la siguiente página

zb48j1t,1692108148895 -63-17SEP23-2/5

3. Seleccionar Set track (Ajustar pasada).

PC590575 —UN—17AUG23



Establecer pasada

zb48j1t,1692108148895 -63-17SEP23-3/5

4. Seleccionar New Track (Nueva pasada), si no hay una pasada existente disponible.

PC590576 —UN—17AUG23



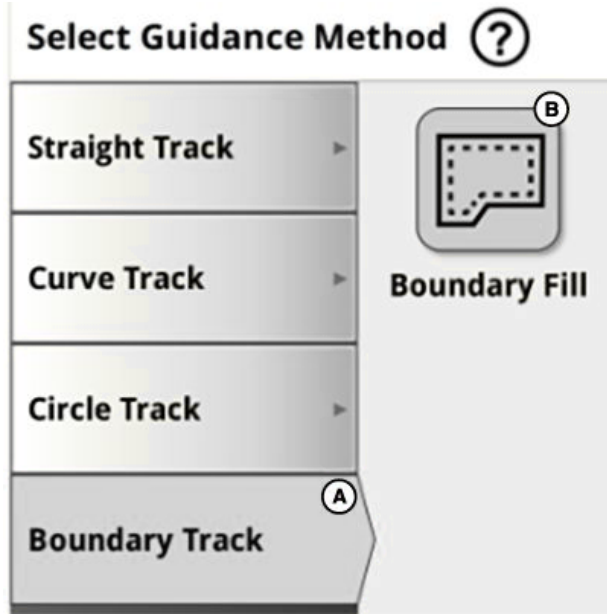
Oruga nueva

zb48j1t,1692108148895 -63-17SEP23-4/5

5. Seleccionar Pasada de contorno (A). Seleccionar Llenado de contorno (B).
6. Seleccionar el campo y el límite para generar la pasada de relleno de contorno.
7. Seleccionar Next (Siguiente) para configurar el relleno de contorno.

A—Pasada de contorno

B—Llenado de límite



Opciones de pasada de contorno

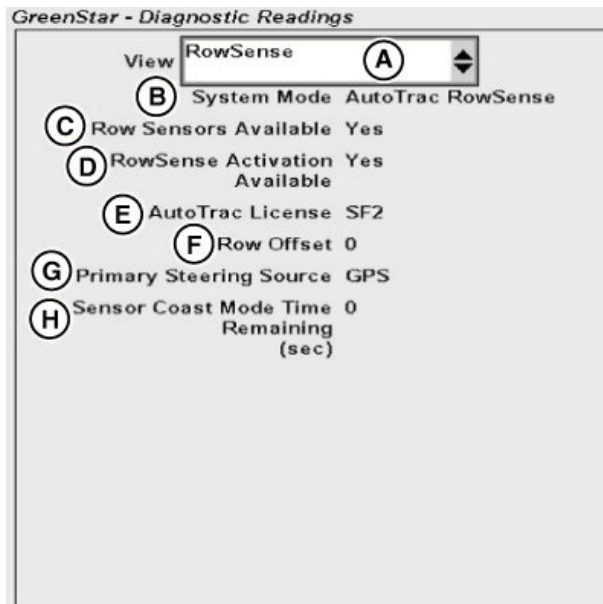
PC28848 —UN—22AUG23

zb48j1t,1692108148895 -63-17SEP23-5/5

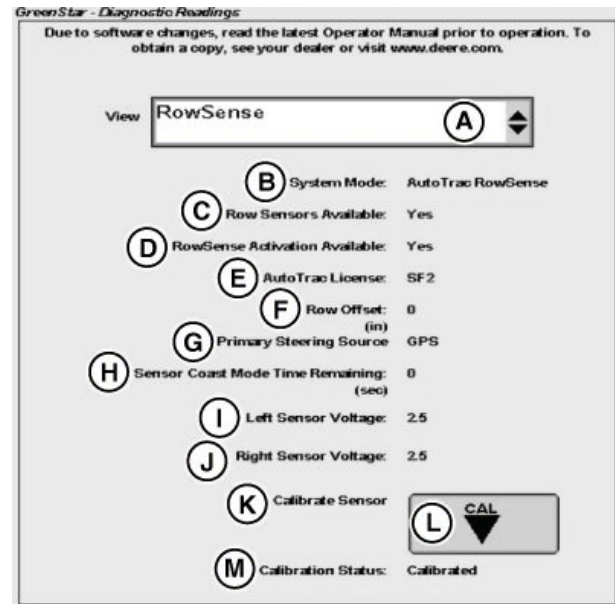
Diagnóstico

Pantallas de diagnóstico para GreenStar 3

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



Lecturas de diagnóstico para GreenStar 3 CommandCenter



Lecturas de diagnóstico del monitor GreenStar 3

- A—Visualizar
- B—Modo del sistema
- C—Sensores de hilera disponibles
- D—Activación de RowSense disponible
- E—Licencia de AutoTrac
- F—Compensación de hilera
- G—Fuente de dirección primaria
- H—Tiempo restante de modo muerto de sensor

- I— Tensión de sensor izquierdo
- J— Tensión de sensor derecho
- K—Calibración del sensor
- L—CAL
- M—Estado de calibración

Sensores de hilera disponibles:

- A — Sí
- B — No

Activación del sistema de guiado por hileras 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 de AutoTrac:

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

Desplazamiento de hilera:

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

Fuente de dirección primaria:

- A — Ninguna
- B — GPS

- C — Sensores de hilera

Tiempo restante del modo de avance por inercia del sensor:

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

Tensión de sensor izquierdo

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

Tensión de sensor derecho

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

Calibración del sensor

Estado de calibración

- Calibrado
- No calibrado

zb48j1t,1692098536255 -63-12SEP23-1/1

Pantalla de diagnóstico de 4.^a generación

Estado de AutoTrac: El estado de AutoTrac muestra Gráfico circular de AutoTrac y Conmutador de activación/desactivación de AutoTrac.

NOTA: Los valores de rendimiento y condiciones de seguimiento se calculan continuamente cuando AutoTrac está conectado (gráfico de estado en 4/4) y se viaja sobre la línea. Los valores no se actualizan cuando el gráfico de AutoTrac cae al gráfico de estado de 3/4 o 2/4, y los valores cambian a "---" con el gráfico de estado de 1/4.

Rendimiento de rastreo (A)

NOTA: Cada uno de los siguientes valores se muestra como un valor de 95 por ciento, lo que significa que el 95 % de las veces el rendimiento será igual o mayor que el valor visualizado.

Error de desviación de 95 %: La distancia desde la pasada más cercana a la máquina. El error aumenta hasta que la máquina alcanza la mitad del recorrido entre dos pasadas, luego el error disminuye a medida que la máquina se acerca a la pasada siguiente. En buenas

	4,8—12,9 km/h (3—8 mph)	12,9—19,3 km/h (8—12 mph)	19,3—24,1 km/h (12—15 mph)
Error de pasada (todos los tipos de pasada)	4 cm (1.6 in.)	8 cm (3.2 in.)	12 cm (4.7 in)

Error de rumbo de 95 %: Indica la relación entre la dirección de la máquina con respecto a la pasada actual.

	4,8—12,9 km/h (3—8 mph)	12,9—19,3 km/h (8—12 mph)	19,3—24,1 km/h (12—15 mph)
Pasada recta	0,8°	1°	1,2°
Curva/pasada en círculo (Este valor depende de la nitidez de la curva. Las curvas más nítidas tienen valores más altos).	1,6°	3,0°	3,6°

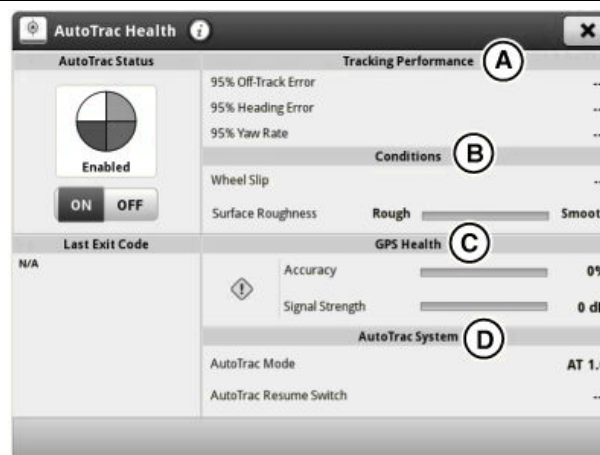
Relación de giro de 95 %: Velocidad de giro de la máquina que afecta el rendimiento de la pasada. En

	4,8—12,9 km/h (3—8 mph)	12,9—19,3 km/h (8—12 mph)	19,3—24,1 km/h (12—15 mph)
Pasada recta	1°	1,5°	1,8°
Curva/pasada en círculo (Este valor depende de la nitidez de la curva. Las curvas más nítidas tienen valores más altos).	2°	4,5°	5,4°

Condiciones (B)

NOTA: Los valores fuera del intervalo óptimo se denotan con un indicador de estado de LED amarillo. Los valores dentro del intervalo óptimo se denotan con un indicador de estado de LED verde.

Irregularidad de la superficie: Medición de la superficie sobre la cual funciona la máquina. Se calcula utilizando las entradas de inclinación, balanceo y velocidad que envía el receptor StarFire. La barra indicadora de asperezas



Pantalla de diagnóstico de 4.^a generación

A—Rendimiento de rastreo
B—Condiciones

C—Condición de GPS
D—Sistema AutoTrac

condiciones, estos valores deben ser iguales o inferiores a lo siguiente:

En buenas condiciones, estos valores deben ser iguales o inferiores a lo siguiente:

buenas condiciones, estos valores deben ser iguales o inferiores a lo siguiente:

de la superficie es amarilla cuando está fuera del rango óptimo y verde cuando está dentro del rango óptimo.

Patinaje de las ruedas: Porcentaje de patinaje de los neumáticos comparando la indicación de velocidad de las ruedas de la máquina con la velocidad por GPS. Un valor superior al 6 % indica que el patinaje de las ruedas puede afectar negativamente al rendimiento de AutoTrac.

Estado de GPS (C)

Continúa en la siguiente página

zb48j1t,1692676792441 -63-23AUG23-1/2

Precisión: Posición de precisión del receptor que se visualiza como porcentaje. Para lograr la precisión y la repetibilidad anunciadas, es necesario tener un 100 % de precisión.

Intensidad de señal: Calidad de la señal de corrección de StarFire recibida por el receptor.

Sistema AutoTrac (D)

Modo AutoTrac - Indica el tipo de unidad de control AutoTrac instalada en la máquina.

Unidad de control	Modo AutoTrac
AT2 (7R N.S. 110101—, 8R N.S. 160001—, 8RT N.S. 923001—, 8RX N.S. 801001—)	AT 2.0
AT1 (unidad de control AutoTrac integrada o instalada en fábrica)	AT 1,0
AutoTrac Controller 300	ATC 300
Unidad de control AutoTrac™ Raven	ATC RAVEN
Unidad de control AutoTrac Reichardt	ATC Reichardt
Unidad de control de AutoTrac Deere	ATC Deere
AutoTrac Universal 300	ATC 300
AutoTrac Universal 200	ATC 200
AutoTrac Universal 100	ATC 100

Interruptor de reanudación de AutoTrac - Indica activado cuando el interruptor de reanudación de

AutoTrac está pulsado y desactivado cuando se suelta el interruptor de reanudación.

zb48j1t,1692676792441 -63-23AUG23-2/2

Limpieza de sensores de hileras

Limpieza de sensores de hilera

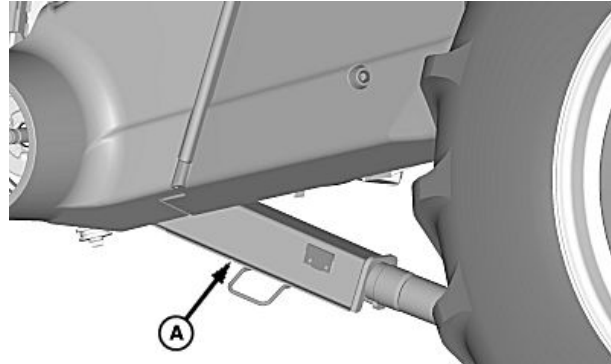
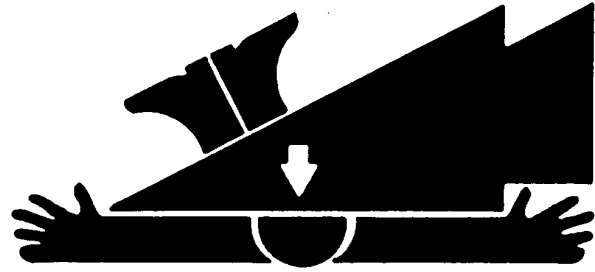
⚠ ATENCIÓN: Apagar el motor, aplicar el freno de estacionamiento y sacar la llave.

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



TS696 —UN—21SEP89

H90891 —UN—26FEB08

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

Índice alfabético

	Página		Página
A		I	
Activación	20-1	Icono	
Activación del sistema	15-1	Sensor de hilera	35-1
Activación/desactivación de sensores	15-1	Información general	
Alineación		Referencias generales	
Sistema de guiado por hileras	25-6, 30-3	Marcas comerciales	-3
Alineación de tallos		Instalado	
Sensores de hilera	25-6, 30-3	Sensor de hilera	35-1
B		L	
Botón 2		Limpieza	
Botón de reanudación	15-1	Sensores de hilera	60-1
Botón 3		Localización de averías	
Botón de reanudación	15-1	Pantalla de diagnósticos	55-1
Botón de reanudación		M	
Botón 2	15-1	Mantenimiento	
Botón 3	15-1	Limpieza de sensores de hilera	60-1
Configuración	15-1	Modo AutoTrac	
Modo de entrada de hileras	15-1	Curvas adaptables	40-7
Modo de guiado por hileras	15-1	Modo de documentación	
C		Curvas adaptables	40-7
Calibración		Modo de entrada de hileras	
Diagnóstico	55-1	Botón de reanudación	15-1
Sensores de hilera	25-8, 30-4	Modo de guiado por hileras	
Compatibilidad	20-1	Botón de reanudación	15-1
Configuración		P	
Botón de reanudación	15-1	Palabras de señalización, comprensión	5-1
Curvas adaptables		Palanca multifunción	15-1
Modo AutoTrac	40-7	R	
Modo de documentación	40-7	Registro manual	
Registro manual	40-7	Curvas adaptables	40-7
D		Requisitos	20-1
Desplazamientos		S	
Sistema de guiado por hileras	25-6, 30-3	Seguridad	
Diagnóstico	55-1	Prácticas de mantenimiento seguras	5-2
Divisores de cultivo	25-6, 30-3	Sensor de hilera	
G		Botón de estado	15-1
Giro en cabecero	35-2	Funcionando con GPS	35-1
GPS		Icono	35-1
Sensor de hilera	35-1	Instalado	35-1
H		Señal perdida	35-1
Hilera divisoria	25-6, 30-3	Sensores de hilera	
		Alineación de tallos	25-6, 30-3
		Calibración	25-8, 30-4
		Limpieza	60-1

Continúa en la siguiente página

	Página
Tensiones.....	25-8, 30-4
Tiempo de desactivación	15-1
Señal perdida	
Sensor de hilera.....	35-1
Sistema de guiado por hileras	
Alineación	25-6, 30-3
Configuración de desplazamiento.....	25-6, 30-3
Diagnóstico	55-1
SSU	15-1

T

Tensiones	
Sensores de hilera.....	25-8, 30-4
Tiempo de desactivación	15-1

V

Valor de desplazamiento	20-1
-------------------------------	------

Documentación de servicio de John Deere disponible

Información técnica

Es posible adquirir información técnica de John Deere. Las publicaciones están disponibles en formato CD-ROM o en formato impreso.

Se pueden realizar pedidos a través de:

- Tienda de información técnica John Deere:
www.JohnDeere.com/TechInfoStore
- Llamando al 1-800-522-7448
- Consultando al concesionario John Deere

La información disponible incluye:

CATÁLOGOS DE PIEZAS que contienen listas de los repuestos disponibles para su máquina junto con ilustraciones de componentes para ayudarle a identificar las piezas correctas. Los catálogos de piezas también son de utilidad como referencia para el desmontaje y montaje.



TS189 —UN—17JAN89

DX,SERVIT -63-07DEC16-1/4

MANUALES DEL OPERADOR que proporcionan información sobre la seguridad, el manejo, mantenimiento y servicio de la máquina.



TS191 —UN—02DEC88

DX,SERVIT -63-07DEC16-2/4

MANUALES TÉCNICOS que contienen información sobre el mantenimiento de su máquina. Incluyen especificaciones, procedimientos de desmontaje y montaje ilustrados, esquemas hidráulicos y eléctricos. Algunos productos disponen de manuales independientes para la reparación y el diagnóstico. Determinados componentes, como los motores, se describen en manuales técnicos de componentes (CTM) independientes.



TS224 —UN—17JAN89

Continúa en la siguiente página

DX,SERVIT -63-07DEC16-3/4

El programa educativo está compuesto por cinco series completas de libros que incluyen información elemental, sin proporcionar información concreta sobre los fabricantes:

- La serie agrícola trata sobre tecnologías de explotación agrarias y ganaderas.
- La serie Farm Business Management examina problemas “reales” y ofrece soluciones prácticas en las áreas de marketing, financiación, selección de equipamiento y cumplimiento de normativas.
- Los manuales de fundamentos de mantenimiento tratan sobre cómo reparar y mantener los equipos para el uso fuera de carretera.
- Los manuales de Fundamentos de funcionamiento de la máquina explican las capacidades y ajustes de la máquina, cómo mejorar el rendimiento de una máquina y cómo eliminar operaciones innecesarias en el campo.
- Los manuales que tratan sobre los fundamentos de equipos compactos proporcionan instrucciones de



servicio y mantenimiento para equipos con potencia de arrastre de la TDF de hasta 40 kW.

DX,SERVLIT -63-07DEC16-4/4

TS1663 —UN—10OCT97

El servicio John Deere 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.

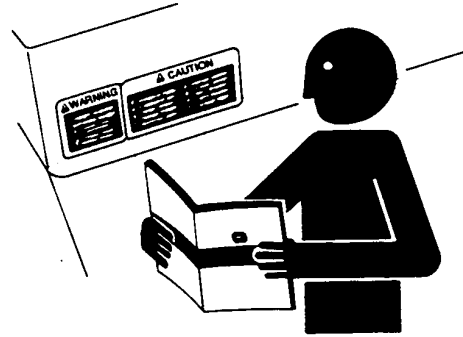
- Mantenimiento y piezas de repuesto para su equipo.
- Técnicos especializados y experimentados y las herramientas de diagnóstico y reparación necesarias para mantener su equipo.

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



TS201—UN—15APR13

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

3. Si de esta manera no encuentra solución, explíquelo el 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 escríbanos un email a la dirección www.deere.com/en_US/ag/contactus/

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

El servicio John Deere le mantiene en marcha