

Machine Sync de John Deere



JOHN DEERE

MANUAL DEL OPERADOR

Machine Sync de John Deere

OMPFP18253 EDICIÓN L7 (SPANISH)

John Deere Ag Management Solutions
Printed in U.S.A.

Introducción

Introducción

Le agradecemos la compra de un producto John Deere.

LEER ESTE MANUAL detenidamente para conocer el funcionamiento y mantenimiento correcto del producto. El no hacerlo puede producir lesiones personales 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. (Consultar a su concesionario John Deere si desea adquirirlos).

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

Las MEDIDAS en este manual se expresan en unidades métricas y sus equivalentes habituales de los EE.UU. Usar únicamente repuestos y tornillería correctos. Los tornillos métricos y los del sistema de los EE.UU. pueden requerir llaves especiales métricas o del sistema de los EE.UU.

El LADO DERECHO y el LADO IZQUIERDO se determinan mirando en el sentido de avance de la máquina 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 soporte de John Deere para aquellos clientes que operan y mantienen su equipo en conformidad con lo descrito en este manual. La garantía se explica en la declaración o el certificado de garantía que debe haber entregado el concesionario.

Esta garantía le da la seguridad de que John Deere respalda sus productos cuando aparecen fallos dentro del plazo de la garantía. En determinadas circunstancias, John Deere proporciona 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 notificarle cualquier asunto o mejora en relación con el producto.

JS56696,0000C4C-63-03FEB17

Librería de información técnica John Deere

Las funciones del producto podrían no estar plenamente representadas en este documento debido a cambios en el producto, producidos luego de la impresión. Leer la versión más reciente del Manual del operador antes de usar la máquina. Para obtener una copia, consultar al concesionario o visitar www.deere.com y utilizar el enlace "Buscar Manuales del operador de Equipos Agrícolas" para localizar la Librería de Información Técnica John Deere.

CZ76372,000071F-63-17FEB17

Número de serie:

Índice

	Página		Página
Seguridad		Configuración—Configuración de las páginas de inicio de automatización Sincronización de máquinas	
Reconocer los avisos de seguridad	05-1	Configuración de las páginas de inicio	60D-1
Compresión de las palabras de señalización	05-1	Funcionamiento de la automatización de Sincronización de máquinas	
Observar los mensajes de seguridad	05-1	Funcionamiento de la automatización para sincronización de máquinas - Modo de guiado	70A-1
Prácticas de mantenimiento seguras	05-2	Funcionamiento de la automatización para sincronización de máquinas - Vehículo guía (cosechadora)	70A-2
Uso adecuado de pasamanos y escalones	05-2	Funcionamiento de automatización para sincronización de máquinas - Vehículo seguidor (tractor)	70A-4
Manejo seguro de componentes electrónicos y soportes	05-2	Calibración de punto de inicio	70A-5
Uso incorrecto de la pantalla electrónica	05-3	Incremento leve	70A-6
Funcionamiento seguro de sistemas de guiado	05-3	Solicitud de descarga – Líder	70A-7
Uso adecuado del cinturón de seguridad	05-4	Solicitud de descarga – Seguidor	70A-8
Evitar las sacudidas eléctricas y los incendios	05-4	Configuración—Configuración de datos compartidos de Sincronización de máquinas	
Elusión de la exposición a campos con señales de radio de alta frecuencia	05-4	Configuración de recursos	60E-1
Alejarse de los cables eléctricos	05-5	Preparación de los datos compartidos de sincronización de máquinas	60E-1
Tonos de sincronización de máquina	05-5	Cobertura del mapa compartida	60E-2
Información de regulación y conformidad		Funcionamiento de los datos compartidos de Sincronización de máquinas	
Declaración de conformidad de la UE	20-1	Unirse a Datos compartidos	70B-1
Descripción general del sistema		Indicador de estado	70B-3
Teoría de funcionamiento	30-1	Administrador de diseño de página	70B-4
Compatibilidad con automatización de sincronización de máquinas	30-1	Borrado de mapas de cobertura compartidos ...	70B-4
Compatibilidad con los datos compartidos de sincronización de máquinas	30-3	Líneas de guiado compartidas	70B-6
Activación de Machine Sync	30-3	Localización de averías	
Configuración—Configuración de red de radios de comunicaciones de máquinas		Diagnóstico de automatización de Sincronización de máquinas — guía (cosechadora)	80-1
Configuración de red	60A-1	Diagnóstico de automatización de Sincronización de máquinas — Seguidor (tractor)	80-1
Gestión de redes	60A-3	Diagnóstico de datos compartidos de Machine Sync	80-2
Pérdida de conexión de red inalámbrica	60A-4	Localización de averías	80-4
Pérdida de conexión de red inalámbrica	60A-4	Códigos de diagnóstico—Unidad de control del reposabrazos (ACU)	80-5
Configuración—Configuración de automatización de Sincronización de máquinas—Vehículo guía (cosechadora)		Códigos de diagnóstico—Centro de cargas de la cabina (CLC)	80-8
Configuración de equipo	60B-1		
Parámetros de guiado	60B-2		
Configuración—Configuración de automatización de Sincronización de máquinas—Vehículo seguidor (tractor)			
Configuración de equipo	60C-1		
Parámetros de guiado	60C-2		

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.

Seguridad

Reconocer los avisos de seguridad



T81389—UN—28JUN13

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

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

DX,ALERT-63-29SEP98

Compresión de las palabras de señalización



⚠ ADVERTENCIA

⚠ ATENCIÓN

TS187—63—28APR14

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.

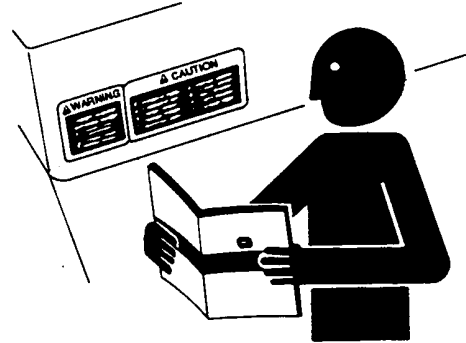
ATENCIÓN: La palabra ATENCIÓN indica una situación potencialmente peligrosa que, de no evitarse, podría ocasionar lesiones leves o moderadas. La palabra ATENCIÓN puede también usarse para advertir acerca de acciones que ponen en peligro la seguridad y que pueden ocasionar lesiones a personas.

Las palabras de señalización—PELIGRO, ADVERTENCIA o ATENCIÓN—se identifican por el símbolo de alerta de seguridad. El mensaje PELIGRO indica los riesgos más graves. Las etiquetas de seguridad PELIGRO o ADVERTENCIA están situadas

junto a zonas con peligros específicos. Las etiquetas de seguridad ATENCIÓN informan sobre medidas de precaución generales. ATENCIÓN se usa también para advertir de los mensajes de seguridad de este manual.

DX,SIGNAL-63-05OCT16

Observar los mensajes de seguridad



TS201—UN—15APR13

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

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

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

Mantener la máquina en buenas condiciones de trabajo. Cualquier modificación no autorizada puede menoscabar el funcionamiento y/o seguridad de la máquina y acortar su vida útil.

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

DX,READ-63-16JUN09

Prácticas de mantenimiento seguras



TS218—UN—23AUG88

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.

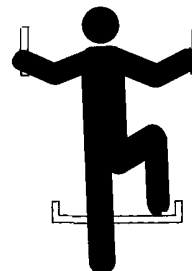
En aperos remolcados, desconectar el mazo de cables del tractor antes de revisar los componentes del sistema eléctrico o de soldadura en el equipo.

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.

DX,SERV-63-28FEB17

Uso adecuado de pasamanos y escalones



T133468—UN—15APR13

Para evitar caídas, subir y bajarse del puesto del operador mirando hacia la máquina. Mantener tres puntos de contacto con los peldaños, asideros y pasamanos.

Tener sumo cuidado de no resbalar en superficies cubiertas por barro, nieve y humedad. Mantener los peldaños limpios y libres de grasa y aceite. Nunca saltar para bajarse de la máquina. Nunca subir o bajar de una máquina en movimiento.

DX,WW,MOUNT-63-12OCT11

Manejo seguro de componentes electrónicos y soportes



TS249—UN—23AUG88

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

Uso incorrecto de la pantalla electrónica

Las pantallas electrónicas son dispositivos secundarios diseñados para ayudar al operador a realizar trabajos en el campo, aumentar la comodidad y proporcionar entretenimiento. Las pantallas pueden ofrecer una amplia gama de funciones, se utilizan en diferentes aplicaciones del sistema de la máquina y se pueden utilizar con otros dispositivos secundarios, tales como dispositivos electrónicos portátiles.

Un dispositivo secundario es cualquier dispositivo que no requiera hacer funcionar la máquina para su uso principal. El operador siempre es responsable del funcionamiento y control seguro de la máquina.

Para evitar lesiones al manejar la máquina:

- Instalar la pantalla según las instrucciones de montaje. Asegurarse de que el dispositivo esté sujeto y no impida la visión del conductor o interfiera con los controles operativos de la máquina.
- No distraerse con la pantalla. Estar atento. Prestar atención a la máquina y sus alrededores.
- No cambiar la configuración o acceder a cualquier función que requiera el uso prolongado de los controles de la pantalla mientras la máquina esté en movimiento. Detener la máquina en un lugar seguro y colocarla en posición de estacionamiento antes de intentar realizar dichas operaciones.
- Nunca ajustar el volumen muy alto ya que no se podrá escuchar el tráfico exterior y los vehículos de emergencia.

Para el funcionamiento seguro de la máquina, se pueden desactivar algunas funciones de las pantallas, a menos que el movimiento de la máquina esté limitado o ésta se haya colocado en posición de estacionamiento. No atenerse a estas medidas de seguridad, puede infringir la ley aplicable y provocar daños, lesiones graves o incluso la muerte.

Solo utilizar las funciones disponibles de la máquina cuando las condiciones se lo permitan, de manera segura, y según las instrucciones provistas. Siempre observar las normas de seguridad de conducción, las leyes estatales o locales, y las normas de tráfico al utilizar un dispositivo secundario.

DX,ELEC,DISPLAY-63-13JAN15

Funcionamiento seguro de sistemas de guiado

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

Los sistemas de guiado han sido diseñados para auxiliar al operador a efectuar operaciones en campo de modo más eficaz. El operador siempre es responsable de guiar la máquina. Los sistemas de guiado no detectan automáticamente ni pueden impedir las colisiones con obstáculos u otras máquinas.

Los sistemas de guiado incluyen una aplicación que controla de modo automático la dirección de la máquina. Esto incluye, entre otras, AutoTrac™, iGuide™, iTEC™ Pro, AutoTrac™ Universal (ATU), RowSense™ y Sincronización de máquinas.

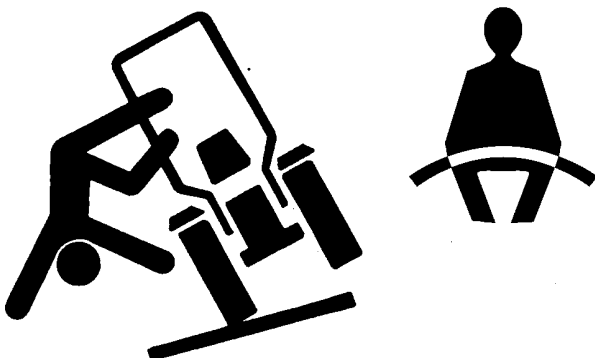
Para evitar lesionar al operador y a otras personas:

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

JS56696,0000ABC-63-02DEC13

AutoTrac es una marca comercial de Deere & Company
iGuide es una marca comercial de Deere & Company
iTEC es una marca comercial de Deere & Company
RowSense es una marca comercial de Deere & Company

Uso adecuado del cinturón de seguridad



TS1729—UN—24MAY13

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 traba y pasarlo a lo largo del cuerpo.
- Insertar la traba 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.

DX,ROPS1-63-22AUG13

Evitar las sacudidas eléctricas y los incendios



PC12631—UN—04JUN10

Los equipos de baterías y otras fuentes de alimentación eléctrica producen sacudidas eléctricas, chispas o arcos eléctricos si llega a ocurrir un cortocircuito. Los cortocircuitos eléctricos pueden alcanzar temperaturas lo suficientemente altas para provocar quemaduras o incendios o derretir materiales comunes.

Para evitar las lesiones causadas por choques eléctricos, quemaduras o riesgos de incendios, siempre desconectar la alimentación de la batería o de otra fuente del equipo antes de instalar o efectuar trabajos de mantenimiento:

- Desconectar la puesta a masa (pinza del borne negativo [-] de la batería)
- Desconectar la batería y retirarla.
- Desconectar la batería y otras fuentes de alimentación eléctrica.
- Desenchufar la fuente de alimentación eléctrica del equipo.

Comprender y respetar todos los códigos y reglamentos locales cuando se instale equipo eléctrico.

HC94949,0000487-63-27JAN14

Elusión de la exposición a campos con señales de radio de alta frecuencia



PC12632—UN—04JUN10

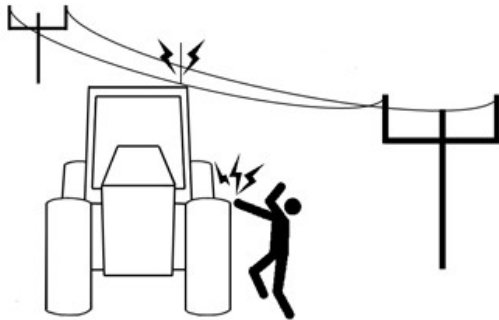
Evitar lesiones a causa de la exposición a campos de alta frecuencia radial en la antena. No tocar la antena mientras el sistema está transmitiendo. Siempre

desconectar la potencia a la antena antes de instalar o realizar tareas de mantenimiento.

La antena siempre debe estar alejada del operador o de las personas cercanas a una distancia mínima de 20 cm (8 in).

JS56696,0000C0E-63-11DEC12

Alejarse de los cables eléctricos



PC13658—UN—08NOV11

La antena de la máquina puede tener suficiente altura para quedar en contacto con los cables eléctricos tendidos a poca altura. Evitar las lesiones graves causadas por choques eléctricos:

- Mantenerse alejado de los cables de tendido eléctrico a poca altura mientras se usa o transporta la máquina.

HC94949,0000488-63-24JAN14

Tonos de sincronización de máquina

Se escuchará un tono cuando la Sincronización de máquinas se desconecte. Tomar control de la dirección cuando se escuche el tono de desconexión de Sincronización de máquinas para evitar peligros en el campo, personas en las inmediaciones, equipos u otros obstáculos.

CZ76372,0000534-63-31OCT12

Información de regulación y conformidad

Declaración de conformidad de la UE

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

Por la presente, el abajo firmante declara que:

Producto: Machine Sync de John Deere

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

DIRECTIVA	NÚMERO	MÉTODO DE CERTIFICACIÓN
Compatibilidad electromagnética (EMC)	2004/108/CE	Anexo II
Directiva de equipos de radio y terminal de telecomunicaciones (R&TTE)	1999/5/CE	Anexo III

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

Brigitte Birk
John Deere GmbH & Co. KG
Mannheim Regional Center
John Deere Strasse 70
D-68163 Mannheim, Alemania

Esta declaración de conformidad se emite bajo la responsabilidad absoluta del fabricante.

Lugar de la declaración: Kaiserslautern, Alemania

Fecha de la declaración: 9 diciembre de 2011

Fábrica: John Deere Intelligent Solutions Group

Nombre: Aaron Senneff

Título: gerente de ingeniería, John Deere Intelligent Solutions Group



DXCE01—UN—28APR09
HC94949,0000AF5-63-15FEB17

Descripción general del sistema

Teoría de funcionamiento

NOTA: Para las funciones de compartido de datos de mapas de cobertura y líneas de guiado en máquinas John Deere, la precisión de los mapas de cobertura y líneas de guiado que se comparten está relacionada con el nivel de precisión del receptor StarFire™. Conforme aumenta el nivel de precisión, la precisión de los mapas de cobertura y líneas de guiado que se comparten también aumenta.

La sincronización de máquinas John Deere permite una comunicación inalámbrica entre las pantallas GreenStar™ 3 2630 y movimientos sincronizados entre máquinas compatibles.

- La Sincronización de máquinas accionada por la radio de comunicaciones de máquina (MCR) puede compartir información con otra máquina con la cual tenga una trayectoria visual.
- La Sincronización de máquinas accionada por el pódico Telematics modular (MTG) puede compartir información por medio de una red celular a través de John Deere a varias máquinas, sin importar sus ubicaciones.

Funciones de Sincronización de máquinas	MCR	MTG
Automatización de la cosechadora	Sí	No
Logística de la cosecha	Sí	No
Compartido de mapas de cobertura	Sí	Sí
Compartir línea de guiado	Sí	Sí

Automatización de Sincronización de máquinas

- **La automatización de la cosechadora** guía al tractor y al remolque de grano a una posición predeterminada de descarga, relativa a una cosechadora específica. Las funciones de automatización de la cosechadora contienen tres áreas importantes:
 - **La zona de trabajo** permite que la automatización tome el control.
 - **La zona de calibración** es el área que permite la calibración del punto de inicio.
 - **El punto de inicio** es la posición de compensación en línea y lateral relativa a la cosechadora a la que regresará un tractor toda vez que sincronice con una cosechadora específica.

Cuando la automatización de Sincronización de máquinas está activada, guía al tractor y al remolque

de grano a la posición inicial, en relación a cada cosechadora específica. El tractor y el remolque de grano mantendrán esa posición durante el trabajo. La automatización de la Sincronización de máquinas utiliza AutoTrac™ y sus parámetros avanzados para controlar el tractor. La automatización de la Sincronización de máquinas mantiene las compensaciones en línea y lateral entre la cosechadora y el tractor utilizando la información de los receptores StarFire™ 3000. La información se transmite entre las máquinas mediante las radios de comunicación de máquina (MCR).

(Para más información, consultar el Manual del operador de la radio de comunicaciones de máquina.)

- **La logística de cosecha** permite la comunicación de los niveles del depósito de grano de la cosechadora a todas las pantallas GS3 2630 dentro de la red de Sincronización de máquinas. La página de mapas de la pantalla GS3 2630 muestra los nombres de las máquinas (hasta cinco caracteres) y la posición de las máquinas dentro de la red de Sincronización de máquinas. La información se transmite entre las máquinas mediante las radios de comunicación de máquina (MCR).

Datos de sincronización de máquinas

- **El compartido de mapas de cobertura** permite que las máquinas que trabajan en un mismo campo compartan datos de cobertura. Esta información mejora la eficiencia por medio de permitir que máquinas múltiples funcionen en un mismo campo, más próximas una a la otra y con mayor eficiencia. Cuando se usa el compartido de mapas de cobertura junto con el Control de secciones, se reducen los costos de entrada porque solo se aplica el producto donde se lo necesita, sin importar cuál máquina lo aplicó.
- **El compartido de líneas de guiado** permite compartir de forma inalámbrica las líneas de guiado de pasada recta entre máquinas. La pantalla GS3 2630 que recibe llena las líneas de guiado de la pasada 0. Las máquinas pueden usar líneas de guiado para Parallel Tracking™ y AutoTrac™.

HC94949,0000AF6-63-10FEB17

Compatibilidad con automatización de sincronización de máquinas

La Automatización de Sincronización de máquinas es compatible con:

NOTA: Actualizar el software con la versión más reciente.

- Monitor GreenStar™ 3 2630
- Radio de comunicaciones de máquina (MCR)
- Receptor StarFire™ 3000 con señal compartida
- Receptor StarFire™ 6000 con señal compartida

Compatibilidad con tractores John Deere:

- 6R (IVT™)
- 7R (IVT™, CQT, y e23™)
- 8R (IVT™, PST, y e23™)
- 8RT (IVT™, PST [NS 902501-], y e23™)
- 8x30 (IVT™ y PST)
- 9R (PST)
- 9RT (PST)
- 9RX (PST)
- 9x30 (PST)

IVT™ (Transmisión infinitamente variable)

CQT (transmisión CommandQuad™ II)

PST (transmisión PowerShift)

e23™ (transmisión PowerShift de 23 marchas con Efficiency Manager™)

Compatibilidad con cosechadoras John Deere:

- Serie S
- Serie T
- Serie W (NS 730101-)
- Serie C (NS 730101-)
- Serie 70 (requiere un juego adicional para ver la información de llenado del depósito de grano)
- Serie 60 (no ofrece información de llenado del depósito de grano)

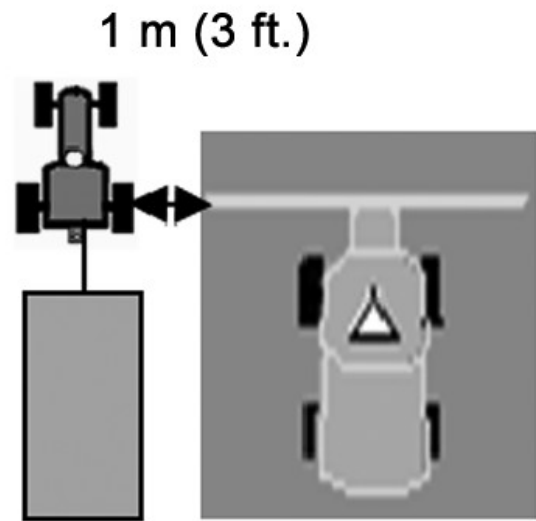
La función Sincronización de máquinas no es compatible con:

- Pantallas GreenStar™ original, GreenStar™ 2 1800 y GreenStar™ 2 2600
- Receptores StarFire™ original, StarFire™ 300 y StarFire™ iTC

Excepciones:

⚠ ATENCIÓN: La Sincronización de máquinas no detecta ni evita los obstáculos o las personas en las inmediaciones. Para evitar lesiones, mantenerse alerta y tomar el control del volante, cuando sea necesario, para evitar colisiones.

GreenStar es marca comercial de Deere & Company
StarFire es una marca comercial de Deere & Company
IVT es una marca comercial de Deere & Company
e23 es una marca comercial de Deere & Company
CommandQuad es una marca comercial de Deere & Company
Efficiency Manager es una marca comercial de Deere & Company



PC17944—UN—04NOV13

- La automatización de sincronización de máquinas no está diseñada para los giros de fin de hilera.
- La automatización de sincronización de máquinas no compensa las diferencias de pendientes entre las máquinas.
- La automatización de sincronización de máquinas no admite el funcionamiento con cualquier parte de la máquina o equipo ubicada a menos de 1,0 m (3 ft) de otra máquina o equipo.
- La automatización de sincronización de máquinas no admite el funcionamiento con la cosechadora a más de 16.0 km/h (10 mph).

NOTA: La velocidad mínima necesaria de los tractores articulados de la serie 9xxx es de 2 km/h (1.2 mph) para captar la pasada, rastrear la misma o establecer el punto de inicio.

Para un mejor rendimiento de la automatización de sincronización de máquinas:

- Una pasada recta es más precisa que una pasada curva.
- Las velocidades más lentas son más precisas que las rápidas cuando no se usa la pasada recta.
- Las curvas menos agudas son más precisas que las curvas cerradas de menor radio de giro.
- Las variaciones de rendimiento mencionadas previamente son más significativas para los tractores articulados en comparación con otras máquinas.
- La Sincronización de máquinas requiere el ajuste de parámetros avanzados de AutoTrac™ para un rendimiento óptimo.

La función de señal compartida permite a dos

AutoTrac es una marca comercial de Deere & Company

receptores compartir las señales de corrección en instalaciones que usan dos receptores. Esto mejora la precisión global del sistema por medio de utilizar la mejor activación en uno de los dos receptores y de reducir la variación entre los dos receptores.

La señal compartida es compatible con receptores de modelos diferentes, pero el receptor StarFire™ 3000 deberá configurarse como máquina líder y el receptor StarFire™ 6000 como máquina seguidora.

Si se emplea la señal compartida con AutoTrac™, comprobar que las pantallas tengan la activación de AutoTrac™ correspondiente al nivel de la señal. Una activación de AutoTrac™ SF1 no funciona si el receptor recibe una precisión superior por medio de una señal compartida.

Adquirir la activación de la Sincronización de máquinas e instalar el juego de MCR en todas las máquinas que se anticipe que trabajarán dentro de la misma red.

HC94949,0000C91-63-21NOV17

Compatibilidad con los datos compartidos de sincronización de máquinas

NOTA: Finalizar todas las operaciones en el campo antes de efectuar actualizaciones de software. Si se lleva a cabo una actualización de software antes de finalizar una operación, se perderán los mapas de cobertura.

Para usar la función de Sincronización de máquinas de John Deere, las pantallas GreenStar™ 3 2630 deberán portar versiones iguales de software. Actualizar el software de todos los componentes requeridos con la versión más reciente.

Requisitos

- Monitor GS3 2630
- Dispositivo de comunicación
 - Radio de comunicaciones de máquina (MCR)
 - Pórtico Telematics Modular (MTG) 3G
- Receptor StarFire™ 3000
- Receptor StarFire™ 6000

El compartido de datos de Sincronización de máquinas permite sincronizar dos máquinas al mismo tiempo. El rendimiento deseado no puede garantizarse más allá de las dos máquinas recomendadas.

Se pueden adicionar máquinas, según la cantidad de aplicaciones de GreenStar™ que se estén usando en la pantalla GS3 2630.

Ejemplos de aplicaciones que pueden incidir en el rendimiento:

- Uso del localizador de variedades
- Vista de mapas "como se aplicó"
- Uso del guiado de apero
- Prescripciones basadas en mapas
- Unidades de control ISO de terceros:

HC94949,0000C97-63-27NOV17

Activación de Machine Sync

Activaciones necesarias en la máquina líder:

- Sincronización de máquinas

Activaciones necesarias en la máquina seguidora:

- Sincronización de máquinas
- AutoTrac™
- Automatización de la velocidad del vehículo

Se requieren las activaciones de software para usar la función de automatización de Sincronización de máquinas y éstas se adquieren a través del concesionario John Deere.



Botón de menú

PC8663—UN—29APR15

1. Pulsar el botón de menú.



Botón de GreenStar™

PC17340—UN—24OCT13

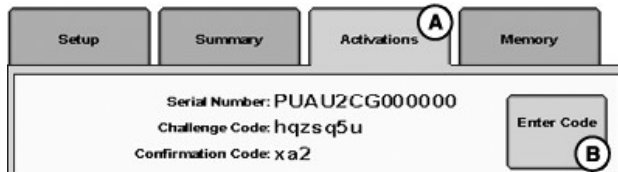
2. Pulsar el botón GreenStar™.



Tecla programable GreenStar™

PC21183—UN—20MAY15

3. Pulsar la tecla programable GreenStar™.



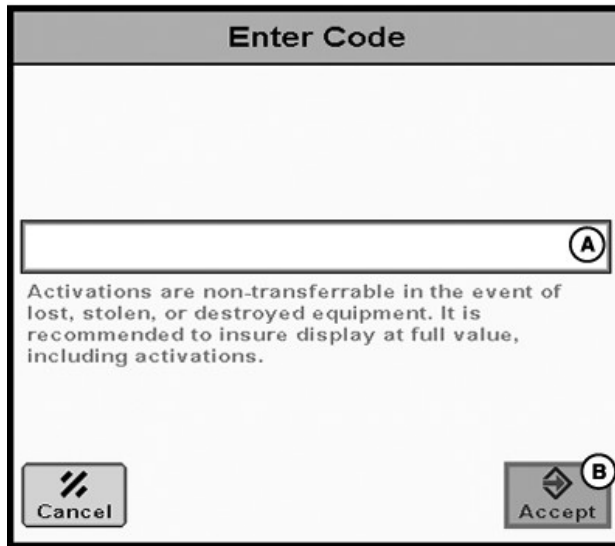
PC24983—UN—16NOV17

Pestaña Activaciones

A—Pestaña Activaciones

B—Botón Introducir códigos

4. Seleccionar la pestaña Activaciones (A).
5. Pulsar el botón Introducir código (B).



PC23704—UN—10FEB17

Introducir código

A—Casilla de entrada de Introducir código

B—Botón Aceptar

6. Introducir código (A).
7. Seleccionar el botón Aceptar (B).

HC94949,0000C92-63-21NOV17

Configuración—Configuración de red de radios de comunicaciones de máquinas

Configuración de red

Configurar cada una de las pantallas GreenStar™ 3 2630 que se desea que funcione en una misma red.



Botón de menú

PC8663—UN—29APR15

1. Pulsar el botón de menú.



Botón GreenStar™

PC12685—UN—29APR15

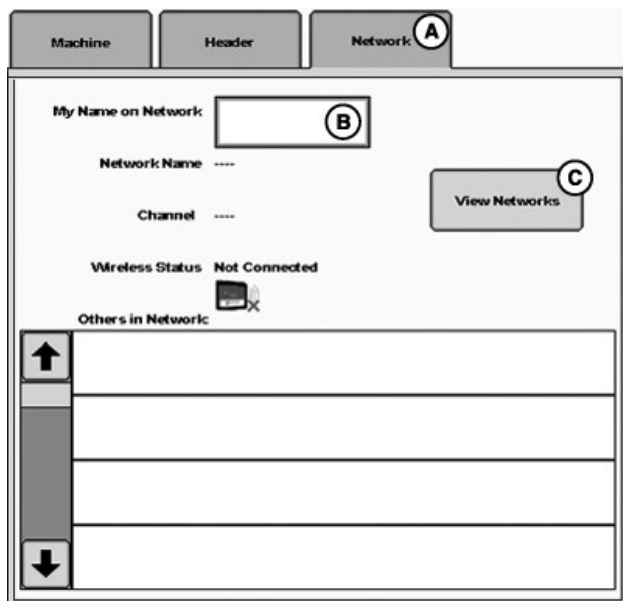
2. Pulsar el botón GreenStar™.



Tecla programable Equipo

PC21184—UN—20MAY15

3. Pulsar la tecla programable Equipo.



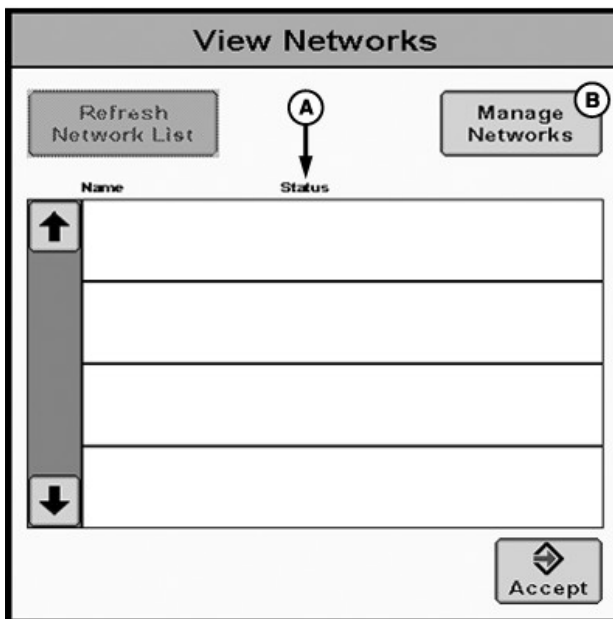
PC21918—UN—09DEC15

- A—Pestaña Red
B—Casilla de entrada Mi nombre en la red
C—Botón Ver redes

4. Seleccionar la pestaña Red (A).

NOTA: El campo Mi nombre en la red (A) tiene un límite de ocho caracteres. Solo se muestran 5 caracteres en los mapas.

5. Introducir Mi nombre en la red.
6. Pulsar el botón Ver redes (C).

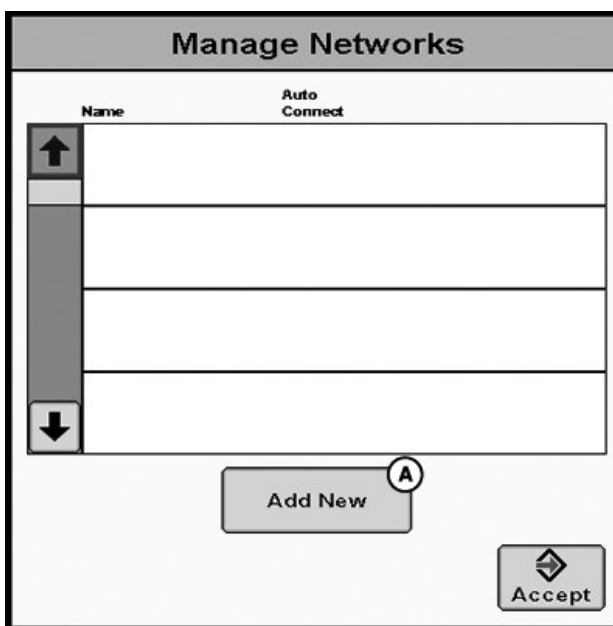


PC21889—UN—25NOV15

- A—Estado
B—Botón de Gestión de redes.

NOTA: El estado (A) muestra el estado de conexión entre la radio de comunicaciones de máquina (MCR) y la pantalla GS3 2630.

7. Pulsar el botón Gestión de redes (B).



PC14346—UN—08DEC11

- A—Botón Agregar red nueva

8. Pulsar el botón Agregar red nueva (A).

PC21890—UN—25NOV15

- A—Nombre de red
B—Menú desplegable de Canal
C—Botón Aceptar

NOTA: Un Nombre de red idéntico debe introducirse en todas las máquinas de una misma red. El Nombre de red debe tener de 6 a 20 caracteres.

9. Introducir el Nombre de red (A).
10. Seleccionar Canal del menú desplegable (B).
NOTA: Si los operadores experimentan interferencias de radio durante el trabajo, seleccionar otro canal en el menú desplegable.
(Para más información, consultar el Manual del operador de la radio de comunicaciones de máquina.)
11. Pulsar el botón Aceptar (C).
12. Pulsar el botón Aceptar en la página Gestión de red.

PC21891—UN—30NOV15

- A—Botón Conectar

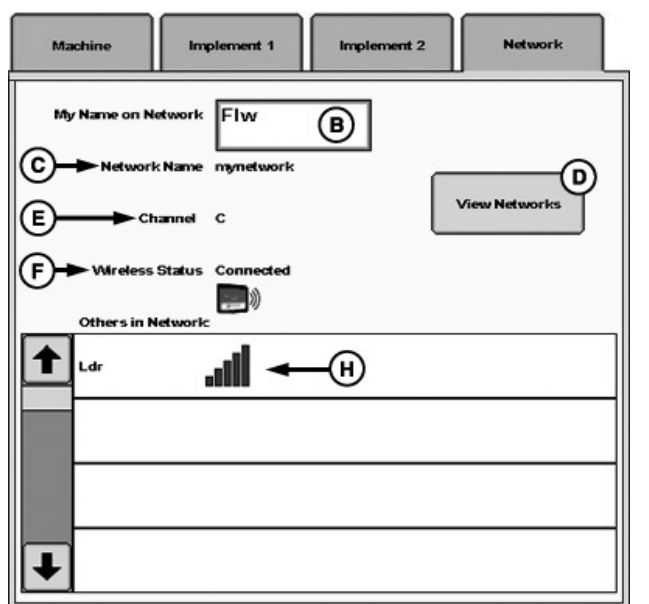
NOTA: La pantalla se conecta automáticamente a la última red empleada. El operador deberá efectuar una acción para poder cambiar de red o ingresar una red nueva. La conexión a una red puede tardar hasta 3 minutos.

13. Pulsar el botón de conectar a red (A).

NOTA: Para desconectar la red, volver a la página Ver redes y seleccionar el botón Desconectar.

PC21919—UN—09DEC15

Página de red de máquina 1



PC21920—UN—09DEC15

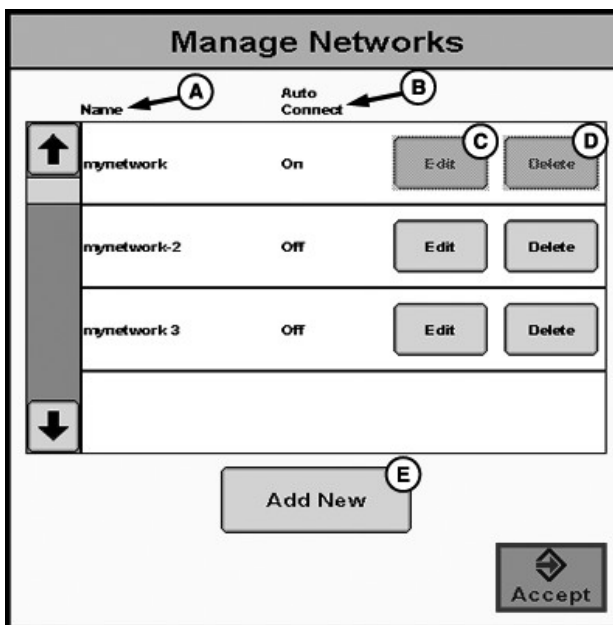
Página de red de máquina 2

- A—Nombre en la red de la máquina 1
 B—Nombre en la red de la máquina 2
 C—Nombre de red
 D—Botón Ver redes
 E—Canal de red
 F—Estado inalámbrico
 G—Página Nombre de la máquina 2 en la red de la máquina 1
 H—Página Nombre de la máquina 1 en la red de la máquina 2

Después de haber configurado correctamente una red y haberla conectado a las pantallas de ambas máquinas, el nombre en la red de la máquina 1 aparece en la pantalla de la máquina 2. El nombre en la red de la máquina 2 aparece en la pantalla de la máquina 1.

HC94949,0000AF4-63-30MAR17

Gestión de redes



PC14373—UN—08DEC11

Redes múltiples

- A—Nombre de red
 B—Conexión automática
 C—Botón Editar red
 D—Botón Eliminar red
 E—Botón Agregar red nueva

- Si se necesitan redes múltiples, aparecen en la página Gestión de redes. El operador selecciona la red deseada de la lista.
- Solo una red muestra la Conexión automática (B) activada a la vez. La última red utilizada se cambia de forma predeterminada a Conexión automática. Para usar otra red, el operador debe establecer una conexión manual a ella, la cual se convierte en la nueva red Conexión automática.
- Para cambiar los parámetros de la red, seleccionar Editar (C).
- Para eliminar una red, seleccionar el botón Eliminar (D).

NOTA: Una red no se puede editar ni eliminar si la pantalla está conectada a una red. Desconectarse de la red para habilitar los botones Editar y Eliminar.

HC94949,0000AF8-63-30MAR17

Pérdida de conexión de red inalámbrica



PC14371—UN—08DEC11

Pérdida de conexión de red inalámbrica

Este aviso aparece en caso de perder la conexión a la radio.

Se ha perdido la conexión de red inalámbrica entre la pantalla y la radio. Revisar las conexiones de la fuente de alimentación y del cable Ethernet, y volver a intentar establecer la conexión.

NOTA: Si se utiliza un interruptor Ethernet, verificar las conexiones.

SF04007,000073F-63-12DEC14

Pérdida de conexión de red inalámbrica



PC16213—UN—05NOV12

Este aviso aparece en caso de perder la conexión con otros vehículos en la red inalámbrica.

Se ha perdido la conexión entre los demás vehículos en la red. Posibles causas:

- Los demás vehículos han salido de la zona de la red o han cambiado de red
- Los demás vehículos se han apagado
- Este vehículo ha salido de la zona de la red

NOTA: La radio de comunicaciones de máquina (MCR) requiere una visibilidad de la radio de línea de vista para mantener la conexión inalámbrica.

SF04007,0000740-63-04DEC14

Configuración de equipo



Botón de menú

PC8663—UN—29APR15

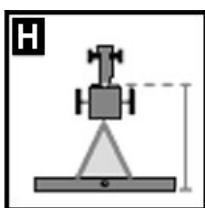
1. Pulsar el botón de menú.



Botón GS3

PC12685—UN—29APR15

2. Botón Seleccionar GS3.



Tecla programable Equipo

PC8677—UN—05AUG05

3. Pulsar la tecla programable Equipo.

PC14335—UN—07DEC11

Configuración del tractor

PC14336—UN—07DEC11

Configuración del remolque de grano

- A—Pestaña Máquina
- B—Pestaña Apero 1
- C—Pestaña Apero 2
- D—Pestaña Red
- E—Tipo de máquina
- F—Modelo de máquina
- G—Nombre de la máquina
- H—Tipo de conexión
- I—Radio de giro de la máquina
- J—Sensibilidad de giro
- K—Puerto COM
- L—Cambio de desplazamientos de la máquina
- M—Fuente de registro
- N—Tipo de apero
- O—Modelo de apero
- P—Nombre del apero
- Q—Cambio de desplazamiento del apero
- R—Cambio de anchos

Completar toda la información de configuración de la máquina y del apero.

NOTA: Todos los elementos y cambios se guardan bajo el nombre de la máquina actual.

El Radio de giro de máquina y la Sensibilidad de giro se usan solamente con iTEC™ Pro.

Tipo de máquina (E) —Tipo de máquina utilizada (por ejemplo, tractor).

Modelo de máquina (F) — Número de modelo de máquina utilizada. Para las máquinas John Deere, los números de modelos están disponibles en una lista desplegable.

Nombre de máquina (G) — Se usa para aclarar qué máquina se está utilizando.

Compensaciones (L) — Se usa para definir la posición real del remolque de grano en relación a la cosechadora.

Parámetros de guiado



Botón de menú

PC8663—UN—29APR15

1. Pulsar el botón de menú.



Botón GS3

PC12685—UN—29APR15

2. Botón Seleccionar GS3.

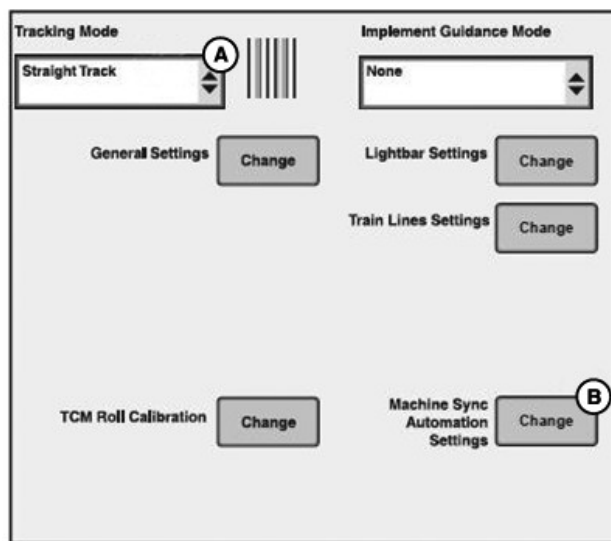


Tecla programable Guiado

PC8673—UN—14OCT07

3. Pulsar la tecla programable Guiado.
4. Seleccionar la pestaña Ajustes de guiado.

NOTA: La automatización de Machine Sync requiere una calibración precisa del Módulo de compensación de terreno (TCM) del vehículo guía (cosechadora) para realizar una pasada precisa y tener un rendimiento adecuado.



PC20584—UN—15DEC14

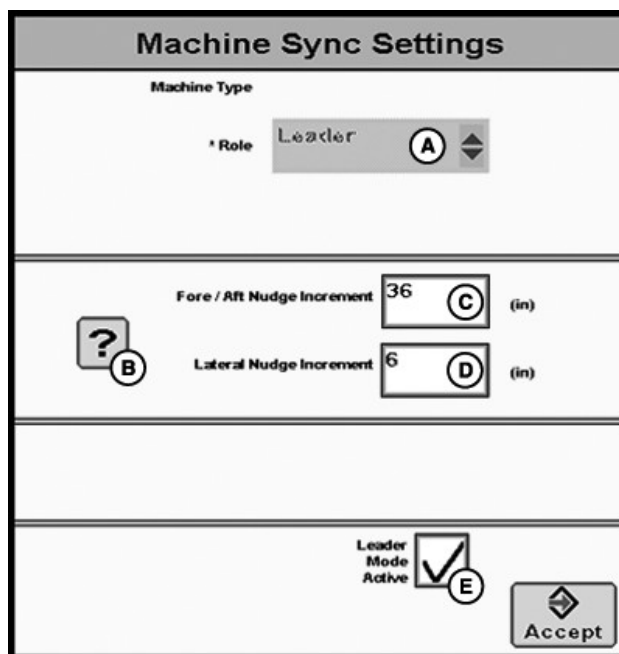
A—Modo de pasada

B—Ajustes de automatización de Machine Sync

Seleccionar el Modo de pasada (A) deseado para los trabajos de cosecha normales.

Seleccionar el botón Parámetros de automatización para sincronización de máquinas (B).

Ajustes de automatización de Machine Sync



PC14339—UN—07DEC11

A—Función

B—Ayuda de incremento de impulso leve

C—Incremento de impulso longitudinal leve

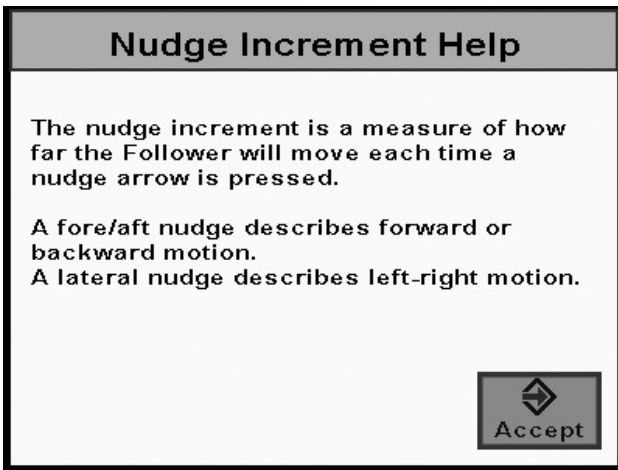
D—Incremento de impulso lateral leve

E—Modo de vehículo guía activo

La función del vehículo guía (A) se completa automáticamente en los campos de Ajustes de Machine Sync cuando se selecciona Cosechadora para el Tipo de máquina en la configuración de la máquina.

Modo de vehículo guía activo (E) debe marcarse para poder usar la función de Sincronización de máquinas. Marcar la casilla para permitir las operaciones apareadas del vehículo guía y el vehículo seguidor. Dejar la casilla sin marcar para inhabilitar las operaciones apareadas con un seguidor (tractor).

Ayuda de incremento de impulso leve



PC14340—UN—07DEC11

Ayuda de incremento de impulso leve

El incremento leve determina la distancia que el vehículo seguidor se mueve cada vez que se pulse una flecha de incremento leve.

- El incremento longitudinal leve define la distancia de movimiento hacia adelante o hacia atrás del vehículo seguidor (tractor) con respecto a la cosechadora cuando se selecciona el botón Incremento leve.
- Incremento leve lateral define la distancia de movimiento lateral del vehículo seguidor (tractor) con respecto a la cosechadora cuando se selecciona el botón de incremento leve.

Los valores de incremento de impulso leve sólo afectan a la máquina sincronizada.

HC94949,0000AFA-63-14FEB17

Configuración de equipo



Botón de menú

PC8663—UN—29APR15

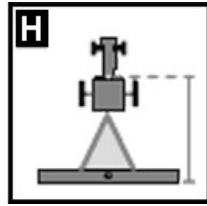
1. Pulsar el botón de menú.



Botón GS3

PC12685—UN—29APR15

2. Botón Seleccionar GS3.



Tecla programable Equipo

PC8677—UN—05AUG05

3. Pulsar la tecla programable Equipo.

PC14335—UN—07DEC11

Configuración del tractor

PC14336—UN—07DEC11

Configuración del remolque de grano

- A—Pestaña Máquina
- B—Pestaña Apero 1
- C—Pestaña Apero 2
- D—Pestaña Red
- E—Tipo de máquina
- F—Modelo de máquina
- G—Nombre de la máquina
- H—Tipo de conexión
- I—Radio de giro de la máquina
- J—Sensibilidad de giro
- K—Puerto COM
- L—Cambio de desplazamientos de la máquina
- M—Fuente de registro
- N—Tipo de apero
- O—Modelo de apero
- P—Nombre del apero
- Q—Cambio de desplazamiento del apero
- R—Cambio de anchos

Completar toda la información de configuración de la máquina y del apero.

NOTA: Todos los elementos y cambios se guardan bajo el nombre de la máquina actual.

El Radio de giro de máquina y la Sensibilidad de giro se usan solamente con iTEC™ Pro.

Tipo de máquina (E) —Tipo de máquina utilizada (por ejemplo, tractor).

Modelo de máquina (F) — Número de modelo de máquina utilizada. Para las máquinas John Deere, los números de modelos están disponibles en una lista desplegable.

Nombre de máquina (G) — Se usa para aclarar qué máquina se está utilizando.

Compensaciones (L) — Se usa para definir la posición real del remolque de grano en relación a la cosechadora.

Parámetros de guiado



Botón de menú

PC8663—UN—29APR15

1. Pulsar el botón de menú.



Botón GS3

PC12685—UN—29APR15

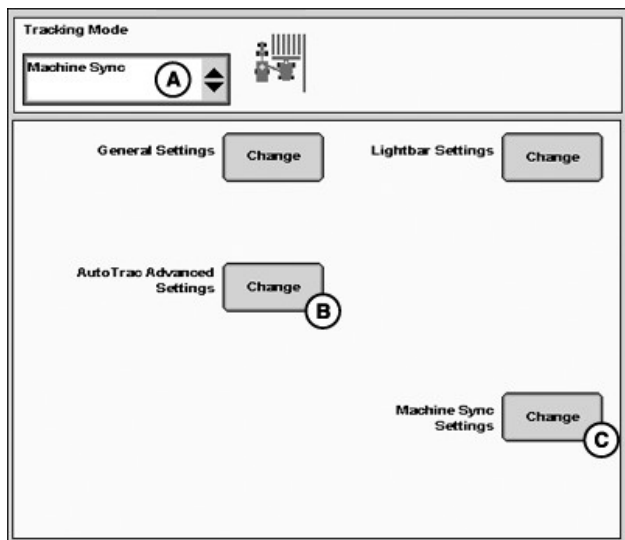
2. Botón Seleccionar GS3.



Tecla programable Guiado

PC8673—UN—14OCT07

3. Pulsar la tecla programable Guiado.
4. Seleccionar la pestaña Ajustes de guiado.



PC16094—UN—22OCT12

- A—Modo de pasada
B—Ajustes avanzados de AutoTrac™
C—Parámetros de automatización para sincronización de máquinas

NOTA: La Sincronización de máquinas requiere una calibración precisa del Módulo de compensación de terreno (TCM) del vehículo seguidor (tractor) para realizar una pasada precisa y tener un rendimiento adecuado.

Seleccionar el Modo de pasada (A) para Sincronización de máquinas.

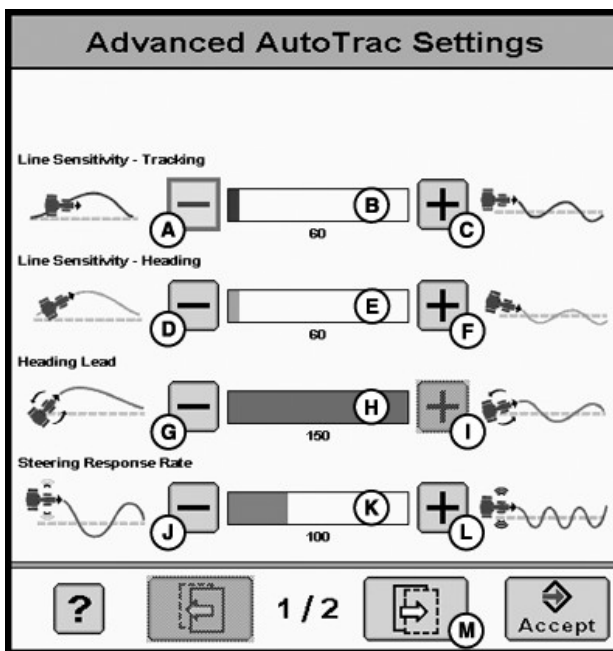
NOTA: El modo de pasada para sincronización de máquinas solo se utiliza durante el uso de la automatización de sincronización de máquinas. Este modo de pasada permite al vehículo guía (cosechadora) ordenar el guiado del vehículo seguidor (tractor). Esto no afecta al uso compartido inalámbrico de las líneas de guiado.

El Modo de rastreo de Sincronización de máquinas aparece desactivado cuando se conecta el sistema con una red.

Seleccionar el botón Parámetros avanzados de AutoTrac™ (B) para ajustar la sensibilidad de AutoTrac™.

Seleccionar el botón Parámetros de sincronización de máquinas (C) para configurar los parámetros de Sincronización de máquinas.

Parámetros avanzados de AutoTrac™ - Página 1



PC16108—UN—23OCT12

- A—Disminución de sensibilidad de línea—Pasada
B—Sensibilidad de línea—Valor de pasada
C—Aumento de sensibilidad de línea—Pasada
D—Disminución de sensibilidad de línea—Rumbo
E—Sensibilidad de línea—Valor de rumbo
F—Aumento de sensibilidad de línea—Rumbo
G—Disminución de anticipación de rumbo
H—Valor de anticipación de rumbo
I—Aumento de anticipación de rumbo
J—Disminución de velocidad de respuesta de dirección
K—Valor de velocidad de respuesta de dirección

L—Aumento de velocidad de respuesta de dirección
M—Página siguiente

NOTA: Antes de modificar los parámetros, anotar los valores actuales para poder usarlos en las tareas de siembra y laboreo.

Utilizar las primeras dos páginas de Parámetros avanzados de AutoTrac™ como puntos de inicio. Ajustar los parámetros para ajustar el equipo para el rendimiento deseado.

NOTA: Todas las máquinas requieren distintos valores de sensibilidad para alcanzar un rendimiento óptimo.

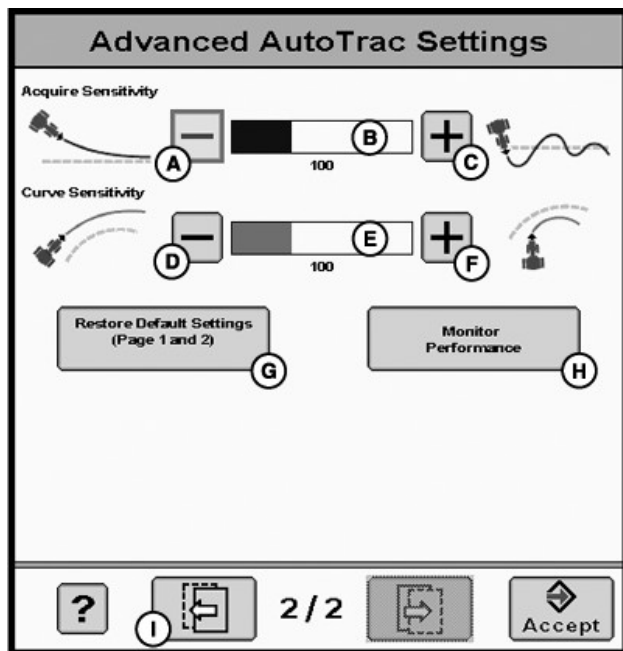
Máquinas sobre ruedas:

- Sensibilidad de trayectoria—Seguimiento – 50 a 70
- Sensibilidad de trayectoria—Rumbo – 50 a 70
- Anticipación de rumbo – valor máximo
- Velocidad de respuesta de dirección: configuración predeterminada en 100

Máquinas sobre orugas:

- Comenzar en Parámetros predeterminados (100).
- Si los parámetros predeterminados no son adecuados:
 - Disminuir el valor de Sensibilidad de línea—Rumbo en terreno irregular.
 - Aumentar el valor de Sensibilidad de línea—Rumbo en terreno uniforme.
- Ajustar la sensibilidad para un rendimiento óptimo. Realizar ajustes en incrementos pequeños hasta alcanzar el rendimiento deseado.

Parámetros avanzados de AutoTrac™ - Página 2



PC16109—UN—23OCT12

- A—Disminuir sensibilidad de captación
B—Valor de sensibilidad de captación
C—Aumentar sensibilidad de captación
D—Disminuir sensibilidad de contorno
E—Valor de sensibilidad de contorno
F—Aumentar sensibilidad de contorno
G—Restaurar ajustes predeterminados
H—Monitoreo de rendimiento
I—Página anterior

NOTA: Si se cambia a una pasada curva, ajustar los parámetros de captación y de sensibilidad de contorno a valores más altos.

- Sensibilidad de captación – configuración predeterminada en 100
- Sensibilidad de contorno – configuración predeterminada en 100

Parámetros de automatización para sincronización de máquinas

Machine Sync Settings

Machine Type

* Role **Follower** (A)

Fore / Aft Nudge Increment **39** (C) (in)

Lateral Nudge Increment **6** (D) (in)

Speed Sensitivity **50** (G) (F) (+) (H)

Machine Sync Sound Settings (I)

Accept

PC16300—UN—26NOV12

Machine Sync Sound Settings

Play Sound When:

Leader Requests Follower ☒ (J)

Request Repeat Interval **No Repeat** (K)

Accept

PC16301—UN—27NOV12

- A—Función
 B—Ayuda de incremento leve
 C—Incremento de impulso longitudinal leve
 D—Incremento de impulso lateral leve
 E—Ayuda de sensibilidad de velocidad
 F—Disminución de sensibilidad de velocidad
 G—Valor de sensibilidad de velocidad
 H—Aumento de sensibilidad de velocidad
 I—Ajustes de sonido de Sincronización de máquinas
 J—Vehículo guía solicita vehículo seguidor
 K—Intervalos de repetición de solicitud

El rol de vehículo seguidor (A) se llena automáticamente en los campos de Parámetros de sincronización de máquinas cuando se selecciona Tractor para Tipo de máquina en la configuración de la máquina.

Seleccionar el botón Parámetros de sonido de

Sincronización de máquinas (I) para ajustar los sonidos de notificación.

Marcar la casilla junto a Vehículo guía solicita Vehículo seguidor (J) para reproducir un sonido cuando la cosechadora solicite una descarga. Seleccionar el intervalo de tiempo desde el menú desplegable (K) para ajustar la repetición del sonido.

Ayuda de incremento leve

Nudge Increment Help

The nudge increment is a measure of how far the Follower will move each time a nudge arrow is pressed.

A fore/aft nudge describes forward or backward motion.
 A lateral nudge describes left-right motion.

Accept

PC14340—UN—07DEC11

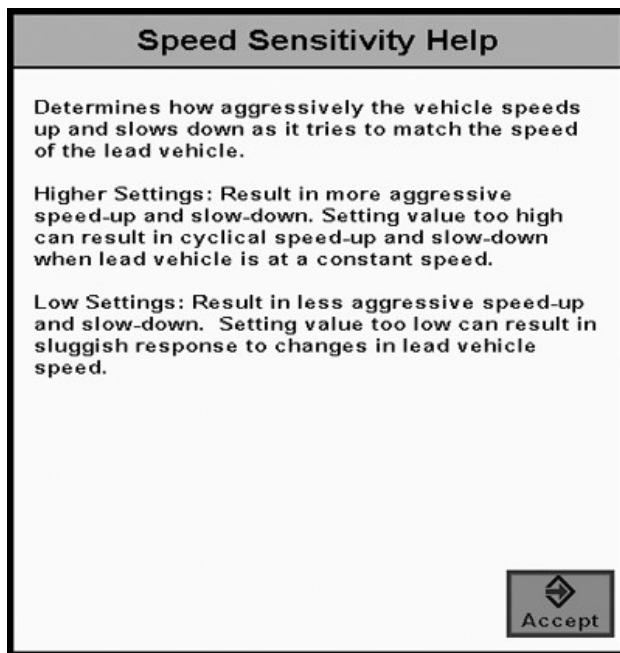
Ayuda de incremento leve

El incremento leve determina la distancia en la que el vehículo seguidor se mueve cada vez que se pulsa una flecha de incremento leve.

- El incremento longitudinal leve define la distancia de movimiento hacia adelante o hacia atrás del vehículo seguidor (tractor) con respecto a la cosechadora cuando se selecciona el botón Incremento leve.
- Incremento leve lateral define la distancia de movimiento lateral del vehículo seguidor (tractor) con respecto a la cosechadora cuando se selecciona el botón de incremento leve.

Los valores de incremento leve sólo afectan a la máquina sincronizada.

Ayuda de sensibilidad de velocidad



PC16150—UN—29OCT12

Determina con cuánta agresividad el vehículo acelera y disminuye la velocidad mientras intenta alcanzar la velocidad del vehículo guía.

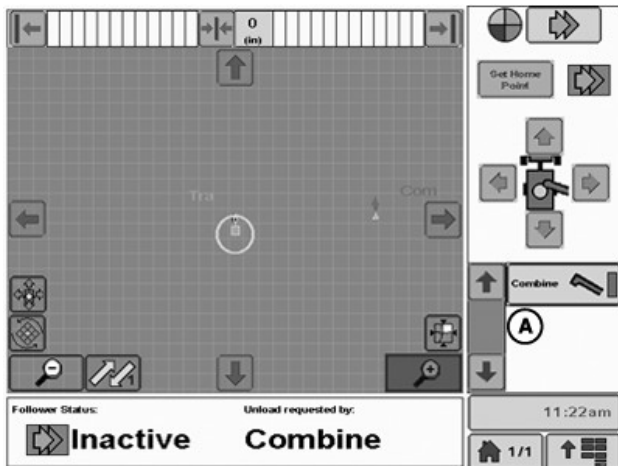
Valores más altos: Producen una aceleración y disminución de velocidad más agresivas. Si se establece un valor demasiado alto, esto causa una aceleración y disminución de velocidad cíclica cuando el vehículo guía avanza a una velocidad constante.

Valores bajos: Producen una aceleración y disminución de velocidad menos agresivas. Si se establece un valor demasiado bajo, esto causa una respuesta lenta a los cambios de velocidad del vehículo guía.

HC94949,0000C93-63-04DEC17

Configuración de las páginas de inicio

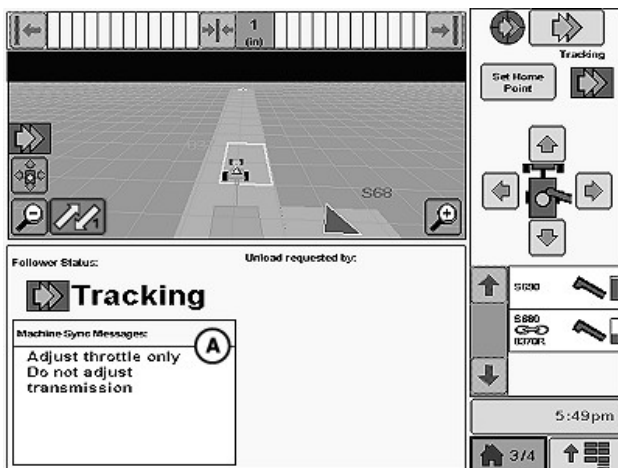
Página de inicio de logística



A—Estado de llenado de tolva

La página de inicio de Logística permite al operador de cualquier máquina perteneciente a la red ver la posición de otras máquinas y el estado de llenado de tolvas (A) en las máquinas guía. Los vehículos guía y seguidor se designan con sus nombres de red y con una flecha que indica su sentido de avance. El cuadro de estado de llenado de tolva permite al operador de un tractor ver el estado de cada seguidor en el campo y priorizar las operaciones de descarga.

Página de inicio del centro de mensajes

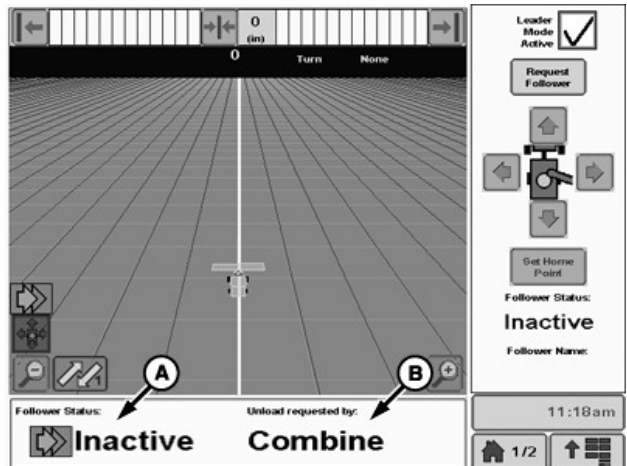


A—Mensajes de Machine Sync:

La página de inicio del centro de mensajes permite a los conductores de vehículos guía y seguidores ver los mensajes (A) de Machine Sync creados por el sistema.

El centro de mensajes es útil para los operadores de seguidores que necesitan ayuda adicional mientras se habitúan al uso del programa de Sincronización de máquinas.

Página de inicio de guiado



PC21367—UN—01OCT15

A—Estado de vehículo seguidor B—Orden de descarga por

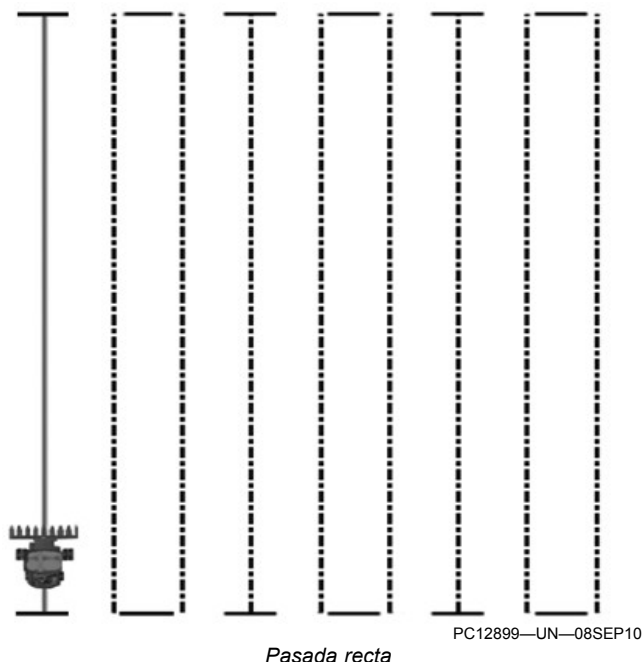
La página de inicio de guiado muestra el Estado de vehículo guía (A) y Orden de descarga por (B).

HC94949,0000AFD-63-10FEB17

Funcionamiento de la automatización de Sincronización de máquinas

Funcionamiento de la automatización para sincronización de máquinas - Modo de guiado

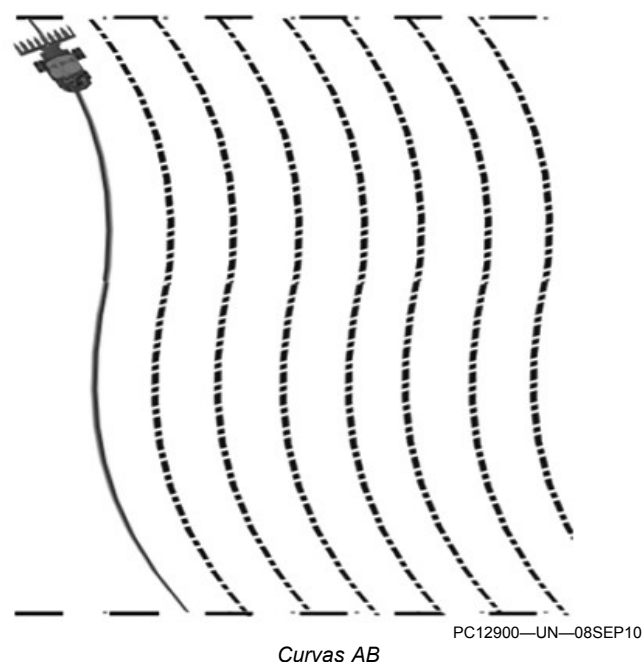
Pasada recta



La automatización de Machine Sync funciona con cualquiera de los modos de guiado disponibles.

Usar pasada recta cuando las hileras son rectas y no varían por más de 1 m (3.3 ft). El modo de pasada recta proyecta todas las líneas paralelas a la línea original.

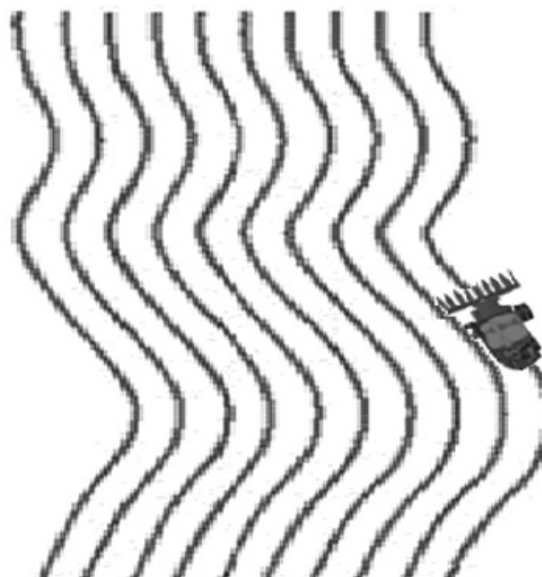
Curva AB



Se recomienda el uso de curvas AB cuando hay una trayectoria curva continua a través del campo. Las curvas AB ofrecen la ventaja de proyectar una pasada curva a través del campo siguiendo líneas paralelas, en las cuales la forma de la curva permanece igual en cada pasada.

NOTA: El sistema no admite curvas de más de 1° por metro.

Curvas adaptables



PC12901—UN—08SEP10
Curvas adaptables

Las curvas adaptables se pueden utilizar en todos los campos, pero se recomienda su uso cuando el rumbo de la pasada cambia de modo significativo, o si se da forma a la curva de guiado.

NOTA: El sistema no admite curvas de más de 1° por metro.

Pasada en círculo



Pasada en círculo

PC12902—UN—08SEP10

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

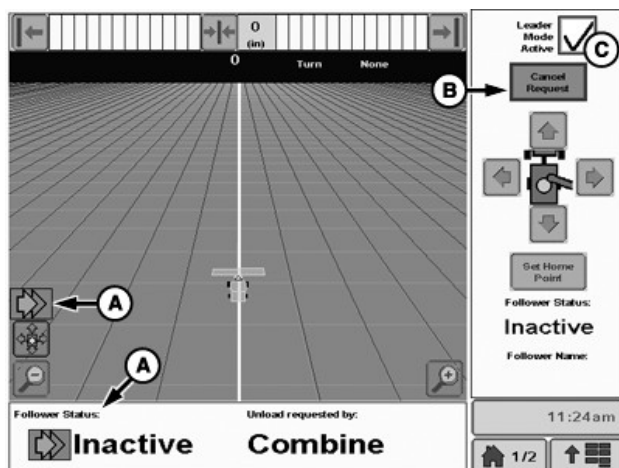
NOTA: El sistema no admite círculos con curvaturas de más de 1° por metro.

Si el vehículo guía (cosechadora) realiza una curva cerrada o cambia el sentido de la pasada, el vehículo seguidor (tractor) no puede seguirlo. Se desactiva la sincronización de máquinas.

HC94949,0000AFE-63-10FEB17

Funcionamiento de la automatización para sincronización de máquinas - Vehículo guía (cosechadora)

Vehículo guía (cosechadora)—Inactivo



PC16143—UN—26OCT12

A—Estado de vehículo seguidor: Inactivo

B—Botón Solicitar vehículo seguidor

C—Modo de vehículo guía activo

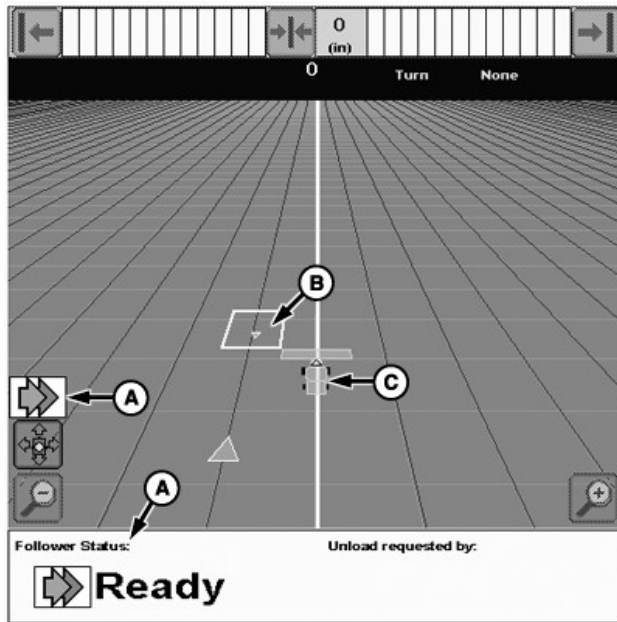
El estado de automatización de sincronización de máquinas permanece inactivo hasta que el vehículo seguidor (tractor) se encuentre dentro de la zona de trabajo.

NOTA: La zona de trabajo no aparece en la pantalla del vehículo guía (cosechadora). Aparece únicamente en la pantalla del vehículo seguidor (tractor).

Es necesario seleccionar Modo de vehículo guía activo (C) para que la Automatización de sincronización de máquinas funcione.

Botón Solicitar vehículo seguidor (B): advierte a todos los vehículos seguidores que forman parte de la red que el vehículo guía necesita vaciar su tolva de granos. El nombre de la red del vehículo guía aparece en la parte inferior de la pantalla de inicio. Seleccionar el botón Solicitar vehículo seguidor en cualquier momento si el vehículo guía y el vehículo seguidor están conectados a la misma red.

Vehículo guía (cosechadora)—Listo

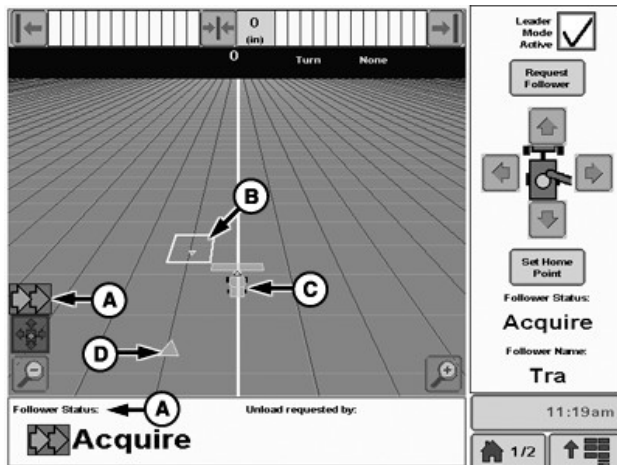


PC16142—UN—26OCT12

- A—Estado de vehículo seguidor: Listo
- B—Zona de calibración de punto de inicio
- C—Vehículo guía (cosechadora)

Después de que el vehículo seguidor cruzó la zona de trabajo y el operador del tractor selecciona el botón Activar sincronización de máquinas, el estado de Automatización de sincronización de máquinas cambia a Listo (A). El indicador de estado cambia a un color de fondo blanco.

Automatización para sincronización de máquinas - Captación



PC16141—UN—29OCT12

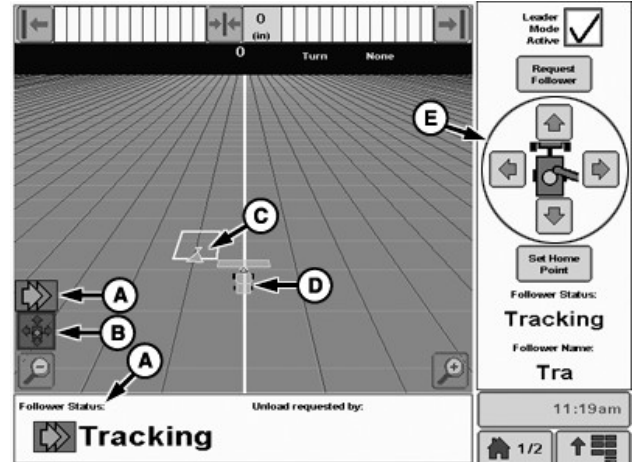
- A—Estado de vehículo seguidor: Captación
- B—Indicador de punto de inicio
- C—Vehículo guía (cosechadora)
- D—Vehículo seguidor (tractor)

El estado de Automatización de sincronización de máquinas cambia a Captación (A) cuando el vehículo seguidor (tractor) (D) entra a la zona de trabajo y se ha

pulsado el interruptor de reanudación en el tractor para completar el cuarto segmento del símbolo de estado.

El indicador de estado cambia a un color de fondo verde y las flechas se vuelven animadas.

Vehículo guía (cosechadora)—Seguimiento



PC16138—UN—26OCT12

- A—Estado de vehículo seguidor: Pasada
- B—Botón Controles de Machine Sync
- C—Vehículo seguidor (tractor) en punto de inicio
- D—Vehículo guía (cosechadora)
- E—Botones de Impulso leve

El estado de automatización de sincronización de máquinas cambia a Seguimiento (A) una vez que el vehículo seguidor (tractor) llega al punto de inicio (C).

El vehículo seguidor está siguiendo al vehículo guía. Cuando el vehículo guía cambia de sentido o de velocidad, el vehículo seguidor cambia de modo correspondiente.

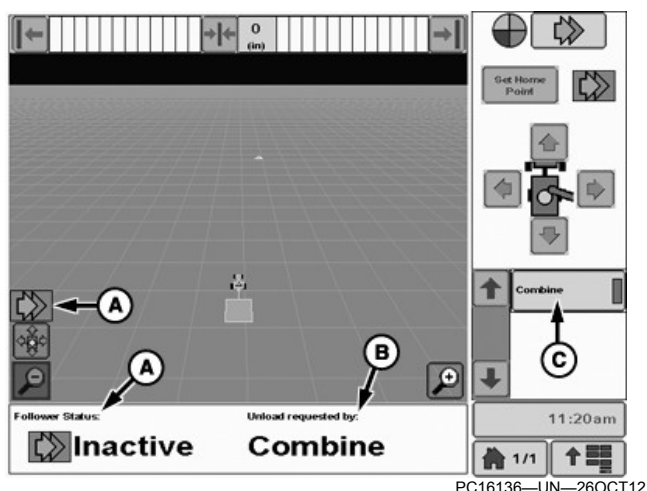
De ser necesario, pulsar los botones Incremento leve para ajustar la posición del vehículo seguidor (E). Los botones Incremento leve también pueden hallarse pulsando el botón Controles de sincronización de máquina (B).

El vehículo guía (cosechadora) ahora puede descargar en el remolque de grano del vehículo seguidor.

HC94949,0000B1B-63-17FEB17

Funcionamiento de automatización para sincronización de máquinas - Vehículo seguidor (tractor)

Vehículo seguidor (tractor)—Inactivo

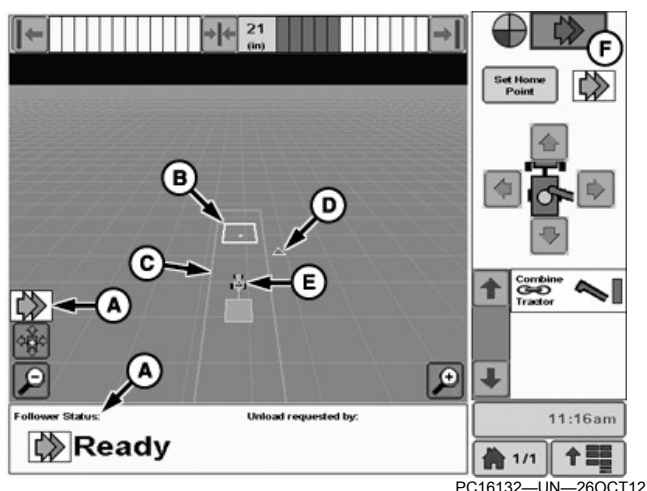


- A—Estado de vehículo seguidor: Inactivo
B—Notificación de orden de descarga
C—Estado de nivel de tolva de vehículo guía (cosechadora)

Cuando el vehículo guía (cosechadora) selecciona el botón Solicitar vehículo seguidor, el vehículo seguidor (tractor) recibe una notificación de solicitud (B) en pantalla. La solicitud está indicada por un tono audible y el estado de nivel de la tolva del vehículo guía (C) comienza a parpadear.

NOTA: La zona de trabajo aparece únicamente cuando el rumbo del vehículo seguidor difiere por menos de ± 45 grados del rumbo del vehículo guía. La zona de trabajo aparece únicamente en la pantalla del vehículo seguidor (tractor). No aparece en la pantalla del vehículo guía (cosechadora).

Vehículo seguidor (tractor)—Listo



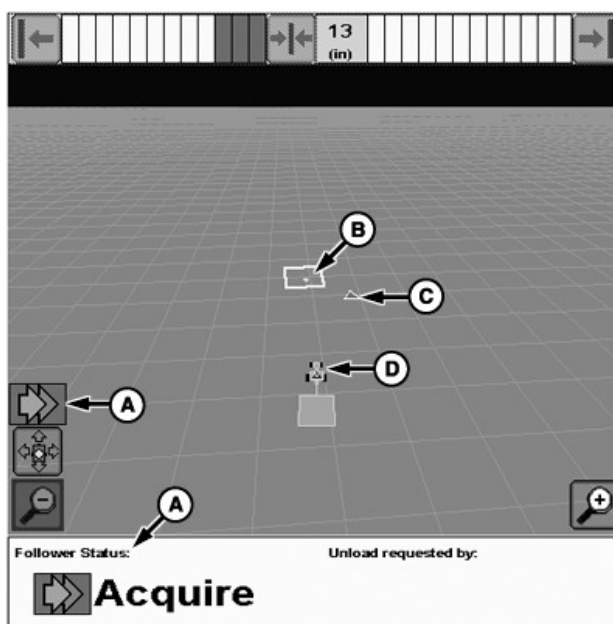
- A—Estado de vehículo seguidor: Listo
B—Zona de calibración de punto de inicio
C—Zona de trabajo
D—Vehículo guía (cosechadora)

- E—Vehículo seguidor (tractor)
F—Botón Activar Machine Sync

NOTA: Cuando se utilice algún tipo de corrección aparte de cinemática de tiempo real (RTK), se debe esperar de 10 a 15 segundos para poder presionar el interruptor de reanudación.

Después de que el vehículo seguidor cruzó la zona de trabajo (C) y el operador del tractor selecciona el botón Activar sincronización de máquinas (F), el estado de sincronización de máquinas cambia a Listo (A). El indicador de estado cambia a un color de fondo blanco. Asegurarse de que el estado de automatización de sincronización de máquinas sea Listo antes de presionar el interruptor de reanudación.

Vehículo seguidor (tractor)—Captación



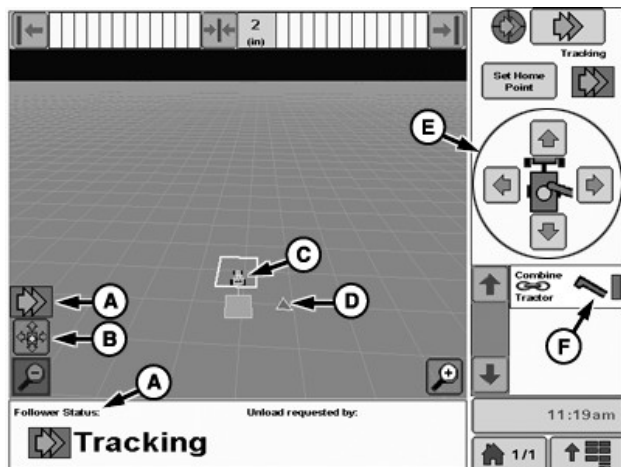
- A—Estado de vehículo seguidor: Captación
B—Indicador de punto de inicio
C—Vehículo guía (cosechadora)
D—Vehículo seguidor (tractor)

El estado de automatización de sincronización de máquinas cambia a Captación (A) cuando el vehículo seguidor (tractor) (D) está en estado Listo y se ha pulsado el interruptor de reanudación en el tractor para completar el cuarto segmento del símbolo de estado.

El indicador de estado cambia a un color de fondo verde y las flechas se vuelven animadas.

NOTA: La zona de trabajo desaparece cuando el conductor del vehículo seguidor pulsa el interruptor de reanudación y el estado de automatización de sincronización de máquinas cambia a Captación.

Vehículo seguidor (tractor)—Seguimiento



PC16131—UN—25OCT12

- A—Estado de vehículo seguidor: Pasada
- B—Botón Controles de automatización de Machine Sync
- C—Vehículo seguidor (tractor) en punto de inicio
- D—Vehículo guía (cosechadora)
- E—Botones de Impulso leve
- F—Estado de descarga de la cosechadora

El estado de automatización de sincronización de máquinas cambia a Seguimiento (A) una vez que el vehículo seguidor (tractor) llega al punto de inicio (C).

El vehículo seguidor está siguiendo al vehículo guía. Cuando el vehículo guía cambia de sentido o de velocidad, el vehículo seguidor cambia su posición y velocidad de modo correspondiente.

El vehículo guía (cosechadora) ahora puede descargar en el remolque de grano del vehículo seguidor (F).

De ser necesario, pulsar los botones Incremento leve para ajustar la posición del vehículo seguidor (E). Los botones Incremento leve también pueden hallarse pulsando el botón Controles automatización de sincronización de máquina (B).

Durante la marcha, ajustar la velocidad solo con el acelerador. Cambiar la transmisión durante la marcha desactiva la automatización de sincronización de máquinas. El control automático de velocidad del sistema está regulado por el ajuste de la transmisión cuando se pulsa el interruptor de reanudación.

Debido a las características del control automático de velocidad de tractores 9R y 6R, se recomienda usar estas máquinas con el motor a aceleración máxima cuando se emplea la Automatización de sincronización de máquinas.

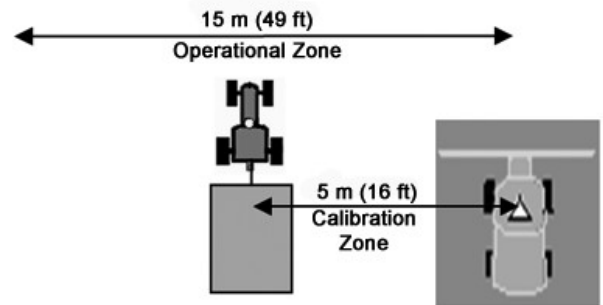
Para desconectar el sistema, el operador del tractor puede mover el volante, cambiar la marcha de la transmisión o detener la máquina.

NOTA: Asegurarse de que la transmisión del vehículo seguidor (tractor) se configure a una marcha suficientemente alta como para alcanzar y mantener la velocidad del vehículo guía.

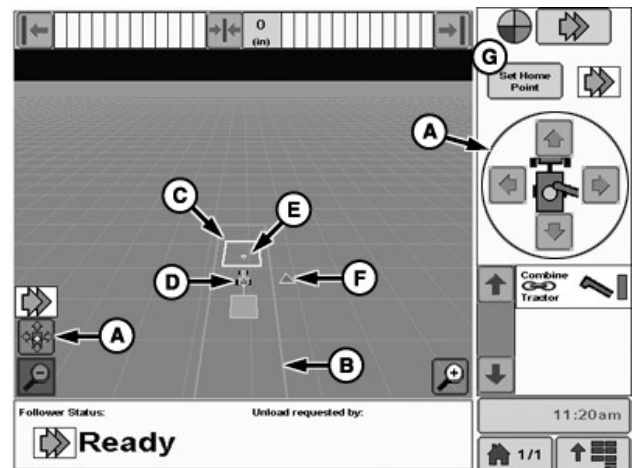
Si surgen problemas en el vehículo seguidor, ajustar los parámetros de sensibilidad de velocidad en la configuración de automatización de sincronización de máquinas.

HC94949,0000B1C-63-17FEB17

Calibración de punto de inicio



PC16145—UN—26OCT12



PC16144—UN—30OCT12

- A—Botones de Impulso leve
- B—Zona de trabajo
- C—Zona de calibración
- D—Vehículo seguidor (tractor)
- E—Icono de punto de inicio
- F—Vehículo guía (cosechadora)
- G—Botón Establecer punto de inicio

Punto de inicio—El punto al cual el sistema guiará el seguidor (tractor) para la descarga del producto en el carro de grano.

NOTA: Es necesario establecer un Punto de inicio para usar la función de Sincronización de máquinas.

Para establecer el punto de inicio, los rumbos del líder y seguidor deben ser similares. Si no lo están, la función de Sincronización de máquinas no permite al operador establecer el Punto de inicio.

NOTA: Si los rumbos líder y seguidor no están dentro de +/- 5 grados entre sí, se visualizará un código de salida de Incompatibilidad de rumbos.

IMPORTANTE: Para evitar colisiones, el Punto de inicio no debe calibrarse con cualquier parte del vehículo o equipo superposicionada. Siempre mantener una zona de separación entre las máquinas.

La función Sincronización de máquinas no admite operaciones con cualquier parte de la máquina/equipo dentro de 1.0 m (3 ft) de otra máquina/equipo.

Incremento leve

1. Verificar el emparejamiento correcto del líder (cosechadora) y seguidor (tractor).
Cuando el cuadro amarillo y/o el cuadro anaranjado aparezca en el mapa de guiado, existe un apareamiento correcto.
2. Conducir el seguidor (tractor) (D) hasta que la posición del receptor esté dentro de la zona de calibración (C) amarilla.
3. El líder y seguidor deben estar avanzando a más de 0.8 km/h (0.5 mph) en una marcha de avance.

NOTA: La velocidad mínima necesaria de los tractores articulados de la serie 9xxx es de 2 km/h (1.2 mph) para captar la pasada, rastrear la misma o establecer el punto de inicio.

4. Seleccionar el botón de Fijar punto de inicio (G) en el líder o seguidor. Al establecerse, el punto de inicio se marca con un pequeño triángulo anaranjado invertido (E).

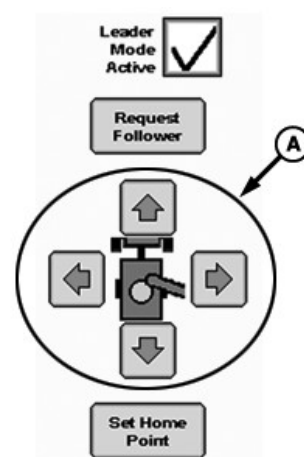
La Sincronización de máquinas mantendrá la calibración del punto de inicio hasta que se desconecte la llave de contacto. El punto de inicio puede almacenarse para uso futuro si el operador ha establecido la información de identificación de la plataforma de corte de la cosechadora y del remolque de grano en la página de configuración inicial.

Asegurarse que la Calibración del punto de inicio sea correcta cada vez que se cambie la plataforma de corte de la cosechadora.

Una Calibración de punto de inicio existente puede reiniciarse al satisfacer las condiciones de configuración y seleccionar otra vez el botón Fijar punto de inicio (G).

NOTA: Para el uso de plataformas de corte de 40 ft se requiere un sinfín extendido y la calibración de nuevo de todas las posiciones de Punto de inicio para cada seguidor.

⚠ ATENCIÓN: La Sincronización de máquinas no detecta ni evita los obstáculos o las personas en las inmediaciones. Para evitar lesiones, estar alerta y tomar control del volante cuando sea necesario para evitar una colisión.



PC14393—UN—09DEC11

Botones de incremento leve en página de inicio

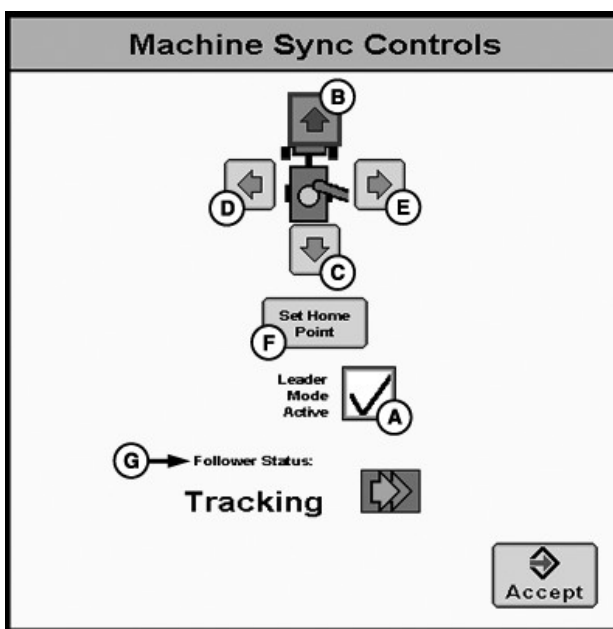


PC14394—UN—09DEC11

Acceso directo en la página de Guiado o en la página de inicio para los Controles de Sincronización de máquinas

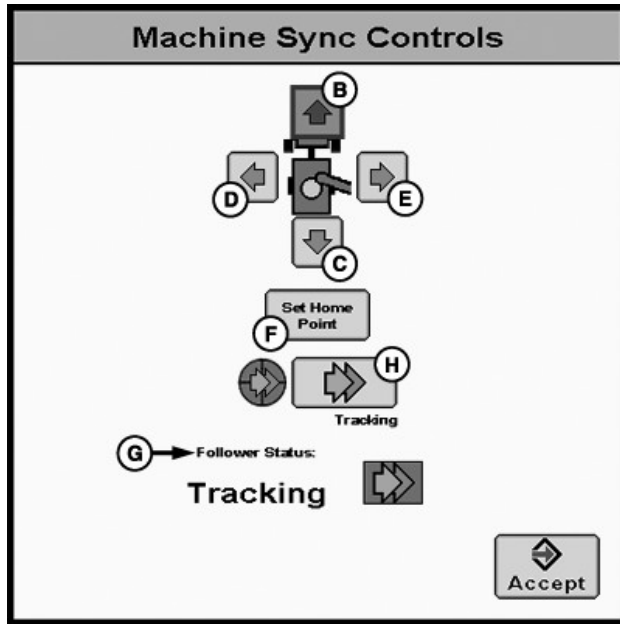
A—Botones de incremento leve en página de inicio

Para acceder a los botones de incremento leve, pulsar el botón de incremento leve en la página de guiado o la página de inicio (A).



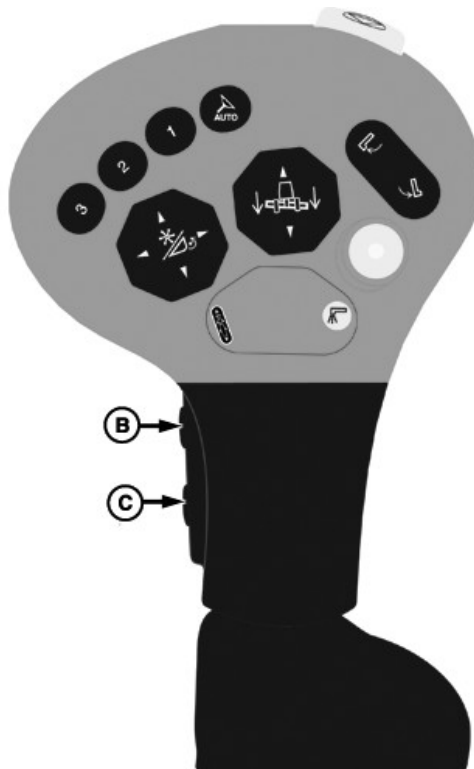
PC21652—UN—30SEP15

Controles de incremento leve de guía



PC21653—UN—30SEP15

Controles de incremento leve de seguidor



PC16294—UN—19NOV12

- A—Casilla de modo guía activo
- B—Incremento leve del seguidor hacia adelante
- C—Incremento leve del seguidor hacia atrás
- D—Seguidor izquierdo con incremento leve
- E—Seguidor derecho con incremento leve
- F—Botón Establecer punto de inicio
- G—Estado de seguidor
- H—Botón Activar sincronización de máquinas

Los controles de Sincronización de máquinas permiten al conductor del vehículo guía (cosechadora) o del seguidor (tractor) incrementar levemente la posición del

seguidor a fin de distribuir el producto de modo uniforme en el carro de granos.

NOTA: Para que la Sincronización de máquinas funcione, compruebe que la casilla de Modo de guía (A) esté marcada.

El incremento leve solo mueve al seguidor, no al vehículo guía.

La distancia que el vehículo seguidor se mueve hacia adelante, hacia atrás o en sentido lateral se define en la página de parámetros de Sincronización de máquinas.

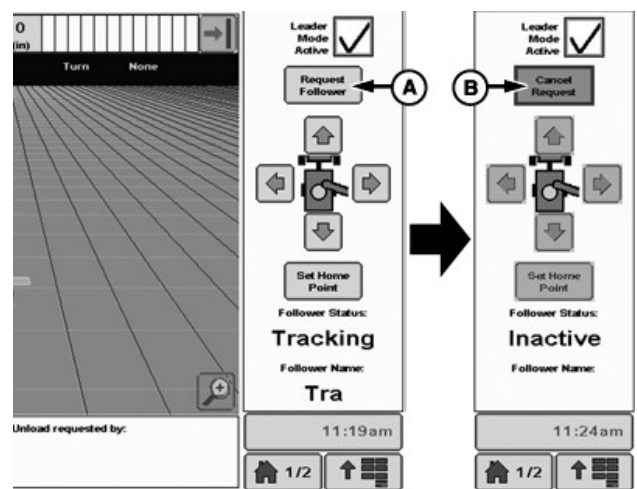
Mientras el vehículo seguidor está rastreando, el vehículo guía puede incrementar levemente la posición del vehículo seguidor en los sentidos longitudinal y lateral empleando los botones de incremento leve de la página de inicio.

Después que el vehículo seguidor abandone al guía y ya no esté trabajando en pareja, los incrementos leves se eliminan y el punto inicial retorna al último punto que se había guardado por medio de pulsar el botón de Fijar punto inicial. Si se desea guardar la posición desplazada con incrementos leves del vehículo guía o seguidor, es necesario pulsar el botón de Fijar punto inicial antes de salir de la función de Rastreo.

NOTA: Los botones de incremento leve en la palanca de control multifunción (B y C) no están disponibles en todas las máquinas.

RW00482,000052C-63-07OCT15

Solicitud de descarga – Líder



PC16318—UN—03DEC12

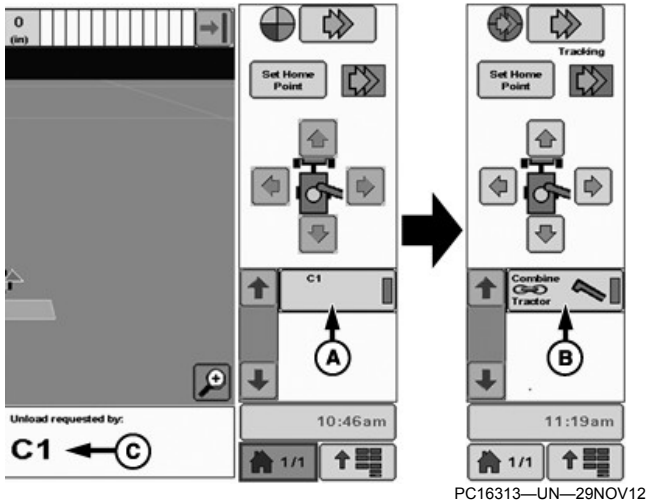
- A—Botón de Pedido de seguidor
- B—Botón de anular solicitud

Cuando se necesita una descarga, el líder selecciona el botón Pedido de seguidor (A) para alertar a los seguidores. Un seguidor debe aceptar el pedido para unir el tractor con la cosechadora.

El líder puede detener el pedido seleccionando el botón de anular solicitud (B).

RW00482,00000BF-63-03DEC12

Solicitud de descarga – Seguidor



- A—Botón de descargar solicitud
- B—Botón Unidos
- C—Barra de estado del seguidor

El botón solicitud (A) aparece cuando el líder solicita un seguidor para una descarga.

NOTA: El nombre del líder aparece en Unload Requested By (descarga solicitada por) (C).

El seguidor acepta la solicitud seleccionando el botón de solicitud. Una vez aceptada, el botón de solicitud (A) cambia a un botón Unidos (B) para indicar que el tractor ha aceptado a la cosechadora. La solicitud puede cancelarse presionando el botón Unidos.

RW00482,00000BB-63-29NOV12

Configuración de recursos



Botón de menú

PC8663—UN—29APR15

1. Pulsar el botón de menú.



Botón GreenStar™

PC12685—UN—29APR15

2. Pulsar el botón GreenStar™.



Tecla programable Recursos

PC8676—UN—05AUG05

3. Pulsar la tecla programable Recursos.

El cliente, la granja, el campo y la tarea deben ser idénticos entre las pantallas antes de que la cobertura del mapa y las líneas de guiado se puedan enviar y recibir. Los clientes, las granjas o campos (---) globales no admiten las funciones de datos compartidos. La documentación que no es de la tarea no permite compartir datos.

NOTA: Las operaciones (tecla programable Documentación) no tienen que ser idénticas para compartir la cobertura del mapa y las líneas de guiado.

Todas las pantallas GS3 2630 que quieran compartir, deben utilizar parámetros del mismo idioma (por ej. Inglés) para evitar diferencias de teclado y de escritura.

HC94949,0000AFF-63-17FEB17

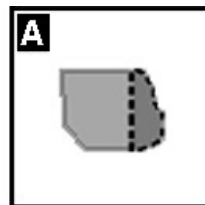
Preparación de los datos compartidos de sincronización de máquinas



Botón de menú

PC8663—UN—29APR15

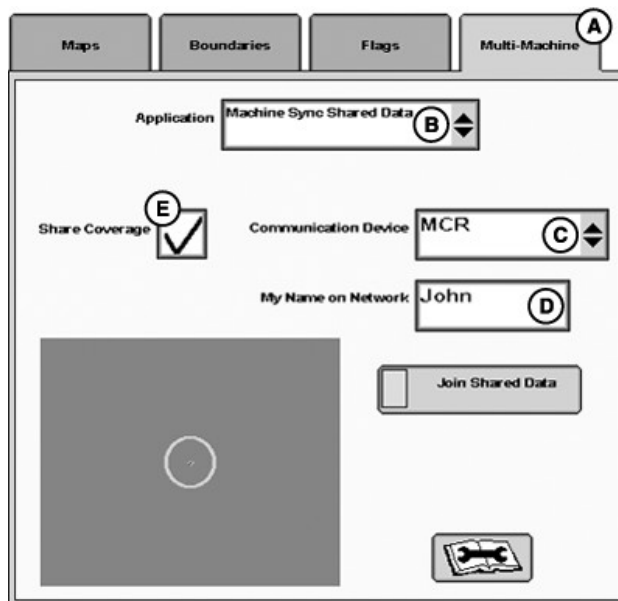
1. Pulsar el botón de menú.
2. Pulsar el botón GreenStar™.



Tecla programable Asignación

PC8672—UN—08DEC14

3. Pulsar la tecla programable Asignación.



PC21349—UN—13JUL15

- A—Pestaña Múltiples máquinas
- B—Menú desplegable Aplicación
- C—Menú desplegable Dispositivo de comunicación
- D—Mi nombre en la red
- E—Casilla de Compartir cobertura

4. Seleccionar la pestaña Máquinas múltiples (A).

NOTA: Al seleccionar guiones (---) o Automatización de sincronización de máquinas desde el menú desplegable Aplicación no se desactivan las funciones de Datos compartidos de sincronización de máquinas.

5. Seleccionar Datos compartidos de sincronización de máquinas desde el menú desplegable Aplicación (B).

6. Seleccionar el dispositivo de comunicación del menú desplegable (C).

- Seleccionar la MCR si se desea compartir con la red de radios de comunicaciones de máquina (MCR).
- Seleccionar MTG para compartir a través de la red de JDLink™ usando un Pórtico Telematics Modular (MTG).

NOTA: Para el MTG se requiere una suscripción de JDLink™. Para obtener más información, contactar con el concesionario John Deere.

7. Introducir el valor de Mi nombre en la red (D).

NOTA: Al seleccionar Compartir cobertura (E) se transmite inmediatamente el mapa de cobertura a otras máquinas. Asegurarse de que el cliente, la granja, el campo y la tarea estén seleccionados y que la cobertura esté actualizada antes de seleccionar Compartir cobertura.

8. Para permitir que el mapa de cobertura y las líneas de guiado se envíen y reciban en la pantalla, marcar la casilla Compartir cobertura.

C—Cobertura
D—Solapado

Al seleccionar Compartir cobertura, la leyenda de mapa muestra colores adicionales que representan la cobertura compartida y el solapado compartido. No se pueden cambiar los colores de la leyenda.

Los límites de campo no se comparten a través de la Sincronización de máquinas. El Control de secciones puede trabajar sin límites, pero el Control de cabecero requiere tener límites guardados en la pantalla. Cada pantalla requiere de la misma información de configuración para usar límites.

Con los límites, el cálculo de acres restantes no se calcula para la cobertura compartida. El total y los acres restantes se basan en la cobertura de una sola máquina que se ha guardado en la pantalla.

RW00482.000051E-63-30NOV15

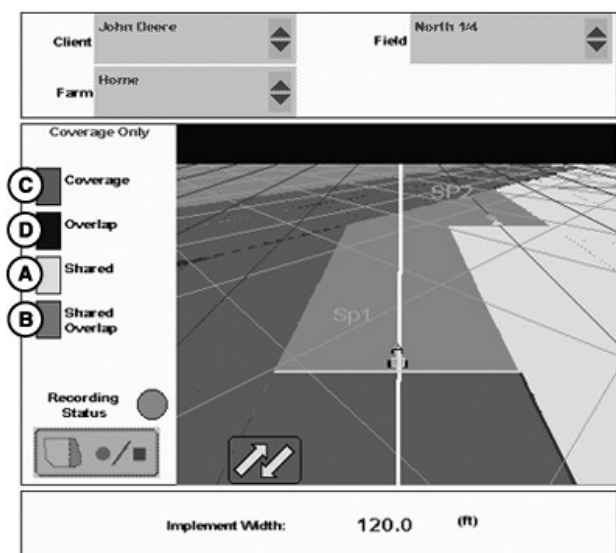
HC94949.0000B00-63-17FEB17

Cobertura del mapa compartida



PC20617—UN—18DEC14

Casilla de Compartir cobertura



PC21643—UN—23SEP15

A—Cobertura compartida
B—Solapado compartido

JDLink es una marca comercial de Deere & Company

Funcionamiento de los datos compartidos de Sincronización de máquinas

Unirse a Datos compartidos

Name on Network	Operator	Last Updated	Age	Client	Farm	Field	Task	
C2	rrr			Jensen	Jensen Farm	Jensen Field	g	Join (A)

Buttons: Cancel, Refresh (B)

PC21379—UN—17JUL15

MCR — Unirse a Datos compartidos

Filters: 100.0 miles 60.0 days Sort: Age

Name on Network	Operator	Last Update	Age	Client	Farm	Field	Task

Buttons: Cancel, Refresh (B), Filter / Sort (C), Timer (D) 00:58

PC21380—UN—17JUL15

MTG — Unirse a Datos compartidos

- A—Botón Unirse
- B—Botón Actualizar
- C—Botón Filtro/Ordenar
- D—Temporizador

Unirse a datos compartidos le permite al operador buscar redes de radios de comunicaciones de máquina (MCR) o de pódicos Telematics modulares (MTG) de otras máquinas y conectarse con una red que tiene los mismos parámetros de cliente, granja, campo y tarea. Una vez que se ha hallado la red, pulsar el botón Unirse (A). Unirse a datos compartidos también reduce el tiempo necesario para ingresar manualmente la

información de cliente, granja, campo y tarea. También ayuda a evitar los problemas de conexión debido a operadores que comenten errores al escribir por no estar familiarizados con la ubicación geográfica u operadores que no pueden comunicarse.

NOTA: La función Unirse a datos compartidos solo está disponible con la activación de la Sincronización de máquinas. El localizador de campo se basa en los límites exteriores del campo para notificarle al operador la entrada o salida del campo. Unirse a datos compartidos proporciona funciones diferentes que las del localizador de campo.

Hay tres maneras de unirse a datos compartidos;

- Seleccionar cualquier cliente, granja o campo del menú desplegable y seleccionar Unir.
- Pulsar el botón de indicador de estado y pulsar el botón Unirse a datos compartidos.
(Consultar el indicador de estado para más información.)
- Seleccionar Tecla de menú > botón GreenStar™ > tecla programable Asignación > pestaña Múltiples máquinas > Datos compartidos de Machine Sync desde el menú desplegable Aplicación > botón Unión compartida.

Filters: 3.0 (mi) 60.0 days Sort: Age

Name on Network	Operator	Last Update	Age	Client	Farm	Field	Task	
R4038		03-30-2017	0 minutes	big farm	north	2m2a	Pre-emerge Spraying	Join (A)
R4045		03-30-2017	2 minutes	big farm	north	2m3	Pre-emerge Spraying	Join (A)
R4045		03-30-2017	4 minutes	big farm	north	2m2	Pre-emerge Spraying	Join (A)
R4045		03-30-2017	4 minutes	big farm	north	2m2a	Pre-emerge Spraying	Join (A)

Buttons: Cancel, Refresh, Filter / Sort (C)

PC24000—UN—30MAR17

Lista de redes

A—Botón Unirse

La página Unirse a datos compartidos actualiza automáticamente la lista de redes al abrirla. Dar tiempo a que la pantalla solicite los datos de cliente, granja, campo y tarea de otros miembros de la red. Al seleccionar el botón Unir se copiará la información de

GreenStar es marca comercial de Deere & Company

cliente, granja, campo y tarea de la pantalla compartida a la pantalla local.

Tiempo de actualización

- El MCR puede tardar hasta 3 segundos. El botón de Actualizar queda desactivado durante la actualización.
- El MTG puede tardar hasta 2,5 minutos. Los botones de Actualizar y de Filtro/Ordenar quedan inhabilitados durante la actualización. Un reloj muestra el tiempo de actualización restante.

Filtro / Ordenar lista



Botón Filtro/Ordenar

PC21648—UN—29SEP15

El botón Filtro/Ordenar sólo se encuentra disponible para redes de MTG y permite al operador buscar otras máquinas según su distancia, tiempo, o campo y tarea. Los resultados se visualizan según su tiempo, distancia, o en orden alfabético según cliente, granja, campo y tarea.

Join Shared Data

Closest Distance (D) Most Recent (E)

Filters:

Distance 3.0 (A) (mi)

Age 3.0 (B) days

Sort:

A-Z Age (C)

Cancel (F) Accept

PC24001—UN—30MAR17

- A—Cuadro de ingreso de Distancia
 B—Cuadro de ingreso de Tiempo
 C—Menú desplegable Ordenar
 D—Botón Distancia más próxima
 E—Botón Más reciente
 F—Botón Aceptar

Para filtrar / ordenar la lista de datos compartidos:
 Ingresar los parámetros manualmente.

1. Introducir la Distancia (A).
2. Introducir la Edad (B).
3. Seleccionar una opción del menú desplegable Ordenar (C).

4. Pulsar Aceptar (F).

Seleccionar un filtro predeterminado. Estos botones tienen los ajustes siguientes:

- Botón Distancia más próxima (D)
 - Tiempo = 60 días
 - Distancia = 10 mi
 - Orden = Distancia
- Botón Más reciente (E)
 - Tiempo = 14 días
 - Distancia = 60 mi
 - Orden = Tiempo

Unirse a mapa de cobertura compartido

Join Shared Coverage Map

You have selected to join a Shared Coverage Map for the following Client, Farm, Field, and Task.

Client: test
 Farm: 1
 Field: rideanddrive
 Task: Harvest

(A) Existing Coverage: No

Press Accept to set these as your system Resources.
 Press Back to choose a different Client, Farm, Field, and Task.

Back Accept

PC24880—UN—18OCT17

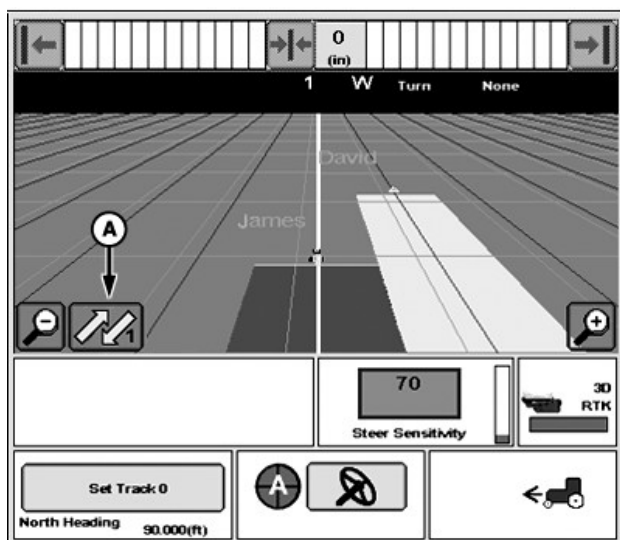
Unirse a mapa de cobertura compartido

A—Cobertura existente

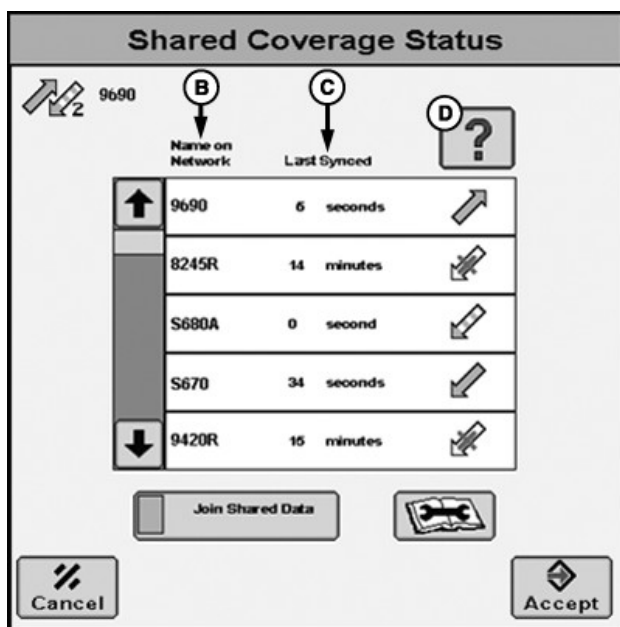
Luego de haber ingresado los datos del cliente, granja, campo y tarea, el operador recibe una indicación de unirse a Cobertura compartida. Si en Cobertura existente (A) se indica "No", la pantalla local del operador no tiene guardada ninguna cobertura.

HC94949,0000C94-63-21NOV17

Indicador de estado



PC21358—UN—16JUL15



PC21360—UN—14JUL15

- A—Indicador de estado
B—Nombre en la red
C—Última sincronización
D—Botón Ayuda (?)

El indicador de estado (A) muestra dos flechas y el número de máquinas que están compartiendo en la actualidad. La flecha hacia la izquierda representa los datos compartidos salientes y la flecha hacia la derecha representa los datos compartidos entrantes. Para abrir la página de Estado de cobertura compartida, seleccionar el indicador de estado.

Estado de cobertura compartida

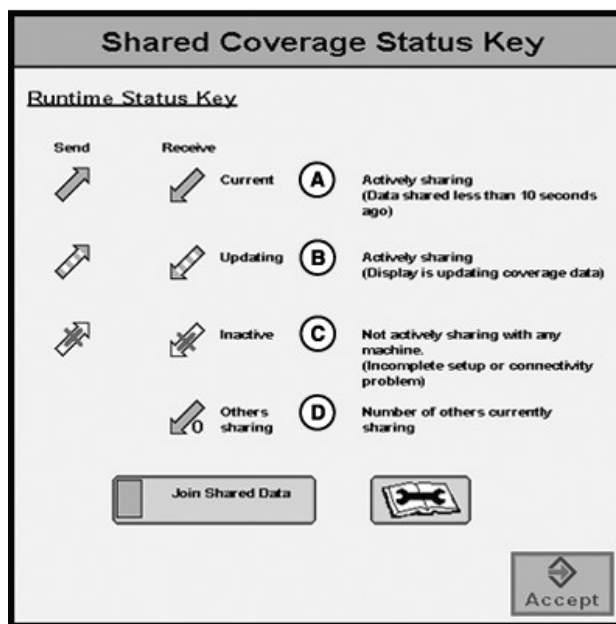
El Estado de cobertura compartida muestra las máquinas según su nombre en la red (B) (hasta ocho caracteres) y la última sincronización (C). La última sincronización es el tiempo que ha transcurrido desde la

última vez que se enviaron o recibieron mensajes. Las máquinas se ordenan según los criterios siguientes:

1. Primer orden:
 - a. Su máquina
 - b. Máquinas no conectadas por menos de 15 minutos (900 s)
 - c. Máquinas actualizándose
 - d. Máquinas conectadas en la actualidad
 - e. Máquinas no conectadas por más de 15 minutos (900 s)
2. Segundo orden:
 - Orden alfabético (nombre en red)
3. Tercer orden:
 - Número de serie

Para mostrar la clave de estado de cobertura compartida, pulsar el botón Ayuda (?) (D).

Clave de estado de cobertura compartida



PC21359—UN—14JUL15

- A—Actual
B—Actualizando
C—Inactivo
D—Otras máquinas compartiendo

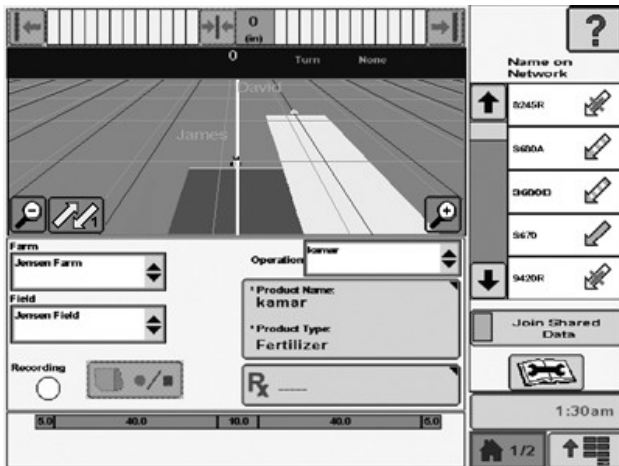
- Actual (A)—Compartiendo activamente. Datos compartidos hace menos de 10 s.
- Actualización (B) — Compartiendo activamente. La pantalla está enviando o recibiendo datos de cobertura.
- Inactivo (C) — No está compartiendo activamente con la máquina. Configuración incompleta o problema de conexión.
- Otras máquinas compartiendo (D) — Número de

otras máquinas que están compartiendo en la actualidad.

(Consultar Diagnóstico para conocer los detalles y la localización de averías.)

HC94949.0000B02-63-10FEB17

Administrador de diseño de página



PC21361—UN—15JUL15

Para facilitar el funcionamiento, usar el Administrador de diseño para configurar la página de inicio de la pantalla para operaciones específicas.

(Consultar el Manual del operador del monitor GreenStar™ 3 2630 para obtener más información.)

RW00482.000051C-63-01OCT15

Borrado de mapas de cobertura compartidos

El borrado de la cobertura sólo elimina los datos de cobertura local y compartida en la pantalla específica. Debido a la probabilidad de que haya varios operadores y máquinas en un campo, existe el riesgo de que una máquina por accidente comparta un mapa de cobertura antiguo o no deseado con las demás máquinas.

Radio de comunicaciones de máquina (MCR)

Los datos de cobertura se guardan en las pantallas individuales. Borrar la cobertura de todas las pantallas que forman parte de una red de MCR al mismo tiempo para eliminar el compartido accidental de mapas de cobertura antiguos o no deseados.



Botón de menú

PC8663—UN—29APR15

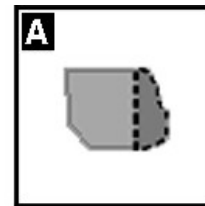
1. Pulsar el botón de menú.



Botón de GreenStar™

PC12685—UN—29APR15

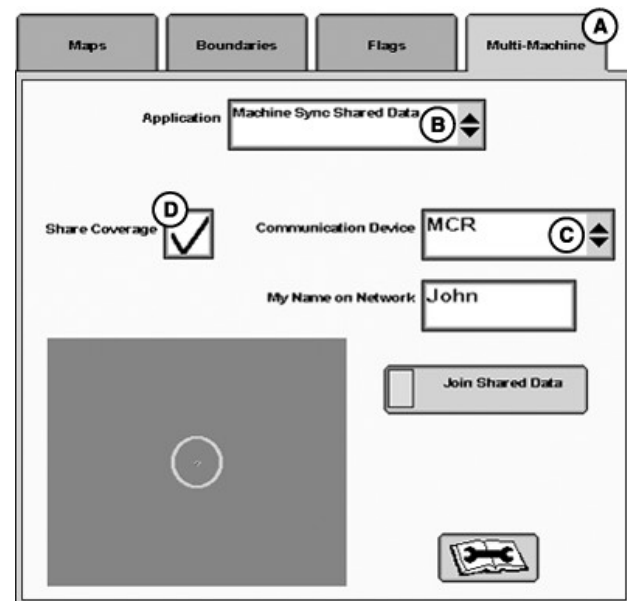
2. Pulsar el botón GreenStar™.



Tecla programable Asignación

PC8672—UN—08DEC14

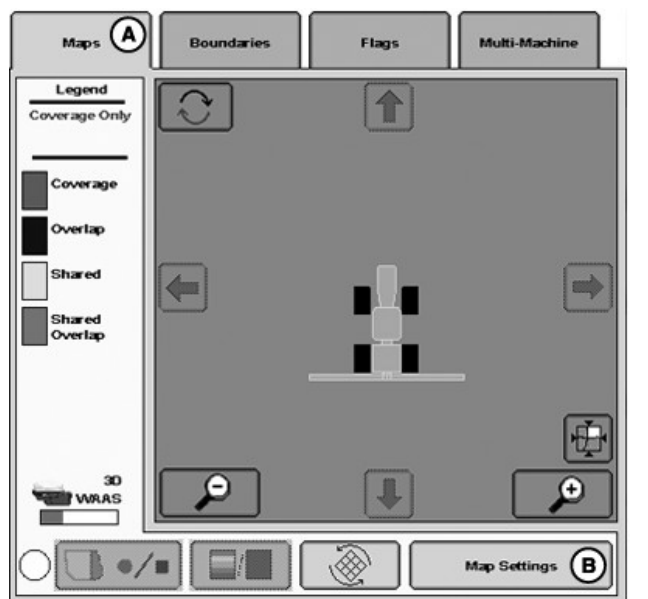
3. Pulsar la tecla programable Asignación.



PC21657—UN—01OCT15

- A—Pestaña Múltiples máquinas
- B—Menú desplegable Aplicación
- C—Menú desplegable Dispositivo de comunicación
- D—Casilla de Compartir cobertura

4. Seleccionar la pestaña Máquinas múltiples (A).
5. Seleccionar Datos compartidos de sincronización de máquinas desde el menú desplegable Aplicación (B).
6. Seleccionar MCR del menú desplegable de Dispositivo de comunicación (C).
7. Quitar la marca de Cobertura compartida (D).

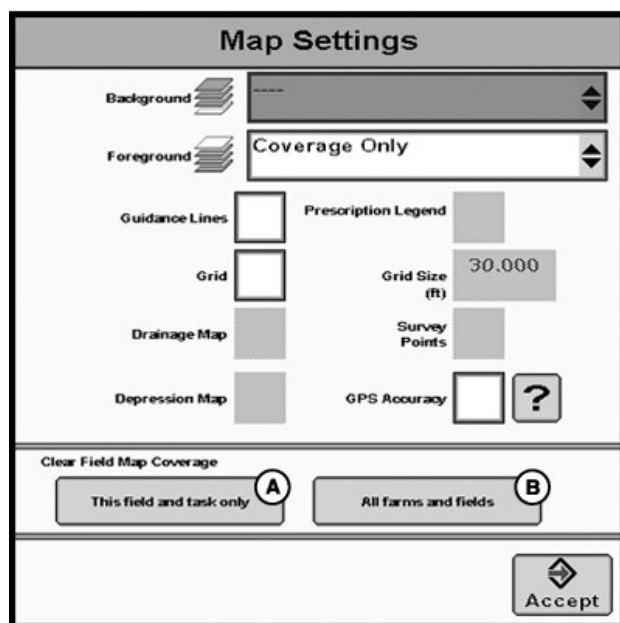


PC23701—UN—10FEB17

Pestaña Mapas

A—Pestaña Mapas
B—Botón Ajustes de mapa

8. Seleccionar la pestaña Mapas (A).
9. Pulsar el botón Ajustes de mapa (B).



PC23700—UN—10FEB17

Parámetros de mapa

A—Botón Este campo y tarea solamente
B—Botón Todas las granjas y campos

10. Seleccionar el botón Este campo y tarea solamente (A) o Todas las granjas y campos (B).



PC23702—UN—10FEB17

Borrar mapa de cobertura de campo

A—Botón Aceptar

11. Pulsar el botón Aceptar (A).

Una vez que se han borrado todas las pantallas en la red, marcar la casilla Cobertura compartida para reanudar el compartido.

Pórtico de Telematics modular (MTG)

Los datos de cobertura compartida se guardan por 14 días a partir de la última vez que se seleccionó el cliente, granja, campo y tarea y se activó Cobertura compartida.

- John Deere sólo retiene los puntos de cobertura compartida de pantallas individuales.
- John Deere no envía datos de cobertura de regreso a la pantalla que los creó.
- El método de borrado por MCR de los datos de cobertura no funciona con el MTG. Los puntos de cobertura compartida se vuelven a descargar en la pantalla.

Recomendación:

- No usar los botones de Borrar cobertura en la pantalla cuando se usa Sincronización de máquinas con un MTG.
- Para efectuar aplicaciones múltiples en un campo, cambiar el nombre de la tarea.

Por ejemplo, para efectuar aplicaciones múltiples de pesticida posemergente o de fertilizante en un mismo campo, modificar el nombre de la tarea a "Aplicación postemergente2" o "Aplicación postemergente 9-9-2015". Esto asegura que todas las máquinas tendrán un mapa de cobertura en blanco y que no se comparta por accidente un mapa de cobertura antiguo cuando una máquina se una a la red.

HC94949,0000C63-63-04DEC17

Líneas de guiado compartidas

NOTA: Para las funciones de compartido de datos de mapas de cobertura y líneas de guiado en máquinas John Deere, la precisión de los mapas de cobertura y líneas de guiado que se comparten está relacionada con el nivel de precisión del receptor StarFire™. Conforme aumenta el nivel de precisión, la precisión de los mapas de cobertura y líneas de guiado que se comparten también aumenta.

Modos de guiado compatibles

Solamente se comparten las líneas de guiado de pasada recta entre pantallas con el mismo cliente, granja, campo y tarea seleccionados. Las compensaciones de desplazamiento de pasada se envían junto con la línea de guiado y son guardadas por las pantallas que las reciben. Las líneas de guiado de pasada recta se pueden crear usando cualquier método.

Las líneas de guiado se generan a partir de la Pasada 0 basándose en la separación entre pasadas de la pantalla receptora. Si las máquinas tienen un espacio entre pasadas diferente, se recomienda que esas máquinas trabajen en porciones diferentes del campo. Si es necesario que máquinas con un espacio entre pasadas diferente trabajen en una misma porción del campo, usar el desplazamiento de pasada para alinear cada pasada.

(Para obtener instrucciones sobre cómo crear una línea de guiado, consultar el manual del operador de la pantalla GreenStar™ 3 2630.)

Compartido de una línea de guiado



Botón de menú

PC8663—UN—29APR15

1. Pulsar el botón de menú.



Botón de GreenStar™

PC12685—UN—29APR15

2. Pulsar el botón GreenStar™.



Tecla programable Guiado

PC21148—UN—11MAY15

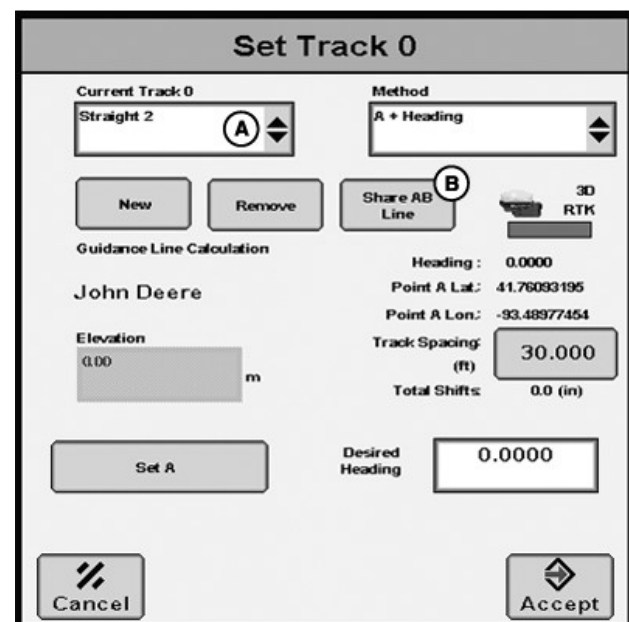
3. Pulsar la tecla programable Guiado.



Botón Establecer pasada 0

PC21362—UN—08OCT15

4. Seleccionar el botón Establecer pasada 0.



PC21363—UN—15JUL15

A—Menú desplegable de Pasada 0 actual

B—Botón Compartir Línea AB

5. Seleccionar la línea de guiado del menú desplegable Pasada actual 0 (A).

6. Seleccionar el botón Compartir Línea AB (B).

En las redes de radios de comunicación de máquina (MCR), el centro de mensajes notifica al operador que la línea de guiado fue enviada y muestra "AB compartida". No se muestran otros mensajes de acuso de recibo indicando que otras pantallas han recibido la línea de guiado debido a la velocidad y fiabilidad del MCR.

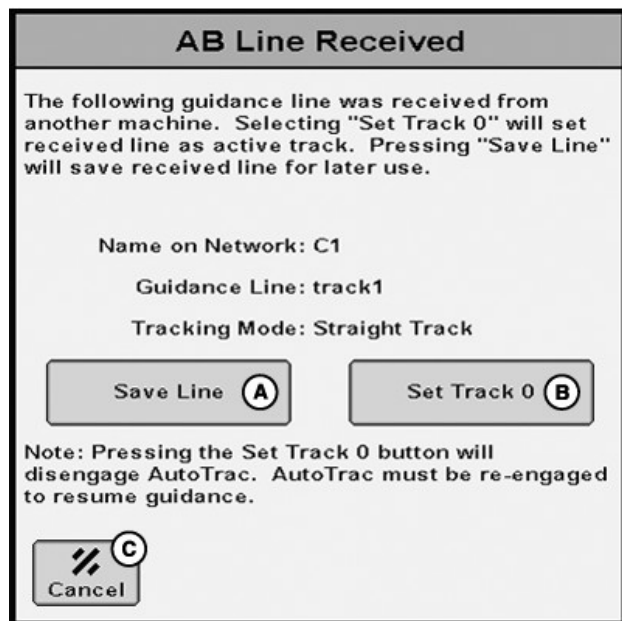
En el caso de redes de pódicos de Telematics modulares (MTG), el estado de compartido se muestra en el Centro de mensajes luego de haber pulsado el botón de Compartir línea AB.

- Compartido — Envía las líneas de guiado a John Deere para que pantallas con configuración igual puedan utilizarlas. Después de haber pulsado el

botón de Compartir línea AB, el estado se muestra por 30 s o hasta que la pantalla enviadora reciba acuso de recibo de la pantalla receptora.

- AB fallida — La línea de guiado no fue recibida por John Deere. El estado se muestra por 30 s después de ocurrida la falla.
- AB compartida — Línea de guiado enviada con éxito. El estado se comparte por 10 s después de recibido el acuso de compartido.

Recibir una línea de guiado



PC21701—UN—08OCT15

- A—Botón Guardar línea
B—Botón Establecer pasada 0
C—Botón Cancelar

Las líneas de guiado se retienen por 14 días contados desde la última vez que fueron enviadas. Las pantallas que tienen el mismo cliente, granja y campo reciben las líneas de guiado compartidas. Cada vez que se envía una línea de guiado no modificada, se muestra el mensaje de Línea AB recibida. Si se comparte una línea de guiado no modificada que previamente había sido compartida, no se muestra el mensaje. Si se modifica la línea de guiado (se la desplaza) y la misma se vuelve a enviar, el mensaje Línea AB recibida aparece en las demás pantallas con configuración igual.

Después de que en la pantalla enviadora se pulsa el botón Compartir línea AB, el mensaje Línea AB recibida aparece en la pantalla receptora.

Para usar la línea de guiado recibida, pulsar el botón Guardar línea (A). La línea de guiado se guarda en una lista de líneas de pasada recta. AutoTrac™ continúa funcionando, salvo cuando se guarda una línea que tenga el mismo nombre que una línea que se encuentra en uso.

NOTA: Si la línea recibida tiene el mismo nombre que la línea existente, se cambia el nombre de la línea recibida. Por ejemplo, Pasada1 recibe el nombre Pasada1_001.

Para fijar una línea de guiado recibida como la Pasada 0 activa, pulsar el botón Establecer pasada 0 (B). La línea se guarda para enumerar las líneas de pasada recta. Al seleccionar el botón Establecer pasada 0, se desactiva AutoTrac™ y se debe activar de nuevo para restablecer el funcionamiento.

(Consultar el Manual del operador de la pantalla GreenStar™ 3 2630 para el uso de AutoTrac™.)

Pulsar el botón Cancelar (C) para ignorar la línea compartida.

HC94949,0000C84-63-04DEC17

Localización de averías

Diagnóstico de automatización de Sincronización de máquinas — guía (cosechadora)

View Machine Sync (A)

Conditions (B)	Status (C)
Machine Sync License	Yes
Leader Role Selected	Yes
Leader Mode Active	Yes
Network Configured Properly	Yes
Leader GPS Accuracy	Yes
Leader and Follower Communicating	Yes
Speed of Leader	Yes
Leader in Forward Gear	Yes
Road Transport Mode Off	N/A

PC14387—UN—15DEC11

Página Diagnóstico

A—Vista
B—Condiciones
C—Estado

En el menú desplegable Vista (A), seleccionar Botón de menú > botón GreenStar™ > tecla programable Diagnóstico > Sincronización de máquinas.

Si hay Condiciones (B) que indiquen "No" o muestren guiones en el estado (C), la condición se debe verificar y reparar para que la Sincronización de máquinas funcione correctamente.

RW00482,0000569-63-08OCT15

Diagnóstico de automatización de Sincronización de máquinas — Seguidor (tractor)

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

View Machine Sync (A)

State (B)	Conditions (C)	Status (D)
	Machine Sync License, AutoTrac License Machine Sync Mode Selected Follower Role Selected	Yes, Yes Yes Yes
	Steer Control TECU Communication Check Speed Control (Supported, Reserved, Security)	Yes Yes Yes, Yes, Yes
	Network Configured Properly AutoTrac Integrated Installed Operator in Seat	Yes Yes Yes
	Steer On/Off	Yes
	Leader and Follower Communicating Follower GPS Accuracy Follower in Forward Gear Heading and Speed of Follower Follower in Operational Zone Valid Home Point Leader Ready Resume Switch Pressed and Steering Ready	Yes Yes Yes Yes, Yes Yes Yes Yes Yes, Yes

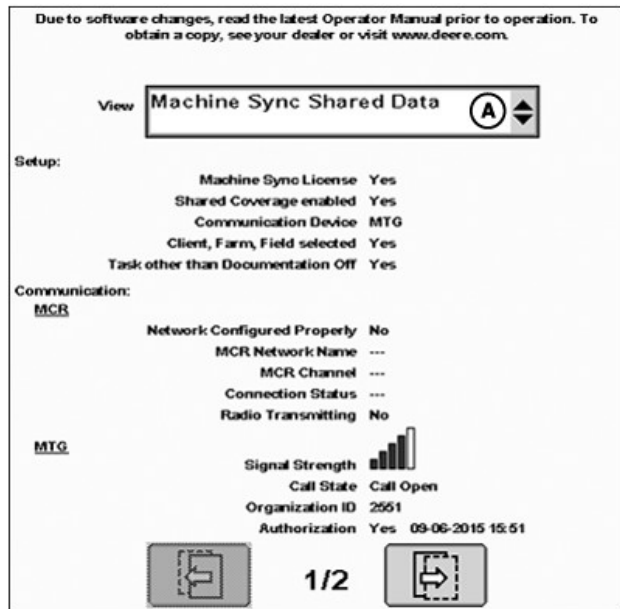
PC16126—UN—25OCT12

A—Vista
B—ESTADO
C—Condiciones
D—Estado

Si algún elemento indica "No" o muestra guiones en el estado (D), el elemento se debe verificar y reparar para que la Sincronización de máquinas funcione correctamente.

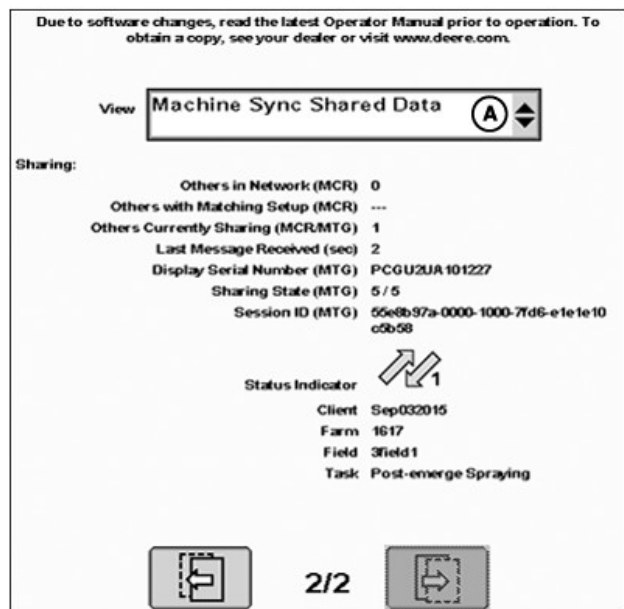
RW00482,0000568-63-08OCT15

Diagnóstico de datos compartidos de Machine Sync



Página 1 de diagnóstico de datos compartidos

PC21650—UN—01OCT15



PC21651—UN—01OCT15

Página 2 de diagnóstico de datos compartidos

A—Menú desplegable Vista

Pulsar el botón de Menú > botón GreenStar™ > tecla programable Diagnóstico > seleccionar el menú desplegable Vista > seleccionar Datos compartidos de sincronización de máquinas.

Configuración		
Licencia de Sincronización de máquinas	¿Hay una activación de Sincronización de máquinas de John Deere en la pantalla?	Si no lo hay, comprar la activación de Sincronización de máquinas John Deere a través del concesionario John Deere.
Cobertura compartida activada	¿Está activada la casilla de "Cobertura compartida"?	Si no lo está, ir a Mapas > Máquinas múltiples > Datos compartidos de sincronización de máquinas > seleccionar "Compartir cobertura".
Dispositivo de comunicación	¿Qué dispositivo de comunicación se selecciona en la página de configuración de Datos compartidos?	Si aparecen guiones (- - -), ir a Mapas > Máquinas múltiples > Datos compartidos de sincronización de máquinas > seleccionar Dispositivo de comunicación válido.
Cliente, granja, campo seleccionados	¿Hay texto válido en los cuadros de ingreso de Cliente, Granja y Campo?	Si no lo hay, seleccionar Cliente, Granja y Campo válidos. Los guiones (- - -) no funcionan.
Tarea diferente a "Desactivación de documentación"	¿Hay texto válido en el cuadro de ingreso Tarea Y es una tarea diferente a "Desactivación de documentación"?	Si no lo hay, ir a Recursos > seleccionar Tarea válida. Docum. desactivada no funciona.
Comunicaciones—MCR		
Red configurada correctamente	¿La red de la radio de comunicaciones de máquina (MCR) está configurada correctamente?	Si no lo está, ir a Equipo > Red > configurar correctamente la red de la radio de comunicaciones de máquina (MCR). (Consultar Configuración de la red o el Manual del operador de la radio de comunicaciones de la máquina para más información.)
Nombre de red de la radio de comunicaciones de máquina (MCR)	Nombre de red de la radio de comunicaciones de máquina (MCR), como aparece en la página de configuración de Red.	Si hay guiones (- - -), el operador debe configurar correctamente la red. (Consultar Configuración de la red o el Manual del operador de la radio de comunicaciones de la máquina para más información.)
Canal de la radio de comunicaciones de máquina (MCR).	Letra del canal, como aparece en la página de configuración de Red.	Si está vacía, el operador debe configurar correctamente la red. (Consultar Configuración de la red o el Manual

Localización de averías

		del operador de la radio de comunicaciones de la máquina para más información.)
Estado de conexión	Estado de conexión, como aparece en la página de Red. Los estados posibles son: Sin conexión, Conectándose o Conectado.	Si no está conectado, el operador debe configurar correctamente la red. (Consultar Configuración de la red o el Manual del operador de la radio de comunicaciones de la máquina para más información.)
Transmisión de la radio	¿El MCR está transmitiendo datos?	Si no lo está, consultar la página 4 de diagnóstico de la red. Ver si "Paquete Tx" muestra guiones o un valor. Si muestra guiones, consultar el Manual del operador de la radio de comunicaciones de máquina para más información.
Comunicaciones—MTG		
Intensidad de señal	Intensidad de señal, como se muestra en la página 2 de diagnóstico de la red	Si no hay señal, verificar las conexiones Ethernet y que la máquina tenga una visión despejada del cielo. Los clientes deben comunicarse con el concesionario John Deere. Los concesionarios deben consultar el manual técnico JDLink™ para obtener otros diagnósticos.
Estado de llamada	Estado de llamada de MTG (Listo, Abierto o Cerrado).	Si hay guiones (- - -), consultar al concesionario John Deere. Los concesionarios, deben consultar el manual técnico de la radio de comunicaciones de máquina para obtener otros diagnósticos.
Identificador de organización	Identificador de organización de JDLink™/ MyJohnDeere a la cual se ha asignado el MTG.	Si se muestran guiones (- - -), verificar que el MTG esté configurado correctamente y se haya asignado a una organización .
Autorización	Los mensajes de autorización permiten que una pantalla se conecte con John Deere y John Deere envía una marca de tiempo que fija el vencimiento de la autorización. La marca de tiempo se incrementa según la pantalla continúe recibiendo su autorización de seguridad.	Si el mensaje de autorización indica "No" o "errores", el MTG podría no tener una suscripción válida a JDLink™ o existe un problema de conexión con John Deere.
Compartir		
Otras en la red (MCR)	Número de otras máquinas que están conectadas a una red MCR.	Si hay guiones (- - -), verificar que las máquinas estén configuradas correctamente. Los detalles de la máquina se pueden ver en Equipo > ficha Red.
Otras con la misma configuración (MCR)	Número de máquinas que en los últimos 10 segundos han estado conectadas en la misma red de la radio de comunicaciones de máquina, tienen el mismo cliente, granja, campo y tarea seleccionados y tienen "Compartir cobertura" activado.	Si hay guiones (- - -), verificar que las máquinas estén configuradas correctamente para los Datos compartidos de sincronización de máquinas.
Otras que comparten actualmente (MCR o MTG)	Número de máquinas que en los últimos 10 segundos han estado conectadas entre sí, y tienen el mismo cliente, granja, campo y tarea seleccionados.	Si hay guiones (- - -), verificar que las máquinas estén configuradas correctamente para los Datos compartidos de sincronización de máquinas.
Último mensaje recibido	Cantidad de segundos desde que se recibió un mensaje o datos compartidos en la pantalla. 600 segundos como máximo. Cuando el valor excede los 600 s, se visualiza ">600 segundos".	Si hay guiones (- - -), verificar que las máquinas estén configuradas correctamente. Si es 0, las máquinas que compartían anteriormente pueden haber dejado el campo.
Número de serie de la pantalla (MTG)	Número de serie de la pantalla empleada para establecer comunicaciones con John Deere y con otras máquinas.	John Deere lo utiliza para localizar averías en la conexión de la pantalla, en caso que llegaran a ocurrir.
Estado de compartido (MTG)	Muestra el punto en la red John Deere al cual la pantalla está intentando conectarse.	John Deere lo utiliza para localizar averías en la conexión de la pantalla, en caso que llegaran a ocurrir.
ID de sesión (MTG)	Identificador único de la pantalla para la conexión de streaming con John Deere.	John Deere lo utiliza para localizar averías en la conexión de la pantalla, en caso que llegaran a ocurrir.

JDLink es una marca comercial de Deere & Company

CZ76372,0000788-63-17FEB17

Localización de averías

1. **En la pantalla del seguidor, el estado de Sincronización de máquinas aparece como 1 segmento persistente.**
 - a. Navegar a la página de diagnóstico de Sincronización de máquinas.
 - b. El equipo debe haberse definido como tractor, lo cual coloca al vehículo en modo de seguidor.
 - c. Ejecutar un inicio en frío. Desconectar la llave de contacto del tractor. Desconectar el monitor del grupo de cables del poste por 10 segundos. Volver a conectar la alimentación al monitor. Volver a arrancar el tractor.
 - d. Verificar que las unidades de control ACU y CLC del tractor tengan cargado el software correcto.
2. **No se puede ver el icono Sincronización de máquinas en el monitor.**
 - a. Verificar que los dos monitores tengan seleccionado el rol correcto.
3. **El vehículo seguidor no puede ver la zona de trabajo.**
 - a. Para ver la zona de trabajo, la máquina debe estar en el estado de 3 segmentos. Pulsar el botón de estado de Sincronización de máquinas para aumentar el valor a 3 segmentos o consultar "Vehículo seguidor congelado en estado de 1 segmento".
4. **El monitor del vehículo seguidor muestra el código de salida "Imposible controlar la velocidad".**
 - a. Para transmisiones IVT™, PST, e23 y CQT: Verificar si el operador modificó la velocidad establecida ajustando la palanca de cambio de velocidad o la rueda codificadora durante la automatización.
 - b. Desconectar la llave de contacto del tractor. Desconectar el monitor del grupo de cables del poste derecho por 10 segundos. Volver a conectar la alimentación al monitor. Volver a arrancar el tractor.
5. **El seguidor no capta la posición objetivo.**
 - a. Verificar que el vehículo seguidor avance a una velocidad superior a la del vehículo guía y que el vehículo guía no gire abruptamente alejándose del vehículo seguidor durante la captación de posición.
 - b. Para transmisión IVT™: Cambiar la velocidad ajustada en la pantalla de poste derecho a una velocidad de 3—13 km/h (2—8 mph) superior a la del vehículo guía. Mover la palanca de transmisión al 100% de F1. Pulsar el botón de reanudar. Mover el acelerador a la posición del 100%.
6. **El seguidor está serpenteando.**
 - a. Ajustar la configuración avanzada de AutoTrac™ del Vehículo seguidor. La configuración recomendada para el rumbo de sensibilidad de trayectoria está entre 60 y 70. Comenzar con la sensibilidad de rumbo y luego ajustar otros parámetros, si es necesario.
- b. Con la Sincronización de máquinas inactiva, observar el rendimiento de AutoTrac™ del Vehículo guía. Ajustar la sensibilidad de AutoTrac™ del vehículo guía para lograr un mejor rendimiento.
- c. Observar el rendimiento del Vehículo seguidor con la Sincronización de máquinas inactiva, pero con AutoTrac™ del Vehículo guía desactivado. Si el vehículo seguidor tiene un buen rendimiento, buscar problemas en el vehículo guía.
7. **El seguidor tiene problemas de sobretensión.**
 - a. Ajustar la sensibilidad de velocidad en la configuración de Sincronización de máquinas.
8. **El control de velocidad no funciona en la transmisión IVT™.**

Para asegurar la captación correcta del punto objetivo, realizar los siguientes pasos para cada procedimiento de captación:

 - a. Con la rueda codificadora de la palanca de transmisión, ajustar la velocidad F1 en el poste derecho a un valor de 3—13 km/h (2—8 mph) superior a la velocidad del líder (dependiendo de la agresividad de captación deseada).
 - b. Reducir la posición del acelerador y mover la palanca de transmisión al 100% de F1. Usar el acelerador para regular la velocidad.
 - c. Posicionar el tractor dentro de la zona operacional con un rumbo similar a él de la cosechadora.
 - d. Pulsar el botón de reanudar. Mover el acelerador a la posición del 100%.
 - e. El vehículo seguidor debe captar correctamente el punto de inicio.
9. **El monitor del vehículo seguidor muestra el mensaje "Imposible controlar dirección" cuando se pulsa el botón de reanudar.**
 - a. Después de que se ha desconectado la automatización, esperar por lo menos dos segundos para que se despeje el fallo antes de volver a conectar la Sincronización de máquinas.
10. **El tractor no pasa las medidas de seguridad de control de velocidad.**
 - a. Volver a arrancar el tractor.
11. **La red no funciona debidamente**
 - a. Desconectarse de la red y luego volverse a conectar a la misma.
 - b. Cambiar el canal de la red a un canal no utilizado para evitar las interferencias en las señales de radio.
12. **Retardo prolongado al pasar del estado Inactivo al estado Listo.**

a. Si se utiliza señal compartida, puede llevar más tiempo cambiar el estado de las máquinas. Los sistemas con RTK en el vehículo guía y en el vehículo seguidor cambiarán de estados con más rapidez.

a. Reducir la utilización del procesador de la pantalla por medio de no utilizar aplicaciones que no se necesiten.

(Consultar Compatibilidad con los datos compartidos de Sincronización de máquinas para obtener más información.)

RW00482,000052D-63-08OCT15

13. La pantalla tarda más de 5 s para responder y en algunos casos esto hace que la pantalla se bloquee. Por ejemplo, repuesta a pulsación de botones, cambios de máquina o actualización de vistas.

Códigos de diagnóstico—Unidad de control del reposabrazos (ACU)

Nombre de código	Descripción	Causa
ACU 000158.04	Voltaje bajo de alimentación conmutada de ACU	Voltaje de alimentación conmutada de la unidad de control del reposabrazos es menor que 9,0 V.
ACU 000177.17	Régimen del motor limitado debido a aceite frío	Régimen de motor solicitado superior a 1500 r/min y temperatura de aceite de transmisión inferior a 5 °C (23 °F).
ACU 000237.02	Discrepancia entre datos de seguridad del NIV	El número de identificación del vehículo (NIV) obtenido de las otras unidades de control no coincide.
ACU 000237.14	Seguridad del NIV no habilitada	La función de seguridad del número de identificación del vehículo (NIV) no ha sido habilitada.
ACU 000237.31	No se reciben mensajes de seguridad del NIV	El número de identificación del vehículo (NIV) no se ha recibido de las otras unidades de control.
ACU 000581.07	La transmisión no responde a las órdenes	La PTI no responde a las órdenes de la unidad de control del reposabrazos.
ACU 000628.02	Fallo de datos de software de fin de línea de ACU	La memoria del software de fin de línea falló durante el arranque.
ACU 000628.12	Programación de ACU	La ACU detecta que se encuentra realizando un proceso de actualización de software.
ACU 000629.11	Fallo de unidad de control ACU	Falla de prueba de la memoria RAM durante el arranque.
ACU 000629.12	Fallo de unidad de control ACU	El software de la unidad de control del reposabrazos no se ejecutó en el tiempo especificado.
ACU 000630.02	Fallo de calibración de ACU/datos no válidos	Valores de calibración de la unidad de control del reposabrazos no válidos o falla de la memoria de calibración.
ACU 000630.13	Fallo de calibración / ACU sin calibrar	La unidad de control del reposabrazos nunca ha sido calibrada o se guardó una calibración defectuosa.
ACU 000974.02	Conflicto de voltaje en el circuito del sensor de la palanca de acelerador	Conflicto de voltaje en los circuitos 1 y 2 del sensor de la palanca del acelerador.
ACU 000974.03	Voltaje alto en el circuito del sensor de la palanca del acelerador	Voltaje alto en el circuito de sensor de la palanca del acelerador.
ACU 000974.04	Voltaje bajo en circuito de sensor de la palanca del acelerador	Voltaje bajo en circuito de sensor de la palanca del acelerador.
ACU 001079.03	Alto voltaje de alimentación del sensor 1 de ACU	Alto voltaje de alimentación del sensor de la unidad de control del reposabrazos.
ACU 001079.04	Bajo voltaje de alimentación del sensor 1 de ACU	Bajo voltaje de alimentación del sensor de la unidad de control del reposabrazos.
ACU 001080.03	Alto voltaje de alimentación del sensor 2 de ACU	Alto voltaje de alimentación del sensor de la unidad de control del reposabrazos.
ACU 001080.04	Bajo voltaje de alimentación del sensor 2 de ACU	Bajo voltaje de alimentación del sensor 2 de la unidad de control del reposabrazos.
ACU 001504.31	Operador ausente mientras AutoTrac™ está activo	No se detecta la presencia del operador mientras AutoTrac™ está activo.
ACU 001745.14	Comprobaciones de arranque incompletas	El operador mueve la palanca del inversor fuera de la posición de estacionamiento antes de que todos los controladores indiquen que las comprobaciones de arranque han finalizado. Movimiento del vehículo inhabilitado.
ACU 002000.09	No se reciben mensajes de la ECU	La unidad de control del reposabrazos no recibe los mensajes requeridos de la ECU.
ACU 002003.09	Mensaje PTI o PTP ausente	La unidad de control del reposabrazos no recibe los mensajes requeridos de la PTI o la PTP.

Localización de averías

ACU 002019.09	Ausencia de señal de XSA	La unidad de control del reposabrazos no recibe los mensajes requeridos de la XSA.
ACU 002020.09	Ausencia de mensajes de SFA	La unidad de control del reposabrazos no recibe los mensajes requeridos de la SFA.
ACU 002049.09	Ausencia de mensajes de CAB	La unidad de control del reposabrazos no recibe los mensajes requeridos de la CAB.
ACU 004310.09	Fallo en la comunicación de la automatización del vehículo	La unidad de control del reposabrazos no recibe los mensajes requeridos del apero. Poner la palanca en posición de estacionamiento y verificar las conexiones del apero para ver si el sistema del vehículo se recupera.
ACU 004310.11	Fallo de automatización del vehículo	Automatización de la velocidad del vehículo cancelada por mensaje de parada. Intentar recuperar el sistema del vehículo arrancando nuevamente el motor.
ACU 004310.14	Operador ausente durante la automatización del vehículo	No se ha detectado la presencia del operador durante la automatización de velocidad del vehículo. Intentar recuperar el sistema del vehículo arrancando nuevamente el motor.
ACU 520283.14	Estado de suspensión de automatización	La automatización de la velocidad del vehículo esta activa mientras el inversor está en posición de estacionamiento.
ACU 522149.14	Velocidad limitada de las ruedas	Una condición que limita la velocidad está activa. Volver a arrancar el motor para la recuperación.
ACU 522149.31	Velocidad limitada de las ruedas	Una condición de limitación de velocidad está inactiva. Reducir la velocidad solicitada por medio de cambiar la marcha seleccionada o la posición de la palanca de la transmisión o de mover el inversor a la posición de estacionamiento o al punto muerto para la recuperación.
ACU 522189.02	Discrepancia entre el circuito del interruptor de secuencia 3/4 del iTEC™	Discrepancia de los contactos en el interruptor iTEC™ para seleccionar la secuencia 3/4.
ACU 522189.03	Alto voltaje en los circuitos del interruptor de secuencia 3/4 del iTEC™	Las tres señales de entrada del interruptor de secuencia 3/4 del iTEC™ están altas.
ACU 522189.04	Bajo voltaje en los circuitos del interruptor de secuencia 3/4 del iTEC™	Las tres señales de entrada del interruptor de secuencia 3/4 del iTEC™ están bajas.
ACU 522388.09	Fallo de comunicación con el apero	La unidad de control del reposabrazos no recibe los mensajes requeridos del apero. Poner la palanca en posición de estacionamiento y verificar las conexiones del apero para ver si el sistema del vehículo se recupera.
ACU 522390.09	Fallo de comunicación con el apero	La unidad de control del reposabrazos no recibe los mensajes requeridos del apero. Poner la palanca en posición de estacionamiento y verificar las conexiones del apero para ver si el sistema del vehículo se recupera.
ACU 522390.11	Fallo de automatización del vehículo	Automatización de la velocidad del vehículo cancelada por mensaje de parada. Intentar recuperar el sistema del vehículo arrancando nuevamente el motor.
ACU 523664.02	Conflicto entre los interruptores de gama de velocidades 1 y 2	Los interruptores de gama de velocidades 1 y 2 indican el mismo valor.
ACU 523923.02	Conflicto del interruptor/sensor de la palanca de control de la VMD I	Conflicto de voltajes del interruptor y del sensor de la palanca de control de la VMD I.
ACU 523923.03	Voltaje alto en el circuito del sensor de la palanca de control de la VMD I	Voltaje alto del sensor de la palanca de control de la VMD I.
ACU 523923.04	Voltaje bajo en el circuito del sensor de la palanca de control de la VMD I	Voltaje en el circuito del sensor de la palanca de control de la VMD I inferior a 0,5 V.
ACU 523953.02	Conflicto de circuito de sensores de palanca de control de velocidad de AutoPowr™/IVT	Conflicto de voltajes de sensores 1 y 2 de la palanca de control de velocidad.
ACU 523953.03	Voltaje alto de sensores de palanca de control de velocidad de AutoPowr™/IVT	Voltaje alto del sensor de la palanca de control de velocidad.
ACU 523953.04	Voltaje bajo de sensores de palanca de control de velocidad de AutoPowr™/IVT	Voltaje bajo de circuito de sensores de palanca de control de velocidad de AutoPowr™/IVT.
ACU 523954.07	Fallo de ajuste de gama de velocidades 1	Calibración de la gama de velocidades 1 no válida.
ACU 523954.11	Conflicto del mando de ajuste de velocidad	Conflicto de voltaje en el mando de ajuste de velocidad.
ACU 523955.31	Sobrecarga del motor en modo manual	Carga excesiva del motor en el modo manual.
ACU 523960.17	Operador no presente a velocidades bajas	No se detecta la presencia de operador a velocidades bajas.

Localización de averías

ACU 523960.31	El operador no está sentado durante el comando del inversor	Operador ausente con sentido de marcha solicitado.
ACU 523961.02	Estacionamiento aplicado con una marcha de la transmisión engranada	Estacionamiento activado y vehículo con marcha engranada.
ACU 523961.07	Fallo al aplicar el bloqueo de estacionamiento	El estado de estacionamiento no coincide con el estado deseado.
ACU 523962.31	Velocidad de tracción delantera (TDM) incorrecta (solo AutoPowr™/IVT)	Velocidad de TDM no válida.
ACU 523963.02	Conflicto de voltaje/interruptor de gama de velocidades 1	El interruptor de gama de velocidades 1 no corresponde al voltaje analógico.
ACU 523966.31	Modo de emergencia de la transmisión	Modo de emergencia de la transmisión activado.
ACU 523967.02	Conflicto de voltaje/interruptor de gama de velocidades 2	El interruptor de la gama de velocidades 2 no corresponde al voltaje analógico.
ACU 523968.02	Discrepancia del circuito del interruptor 1/2 del iTEC™	Discrepancia de circuitos del interruptor 1/2 del iTEC™.
ACU 523968.03	Alto voltaje en los circuitos del interruptor 1/2 del iTEC™	Las tres señales de entrada del interruptor 1/2 del iTEC™ están altas.
ACU 523968.04	Bajo voltaje en los circuitos del interruptor 1/2 del iTEC™	Las tres señales de entrada del interruptor 1/2 del iTEC™ están bajas.
ACU 524017.31	Voltaje del interruptor de punto muerto o ranura de avance fuera de gama	El interruptor no indica claramente si está cerrado o abierto.
ACU 524018.31	Fallo de transición entre punto muerto y estacionamiento del inversor del lado derecho	Palanca en posición de transición por demasiado tiempo.
ACU 524019.31	Fallo de transición entre punto muerto y estacionamiento del inversor del lado derecho	Palanca en posición de transición por más de 5 segundos.
ACU 524020.31	Transmisión con marcha engranada durante el encendido	El inversor derecho no estaba en ESTACIONAMIENTO durante el encendido.
ACU 524021.31	Conflicto múltiple entre interruptores del inversor	Avería de uno o más interruptores de la palanca del inversor.
ACU 524101.02	Conflicto entre el circuito del sensor/interruptor de la palanca de control del enganche delantero	El interruptor de la palanca de control del enganche delantero en conflicto con el voltaje del sensor.
ACU 524101.03	Alto voltaje en el circuito del sensor de palanca de control del enganche delantero	Alto voltaje en el circuito del sensor de la palanca de control del enganche delantero.
ACU 524101.04	Bajo voltaje en el circuito de sensores de palanca de control del enganche delantero	Bajo voltaje en el circuito de sensores de palanca de control del enganche delantero.
ACU 524102.02	Conflicto entre el circuito del sensor y el interruptor de palanca de control de la VMD V	Interruptor de palanca de control de la VMD V en conflicto con el voltaje del sensor.
ACU 524102.03	Alto voltaje en el circuito del sensor de la palanca de control de la VMD V	Alto voltaje en el circuito de sensores de palanca de control de VMD V.
ACU 524102.04	Bajo voltaje en el circuito del sensor de la palanca de control de la VMD V	Bajo voltaje en el circuito de sensores de palanca de control de VMD V.
ACU 524103.02	Conflicto en el circuito del interruptor / sensor de palanca de control de VMD IV	Interruptor de palanca de control de la VMD IV en conflicto con el voltaje del sensor.
ACU 524103.03	Voltaje alto en el circuito del sensor de la palanca de control de la VMD IV	Voltaje alto en el circuito de sensores de palanca de control de VMD IV.
ACU 524103.04	Voltaje bajo en el circuito del sensor de la palanca de control de la VMD IV	Bajo voltaje en el circuito de sensores de palanca de control de VMD IV.
ACU 524104.02	Conflicto en el circuito del interruptor / sensor de palanca de control de VMD III	Interruptor de palanca de control de la VMD III en conflicto con el voltaje del sensor.
ACU 524104.03	Voltaje alto en el circuito del sensor de la palanca de control de VMD III	Voltaje alto en el circuito de sensores de palanca de control de VMD III.
ACU 524104.04	Voltaje bajo en el circuito del sensor de la palanca de control de la VMD III	Voltaje bajo en el circuito de sensores de palanca de control de VMD III.
ACU 524105.02	Conflicto en el circuito del interruptor / sensor de palanca de control de VMD II	Interruptor de palanca de control de la VMD II en conflicto con el voltaje del sensor.

Localización de averías

ACU 524105.03	Voltaje alto en el circuito del sensor de la palanca de control de la VMD II	Alto voltaje en el circuito de sensores de palanca de control de VMD II.
ACU 524105.04	Voltaje bajo en el circuito del sensor de la palanca de control de la VMD II	Voltaje bajo en el circuito de sensores de palanca de control de VMD II.
ACU 524212.02	Conflicto en el circuito del interruptor / sensor de palanca de control del enganche trasero	El interruptor de la palanca de control del enganche trasero en conflicto con el voltaje del sensor.
ACU 524212.03	Voltaje excesivo en el circuito del sensor de la palanca de control del enganche trasero	Voltaje excesivo en el circuito del sensor de la palanca de control del enganche trasero.
ACU 524212.04	Voltaje bajo en el circuito del sensor de la palanca de control del enganche trasero	Voltaje bajo en el circuito del sensor de la palanca de control del enganche trasero.
ACU 524222.02	Conflicto en circuito del botón de reanudación	El interruptor de reanudar muestra los mismos valores tanto al estar conectado como desconectado.
ACU 524224.02	Discrepancia en circuito de interruptor de TDF trasera	Las posiciones CONECTADA y DESCONECTADA del interruptor de la TDF trasera indican el mismo valor.
ACU 524254.31	Fallo del circuito de activación de la transmisión	Voltaje incorrecto del circuito de habilitación de la transmisión.

RW00482,000024A-63-03DEC13

Códigos de diagnóstico—Centro de cargas de la cabina (CLC)

Nombre del código	Descripción	Causa
CLC 000158.00	Alto voltaje de alimentación conmutada de CLC	El voltaje de alimentación conmutada del centro de carga de la cabina (CLC) es superior a 15,5 V cuando el régimen del motor es superior a 512 r/min.
CLC 000158.01	Bajo voltaje de suministro conmutado de CLC	El voltaje de alimentación conmutada del centro de cargas de la cabina (CLC) está por debajo de los 12,5 V cuando el régimen del motor es superior a 1500 r/min.
CLC 000158.17	Voltaje bajo de alimentación conmutada en centro de cargas con motor parado	El voltaje de alimentación conmutada del centro de carga de la cabina (CLC) está por debajo de los 11,2 V cuando el régimen del motor es inferior a 512 r/min.
CLC 000158.18	Voltaje bajo de alimentación conmutada en centro de cargas con motor a menos de 1500 r/min	El voltaje de alimentación conmutada del centro de carga de la cabina (CLC) está por debajo de los 11,2 V cuando el régimen del motor es inferior a 1500 r/min y superior a 512 r/min.
CLC 000628.02	Avería de datos EOL de CLC	Se ha corrompido la memoria del centro de cargas de la cabina (CLC).
CLC 000629.12	Avería de unidad de control del centro de cargas	El software del centro de cargas de la cabina (CLC) no se ejecutó en el intervalo especificado.
CLC 001079.03	Alto voltaje suministro sensor CLC	El voltaje de alimentación del sensor del centro de carga de la cabina (CLC) es superior a 5,25 V.
CLC 001079.04	Bajo voltaje suministro sensor CLC	El voltaje de alimentación del sensor del centro de carga de la cabina (CLC) es inferior a 4,80 V.
CLC 002050.06	Corriente alta en el circuito de CLC	La unidad de control del centro de cargas de la cabina (CLC) detecta que la corriente total consumida por las unidades de control excede los 130 A mientras que la temperatura de la tarjeta de circuitos es menor que 115°C (239°F), o excede los 100 A cuando la temperatura de la tarjeta es mayor que 115°C (239°F), por más de 2 segundos.
CLC 002362.05	Corriente insuficiente en el circuito de faroles traseros de techo	La unidad de control del centro de cargas de la cabina (CLC) detecta que el circuito de los faroles traseros izquierdo/derecho de techo está abierto.
CLC 002362.06	Corriente excesiva en el circuito de faroles traseros de techo	La unidad de control del centro de carga de la cabina (CLC) detecta que la corriente del circuito de faroles de techo traseros (izquierdo o derecho) excede la capacidad nominal del fusible de 7 A.
CLC 002364.05	Corriente baja en circuito de faroles intermedios	La unidad de control del centro de cargas de la cabina (CLC) detecta que el circuito de los faroles intermedios de techo está abierto. Atención: El circuito abierto se indica cuando la corriente es inferior a 500 mA (0,5 A).
CLC 002364.06	Corriente alta en circuito de faroles intermedios	La unidad de control del centro de cargas de la cabina (CLC) detecta que la corriente del circuito de faroles intermedios excede la capacidad nominal del fusible de 7 A.
CLC 002366.05	Corriente baja en circuito de los faroles delanteros del techo	La unidad de control del centro de cargas de la cabina (CLC) detecta que el circuito de los faroles delanteros izquierdo o derecho del techo está abierto.

Localización de averías

CLC 002366.06	Corriente alta en circuito de los faroles delanteros del techo	La unidad de control del centro de carga de la cabina (CLC) detecta que la corriente del circuito de faroles de techo delanteros (izquierdo o derecho) excede la capacidad nominal del fusible de 7 A.
CLC 002368.05	Corriente baja en circuito de señalizadores de viraje izquierdos	La unidad de control del centro de carga de la cabina (CLC) detecta que el circuito de los señalizadores de viraje izquierdos está abierto.
CLC 002368.06	Corriente alta en circuito de señalizadores de viraje izquierdos	La unidad de control del centro de carga de la cabina (CLC) detecta que la corriente del circuito de señalizadores de viraje izquierdos en guardabarros o en el techo excede la capacidad nominal del fusible de 7 A.
CLC 002370.05	Corriente baja en circuito de señalizadores de viraje derechos	La unidad de control del centro de carga de la cabina (CLC) detecta que el circuito de señalizadores de viraje derechos del guardabarros o de techo está abierto.
CLC 002370.06	Corriente alta en circuito de señalizadores de viraje derechos	La unidad de control del centro de carga de la cabina (CLC) detecta que la corriente del circuito de señalizadores de viraje derechos en guardabarros o en el techo excede la capacidad nominal del fusible de 7 A.
CLC 002372.05	Corriente baja en el circuito de luces de freno	La unidad de control del centro de carga de la cabina (CLC) detecta que el circuito de luces de freno está abierto.
CLC 002372.06	Corriente alta en el circuito de luces de freno	La unidad de control del centro de carga de la cabina (CLC) detecta que la corriente del circuito de luces de freno excede la capacidad nominal del fusible de 12 A.
CLC 002378.05	Corriente baja en el circuito de luces traseras	La unidad de control del centro de carga de la cabina (CLC) detecta que el circuito de las luces traseras izquierda o derecha está abierto.
CLC 002378.06	Corriente alta en el circuito de luces traseras	La unidad de control del centro de carga de la cabina (CLC) detecta que la corriente del circuito de luces traseras izquierda o derecha excede la capacidad nominal del fusible de 7 A.
CLC 002598.05	Corriente baja en circuito de los luces traseras de techo	La unidad de control del centro de cargas de la cabina (CLC) detecta que el circuito de las luces de techo izquierda o derecha del techo está abierto.
CLC 002598.06	Corriente alta en circuito de los luces traseras de techo	La unidad de control del centro de cargas de la cabina (CLC) detecta que la corriente del circuito de las luces de techo izquierda o derecha del techo excede de 7 A.
CLC 002863.02	Falla del circuito del interruptor del limpiaparabrisas delantero	La unidad de control del centro de carga de la cabina (CLC) detecta que dos de las entradas del interruptor del limpiaparabrisas delantero (baja, alta o intermitente) están activadas al mismo tiempo durante más de 0,5 s.
CLC 002865.02	Falla del circuito del interruptor del limpiaparabrisas trasero	La unidad de control del centro de cargas de la cabina (CLC) detecta que se ordena la conexión del interruptor del limpiaparabrisas trasero cuando está desactivado o se ordena la desconexión cuando está activado durante más de 0,5 s.
CLC 002872.02	Fallo en el circuito de interruptor de luces de carretera	La unidad de control del centro de cargas de la cabina (CLC) detecta que el estado del interruptor de luces de carretera es inválido (comando de faros activados sin ningún otro comando de interruptor, o comando de faros activados junto con dos o más de los otros comandos del interruptor, o uno o más comandos del interruptor activados sin el comando de faros).
CLC 522310.05	Corriente baka del circuito de salida 1 de ELX	La unidad de control del centro de cargas de la cabina (CLC) detecta que el circuito de salida 1 de ELX está abierto.
CLC 522310.06	Corriente alta en el circuito de salida 1 de ELX	La unidad de control del centro de cargas de la cabina (CLC) detecta que la corriente del circuito de salida 1 de ELX excede la capacidad nominal del fusible de 12 A.
CLC 522427.04	Circuito de entrada de motor en reposo del limpiaparabrisas abierto	La unidad de control electrónico del centro de cargas de la cabina (CLC) detecta que no se recibe la señal de entrada procedente del motor del limpiaparabrisas delantero que indica la posición de la escobilla o la posición de "estacionamiento". Esta señal de entrada mide 12 V cuando la escobilla no ha completado aún su ciclo, y mide 0 V cuando la escobilla regresa a su posición inicial.
CLC 522433.06	Corriente alta en el circuito del motor del limpiacristal trasero	La unidad de control del centro de cargas de la cabina (CLC) detecta que la corriente del circuito del motor del limpiacristal trasero excede la capacidad nominal del fusible de 7 A.
CLC 522434.06	Corriente alta en el circuito de baja velocidad del motor del limpiaparabrisas	La unidad de control del centro de cargas de la cabina (CLC) detecta que la corriente del circuito de velocidad baja del motor del limpiaparabrisas excede la capacidad nominal del fusible de 7 A.
CLC 522435.06	Corriente alta en el circuito de alta velocidad del motor del limpiaparabrisas	La unidad de control del centro de cargas de la cabina (CLC) detecta que la corriente del circuito de velocidad alta del motor del limpiaparabrisas excede la capacidad nominal del fusible de 7 A.
CLC 524016.05	Corriente baja en el circuito de activación de CAN	La unidad de control del centro de cargas de la cabina (CLC) detecta que el circuito de activación está abierto.
CLC 524016.06	Corriente alta en el circuito de activación de CAN	La unidad de control del centro de cargas de la cabina (CLC) detecta que la corriente del circuito de activación excede la capacidad nominal del fusible de 7 A.
CLC 524259.00	Temperatura de CLC por encima de 115 °C	La unidad de control del centro de cargas de la cabina (CLC) detecta que la temperatura de su propia tarjeta de circuitos es mayor que 115°C (239°F) por más de 2 segundos.
CLC 524259.15	Temperatura de CLC por encima de 85 °C	La unidad de control del centro de cargas de la cabina (CLC) detecta que la temperatura de su propia tarjeta de circuitos es mayor que 85 °C (185 °F) por más de 2 segundos.

Localización de averías

CLC 524259.16	Temperatura de CLC por encima de 100 °C	La unidad de control del centro de cargas de la cabina (CLC) detecta que la temperatura de su propia tarjeta de circuitos es mayor que 100 °C (212 °F) por más de 2 segundos.
---------------	---	---

JS56696,0000ABE-63-13DEC11

Índice alfabético

A

Activación	
Sincronización de máquinas	30-3
Agregar una red nueva	60A-1
Apero	
Configuración	
Desplazamientos	60B-1, 60C-1

B

Botón de activación	70A-3, 70A-4
Botón Filtro/Ordenar	70B-1

C

Calibración	
Punto de inicio	70A-5
Cambio de ajustes de la red	
Eliminar red	60A-3
Captación	
Machine Sync	70A-3
Vehículo seguidor (tractor)	70A-4
Centro de mensajes	
Página de inicio	60D-1
Cobertura del mapa compartida	
Trabajo	60E-2
Códigos de diagnóstico	
Centro cargas cabina (CLC)	80-8
Unidad de control del reposabrazos (ACU)	80-5
Compatibilidad	30-1
Conexión automática	60A-3
Configuración	
Equipo	
Vehículo seguidor (tractor)	60B-1, 60C-1
Páginas de inicio	60D-1
Red	60A-1
Controles de sincronización de máquina	70A-6
Curva AB	70A-1
Curvas adaptables	70A-1

D

Datos compartidos de sincronización	
Ajuste de la máquina	60E-1
Desconexión de Machine Sync	70A-3, 70A-5
Desplazamientos	
Apero	60B-1, 60C-1
Diagnóstico	
Vehículo guía (cosechadora)	80-1
Vehículo seguidor (tractor)	80-1

E

Emparejamiento	70A-5
Estado inalámbrico	60A-1

G

Gestión de redes	60A-1, 60A-3
------------------	--------------

Guiado

Página de inicio	60D-1
------------------	-------

I

Impulso leve	70A-3, 70A-5
Lateral	60B-2, 60C-2
Posición longitudinal	60B-2, 60C-2
Inactivo	
Vehículo guía (cosechadora)	70A-2
Vehículo seguidor (tractor)	70A-4
Incremento leve	
Ayuda	60B-2, 60C-2
Lateral	70A-6
Posición longitudinal	70A-6
Interrupción de reanudación	70A-4

L

Líneas de guiado compartidas	
Compartir línea de guiado	70B-6
Listo	
Vehículo guía (cosechadora)	70A-3
Vehículo seguidor (tractor)	70A-4
Localización de averías	80-4
Logística	
Página de inicio	60D-1

M

Machine Sync	
Botón de activación	70A-3, 70A-4
Captación	70A-3
Desengranar	70A-3, 70A-5
Teoría de funcionamiento	30-1
Vehículo guía (cosechadora)	
Ajustes	60B-2
Máquina	
Modelo de máquina	60B-1, 60C-1
Nombre de la máquina	60B-1, 60C-1
Tipo de máquina	60B-1, 60C-1
Mi red	60A-1
Modo de vehículo guía activo	60B-2
Modos de funcionamiento	80-1
Curvas AB	70A-1
Curvas adaptables	70A-1
Pasada en círculo	70A-2
Pasada recta	70A-1

N

Nombre de red	60A-3
Nombre en la red	60A-1

O

Otros en la red	60A-1
-----------------	-------

P

Página de inicio	
Centro de mensajes	60D-1
Configuración	60D-1
Guiado	60D-1
Logística	60D-1
Palabras de señalización, Comprensión	05-1
Pasada	
Ajuste de velocidad del vehículo seguidor	70A-5
Vehículo guía (cosechadora)	70A-3
Vehículo seguidor (tractor)	70A-5
Pasada en círculo	70A-2
Pasada recta	70A-1
Pérdida de conexión de red inalámbrica	
Conexión de red inalámbrica	60A-4
Red inalámbrica	60A-4
Punto de inicio	70A-3, 70A-5
Calibración	70A-5

R

Red	
Conexión automática	60A-1
Configuración	60A-1
Edición de información de red	60A-1
Redes múltiples	60A-3

S

Seguridad	
Prácticas de mantenimiento seguras	05-2
Seguridad, escalones y pasamanos	
Uso adecuado de pasamanos y escalones	05-2
Sincronización de máquinas	
Activación	30-3
Vehículo seguidor (tractor)	
Configuración	60C-2
Solicitar vehículo seguidor	70A-2, 70A-4

T

Teoría de funcionamiento	
Machine Sync	30-1

U

Unirse a Datos compartidos	70B-1
Uso incorrecto de la pantalla electrónica	05-3

V

Vehículo guía (cosechadora)	
Diagnóstico	80-1
Guiado	
Configuración	60B-2
Modo de pasada	60B-2
Inactivo	70A-2
Listo	70A-3
Pasada	70A-3
Solicitar vehículo seguidor	70A-2, 70A-4

Vehículo seguidor	
Rumbo	70A-5
Vehículo seguidor (tractor)	
Captación	70A-4
Carro de grano	
Configuración	60B-1, 60C-1
Configuración de equipo	
Desplazamientos	60B-1, 60C-1
Modelo de máquina	60B-1, 60C-1
Nombre de la máquina	60B-1, 60C-1
Tipo de máquina	60B-1, 60C-1
Diagnóstico	80-1
Guiado	
Configuración	60C-2
Modo de pasada	60C-2
Inactivo	70A-4
Listo	70A-4
Pasada	70A-5
Ver redes	60A-1

Z

Zona de calibración	70A-5
Zona de trabajo	70A-4

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:



TS189—UN—17JAN89

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.



TS191—UN—02DEC88

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



TS224—UN—17JAN89

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.



TS1663—UN—10OCT97

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

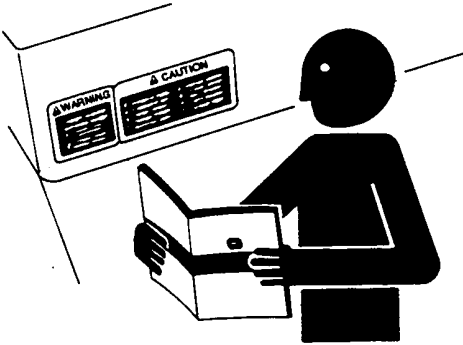
- La serie agrícola trata sobre tecnologías de explotación agrarias y ganaderas.
- La serie Farm Business Management examina problemas “reales” y ofrece soluciones prácticas en las áreas de marketing, financiación, selección de equipamiento y cumplimiento de normativas.
- Los manuales de fundamentos 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

El servicio John Deere le mantiene en marcha

John Deere está a su servicio



TS201—UN—15APR13

LA SATISFACCIÓN DEL CLIENTE es importante para John Deere.

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

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

PROCESO DE RESOLUCION DE PROBLEMAS PARA LA SATISFACCION DEL CLIENTE

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

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

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

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

3. Si de esta manera no encuentra solución, explíquelo 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

