

AutoTrac™ RowSense™

MANUAL DEL OPERADOR

AutoTrac RowSense

OMPC21409 EDICIÓN L8 (SPANISH)

John Deere Ag Management Solutions

Introducción

Prefacio

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

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

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

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

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

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

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

Índice

	Página
Seguridad	5- 1
Botón de reanudar	
Configuración del botón de reanudar	10- 1
AutoTrac RowSense	
Descripción general.....	15- 1
Configuración y calibración del sistema	
Configuración de AutoTrac RowSense	20- 1
Calibración de sensores de hilera	20- 1
Configuración de compensación de guiado por hileras.....	20- 2
Habilitación del sistema	
Habilitación del sistema.....	25- 1
Pantallas e indicadores	25- 3
Conexión de sensores de hilera	25- 4
Configuración de entrada en hilera	25- 5
Pasada recta	
Pasada recta	30- 1
Curvas adaptables	
Curvas adaptables.....	35- 1
Configuración de curvas adaptables	35- 2
Buscar pasada.....	35- 4
Curvas AB	
Curvas AB	40- 1
Pasada en círculo	
Configuración de pasada en círculo	45- 1
Diagnóstico	
Vistas de diagnóstico.....	50- 1
Limpieza de sensores de hilera	
Limpieza de sensores de hilera.....	55- 1
Especificaciones	
Declaración de conformidad.....	60- 1
Nota de seguridad referente a la instalación subsiguiente de aparatos y/o componentes eléctricos y electrónicos...	60- 1

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

COPYRIGHT © 2008
DEERE & COMPANY
European Office Mannheim
All rights reserved.
A John Deere ILLUSTRATION © Manual

Seguridad

Reconocer los avisos de seguridad

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

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



T81389 —UN—07DEC88

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

Distinguir los mensajes de seguridad

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

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



 **ADVERTENCIA**

 **ATENCIÓN**

TS187 —63—27JUN08

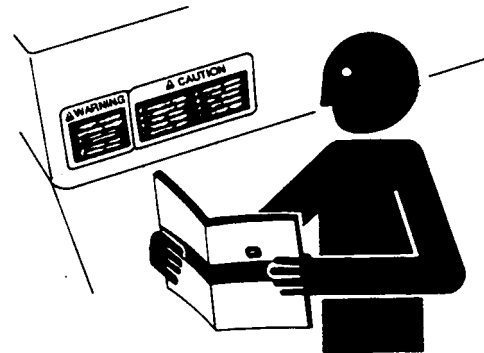
DX,SIGNAL -63-03MAR93-1/1

Observar los mensajes de seguridad

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

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

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



TS201 —UN—23AUG88

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

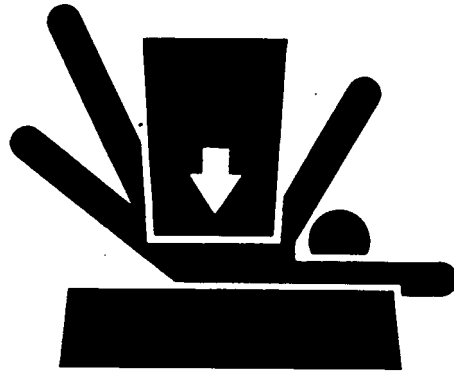
DX,READ -63-03MAR93-1/1

Apoyo seguro de la maquina

Bajar siempre el accesorio o equipo al suelo antes de trabajar con la máquina. Cuando sea necesario trabajar en una máquina o equipo elevado, apoyar éstos de forma segura. Un equipo mantenido hidráulicamente en posición elevada puede bajarse por ejemplo debido a una fuga de aceite.

No emplear nunca ladrillos huecos ni mazizos u otros materiales que pudieran ceder bajo una carga contnua semejante. No trabajar debajo una máquina que sólo esté apoyada en un gato. Observar siempre las instrucciones de manejo dadas en este manual.

Al utilizar equipos o accesorios en una máquina, atenerse siempre a las instrucciones relacionadas en el manual del operador del apero o equipo correspondiente.



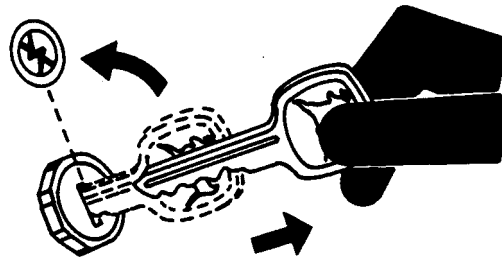
TS229 —UN—23AUG88

DX,LOWER -63-24FEB00-1/1

Estacionar la máquina con seguridad

Antes de trabajar en la máquina:

- Bajar hasta el suelo todos los equipos.
- Detener el motor y retirar la llave de contacto.
- Desconectar los bornes de masa de las baterías.
- Dejar un mensaje de "NO MANEJAR" en la plataforma de mando de la máquina.



TS230 —UN—24MAY89

DX,PARK -63-04JUN90-1/1

Mantenerse alejado de las unidades cosechadoras

La barra de segado, el sinfín, el molinete y los rodillos alimentadores no pueden rodearse completamente con protectores debido a su función. Mantenerse alejado de estos elementos móviles durante el funcionamiento. Siempre desengranar el embrague principal, apagar el motor, aplicar el freno de estacionamiento y sacar la llave antes de dar servicio o de despejar la máquina.



ES118704 —UN—21MAR95

RG53986,0000964 -63-03NOV08-1/1

Instalación y retiro con seguridad del receptor StarFire y las escuadras

Al instalar y retirar el receptor StarFire, seguir estas pautas para evitar la posibilidad de caer y lesionarse:

- Usar una escalerilla o plataforma adecuada para acceder fácilmente a la posición de montaje.
- Asegurarse de tener lugares seguros para los pies y las manos, tales como peldaños y asideros.
- No instalar ni quitar el receptor en condiciones de lluvia o hielo.

El mástil del receptor usado para los aperos es pesado y puede ser difícil de manipular. Para instalar un mástil de receptor en un apero o quitarlo del mismo, seguir estas pautas:

- Se requieren dos personas para trabajos en los puntos de montaje que no pueden accederse desde el suelo o una plataforma de servicio.



- Utilizar técnicas de levante adecuadas.
- Usar el equipo de protección adecuado.

PC10340 —JUN—27SEP07

OUO6050,0000EED -63-31JAN08-1/1

Funcionamiento seguro de sistemas de guiado

No usar el sistema AutoTrac en carreteras.

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

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

- Permanecer alerta y prestar atención al entorno circundante.
- Tomar control del volante de la dirección cuando sea necesario para evitar peligros en el campo, personas en las inmediaciones, equipos y otros obstáculos.
- Detener el funcionamiento si las condiciones de poca visibilidad perjudican la capacidad de manejar la máquina o de identificar a personas u obstáculos en la trayectoria de la máquina.

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

Leer el Manual de guiado

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

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

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

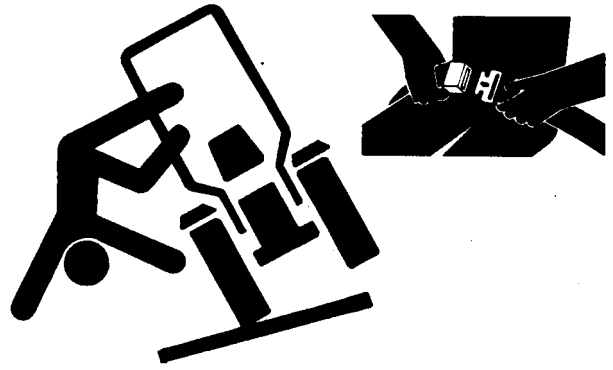
Empleo correcto del cinturón de seguridad

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

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

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

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



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

TS205 —UN—23AUG88

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

Botón de reanudar

Configuración del botón de reanudar

Cuando una cosechadora equipada con AutoTrac se conecta a una plataforma de corte para maíz con RowSense, los botones 2 y 3 de la palanca de control multifuncional se activan automáticamente para usarse como botón de bajada de la plataforma de corte y de reanudar AutoTrac con este sistema. (Ver Configuración de entrada de hileras en la sección Habilidad del sistema.)



Botón de reanudar en cosechadora

PC7925—UN—14OCT03

KR43067.00000A4 -63-10NOV08-1/1

AutoTrac RowSense

Descripción general

AutoTrac RowSense consta de los siguientes componentes

- AutoTrac integrado instalado y activado en la cosechadora, con software actualizado de AutoTrac RowSense programado en la unidad de control de la dirección (SSU), AutoTrac con activación de SF1 ó SF2. En las *cosechadoras series 50 y 60*, es necesario instalar software actualizado de controlador de puente/puerto de acceso.
- AutoTrac RowSense con activación para SF1 ó SF2
- Un par de sensores de hilera montados en plataforma de corte para maíz aprobada
- Pantalla GS2 2600
- Receptor StarFire con activación para SF1, SF2 ó RTK

AutoTrac RowSense funciona con todos los patrones existentes de rastreo y con la mayoría de los patrones de cosecha estándar. AutoTrac funciona en las modalidades

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

KR43067.000017D -63-20NOV08-1/1

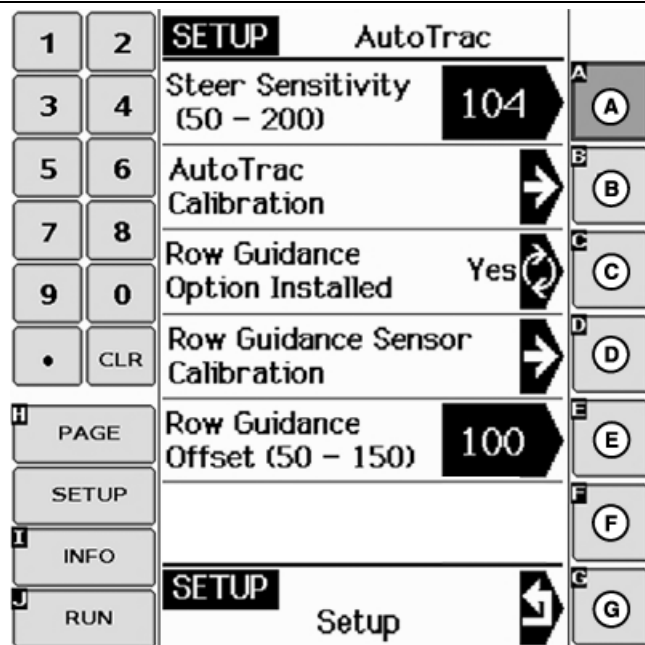
Configuración y calibración del sistema

Configuración de AutoTrac RowSense

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

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

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



Preparación para calibración

KR43067,0000FA -63-13NOV08-1/1

PC10466 —UN—27APR08

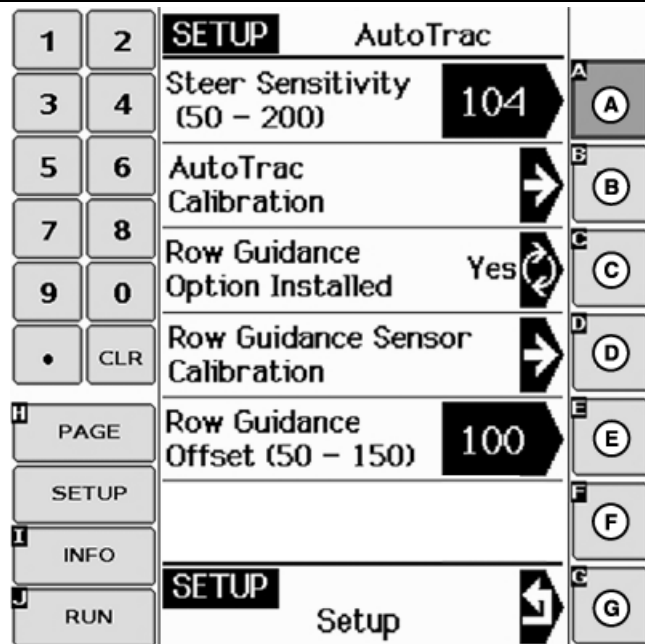
Calibración de sensores de hilera

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

1. Preparación para la calibración

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

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



Preparación de AutoTrac

Continúa en la pág. siguiente

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

PC10466 —UN—27APR08

2. Pulsar el botón SETUP de la pantalla GreenStar original. Pulsar la tecla con letra señalada por AutoTrac.

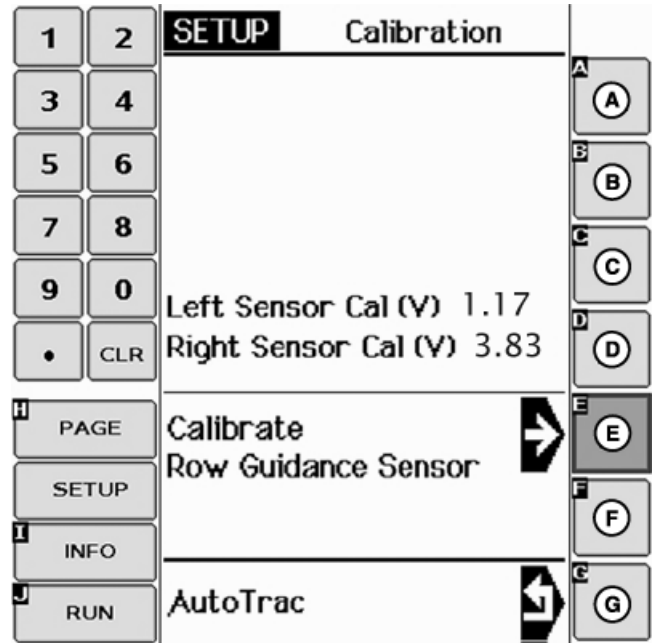
3. Calibrar los voltajes de sensores en reposo.

Pulsar la tecla de calibración de sensores de guiado por hileras (E) para almacenar los voltajes de sensores en reposo en la memoria de la SSU.

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

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

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



Ajuste de calibración

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

Configuración de compensación de guiado por hileras

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

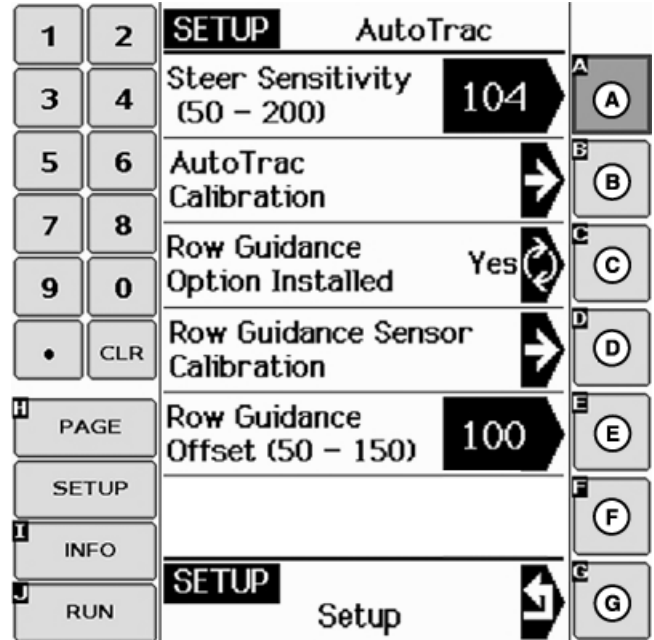
Ejemplos de situaciones que requieren un cambio de alineación:

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

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

1. Pulsar el botón SETUP de la pantalla GREENSTAR original. Pulsar la tecla con letra señalada por AutoTrac.

2. Introducir el valor de compensación del guiado por hileras (50-150). El valor predeterminado es 100.



Configuración de compensación de guiado por hileras

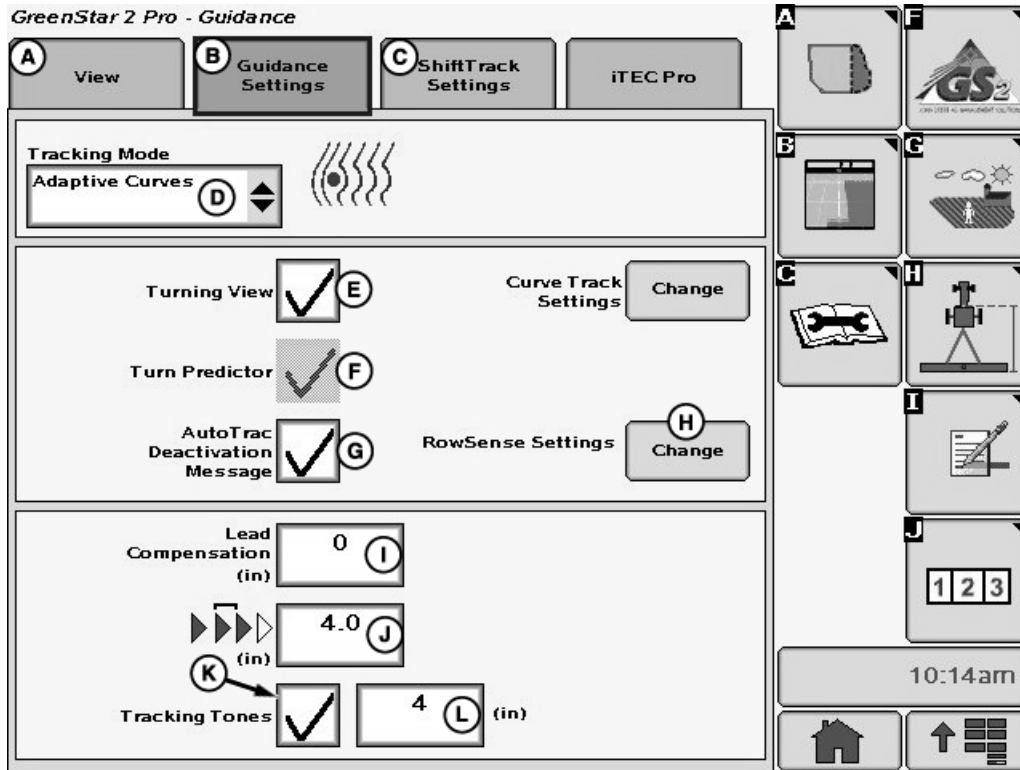
- | | |
|---|---|
| A—Sensib. dirección (50-200) | E—Compensación de guiado por hileras (50-150) |
| B—Calibración de AutoTrac | F—No se usa |
| C—Guiado por hileras opcional instalado | G—Regresar |
| D—Calibración de sensor de guiado por hileras | |

3. Fin de la configuración.

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

Habilitación del sistema

Habilitación del sistema



- A—Ficha Ver
- B—Ficha de Parámetros de guiado
- C—Ficha de Parámetros de desplazamiento de pasada

- D—Menú desplegable de Modo de pasada
- E—Casilla de Vista de giro
- F—Casilla de Predictor de giro

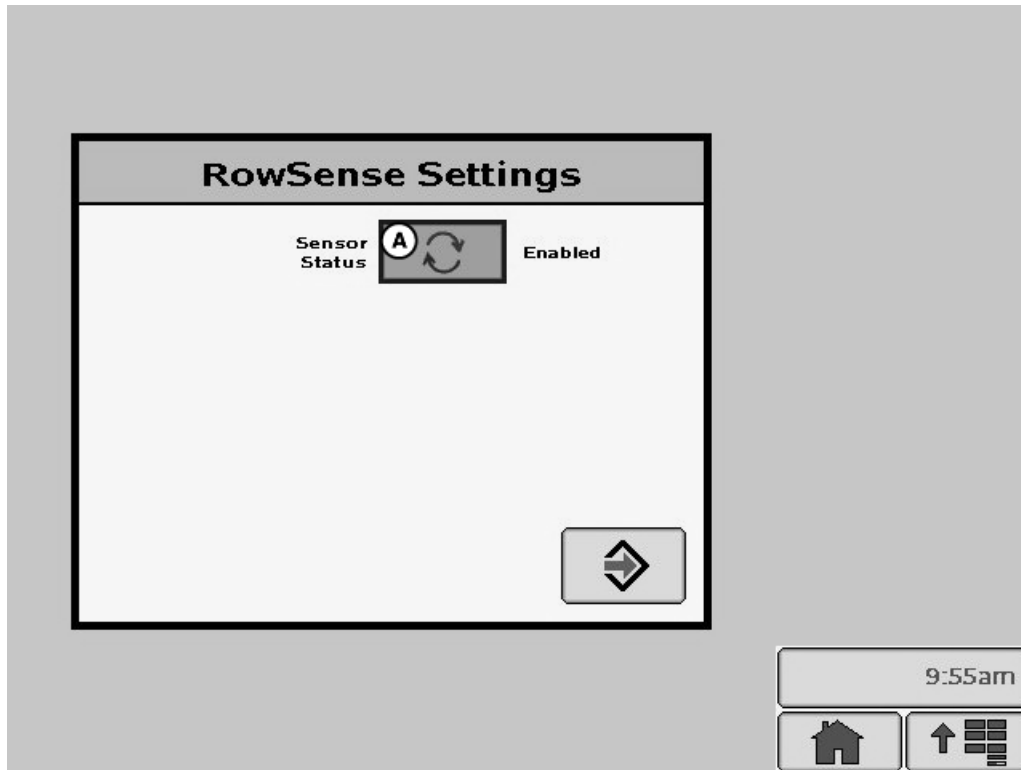
- G—Casilla de Mensaje de desactivación del sistema AutoTrac
- H—Botón de cambiar parámetros
- I— Cuadro de entrada de Compensación de avance

- J— Cuadro de entrada de ShiftTrack
- K—Casilla de Tonos de corrección
- L— Cuadro de entrada de Tonos de corrección

Continúa en la pág. siguiente

KR43067,00000FB -63-13NOV08-1/3

PC11454 —JUN—13NOV08



PC11455 —UN—13NOV08

A—Botón de cambio de estado de sensor

El botón de AJUSTES DE GUIADO POR HILERAS lleva a una vista de configuración que tiene un botón de ESTADO ACTIVADO/DESACTIVADO DE SENSORES.

Pulsar el botón de ESTADO DE SENSORES para activar y desactivar el sistema.

KR43067.00000FB -63-13NOV08-2/3

El icono de AutoTrac RowSense ahora queda disponible en la página de guiado, bajo la ficha VER.

PC10040 —UN—04FEB08



Icono

KR43067.00000FB -63-13NOV08-3/3

Pantallas e indicadores

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

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

PC10042C —UN—04FEB08



Sistema instalado (fondo gris)

PC10042 —UN—04FEB08



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

PC10042A —UN—04FEB08



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

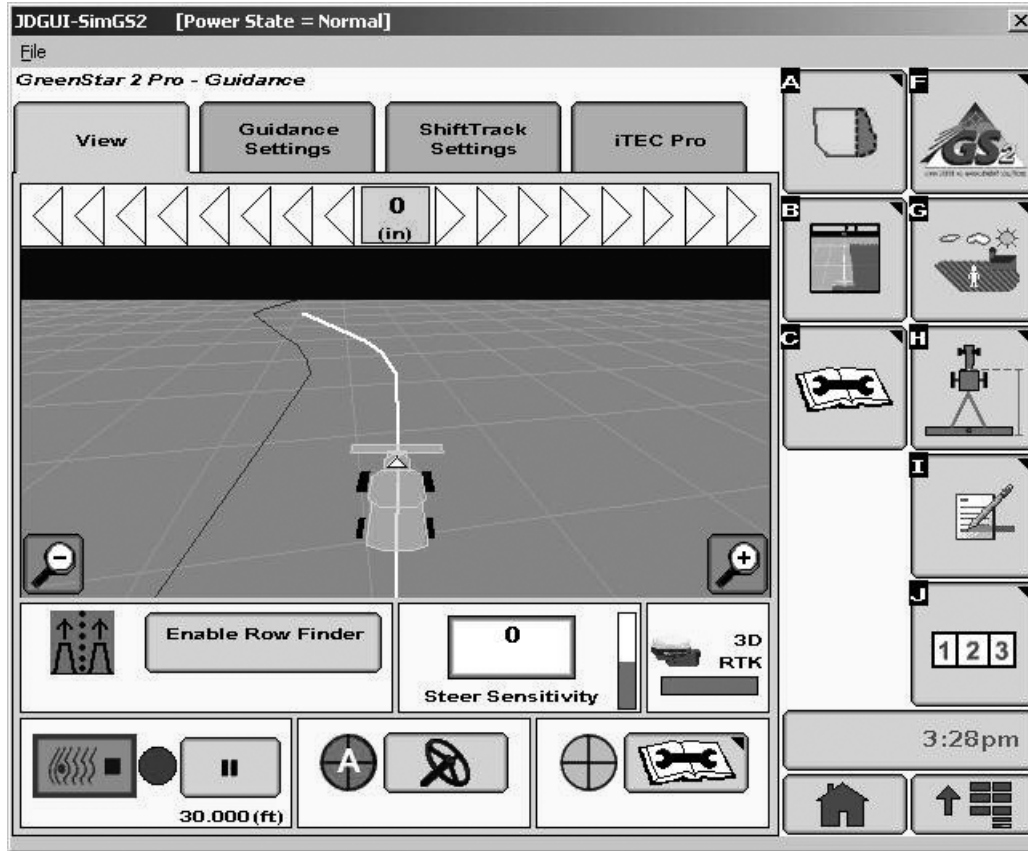
PC10042B —UN—04FEB08



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

KR43067,00000D8 -63-12NOV08-1/1

Conexión de sensores de hilera



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

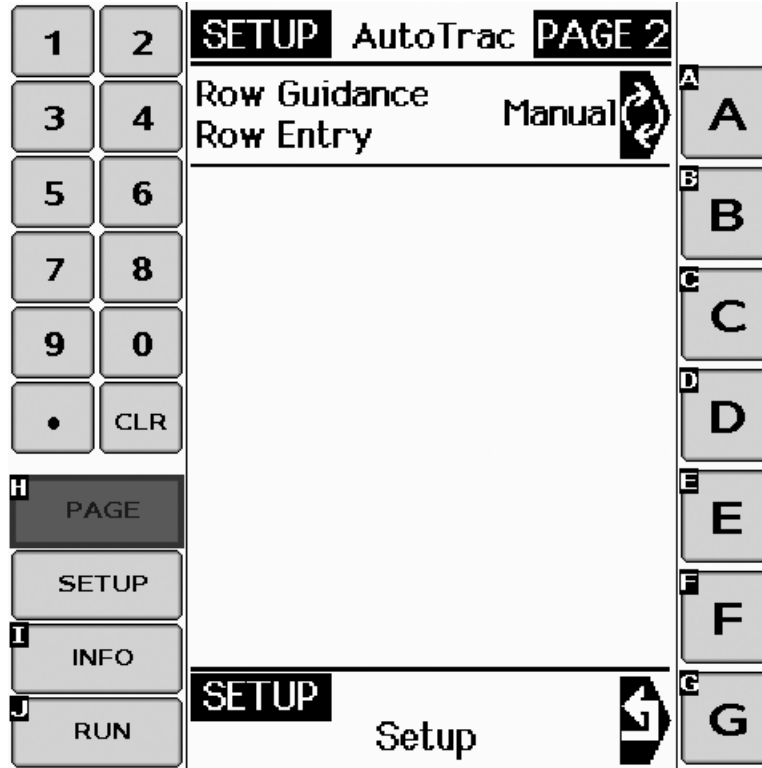
Una vez que se ha fijado la trayectoria inicial (una línea AB o una pasada curva inicial que se graba), entonces se puede pulsar el botón de reanudar cuando la cosechadora se encuentra dentro de la mitad de la separación de hileras y a un ángulo admisible respecto a éstas. Los sensores de hilera guían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

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

KR43067.00000D9 -63-12NOV08-1/1

PC10045A —UN—13APR08

Configuración de entrada en hilera



A—Guiado por hileras/entrada en hilera
 B—No se usa
 C—No se usa
 D—No se usa

E—No se usa
 F—No se usa

G—Regresar a configuración

Modo predeterminado:

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

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

Modo por GPS:

PC10467B—UN—14MAR08

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

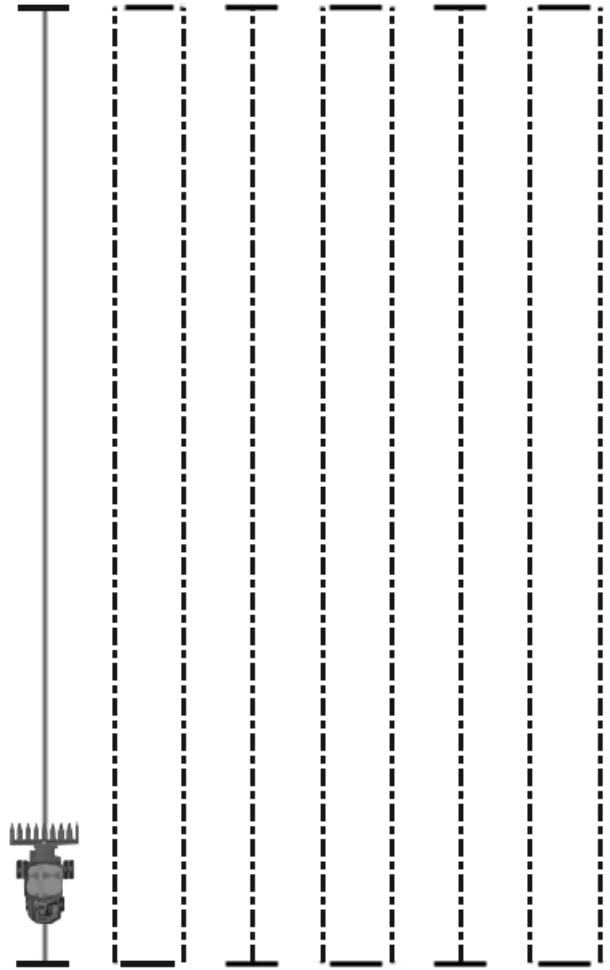
Pasada recta

Pasada recta

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

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

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



Pasada recta

Continúa en la pág. siguiente

KR43067.00000AD -63-10NOV08-1/4

PC10390 —JUN—07JAN08

MENU >> tecla virtual GREENSTAR2 PRO >> tecla virtual GUIADO >> ficha de AJUSTES DE GUIADO

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

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

Antes de arrancar

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

Seleccionar AJUSTAR PASADA 0.

PC8663 —UN—05AUG05



Botón de MENU

PC8661 —UN—02NOV05



Tecla variable GREENSTAR2 PRO

PC8673 —UN—14OCT07



Tecla variable de GUIADO

KR43067,00000AD -63-10NOV08-2/4

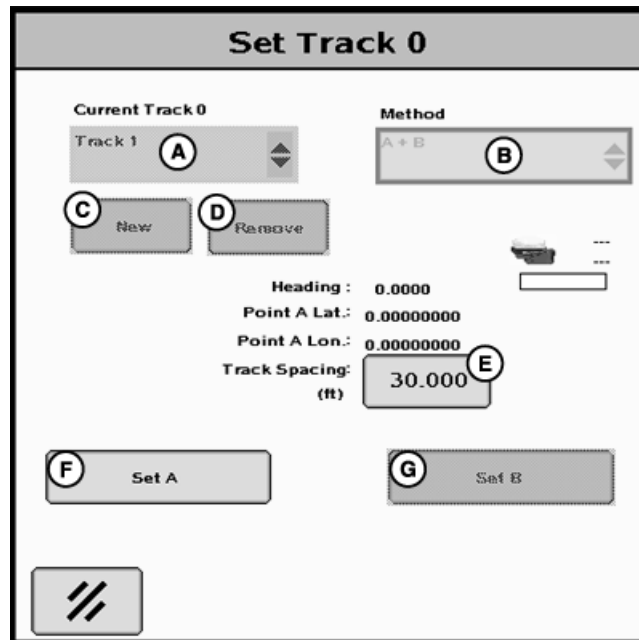
1. Seleccionar el nombre de una pasada del menú desplegable PASADA ACTUAL 0. Si no existe ningún nombre, crear un nombre nuevo pulsando el botón NUEVO.
2. Seleccionar el método de pasada (A + B) en el menú desplegable de METODO.
3. Conducir hasta el punto de partida de la pasada y pulsar el botón AJUSTAR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

Se crea una línea que atraviesa el campo.

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

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

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



Ajustar pasada 0

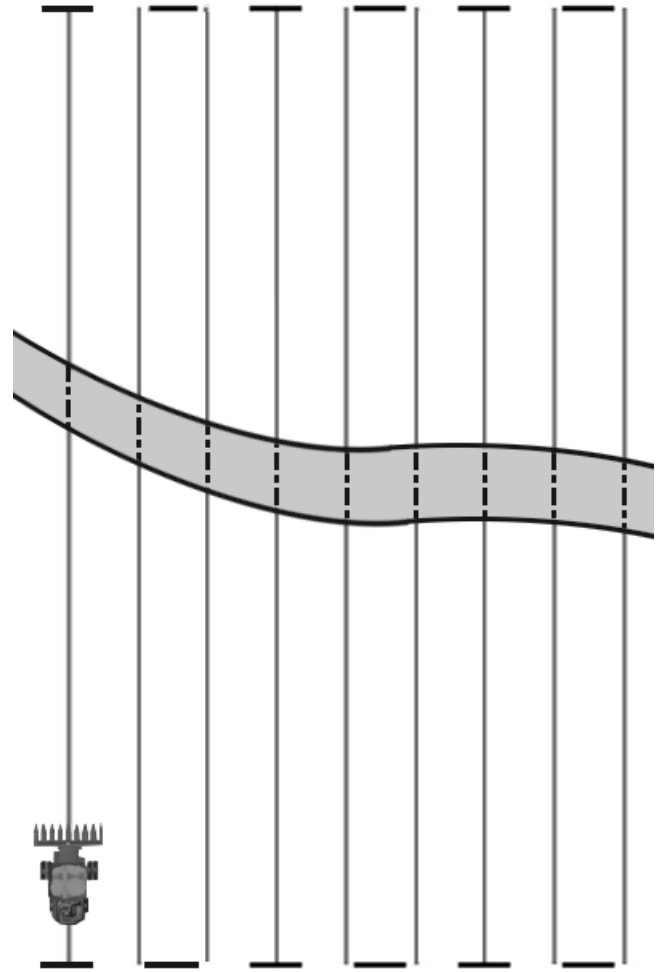
PC10708 —UN—24OCT07

Continúa en la pág. siguiente

KR43067,00000AD -63-10NOV08-3/4

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

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



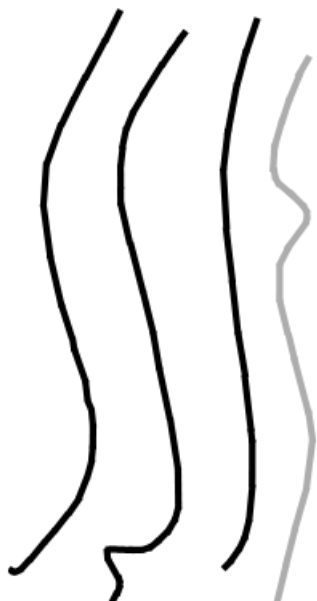
Vía acuática

PC10391 —UN—08JAN08

KR43067,00000AD -63-10NOV08-4/4

Curvas adaptables

Curvas adaptables



PC10399 —UN—04FEB08

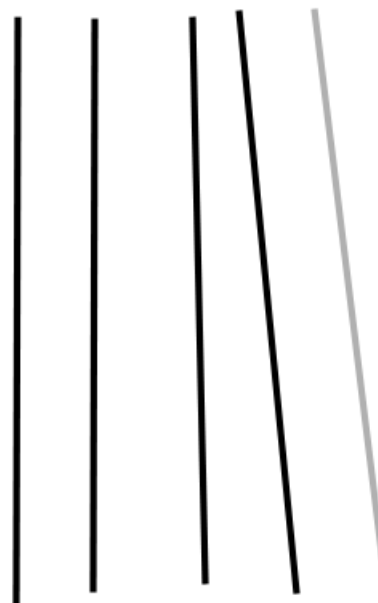
La trayectoria cambia mientras se avanza por el campo

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

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

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

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



PC10400 —UN—04FEB08

El rumbo cambia a través del campo



Las curvas tienen forma de "U"

PC11000 —UN—04FEB08

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

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

Configuración de curvas adaptables

MENU >> tecla virtual GREENSTAR2 PRO >> tecla virtual GUIADO >> ficha de AJUSTES DE GUIADO

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

Antes de arrancar

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

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

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

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

PC8663 —UN—05AUG05



Botón de MENU

PC8661 —UN—02NOV05



Tecla variable GREENSTAR2 PRO

PC8673 —UN—14OCT07



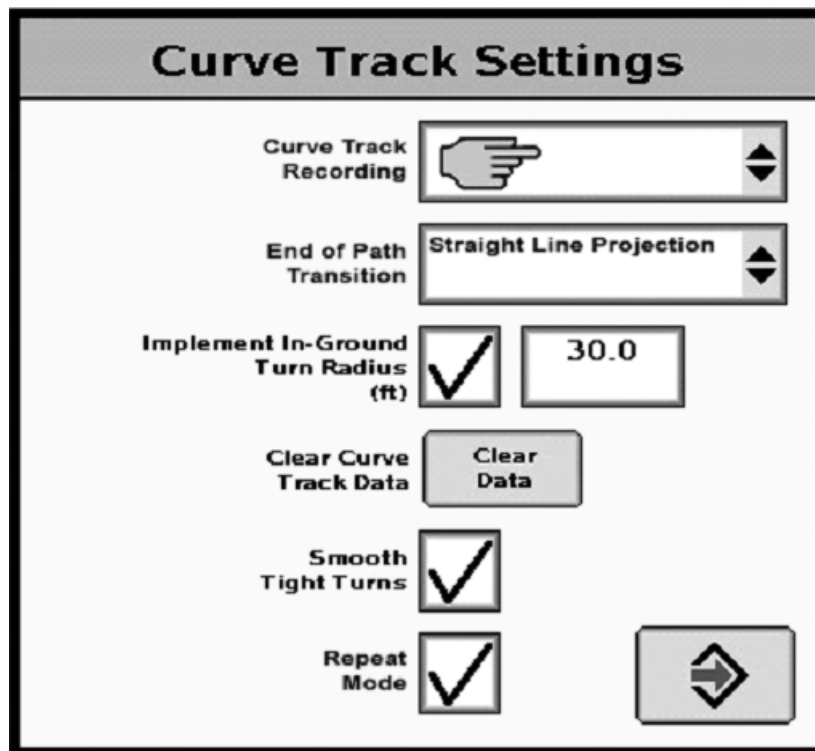
Tecla variable de GUIADO

en la hilera puesto que habrá un retardo en la elevación de la plataforma de corte en los extremos de las hileras. El rendimiento será marginalmente admisible en los períodos de interrupción de hilera.

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

Continúa en la pág. siguiente

KR43067,00000AF -63-10NOV08-1/2



Pulsar: Botón Menú >> botón GS2 Pro >> tecla virtual de Guiado >> ficha de Ajustes de guiado >> botón de Valores de pasada curva >> menú desplegable de Registro de pasada curva

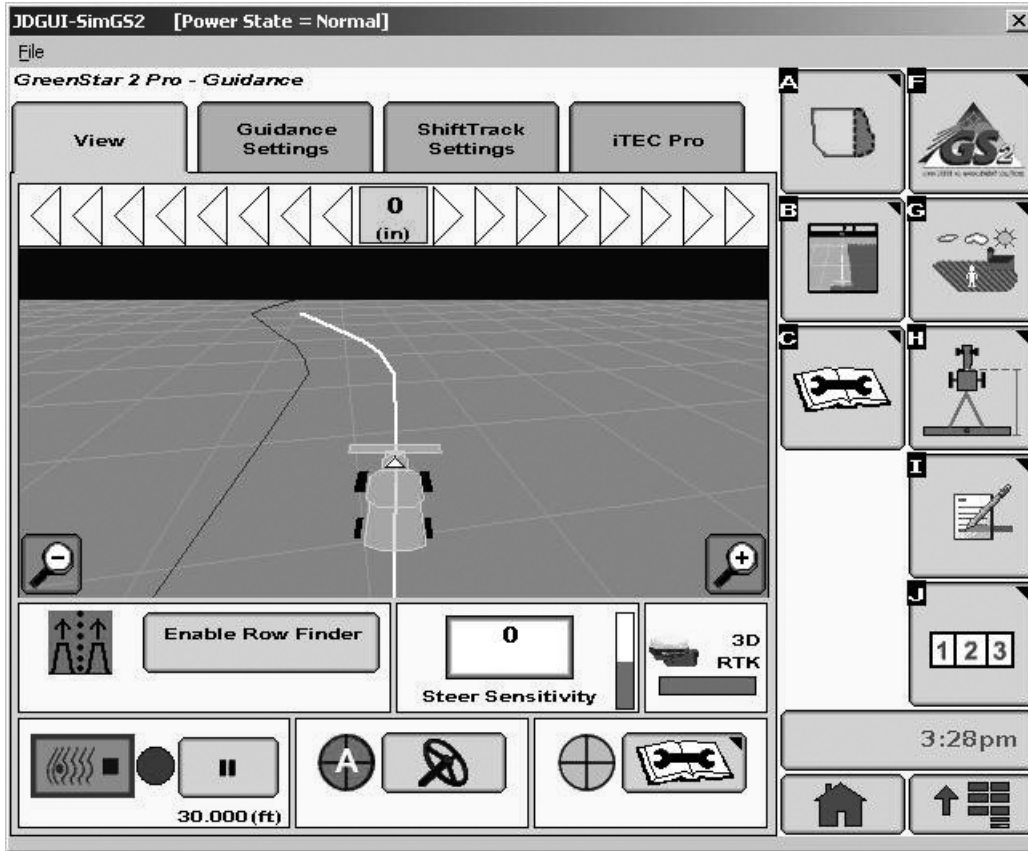
- AutoTrac
- Documentación
- Manual

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

PC10043E—JUN—24MAR08

KR43067,00000AF -63-10NOV08-2/2

Buscar pasada



PC10045A —UN—13APR08

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

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

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

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

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

Continúa en la pág. siguiente

KR43067,00000B0 -63-10NOV08-1/2

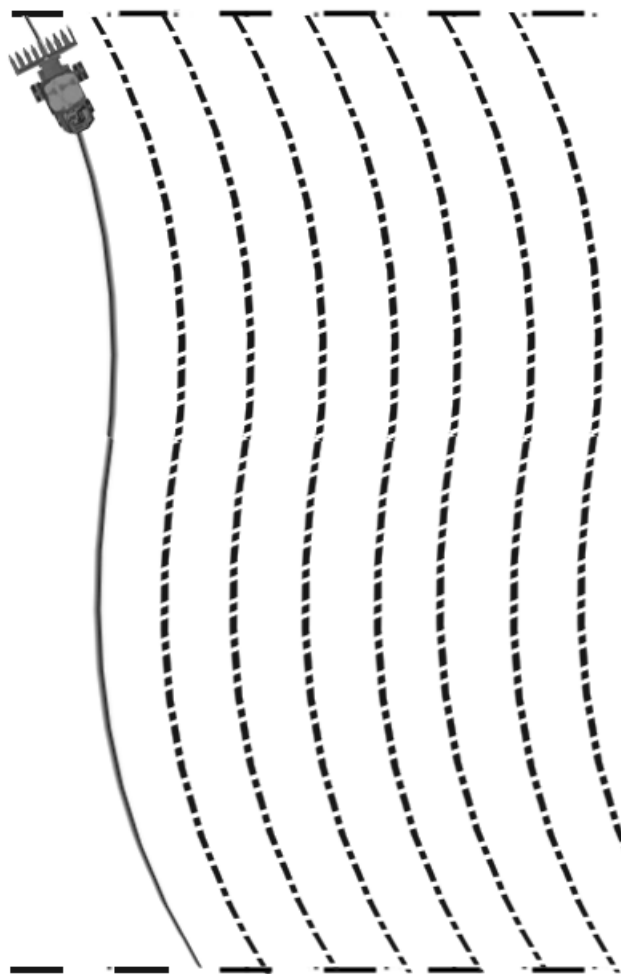
Curvas AB

Curvas AB

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

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

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



PC10393 —JUN—08JAN08

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

Continúa en la pág. siguiente

KR43067,00000A3 -63-10NOV08-1/2

MENU >> tecla virtual GREENSTAR2 PRO >> tecla virtual GUIADO >> ficha de AJUSTES DE GUIADO

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

1. Seleccionar CURVAS AB del menú de MODO DE PASADA. Seleccionar la ficha VER.
2. Asegurar que haya señal de SF1, SF2 ó RTK presente observando el icono de receptor en la página de VER.
3. Seleccionar el botón de CURVAS AB.
4. Verificar que la separación entre pasadas es la correcta. Si la separación entre pasadas no es la correcta, cambiarla en la ficha GUIADO.
5. Seleccionar el nombre de la curva AB del cuadro desplegable de CURVA AB ACTUAL. Si no existe ningún nombre, crear un nombre nuevo pulsando el botón NUEVO.
6. Seleccionar el botón de registro al principio de la primera pasada.
7. Seleccionar el botón de aceptar al final de la primera pasada. Las curvas se proyectan a través del campo.
8. Pulsar el botón de reanudar para activar AutoTrac RowSense.

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

PC8663 —UN—05AUG05



Botón de MENU

PC8661 —UN—02NOV05

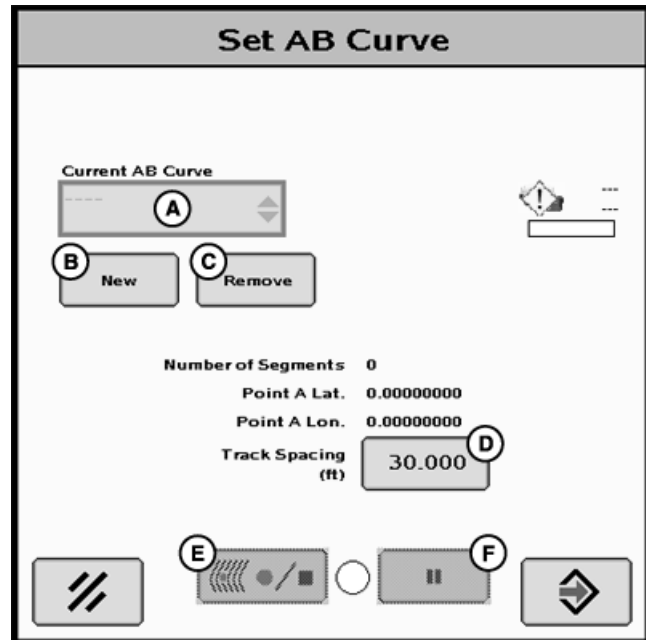


Tecla variable GREENSTAR2 PRO

PC8673 —UN—14OCT07



Tecla variable de GUIADO



PC10709 —UN—25OCT07

KR43067.00000A3 -63-10NOV08-2/2

Pasada en círculo

Configuración de pasada en círculo

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

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

MENU >> tecla virtual GREENSTAR2 PRO >> tecla virtual GUIADO >> ficha de AJUSTES DE GUIADO

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



PC8663 —UN—05AUG05



Botón de MENU

PC8661 —UN—02NOV05



Tecla variable GREENSTAR2 PRO

PC8673 —UN—14OCT07



Tecla variable de GUIADO

Continúa en la pág. siguiente

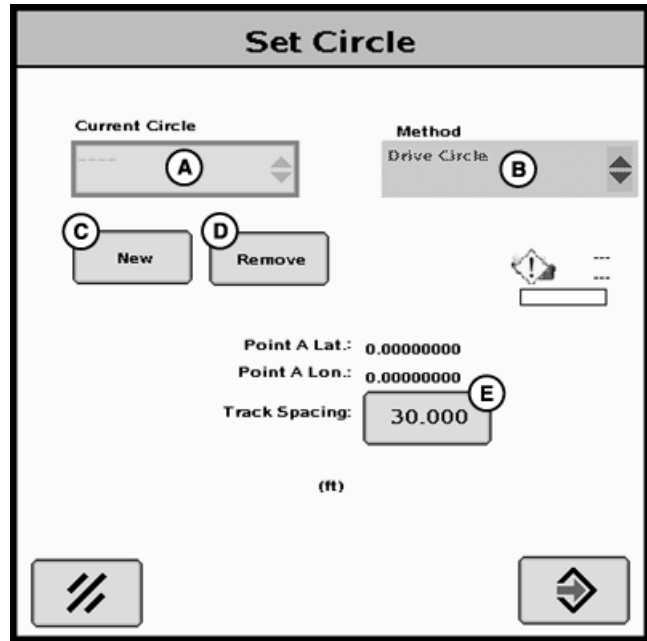
KR43067,00000B1 -63-11NOV08-1/4

PC10853 —UN—31JAN08

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

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

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



PC10710 —UN—25OCT07

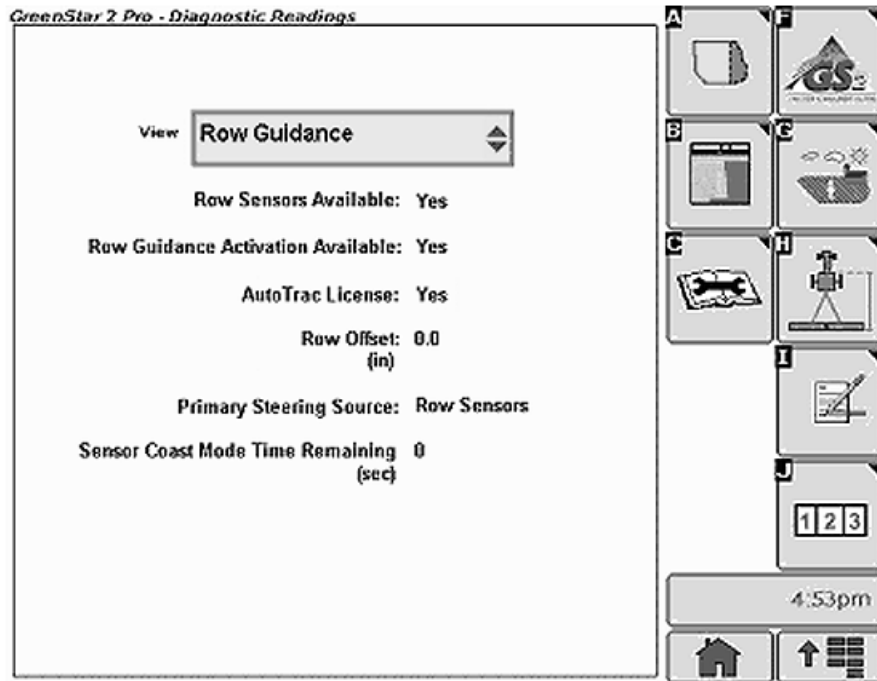
Continúa en la pág. siguiente

KR43067,00000B1 -63-11NOV08-2/4

Diagnóstico

Vistas de diagnóstico

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



Sensores de hilera disponibles:

- A — Sí
- B — No

Activación de guiado por hileras disponible:

- A — Sí (si se tiene disponible la activación de guiado por hileras SF1)
- B — Sí (si se tiene disponible la activación de guiado por hileras SF2)
- C — No (si no hay activación de guiado por hileras disponible)

Licencia AutoTrac:

- A — Sí (SF1)

• B — Sí (SF2)

• C — No

Compensación de hileras:

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

Fuente de dirección primaria:

- A — Ninguna
- B — GPS
- C — Sensores de hilera

Tiempo rest. de modo muerto sensor:

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

PC11443—UN—31OCT08

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

Limpieza de sensores de hilera

Limpieza de sensores de hilera

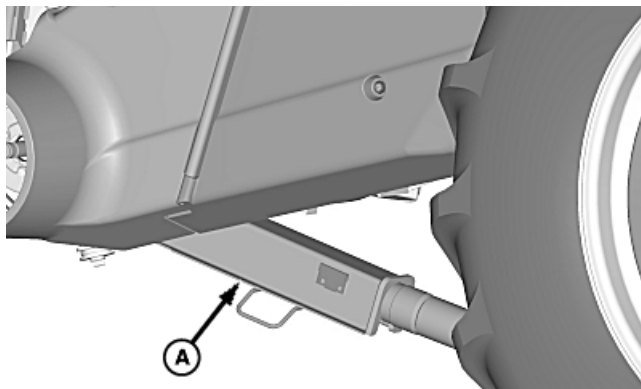
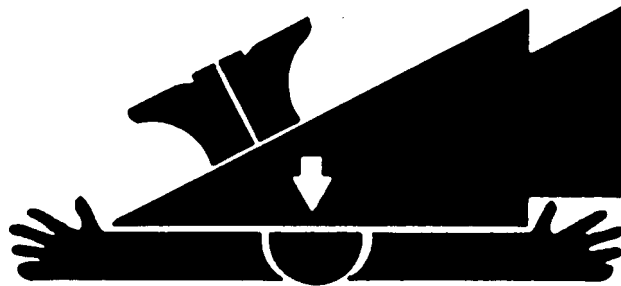
⚠ ATENCIÓN: Apagar el motor, aplicar el freno de estacionamiento y sacar la llave.

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

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

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

A—Tope de seguridad



TS696—UN—21SEP89

H90891—UN—26FEB08

Continúa en la pág. siguiente

KR43067,00000B3 -63-11NOV08-1/2

Especificaciones

Declaración de conformidad

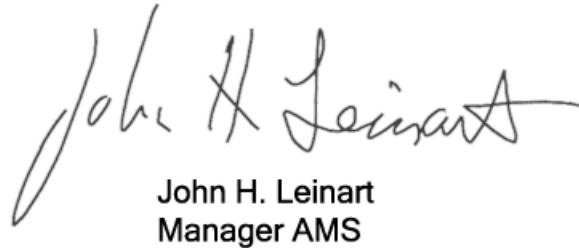
John Deere Ag Management Solutions
4140 NW 114th Street
Urbandale, IA 50322 EE.UU.



Los siguientes componentes del sistema GREENSTAR cumplen con las disposiciones de compatibilidad de la directriz 2004/108/CE. Estos componentes se evaluaron de acuerdo con los criterios de aceptación definidos en la norma armonizada ISO 14982:1998.

- Pantalla GreenStar original
- Procesador móvil
- Pantallas GreenStar 2100 y 2600
- Control de la pantalla
- Receptor StarFire iTC
- Radio RTK
- Juego de dirección AutoTrac Universal
- Controlador de dosis GS2
- Módulo de alimentación de iTC
- AutoTrac RowSense

26 de septiembre de 2007


John H. Leinart
Manager AMS

PC7072B—UN—05OCT07

OUC06050,0001042 -63-16DEC08-1/1

Nota de seguridad referente a la instalación subsiguiente de aparatos y/o componentes eléctricos y electrónicos

La máquina se encuentra equipada con componentes electrónicos cuya función puede verse afectada por las radiaciones electromagnéticas emitidas por otros aparatos. Tales influencias pueden ser perjudiciales, por lo cual se deben tomar en cuenta las instrucciones de seguridad dadas a continuación:

Si se van a instalar accesorios eléctricos y electrónicos en el sistema eléctrico de la cosechadora, el usuario debe verificar si dicha instalación afecta al sistema electrónico o a otros componentes. Esto se aplica en particular a:

- Ordenador personal

- Receptor GPS (Sistema de posicionamiento global vía satélite)

En particular, los componentes eléctricos/electrónicos instalados subsecuentemente deberán satisfacer las disposiciones de las directrices de compatibilidad electromagnética vigentes, y portar el distintivo CE.

El cableado, la instalación y el nivel máximo de suministro de corriente deberán ajustarse a las indicaciones dadas en las instrucciones de instalación del fabricante de la máquina.

OUC06050,0001043 -63-16DEC08-1/1

Índice alfabético

	Página		Página
A		C	
Activ		Calibración	
Sensor de hilera.....	25- 2	Diagnóstico.....	50- 1
Activación.....	15- 1	Sensores de hilera.....	20- 1
Alineación		Casilla de Mensaje de desactivación del	
Guiado por hileras.....	20- 2	sistema AutoTrac.....	25- 1
Alineación de tallos		Casilla de Predictor de giro.....	25- 1
Sensores de hilera.....	20- 2	Casilla de Tonos de corrección.....	25- 1
B		Casilla de Vista de giro.....	25- 1
Botón 2		Compatibilidad.....	15- 1
Botón de reanudar.....	10- 1	Compensaciones	
Botón 3		Guía de hileras.....	20- 2
Botón de reanudar.....	10- 1	Configuración	
Botón de Ajustar A		Botón de reanudar.....	10- 1
Pasada recta.....	30- 2	Pasada recta.....	30- 2
Botón de Ajustar B		Conformidad, declaración.....	60- 1
Pasada recta.....	30- 2	Cuadro de entrada de Compensación de avance....	25- 1
Botón de Cambiar		Cuadro de entrada de ShiftTrack.....	25- 1
Botón de parámetros de guiado por hileras.....	25- 1	Cuadro de entrada de Tonos de corrección.....	25- 1
Botón de eliminar		Curvas AB	
Curvas AB.....	40- 2	Botón de eliminar.....	40- 2
Pasada en círculo.....	45- 2	Botón de Espacio entre pasadas.....	40- 2
Pasada recta.....	30- 2	Botón de Iniciar/Parar registro.....	40- 2
Botón de Espacio entre pasadas		Botón de Nuevo.....	40- 2
Curvas AB.....	40- 2	Botón de número de segmentos.....	40- 2
Pasada en círculo.....	45- 2	Botón de pausa.....	40- 2
Pasada recta.....	30- 2	Menú desplegable de Curva AB actual.....	40- 2
Botón de estado de sensor		Punto A Lat.....	40- 2
Act/Desac.....	25- 2	Punto A Lon.....	40- 2
Botón de Iniciar/Parar registro		Curvas adaptables	
Curvas AB.....	40- 2	Modo AutoTrac.....	35- 2
Botón de Nuevo		Modo de documentación.....	35- 2
Curvas AB.....	40- 2	Registro manual.....	35- 2
Pasada en círculo.....	45- 2	D	
Pasada recta.....	30- 2	Declaración de conformidad.....	60- 1
Botón de número de segmentos		Desact.	
Curvas AB.....	40- 2	Sensor de hilera.....	25- 2
Botón de parámetros de guiado por hileras		Diagnóstico.....	50- 1
Botón de Cambiar.....	25- 1	Divisores de cosecha.....	20- 2
Botón de pausa		E	
Curvas AB.....	40- 2	Estado activado/desactivado de sensores.....	10- 1
Botón de reanudar		F	
Botón 2.....	10- 1	Ficha de Parámetros de guiado	
Botón 3.....	10- 1	Botón de Cambiar.....	25- 1
Configuración.....	10- 1	Botón de parámetros de guiado por hileras.....	25- 1
Modo de entrada en hileras.....	10- 1	Casilla de Mensaje de desactivación del	
Modo de guiado por hileras.....	10- 1	sistema AutoTrac.....	25- 1
Buscar pasada		Casilla de Predictor de giro.....	25- 1
Habilitar.....	35- 4	Casilla de Tonos de corrección.....	25- 1
Inhabilitar.....	35- 4		

Continúa en la pág. siguiente

	Página		Página
Casilla de Vista de giro	25- 1	Modo de guiado por hileras	
Cuadro de entrada de Compensación de avance.....	25- 1	Botón de reanudar	10- 1
Cuadro de entrada de ShiftTrack.....	25- 1		
Cuadro de entrada de Tonos de corrección.....	25- 1	P	
Menú desplegable de Modo de pasada.....	25- 1	Palanca multifuncional.....	10- 1
G		Pasada en círculo	
GPS		Botón de eliminar	45- 2
Sensor de hilera.....	25- 3	Botón de Espacio entre pasadas	45- 2
Guía de hileras		Botón de Nuevo	45- 2
Configuración de compensación.....	20- 2	Menú desplegable de Círculo actual.....	45- 2
Guiado por hileras		Menú desplegable de Método.....	45- 2
Alineación	20- 2	Punto A Lat	45- 2
Diagnóstico	50- 1	Punto A Lon	45- 2
H		Pasada recta	
Habilitación de Buscar pasada	35- 4	Botón de Ajustar A	30- 2
Habilitación del sistema.....	10- 1	Botón de Ajustar B	30- 2
		Botón de eliminar	30- 2
I		Botón de Espacio entre pasadas	30- 2
Icono		Botón de Nuevo	30- 2
Sensor de hilera.....	25- 3	Menú desplegable de Método.....	30- 2
Inhabilitación de Buscar pasada.....	35- 4	Menú desplegable de Pasada actual 0.....	30- 2
Instalado		Punto A Lat	30- 2
Sensor de hilera.....	25- 3	Punto A Lon	30- 2
Interrupción de hilera.....	30- 3	Rumbo	30- 2
L		Pérdida de señal de sensor de hilera	30- 3
Limpieza		Punto A Lat	
Sensores de hilera.....	55- 1	Curvas AB.....	40- 2
Localización de averías		Pasada en círculo	45- 2
Vista de diagnóstico.....	50- 1	Pasada recta.....	30- 2
M		Punto A Lon	
Mantenimiento		Curvas AB.....	40- 2
Limpieza de sensores de hilera	55- 1	Pasada en círculo	45- 2
Menú desplegable de Círculo actual		Pasada recta.....	30- 2
Pasada en círculo	45- 2	R	
Menú desplegable de Curva AB actual		Registro manual	
Curvas AB.....	40- 2	Curvas adaptables	35- 2
Menú desplegable de Método		Requisitos.....	15- 1
Pasada en círculo	45- 2	Rumbo	
Pasada recta.....	30- 2	Pasada recta.....	30- 2
Menú desplegable de Modo de pasada	25- 1	S	
Menú desplegable de Pasada actual 0		Sensor de hilera	
Pasada recta.....	30- 2	Botón de estado.....	10- 1
Modo AutoTrac		Funcionamiento con GPS	25- 3
Curvas adaptables.....	35- 2	Icono	25- 3
Modo de documentación		Instalado	25- 3
Curvas adaptables	35- 2	Señal perdida.....	25- 3
Modo de entrada en hileras		Sensores de hilera	
Botón de reanudar	10- 1	Alineación de tallos.....	20- 2
		Calibración.....	20- 1
		Interrupción de hilera	30- 3
		Limpieza.....	55- 1
		Tiempo de desactivación	10- 1
		Voltajes	20- 1

Continúa en la pág. siguiente

Página

Señal perdida
Sensor de hilera..... 25- 3
Separación entre pasadas..... 20- 2
SSU 10- 1

T

Tiempo de desactivación..... 10- 1

V

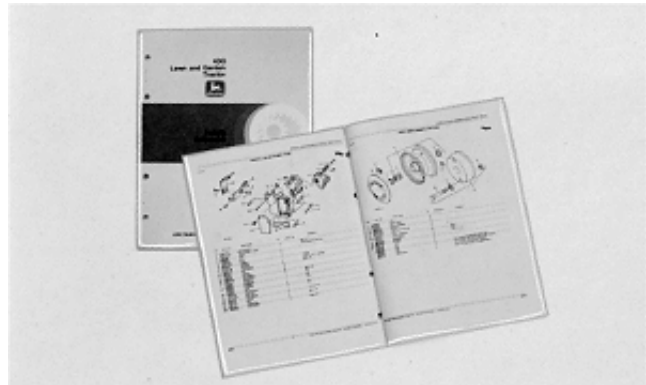
Valor de compensación 15- 1
Viraje en cabecero..... 25- 4
Vista de Ajustar pasada 0
Pasada recta..... 30- 2
Voltajes
Sensores de hilera 20- 1

Información técnica

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

La información disponible incluye:

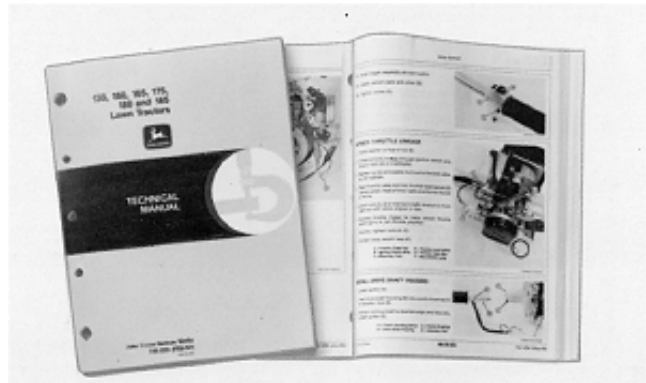
- **CATÁLOGOS DE PIEZAS** relacionan las piezas de servicio disponibles para su máquina, con ilustraciones de despieces que le ayudan a identificar las piezas correctas. Resulta asimismo de utilidad como referencia para el desmontaje y montaje.
- **MANUALES DEL OPERADOR** proporcionan información sobre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



TS189 —UN—17JAN89



TS191 —UN—02DEC88



TS224 —UN—17JAN89



TS1663 —UN—10OCT97

DX,SERVLIT -63-31JUL03-1/1

Nuestro servicio le mantiene en marcha

John Deere está a su servicio

LA SATISFACCIÓN DEL CLIENTE es importante para John Deere.

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

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

PROCESO DE RESOLUCION DE PROBLEMAS PARA LA SATISFACCION DEL CLIENTE

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

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

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



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

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

TS201 —UN—23AUG88

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