

Detección de aperos de John Deere



DCY



MANUAL DEL OPERADOR Detección de aperos de John Deere

OMPFP11557 EDICIÓN B2 (SPANISH)

John Deere Ag Management Solutions

Versión europea
PRINTED IN U.S.A.



OMPFP11557

Introducción

Prefacio

El presente manual del operador contiene información específica en cuanto al funcionamiento del sistema de detección de aperos John Deere.

Las máquinas provistas del sistema de detección de aperos (controlador) John Deere incluyen un manual que describe las operaciones estándar de la máquina. **LEER ESTE MANUAL** detenidamente para comprender el uso del sistema de detección de aperos de John Deere y la máquina debidamente.

Prestar especial atención a la información de seguridad. Esto es importante para el funcionamiento seguro del vehículo.

NOTA: Para más información, consultar al concesionario local aprobado de John Deere.

OUCC002,00037AE -63-23NOV11-1/1

Marcas comerciales

Lista de marcas comerciales empleadas en este Manual del operador.

Marcas comerciales	
GreenStar™	Marca comercial de Deere & Company
Pantalla GreenStar™ 3 2630	Marca comercial de Deere & Company
StarFire™	Marca comercial de Deere & Company
AutoTrac™	Marca comercial de Deere & Company
Parallel Tracking™	Marca comercial de Deere & Company
iTEC Pro™	Marca comercial de Deere & Company

OUCC002,00037AF -63-05DEC11-1/1

Índice

Página

Seguridad

Reconocer los avisos de seguridad.....	05-1
Distintivos de los mensajes de seguridad.....	05-1
Observar los mensajes de seguridad	05-1
Mantenimiento seguro	05-2
Leer el manual del operador.....	05-2

Introducción

Versión de software de controlador	10-1
Teoría de funcionamiento	10-2
Requisitos funcionales del sistema de detección de aperos.....	10-2
Conexión del sistema de detección de aperos John Deere.....	10-3

Funcionamiento

Detección de aperos John Deere—Generalidades	15-1
Detección de aperos John Deere—Configuración.....	15-2
Detección de aperos John Deere—Ejecución ..	15-23
Detección de aperos John Deere—Resumen ..	15-25
Detección de aperos John Deere—Gestor de acceso.....	15-27

Especificaciones

Declaración de homologación de la UE	20-1
--	------

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

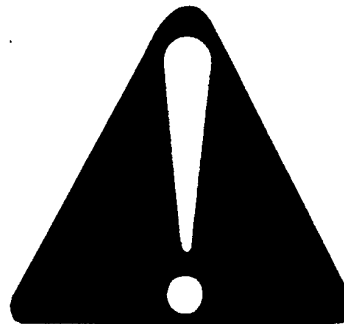
COPYRIGHT © 2012
DEERE & COMPANY
Moline, Illinois
All rights reserved.
A John Deere ILLUSTRATION © Manual

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.



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

T81389 —UN—07DEC88

Distinguir los mensajes de seguridad

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

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



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

TS187 —63—27JUN08

Observar los mensajes de seguridad

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

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

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

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



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

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

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

TS201 —UN—23AUG88

Mantenimiento seguro

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

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

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

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

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

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



TS218 —UN—23AUG88

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

Leer el manual del operador

Antes de intentar hacer funcionar el sistema de detección de aperos John Deere, leer completamente

el Manual del operador para comprender los componentes y procedimientos requeridos para el funcionamiento seguro y correcto.

OUCC002,00037C5 -63-23NOV11-1/1

Introducción

Versión de software de controlador

John Deere Implement Detection

This is John Deere Implement Detection. Please use Service Advisor to upgrade your controller to the latest software version.



JOHN DEERE

Service *.....*
ADVISOR™

4:55pm



ZX104511—UN—07DEC11

IMPORTANTE: Antes de empezar a trabajar con el sistema de detección de aperos John Deere, asegurarse de haber actualizado el controlador con el software apropiado.

Si aparece esta vista, comunicarse con el concesionario John Deere.

El controlador de detección de aperos John Deere no es compatible con otros controladores

ISO ni John Deere. Por lo tanto no se recomienda el montaje del controlador en una excavadora de NH3 provista de controlador de dosis, en una pulverizadora GreenStar, en una sembradora SeedStar, en un carro neumático John Deere ni en ningún otro apero ISO.

OUCC002,0003822 -63-14DEC11-1/1

Teoría de funcionamiento

El sistema de detección de aperos automáticamente detecta y carga los datos pertinentes de un apero cuando se lo conecta a una pantalla. La pantalla entonces puede obtener los datos de la máquina y ponerlos a su disposición para fines de documentación y guiado con GreenStar™.

Teoría de funcionamiento:

1. El apero se conecta a la pantalla.

2. Los datos del controlador del apero se leen y se almacenan en la pantalla.
3. El usuario modifica cualquiera de los parámetros del apero empleando una pantalla GreenStar™ 3 2630 de John Deere.
4. Sin importar a cuál pantalla GS2630 se conecte el apero, siempre llenará los parámetros del apero con los valores correctos.

OUCC002,0003806 -63-05DEC11-1/1

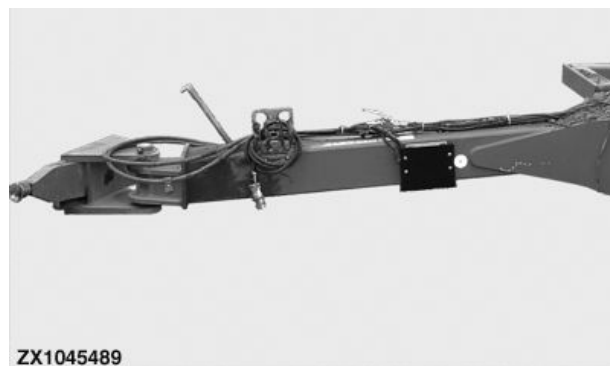
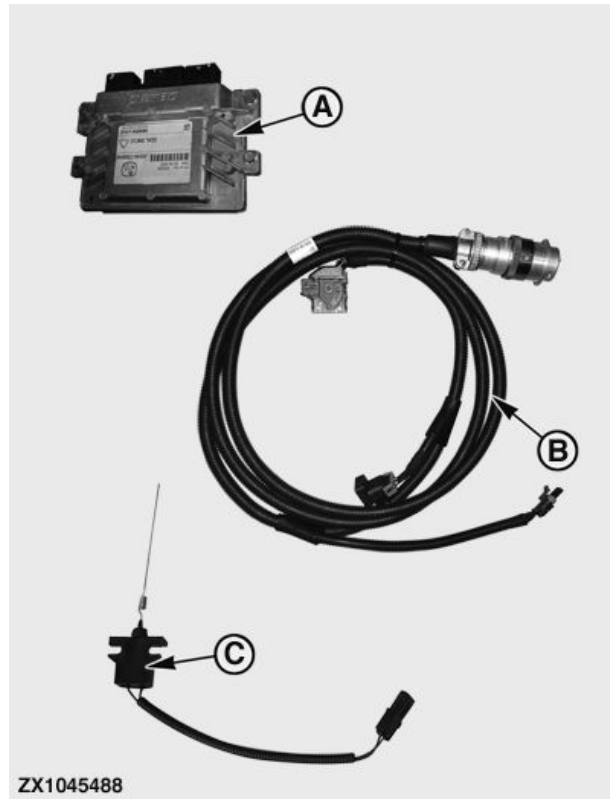
Requisitos funcionales del sistema de detección de aperos

- Pantalla GreenStar™ 3 2630 ó cualquier pantalla compatible con ISO 11783 montada en el tractor.
- Juego especial de detección de aperos formado por un controlador (A) y un grupo de cables (B) instalados en el apero.
- Si corresponde, un interruptor de altura (C) montado en el apero.
- Si corresponde, un receptor de GPS John Deere montado en el apero.

NOTA: El juego especial y el interruptor de altura se ofrecen a través del canal regular de piezas. Consultar al concesionario John Deere.

A—Controlador
B—Grupo de cables

C—Interruptor



ZX1045488 —UN—01DEC11

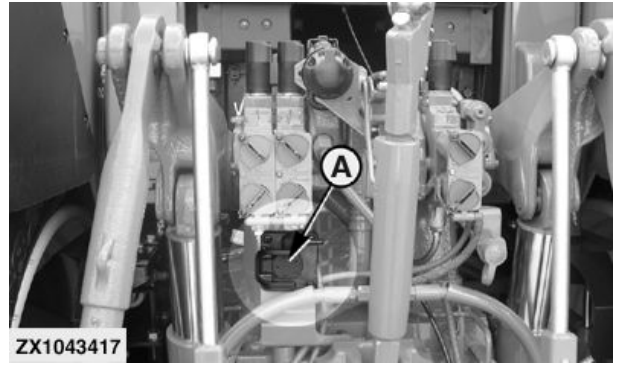
ZX1045489 —UN—01DEC11

OUCC002,0003827 -63-15DEC11-1/1

Conexión del sistema de detección de aperos John Deere

Conectar el grupo de cables del controlador del apero al conector ISOBUS (A).

A—Enchufe de ISOBUS



ZX1043417 —UN—30SEP09

OUC002,0003808 -63-01DEC11-1/1

Funcionamiento

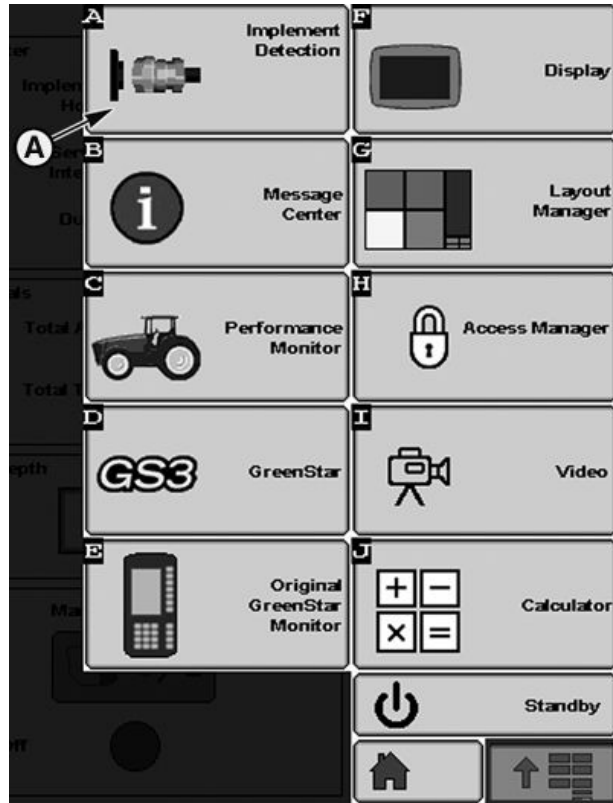
Detección de aperos John Deere—Generalidades

Una vez que se ha conectado con el ISOBUS, luego de un tiempo breve que toma la carga de los archivos gráficos, se muestra el botón de detección de aperos (A).

Pulsar el botón de detección de aperos (A) para:

- Acceder a la página de ejecución de la detección de aperos, en caso que el apero detectado sea el mismo que se conectó al sistema la última vez que se lo usó (ver la sección Detección de aperos John Deere—Ejecución).
- Iniciar el asistente de configuración de la detección de aperos en caso que ésta sea la primera vez que se conecta este apero al sistema (ver la sección Detección de aperos John Deere—Configuración).

A—Botón de detección de aperos



ZX1045496—UN—01DEC11

OUCC002,0003803 -63-05DEC11-1/1

Detección de aperos John Deere—Configuración

Implement Detection - Setup

Thanks for using John Deere Implement Detection.

This is the Implement Detection Controller setup. It will guide you through the complete implement setup process. Required fields must be completed prior to navigating to the next page. Required fields are marked with a red asterisk (*).

During Configuration parameters can not be changed by display updates.

Settings will be lost if you cancel before completing the process.



ZX1045490—UN—01DEC11

A—Página siguiente

Cuando se establece la conexión por primera vez, se muestra la página de Detección de aperos—Configuración:

Seguir las instrucciones y luego pulsar el botón de página siguiente (A) para iniciar el proceso de configuración del apero.

Continúa en la pág. siguiente

OUCC002,000380A -63-13DEC11-1/21

Implement Detection - Setup

A—Tipo de apero
B—Tipo de conexión

C—Silueta del apero
D—Modelo de apero

E—Nombre de apero
F—Página siguiente

G—Ayuda
H—Anular

Paso 1/10 - Configuración: Llenar los campos requeridos para definir el apero.

- Utilizar el menú desplegable (A) para seleccionar el tipo apropiado de apero.
 - Laboreo
 - Sembradora
 - Fertilizante
 - Pulverizadora

IMPORTANTE: Si se lleva a cabo el proceso de configuración para definir un tipo de apero nuevo, se muestra el mensaje de advertencia siguiente: "Cambio de tipo de apero - Si se cambia el tipo de apero se borra la configuración". Pulsar el botón de Aceptar para continuar el proceso de configuración.

- Utilizar el menú desplegable (B) para seleccionar el tipo apropiado de conexión al tractor.
 - Barra de tiro de pivote trasero

- Trasero rígido de 3 puntos
- Trasero de 2 puntos con pivote

NOTA: Según el tipo de apero y de conexión que se ha seleccionado, se muestra la silueta correspondiente del apero (C).

- De ser necesario, usar el campo (D) para introducir el modelo del apero.
- De ser necesario, usar el campo (E) para introducir el nombre del apero.

Pulsar el botón de página siguiente (F) para ir al paso siguiente de configuración.

De ser necesario, pulsar el botón de ayuda (G) para obtener información en cuanto al campo de entrada correspondiente del paso (ver la tabla más adelante).

De ser necesario, pulsar el botón de cancelar (H) para interrumpir el proceso de configuración.

Continúa en la pág. siguiente

OUCC002.000380A -63-13DEC11-2/21

ZX1045461—UN—01DEC11

El mensaje de advertencia siguiente aparece:
"Configuración cancelada—La configuración se reposicionará a los valores previos. Pulsar aceptar para retornar a la página de EJECUCIÓN."

Si se pulsa el botón de aceptar (A), puesto que no se había completado la configuración previamente, todos los datos introducidos hasta este punto se perderán.



A—Aceptar

Ayuda de llenado de campos en paso 1/10	
Configuración del apero	Descripción
Tipo de apero	El tipo especifica la categoría principal a la cual pertenece el apero. Basándose en este valor de configuración se habilitan funciones específicas. En la actualidad los tipos de aperos que se admiten son Laboreo, Sembradora, Pulverizadora y Esparcidora.
Tipo de conexión	Describe la conexión mecánica del apero al tractor. Los tipos de conexión que se admiten en la actualidad son: Barra de tiro de pivote trasero, trasero de 2 puntos con pivote y trasero de 3 puntos rígido.
Modelo de apero	Ayuda a distinguir entre varios aperos en caso que se tenga una flota con diferentes modelos de apero.
Nombre de apero	El nombre específico del apero según se lo designa en la granja.

Continúa en la pág. siguiente

OUCC002,000380A -63-13DEC11-3/21

ZX1045492 —UN—05DEC11

Implement Detection - Offsets

* Indicates required field

* A 0.00 m

* B 0.00 m

* C 0.00 m

* D 0.00 m

Cancel (F) 2 / 10 (E) (D) (G) ?

10:13 am

A—Apero
B—Botón selector

C—Campos requeridos
D—Página siguiente

E—Página previa
F—Anular

G—Ayuda

Paso 2/10 - Compensaciones: Introducir las dimensiones requeridas para definir las compensaciones (si corresponde).

NOTA: Según el tipo de apero y de conexión que se ha seleccionado, se muestra la silueta de apero correspondiente (A) para introducir la compensación.

- Pulsar el botón selector (B) para seleccionar la posición correcta del apero respecto a la línea central del tractor.
- Introducir las dimensiones requeridas en los campos (C).

Pulsar el botón de página siguiente (D) para ir al paso siguiente de configuración.

Pulsar el botón de página previa (E) para retornar al paso previo

De ser necesario, pulsar el botón de cancelar (F) para interrumpir el proceso de configuración (ver el paso 1/10).

De ser necesario, pulsar el botón de ayuda (G) para obtener información en cuanto al campo de entrada correspondiente del paso (ver las tablas más adelante).

Ayuda de llenado de campos en paso 2/10

Laboreo	Barra de tiro, pivote de 2 puntos, enganche de vagón
Dimensión A	La distancia en línea del punto de conexión o punto de pivote al primer punto de trabajo del apero (por ejemplo, primera hilera de púas).
Dimensión B	La distancia en línea del primer punto de trabajo al último punto de trabajo (por ejemplo, la última hilera de púas). Básicamente representa el largo de trabajo del apero.

Funcionamiento

Ayuda de llenado de campos en paso 2/10	
Laboreo	Barra de tiro, pivote de 2 puntos, enganche de vagón
Dimensión C	La distancia lateral del punto central del tractor al punto central del ancho de trabajo del apero.
Dimensión D	Distancia en línea desde el punto de conexión o de pivote al punto de control del apero. El punto de control es aquél en torno del cual gira el apero - usualmente se encuentra en el centro de todas las ruedas de transporte o del eje con el apero elevado; cuando está sobre el suelo, el punto de control usualmente es el punto central del apero.

Ayuda de llenado de campos en paso 2/10	
Laboreo	Enganche de 3 puntos
Dimensión A	La distancia en línea del punto de conexión o punto de pivote al primer punto de trabajo del apero (por ejemplo, primera hilera de púas).
Dimensión B	La distancia en línea del primer punto de trabajo al último punto de trabajo (por ejemplo, la última hilera de púas). Básicamente representa el largo de trabajo del apero.
Dimensión C	La distancia lateral del punto central del tractor al punto central del ancho de trabajo del apero.
Dimensión D	En esta configuración esta dimensión siempre mide cero.

Ayuda de llenado de campos en paso 2/10	
Sembradora	Barra de tiro, pivote de 2 puntos, enganche de vagón
Dimensión A	La distancia en línea del punto de conexión o punto de pivote al primer punto de trabajo del apero (por ejemplo, primera hilera de colocación de semillas).
Dimensión B	La distancia en línea del punto de conexión o punto de pivote al primer punto de trabajo del apero (por ejemplo, primera hilera de colocación de semillas).
Dimensión C	La distancia lateral del punto central del tractor al punto central del ancho de trabajo del apero.
Dimensión D	Distancia en línea desde el punto de conexión o de pivote al punto de control del apero. El punto de control es aquél en torno del cual gira el apero - usualmente se encuentra en el centro de todas las ruedas de transporte o del eje con el apero elevado; cuando está sobre el suelo, el punto de control usualmente es el punto central del apero.

Ayuda de llenado de campos en paso 2/10	
Sembradora	Enganche de 3 puntos
Dimensión A	La distancia en línea del punto de conexión o punto de pivote al primer punto de trabajo del apero (por ejemplo, primera hilera de púas).
Dimensión B	La distancia en línea del primer punto de trabajo al último punto de trabajo (por ejemplo, la primera hilera de púas). Básicamente representa el largo de trabajo del apero.
Dimensión C	La distancia lateral del punto central del tractor al punto central del ancho de trabajo del apero.
Dimensión D	En esta configuración esta dimensión siempre mide cero.

Ayuda de llenado de campos en paso 2/10	
Esparcidor	Barra de tiro, pivote de 2 puntos, enganche de vagón
Dimensión A	Distancia en línea desde el punto de conexión o de pivote al primer punto de trabajo del apero. Punto en el cual el material esparcido (por ejemplo, fertilizante) primero toca el suelo.
Dimensión B	Distancia en línea del primer punto de trabajo al centro de la superficie esparcida.
Dimensión C	En esta configuración esta dimensión siempre mide cero.
Dimensión D	Distancia en línea desde el punto de conexión o de pivote al punto de control del apero. El punto en torno del cual gira el apero; usualmente es el centro de todos los ejes.

Continúa en la pág. siguiente

OUCC002,000380A -63-13DEC11-5/21

Funcionamiento

Ayuda de llenado de campos en paso 2/10	
Esparcidor	Enganche de 3 puntos
Dimensión A	Distancia en línea desde el punto de conexión o de pivote al primer punto de trabajo del apero. Punto en el cual el material esparcido (por ejemplo, fertilizante) primero toca el suelo.
Dimensión B	Distancia en línea del primer punto de trabajo al centro de la superficie esparcida.
Dimensión C	En esta configuración esta dimensión siempre mide cero.
Dimensión D	En esta configuración esta dimensión siempre mide cero.

Ayuda de llenado de campos en paso 2/10	
Pulverizadora	Barra de tiro, pivote de 2 puntos, enganche de vagón
Dimensión A	Distancia en línea desde el punto de conexión o de pivote al primer punto de trabajo del apero. El punto donde se montan las boquillas de la pulverizadora.
Dimensión B	En esta configuración esta dimensión siempre mide cero.
Dimensión C	En esta configuración esta dimensión siempre mide cero.
Dimensión D	Distancia en línea desde el punto de conexión o de pivote al punto de control del apero. El punto en torno del cual gira el apero; usualmente es el centro de todos los ejes.

Ayuda de llenado de campos en paso 2/10	
Pulverizadora	Enganche de 3 puntos
Dimensión A	Distancia en línea desde el punto de conexión o de pivote al primer punto de trabajo del apero. El punto donde se montan las boquillas de la pulverizadora.
Dimensión B	En esta configuración esta dimensión siempre mide cero.
Dimensión C	En esta configuración esta dimensión siempre mide cero.
Dimensión D	En esta configuración esta dimensión siempre mide cero.

Continúa en la pág. siguiente

OUC002,000380A -63-13DEC11-6/21

Implement Detection - Widths

* Indicates required field

* A 0.000 m (A)

* B 0.000 m (A)

(E) Cancel (D) Previous Page 3 / 10 (C) Next Page (F) Help

10:13 am

A—Campos requeridos
B—Apero

C—Página siguiente
D—Página previa

E—Anular
F—Ayuda

Paso 3/10 - Anchos: Llenar las dimensiones requeridos para definir los anchos del apero.

- Introducir las dimensiones requeridas en los campos (A).

NOTA: Según el tipo de apero y de conexión que se ha seleccionado, se muestra la silueta de apero correspondiente (B) para introducir la compensación.

Pulsar el botón de página previa (D) para retornar al paso previo.

De ser necesario, pulsar el botón de anular (E) para interrumpir el proceso de configuración (ver el paso 1/10).

De ser necesario, pulsar el botón de ayuda (F) para obtener información en cuanto al campo de entrada correspondiente del paso (ver las tablas más adelante).

Pulsar el botón de página siguiente (C) para ir al paso siguiente de configuración.

Ayuda de llenado de campos en paso 3/10	
Laboreo	Descripción
Dimensión A	Ancho de trabajo: El ancho real del suelo labrado por el apero.
Dimensión B	Ancho físico: Esta compensación se mide desde el extremo izquierdo hasta el extremo derecho del apero. Básicamente es el ancho físico real del apero cuando está en posición de trabajo.

Funcionamiento

Ayuda de llenado de campos en paso 3/10

Sembradora	Descripción
Dimensión A	Ancho de trabajo: El ancho real del suelo sembrado por el apero.
Dimensión B	Ancho físico: Esta compensación se mide desde el extremo izquierdo hasta el extremo derecho del apero. Básicamente es el ancho físico real del apero cuando está en posición de trabajo.

Ayuda de llenado de campos en paso 3/10

Esparcidor	Descripción
Dimensión A	Ancho de trabajo: El ancho real del suelo tratado por el apero.
Dimensión B	Ancho físico: Esta compensación se mide desde el extremo izquierdo hasta el extremo derecho del apero. Básicamente es el ancho físico real del apero cuando está en posición de trabajo.

Ayuda de llenado de campos en paso 3/10

Pulverizadora	Descripción
Dimensión A	Ancho de trabajo: El ancho real del suelo tratado por el apero.
Dimensión B	Ancho físico: Esta compensación se mide desde el extremo izquierdo hasta el extremo derecho del apero. Básicamente es el ancho físico real del apero cuando está en posición de trabajo.

Continúa en la pág. siguiente

OUCC002,000380A -63-13DEC11-8/21

Implement Detection - GPS Offsets

* Indicates required field
 * Implement has GPS Receiver

A—GPS SÍ/NO
 B—Botón selector
 C—Campos requeridos
 D—Apero
 E—Página siguiente
 F—Página previa
 G—Anular
 H—Ayuda

Paso 4/10 - Compensaciones de GPS: Introducir las dimensiones requeridas para definir las compensaciones de GPS (si corresponde).

- Utilizar el menú desplegable (A) para indicar si el apero tiene receptor de GPS (SÍ o NO).
- Si tiene unidad de GPS, pulsar el botón selector (B) para seleccionar la posición correcta de la unidad de GPS respecto a la línea central del tractor.
- Introducir las compensaciones de GPS requeridas en los campos (C).

IMPORTANTE: Comprobar que el apero se encuentre en la posición de trabajo antes de medir las compensaciones. Es decir, la sembradora/herramienta de labranza debe estar desplegada y sobre el suelo antes de medir las compensaciones.

NOTA: Según el tipo de apero y de conexión que se ha seleccionado, se muestra la

silueta de apero correspondiente (D) para introducir la compensación.

Pulsar el botón de página siguiente (E) para ir al paso siguiente de configuración.

Pulsar el botón de página previa (F) para retornar al paso previo.

De ser necesario, pulsar el botón de anular (G) para interrumpir el proceso de configuración (ver el paso 1/10).

De ser necesario, pulsar el botón de ayuda (H) para obtener información en cuanto al campo de entrada correspondiente del paso (ver la tabla más adelante).

Funcionamiento

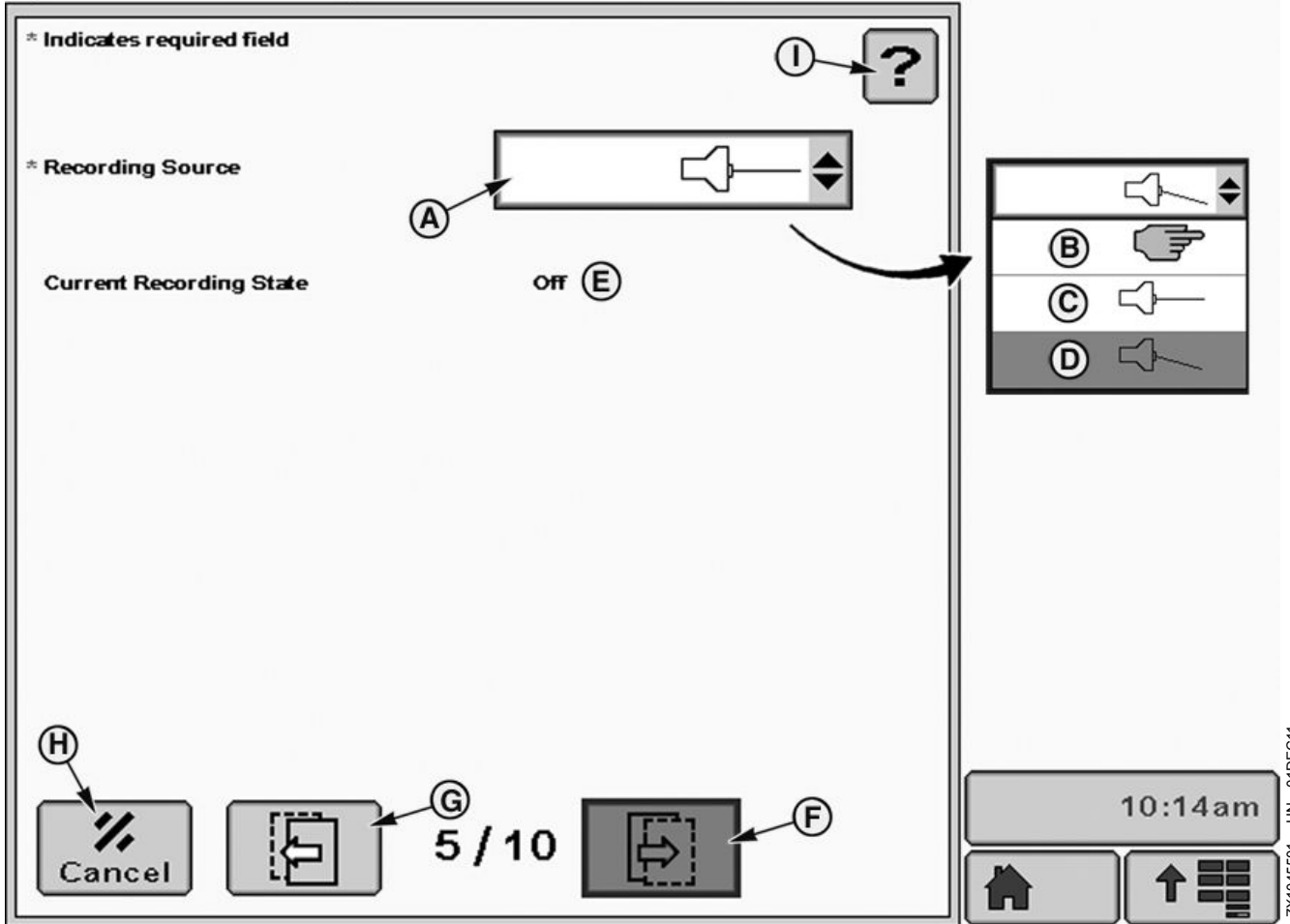
Ayuda de llenado de campos en paso 4/10

Compensaciones de GPS	Descripción
Dimensión A	Distancia en línea del punto de conexión o punto de pivote al receptor GPS.
Dimensión B	Distancia lateral del punto central del tractor al punto central del receptor GPS.
Dimensión C	Altura del receptor GPS: Este valor se mide del suelo a la parte inferior de la cúpula amarilla del receptor StarFire™.
Dimensión D	Altura del punto de conexión, por ejemplo, la barra de tiro, medida desde el suelo.

Continúa en la pág. siguiente

OUCC002,000380A -63-13DEC11-10/21

Implement Detection - Recording Source



- | | | |
|-------------------------|-----------------------------------|-----------------|
| A—Fuente de registro | D—Interruptor del apero invertido | G—Página previa |
| B—Manual | E—Estado de registro actual | H—Anular |
| C—Interruptor del apero | F—Página siguiente | I— Ayuda |

Paso 5/10 - Fuente de registro: Introducir la fuente de registro requerida.

- Utilizar el menú desplegable de fuente de registro (A) para indicar la fuente que se usará:
 - Fuente de registro manual (B).
 - Interruptor del apero (C).
 - Interruptor del apero invertido (D).

NOTA: Si se tiene un tractor John Deere compatible conectado, también se admiten las fuentes adicionales siguientes: TDF, enganche de 3 puntos y VCS.

- Estado de registro actual (E): Activado o desactivado. Indica si la máquina está en proceso de registro o

no (por ejemplo, podría ser la posición actual del interruptor del apero).

Pulsar el botón de página siguiente (F) para ir al paso siguiente de configuración.

Pulsar el botón de página previa (G) para retornar al paso previo

De ser necesario, pulsar el botón de anular (H) para interrumpir el proceso de configuración (ver el paso 1/10).

De ser necesario, pulsar el botón de ayuda (I) para obtener información en cuanto al campo de entrada correspondiente del paso (ver la tabla más adelante).

Funcionamiento

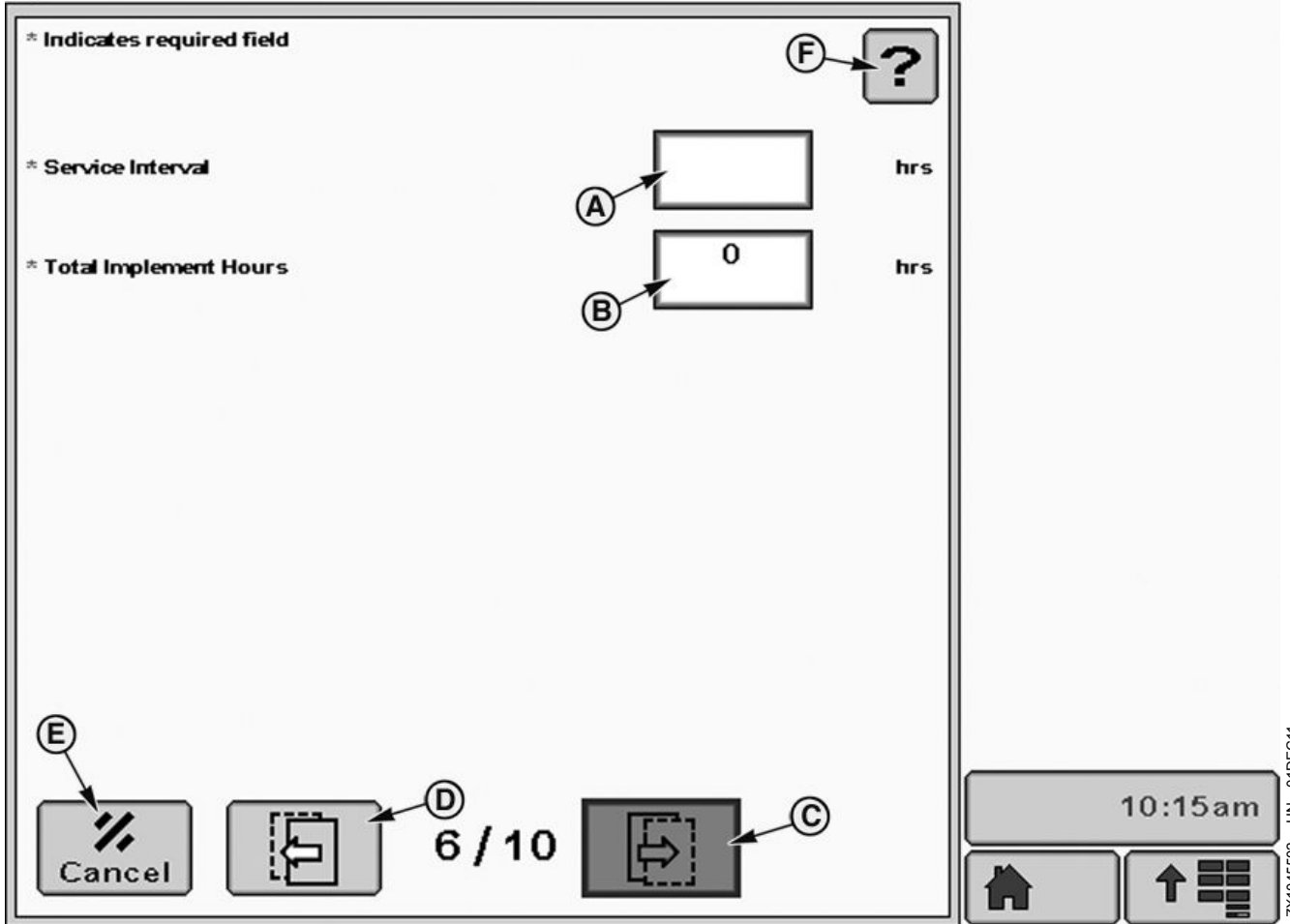
Ayuda de llenado de campos en paso 5/10

Fuente de registro	Descripción
Fuente de registro	Las fuentes de registro admitidas en la actualidad para todos los tractores son: Manual, interruptor del apero o interruptor del apero invertido. Si se tiene un tractor John Deere compatible conectado, también se admiten las fuentes adicionales siguientes: TDF, enganche de 3 puntos y VCS.
Estado de registro actual	Indica si el registro se activaría o desactivaría para determinar el estado del interruptor que deberá seleccionarse para activar el registro.

Continúa en la pág. siguiente

OUCC002,000380A -63-13DEC11-12/21

Implement Detection - Hour Meter



A—Intervalos de servicio
B—Total de horas del apero

C—Página siguiente
D—Página previa

E—Anular
F—Ayuda

Paso 6/10 - Cuentahoras: Llenar las horas requeridos para definir el cuentahoras.

- Introducir el intervalo de servicio deseado (A). Por ejemplo, si se desea cambiar las púas o enjuagar el tanque cada 100 horas, fijarlo en 100 horas.
- Introducir el total de horas del apero (B).

De ser necesario, pulsar el botón de anular (E) para interrumpir el proceso de configuración (ver el paso 1/10).

De ser necesario, pulsar el botón de ayuda (F) para obtener información en cuanto al campo de entrada correspondiente del paso (ver la tabla más adelante).

Pulsar el botón de página siguiente (C) para ir al paso siguiente de configuración.

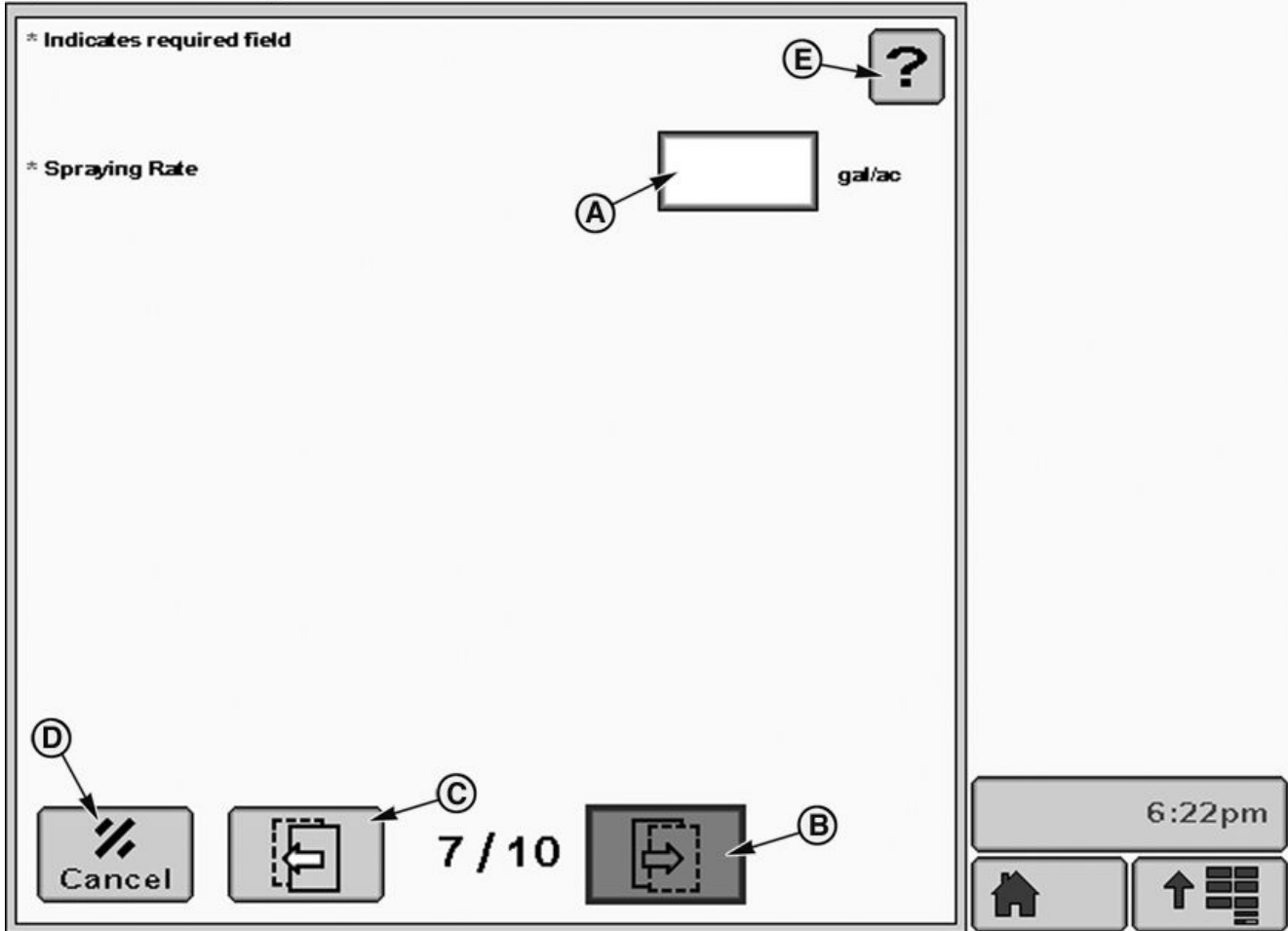
Pulsar el botón de página previa (D) para retornar al paso previo.

Ayuda de llenado de campos en paso 6/10	
Cuentahoras	Descripción
Intervalo de servicio	Configurar el intervalo de servicio de este apero. Por ejemplo, si se desea cambiar las púas o enjuagar el tanque cada 100 horas, fijarlo en 100 horas.
Total de horas del apero	Introducir el total de horas que el apero ha trabajado antes de que se le montara el sistema de detección de aperos John Deere. Cuando se trata de un apero nuevo, este valor es cero.

Continúa en la pág. siguiente

OUCC002,000380A -63-13DEC11-13/21

Implement Detection - Application Data



- A—Dosis de pulverización
- B—Página siguiente
- C—Página previa
- D—Anular
- E—Ayuda

Paso 7/10 - Datos de aplicación: Según el tipo de apero, introducir los datos que se requieran (si corresponde).

- Dosis de pulverización (A).
- Profundidad de laboreo,
- Proporción de siembra, o
- Dosis de fertilizante.

De ser necesario, pulsar el botón de anular (D) para interrumpir el proceso de configuración (ver el paso 1/10).

De ser necesario, pulsar el botón de ayuda (E) para obtener información en cuanto al campo de entrada correspondiente del paso (ver la tabla más adelante).

Pulsar el botón de página siguiente (B) para ir al paso siguiente de configuración.

Pulsar el botón de página previa (C) para retornar al paso previo.

Ayuda de llenado de campos en paso 7/10

Datos de aplicación	Descripción
Dosis de pulverización	Introducir la dosis de pulverización deseada. Este valor se utiliza para fines de documentación solamente y no afecta la dosis de pulverización real del apero.
Profundidad de laboreo	Introducir la profundidad de trabajo deseada del apero. Este valor se utiliza para fines de documentación solamente y no afecta la profundidad de laboreo real del apero.

Ayuda de llenado de campos en paso 7/10

Datos de aplicación	Descripción
Proporción de siembra	<p>Introducir la proporción de siembra deseada. Seleccionar la unidad de medida deseada de "cuenta por superficie" o de "masa por superficie" según si se está documentando la cantidad de semillas colocadas por unidad de superficie o el peso de las semillas colocadas por unidad de superficie. Este valor se utiliza para fines de documentación solamente y no afecta la proporción de siembra real del apero.</p>
Dosis de fertilizante	<p>Introducir la dosis de fertilizante deseada. Seleccionar la unidad de medida de la dosis deseada, de "masa por superficie" o de "volumen por superficie", según si se hace la documentación por peso o por volumen. Estos valores se utilizan para fines de documentación solamente y no afectan la dosis de fertilizante real del apero.</p>

Continúa en la pág. siguiente

OUCC002.000380A -63-13DEC11-15/21

Implement Detection - Guidance Data

A—Espacio entre pasadas
B—Radio de giro

C—Radio de viraje con apero en suelo
D—Velocidad máxima de trabajo

E—Página siguiente
F—Página previa

G—Anular
H—Ayuda

Paso 8/10 - Datos de guiado: De los datos siguientes, introducir los que se desea utilizar para la operación

- Espacio entre pasadas (A). Se usa con AutoTrac™ y Parallel Tracking™.
- Radio de giro (B). Se usa con iTEC Pro™
- Radio de viraje con apero en suelo (C). Se usa con AutoTrac™.
- Velocidad máxima de trabajo (D). Si se introduce un valor aquí, se muestra un mensaje de advertencia si el tractor avanza a velocidad excesiva.

Pulsar el botón de página siguiente (E) para ir al paso siguiente de configuración.

Pulsar el botón de página previa (F) para retornar al paso previo.

De ser necesario, pulsar el botón de anular (G) para interrumpir el proceso de configuración (ver el paso 1/10).

De ser necesario, pulsar el botón de ayuda (H) para obtener información en cuanto al campo de entrada correspondiente del paso (ver las tablas más adelante).

Funcionamiento

Ayuda de llenado de campos en paso 8/10	
Laboreo	Barra de tiro, pivote de 2 puntos, enganche de vagón
Espacio entre pasadas	El espacio entre pasadas que se desea que el apero utilice para trabajar. Para el laboreo, esto usualmente es un poco menor que el ancho de trabajo del apero para producir un solape intencionadamente. Esto asegura que ninguna parte del campo quede sin laboreo.
Radio de giro	Esta dimensión se utiliza con iTEC Pro. Atención: Puede depender tanto del tractor como el apero. Medir el viraje más cerrado que puede hacerse sin causarle daño al tractor ni al apero.
Radio de viraje con apero en suelo	Esta dimensión se utiliza con AutoTrac. Medir el radio de giro más cerrado que la máquina puede hacer sin causarle daños al apero cuando éste está en el suelo.
Velocidad máxima de trabajo	Se visualiza un mensaje de advertencia en la pantalla, si: 1. el operador excede la velocidad que se introdujo, y 2. el registro está activo.

Ayuda de llenado de campos en paso 8/10	
Laboreo	Enganche de 3 puntos
Espacio entre pasadas	El espacio entre pasadas que se desea que el apero utilice para trabajar. Para el laboreo, esto usualmente es un poco menor que el ancho de trabajo del apero para producir un solape intencionadamente. Esto asegura que ninguna parte del campo quede sin laboreo.
Radio de giro	Esta dimensión se utiliza con iTEC Pro. En esta configuración, esta dimensión es el radio de giro del tractor con el apero elevado.
Radio de viraje con apero en suelo	Esta dimensión se utiliza con AutoTrac. Medir el radio de giro más cerrado que la máquina puede hacer sin causarle daños al apero cuando éste está en el suelo.
Velocidad máxima de trabajo	Se visualiza un mensaje de advertencia en la pantalla, si: 1. el operador excede la velocidad que se introdujo, y 2. el registro está activo

Ayuda de llenado de campos en paso 8/10	
Sembradora	Barra de tiro, pivote de 2 puntos, enganche de vagón
Espacio entre pasadas	El espacio entre pasadas que se desea que el apero utilice para trabajar. Para la siembra, este valor usualmente es el ancho de trabajo del apero.
Radio de giro	Esta dimensión se utiliza con iTEC Pro. Atención: Puede depender tanto del tractor como el apero. Medir el viraje más cerrado que puede hacerse sin causarle daño al tractor ni al apero.
Radio de viraje con apero en suelo	Esta dimensión se utiliza con AutoTrac. Medir el radio de giro más cerrado que la máquina puede hacer sin causarle daños al apero cuando éste está en el suelo.
Velocidad máxima de trabajo	Se visualiza un mensaje de advertencia en la pantalla, si: 1. el operador excede la velocidad que se introdujo, y 2. el registro está activo

Ayuda de llenado de campos en paso 8/10	
Sembradora	Enganche de 3 puntos
Espacio entre pasadas	El espacio entre pasadas que se desea que el apero utilice para trabajar. Para la siembra, este valor usualmente es el ancho de trabajo del apero.
Radio de giro	Esta dimensión se utiliza con iTEC Pro. En esta configuración, esta dimensión es el radio de giro del tractor con el apero elevado.
Radio de viraje con apero en suelo	Esta dimensión se utiliza con AutoTrac. Medir el radio de giro más cerrado que la máquina puede hacer sin causarle daños al apero cuando éste está en el suelo.
Velocidad máxima de trabajo	Se visualiza un mensaje de advertencia en la pantalla, si: 1. el operador excede la velocidad que se introdujo, y 2. el registro está activo

Funcionamiento

Ayuda de llenado de campos en paso 8/10

Esparcidora, pulverizadora	Barra de tiro, pivote de 2 puntos, enganche de vagón
Espacio entre pasadas	El espacio entre pasadas que se desea que el apero utilice para trabajar. Para la pulverización/esparcido, este valor usualmente es el ancho de trabajo del apero.
Radio de giro	Esta dimensión se utiliza con iTEC Pro. Atención: Puede depender tanto del tractor como el apero. Medir el viraje más cerrado que puede hacerse sin causarle daño al tractor ni al apero.
Radio de viraje con apero en suelo	En esta configuración esta dimensión siempre mide cero.
Velocidad máxima de trabajo	Se visualiza un mensaje de advertencia en la pantalla, si: 1. el operador excede la velocidad que se introdujo, y 2. el registro está activo

Ayuda de llenado de campos en paso 8/10

Esparcidora, pulverizadora	Enganche de 3 puntos
Espacio entre pasadas	El espacio entre pasadas que se desea que el apero utilice para trabajar. Para la pulverización/esparcido, este valor usualmente es el ancho de trabajo del apero.
Radio de giro	Esta dimensión se utiliza con iTEC Pro. En esta configuración esta medida equivale al radio de giro del tractor.
Radio de viraje con apero en suelo	En esta configuración esta dimensión siempre mide cero.
Velocidad máxima de trabajo	Se visualiza un mensaje de advertencia en la pantalla, si: 1. el operador excede la velocidad que se introdujo, y 2. el registro está activo


Continúa en la pág. siguiente

OUCC002,000380A -63-13DEC11-18/21

Implement Detection - Summary


General			
Implement Type	Tillage		
Implement Model	tillage tool		
Implement Name	mine		
Connection Type	Rear Rigid 3-pt		
Offsets			
Offset Front			0.00 m
Offset Back			0.00 m
Offset Lateral	Right		0.00 m
Offset Rotation Point			0.00 m
Widths			
Working Width			0.000 m
Physical Width			0.000 m
GPS Offsets			
GPS Receiver Back			0.00 m
GPS Receiver Lateral	Left		0.00 m
GPS Receiver Height			0.00 m
Connector Height			0.00 m

(C)




Cancel

(B)





9 / 10

(A)



10:16am

ZX1045505 —UN—01DEC11

A—Página siguiente

B—Página previa

C—Anular

Paso 9/10 - Resumen: Para fines de verificación, la vista de resumen muestra una lista de todos los valores configurados para el apero real.

- Generalidades
 - Tipo de apero
 - Modelo de apero
 - Nombre de apero
 - Tipo de conexión
- Compensaciones
 - Desplazamiento hacia adelante
 - Desplazamiento hacia atrás
 - Desplazamiento lateral (izq/der)
 - Desplazamiento de punto de rotación
- Anchos

- Ancho de trabajo
- Ancho físico
- Compensaciones de GPS
 - Hacia atrás de receptor de GPS
 - Lateral de receptor de GPS (izq/der)
 - Altura de receptor de GPS
 - Altura de conector

Pulsar el botón de página siguiente (A) para ir al paso siguiente de configuración.

Pulsar el botón de página previa (B) para retornar al paso previo.

De ser necesario, pulsar el botón de cancelar (C) para interrumpir el proceso de configuración (ver el paso 1/10).

Continúa en la pág. siguiente

OUCC002,000380A -63-13DEC11-19/21

Funcionamiento

Luego del arranque, se muestra la página de Detección de ateros—Ejecución (ver la sección Detección de ateros—Ejecución).

OUCC002,000380A -63-13DEC11-21/21

Detección de aperos John Deere—Ejecución

Implement Detection - Run

A—Tipo de apero
B—Nombre de apero
C—Ancho de trabajo
D—Cuentahoras

E—Horas del apero
F—Intervalo de servicio
G—Programado en
H—Reposicionar intervalo de servicio

I— Datos de aplicación
J— Fuente de registro
K—Estado de registro actual
L—Registro manual

M—Ejecución
N—Resumen
O—Configuración
P—Acceso

La página de ejecución de detección de aperos proporciona una vista general de la información del apero que se introdujo durante el proceso de configuración (ver la sección Detección de aperos John Deere—Configuración):

- Tipo de apero (A).
- Nombre de apero (B).
- Ancho de trabajo del apero (C).
- El cuentahoras (D) indica las horas de funcionamiento del apero (E), el intervalo de servicio (F) y las horas que restan para servicio programado (G).
- Pulsar el botón (H) para reposicionar todos los intervalos de servicio.
- Los datos de aplicación (I) indican el valor de la profundidad de laboreo, dosis de fertilización, proporción de siembra o dosis de pulverización.

- La fuente de registro puede seleccionarse a través del menú (J). Manual, interruptor del apero, interruptor del apero invertido.
- El estado actual del registro (K) indica el estado de la fuente de registro actual y también presenta el botón rojo de registro. Esto también es útil para determinar el estado del interruptor del apero que debe seleccionarse para activar el registro.
- El botón de registro manual (L) se visualiza si se selecciona la fuente de registro manual (J). Pulsar el botón de registro manual (L) para iniciar y parar el registro.

NOTA: El botón de ejecución (M) navega la pantalla a esta página.

Pulsar el botón de resumen (N) para visualizar una lista de todos los valores del apero actual (ver la sección Detección de aperos John Deere—Resumen).

Continúa en la pág. siguiente

OUC002,000380C -63-09DEC11-1/2

ZX1045498—UN—09DEC11

Funcionamiento

Pulsar el botón de configuración (O) para iniciar un proceso de configuración nuevo (ver la sección Detección de aperos John Deere—Configuración).

Pulsar el botón de acceso (P) para pasar a la página del Gestor de acceso (ver la sección Detección de aperos John Deere—Gestor de acceso).

OUCC002,000380C -63-09DEC11-2/2

Detección de aperos John Deere—Resumen

Implement Detection - Summary

General			
Implement Type	Tillage		
Implement Model	tillage tool		
Implement Name	mine		
Connection Type	Rear Rigid 3-pt		
Offsets			
Offset Front			0.00 m
Offset Back			0.00 m
Offset Lateral	Right		0.00 m
Offset Rotation Point			0.00 m
Widths			
Working Width			0.000 m
Physical Width			0.000 m
GPS Offsets			
GPS Receiver Back			0.00 m
GPS Receiver Lateral	Left		0.00 m
GPS Receiver Height			0.00 m
Connector Height			0.00 m

1 / 2



ZK1045499—UN—01DEC11

A—Ejecución

B—Página siguiente

Cuando se pulsa el botón de resumen (A) en la página de Detección de aperos - Ejecución (ver la sección Detección de aperos John Deere—Ejecución), se visualizan dos páginas de Detección de aperos - Resumen:

En la página 1/2:

- Generalidades
 - Tipo de apero
 - Modelo de apero
 - Nombre de apero
 - Tipo de conexión
- Compensaciones
 - Desplazamiento hacia adelante
 - Desplazamiento hacia atrás

- Desplazamiento lateral (izq/der)
- Desplazamiento de punto de rotación
- Anchos
 - Ancho de trabajo
 - Ancho físico
- Compensaciones de GPS
 - Hacia atrás de receptor de GPS
 - Lateral de receptor de GPS (izq/der)
 - Altura de receptor de GPS
 - Altura de conector


Pulsar el botón de página siguiente (B) para acceder la página 2/2 o pulsar el botón de ejecución (A) para regresar a la página Detección de aperos John Deere—Ejecución.


Continúa en la pág. siguiente


OUC002,0003809 -63-01DEC11-1/2


Implement Detection - Summary


Guidance		
	Track Spacing	0.000 m
	Turn Radius	0.000 m
	InGround Turn Radius	0.000 m
	Maximum Operation Speed	0.000 kph
Hour Meter		
	Service Timer Interval	0.0 hrs
	Total Implement Hours	0.0 hrs
Recording		
	Recording Source	Implement Switch Closed
	Current Recording Source	Off



A →  Run


G →  Summary

H →  Setup

I →  Access

 10:18am

B →  2 / 2

A—Ejecución

B—Página previa

En la Página 2/2:

- Guiado
 - Espacio entre pasadas
 - Radio de giro
 - Radio de viraje con apero en suelo
 - Velocidad máxima de trabajo
- Cuentahoras
 - Intervalo de reloj de servicio

- Total de horas del apero

- Registro
 - Fuente de registro (manual, interruptor de apero cerrado, interruptor de apero abierto)
 - Fuente de registro actual (act/desact)

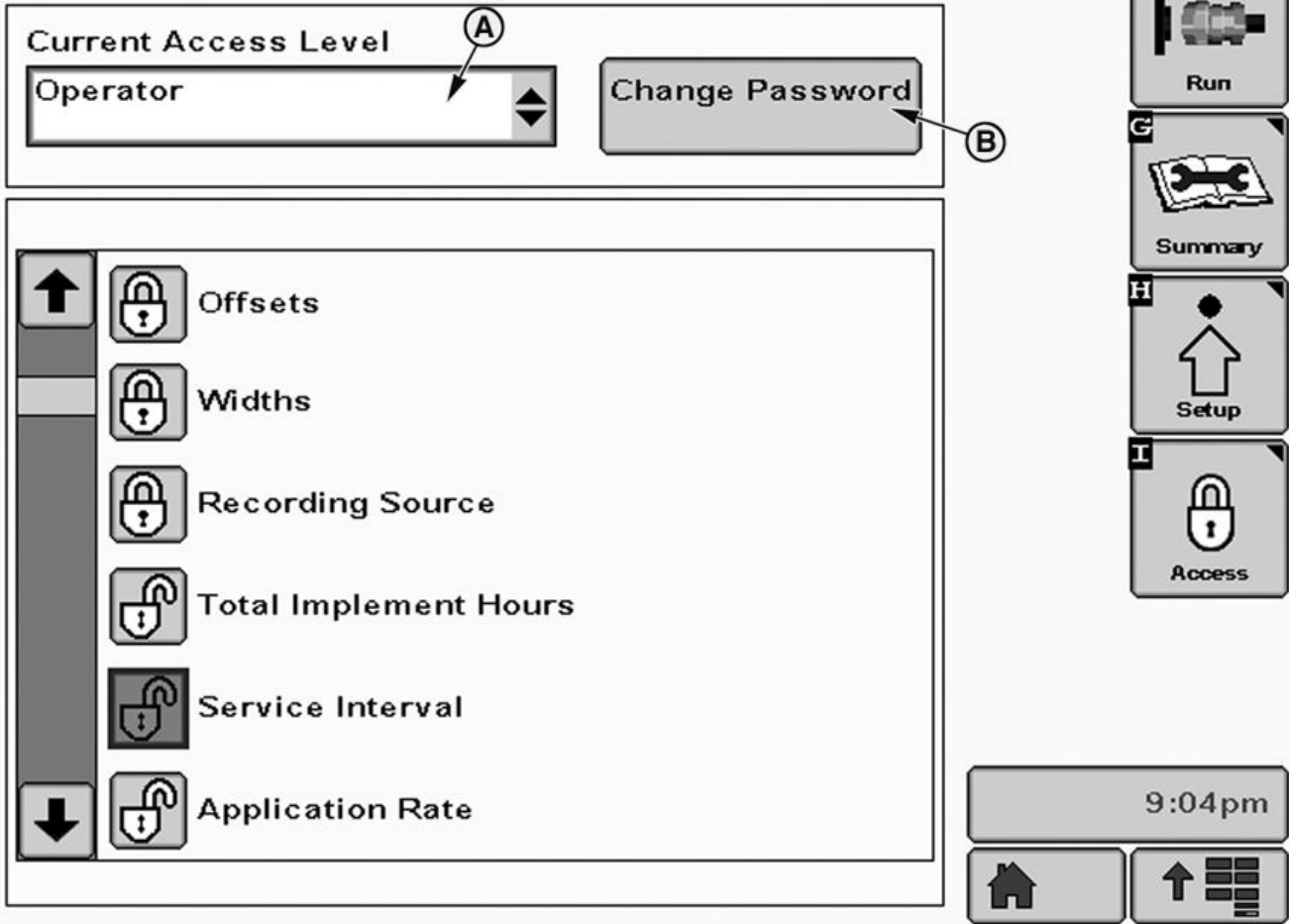
Pulsar el botón de página previa (B) para acceder a la página 1/2 o pulsar el botón de ejecución (A) para regresar a la página Detección de aperos John Deere—Ejecución.

OUCC002,0003809 -63-01DEC11-2/2

ZX1045500 —UN—01DEC11

Detección de aperos John Deere—Gestor de acceso

Implement Detection - Access Manager



A—Nivel de acceso actual B—Cambiar contraseña

El Gestor de acceso se utiliza para administrar el acceso que tienen los usuarios a la información introducida en el asistente de configuración. Se pueden bloquear ciertos pasos o funciones de introducción de datos para simplificar las tareas del usuario y reducir el cambio accidental de parámetros.

Utilizar el menú desplegable (A) para seleccionar el nivel actual de acceso. Si se cambia de propietario a operador, se activan todos los bloqueos. Una vez que alguna función queda bloqueada en el "Modo de operador", será necesario introducir una contraseña para entrar a "Modo de propietario" y acceder a la misma. Comunicarse con el concesionario John Deere si se necesita la contraseña.

Avanzar por el menú emergente para bloquear o desbloquear las funciones de introducción de datos que se deseen.

Los parámetros del Gestor de acceso son:

- Configuración*

- Compensaciones*
- Anchos*
- Receptor de GPS*
- Fuente de registro*
- Total de horas del apero*
- Intervalo de servicio**
- Dosis de aplicación**
- Espacio entre pasadas**
- Radios de giro**
- Velocidad máxima de trabajo**

IMPORTANTE: * Si se bloquea, los cuadros de introducción de datos en la vista de configuración correspondiente aparecen grisados y se designan con un símbolo de candado.

** El parámetro individual puede bloquearse en lugar de bloquear toda la vista de configuración.

Continúa en la pág. siguiente

OUC002,000380B -63-14DEC11-1/2

Funcionamiento

Pulsar el botón de cambiar contraseña (B) para fijar una contraseña nueva.

OUCC002,000380B -63-14DEC11-2/2

Especificaciones

Declaración de homologación de la UE

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

La persona abajo nombrada declara que

Producto: Detección de aperos de John Deere

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

DIRECTRIZ	NÚMERO	MÉTODO DE CERTIFICACIÓN
Directriz de compatibilidad electromagnética	2004/108/EC	Autocertificado, según el Anexo II de la directiva

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

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

Lugar de declaración: Kaiserslautern, Alemania

Fecha de declaración: 9 de enero 2012

Fábrica: John Deere Intelligent Solutions Group

Nombre: Aaron Senneff

Título: Engineering Manager, John Deere Intelligent Solutions Group

DXCE01 —UN—28APR09



OUCC002,0003968 -63-27JAN12-1/1

Índice alfabético

	Página
C	
Conexión	10-3
D	
Detección de aperos	
Configuración	15-2
Ejecución	15-23
Generalidades.....	15-1
Gestor de acceso.....	15-27
Resumen.....	15-25
F	
Funcionamiento	
Configuración.....	15-2
Ejecución	15-23
Generalidades.....	15-1
Gestor de acceso.....	15-27
Resumen.....	15-25
I	
Introducción	
Conexión.....	10-3
Requisitos funcionales.....	10-2
Teoría de funcionamiento.....	10-2
R	
Requisitos funcionales.....	10-2
T	
Teoría de funcionamiento	10-2

Nuestro servicio le mantiene en marcha

Repuestos John Deere

Le ayudamos a mantener su máquina en marcha proporcionándole los repuestos John Deere con rapidez.

Tenemos a su disposición el surtido más completo y variado para anticiparnos a sus necesidades.



DX,IBC,A -63-04JUN90-1/1

TS100 —UN—23AUG88

Herramientas adecuadas

Nuestro Departamento de Servicio dispone de herramientas de precisión y de los dispositivos de comprobación más adecuados para localizar y reparar averías con rapidez y eficacia ... para ahorrarle a usted tiempo y dinero.



DX,IBC,B -63-04JUN90-1/1

TS101 —UN—23AUG88

Mecánicos entrenados

Para los mecánicos de John Deere nunca acaba el estudio.

Atienden con regularidad a cursillos de entrenamiento para el conocimiento completo del equipo y de su reparación.

¿Resultado?

Experiencia en la que usted puede confiar.



DX,IBC,C -63-04JUN90-1/1

TS102 —UN—23AUG88

Rapidez en el servicio

Nuestro objetivo es proporcionarle un servicio rápido y eficaz cuando y donde lo necesite.

Podemos efectuar las reparaciones en el campo o en el taller, según las circunstancias. Venga a vernos. Confíe en nosotros.

LA SUPERIORIDAD DEL SERVICIO JOHN DEERE:
Acudimos cuando nos necesita.



DX,IBC,D -63-04JUN90-1/1

TS103 —UN—23AUG88

Nuestro servicio le mantiene en marcha

Nuestro servicio le mantiene en marcha

Nuestro servicio le mantiene en marcha

Nuestro servicio le mantiene en marcha

