

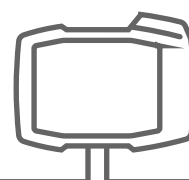


Manual de instrucciones original

Terminal de mando

AmaTron 4

Estas instrucciones son válidas a partir de la versión de software NW216-I



SmartLearning



ÍNDICE

1 Seguridad y responsabilidad	1	5.4 Tecla ISB	14
1.1 Tráfico vial	1	6 Vista general de la interfaz de usuario	15
1.2 Mantenimiento y almacenamiento	1	6.1 Menú principal	15
1.3 Modificaciones estructurales	2	6.2 Carrusel de aplicaciones	16
1.4 Sistema de cámara	2	6.3 Vista de mapas	18
1.5 Pantalla	3	6.3.1 Mapa	18
2 Sobre estas instrucciones de servicio	4	6.3.2 Menú de trabajo	19
2.1 Propiedad intelectual	4	6.4 Terminal universal	19
2.2 Representaciones utilizadas	4	7 Manejo básico	21
2.2.1 Advertencias y palabras de indicación	4	7.1 Conectar y desconectar el AmaTron 4	21
2.2.2 Otras advertencias	5	7.2 Utilizar memoria USB	21
2.2.3 Indicaciones de manipulación	5	7.3 Cambiar entre aplicaciones	22
2.2.4 Enumeraciones	7	7.3.1 Utilizar teclas de menú	22
2.2.5 Números de posición en las figuras	7	7.3.2 Utilizar el carrusel de aplicaciones	22
2.2.6 Indicaciones	7	7.3.3 Uso de gestos de deslizamiento	22
2.3 Documentación adicional	7	7.4 Configurar la barra de estado	23
2.4 Instrucciones de servicio digitales	7	7.5 Utilizar el menú de inicio rápido	24
2.5 Su opinión nos importa	7	7.6 Introducir valores numéricos	25
3 Uso conforme a lo previsto	8	7.7 Introducir texto	26
4 Instrucciones de montaje	9	7.8 Borrar elementos	27
4.1 Montaje de AmaTron 4	9	7.9 Renombrar elementos	27
4.2 Conectar la cámara	10	7.10 Acceder a consejos	27
4.3 Conectar el enchufe de señales	10	8 Utilizar terminal universal	28
4.4 Conectar el dispositivo de entrada AUX-N	11	9 Efectuar los ajustes básicos	29
5 AmaTron 4 en resumen	12	9.1 Ajustar la cámara	29
5.1 Vista delantera	12	9.2 Activar conexión de encendido	30
5.2 Conexiones	13	9.3 Ajustar fecha y hora	30
5.3 Placa de características	13	9.4 Cambiar idioma y ajustes de región	31
		9.5 Ajustar el volumen	32

9.5.1	Ajustar el volumen en los ajustes básicos	32	14.3	Seleccionar aparato	54
9.5.2	Ajustar volumen mediante el menú de inicio rápido	32	15 Configurar tractores	56	
9.6	Ajustar el brillo de pantalla	33	15.1	Crear nuevo tractor	56
9.6.1	Ajustar el brillo de pantalla en los ajustes básicos	33	15.2	Cambiar datos de geometría del tractor	56
9.6.2	Ajustar el brillo de pantalla mediante el menú de inicio rápido	34	15.3	Configurar sensores del tractor	58
9.7	Mostrar panel digital	34	15.3.1	Configurar sensor de rueda	58
9.8	Activar aplicaciones táctiles	35	15.3.2	Configurar sensor de radar	59
9.9	Configurar filtro circular para búsqueda de campo en el menú de importación	36	15.3.3	Enviar señales GPS/NMEA2000	61
			15.3.4	Configurar sensor de toma de fuerza	62
			15.3.5	Configurar sensor de posición de trabajo	63
			15.4	Seleccionar el tractor	65
10 Ajustar GPS	37		16 Utilizar vista de mapas	67	
10.1	Utilizar la señal GPS del tractor ISOBUS	37	16.1	Configurar vista de mapas	67
10.2	Configurar receptor A100, A101 o A631	37	16.1.1	Activar menú de trabajo dinámico	67
10.3	Configurar receptor Ag-Star	38	16.1.2	Activar vista en 2D	68
10.4	Ajustar otros receptores GPS	40	16.1.3	Configurar detección del sentido de marcha	68
10.5	Restablecer el receptor GPS a ajustes de fábrica	40	16.1.4	Configurar zoom automático	69
11 Configurar ISOBUS	42		16.2	Mostrar la vista de mapas en la App AmaTron-Twin	71
12 Administrar licencias	45		16.3	Conmutar menú de trabajo	71
13 Configurar red	49		16.4	Mostrar u ocultar información del aparato	72
13.1	Configurar punto de acceso a WLAN con AmaTron 4	49	16.5	Cambiar entre los varillajes	73
13.2	Conectar AmaTron 4 con la red WLAN	49	16.6	Cambiar entre mapas de aplicación	74
14 Configurar aparatos	51		16.7	Ampliar mapa	74
14.1	Configurar equipo ISOBUS	51	16.8	Cambiar a vista de pájaro	74
14.2	Configurar equipos no ISOBUS	52	16.9	Enfocar el símbolo de vehículo	75
14.2.1	Crear equipo no ISOBUS	52	16.10	Corregir GPS-Drift	75
14.2.2	Configurar equipo no ISOBUS	53	16.10.1	Corregir GPS-Drift manualmente	75
			16.10.2	Corregir GPS-Drift con el obstáculo señalado	75
			17 Comenzar el trabajo	77	
			18 Importar archivo shape	80	

19 Trabajar con documentación			83	21.4.2	Activar avisos ante obstáculos y límites	118
19.1	Guardar datos de campo	83		21.4.3	Mostrar límites de campo inactivos	119
19.2	Cargar datos de campo	84		21.4.4	Activar detección automática del límite de campo	119
19.3	Crear nuevo campo	85				
19.4	Añadir datos de campo del archivo shape al campo	86				
19.5	Importar datos de tarea ISO-XML	89				
19.5.1	importar datos de la tarea ISO-XML de la memoria USB	89				
19.5.2	Importar datos de tarea ISO-XML con la app myAmaRouter	91				
19.6	Exportar datos de tarea ISO-XML	92				
19.6.1	Exportar datos de la tarea ISO-XML en memoria USB	92				
19.6.2	Exportar datos de tarea ISO-XML con la app myAmaRouter	93				
19.7	Gestionar datos del pedido	93				
19.7.1	Crear nueva tarea	93				
19.7.2	Configurar dosis de aplicación	95				
19.7.3	Gestionar Productos	97				
19.7.4	Gestionar clientes	98				
19.7.5	Administrar conductores	100				
19.8	Exportar datos de tarea como PDF	101				
20 Utilizar conexión de anchos parciales			103			
20.1	Ajustar solapamiento	103				
20.1.1	Definir solapado en dirección de marcha	103				
20.1.2	Definir el grado de solapamiento	105				
20.1.3	Definir tolerancia de solapado	107				
20.1.4	Definir tolerancia de solapado en el límite de campo	109				
20.2	Iniciar el registro	110				
20.3	Finalizar registro	112				
21 Utilizar límites de campo			113			
21.1	Crear límite de campo	113				
21.2	Crear zonas de exclusión	115				
21.3	Ocultar límite de campo	117				
21.4	Configurar límites de campo	117				
21.4.1	Desactivar la zona de seguridad	117				

26.1.2	Asignar al dispositivo de entrada AUX-N funciones de equipos	140
26.1.3	Eliminar asignación AUX-N	143
26.2	Administrar asignación preferida	145
26.2.1	Confirmar asignación AUX-N	145
26.2.2	Cambiar asignación AUX-N	145
26.3	Subsanar conflictos AUX-N	149

27	Realizar capturas de pantalla	151
-----------	--------------------------------------	------------

28	Uso de la cámara	152
-----------	-------------------------	------------

29	Solucionar fallos	153
-----------	--------------------------	------------

30	Restablecer a ajustes de fábrica	154
-----------	---	------------

31	Anexo	155
-----------	--------------	------------

31.1	Documentación adicional	155
------	-------------------------	-----

32	Índice	156
-----------	---------------	------------

32.1	Glosario	156
------	----------	-----

32.2	Índice alfabético	158
------	-------------------	-----

Seguridad y responsabilidad

1

CMS-T-00003619-C.1

1.1 Tráfico vial

CMS-T-00003620-C.1

No utilizar el PC de mando o el terminal de mando durante el desplazamiento por carretera.

Si el conductor se distrae, puede producirse un accidente y lesiones o incluso la muerte.

- No maneje el PC de mando o el terminal de mando durante el desplazamiento por carretera.

1.2 Mantenimiento y almacenamiento

CMS-T-00003621-D.1

Daños debido a cortocircuito

Si se realizan trabajos de mantenimiento en el tractor o en un equipo acoplado o remolcado, existe peligro de cortocircuito.

- *Antes de realizar trabajos de mantenimiento,*
desconecte todas las conexiones entre el terminal de mando o el PC de mando y el tractor.

Daños debido a sobretensión

Si en el tractor o en un equipo acoplado o remolcado se está soldando, el PC o el terminal de mando podría dañarse debido a sobretensión.

- *Antes de soldar,*
desconecte todas las conexiones entre el terminal de mando o el PC de mando y el tractor.

Daños debido a limpieza inadecuada

- Limpie el PC de mando o el terminal únicamente con un paño húmedo y suave.

Daños debido a una temperatura de servicio y almacenamiento erróneos

Si la temperatura de servicio y de almacenamiento no se respetan, se pueden producir daños en el PC o el terminal y, con ello, fallos de funcionamiento y situaciones peligrosas.

- ▶ Accione el PC o el terminal de mando solamente a temperaturas de entre -20 °C y +65 °C
- ▶ Almacene el PC o el terminal de mando solamente a temperaturas de entre -30 °C y +80 °C

1.3 Modificaciones estructurales

CMS-T-00003622-C.1

Modificaciones y uso no autorizados

Las modificaciones o usos no autorizados pueden comprometer su seguridad y afectar a la vida útil y/o funcionalidad del terminal de mando.

- ▶ Realice únicamente modificaciones en el terminal o el PC de mando que estén descritas en las instrucciones de servicio del PC de mando o el terminal.
- ▶ Utilice el PC de mando o el terminal de mando de acuerdo a su uso previsto.
- ▶ No abra el PC de mando o el terminal de mando.
- ▶ No tire de los cables.

1.4 Sistema de cámara

CMS-T-00003623-B.1

Imagen de cámara no para decisiones relativas a la seguridad

La cámara sirve como sistema de ayuda. La cámara no reemplaza a un ayudante o la propia atención. El campo de visión de la cámara tiene p.ej. ángulos muertos en los que no se pueden grabar personas u objetos. También se puede representar la imagen de la cámara con retardo y, con ello, evitar evaluar situaciones incorrectamente. Ello podría provocar que las personas puedan sufrir lesiones, incluso mortales.

- ▶ Observe siempre el entorno.
- ▶ No utilice la cámara para aplicaciones importantes para la seguridad como la conducción por vías públicas o marchas atrás.
- ▶ Compruebe siempre el recorrido.
- ▶ No utilice la cámara para el manejo de la máquina.

1.5 Pantalla

CMS-T-00003624-B.1

Peligro de accidente debido a indicaciones erróneas de pantalla

Si la pantalla es incorrecta o su visualización está limitada, se podrían activar funciones no deseadas y ejecutar de este modo funciones de máquina. Las personas pueden sufrir lesiones, incluso mortales.

- ▶ *Si la visualización de la pantalla es limitada,*
detenga el manejo.
- ▶ *Si la visualización de la pantalla es incorrecta,*
reinicie el PC de mando o el terminal de mando.

Riesgo de accidente por un gesto de deslizamiento de dedo inapropiado

En caso de un gesto de deslizamiento del dedo no adecuado, se pueden activar por error botones del control de aparatos y ejecutar con ello funciones de máquina. Las personas pueden sufrir lesiones, incluso mortales.

- ▶ Comience el gesto de deslizamiento del dedo en el borde de la pantalla.

Sobre estas instrucciones de servicio

2

CMS-T-00000081-J.1

2.1 Propiedad intelectual

CMS-T-00012308-A.1

La reimpresión, traducción y reproducción en cualquier forma, incluso parcial, requieren el consentimiento por escrito de AMAZONEN-WERKE.

2.2 Representaciones utilizadas

CMS-T-005676-G.1

2.2.1 Advertencias y palabras de indicación

CMS-T-00002415-A.1

Las advertencias están identificadas mediante una barra vertical con un símbolo triangular de seguridad y una palabra de indicación. Las palabras de indicación "**PELIGRO**", "**ADVERTENCIA**" o "**ATENCIÓN**" describen la gravedad del peligro potencial y tienen los siguientes significados:



PELIGRO

- Identifica un peligro inmediato con un elevado riesgo de graves lesiones, como la pérdida de miembros o la muerte.



ADVERTENCIA

- Identifica un posible peligro con un riesgo moderado de lesiones graves o la muerte.



PRECAUCIÓN

- Identifica un peligro con un riesgo bajo de lesiones físicas leves o moderadas.

2.2.2 Otras advertencias

CMS-T-00002416-A.1



IMPORTANTE

- Identifica un riesgo de daños en la máquina.



OBSERV. MEDIOAMBIENTAL

- Identifica un riesgo de daños medioambientales.



INDICACIÓN

Identifica consejos de uso e indicaciones para un uso óptimo.

2.2.3 Indicaciones de manipulación

CMS-T-00000473-E.1

2.2.3.1 Indicaciones de manipulación numeradas

CMS-T-005217-B.1

Las actuaciones que deben realizarse en determinado orden están representadas como indicaciones de manipulación numeradas. El orden predefinido de las acciones debe cumplirse.

Ejemplo:

1. Indicación de manipulación 1
2. Indicación de manipulación 2

2.2.3.2 Indicaciones de manipulación y reacciones

CMS-T-005678-B.1

Las reacciones ante indicaciones de manipulación están marcadas con una flecha.

Ejemplo:

1. Indicación de manipulación 1
➔ Reacción a la indicación de manipulación 1
2. Indicación de manipulación 2

2.2.3.3 Indicaciones de manipulación alternativas

CMS-T-00000110-B.1

Las indicaciones de manipulación alternativas comienzan con la palabra "o".

Ejemplo:

1. Indicación de manipulación 1

o

Indicación de manipulación alternativa

2. Indicación de manipulación 2

2.2.3.4 Indicaciones de manipulación con solo una acción

CMS-T-005211-C.1

Las indicaciones de manipulación con solo una acción no se numeran, sino que se representan con una flecha.

Ejemplo:

► Indicación de manipulación

2.2.3.5 Indicaciones de manipulación sin orden

CMS-T-005214-C.1

Las indicaciones de manipulación que no deban seguir un determinado orden se representarán en forma de lista con flechas.

Ejemplo:

► Indicación de manipulación

► Indicación de manipulación

► Indicación de manipulación

2.2.3.6 Trabajo en taller

CMS-T-00013932-B.1



TRABAJO EN TALLER

- Identifica los trabajos de reparación, que deben ser realizados en un taller especializado suficientemente equipado y con seguridad y respeto al medio ambiente, por personal técnico con la formación correspondiente.

2.2.4 Enumeraciones

CMS-T-000024-A.1

Las enumeraciones sin una secuencia obligatoria se representan en forma de lista con puntos de enumeración.

Ejemplo:

- Punto 1
- Punto 2

2.2.5 Números de posición en las figuras

CMS-T-000023-B.1

Un cifra enmarcada en el texto, por ejemplo un **1**, indica un número de posición en una figura anexa.

2.2.6 Indicaciones

CMS-T-00012309-A.1

A menos que se indique lo contrario, todas las direcciones están en el sentido de la marcha.

2.3 Documentación adicional

CMS-T-00000616-B.1

En el anexo existe una lista de los documentos aplicables.

2.4 Instrucciones de servicio digitales

CMS-T-00002024-B.1

Las instrucciones de servicio digitales y E-Learning pueden descargarse en el Info-Portal de la página web de AMAZONE.

2.5 Su opinión nos importa

CMS-T-000059-D.1

Estimados lectores y lectoras: Nuestros documentos se actualizan con regularidad. Con sus propuestas de mejora usted contribuye a diseñar documentos cada vez más fáciles de usar para el usuario. Envíe sus sugerencias por carta, fax o correo electrónico.

AMAZONEN-WERKE H. Dreyer SE & Co. KG
Technische Redaktion
Postfach 51
D-49202 Hasbergen
Fax: +49 (0) 5405 501-234
E-Mail: tr.feedback@amazone.de

CMS-I-00000638

Uso conforme a lo previsto

3

CMS-T-00003618-A.1

- Con el terminal de mando se controlan equipos agrícolas.
- Las instrucciones de servicio forman parte del terminal de mando. El terminal de mando está destinado exclusivamente para el uso conforme a estas instrucciones de servicio. Las aplicaciones del terminal de mando que no se describen en estas instrucciones de servicio, pueden provocar graves lesiones e incluso la muerte de personas, así como daños en la máquina y daños materiales.
- Cualquier uso diferente al uso previsto está prohibido y no se considera conforme al uso previsto. El fabricante no asumirá ninguna responsabilidad por daños resultantes de un uso no conforme a lo previsto, sino que solo lo hará el explotador de la máquina.

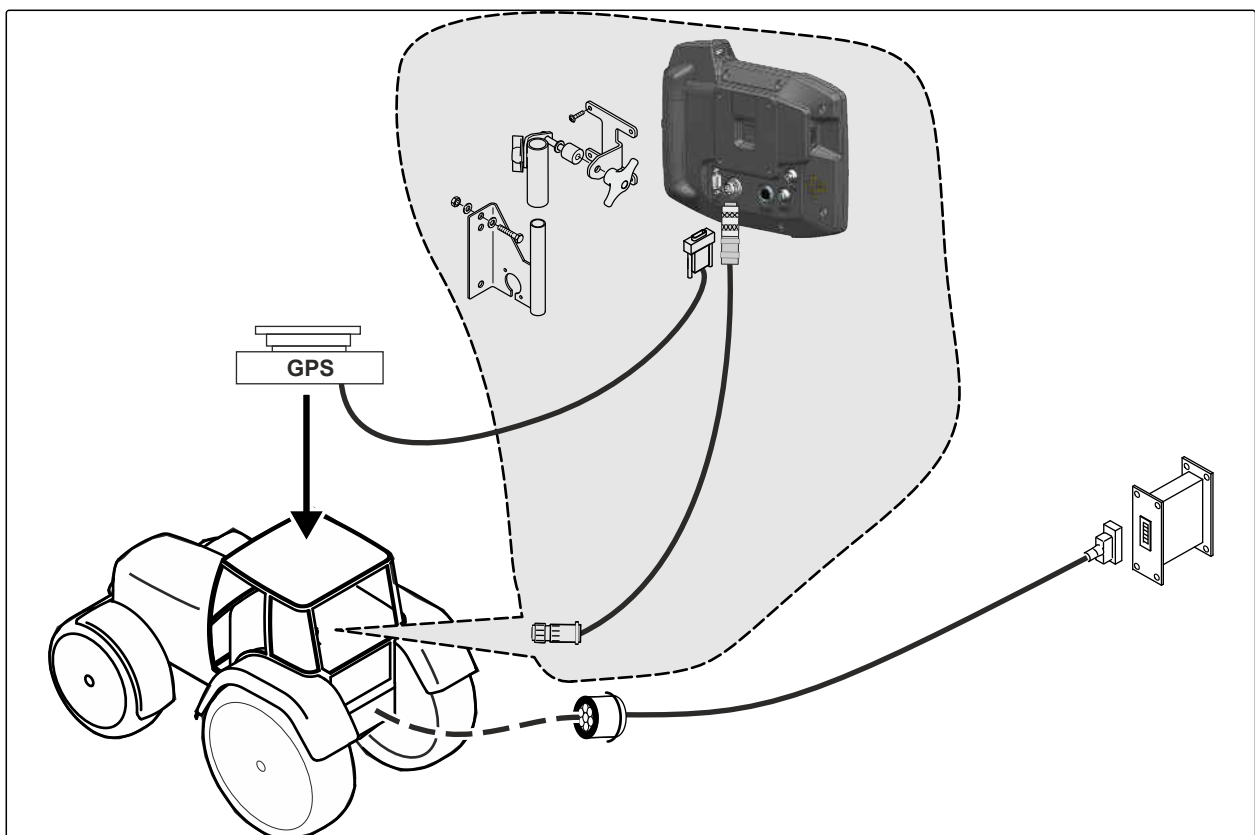
Instrucciones de montaje

4

CMS-T-00003680-C.1

4.1 Montaje de AmaTron 4

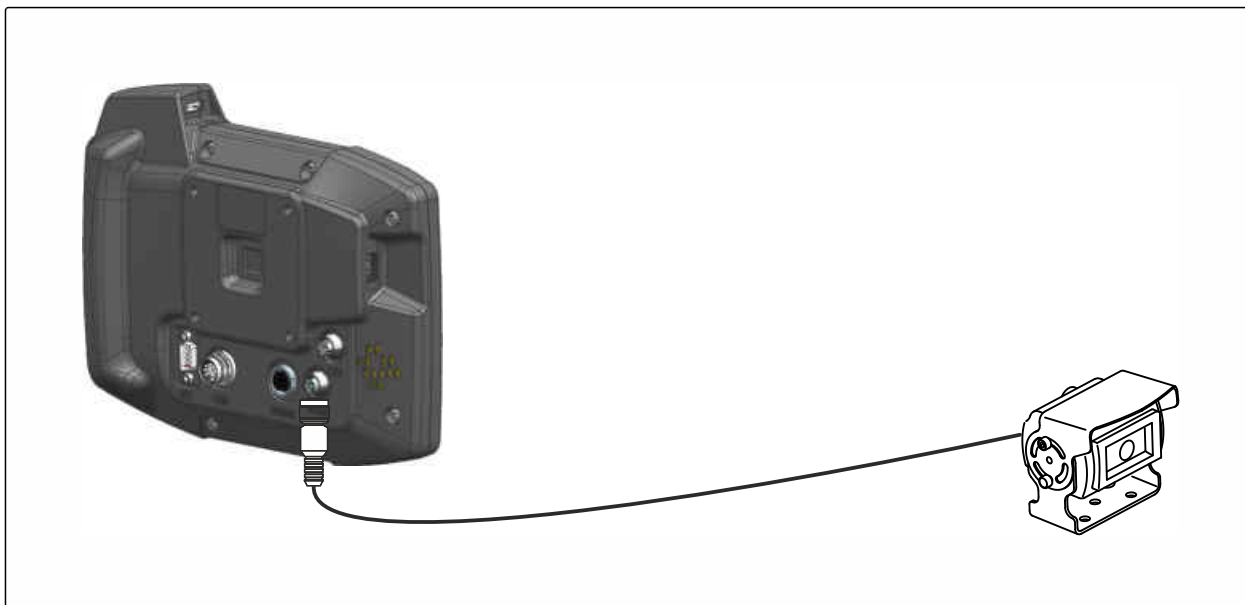
CMS-T-00000302-D.1



CMS-I-00000230

4.2 Conectar la cámara

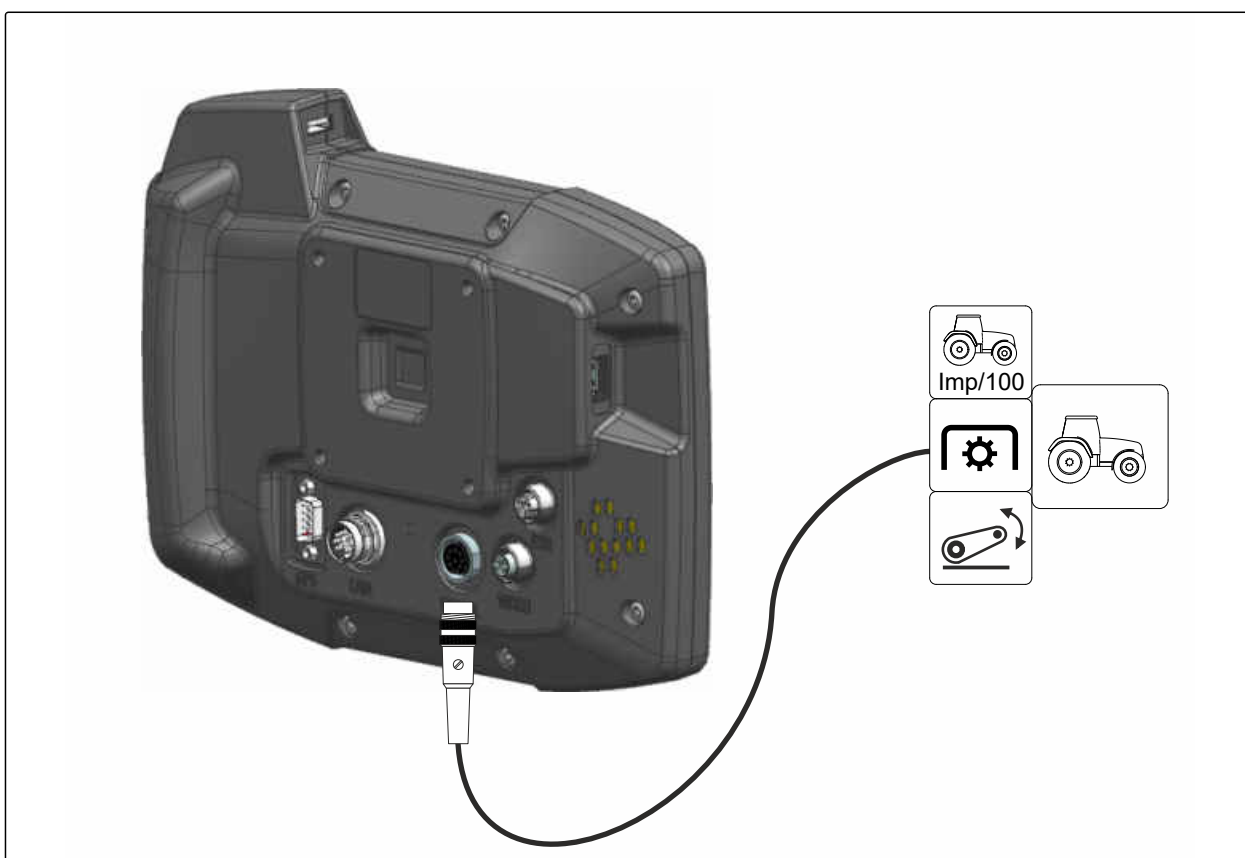
CMS-T-00003681-A.1



CMS-I-00002708

4.3 Conectar el enchufe de señales

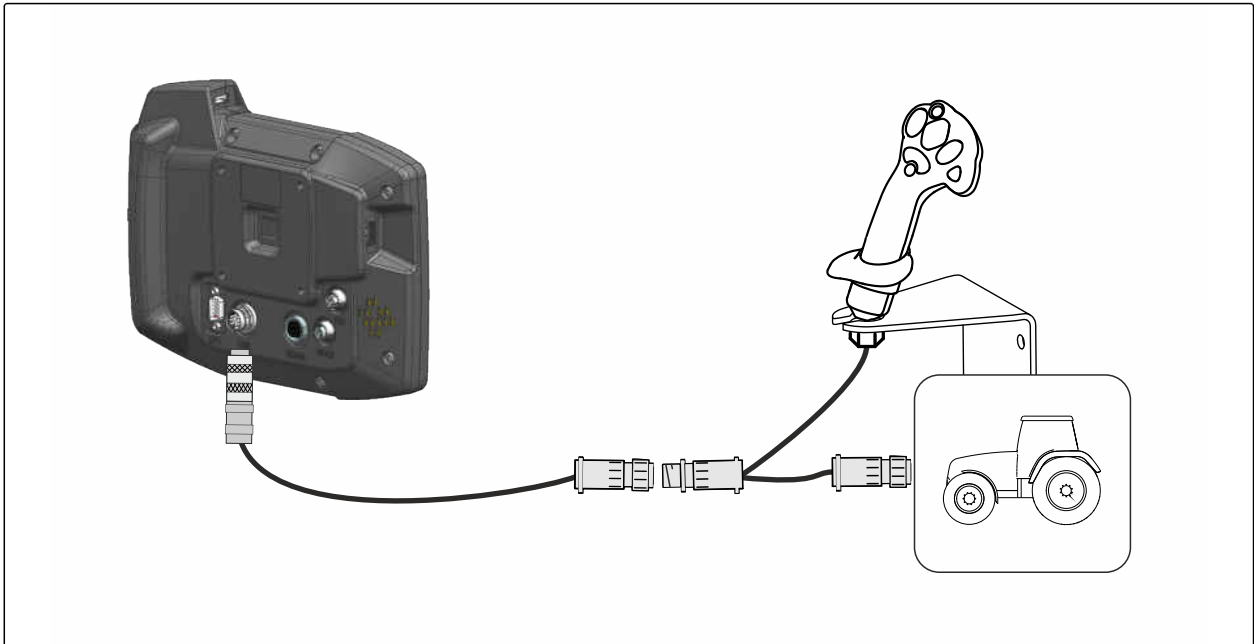
CMS-T-00003682-C.1



CMS-I-00002707

4.4 Conectar el dispositivo de entrada AUX-N

CMS-T-00003927-B.1



CMS-I-00002901



INDICACIÓN

La figura describe la conexión de un dispositivo de entrada AMAZONE AUX-N. La conexión de dispositivos de entrada AUX-N de otros fabricantes puede diferir.

AmaTron 4 en resumen

5

CMS-T-00001632-E.1

5.1 Vista delantera

CMS-T-00001633-C.1

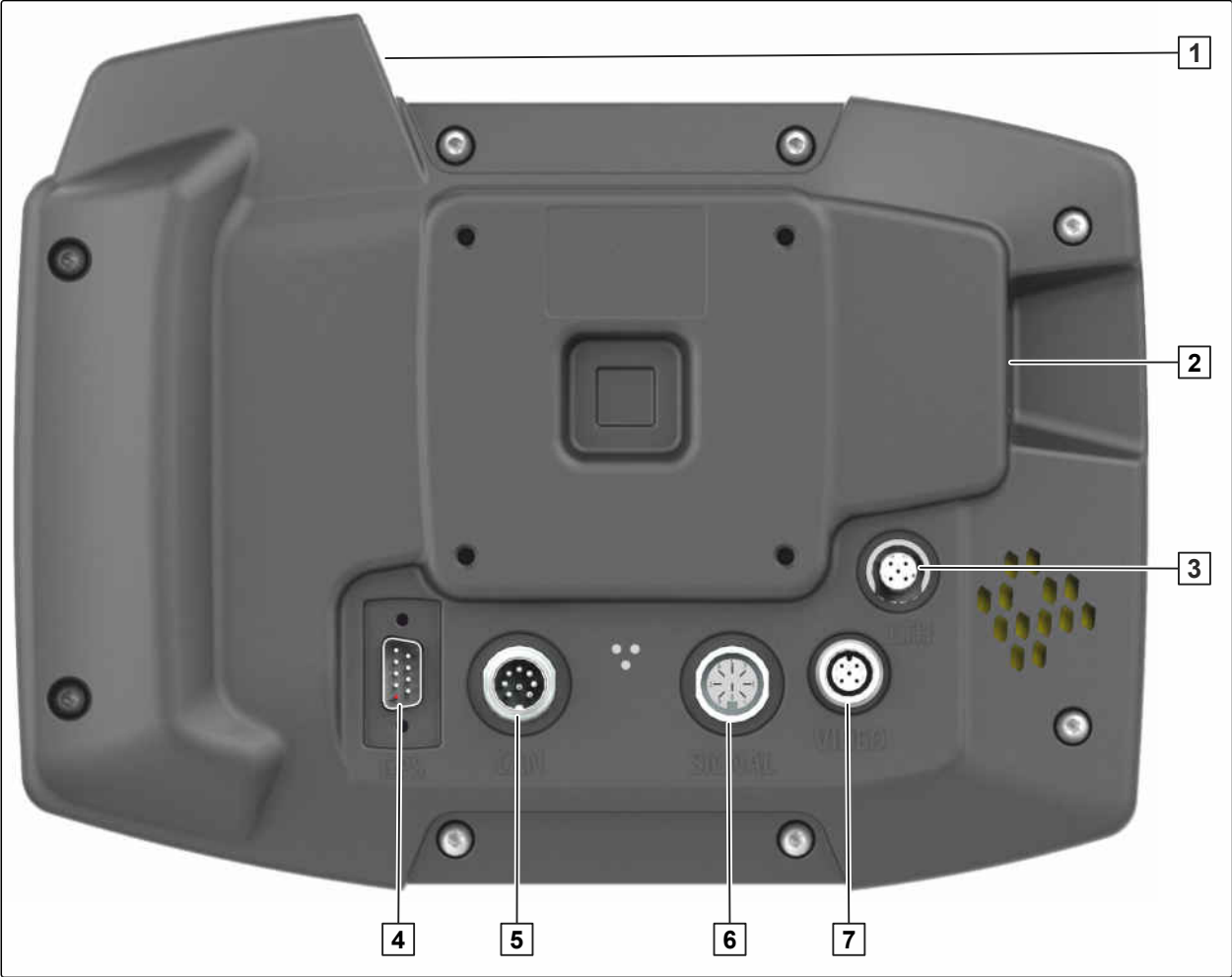


CMS-I-00001011

- | | |
|---|--|
| 1 Tecla para el menú principal | 2 Tecla para la vista de mapas |
| 3 Tecla para el terminal universal | 4 Tecla ISB |
| 5 Luz de estado | 6 Teclas de selección para el control de dispositivos |
| 7 Tecla on/off | 8 Sensor de proximidad |
| 9 Sensor de brillo | 10 Pantalla táctil |

5.2 Conexiones

CMS-T-00000185-B.1



- | | |
|---|--|
| 1 Conexión USB superior | 2 Conexión USB trasera |
| 3 Conexión Ethernet para trabajos de mantenimiento | 4 Conexión para señal GPS |
| 5 Conexión bus CAN | 6 Conexión para señales de sensor |
| 7 Conexión de cámara | |

5.3 Placa de características

CMS-T-00010641-A.1

- | |
|--------------------------------------|
| 1 Número de pieza |
| 2 Fecha de calendario cifrada |
| 3 Número de revisión |
| 4 Número de serie |



CMS-I-00007283

- 1 Número de aparato
- 2 Fecha de calendario cifrada
- 3 Tipo

AMAZONE
AMAZONEN-WERKE H. Dreyer GmbH & Co. KG
Am Amazonenwerk 9-13 D-49205 Hasbergen
Geräte-Nr. 1 2 
Typ 3

CMS-I-00007286

5.4 Tecla ISB

CMS-T-00013136-A.1

La función de la tecla ISB depende del aparato conectado. Si el dispositivo posee una función ISB, esta se describe en las instrucciones de servicio del dispositivo.

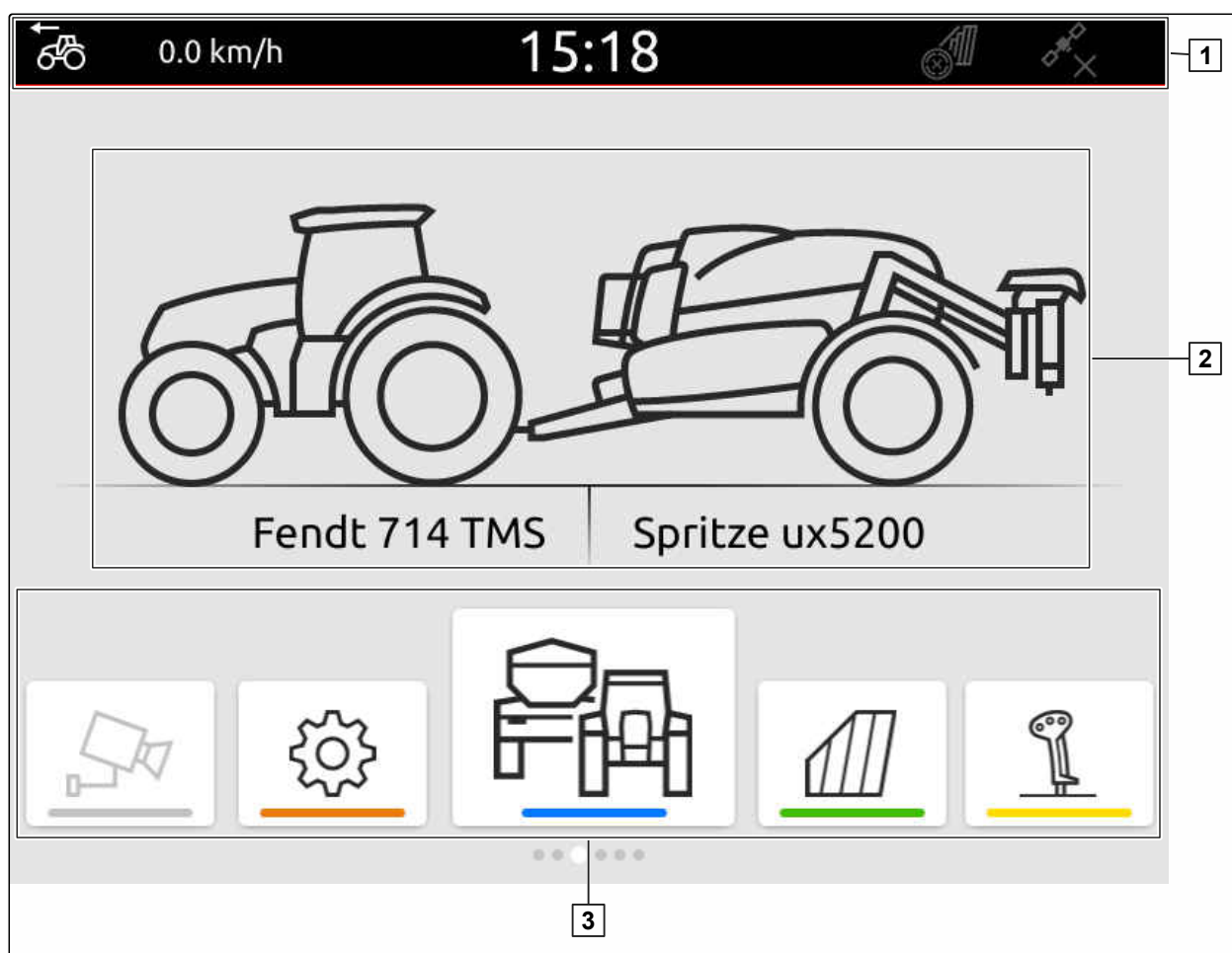
Vista general de la interfaz de usuario

6

CMS-T-00000210-G.1

6.1 Menú principal

CMS-T-00000234-C.1



1 Barra de estado

2 Indicador del equipo activo y del tractor activo

3 Carrusel de aplicaciones

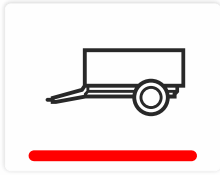
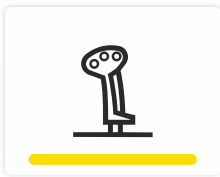

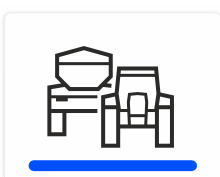
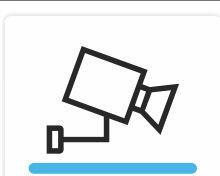
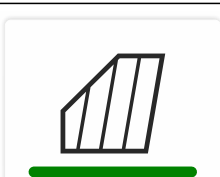
6.2 Carrusel de aplicaciones

CMS-T-00000254-D.1



CMS-I-00000110

El carrusel de aplicaciones **1** contiene las siguientes aplicaciones:

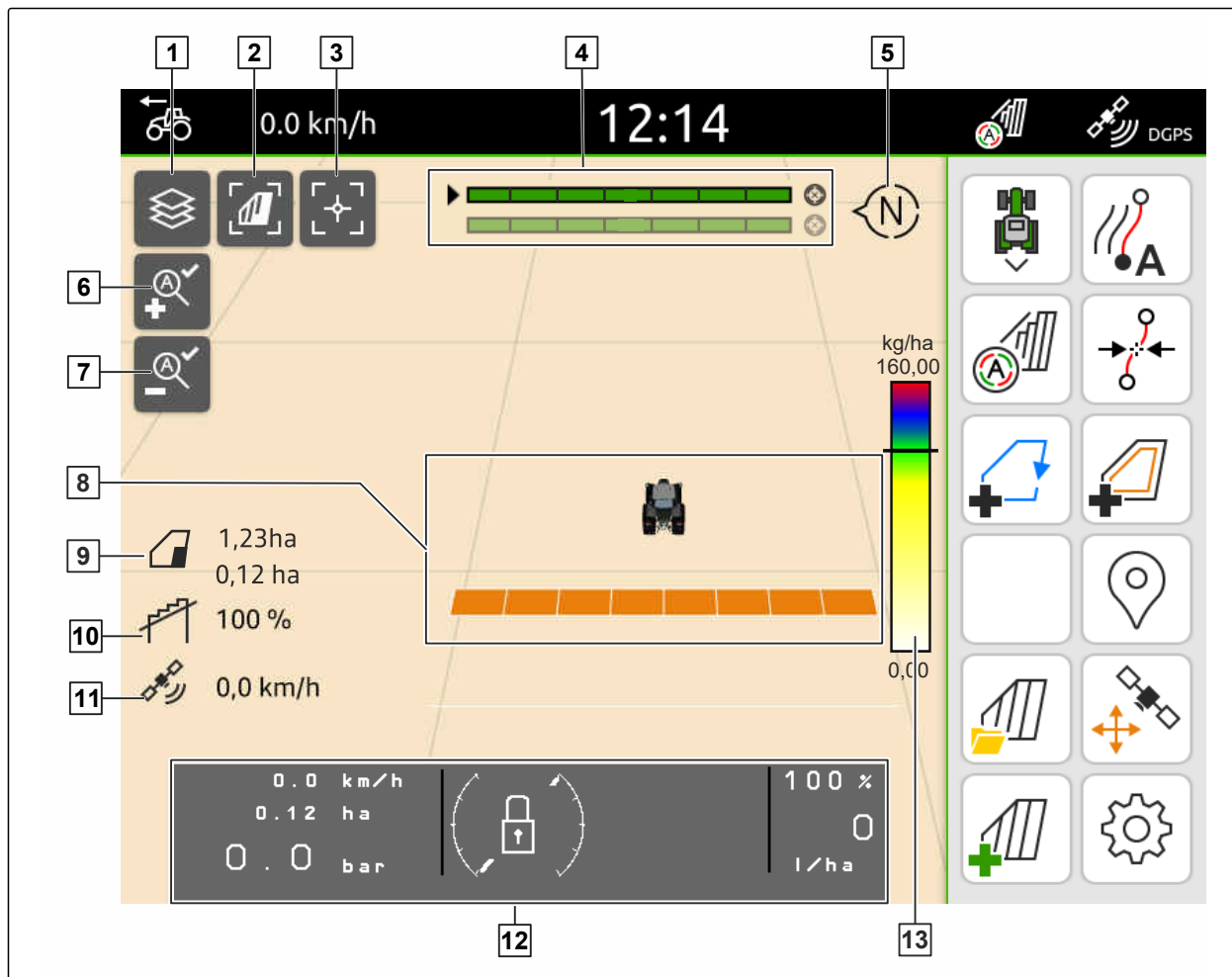
Aplicación	Botón	Función
Terminal universal	El símbolo depende del aparato seleccionado. 	Mostrar control de dispositivos del aparato conectado
Asignación AUX-N		Configurar dispositivo de entrada AUX-N conectado
Menú Setup		Configurar AmaTron 4
Administración de dispositivos		Vista general de tractores y aparatos, Configurar tractores y equipos
Cámara		Mostrar imagen de cámara
Vista de mapas		Abrir vista de mapas

6.3 Vista de mapas

CMS-T-00000241-G.1

6.3.1 Mapa

CMS-T-00000242-F.1



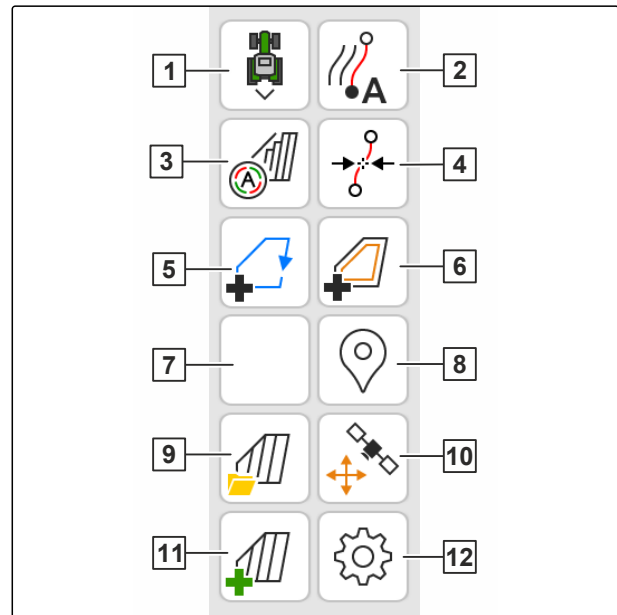
CMS-I-00000105

- | | |
|--|-----------------------------------|
| 1 Elegir mapa de aplicación | 2 Activar vista de pájaro |
| 3 Focalizar tractor y aparato | 4 Selección Multi Boom |
| 5 Brújula | 6 Definir el nivel máx. de zoom |
| 7 Definir el nivel mín. de zoom | 8 Símbolos para tractor y aparato |
| 9 Tamaño del campo y superficie labrada | 10 Grado de solapado |
| 11 Velocidad de GPS | 12 Información de los aparatos |
| 13 Escala de valores para mapa de aplicación | |

6.3.2 Menú de trabajo

CMS-T-00000243-D.1

- 1 Invertir dirección de marcha
- 2 Crear pista guía
- 3 Activar conexión automática de anchos parciales
- 4 Desplazar las pistas guía
- 5 Crear límite de campo
- 6 Crear cabecera de campo virtual
- 7 Sin función
- 8 Crear marcación
- 9 Abrir menú de campo
- 10 Corrección de deriva de GPS
- 11 Crear nuevo campo
- 12 Configurar vista de mapas

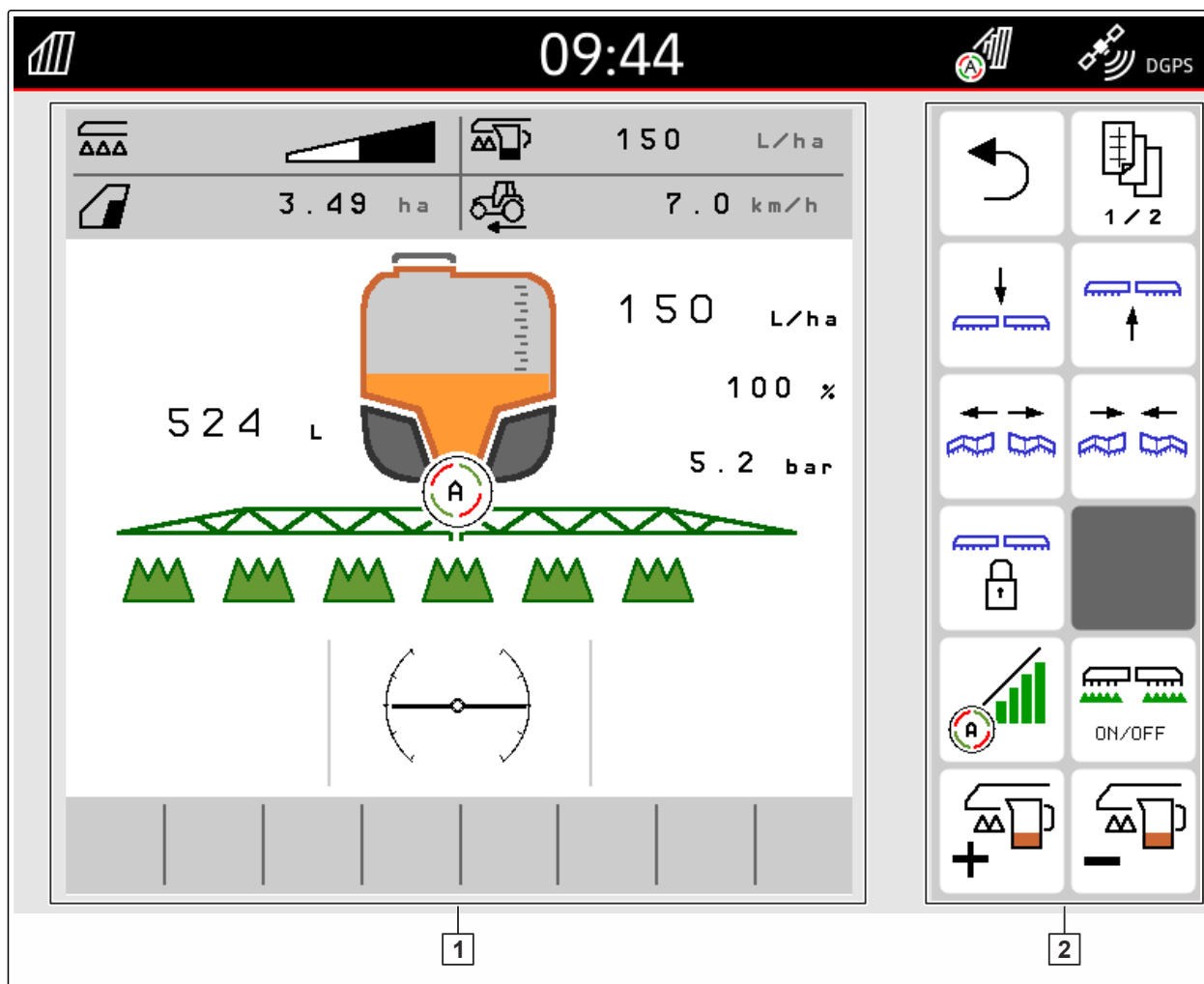


CMS-I-00000142

6.4 Terminal universal

CMS-T-00000236-D.1

En el terminal universal se representa la interfaz de usuario del control de dispositivos. Mediante el terminal universal se puede consultar información sobre equipos y controlar el dispositivo. El terminal universal se divide en las áreas "*Información de los aparatos*" y "*Botones de funciones*". Dependiendo del aparato, se pueden encontrar también botones en el área de información de los aparatos.



CMS-I-00000107

- 1 Información de los aparatos y control de equipos 2 Botones de funciones



INDICACIÓN

La pantalla dentro del terminal universal depende del aparato conectado.

Manejo básico

7

CMS-T-00000181-H.1

7.1 Conectar y desconectar el AmaTron 4

CMS-T-00000207-D.1

- ▶ Para conectar el AmaTron 4, pulsar la tecla on/off **1**.



INDICACIÓN

Si el dispositivo de entrada AUX-N está conectado, se deberá confirmar la asignación del dispositivo de entrada AUX-N; véase la página 145.

- ▶ Para desconectar el AmaTron 4, mantener pulsada la tecla on/off **1**.



7.2 Utilizar memoria USB

CMS-T-00013137-A.1



REQUISITOS PREVIOS

- ☑ Capacidad máxima de la memoria USB de 64 GB
 - ☑ Memoria USB formateada en el sistema de archivos FAT32
- ▶ Introducir la memoria USB adecuada en la conexión USB superior o posterior.
 - ➔ Se muestra un aviso si se ha detectado una memoria USB.

7.3 Cambiar entre aplicaciones

CMS-T-00000250-F.1

7.3.1 Utilizar teclas de menú

1. Para abrir el menú principal, pulsar **1**.
2. Para abrir la vista de mapas, pulsar **2**.
3. Para abrir el terminal universal, pulsar **3**.

CMS-T-00000251-C.1

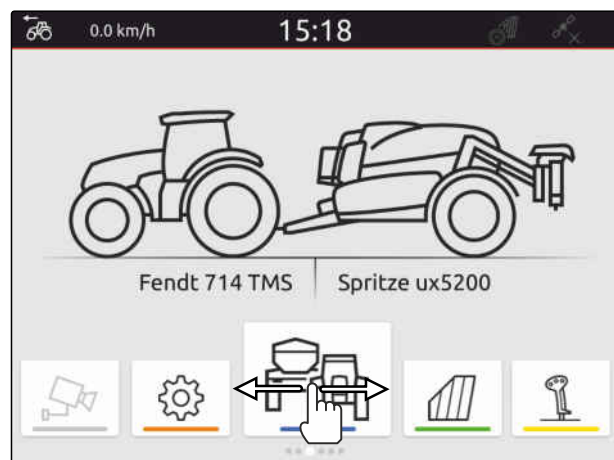


CMS-I-00000109

7.3.2 Utilizar el carrusel de aplicaciones

1. En el menú principal, desplazar el carrusel de aplicaciones con el dedo hacia la izquierda o derecha.
2. Seleccionar la aplicación deseada.

CMS-T-00000252-B.1



7.3.3 Uso de gestos de deslizamiento

CMS-T-00000260-F.1

Las aplicaciones para los gestos de deslizamiento del dedo pueden seleccionarse en el menú de configuración, véase la página 35.



IMPORTANTE

Riesgo de daños en la máquina

Con un gesto de deslizamiento del dedo se pueden activar botones del control de aparatos por error.

- ▶ Comience el gesto de deslizamiento del dedo en el borde de la pantalla.
- ▶ Deslizar el dedo desde el borde derecho o izquierdo de la pantalla hacia el centro de la misma.



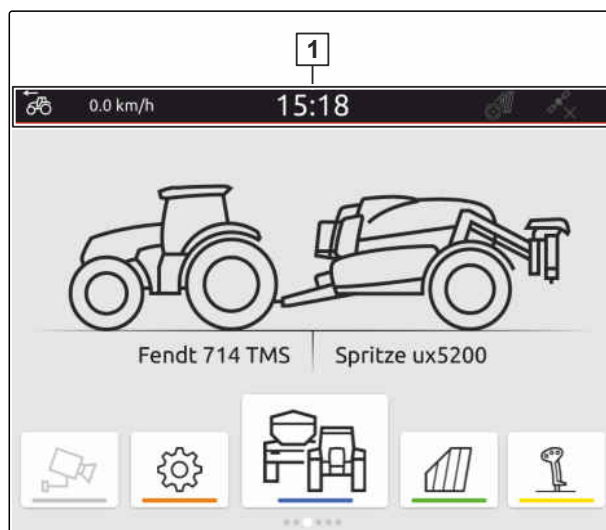
CMS-I-00000277

7.4 Configurar la barra de estado

CMS-T-00000197-D.1



La barra de estado **1** se muestra en todas las aplicaciones. La información dentro de la barra de estado se puede configurar.

La siguiente tabla muestra todas las funciones disponibles:



CMS-I-00000310

Símbolo	Información
	Estado de la conexión automática de anchos parciales
	Velocidad
	Recepción de GPS
09:30	Hora
	Nombre del campo
	Superficie trabajada del campo seleccionado

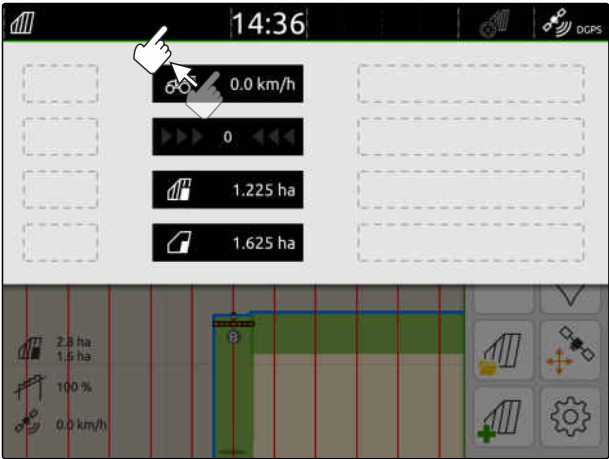
Símbolo	Información
	Superficie no trabajada del campo seleccionado
	Desviación de las pistas guía

1. Pulsar con el dedo la barra de estado durante 2 segundos.

➔ Toda la información se muestra en una vista general.

2. Para añadir o eliminar información de la barra de estado, mover con el dedo la información deseada a la posición deseada.

3. Para finalizar la configuración tocar la pantalla debajo del resumen con la información.












CMS-I-00000145

7.5 Utilizar el menú de inicio rápido

CMS-T-00000203-E.1

El menú de inicio rápido contiene botones para el acceso rápido a las siguientes funciones:

Símbolo	Función
	Exportar datos de diagnóstico.
	Activar asignación AUX-N.
	Exportar datos de tarea como PDF.
	Exportar datos de tarea en formato ISO-XML.
	Acceder a consejos.
	Cambiar entre modo diurno y nocturno.
	Importar datos de tarea ISO-XML y archivos shape.
	Ajustar el volumen mediante el regulador deslizable.
	Ajustar el brillo de la pantalla mediante el regulador deslizable.

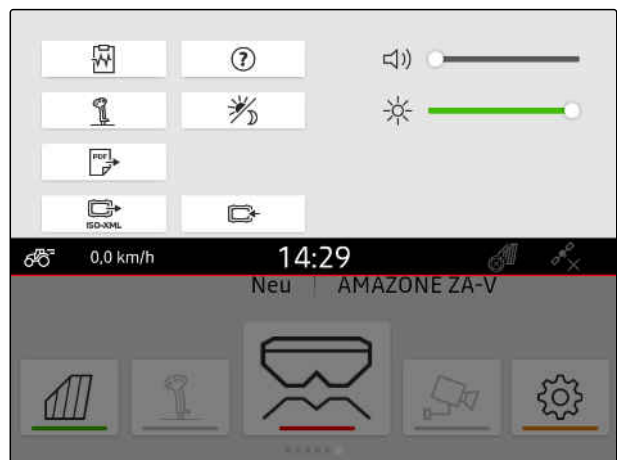
1. Deslizar el dedo desde el borde superior de la pantalla hacia el centro de la misma.

➔ Se abrirá el menú de inicio rápido.



CMS-I-00000278

2. Seleccionar la función deseada.
3. *Para cerrar el menú de inicio rápido*
tocar la pantalla debajo del menú de inicio rápido.



CMS-I-00000144

7.6 Introducir valores numéricos

CMS-T-00000204-B.1

Si se tienen que introducir valores numéricos, se abrirá un teclado numérico. Además existen funciones de calculadora. Los cálculos realizados se muestran por encima del valor que hay que introducir. El rango de valores válido se indica entre corchetes.

1. Introducir números o cálculos.

2. Confirmar la entrada con

o

Para cancelar la entrada,
tocar la pantalla por encima del teclado numérico.



7.7 Introducir texto

CMS-T-00000205-D.1

Si se tienen que introducir textos, se abrirá un bloque de caracteres.

- Para introducir cifras o caracteres especiales, seleccionar .



CMS-I-00000113

- Para activar más caracteres especiales, seleccionar .


INDICACIÓN

Si se han elegido los idiomas Chino o Japonés, se transformarán los caracteres latinos a caracteres chinos o japoneses. Para la transformación se muestran propuestas. En el caso de los caracteres japoneses se puede elegir entre diferentes tipos de caracteres.

- Para elegir entre tipos de caracteres japoneses, Seleccionar el botón .





CMS-I-00005064

- Confirmar la entrada de texto con 
- o

para cancelar la entrada de texto
tocar la pantalla por encima del bloque de
caracteres.


7.8 Borrar elementos

CMS-T-00003584-A.1

1. Para borrar elementos
seleccionar .
2. Confirmar el borrado con .

7.9 Renombrar elementos

CMS-T-00003585-A.1

1. Mantener pulsado el nombre del elemento.
2. Introducir el nombre.
3. Confirmar el nombre con .


7.10 Acceder a consejos

CMS-T-00003638-B.1

Los consejos incluyen instrucciones y vídeos que aclaran el manejo del AmaTron 4.

Se muestran consejos para los siguientes menús:

- Menú principal
- Vista de mapas
- Menú para el dispositivo de entrada AUX-N

1. Cambiar al menú deseado.
2. Abrir el menú de inicio rápido
3. seleccionar .



CMS-I-00000278

Utilizar terminal universal

8

CMS-T-00000475-B.1

En el Universal Terminal se representa el control de dispositivos. El aparato se puede manejar mediante el Universal Terminal. Se puede cambiar entre los controles de dispositivos de los equipos conectados.

Los botones del control de dispositivos se pueden manejar directamente tocando o mediante las teclas en el lado derecho del AmaTron 4. La disposición de las teclas corresponde a la representación de los botones en la interfaz de usuario.

1. *Para abrir el terminal universal,*
pulsar la tecla para el Universal Terminal **1**.
 2. *Para seleccionar los controles de dispositivos entre los que se pueda conmutar,*
mantener pulsada la tecla para el Universal Terminal **1**.
- ➔ Se abrirá una lista con los aparatos conectados.
3. Seleccionar el aparato deseado.
- ➔ Los aparatos seleccionados muestran una casilla seleccionada.
4. *Para cambiar entre los controles de dispositivos de los equipos seleccionados,*
pulsar la tecla para el Universal Terminal **1**.



Efectuar los ajustes básicos

9

CMS-T-00000182-J.1

9.1 Ajustar la cámara

CMS-T-00000212-I.1

1. Seleccionar en el menú Setup "Ajustes básicos" > "Ajustes de cámara".



CMS-I-00000152

2. Para utilizar la cámara, activar "Cámara".
3. Para mostrar automáticamente la imagen de la cámara si se ha introducido la marcha atrás, activar "Detección automática de marcha atrás".

El valor umbral para la visualización de cámara indica a partir de qué velocidad se mostrará la imagen de cámara durante la marcha atrás.

4. Indicar en "Valor umbral visualización de cámara" la velocidad deseada.
5. Para reflejar la imagen de la cámara, activar "Reflejar cámara horizontal" o "Reflejar cámara vertical".



CMS-I-00000165

9.2 Activar conexión de encendido

CMS-T-00000214-F.1

Si la conexión de encendido está activada, se conectará y desconectará el AmaTron 4 junto con el encendido del tractor.

1. Seleccionar en el menú Setup "Ajustes básicos".
2. Activar "Conexión de encendido"

o

Desactivar "Conexión de encendido".

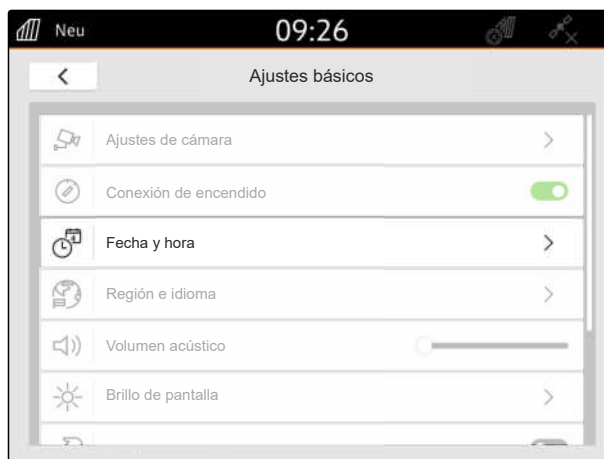


CMS-I-00000160

9.3 Ajustar fecha y hora

CMS-T-00001685-F.1

1. Seleccionar en el menú Setup "Ajustes básicos" > "Fecha y hora".



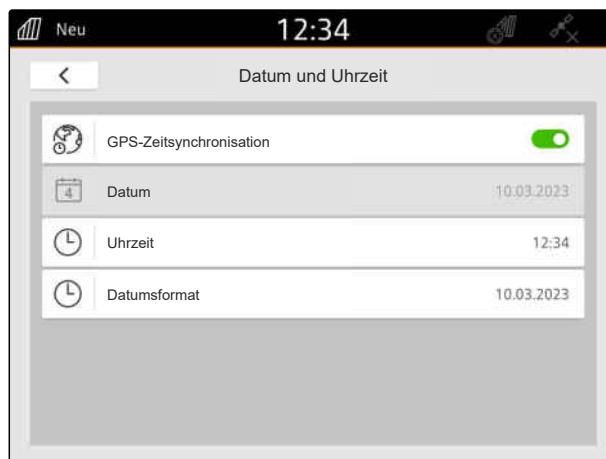
CMS-I-00000148

2. Si se debe acceder a la fecha y hora a través de la señal de GPS, activar "Sincronización temporal del GPS"

O

si se debe introducir la fecha y hora manualmente,
desactivar "Sincronización temporal del GPS".

3. Introducir en "Fecha" la fecha deseada.
4. Ajustar el formato de fecha deseado en "Formato de fecha".
5. Introducir en "Hora" la hora deseada, el formato de tiempo y la zona horaria.



CMS-I-00000153

9.4 Cambiar idioma y ajustes de región

CMS-T-00000216-F.1

1. Seleccionar en el menú Setup "Ajustes básicos" > "Región e idioma".



2. Seleccionar en "Idioma" el idioma deseado.
3. Seleccionar en "Separador decimal" el separador decimal deseado.
4. Seleccionar en "Sistema de unidades de medida" el sistema de unidades de medida deseado.



9.5 Ajustar el volumen

CMS-T-00003606-D.1

9.5.1 Ajustar el volumen en los ajustes básicos

CMS-T-00000220-G.1

1. Seleccionar en el menú Setup "Ajustes básicos".



CMS-I-00000167

2. Ajustar el volumen mediante el regulador deslizable.



CMS-I-00000178

9.5.2 Ajustar volumen mediante el menú de inicio rápido

CMS-T-00003607-C.1

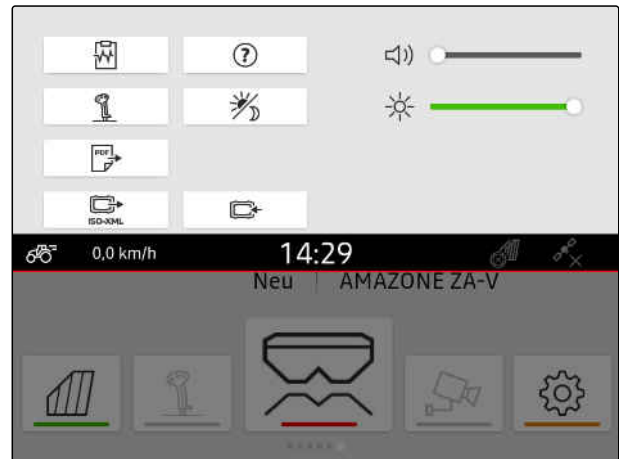
1. Deslizar el dedo desde el borde superior de la pantalla hacia el centro de la misma.

➔ Se abrirá el menú de inicio rápido.



CMS-I-00000278

2. Ajustar el volumen mediante el regulador deslizable.



CMS-I-00000144

9.6 Ajustar el brillo de pantalla

CMS-T-00003608-D.1

9.6.1 Ajustar el brillo de pantalla en los ajustes básicos

CMS-T-00000221-G.1

1. Seleccionar en el menú Setup "Ajustes básicos" > "Brillo de pantalla".



CMS-I-00000181

2. Ajustar el brillo mediante el regulador deslizable.
3. Si el brillo de pantalla se debe adaptar automáticamente al nivel de luz ambiental, activar "Brillo de pantalla automático".
4. Si dependiendo de la luz ambiental se debe cambiar automáticamente entre modo diurno y nocturno, activar "Conmutación día/noche automática".



CMS-I-00004917

9.6.2 Ajustar el brillo de pantalla mediante el menú de inicio rápido

CMS-T-00003609-C.1

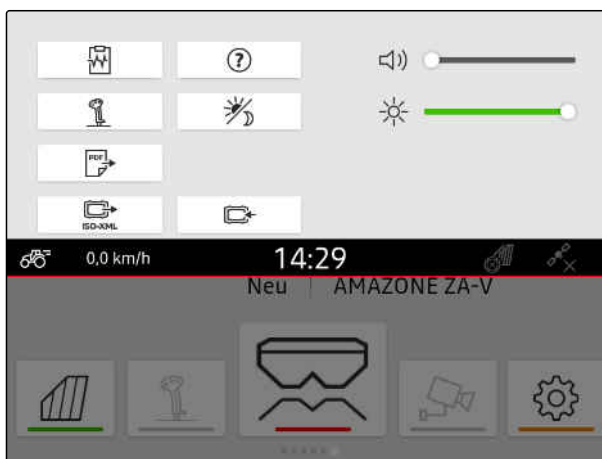
1. Deslizar el dedo desde el borde superior de la pantalla hacia el centro de la misma.

➔ Se abrirá el menú de inicio rápido.



CMS-I-00000278

2. Ajustar el brillo mediante el regulador deslizable.



CMS-I-00000144

9.7 Mostrar panel digital

CMS-T-00000223-G.1

Si esta función está activada, cada vez que se toque la pantalla se mostrará un círculo blanco en el punto de contacto.



CMS-I-00002924

1. Seleccionar en el menú Setup "Ajustes básicos".



CMS-I-00000167

2. Activar "Panel digital"

o

Desactivar "Panel digital"



CMS-I-00000180

9.8 Activar aplicaciones táctiles

CMS-T-00000224-G.1

Con los gestos de deslizamiento del dedo se puede cambiar entre las siguientes aplicaciones:

- Vista de mapas
- Imagen de cámara
- Terminal universal para todos los aparatos conectados

9 | Efectuar los ajustes básicos

Configurar filtro circular para búsqueda de campo en el menú de importación

1. Seleccionar en el menú Setup "Ajustes básicos" > "Aplicaciones táctiles".
2. Activar las aplicaciones deseadas

o

Desactivar aplicaciones.
3. *Para cambiar entre las aplicaciones seleccionadas,*
véase la página 22.



CMS-I-00000182

9.9 Configurar filtro circular para búsqueda de campo en el menú de importación

CMS-T-00013055-A.1

En el menú de importación se pueden filtrar los archivos shape por medio de la eliminación de la posición actual del GPS. Todos los archivos shape cuyos datos se encuentren fuera del radio indicado se ocultan en el menú de importación.

1. Elegir en el menú de ajuste "Ajustes básicos" > "Filtro circular para búsqueda de campo en el menú de importación".
2. Seleccionar el radio deseado.



CMS-I-00008290

Ajustar GPS

10

CMS-T-00001689-G.1

10.1 Utilizar la señal GPS del tractor ISOBUS

CMS-T-00010450-B.1

Si el tractor envía una señal de GPS como NMEA2000 a ISOBUS, AmaTron 4 puede utilizar esta señal GPS.



INDICACIÓN

Si el tractor envía una señal de GPS a ISOBUS, AmaTron 4 no puede enviar la señal GPS a ISOBUS, véase la página 61.

1. Seleccionar en el menú Setup "GPS".
2. Seleccionar en "Entrada Receptor GPS" "ISOBUS NMEA2000".

➔ Los puntos de menú "Tasa de baudios" y "Configurar receptor GPS" se desactivan.



CMS-I-00008403

10.2 Configurar receptor A100, A101 o A631

CMS-T-00001692-F.1

Este receptor de GPS ofrece la posibilidad de ajustar manualmente ambos satélites de corrección. Los satélites de corrección envían los datos de corrección a los receptores. Los datos de corrección incrementan la precisión.



REQUISITOS PREVIOS

- ✓ Receptor A100, A101 o A631 conectado

1. Seleccionar en el menú Setup "GPS".
 2. Seleccionar en "Entrada Receptor GPS""GPS (NMEA0183)".
 3. Seleccionar "Configurar receptor GPS".
- ➔ Se busca el receptor GPS conectado.



CMS-I-00001056

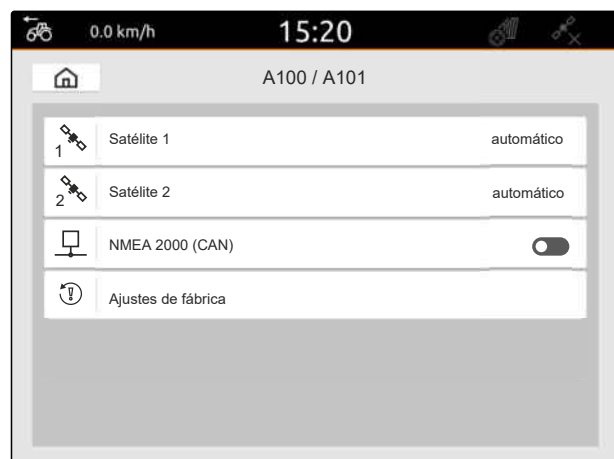
4. Elegir en "Satélite 1" y "Satélite 2" "Automático".
- ➔ Con el ajuste "Automático" el receptor de GPS buscará automáticamente los satélites adecuados.



INDICACIÓN

El receptor GPS puede enviar datos NMEA2000 al bus CAN. Este ajuste solo debería activarse por parte de usuarios experimentados.

5. Si el receptor GPS debe transmitir los datos NMEA2000 al bus CAN, activar "NMEA 2000 (CAN)".



CMS-I-00001055

10.3 Configurar receptor Ag-Star

CMS-T-00001693-G.1

Este receptor de GPS puede operar con distintas configuraciones. Las configuraciones se diferencian en cuanto al sistema de satélites y los satélites de corrección. El receptor de GPS puede ajustarse en función de la región y los servicios de corrección disponibles.

Con el modo de corrección "SBAS GPS" se dispone de una señal de alta precisión, mientras se reciba la señal de corrección SBAS.

Pertenecen a SBAS los servicios de corrección EGNOS, WAAS y MSAS. Se puede consultar más

información sobre la disponibilidad de SBAS en Internet. Para las regiones sin disponibilidad SBAS se puede utilizar el modo de corrección "GPS/GLONASS".



REQUISITOS PREVIOS

- ☑ Receptor Ag-Star conectado

1. Seleccionar en el menú Setup "GPS".
 2. Seleccionar en "Entrada Receptor GPS" "GPS (NMEA0183)".
 3. Seleccionar en "Tasa de baudios" "Automático".
 4. Seleccionar "Configurar receptor GPS".
- ➔ Se busca el receptor GPS conectado.



CMS-I-00001056

5. Seleccionar en "Modo de corrección" el modo de corrección deseado.



INDICACIÓN

El receptor GPS puede enviar datos NMEA2000 al bus CAN. Este ajuste solo debería activarse por parte de usuarios experimentados.

6. Si el receptor GPS debe transmitir los datos NMEA2000 al bus CAN, activar "NMEA 2000 (CAN)".



CMS-I-00001057

10.4 Ajustar otros receptores GPS

CMS-T-00003635-E.1



REQUISITOS PREVIOS

- ✓ Receptor GPS conectado

El receptor GPS conectado debe cumplir los siguientes requisitos mínimos. Los valores indicados se encuentran en las instrucciones de servicio del receptor GPS. Los receptores GPS que pertenecen al equipamiento del tractor se pueden configurar a través del tractor.

- ✓ Soporta NMEA0183
- ✓ Tasa de baudios; al menos 19200 pero lo ideal es 57600 baudios
- ✓ GGA: al menos 5 Hz o lo ideal 10 Hz
- ✓ VTG: al menos 5 Hz o lo ideal 10 Hz
- ✓ GSA: 1 Hz
- ✓ ZDA: 1 Hz

1. Seleccionar en el menú Setup "GPS".
2. Seleccionar en "Entrada Receptor GPS" "GPS (NMEA0183)".
3. En el caso de un valor GGA y el valor VTG de 10 Hz,
seleccionar en "Tasa de baudios" "57600"
- o

en el caso de un valor GGA y el valor VTG de 5 Hz,
seleccionar en "Tasa de baudios" "19200" o "57600".



CMS-I-00001056

10.5 Restablecer el receptor GPS a ajustes de fábrica

CMS-T-00001744-F.1

Si el receptor GPS no funciona correctamente, éste se puede restaurar a los ajustes de fábrica.

1. Seleccionar en el menú Setup "Receptor GPS".
2. Seleccionar "Configurar receptor GPS".



CMS-I-00001056

3. seleccionar "Ajustes de fábrica".
4. Confirmar el restablecimiento con ✓.
5. Ajustar de nuevo el receptor GPS.



CMS-I-00001057

Configurar ISOBUS

11

CMS-T-00000281-H.1

Para accionar varios terminales de mando en el ISOBUS y poder utilizar el dispositivo de entrada AUX-N, se debe configurar el ISOBUS.

Cada terminal de mando ISOBUS posee respectivamente un número de identificación unívoco para el terminal universal y el Task Controller, así como el n.º UT y el n.º TC. Con el terminal universal se representa el control de dispositivos y con el Task Controller se gestiona la documentación de tarea del aparato conectado.

Si no es necesario ejecutar en AmaTron 4 el terminal universal o el Task Controller, pueden desactivarse el terminal universal o el Task Controller.

Los dispositivos de entrada AUX-N solo se pueden configurar en el terminal de mando con el número UT 1.

Si el AmaTron 4 es el único terminal de mando conectado, el dispositivo aplicará automáticamente el n.º UT y n.º TC del AmaTron 4.

Si además del AmaTron 4 hay conectados otros terminales de mando, se aplicará lo siguiente:

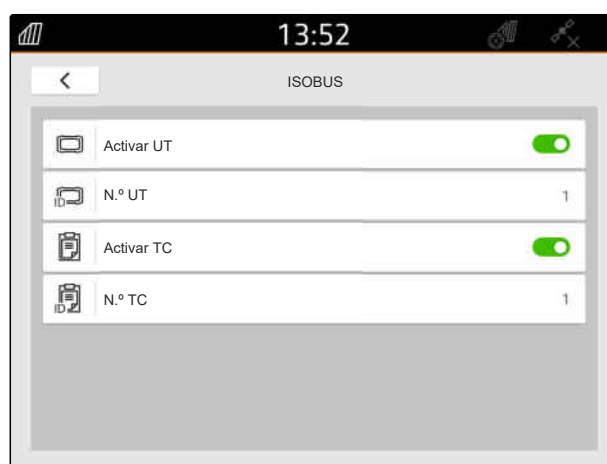
- Si los terminales de mando están conectados con el mismo número UT o número TC, AmaTron 4 seleccionará automáticamente un número UT o TC libre. En este caso se muestra un aviso.
- Para que el control de dispositivos y la documentación de la tarea se ejecuten en el terminal de mando deseado, se deben configurar el n.º UT y el n.º TC en el control de dispositivos.
- El aparato conectado elige el terminal de mando con el número UT y TC para los que se había configurado el aparato por última vez.

1. Seleccionar en el menú Setup "ISOBUS".



CMS-I-00000170

2. Si se debe utilizar el control de dispositivos en el AmaTron 4, activar UT.
3. Si se tiene que configurar el dispositivo de entrada AUX-N a través de AmaTron 4, seleccionar en "N.º UT" 1.
4. Si se debe representar el control de dispositivos en el AmaTron 4, cambiar en el control de dispositivos el n.º UT en el n.º UT del AmaTron 4.
5. Si la documentación de la tarea se debe usar en AmaTron 4, activar TC.
6. Si se tienen que utilizar la documentación de la tarea y la conexión automática de la conmutación de secciones de brazo del equipo conectado en el AmaTron 4, cambiar en el control de dispositivos el n.º TC en el n.º TC del AmaTron 4.



CMS-I-00000408



SUBSANADO DE ERRORES

¿No están representados el control de dispositivos, la documentación de la tarea o la configuración AUX-N en el terminal de mando deseado?

1. Comprobar la coincidencia de los números UT y TC del terminal de mando y el equipo conectado.
2. Desconectar el encendido.
3. Reinicie todos los terminales de mando.
4. Conectar el encendido.
5. Comprobar de nuevo los números UT y TC.

Administrar licencias

12

CMS-T-00001691-J.1

Mediante el administrador de licencia se pueden activar licencias para poder utilizar las aplicaciones correspondientes de forma permanente.

Sin licencias habilitadas se pueden utilizar las licencias como sigue:

- GPS-Track: se puede utilizar 50 horas, en cuanto se haya creado por primera vez una pista guía.
- GPS-Switch basic y GPS-Switch pro: se pueden utilizar 50 horas, en cuanto se haya conectado por primera vez un equipo con conmutación de secciones de brazo automática.
- GPS-Maps&Doc: Los datos de la tarea se pueden importar o exportar 25 veces.
- AmaCam: Se pueden utilizar 50 horas, en cuanto esté activa la cámara con los ajustes.

Las licencias temporales para GPS-Track, AmaCam, GPS-Switch basic y GPS-Switch pro se siguen ejecutando mientras esté conectado AmaTron 4, aunque no se utilicen ya las funciones respectivas.

Para poder utilizar las aplicaciones de forma ilimitada se deben adquirir llaves de licencia de distribuidores AMAZONE.

La siguiente tabla incluye un resumen de licencias con sus funciones correspondientes.

Funciones	Sin licencia	GPS-Switch basic	GPS-Switch pro	GPS-Track	GPS-Maps&Doc	AmaCam
Líneas de cuadrícula	X					
Zoom manual	X					
Detección del sentido de marcha	X					
Desplazar mapa	X					

Funciones	Sin licencia	GPS-Switch basic	GPS-Switch pro	GPS-Track	GPS-Maps&Doc	AmaCam
Pantalla de tractor y equipo	X					
Indicación de la velocidad del GPS	X					
Vista de pájaro	X					
Brújula	X					
Representación de geoelementos disponibles	X					
Conmutación automática de secciones de brazo con 16 secciones de brazo como máx.		X	X			
Registro de superficie trabajada, ISOBUS o manual		X	X			
Crear límites de campo		X	X			
Descenso automático del varillaje		X	X			
Cabecera del campo virtual		X	X			
Conmutación automática de secciones de brazo con 128 secciones de brazo como máx.			X			
Marcación de obstáculos			X			
Auto-Zoom			X			
MultiBoom: utilizar distinto varillaje en el equipo			X			

Funciones	Sin licencia	GPS-Switch basic	GPS-Switch pro	GPS-Track	GPS-Maps&Doc	AmaCam
MultiBin: utilizar varios destinatarios de valor teórico en el equipo			X			
Crear líneas trazadas y bancales				X		
Sistema de trazado de carriles ISOBUS				X		
Importar y exportar datos de tarea y archivos shape					X	
Exportar datos de tarea ISO-XML como PDF					X	
Documentar georeferenciado					X	
Usar mapas de aplicación ISO-XML					X	
Usar mapas de aplicación a partir del archivo shape					X	
Detección automática del campo					X	
Mostrar límites de campo inactivos					X	
Mostrar imagen de cámara						X

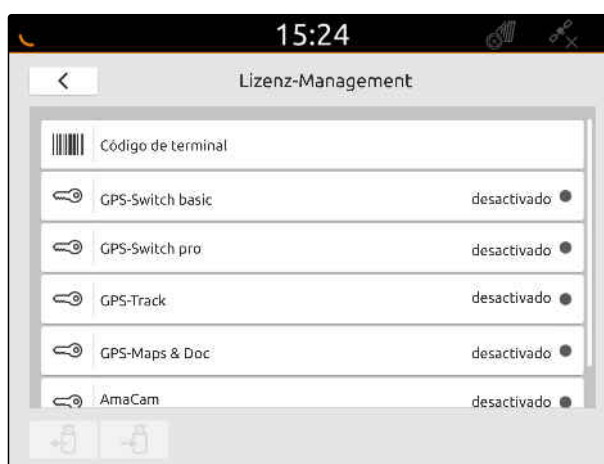
1. Seleccionar en el menú Setup "Administración de licencias".



CMS-I-00000168

En la lista de aplicaciones se mostrará para cada licencia el plazo restante de utilización o si está activada o desactivada la aplicación.

2. *Para poder activar licencias* ponerse en contacto con distribuidores AMAZONE.



CMS-I-00001096

Configurar red

13

CMS-T-00004307-C.1

13.1 Configurar punto de acceso a WLAN con AmaTron 4

CMS-T-00004308-C.1

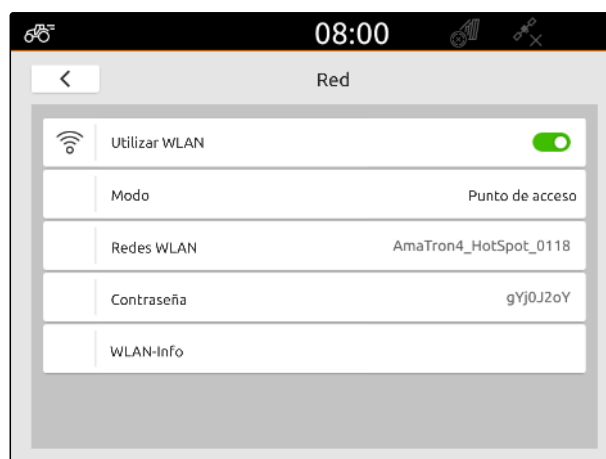
Con AmaTron 4 y un lápiz WLAN se puede configurar una red WLAN. Otros dispositivos aptos para WLAN pueden acceder a esta red WLAN. La red WLAN se puede utilizar para las aplicaciones myAmaRouter y AmaTron Twin.



REQUISITOS PREVIOS

- ☑ Paquete AmaTron Connect comprado

1. Insertar el lápiz WLAN USB.
2. Seleccionar en el menú de configuración "Red".
3. Activar "Utilizar WLAN".
4. Seleccionar en "Modo" "Punto de acceso".
5. En "Red WLAN" cambiar el nombre de la red WLAN.
6. En "Contraseña" introducir una contraseña para la red WLAN.



CMS-I-00003176

13.2 Conectar AmaTron 4 con la red WLAN

CMS-T-00004309-C.1

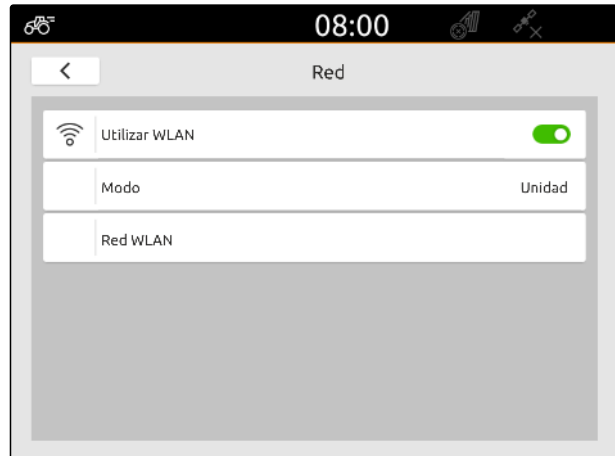
Con AmaTron 4 y un lápiz WLAN se puede acceder a una red WLAN. La red WLAN se puede utilizar para las aplicaciones myAmaRouter y AmaTron Twin.



REQUISITOS PREVIOS

- ✓ Paquete AmaTron Connect comprado

1. Insertar el lápiz WLAN USB.
2. Seleccionar en el menú de configuración "Red".
3. Activar "Utilizar WLAN".
4. Seleccionar dentro de "Modo" "Usuario".
5. Elegir "Red WLAN".

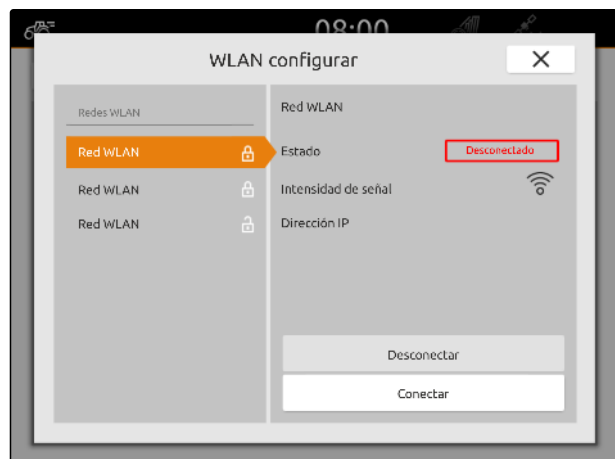


CMS-I-00003178

Se muestra una lista de las redes WLAN disponibles. El símbolo de un candado indica si la red WLAN está protegida con una contraseña.

- : protegida con contraseña
- : abierta

6. Seleccionar en "Redes WLAN" la red WLAN deseada.
7. Elegir "Conectar".
8. Si la red WLAN seleccionada está protegida con contraseña, introducir la contraseña.



CMS-I-00003175

Configurar aparatos

14

CMS-T-00000194-J.1

14.1 Configurar equipo ISOBUS

CMS-T-00000319-J.1


Los equipos ISOBUS conectados se crean automáticamente y se cargan los datos de los aparatos. Los datos de los equipos solo pueden modificarse mediante el Universal Terminal en el control de dispositivos. Para una representación correcta en la vista de mapas se debe indicar el modelado de aparato.

Los datos dependen de los siguientes factores:

- El aparato conectado está soportado o arrastrado.
- El receptor GPS está montado en el tractor o en el aparato.
- El aparato utilizado es un vehículo automotor.
- Cantidad de varillaje

REQUISITOS PREVIOS

- ☑ Aparato ISOBUS conectado

1. Seleccionar en el menú principal .
2. Seleccionar en "Equipos" el aparato conectado.
3. Si el receptor GPS está montado en el aparato, activar "Receptor GPS en aparato".
4. Si el aparato conectado está soportado o el aparato es un vehículo automotor, elegir en "Modelado de aparatos" "soportado"

o

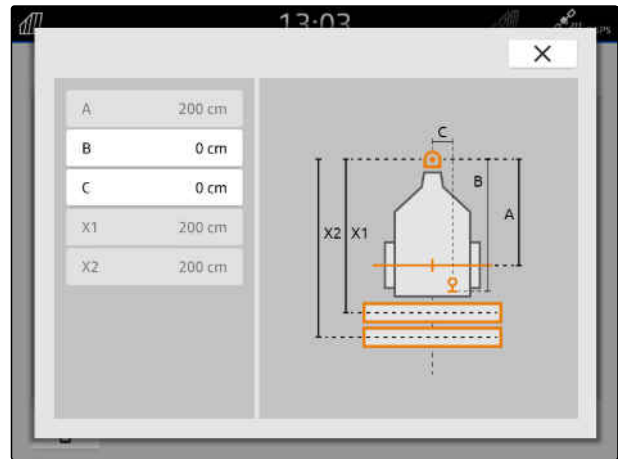
si el aparato conectado está arrastrado, elegir en "Modelado de aparatos" "arrastrado".



CMS-I-00000243

Para la geometría de equipos existen los siguientes valores:

- "X1": Distancia entre el punto de acoplamiento y el punto de dispersión
- "X2", en máquinas con segundo varillaje: Distancia entre el punto de acoplamiento y el segundo punto de dispersión
- "A", en máquinas arrastradas: Distancia entre el punto de acoplamiento y el eje trasero
- "B": Desplazamiento longitudinal del receptor GPS hacia el punto de acoplamiento
- "C": Desplazamiento transversal del receptor GPS hacia el punto de acoplamiento en el sentido de la marcha. Valor positivo para un desplazamiento transversal a la derecha desde el punto de acoplamiento, valor negativo para un desplazamiento transversal a la izquierda desde el punto de acoplamiento.



CMS-I-00004941



INDICACIÓN

Todos los valores de geometría tienen que coincidir con los valores de geometría reales del dispositivo.

5. Para revisar los valores de geometría, volver a medir los valores de geometría del dispositivo.
6. Seleccionar "Geometría de equipos".
7. Si el receptor GPS está montado en el aparato, Introducir valores para "B" y "C".




14.2 Configurar equipos no ISOBUS

CMS-T-00000318-H.1

14.2.1 Crear equipo no ISOBUS

CMS-T-00000321-G.1

Para la correcta representación en la vista de mapas y el correcto funcionamiento de la conexión de anchos parciales, se debe crear un aparato.


1. Seleccionar en el menú principal .
2. Seleccionar en "Equipos" .
3. Introducir el nombre del equipo.
4. Confirmar con .



CMS-I-00000279

14.2.2 Configurar equipo no ISOBUS

CMS-T-00000322-H.1

1. Seleccionar en el menú principal .
2. Seleccionar en "Equipos" el aparato deseado.

Para una representación correcta en la vista de mapas se debe indicar el modelado de aparato.

Los datos dependen de los siguientes factores:

- El aparato conectado está soportado o arrastrado.
 - El receptor GPS está montado en el tractor o en el aparato.
 - El aparato utilizado es un vehículo automotor.
3. Si el aparato conectado está soportado o el aparato es un vehículo automotor, elegir en "Modelado de aparatos" "soportado"

o

si el aparato conectado está arrastrado, elegir en "Modelado de aparatos" "arrastrado".

4. Indicar el tipo de aparato y el fabricante.



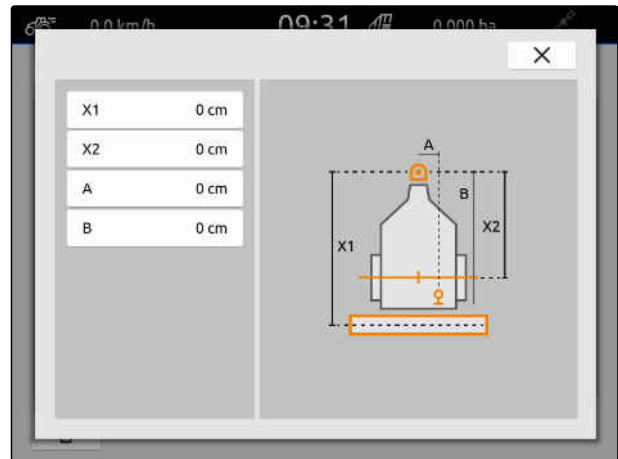
CMS-I-00000280

Para la geometría de equipos existen los siguientes valores:

- X1: Distancia entre el punto de acoplamiento y el punto de dispersión
 - X2, en máquinas arrastradas: Distancia entre el punto de acoplamiento y el eje trasero
 - A: Desplazamiento transversal del receptor GPS hacia el punto de acoplamiento en el sentido de la marcha. Valor positivo para un desplazamiento transversal a la derecha desde el punto de acoplamiento, valor negativo para un desplazamiento transversal a la izquierda desde el punto de acoplamiento.
 - B: Desplazamiento longitudinal del receptor GPS hacia el punto de acoplamiento
5. Indicar en *"Geometría de aparatos"* los valores para X1 y X2.
 6. Si el receptor GPS está montado en el aparato, indicar en *"Geometría de aparatos"* los valores para A y B.
 7. En *"Número de anchos parciales"* indicar el número de anchos parciales del aparato conectado.
 8. Cambiar en *"Ancho del ancho parcial estándar"* la anchura para todos los anchos parciales.

Si los anchos parciales tienen diferentes anchuras, se pueden indicar las anchuras individualmente para cada ancho parcial. Los anchos parciales se numeran vistos en el sentido de marcha desde la izquierda hacia la derecha.

9. Cambiar en la lista de anchos parciales los valores para cada ancho parcial individual.



CMS-I-00001044

14.3 Seleccionar aparato


CMS-T-00000378-H.1

Los aparatos ISOBUS se seleccionan automáticamente si están conectados.

Si se utilizan equipos no ISOBUS, se deberá seleccionar un equipo para que se carguen los datos de equipos correctos.

REQUISITOS PREVIOS

- ☑ Equipo preparado, véase la página 51

1. Seleccionar en el menú principal .
 2. Seleccionar el aparato deseado.
- ➔ El aparato elegido muestra una casilla seleccionada.



CMS-I-00000280

Configurar tractores

15

CMS-T-00000195-J.1

15.1 Crear nuevo tractor




CMS-T-00000238-H.1

Para la correcta representación en la vista de mapas y el correcto funcionamiento de la conexión automática de anchos parciales, se debe crear un tractor.



INDICACIÓN

Se debe crear y configurar en el menú "Equipos" un tractor para cada tractor utilizado.

1. Seleccionar en el menú principal .
2. Seleccionar en "Tractores" .
3. Introducir el nombre del tractor.
4. Confirmar con .
5. Cambiar datos de geometría del tractor, véase la página 56.
6. Configurar sensores del tractor, véase la página 58.



CMS-I-00000241

15.2 Cambiar datos de geometría del tractor

CMS-T-00000237-G.1


Con los datos de geometría del tractor se indica la posición del receptor GPS respecto al eje longitudinal, eje trasero y el punto de acoplamiento del tractor. Los datos de geometría son necesarios para la correcta representación en la vista de mapas y el correcto funcionamiento de la conexión de anchos parciales.

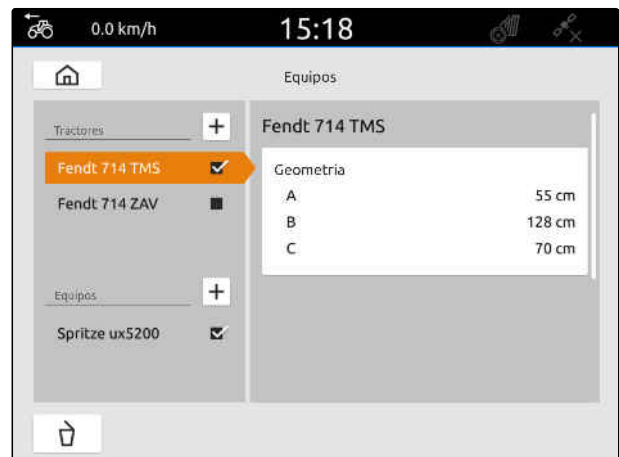
INDICACIÓN

En algunos tractores con destinatario GPS integrado, la posición enviada del destinatario GPS no corresponde con la posición física del destinatario GPS. Los datos de geometría del tractor deben corresponder con la posición enviada del destinatario GPS. Para más información póngase en contacto con el fabricante del tractor.


INDICACIÓN

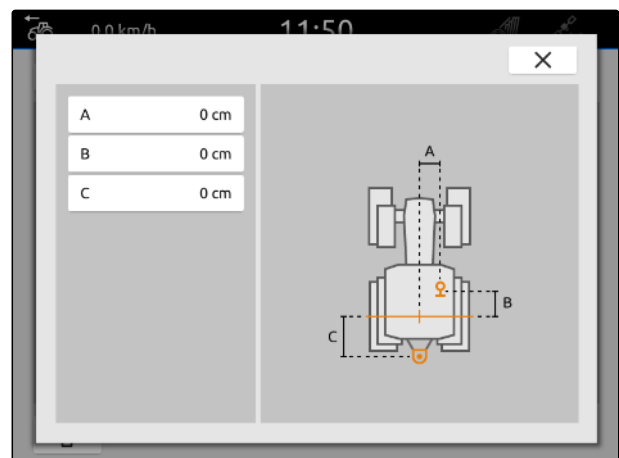
Para tractores con 2 puntos de acoplamiento se debe crear un tractor para cada punto de acoplamiento.

1. Seleccionar en el menú principal .
2. Seleccionar el tractor deseado.
3. Seleccionar "Geometría".



CMS-I-00000234

4. Indicar en "A" la distancia del receptor GPS respecto al eje longitudinal del tractor.
5. Indicar en "B" la distancia del receptor GPS respecto al centro del eje longitudinal trasero.
6. Introducir en "C" la distancia del eje trasero respecto al punto de acoplamiento.
7. Confirmar con .



CMS-I-00000236

15.3 Configurar sensores del tractor

CMS-T-00000239-I.1

15.3.1 Configurar sensor de rueda

CMS-T-00000310-G.1


Si el aparato no envía una señal propia de velocidad al ISOBUS, el control de dispositivos puede utilizar la señal de velocidad del sensor de rueda. El sensor de rueda determina la velocidad por medio del giro de la rueda. Si el tractor no posee ningún sensor de rueda pero el aparato conectado requiere esta señal, se pueden simular los datos del sensor de rueda desde la señal de GPS.



REQUISITOS PREVIOS

Si la señal del sensor de rueda procede de un sensor de rueda:

- ✓ Conector de señales conectado, véase la página 10

1. Seleccionar en el menú principal .
2. Seleccionar en "Tractores" el tractor deseado.
3. Seleccionar "Sensores".



CMS-I-00000242

4. Seleccionar "Rueda".
5. Si se debe utilizar la señal del sensor de rueda, activar "Enviar señal".



CMS-I-00000232

6. Si se debe simular la señal del sensor de rueda desde la señal de GPS, seleccionar en "Fuente" "Receptor GPS"

o

si la señal del sensor de rueda procede de un sensor de rueda, seleccionar en "Fuente" "Toma de señal".

7. Si la señal del sensor de rueda procede de un sensor de rueda, indicar en "Valor actual" el número de impulsos por minuto

o

para determinar el número de impulsos por minuto, en "Program. imp." seguir las instrucciones en la pantalla.



INDICACIÓN

Los ajustes solo se aplican si el menú está cerrado.

8. Cerrar el menú con

15.3.2 Configurar sensor de radar

CMS-T-00000311-G.1


Si el aparato no envía una señal propia de velocidad al ISOBUS, el control de dispositivos puede utilizar la señal de velocidad del sensor de radar. El sensor de radar determina la velocidad por medio de señales de radar. Si el tractor no posee ningún sensor de radar pero el aparato conectado requiere esta señal, se pueden simular los datos del sensor de radar desde la señal de GPS.

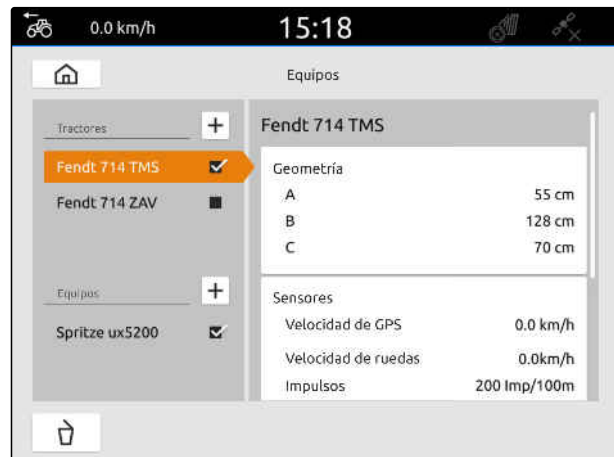


REQUISITOS PREVIOS

Si la señal del sensor de radar procede de un sensor de radar:

- ☑ Conector de señales conectado, véase la página 10

1. Seleccionar en el menú principal .
2. Seleccionar en "Tractores" el tractor deseado.
3. Seleccionar "Sensores".

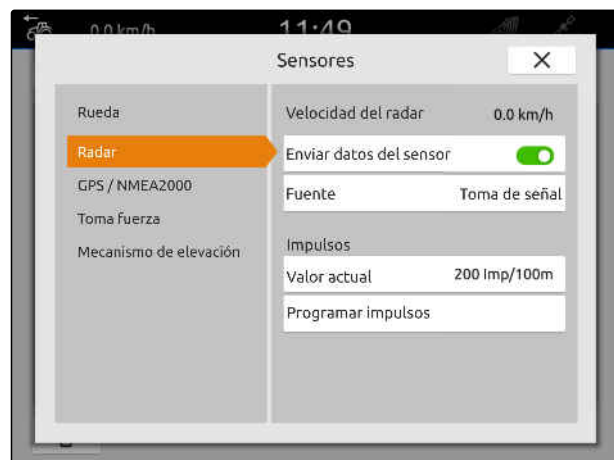


CMS-I-00000242

4. Seleccionar "Radar".
5. Si se debe utilizar la señal del sensor de radar, activar "Enviar señal".
6. Si se debe simular la señal del sensor de radar desde la señal de GPS, seleccionar en "Fuente" "Receptor GPS"

o

si la señal del sensor de radar procede de un sensor de radar,
seleccionar en "Fuente" "Toma de señal".



CMS-I-00000235

7. Si la señal del sensor de radar procede de un sensor de radar,
indicar en "Valor actual" el número de impulsos por minuto

o

para determinar el número de impulsos por minuto,
en "Program. imp." seguir las instrucciones en la pantalla.



INDICACIÓN

Los ajustes solo se aplican si el menú está cerrado.

8. Cerrar el menú con

15.3.3 Enviar señales GPS/NMEA2000

CMS-T-00000316-H.1

AmaTron 4 puede enviar la velocidad y la posición de GPS mediante ISOBUS al dispositivo conectado. Para ello, el aparato conectado debe poder procesar la señal de velocidad a través del protocolo NMEA2000.

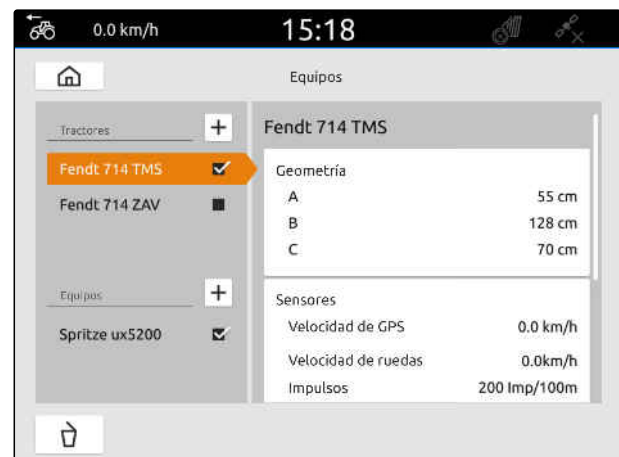


INDICACIÓN

Si en los ajustes GPS se ha ajustado en "*Entrada Receptor GPS*" "*ISOBUS*", el tractor envía las señales GPS al ISOBUS, véase la página 37.

En este caso estarán desactivados todos los ajustes de este menú.

1. Seleccionar en el menú principal
2. Seleccionar en "*Tractores*" el tractor deseado.
3. Seleccionar "*Sensores*".



CMS-I-00000242

15 | Configurar tractores

Configurar sensores del tractor

4. Seleccionar "GPS/NMEA2000".
5. Si se tiene que transmitir la señal de velocidad a través del protocolo NMEA2000 al aparato conectado, activar en "Velocidad" "Enviar señal".
6. Si se desea enviar la posición del GPS a través del protocolo NMEA2000 al dispositivo conectado, activar en "Posición GPS" "Enviar señal".



CMS-I-00000233



INDICACIÓN

Los ajustes solo se aplican si el menú está cerrado.

7. Cerrar el menú con

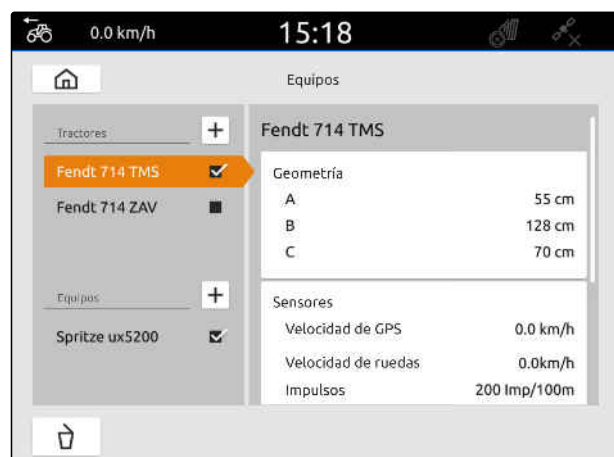
15.3.4 Configurar sensor de toma de fuerza

CMS-T-00000314-G.1

Si el aparato conectado necesita las revoluciones del árbol de toma de fuerza, se pueden ajustar los impulsos por revolución y transmitir la señal para las revoluciones del árbol de toma de fuerza.



1. Seleccionar en el menú principal
2. Seleccionar en "Tractores" el tractor deseado.
3. Seleccionar "Sensores".



CMS-I-00000242

4. Seleccionar "Toma fuerza".
5. Si se debe transmitir el número de revoluciones teóricas del árbol de toma de fuerza, seleccionar "Enviar señal".
6. indicar en "Impulsos por vuelta" el valor para la velocidad del árbol de toma de fuerza correcta.



CMS-I-00000239



INDICACIÓN

Los ajustes solo se aplican si el menú está cerrado.

7. Cerrar el menú con

15.3.5 Configurar sensor de posición de trabajo

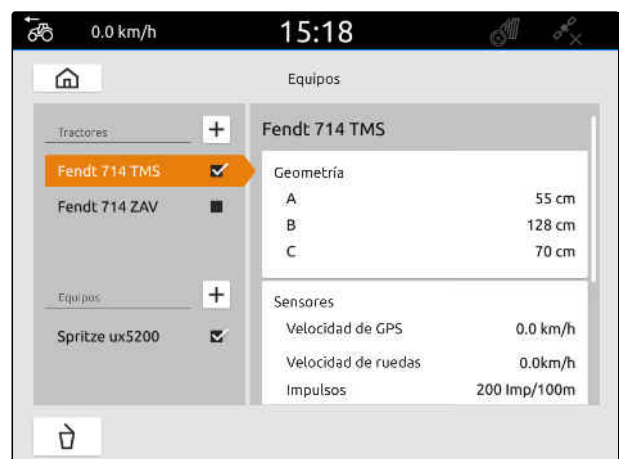
CMS-T-00000315-G.1

15.3.5.1 Configurar sensor digital de posición de trabajo

CMS-T-00000312-G.1

Si hay conectado un sensor de posición de trabajo analógico, el AmaTron4 puede determinar mediante la señal del sensor de posición de trabajo si el aparato está en posición de trabajo.

1. Seleccionar en el menú principal
2. Seleccionar en "Tractores" el tractor deseado.
3. Seleccionar "Sensores".



CMS-I-00000242

15 | Configurar tractores

Configurar sensores del tractor

4. Seleccionar el "Mecanismo de elevación".
5. Si se debe transmitir la posición de trabajo, seleccionar "Enviar señal".
6. Seleccionar en "Tipo de sensor" "digital".
7. Si la posición de trabajo señalada no coincide con la posición de trabajo real, activar "Invertir señal".



CMS-I-00000238



INDICACIÓN

Los ajustes solo se aplican si el menú está cerrado.

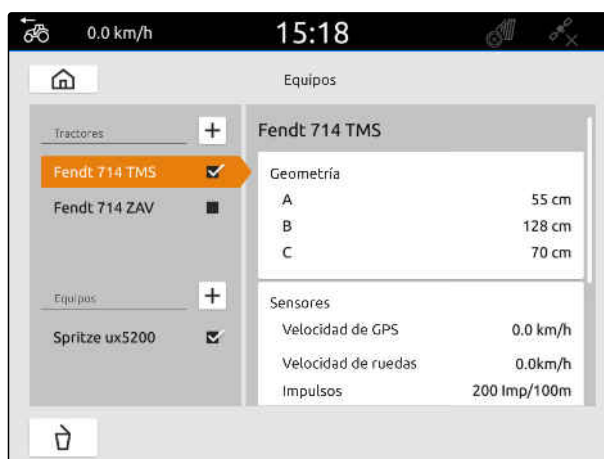
8. Cerrar el menú con

15.3.5.2 Configurar sensor de posición de trabajo analógico

CMS-T-00000313-G.1

Si hay conectado un sensor de posición de trabajo analógico, el AmaTron4 puede determinar mediante niveles de tensión si el aparato está en posición de trabajo. Para ello se deben programar los niveles de tensión para las diferentes posiciones del AmaTron 4. Además, se deberá programar el punto de conmutación entre la posición final superior e inferior del AmaTron 4.

1. Seleccionar en el menú principal
2. Seleccionar en "Tractores" el tractor deseado.
3. Seleccionar "Sensores".



CMS-I-00000242

4. Seleccionar el "Mecanismo de elevación".
5. Si se debe transmitir la posición de trabajo, seleccionar "Enviar señal".
6. Seleccionar en "Tipo de sensor" "analógico".

El valor para la "Posición final superior" se califica como posición de trabajo "apagado". El valor para la "Posición final inferior" se califica como posición de trabajo "encendido".

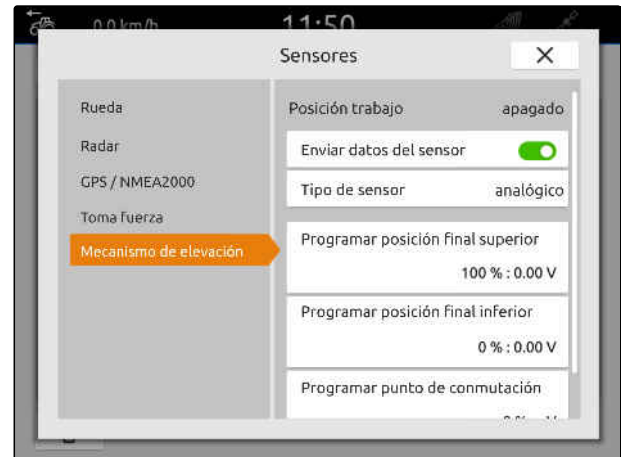
7. Colocar la máquina con el mecanismo de elevación del tractor en posición de trabajo.
8. Seleccionar "Programar posición final superior".
9. Colocar la máquina con el mecanismo de elevación del tractor desde la posición de trabajo.
10. Seleccionar "Programar posición final inferior".
11. Colocar el mecanismo elevador del tractor entre la posición final inferior y superior.
12. Seleccionar "Programar punto de conmutación".



INDICACIÓN

Los ajustes solo se aplican si el menú está cerrado.

13. Cerrar el menú con



CMS-I-00000237

15.4 Seleccionar el tractor


CMS-T-00003589-D.1

Se debe seleccionar un tractor para que se puedan cargar los datos de equipos correctos.



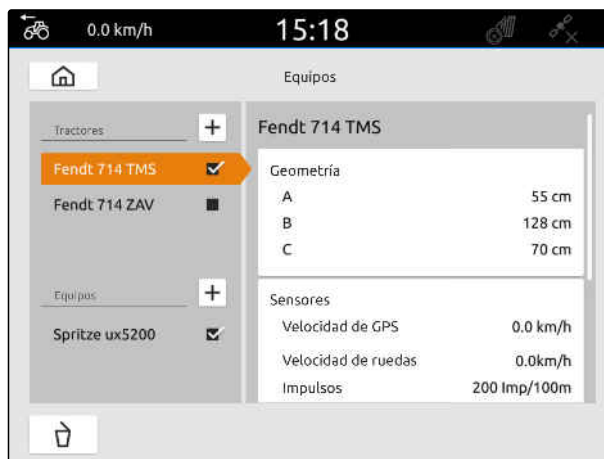
REQUISITOS PREVIOS

- ✓ Tractor creado; véase la página 56

1. Seleccionar en el menú principal .

2. Seleccionar el tractor deseado.

➔ El tractor elegido muestra una casilla seleccionada.



CMS-I-00000241

Utilizar vista de mapas

16

CMS-T-00000188-I.1

16.1 Configurar vista de mapas

CMS-T-00000192-I.1


16.1.1 Activar menú de trabajo dinámico

CMS-T-00000211-G.1

Si esta función está activada, se ocultará automáticamente el menú de trabajo **1** en la vista de mapas a los 10 segundos. Si el usuario acerca la mano a la pantalla, se mostrará de nuevo el menú de trabajo.



CMS-I-00002900

1. Seleccionar en el menú de trabajo  > "Ajustes básicos".

2. Activar la "barra de botones dinámica"

o

Desactivar "Barra de botones dinámica".




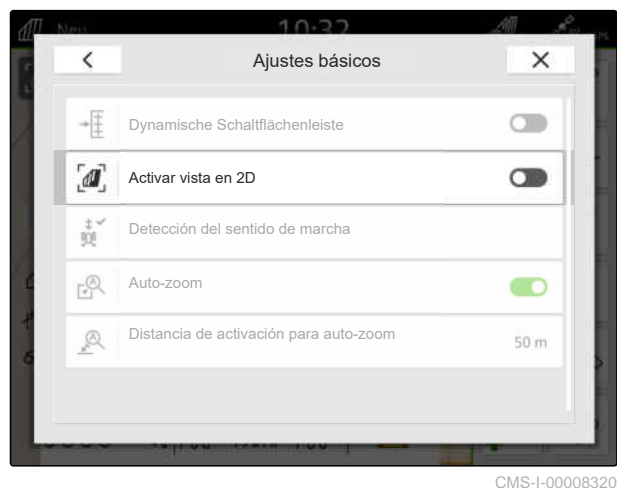
CMS-I-00000149

16.1.2 Activar vista en 2D

Con esta función se puede cambiar entre la vista en 2D y la vista en 3D.



1. Seleccionar en el menú de trabajo  > "Ajustes básicos".
2. Activar vista en 2D
o
Desactivar vista en 2D.



16.1.3 Configurar detección del sentido de marcha


CMS-T-00000226-G.1

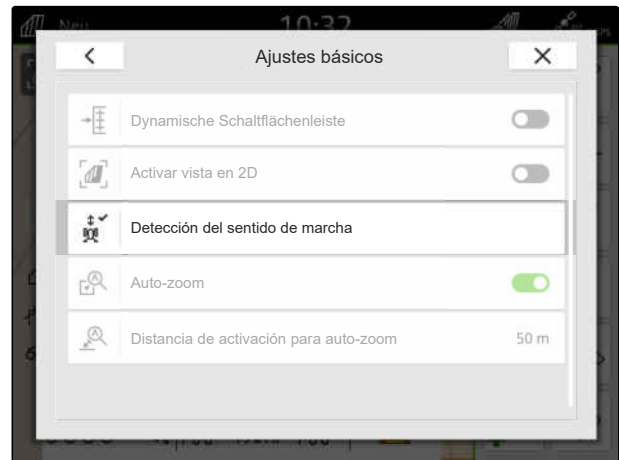
La detección del sentido de marcha se ocupa de que el símbolo del tractor no se de la vuelta cuando el tractor vaya marcha atrás. La fuente para el sentido de marcha pueden ser el GPS, las señales del tractor o el GPS y las señales del tractor.



INDICACIÓN

Si está seleccionado "Tractor + GPS" y el tractor no envía ninguna señal, se utilizará la señal GPS.

1. Seleccionar en el menú de trabajo  > "Ajustes básicos".
 2. Seleccionar en "Detección del sentido de marcha" la fuente deseada
- o
- Desactivar detección del sentido de marcha



16.1.4 Configurar zoom automático

CMS-T-00000228-G.1


Si está activado el Auto-zoom, se ampliará automáticamente el mapa en las siguientes situaciones:

- Acercar:
 - Acercamiento a los siguientes elementos:
 - ◇ Límite de campo
 - ◇ Cabecera del campo
 - ◇ Obstáculo
 - ◇ superficie trabajada
 - Velocidad inferior a 3 km/h
- Alejar:
 - Velocidad superior a 6 km/h



REQUISITOS PREVIOS

- ✓ Licencia para "GPS-Switch pro" disponible


1. Seleccionar en el menú de trabajo  > "Ajustes básicos".
2. Activar "Auto-Zoom"

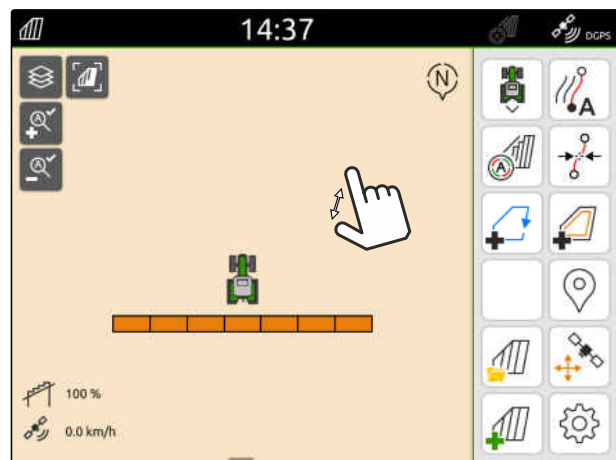
o

desactivar.
3. Si el Auto-Zoom está activado,
ajustar en "Distancia de activación para Auto-Zoom"
a qué distancia respecto a los elementos
mencionados arriba se activará el Auto-Zoom.




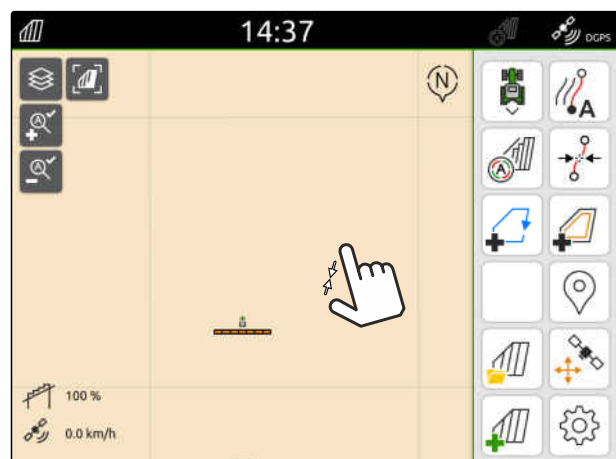
CMS-I-00000197

4. Cambiar a la vista de mapas.
5. Aumentar el mapa con los dedos al máximo nivel de zoom deseado.
6. Seleccionar .



CMS-I-00000256

7. Reducir el mapa con los dedos al mínimo nivel de zoom deseado.
8. Seleccionar .



CMS-I-00000257



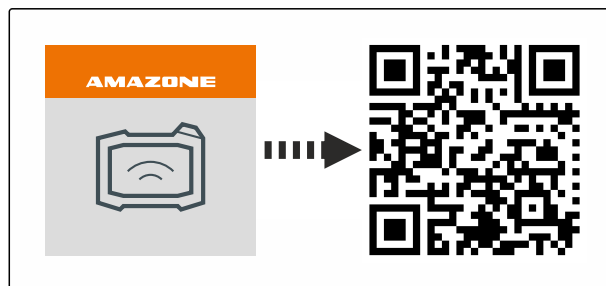
INDICACIÓN

Mientras el Auto-Zoom esté activado, se pueden ajustar los niveles de zoom en todo momento.

16.2 Mostrar la vista de mapas en la App AmaTron-Twin

CMS-T-00004310-D.1

Mediante la app AmaTron-Twin se puede representar y manejar la vista de mapas de AmaTron 4 en un terminal móvil. El código QR reproducido lleva a la descarga de la aplicación así como a más información.



CMS-I-00003259




REQUISITOS PREVIOS

- ☑ App AmaTron-Twin instalada en terminal móvil
 - ☑ Red configurada en el AmaTron 4; véase la página 49
 - ☑ AmaTron 4 y el terminal móvil están en la misma WLAN
1. Instalar la app AmaTron-Twin mediante el código QR.
 2. Iniciar la app AmaTron-Twin.

16.3 Conmutar menú de trabajo

CMS-T-00000206-F.1

Dentro del menú de trabajo se pueden mostrar las funciones del terminal así como las funciones de distintos aparatos. Aquí se pueden seleccionar los aparatos cuyas funciones se muestran. Se puede cambiar entre las funciones elegidas.

1. *Para seleccionar las funciones del aparato para el menú de trabajo*
mantener pulsada la tecla para la vista de mapas **1**.
- ➔ Se mostrará una lista con los aparatos conectados.
2. Seleccionar los aparatos deseados.
- ➔ Los aparatos elegidos muestran una casilla seleccionada.
3. Confirmar con .



CMS-I-00001091



IMPORTANTE

Riesgo de daños en la máquina

Con un gesto de deslizamiento del dedo se pueden activar botones del control de aparatos por error.

- Comience el gesto de deslizamiento del dedo en el borde de la pantalla.



INDICACIÓN

Si el dedo se mueve sobre el menú de trabajo en dirección al centro de la pantalla, el AmaTron 4 cambiará entre las aplicaciones; véase la página 22.

4. Pulsar la tecla para la vista de mapas en AmaTron 4

o

deslizar con el dedo desde el borde derecho de la pantalla en el menú de trabajo.



CMS-I-00000252

16.4 Mostrar u ocultar información del aparato

CMS-T-00000244-C.1

Para las máquinas AMAZONE en la vista de mapas se muestra la información de los aparatos en el borde inferior de la pantalla. Esta información se puede ocultar o mostrar según las necesidades.



REQUISITOS PREVIOS

- ☑ Máquina ISOBUS AMAZONE conectada

- *Para ocultar la información de los aparatos,* deslizar el dedo desde la información de los aparatos en el borde inferior de la pantalla

o

para mostrar la información de los aparatos, deslizar el dedo desde el borde inferior de la pantalla hacia el centro de la misma.



CMS-I-00000254

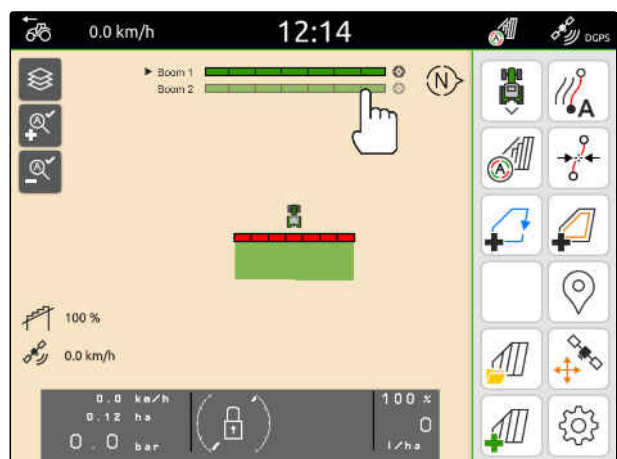
16.5 Cambiar entre los varillajes

CMS-T-00007192-B.1

Si la máquina conectada soporta Multi Boom, en la lista de mapas se mostrarán los anchos parciales del varillaje en una vista de varillajes. En el símbolo de vehículo solamente se muestra el varillaje seleccionado así como la superficie trabajada únicamente para el varillaje elegido.

Con la vista de varillaje se puede elegir qué varillaje se mostrará en el símbolo del vehículo y qué superficie trabajada.

- Cambiar en la vista de varillaje al varillaje deseado.



CMS-I-00005061

16.6 Cambiar entre mapas de aplicación

CMS-T-00000358-G.1

Si hay asignados varios mapas de aplicación a un destinatario de valor teórico, en la vista de mapas se puede cambiar entre los mapas de aplicación.



REQUISITOS PREVIOS

- ✓ Varillaje deseado elegido, véase la página 73

- Seleccionar  en la vista de mapas.

16.7 Ampliar mapa

CMS-T-00000245-B.1

El mapa se puede ampliar o reducir mediante el control de gestos.

- *Para ampliar,*
mover dos dedos en el mapa alejándolos entre sí

o



para reducir
mover dos dedos en el mapa acercándolos entre sí.



16.8 Cambiar a vista de pájaro

CMS-T-00000356-B.1


Para visualizar todos los objetos en el mapa se puede ajustar la vista de pájaro. Con ello se ampliará el mapa de forma que puedan visualizarse el símbolo del tractor así como todos los objetos del campo.

1. Seleccionar  en la vista de mapas.
2. *Para abandonar la vista de pájaro,*
Seleccionar de nuevo .

16.9 Enfocar el símbolo de vehículo

CMS-T-00000357-B.1

Si el símbolo de vehículo se encuentra fuera del área de mapa mostrada, se puede enfocar la vista en el símbolo de vehículo.

- Seleccionar  en la vista de mapas.

16.10 Corregir GPS-Drift

CMS-T-00007169-A.1

16.10.1 Corregir GPS-Drift manualmente

CMS-T-00007170-A.1

Se denomina GPS-Drift a las desviaciones de la señal de GPS. El GPS-Drift se origina cuando las fuentes de corrección se utilizan con menor precisión. El GPS-Drift se reconoce porque las posiciones de los límites de campo o de la superficie procesada en el AmaTron 4 ya no coincide con las posiciones reales.




REQUISITOS PREVIOS

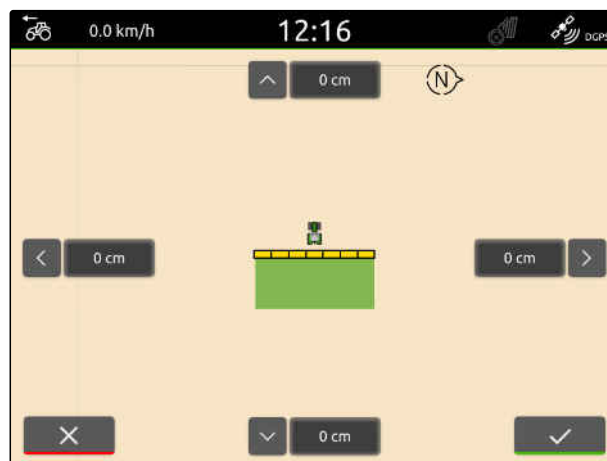
- ☑ Límite de campo creado o superficie labrada

1. Desplazar el mapa con las flechas

o

*para introducir un valor con el que se desplazará el mapa,
pulsar en los datos de longitud.*

2. Confirmar corrección con .



CMS-I-00000312

16.10.2 Corregir GPS-Drift con el obstáculo señalado

CMS-T-00000377-D.1



Se denomina GPS-Drift a las desviaciones de la señal de GPS. El GPS-Drift se origina cuando las fuentes de corrección se utilizan con menor precisión. El GPS-Drift se reconoce porque las posiciones de los límites de campo o de la superficie procesada en el AmaTron 4 ya no coincide con las posiciones reales.

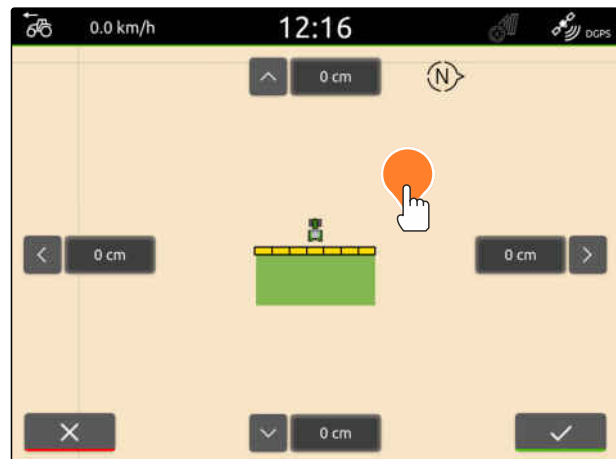
Las posiciones de límites de campo o de la superficie trabajada en el AmaTron 4 se puede controlar o corregir con un obstáculo señalado. Para ello es necesario un punto llamativo en el campo que sirva como punto de referencia real, por ejemplo la entrada al campo o un árbol. En todo momento es posible acercarse a este punto para comparar la posición real del vehículo con la posición del obstáculo señalado en el AmaTron 4. Por ello, es importante partir del punto de referencia del mismo modo y desde la misma dirección. Si las posiciones no coinciden, se podrá corregir el GPS-Drift con el símbolo de obstáculo correspondiente.



REQUISITOS PREVIOS

- ✓ Obstáculo marcado; véase la página 125

1. Mover con el vehículo al obstáculo real.
2. Seleccionar  en el menú de trabajo.
3. Pulsar en el símbolo de obstáculo correspondiente.
4. Confirmar con .



CMS-I-00005005

Comenzar el trabajo

17

CMS-T-00000266-H.1

Existen las siguientes 2 posibilidades para trabajar con el AmaTron 4:

- Trabajar sin documentación:
 - Los datos de campo son rechazados después de trabajar el campo.
- Trabajar con documentación:
 - Los datos de campo pueden memorizarse y gestionarse después de trabajar el campo.
 - Los datos de la tarea se pueden importar y exportar en formato ISO-XML.
 - Los datos de la tarea se pueden administrar.
 - Los datos de la tarea ISO-XML pueden procesarse en un sistema de gestión de información.

Los siguientes datos pertenecen a los datos de campo:


- Superficie trabajada
- Límites de campo
- Obstáculos
- Cabecera del campo
- Líneas trazadas



REQUISITOS PREVIOS

- ✓ Señal de GPS disponible
- ✓ Tractor correcto seleccionado, véase la página 65
- ✓ Equipo correcto seleccionado, véase la página 54

1. Para crear un nuevo campo,

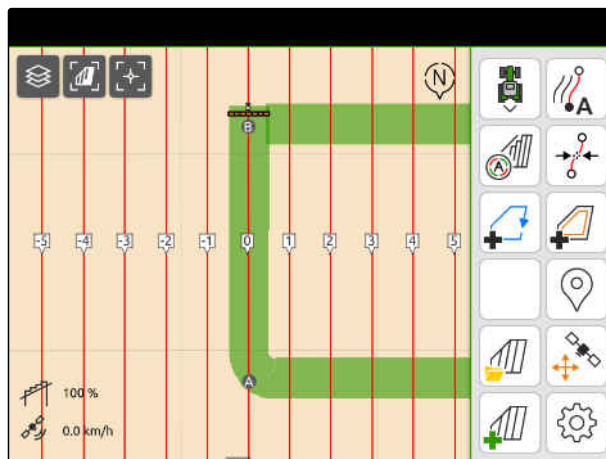
seleccionar  en el menú de trabajo

o

para cargar datos de campo de datos de tarea existentes o importados,
véase la página 84

o

para cargar datos de campo de un archivo shape,
véase la página 80.



CMS-I-00000202


➔ Si están disponibles los registros actuales, se mostrará un aviso.

2. Si se trabaja sin documentación y se deben descartar los registros actuales,

seleccionar .

o

si se trabaja con documentación y se deben memorizar los registros actuales,

seleccionar , véase la página 83.


➔ Si la tarea actual lleva adjuntos información de producto y valores nominales, se mostrará un aviso.

-
3. *Si se deben aplicar la información de producto y los valores nominales en el nuevo campo,*

seleccionar  .

o

si se deben rechazar la información de producto y los valores nominales de la tarea actual,

seleccionar  .

4. *Para iniciar el registro de la superficie labrada,*
véase la página 110.

5. *Para gestionar los registros*
véase la página 83.

Importar archivo shape

18

CMS-T-00007016-B.1

Los archivos shape guardados en la memoria USB se pueden mostrar e importar los datos de campo contenidos en la misma. Los datos de campo se pueden editar inmediatamente.



INDICACIÓN

Si se deben añadir los datos de campo a un campo existente, véase la página 86.

Los archivos shape pueden incluir los siguientes datos de campo:

- Tarjetas de aplicación
- Límites de campo



REQUISITOS PREVIOS

- ☑ Memoria USB con archivos shape introducida

Los mapas de aplicación y límites de campo deben ser creados con el sistema de coordenadas WGS-84. Los mapas de aplicación de límites de campo constan de 3 archivos. Los 3 archivos se deben guardar en el mismo directorio o el mismo archivo ZIP en la memoria USB:

- Archivo de geometrías, formato de archivo: .shp
- Archivo de datos factuales, formato de archivo: .dbf
- Archivo de atributos, formato de archivo: .shx

1. Deslizar el dedo desde el borde superior de la pantalla hacia el centro de la misma.

➔ Se abrirá el menú de inicio rápido.



CMS-I-00000278

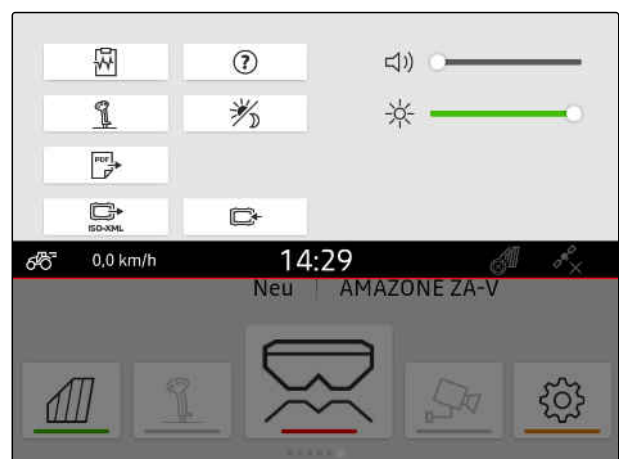
2. seleccionar .

➔ Si hay disponibles registros, se mostrará un aviso.

3. *Para rechazar los registros actuales,*
seleccionar

o


Para guardar los registros actuales,
seleccionar , véase la página 83.



CMS-I-00000144

Los archivos shape se pueden filtrar mediante la eliminación de la posición actual del GPS, véase la página 36.

4. *Para filtrar los archivos shape,*

seleccionar .

5. Marcar la casilla en el límite de campo deseado o el mapa de aplicación.



INDICACIÓN

Los mapas de aplicación deben ser asignados a los receptores de valor nominal del dispositivo conectado. Si el dispositivo conectado posee varios receptores de valor nominal, se pueden seleccionar varios mapas de aplicación.


Si no hay conectado ningún dispositivo, se deberá asignar unidades a los mapas de aplicación.

6. *Si hay conectado un dispositivo,*
seleccionar en "Objetivo" el destinatario de valor nominal deseado.

o

si no hay conectado ningún dispositivo,
seleccionar la unidad deseada en "Unidad".

7. *Para adaptar las dosis de aplicación,*
en "Escalar valores" escalar los valores en las dosis de aplicación deseadas.

8. Confirmar entradas con .

- ➔ Si en el AmaTron 4 no hay guardados datos de campo, se cargarán los mapas de aplicación seleccionados o los límites de campo elegidos en la vista de mapas.

9. *Si existen datos de campo en el AmaTron 4,*
seleccionar el campo correspondiente en la selección del campo.

10. *Si se tienen que gestionar los datos de campo cargados,*
véase la página 83.



CMS-I-00001094

Trabajar con documentación

19

CMS-T-00000263-M.1

19.1 Guardar datos de campo

CMS-T-00007064-A.1



Si se han guardado los datos de campo, se pueden memorizar los datos registrados. Si se pueden guardar los datos de campo, se mostrará una pregunta.

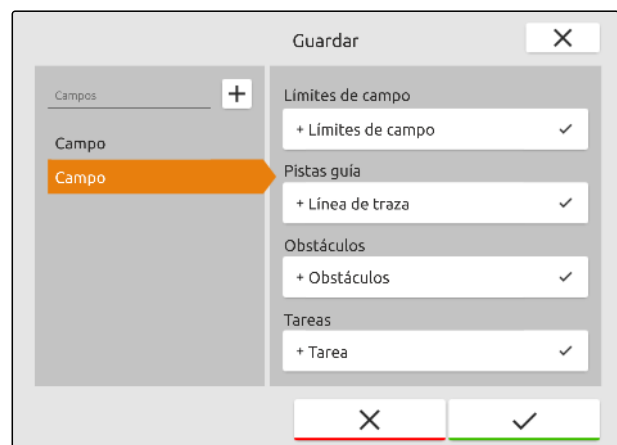
La pregunta para guardar los datos de campo se muestra bajo determinadas condiciones:

- Se tiene que crear un campo nuevo.
- Se deben cargar los datos de campo ya guardados.
- Los datos de campo deberán ser importados de archivos shape.

Si se confirma la pregunta, se mostrará el menú "Guardar".

En el menú "Guardar" se reproducen los campos ya guardados en la lista izquierda. Si se tienen que guardar los datos de campo registrados para un nuevo campo, se puede crear un campo nuevo. En el lado derecho se pueden deseleccionar los datos de campo que no se tienen que guardar para el campo seleccionado.

1. *Para crear un nuevo campo,*
seleccionar .
2. Seleccionar el campo deseado.
3. *Si no se tienen que guardar determinados datos de campo para el campo seleccionado,*
deseleccionar los datos de campo.
4. Confirmar con .



CMS-I-00004987

19.2 Cargar datos de campo

CMS-T-00000340-H.1

Para poder utilizar datos de campo importados y creados se deben cargar los datos del campo.


Los datos de campo pueden incluir los siguientes datos:

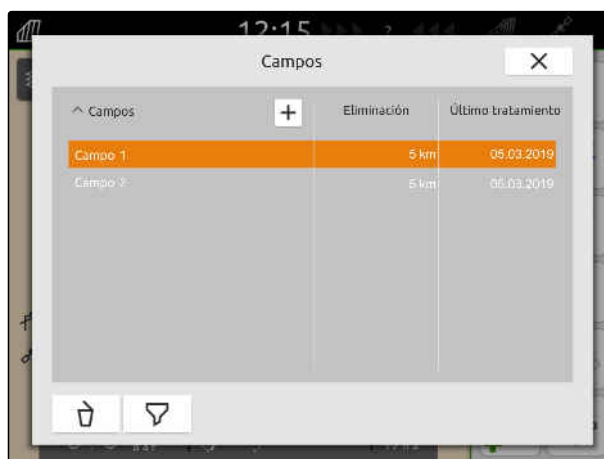
- Tareas
- Límites de campo
- Líneas trazadas
- Tarjetas de aplicación



REQUISITOS PREVIOS

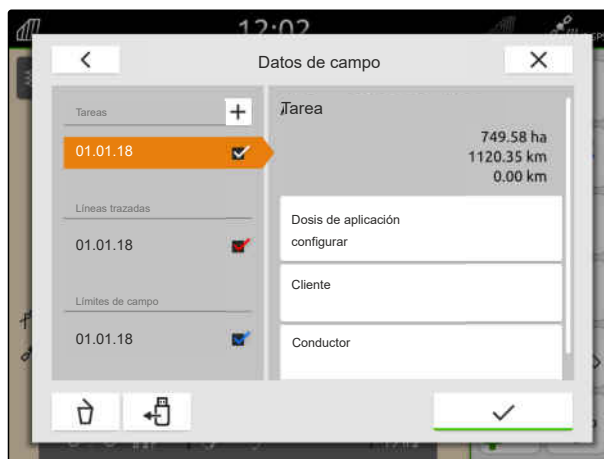
- ✓ Campo creado, véase la página 85 o datos de tarea ISO-XML importados, véase la página 89 o datos de campo importados del archivo shape, véase la página 86

1. Seleccionar  en el menú de trabajo.
2. Seleccionar el campo deseado.



CMS-I-00000304

3. *Para cargar una tarea junto con el campo, marcar la casilla en la tarea deseada.*
4. *Para gestionar los datos de tarea antes de importar, véase la página 93*
5. *Para cargar líneas trazadas junto con el campo, marcar la casilla en las líneas trazadas deseadas.*
6. *Para cargar un límite de campo junto con el campo, marcar la casilla en el límite de campo deseado.*




CMS-I-00000303

Las tarjetas de aplicación están incluidas en los datos de tarea y se cargan con los datos de la tarea. Los mapas de aplicación pueden constar de varias capas. Estos mapas de aplicación se denominan mapas de aplicación multicapa. Cada capa de uno de estos mapas se puede asignar a otro destinatario de valor teórico en la máquina.

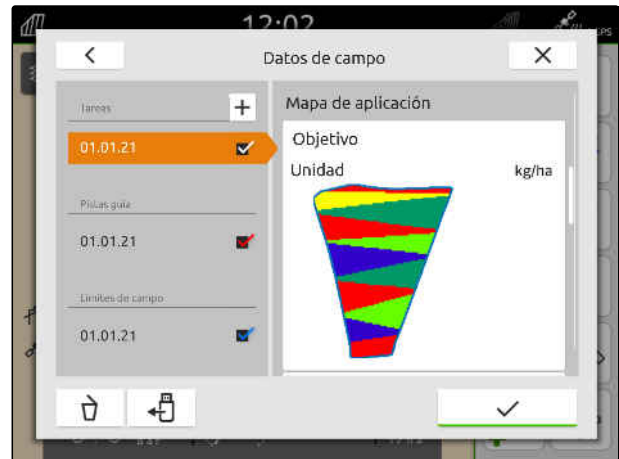
INDICACIÓN

Los destinatarios de valor teórico para los mapas de aplicación multicapa se asignan automáticamente mediante las unidades. Si los destinatarios de valor teórico no están correctamente asignados, se deberán asignar manualmente.

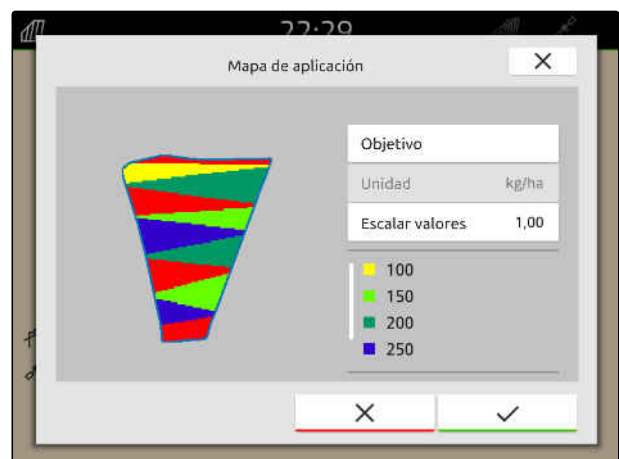
7. *Para ajustar un mapa de aplicación,* seleccionar en la tarea elegida la tarjeta de aplicación deseada.
8. *Si el destinatario de valor teórico en "Meta" no encaja con la capa,* asignar en "Meta" el destinatario de valor teórico deseado.
9. *Para adaptar las dosis de aplicación,* en "Escalar valores" escalar los valores a las dosis de aplicación deseadas.

10. Confirmar todas las entradas con .

➔ Si el vehículo se encuentra cerca del campo seleccionado, el campo y los datos seleccionados se mostrarán en el mapa.



CMS-I-00005173



CMS-I-00001090

19.3 Crear nuevo campo




CMS-T-00000325-G.1

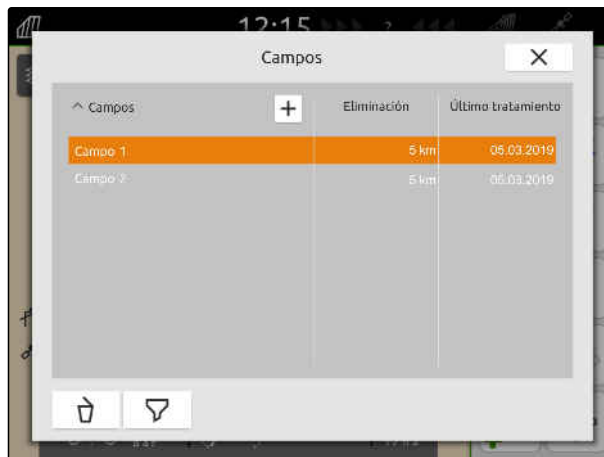
En el caso de la documentación del AmaTron 4 el campo es el punto central.

Si hay creado un campo, se guardarán automáticamente los siguientes datos sobre el campo:

- Límites de campo
- Líneas trazadas
- Obstáculos
- Cabecera del campo

Se pueden asignar tareas a un campo. Se pueden asignar dosis de aplicación, productos, clientes y conductores a una tarea.

1. Seleccionar  en el menú de trabajo.
2. seleccionar  .
3. Introducir el nombre del campo.
4. Confirmar con  .



CMS-I-00000304

19.4 Añadir datos de campo del archivo shape al campo

CMS-T-00001738-F.1

Los datos Shape guardados en la memoria USB se pueden mostrar y añadir los datos de campo contenidos en la misma a un campo existente. Si los datos de campo de un archivo shape se deben editar sin un campo existente, véase la página 80.

Los archivos Shape pueden incluir los siguientes datos de campo:

- Tarjetas de aplicación
- Límites de campo



REQUISITOS PREVIOS

- ☑ Campo creado, véase la página 85 o datos de tarea ISO-XML importados, véase la página 89
- ☑ Lápiz USB con archivos Shape introducido




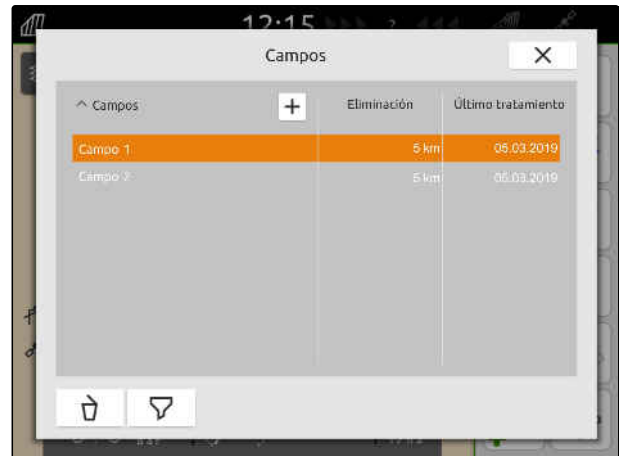
INDICACIÓN

Los mapas de aplicación debe ser creados con el sistema de coordenadas WGS-84.


Los mapas de aplicación constan de 3 archivos. Los 3 archivos se deben guardar en el mismo directorio o el mismo archivo ZIP en la memoria USB:

- Archivo de geometrías, formato de archivo: .shp
- Archivo de datos factuales, formato de archivo: .dbf
- Archivo de atributos, formato de archivo: .shx

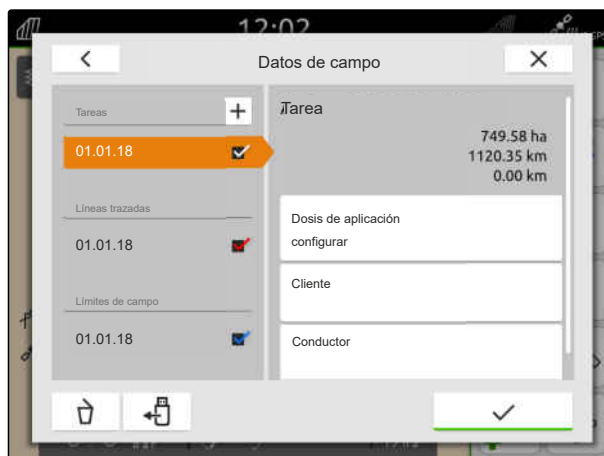
1. Seleccionar  en el menú de trabajo.
2. Seleccionar el campo deseado.



CMS-I-00000304

3. Seleccionar en el menú de selección de los datos de campo .

➔ Se muestran los límites de campo y mapas de aplicación guardados en la memoria USB



CMS-I-00000303

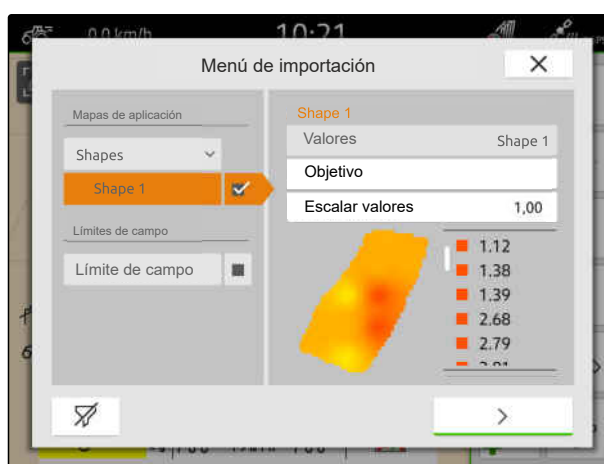
4. Marcar la casilla en el límite de campo deseado o el mapa de aplicación.



INDICACIÓN

Los mapas de aplicación deben ser asignados a los receptores de valor nominal del dispositivo conectado. Si el dispositivo conectado posee varios receptores de valor nominal, se pueden seleccionar varios mapas de aplicación.

Si no hay conectado ningún dispositivo, se deberá asignar unidades a los mapas de aplicación.



CMS-I-00001094

5. Si hay conectado un dispositivo, seleccionar en "Objetivo" el destinatario de valor nominal deseado.

o

si no hay conectado ningún dispositivo, seleccionar la unidad deseada en "Unidad".

6. Para adaptar las dosis de aplicación, en "Escalar valores" escalar los valores en las dosis de aplicación deseadas.

7. Confirmar entradas con .

➔ Las tarjetas de aplicación seleccionadas se aplicarán en los datos de campo en "Tareas". Los límites de campo seleccionados se recogen en la lista de los límites de campo.

19.5 Importar datos de tarea ISO-XML

CMS-T-00004311-E.1

19.5.1 importar datos de la tarea ISO-XML de la memoria USB

CMS-T-00000341-H.1

Se pueden importar datos de tarea ISO-XML y cargarse en el AmaTron 4.

Los datos de tarea ISO-XML pueden incluir los siguientes datos:

- Tareas
 - Las tareas hacen referencia a campos, productos, clientes, conductores y mapas de aplicación.
- Datos maestros
 - Datos de producto
 - Datos de clientes
 - Datos del conductor
 - Límites de campo
 - Líneas trazadas
 - Obstáculos
 - Cabecera del campo
- Tarjetas de aplicación



REQUISITOS PREVIOS

- ✓ Licencia para "GPS-Maps&Docs" disponible
- ✓ Los datos de la tareas ISO-XML se guardan como archivo XML con el nombre "Taskdata" en la memoria USB




INDICACIÓN

Si se importan datos de tarea ISO-XML, se guardarán los datos de tarea ISO-XML existentes desde el AmaTron 4 en la memoria USB y se borrarán en el AmaTron 4.

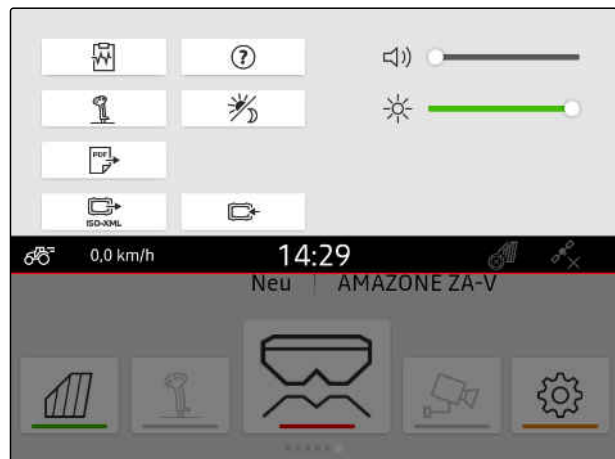
1. Abrir el menú de inicio rápido




CMS-I-00000278

2. seleccionar .

- ➔ Se muestra el menú de importación.
- ➔ Si un archivo ISO-XML está guardado en un subdirectorio de la memoria USB, en la lista se mostrará el nombre del directorio.
- ➔ Si un archivo ISO-XML está guardado en un archivo ZIP de la memoria USB, en la lista se mostrará el nombre de archivo del archivo ZIP.
- ➔ Si un archivo ISO-XML está guardado en el directorio principal de la memoria USB, en la lista se mostrará un punto como nombre del directorio principal.



CMS-I-00000144

3. Para seleccionar datos de la tarea para la importación, marcar la casilla en los datos de tarea deseada.
4. Confirmar la importación con .



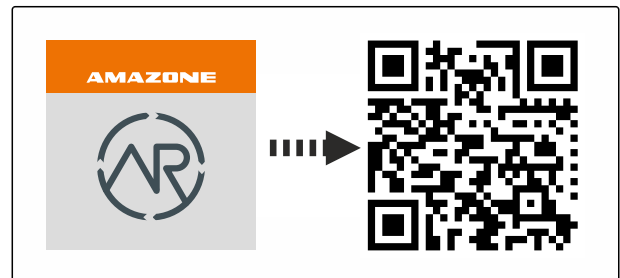
CMS-I-00004920

19.5.2 Importar datos de tarea ISO-XML con la app myAmaRouter

CMS-T-00004312-D.1

Por medio de la plataforma myAgrirouter, se pueden intercambiar datos entre sistemas de gestión de granjas, máquinas y dispositivos. La app myAmaRouter crea la conexión con myAgrirouter.

El código QR reproducido lleva a la descarga de más información.



CMS-I-00003258



REQUISITOS PREVIOS

- ☑ Licencia para "GPS-Maps&Docs" disponible
- ☑ App myAmaRouter instalada en el terminal móvil
- ☑ Red configurada en el AmaTron 4; véase la página 49
- ☑ AmaTron 4 y el terminal móvil están en la misma WLAN

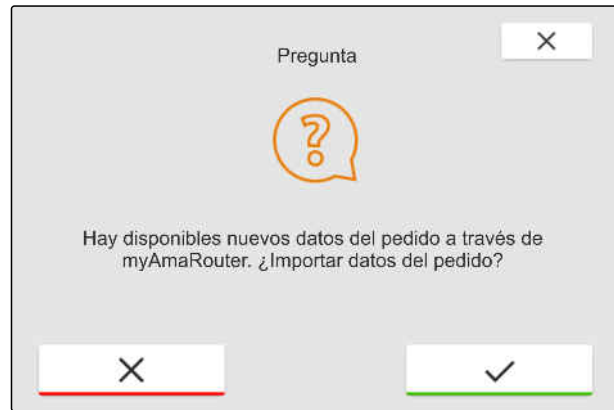


INDICACIÓN

Los datos de tarea existentes en el AmaTron 4 se sobrescribirán al importar nuevos datos de tarea. No se guardarán los datos de la tarea existentes de forma automática.

1. Si se tienen que guardar los datos de la tarea existentes, véase la página 92.
2. Iniciar App myAmaRouter.
3. Iniciar importación en la App myAmaRouter.

4. Confirmar importación en el AmaTron 4.



CMS-I-00003262

19.6 Exportar datos de tarea ISO-XML

CMS-T-00004313-D.1

19.6.1 Exportar datos de la tarea ISO-XML en memoria USB

CMS-T-00001743-E.1

Los datos de tarea registrados pueden ser exportados como datos ISO-XML y guardados en la memoria USB.



REQUISITOS PREVIOS

- ✓ Licencia para "GPS-Maps&Docs" disponible
- ✓ Lápiz USB introducido

1. Abrir el menú de inicio rápido

2. seleccionar  ISO-XML.

- ➔ Los datos de la tarea se guardarán en un directorio en la memoria USB. El directorio recibe el nombre "TASKDATA"
- ➔ Si ya existe un directorio con el nombre "TASKDATA" en la memoria USB, se completará el nombre de este directorio con la fecha y hora de la exportación.
- ➔ Quedará una copia de los datos de la tarea en el AmaTron 4.



CMS-I-00000278

19.6.2 Exportar datos de tarea ISO-XML con la app myAmaRouter

CMS-T-00004314-D.1

Por medio de la plataforma myAgrirouter, se pueden intercambiar datos entre sistemas de gestión de granjas, máquinas y dispositivos. La app myAmaRouter crea la conexión con myAgrirouter.

El código QR representado o el enlace www.amazone.de/qrcode_myAmaRouter llevan a más información.



CMS-I-00003258



REQUISITOS PREVIOS

- ✓ Licencia para "GPS-Maps&Docs" disponible
- ✓ App myAmaRouter instalada en el terminal móvil
- ✓ Red configurada en el AmaTron 4; véase la página 49
- ✓ AmaTron 4 y el terminal móvil están en la misma WLAN

1. Iniciar App myAmaRouter.
2. Iniciar exportación en la App myAmaRouter.
3. Confirmar exportación en el AmaTron 4.



CMS-I-00003263

19.7 Gestionar datos del pedido

CMS-T-00007052-C.1

19.7.1 Crear nueva tarea


CMS-T-00000326-H.1

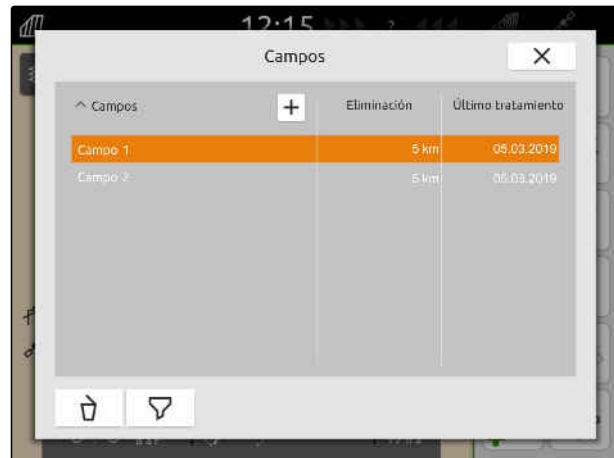
Si se ha creado un campo o se ha importado mediante datos de tarea, se pueden crear tareas y asignar una tarea al campo.




REQUISITOS PREVIOS

- ✓ Datos de tarea importados, véase la página 89
o campo creado, véase la página 85

1. Seleccionar  en el menú de trabajo.
2. Seleccionar campo.




CMS-I-00000304

3. Seleccionar en "Tareas" .

4. Introducir nombre de tarea.


➔ Si la tarea actual lleva adjuntos información de producto y valores nominales, se mostrará un aviso.


5. Si se deben aplicar la información de producto y los valores nominales para la nueva tarea,

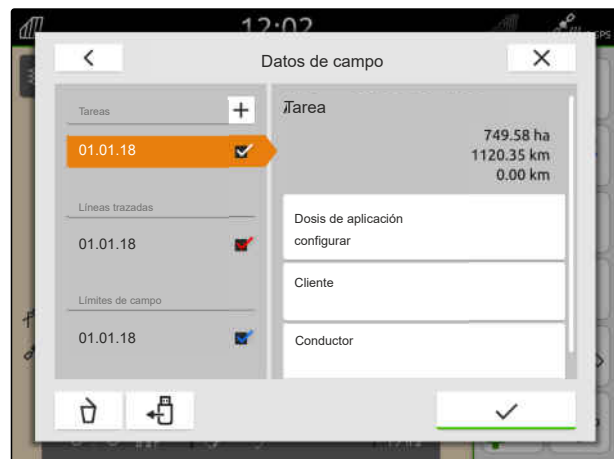
seleccionar .

o

si se deben rechazar la información de producto y los valores nominales de la tarea actual,

seleccionar .

6. Confirmar con .



CMS-I-00000303



INDICACIÓN

Se pueden asignar los siguiente datos a una tarea:

- Dosis de aplicación y productos, véase la página 95
- Clientes, véase la página 98
- Conductores, véase la página 100

19.7.2 Configurar dosis de aplicación

CMS-T-00000333-I.1


A los receptores de valores nominales del dispositivo conectado se les pueden asignar valores nominales. AmaTron 4 transmite los valores nominales ingresados al dispositivo conectado.

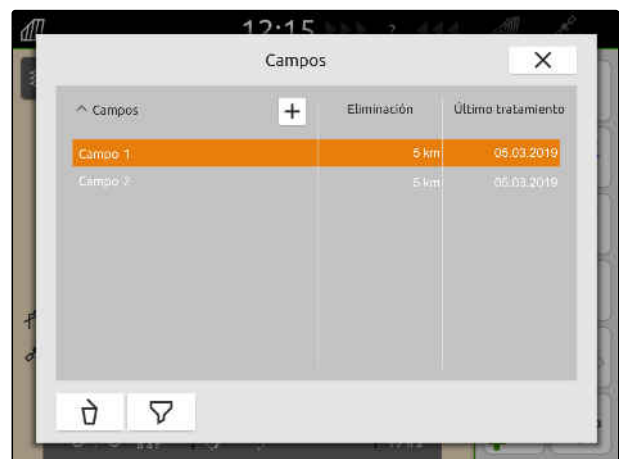
Para documentar las dosis de aplicación para productos individuales, pueden crearse productos e indicarse dosis de aplicación.



REQUISITOS PREVIOS

- ✓ Datos de tarea importados, véase la página 89 o campo creado, véase la página 85
- ✓ Tarea creada, véase la página 93 o importada con los datos de tarea
- ✓ Dispositivo ISOBUS con al menos un receptor de valor nominal conectado

1. Seleccionar  en el menú de trabajo.
2. Seleccionar campo.

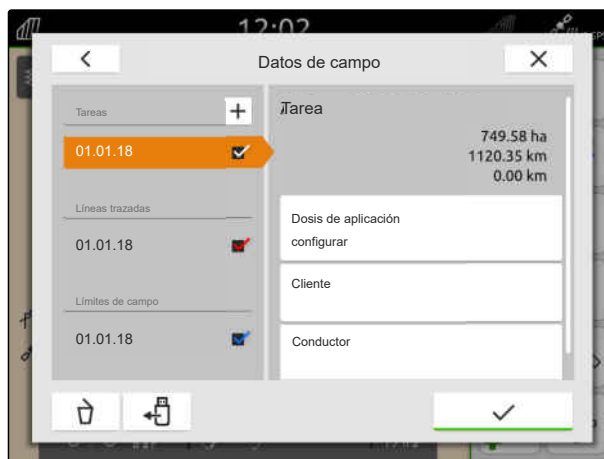


CMS-I-00000304

3. Seleccionar en "Tareas" la tarea deseada.

En "Configurar dosis de aplicación" se muestra el nombre del receptor de valor nominal. Se muestra un punto de menú para cada receptor de valor nominal del dispositivo.

4. Seleccionar el destinatario del valor de referencia deseado.



CMS-I-00000303

En el lado izquierdo se muestran las unidades en las que se pueden indicar el valor nominal. El dispositivo especifica las unidades.

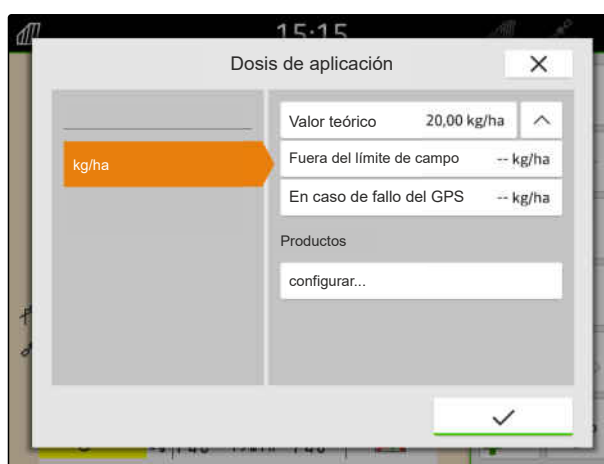


INDICACIÓN

Si la dosis de aplicación se introduce en porcentajes, se adapta el valor nominal introducido junto a la unidad de acuerdo con el valor porcentual.

5. Seleccionar la unidad deseada.

6. Introducir en "Valor nominal" el valor deseado.



CMS-I-00000305



INDICACIÓN

Si se utiliza una tarjeta de aplicación, se ignora el valor debajo de "Valor nominal".

Se pueden introducir valores nominales fijos para los siguientes casos:

- El dispositivo sale del campo.
- La señal GPS falla.

Si no se indican valores nominales fijos, el dispositivo guardará en ambos casos el último valor utilizado.

7. En caso de tener que ingresar valores nominales fijos,

mostrar con  los puntos de menú.

8. Con *"Fuera de límite de campo"* y *"En caso de fallar el GPS"*, introduzca los valores deseados.
9. Para editar dosis de aplicación para productos, véase la página 97.



19.7.3 Gestionar Productos

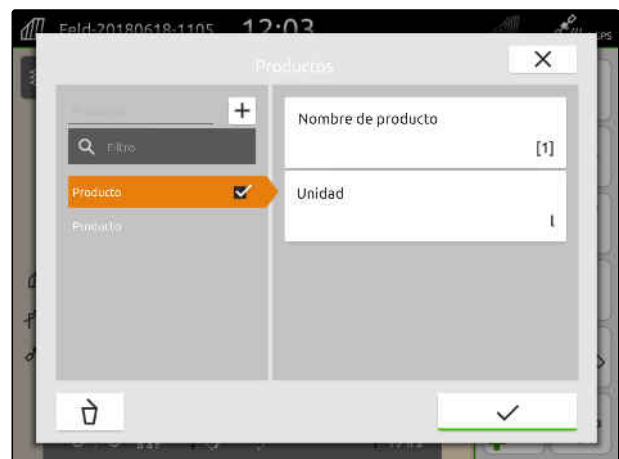
CMS-T-00010597-B.1

Se pueden introducir dosis de aplicación para los productos. AmaTron 4 guarda las dosis de aplicación para la documentación.

REQUISITOS PREVIOS

- ☑ Dosis de aplicación configuradas, véase la página 95


1. Seleccionar en el menú *"Dosis de aplicación"* en *"Configurar"* *"productos..."*.
2. Para crear un nuevo producto, seleccionar .
3. Dentro de *"Nombre de producto"* introducir el nombre para el producto.
4. Seleccionar en *"Unidad"* la unidad para el producto.
5. Confirmar con .



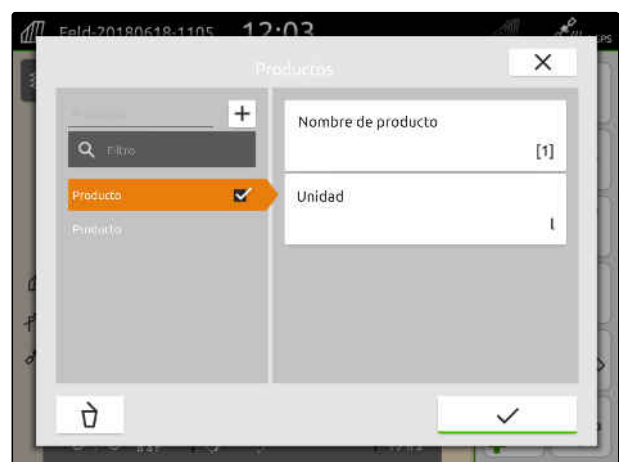
CMS-I-00000306

6. Para asignar un producto, seleccionar en *"Productos"* los productos deseados.


➔ Los productos elegidos tienen una casilla de verificación seleccionada.

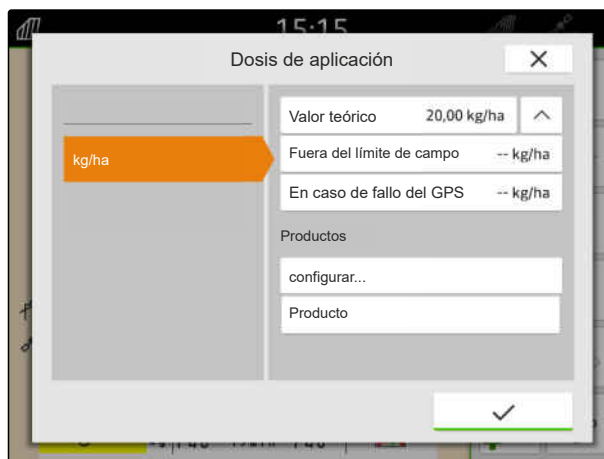
7. Confirmar con .

➔ Los productos seleccionados deben asignarse a la tarea y al receptor de valor de referencia del aparato.



CMS-I-00000306

8. Para cambiar el valor de referencia de los productos, seleccionar en "Productos" el producto deseado.
9. Introducir el valor de referencia.
10. Confirmar con .



CMS-I-00007246


19.7.4 Gestionar clientes

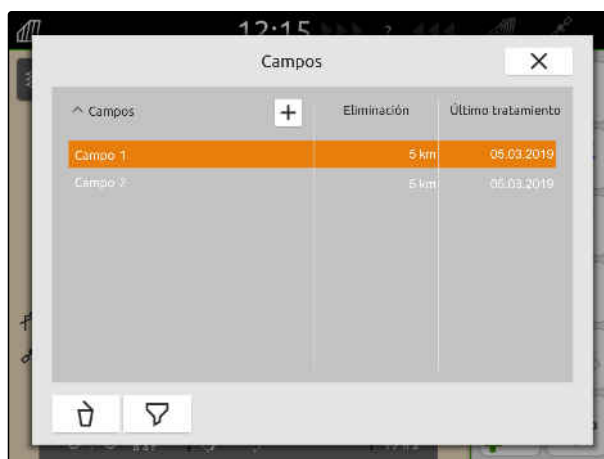
CMS-T-00000335-G.1



REQUISITOS PREVIOS

- ✓ Datos de tarea importados, véase la página 89 o campo creado, véase la página 85
- ✓ Tarea creada; véase la página 93 o importada con los datos de tarea

1. Seleccionar  en el menú de trabajo.
2. Seleccionar campo.

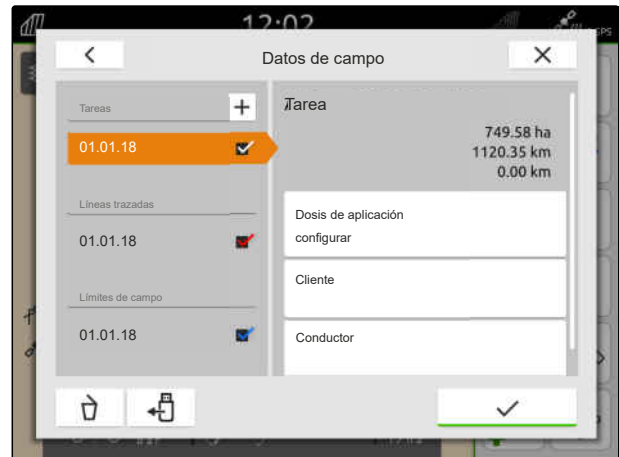





INDICACIÓN


Para crear clientes debe crearse y seleccionarse una tarea cualquiera. Los clientes creados pueden entonces asignarse a cada tarea.

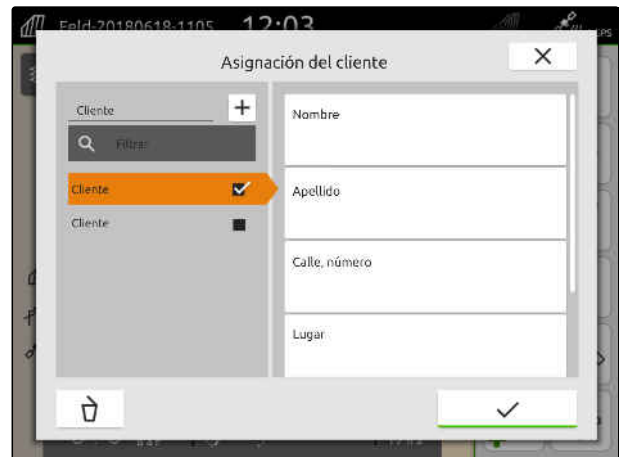
3. Seleccionar en "*Tareas*" cualquier tarea.
4. Seleccionar "*Cliente*".



5. Para crear un nuevo cliente,
Seleccionar .


6. Introducir datos de clientes.

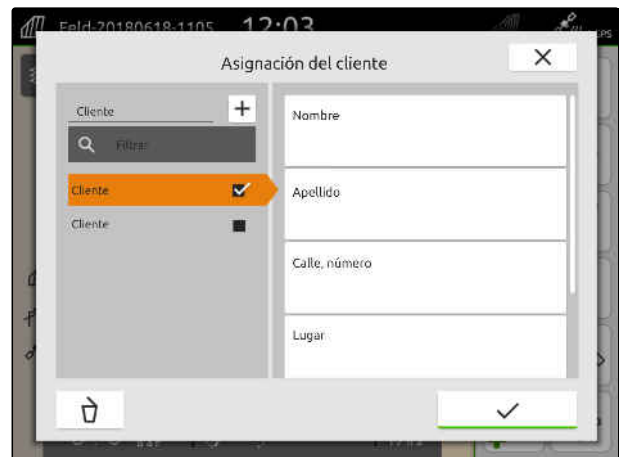
7. Confirmar con .



8. Para asignar un cliente a la tarea,
seleccionar el cliente deseado.

➔ El cliente elegido muestra una casilla seleccionada.

9. Confirmar con .



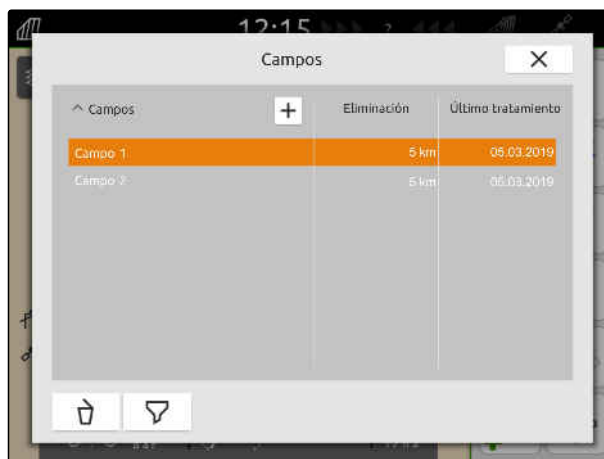
19.7.5 Administrar conductores



REQUISITOS PREVIOS

- ✓ Datos de tarea importados, véase la página 89 o campo creado, véase la página 85
- ✓ Tarea creada; véase la página 93 o importada con los datos de tarea

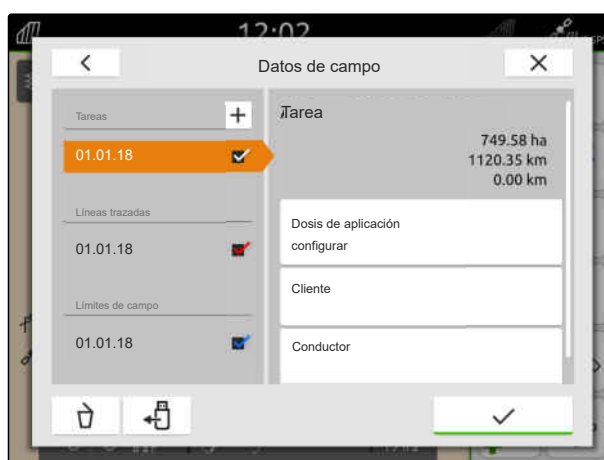
1. Seleccionar  en el menú de trabajo.
2. Seleccionar campo.





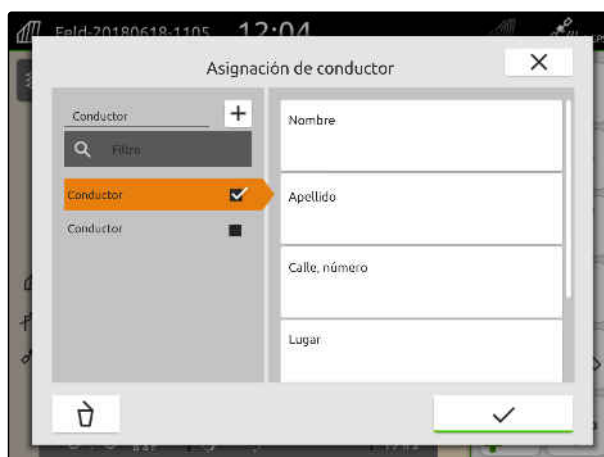
INDICACIÓN

Para crear conductores debe crearse y seleccionarse una tarea cualquiera. Los conductores creados pueden entonces asignarse a cada tarea.

3. Seleccionar en "Tareas" cualquier tarea.
4. Seleccionar "Conductor".




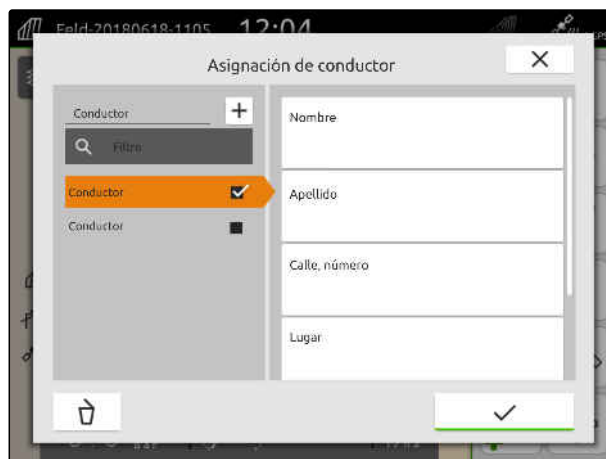
5. Para crear un nuevo conductor,
Seleccionar .
6. Introducir datos del conductor.
7. Confirmar con .



8. Para asignar un conductor a la tarea, seleccionar el conductor deseado.

➔ El conductor elegido muestra una casilla seleccionada.

9. Confirmar con .



19.8 Exportar datos de tarea como PDF

CMS-T-00003637-D.1

Los datos de la tarea del encargo actual se pueden memorizar como PDF en la memoria USB.

Los siguientes datos de tarea están incluidos en el PDF:


- Resumen de la tarea
- Detalles de la tarea
- Valores totales del aparato
- Detalles sobre la dosis de aplicación por destinatario del valor de referencia
- Imagen de un mapa de cobertura por destinatario del valor de referencia



REQUISITOS PREVIOS

- ✓ Memoria USB introducido
- ✓ Datos de campo cargados en la tarea deseada; véase la página 84

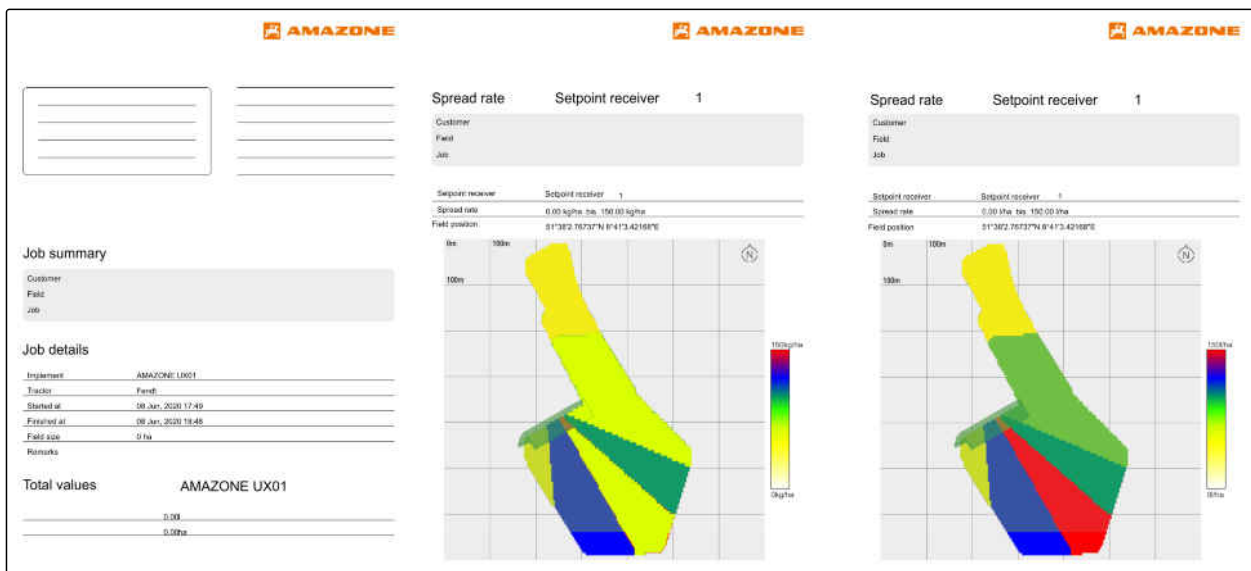
1. Abrir el menú de inicio rápido

2. seleccionar .



CMS-I-00000278

- ➔ Los datos de la tarea se guardarán en el directorio "*PDF_Export*" en la memoria USB. El archivo PDF recibe como nombres la fecha y la hora de la exportación, así como el nombre de campo y los nombres de la tarea.



CMS-I-00004117

Utilizar conexión de anchos parciales

20

CMS-T-00000189-J.1

20.1 Ajustar solapamiento

CMS-T-00000286-H.1

20.1.1 Definir solapado en dirección de marcha

CMS-T-00000287-H.1

El solapamiento en la dirección de la marcha indica hasta dónde pueden sobresalir los anchos parciales en la dirección de marcha sobre un límite antes de desconectarse los anchos parciales. Un solapamiento en la dirección de marcha impide que surjan huecos entre la cabecera de campo y las hileras o entre superficies trabajadas.

El solapamiento en la dirección de marcha puede ajustarse por separado para la conexión y desconexión de los anchos parciales.

Límites para el solapado en dirección de marcha:

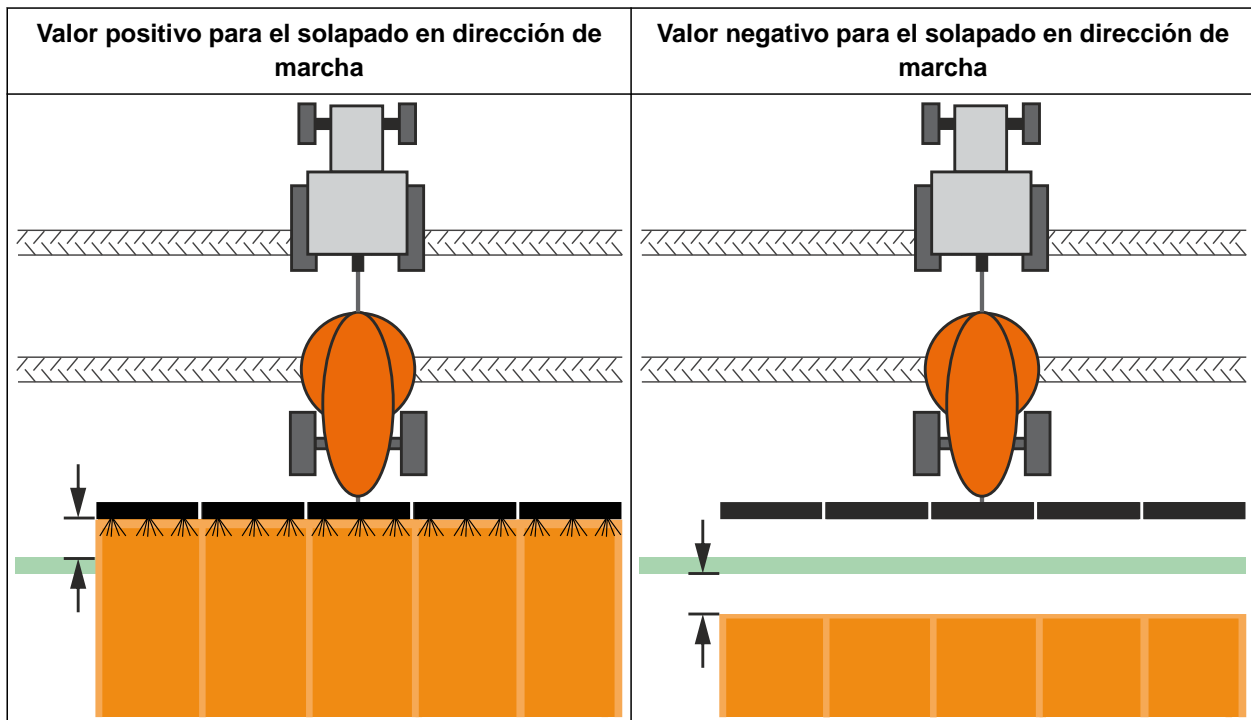
- Límite desde la superficie no trabajada a la trabajada
- Límite de cabecera de campo



INDICACIÓN

Para el solapado correcto en dirección de marcha se aplica lo siguiente:

- Los tiempos de conexión correctos sin solapado deben ajustarse en el control de dispositivos.
- Si existe intencionadamente un hueco entre la cabecera de campo y las hileras o entre superficies trabajadas, para el solapamiento en la dirección de marcha también puede introducirse un valor negativo.



REQUISITOS PREVIOS

- ✓ Licencia para "GPS-Switch basic" o "GPS-Switch pro" disponible



1. Seleccionar en el menú de trabajo > "Ajustes de solapamiento".

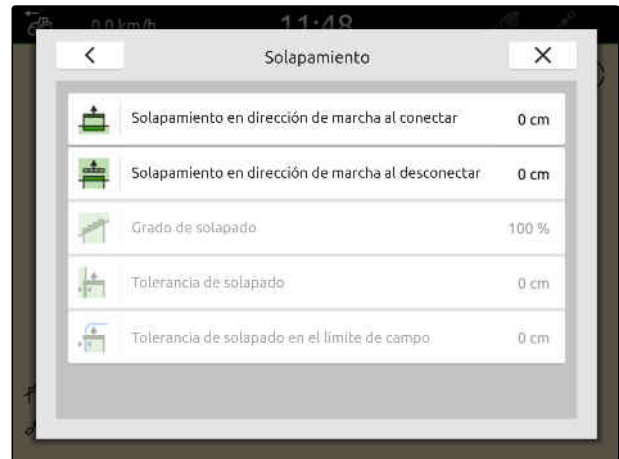
 - ➔ Si el equipo conectado soporta Multi Boom, se mostrará una selección del varillaje.
 - ➔ Si el equipo conectado solo posee un varillaje, se saltará la selección del varillaje.
2. Si se deben aplicar los ajustes de solapamiento para todo el varillaje, activar "Aceptar ajustes para todo el varillaje".

 - ➔ Si "Aceptar ajustes para todo el varillaje" está activado, solo se podrá elegir el primer varillaje.
3. Seleccionar el varillaje de la lista.



CMS-I-00004943

4. Seleccionar *"Solapamiento en dirección de marcha al conectar"*.
5. Introducir un valor entre -1000 cm y 1000 cm.
6. Confirmar con .
7. Seleccionar *"Solapamiento en dirección de marcha al desconectar"*.
8. Introducir un valor entre -1000 cm y 1000 cm.
9. Confirmar con .



CMS-I-00000198

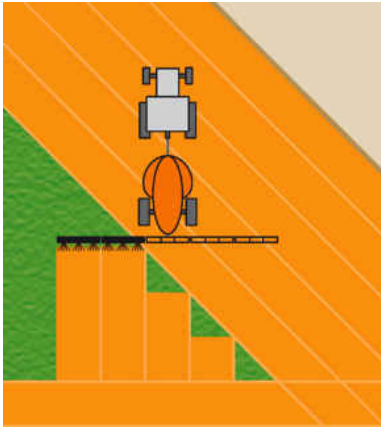
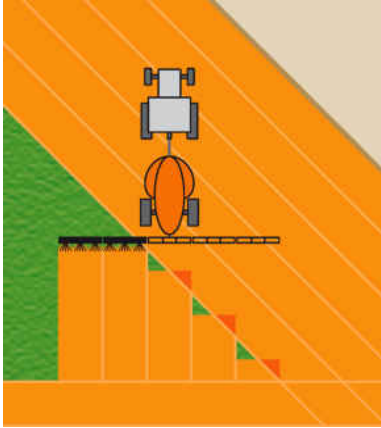
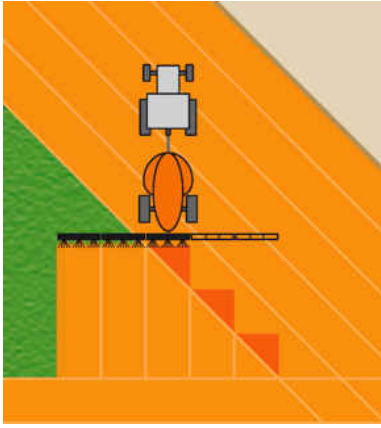
20.1.2 Definir el grado de solapamiento

CMS-T-00000288-H.1

El grado de solapamiento determina con qué porcentaje puede sobresalir un ancho parcial por encima del límite antes de que se desconecte el ancho parcial. El grado de solapamiento ajustado se indicará en la vista de mapas.

Límites para el grado de solapamiento:


- Límite desde la superficie no trabajada a la trabajada
- Límite de cabecera de campo

Posibles ajustes	Aclaración	Figura
0 %	Los anchos parciales se desconectan antes de que se produzca un solapamiento por exceso.	
50 %	Los anchos parciales se desconectan si sobresalen hasta la mitad sobre un límite.	
100 %	Los anchos parciales se desconectan si sobresalen completamente por encima de un límite.	



REQUISITOS PREVIOS

- ✓ Licencia para "GPS-Switch basic" o "GPS-Switch pro" disponible

1. Seleccionar en el menú de trabajo  > "Ajustes de solapamiento".

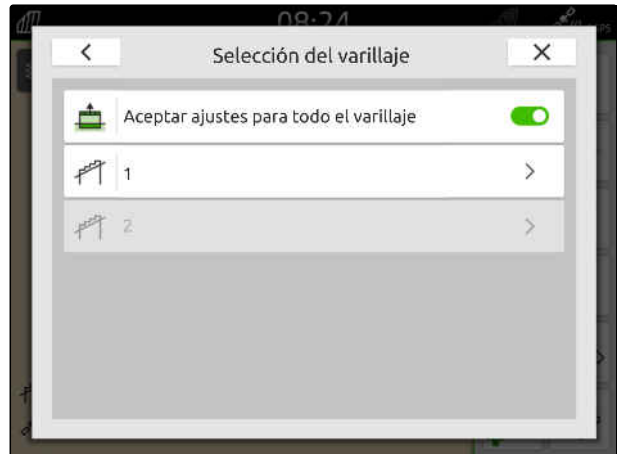
- ➔ Si el equipo conectado soporta Multi Boom, se mostrará una selección del varillaje.

➔ Si el equipo conectado solo posee un varillaje, se saltará la selección del varillaje.

2. Si se deben aplicar los ajustes de solapamiento para todo el varillaje, activar "Aceptar ajustes para todo el varillaje".

➔ Si "Aceptar ajustes para todo el varillaje" está activado, solo se podrá elegir el primer varillaje.


3. Seleccionar el varillaje de la lista.

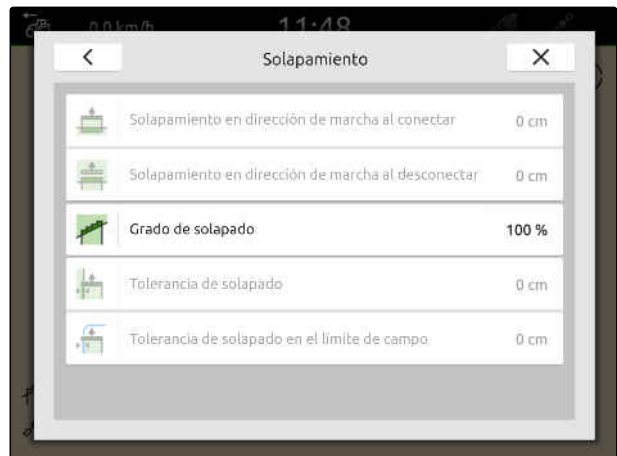


CMS-I-00004943

4. Seleccionar "Grado de solapado".

5. Elegir el valor porcentual.

6. Confirmar con .



CMS-I-00000199

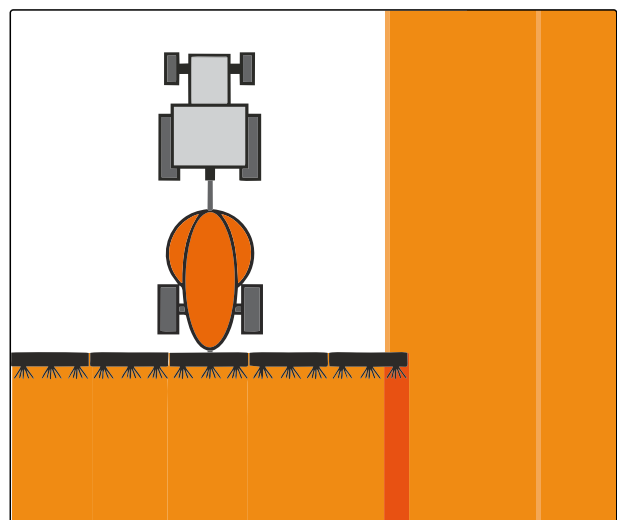
20.1.3 Definir tolerancia de solapado

CMS-T-00000289-H.1

La tolerancia de solapado determina hasta dónde pueden sobresalir los anchos parciales exteriores sobre una superficie trabajada antes de desconectarse los anchos parciales. Una tolerancia de solapado impide que los anchos parciales exteriores se desconecten y conecten continuamente durante desplazamientos paralelos si los anchos parciales rozan un límite.

Límites para la tolerancia de solapado:

- Límite desde la superficie no trabajada a la trabajada
- Límite de cabecera de campo



CMS-I-000594




INDICACIÓN

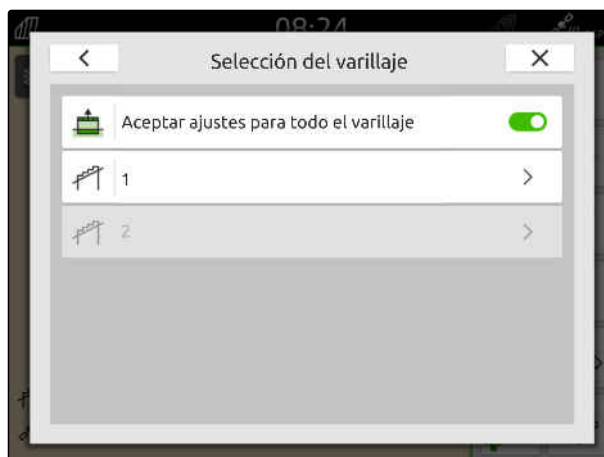
El grado de solapado solo interviene si está fijado al 0 % o al 100 %; véase la página 105.




REQUISITOS PREVIOS

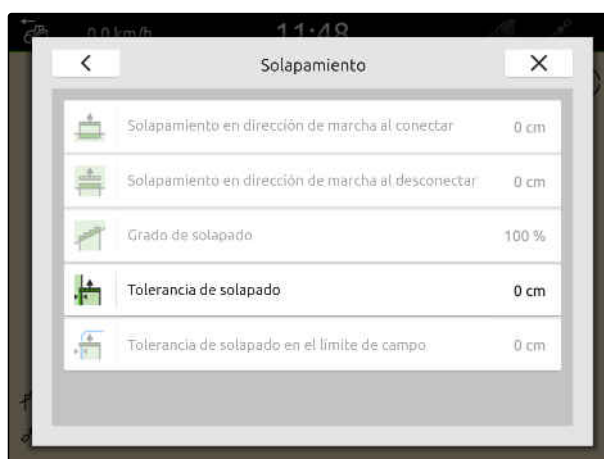
- ✓ Licencia para "GPS-Switch basic" o "GPS-Switch pro" disponible

1. Seleccionar en el menú de trabajo  > "Ajustes de solapamiento".
 - ➔ Si el equipo conectado soporta Multi Boom, se mostrará una selección del varillaje.
 - ➔ Si el equipo conectado solo posee un varillaje, se saltará la selección del varillaje.
2. Si se deben aplicar los ajustes de solapamiento para todo el varillaje, activar "Aceptar ajustes para todo el varillaje".
 - ➔ Si "Aceptar ajustes para todo el varillaje" está activado, solo se podrá elegir el primer varillaje.
3. Seleccionar el varillaje de la lista.



CMS-I-00004943

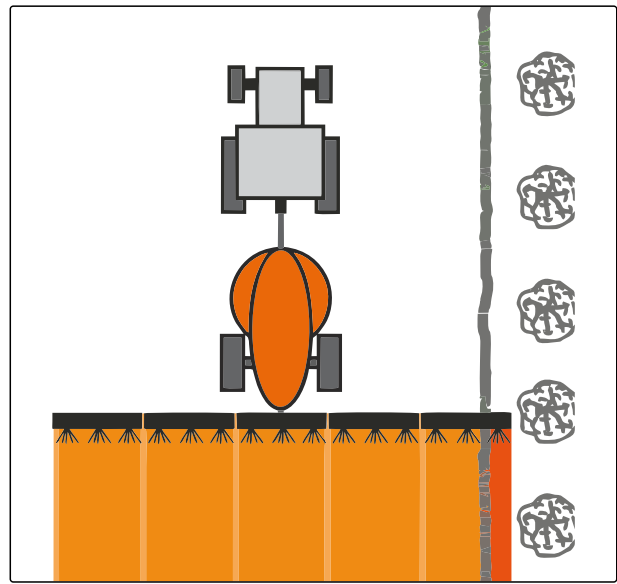
4. Seleccionar "Tolerancia de solapado".
5. Introducir el valor deseado.
6. Confirmar con .



CMS-I-00000200

20.1.4 Definir tolerancia de solapado en el límite de campo

La tolerancia de solapado en el límite de campo determina hasta dónde pueden sobresalir los anchos parciales exteriores sobre el límite de campo antes de desconectarse los anchos parciales. Una tolerancia de solapado en el límite de campo impide que los anchos parciales exteriores se desconecten y conecten continuamente durante desplazamientos en el límite de campo si los anchos parciales rozan el límite de campo.




CMS-T-00000290-H.1

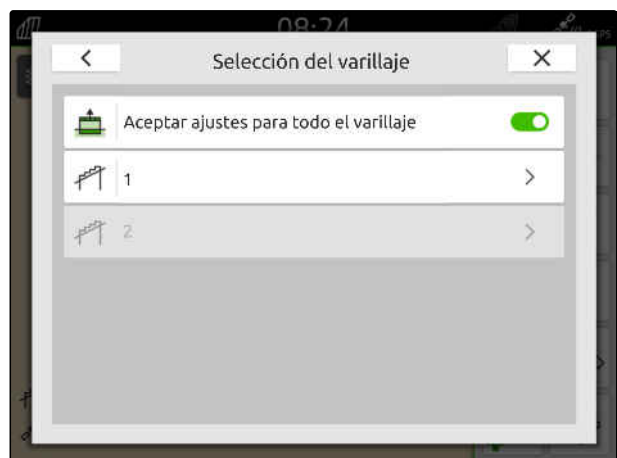
CMS-I-001467



REQUISITOS PREVIOS

- ☑ Licencia para "GPS-Switch basic" o "GPS-Switch pro" disponible

1. Seleccionar en el menú de trabajo  > "Ajustes de solapamiento".
 - ➔ Si el equipo conectado soporta Multi Boom, se mostrará una selección del varillaje.
 - ➔ Si el equipo conectado solo posee un varillaje, se saltará la selección del varillaje.
2. Si se deben aplicar los ajustes de solapamiento para todo el varillaje, activar "Aceptar ajustes para todo el varillaje".
 - ➔ Si "Aceptar ajustes para todo el varillaje" está activado, solo se podrá elegir el primer varillaje.
3. Seleccionar el varillaje de la lista.



CMS-I-00004943

4. Seleccionar "Tolerancia de solapado en el límite de campo".
5. Introducir un valor entre 0 cm y 150 cm.
6. Confirmar con ✓.



CMS-I-00000201

20.2 Iniciar el registro

CMS-T-00000264-I.1

Si se ha iniciado el registro y las secciones de brazo están conectados, el AmaTron 4 guardará los datos de posición de la superficie trabajada. Las superficies labradas se representan en color verde en la vista de mapas.

Los siguientes datos pertenecen a los registros:

- Superficie trabajada
- Límites de campo
- Obstáculos
- Cabecera del campo
- Líneas trazadas



INDICACIÓN

Sin una señal de corrección, la señal recibida es corregida por un software. Hasta que se disponga de una señal corregida, pueden pasar hasta 5 minutos.

Si no hay disponible una señal corregida, se representa el campo tratado en amarillo en la vista de mapas. En caso de disponer de una señal corregida, se representa el campo tratado en verde.

La siguiente tabla muestra una vista general sobre el estado de las secciones de brazo y los colores correspondientes de las secciones de brazo en el símbolo de aparato.

Aparato con conmutación automática de secciones de brazo	
Estado de anchos parciales	Color de la sección de brazo en el símbolo de aparato
Aparato no en posición de trabajo	Gris
Registro detenido, sección de brazo desconectada manualmente	Naranja
Registro detenido, sección de brazo conectada manualmente	Verde
Sección de brazo desconectada mediante conmutación automática de secciones de brazo	Naranja
Sección de brazo mediante conmutación automática de secciones de brazo conectada	Verde
Sección de brazo mediante conmutación automática de secciones de brazo conectada, sección de brazo no ha alcanzado el valor de referencia	Amarillo
Registro iniciado, sección de brazo detenida manualmente	Rojo



INDICACIÓN

Si las secciones de brazo del aparato se conectan manualmente, se indicará mediante los colores de las secciones de brazo en el símbolo de aparato una recomendación de conmutación.

Aparato con conmutación manual de secciones de brazo	
Recomendación de conmutación	Color de la sección de brazo en el símbolo de aparato
Sección de brazo desconectada	Naranja
Sección de brazo conectada	Verde




REQUISITOS PREVIOS

- ✓ ISOBUS configurado, véase la página 42
- ✓ Señal de GPS disponible
- ✓ Tractor correcto seleccionado, véase la página 65
- ✓ Equipo correcto seleccionado, véase la página 54
- ✓ Solapamiento ajustado, véase la página 103
- ✓ Licencia para "GPS-Switch basic" o "GPS-Switch pro" disponible


En caso de conmutación automática de secciones de brazo:

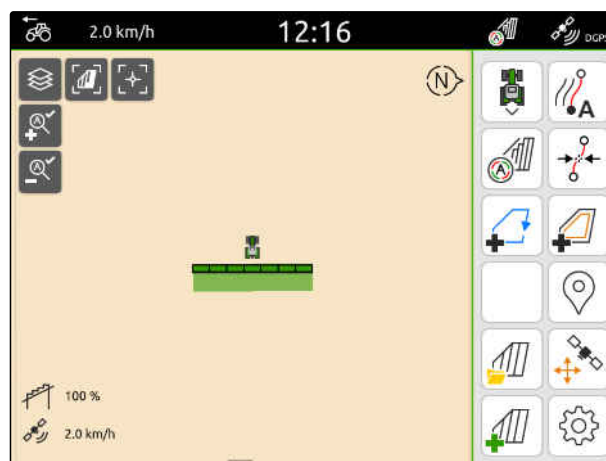
- ✓ Aparato configurado para conmutación automática de secciones de brazo

- Si el equipo de trabajo conectado soporta la conmutación automática de secciones de brazo, seleccionar  en el menú de trabajo

o

si las secciones de brazo del equipo de trabajo conectado se conmutan manualmente,

seleccionar  en el menú de trabajo.



CMS-I-00000132

20.3 Finalizar registro

CMS-T-00000265-B.1

- Si el equipo de trabajo conectado soporta la conexión automática de anchos parciales, desconectar todos los anchos parciales mediante el control de dispositivos

o

detener

o

si los anchos parciales del equipo de trabajo conectado se conmutan manualmente,

seleccionar  en el menú de trabajo.

Utilizar límites de campo

21

CMS-T-00001745-G.1

21.1 Crear límite de campo

CMS-T-00000298-H.1

El AmaTron 4 puede crear un límite de campo a partir de la superficie trabajada. A partir del límite de campo el AmaTron 4 puede calcular el tamaño del campo. A partir del tamaño de campo se deduce la superficie trabajada y la superficie restante. Si se utiliza la conmutación automático de secciones de brazo, se detiene la dispersión en el límite de campo.

Si se debe crear un límite de campo si trabajar la superficie en realidad, se puede volver a borrar la superficie trabajada en el AmaTron 4.


Si hay conectado un esparcidor ISOBUS, se creará automáticamente una zona de seguridad dentro del límite de campo. Si el esparcidor ISOBUS se mueve en la zona de seguridad, se desconectarán los secciones de brazo. Con ello se impide que se disperse sobre el límite de campo. La zona de seguridad se puede desactivar por medio de la configuración de límites de campo.

En los esparcidores AMAZONE de la generación más reciente, se desactiva automáticamente la zona de seguridad durante la dispersión en límite.



REQUISITOS PREVIOS

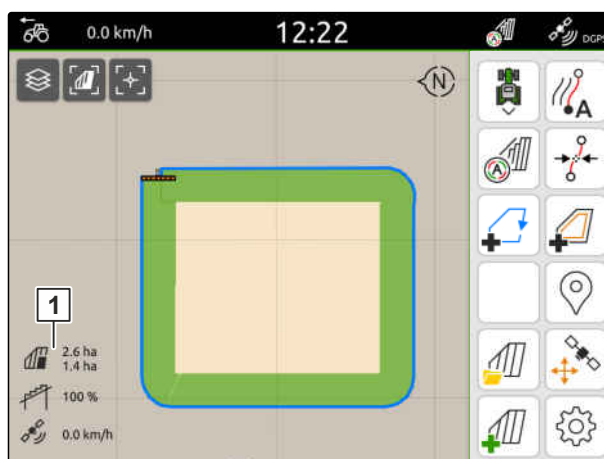
- ✓ Licencia para "GPS-Switch basic" o "GPS-Switch pro" disponible
- ✓ Borde de campo completamente trabajado

1. Seleccionar  en el menú de trabajo.




CMS-I-00000215

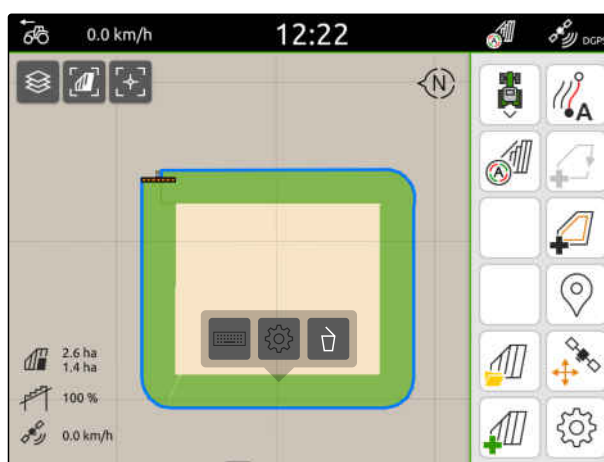
- ➔ El límite de campo se coloca alrededor de la superficie trabajada. Los tamaños de la superficie labrada y de la superficie restante se indican en el mapa: **1**



CMS-I-00000217

2. Para borrar la superficie trabajada pulsar en la superficie trabajada.

3. seleccionar .



CMS-I-00003261

4. *Para crear zonas de exclusión,*
véase la página 115.
5. *Para configurar el límite de campo*
véase la página 117

21.2 Crear zonas de exclusión

CMS-T-00013057-A.1

Con las zonas de exclusión se pueden identificar áreas en el campo que no se deben o pueden labrar. Las zonas de exclusión conservan un límite propio. Si se crean zonas de exclusión y no existe ningún límite de campo, se creará automáticamente un límite de campo. Los límites de las zonas de exclusión se crean dentro del límite de campo alrededor de zonas no labradas.

La zona de exclusión debe tener un tamaño mínimo de 10 m².

Si hay conectado un esparcidor ISOBUS, se crearán automáticamente zonas de seguridad alrededor de zonas de exclusión. Si el esparcidor ISOBUS se mueve en la zona de seguridad, se desconectarán los secciones de brazo. Con ello se impide que se disperse en las zonas de exclusión. La zona de seguridad se puede desactivar por medio de la configuración de límites de campo.

En los esparcidores AMAZONE de la generación más reciente, se desactiva automáticamente la zona de seguridad durante la dispersión en límite.



REQUISITOS PREVIOS

- ✓ Campo completamente labrado
- ✓ Superficie no labrada de al menos 10 m² dentro de la superficie labrada existente

1. Pulsar en la superficie labrada.

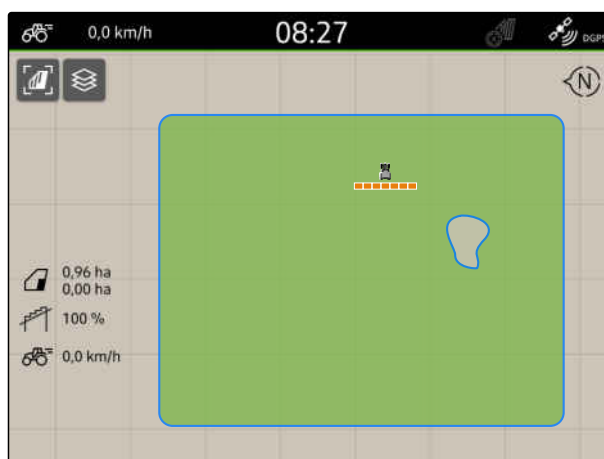
2. seleccionar



CMS-I-00008351

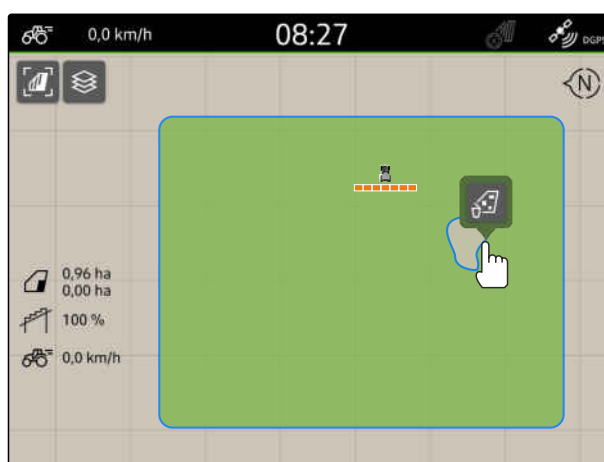
➔ Si no existe aún ningún límite de campo, se creará un límite de campo.

➔ Alrededor de las zonas no labradas dentro del límite de campo se crearán zonas de exclusión.



CMS-I-00008350

3. Para borrar una zona de exclusión, pulsar en la zona de exclusión y elegir




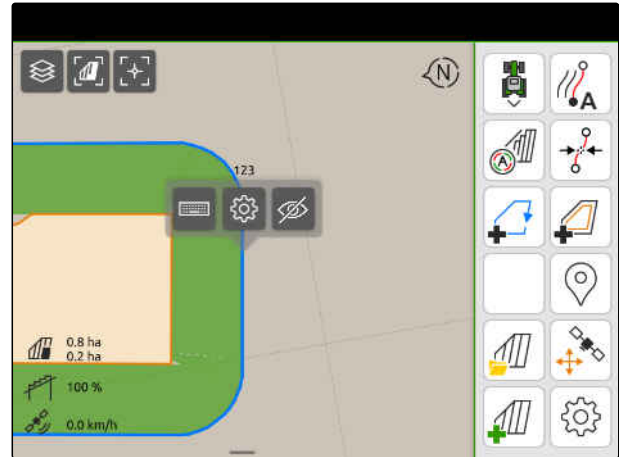
CMS-I-00008349

21.3 Ocultar límite de campo

CMS-T-00000308-G.1

Si se ocultan los límites de campo, ya no se mostrarán los límites en la vista de mapas. Los límites de campo ocultos permanecen guardados en los datos de campo y se pueden volver a cargar.

1. Pulsar en el límite de campo
2. seleccionar .
3. *Para volver a cargar los límites de campo, véase la página 84.*



CMS-I-00001053

21.4 Configurar límites de campo


CMS-T-00013056-A.1

21.4.1 Desactivar la zona de seguridad

CMS-T-00013058-A.1

Si hay conectado un esparcidor ISOBUS, se crearán automáticamente zonas de seguridad dentro de los límites del campo y alrededor de zonas de exclusión. Si el esparcidor ISOBUS se mueve en una zona de seguridad, se desconectarán las secciones de brazo. Con ello se impide que se disperse sobre el límite de campo o en la zona de exclusión. Las zonas de seguridad se pueden desactivar.

En los esparcidores AMAZONE de la generación más reciente, se desactivan automáticamente las zonas de seguridad durante la dispersión en límite.

1. Seleccionar en el menú de trabajo  > "Límite de campo".

2. Activar "Zona de seguridad"

o

Desactivar "Zona de seguridad".



CMS-I-00008327


21.4.2 Activar avisos ante obstáculos y límites

CMS-T-00000225-G.1

Las advertencias se muestran en el borde superior de la pantalla y se emite una señal acústica.

Si las advertencias están activadas, se emitirán avisos para los siguientes eventos:

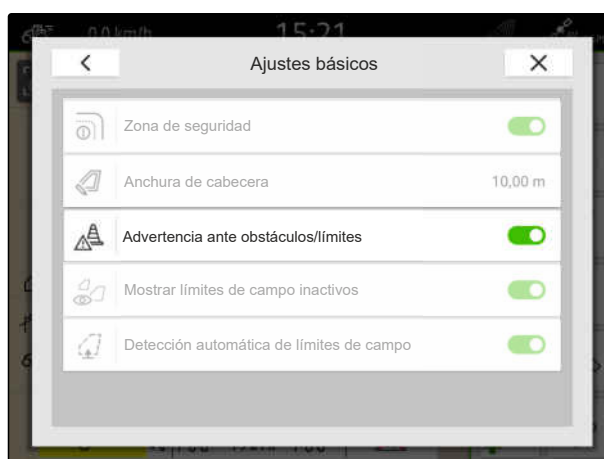
- Aproximación a un límite de campo
- Aproximación a un obstáculo

1. Seleccionar en el menú de trabajo  > "Límite de campo".

2. Activar "Advertencia ante obstáculos/límites"

o

desactivar "Advertencia ante obstáculos/límites".




CMS-I-00000189

21.4.3 Mostrar límites de campo inactivos

CMS-T-00013059-A.1

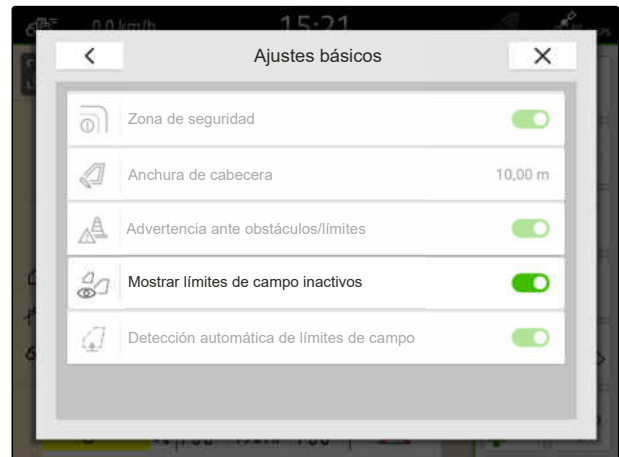
Si esta función está activada, se mostrarán límites de campo inactivos como líneas finas grises en la vista de mapas.

1. Seleccionar en el menú de trabajo  > "Límite de campo".

2. Activar "Mostrar límites de campo inactivos"

o

Desactivar "Mostrar límites de campo inactivos".



CMS-I-00008328

21.4.4 Activar detección automática del límite de campo


CMS-T-00003639-C.1

Si la detección automática del límite de campo está activada, AmaTron 4 reconoce automáticamente si un campo guardado se encuentra cerca. Los datos de campo para este campo se pueden cargar para trabajar el campo. Si la función está desactivada, se deberán seleccionar los datos de campo manualmente para trabajar el campo.



REQUISITOS PREVIOS

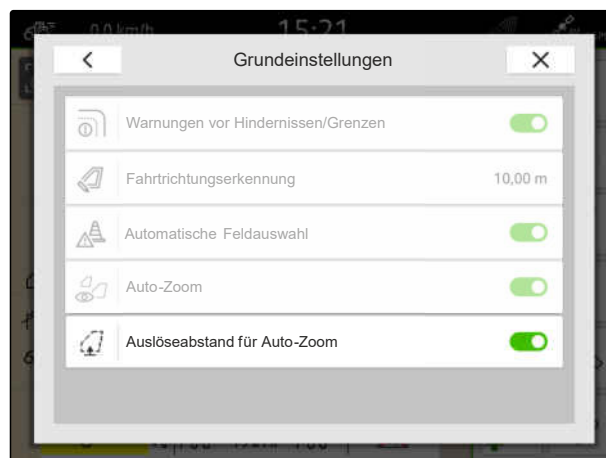
- ✓ Licencia para "GPS-Maps&Docs" disponible

1. Seleccionar en el menú de trabajo  > "Límite de campo".

2. Activar "Detección automática del límite de campo"

o

Desactivar "Detección automática del límite de campo".



CMS-I-00008291

Utilizar cabecera del campo virtual

22

CMS-T-00001746-H.1

22.1 Crear cabecera de campo virtual

CMS-T-00000300-I.1


Con una cabecera de campo virtual se puede definir la cabecera real en la vista de mapas. El área de la cabecera se puede trabajar independientemente del campo restante. Los anchos parciales se activan en el límite de cabecera.

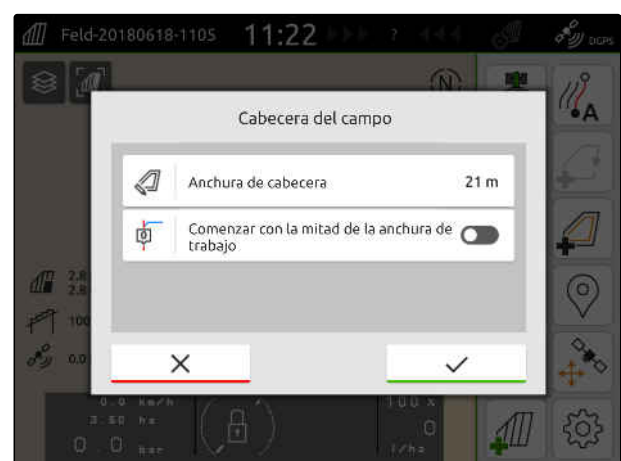
En la cabecera virtual se crean pistas guía automáticamente.



REQUISITOS PREVIOS

- ☑ Licencia para "GPS-Switch basic" o "GPS-Switch pro" disponible
- ☑ Límite de campo creado, véase la página 113

1. Seleccionar  en el menú de trabajo.
2. Introducir anchura de cabecera.



CMS-I-00000219

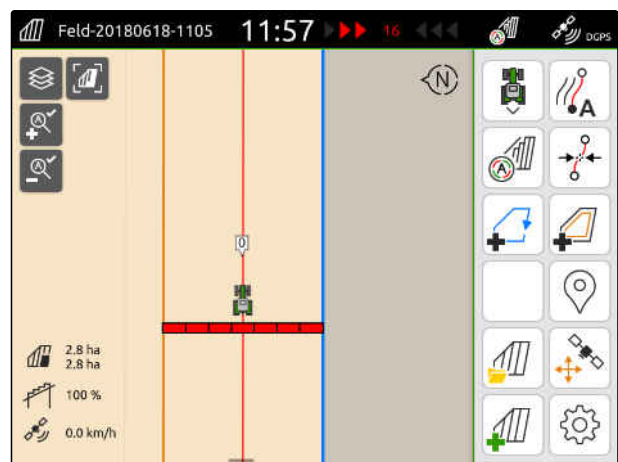
22 | Utilizar cabecera del campo virtual

Crear cabecera de campo virtual

Si se comienza con la mitad del ancho de trabajo, la primera pista guía "0" se encuentra en el límite de campo y la segunda pista guía se ubica a una anchura de trabajo muy dentro del límite de campo.




Si se comienza con todo el ancho de trabajo, la primera pista guía "0" se ubica a media anchura de trabajo muy dentro del límite de campo.



3. Para crear la primera pista guía en el límite de campo,
Activar "Comenzar con la mitad de la anchura de trabajo"

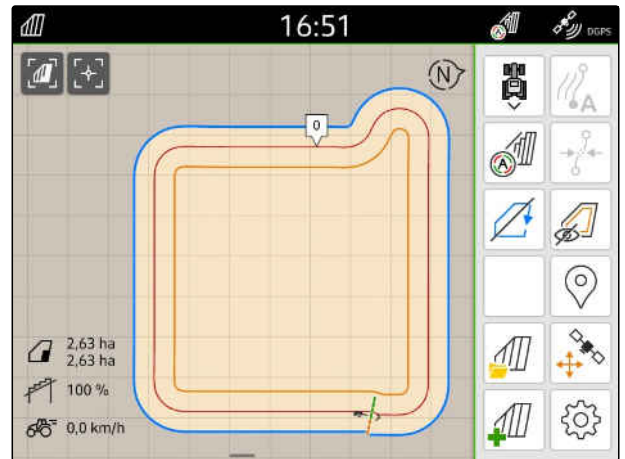
o

para crear la primera pista guía a media anchura de trabajo muy dentro del límite de campo,
desactivar "Comenzar con la mitad de la anchura de trabajo".


4. Confirmar con .


➔ Después de que se haya creado la cabecera de campo virtual, ésta se mostrará como superficie gris dentro del límite de campo.

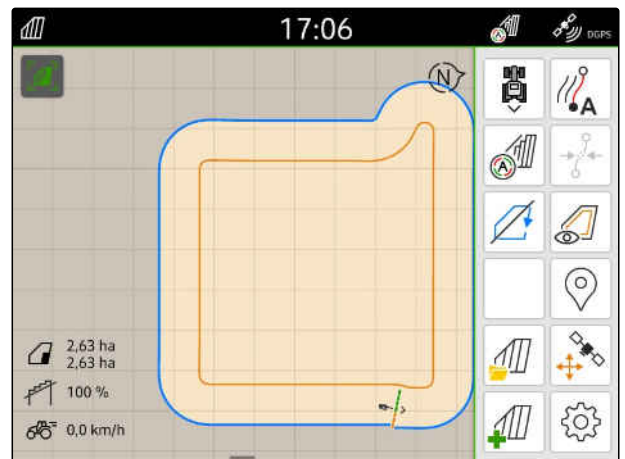
Para poder iniciar la dosificación dentro de la cabecera de campo virtual y utilizar las líneas trazadas dentro de la cabecera virtual, ésta debe estar desbloqueada.




CMS-I-00009412

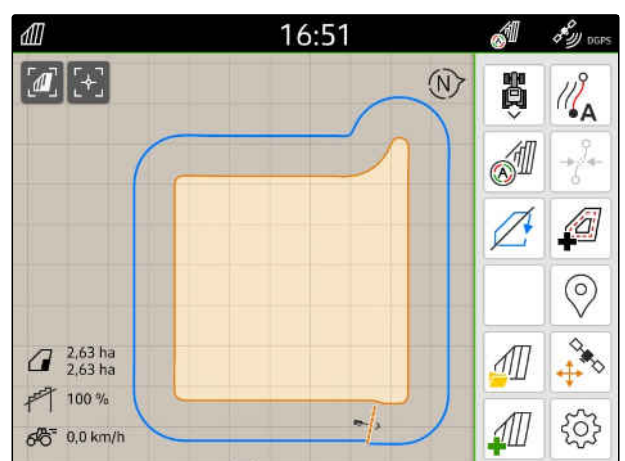
5. Para desbloquear la cabecera de campo virtual, seleccionar  en el menú de trabajo.

6. Para ocultar las pistas guía dentro de la cabecera virtual, seleccionar  en el menú de trabajo.



CMS-I-00009411

7. Para bloquear la cabecera de campo virtual, seleccionar  en el menú de trabajo.




CMS-I-00009413

22.2 Editar cabecera de campo virtual

CMS-T-00000309-G.1

1. Pulsar en la cabecera de campo virtual.

2. Para borrar la cabecera de campo virtual

seleccionar 


o

para cambiar la anchura de cabecera,
introducir la anchura de cabecera deseada en el

menú de trabajo en  > "Límite de campo" >
"Anchura de cabecera"

o

para desplazar la primera línea trazada,
activar o desactivar en el menú de trabajo en

 > "Circulación en paralelo" "Comenzar con la
mitad de la anchura de trabajo".



CMS-I-00000315

Marcar un obstáculo

23

CMS-T-00000299-G.1

Si existen en el campo obstáculos como balsas de agua, líneas eléctricas, piedras o árboles, estos obstáculos se pueden señalar en el mapa del AmaTron 4. Si el vehículo se acerca a un obstáculo, se emitirá un aviso y se ampliará en el símbolo del vehículo.

El aviso solo se emite si hay activadas advertencias en los ajustes; véase la página 118.

El mapa solo se ampliará si está activado el Auto-Zoom; véase la página 69.

El obstáculo marcado se puede utilizar para la corrección de GPS-Drift, véase la página 75.



REQUISITOS PREVIOS

- ✓ Licencia para "GPS-Switch pro" disponible

1. Mover con el vehículo al obstáculo.
2. *Si se debe utilizar el obstáculo marcado para la corrección de GPS-Drift,*
Anotar la orientación y posición del vehículo.

3. Seleccionar  en el menú de trabajo.


➔ En el mapa se muestra un símbolo de obstáculo.




CMS-I-00000222

4. Desplazar este símbolo con el dedo a la posición deseada.

5. *Si se debe añadir un símbolo para un tipo de obstáculo determinado,*
seleccionar el símbolo deseado.

6. *Si se debe renombrar el símbolo del obstáculo,*
introducir en  el nombre deseado.

7. *Si se debe borrar el símbolo del obstáculo,*
seleccionar .

8. *Para establecer el símbolo de obstáculo,*
pulsar en cualquier punto del mapa.

Utilizar ayuda de conducción en paralelo

24

CMS-T-00000190-J.1

24.1 Configurar ayuda de conducción en paralelo

CMS-T-00000231-H.1

24.1.1 Seleccionar modelo de líneas trazadas

CMS-T-00000293-H.1



Con el AmaTron 4 se pueden dibujar diferentes tipos de líneas trazadas.

Modelo de líneas trazadas disponible	Aclaración	Figura
A-B	Línea trazada recta creada entre dos puntos.	
Contorno alisado	Línea trazada en curva dibujada entre dos puntos durante la marcha. Los contornos se alisan automáticamente.	



REQUISITOS PREVIOS

- ✓ Licencia para "GPS-Track" disponible

1. Seleccionar en el menú de trabajo  > "Circulación en paralelo" > "Modelo de pistas guía".
2. Seleccionar modelo de pistas guía deseado.
3. Confirmar con .




CMS-I-00000207

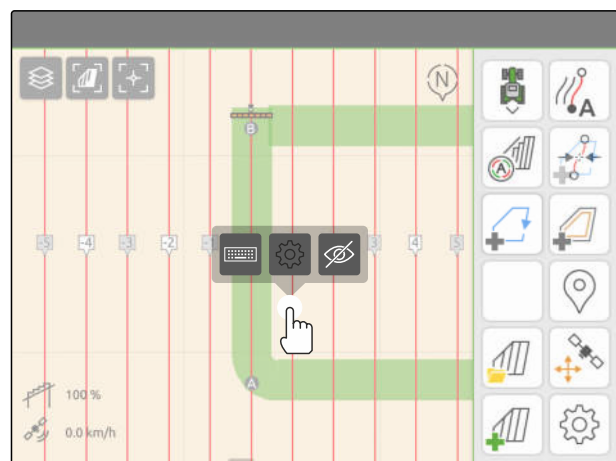
24.1.2 Editar líneas trazadas

CMS-T-00007040-B.1

Si se crean líneas trazadas, la distancia entre estas corresponde a la anchura de trabajo del aparato conectado. Se puede modificar a mano la distancia de las líneas trazadas.

Si se tiene que avanzar en las líneas trazadas y se produce a pesar de todo un solapamiento o un hueco en la edición, se puede modificar el solapamiento de las líneas.

1. Pulsar en una pista guía.
- ➔ Se muestran los botones de configuración.
2. seleccionar .



CMS-I-00004944

3. Para modificar la distancia de las líneas trazadas, activar "Entrada manual"

O

para modificar el solapamiento de la pista guía, desactivar "Entrada manual"

Posibles entradas para el solapamiento de la pista guía:

- Valor positivo: solapado
- Valor negativo: hueco en la edición

4. Introducir la distancia de las líneas trazadas deseada o el solapamiento de la línea trazada.

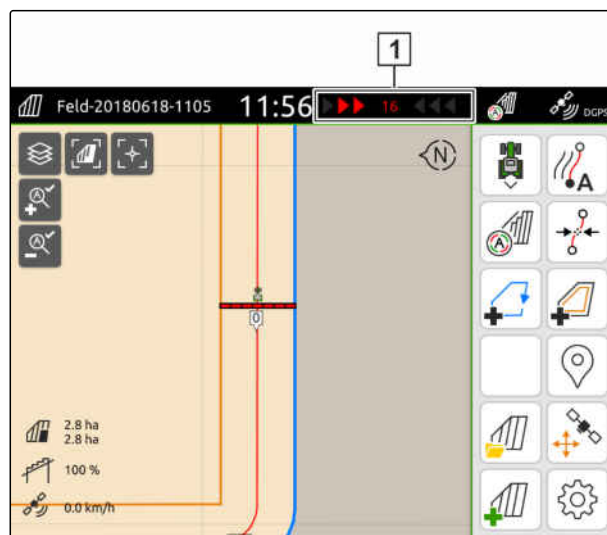


CMS-I-00004952

24.1.3 Ajustar la sensibilidad de la barra luminosa

La barra de luz **1** muestra la desviación del tractor de la siguiente pista guía más cercana y ayuda al conductor a mantener esta traza.

Los símbolos de triángulo de la barra de luz se iluminan cuando la desviación de las pistas guía sobrepasan el valor especificado.





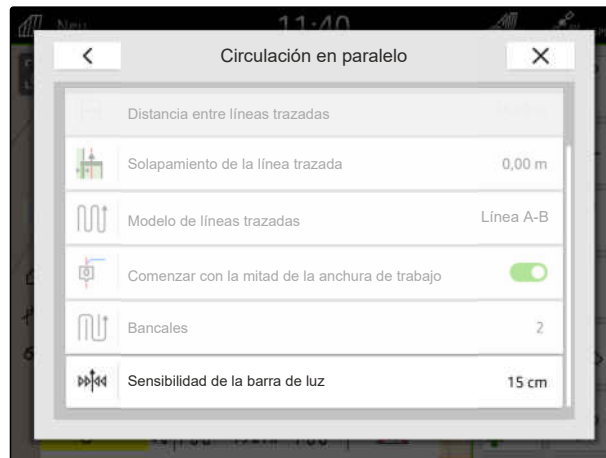
CMS-I-00000204



REQUISITOS PREVIOS

- ✓ Licencia para "GPS-Track" disponible

1. Seleccionar en el menú de trabajo  > "Circulación en paralelo" > "Sensibilidad de la barra de luz".
2. Introducir un valor entre 1 cm y 100 cm.
3. Confirmar con .



CMS-I-00000205

24.2 Crear pistas guía

CMS-T-00001688-F.1


24.2.1 Crear línea A-B

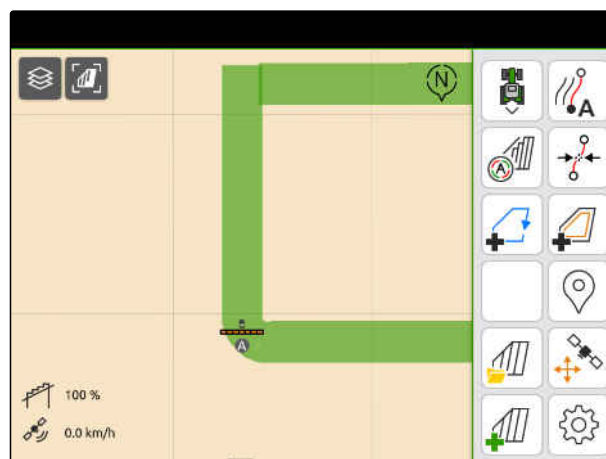
CMS-T-00000296-G.1



REQUISITOS PREVIOS


- ✓ Licencia para "GPS-Track" disponible
- ✓ Modelo de líneas trazadas "A-B" seleccionado, véase la página 127

1. Desplazarse al principio de la hilera.
 2. seleccionar .
- ➔ El punto inicial de la línea trazada se coloca en la posición del vehículo.

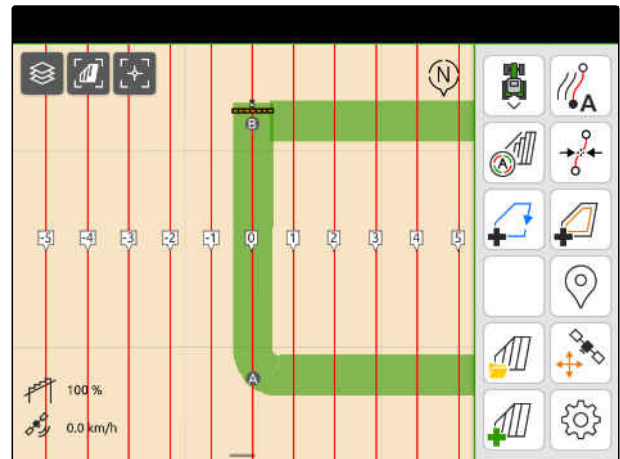


CMS-I-00000208

3. Desplazar al final de la hilera.

4. seleccionar .

➔ El punto final de la línea trazada se coloca en la posición del vehículo. Se añaden otras líneas trazadas.



CMS-I-00000209

24.2.2 Crear contorno alisado


CMS-T-00000297-G.1



REQUISITOS PREVIOS

- ☑ Licencia para "GPS-Track" disponible
- ☑ Modelo de líneas trazadas "Contorno alisado" seleccionado; véase la página 127

1. Desplazar al principio de la hilera.

2. seleccionar .

➔ El punto inicial de la línea trazada se coloca en la posición del vehículo.



CMS-I-00000211

3. Desplazar al final de la hilera.



INDICACIÓN

El punto final de la línea trazada debe estar alejado al menos 15 m del punto de inicio.

4. seleccionar .

➔ El punto final de la línea trazada se coloca en la posición del vehículo. Se añaden otras líneas trazadas.



CMS-I-00000210

24.3 Crear bancales



CMS-T-00000292-H.1

Para crear bancales se pueden resaltar determinadas líneas trazadas. Estas líneas indican en qué hilera del área de trabajo se debe circular para crear un bancal con el tamaño deseado. El número introducido señala a qué ritmo se deben recorrer las líneas trazadas. Si se introduce por ejemplo 2, se deberá avanzar cada dos pistas guía. Así siempre se omite una línea y se generan con ello bancales de una anchura de trabajo.



REQUISITOS PREVIOS

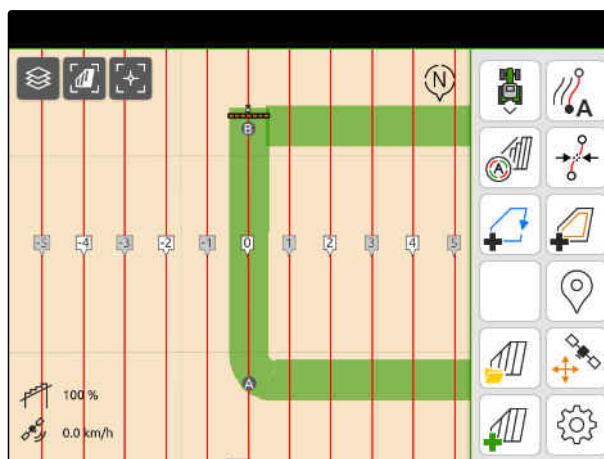
- ✓ Licencia para "GPS-Track" disponible

1. Seleccionar en el menú de trabajo  > "Circulación en paralelo" > "Bancales".
2. Introducir un valor entre 1 y 20.
3. Confirmar con .



CMS-I-00000206

➔ Las pistas guía se resaltan en el ritmo indicado.

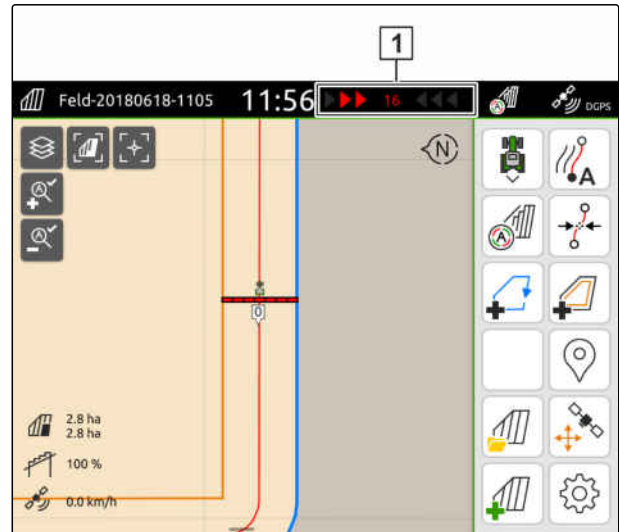


CMS-I-00001095

24.4 Avance en paralelo

CMS-T-00000295-H.1

La barra de luz **1** muestra durante la marcha cuántos centímetros se desvía el vehículo de la pista guía transitada. Si la desviación de la pista alcanza el valor ajustado, habrá un símbolo triangular rojo junto a los datos en centímetros. Así se indica al conductor en qué dirección debe manejarse el vehículo.



CMS-I-00000204



REQUISITOS PREVIOS

- ✓ Licencia para "GPS-Track" disponible
- ✓ Barra de luz añadida a la barra de estado; véase la página 23
- ✓ Sensibilidad de la barra de luz definida; véase la página 129
- ✓ Pistas guía creadas; véase la página 130
- ✓ Bancal creado en caso necesario; véase la página 132

- *Para mantener el vehículo en la pista, guiar el vehículo en la longitud indicada en el sentido de la pista guía.*

24.5 Desplazar las pistas guía


CMS-T-00003615-B.1

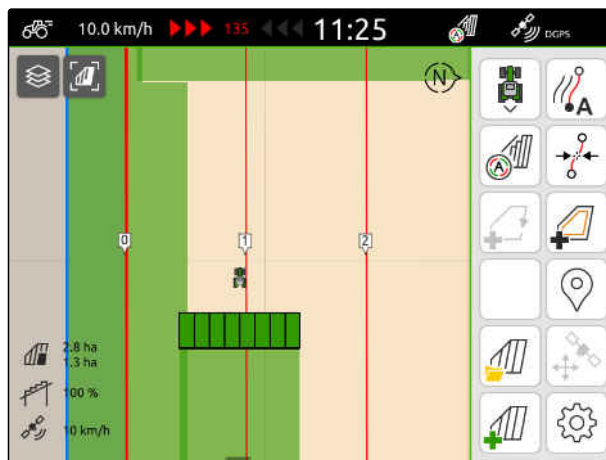
Para compensar las desviaciones que surgen por el GPS-Drift se deben desplazar pistas guía. Si las pistas guía mostradas ya no coinciden con las trazas reales en el campo, se pueden desplazar manualmente las pistas guía mostradas en el AmaTron 4. De este modo, se desplaza la pista guía más cercana al símbolo de vehículo a la posición del símbolo de vehículo. El resto de pistas guía se desplazarán a la misma longitud y el mismo sentido.



REQUISITOS PREVIOS

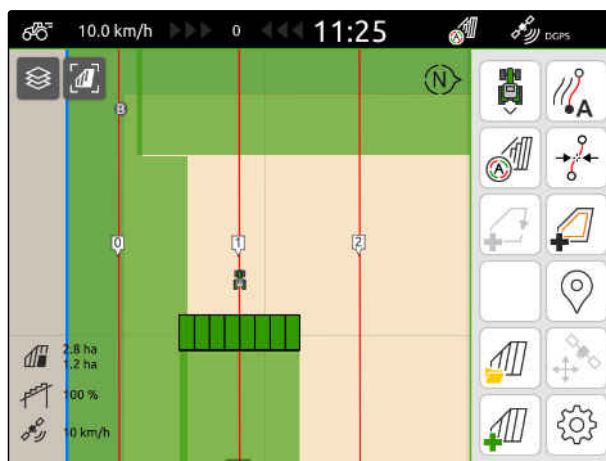
- ✓ Licencia para "GPS-Track" disponible

- Seleccionar  en el menú de trabajo.



CMS-I-00002601

- ➔ Las pistas guía están desplazadas.



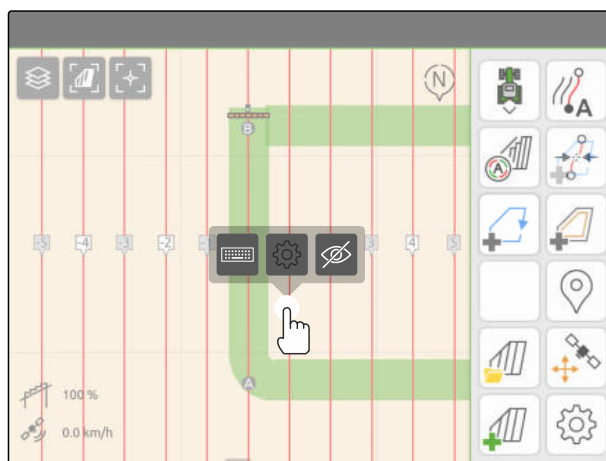
CMS-I-00002602

24.6 Renombrar líneas trazadas



CMS-T-00007022-B.1

1. Pulsar en una pista guía.

- ➔ Se muestran los botones de configuración.



CMS-I-00004944

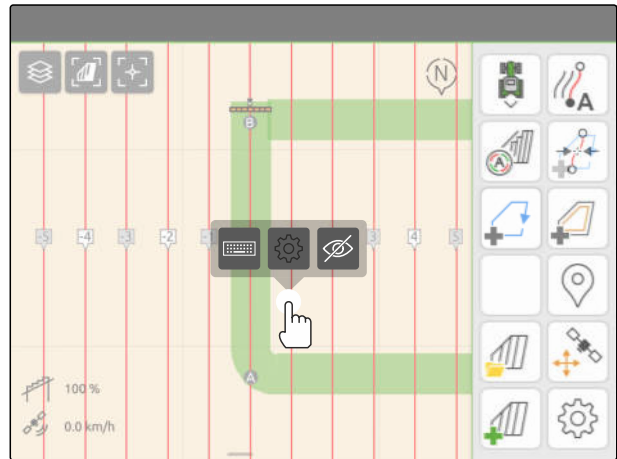
2. seleccionar .
3. Introducir el nombre deseado para las líneas trazadas.
4. Confirmar con .

24.7 Ocultar las líneas trazadas


CMS-T-00007039-B.1

Si se ocultan las líneas trazadas, ya no se mostrarán las líneas en la vista de mapas. Las líneas ocultas permanecen guardadas en los datos de campo y se pueden volver a cargar.

1. Pulsar en una pista guía.
- ➔ Se muestran los botones de configuración.



CMS-I-00004944

2. seleccionar .
- ➔ Las líneas trazadas se ocultarán.
3. *Para volver a cargar las líneas trazadas, véase la página 84.*

Utilizar descenso automático del varillaje

25

CMS-T-00000284-H.1

El descenso automático del varillaje hace descender el varillaje si se realiza la pulverización en una superficie sin preparar.

El valor a introducir hace referencia al momento en el que el AmaTron 4 hace descender el varillaje antes de alcanzarse la superficie sin labrar.

El valor para el momento del proceso de descenso debe averiguarse manualmente.



La función temporalmente correcta del descenso automático del varillaje depende de los siguientes factores:

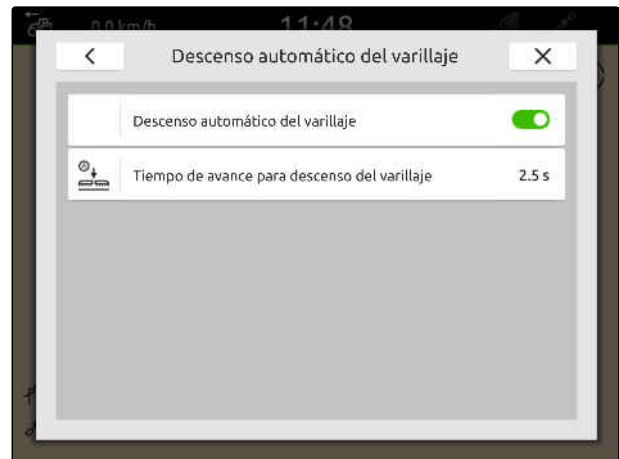
- Velocidad de marcha
- Equipamiento del tractor
- Equipamiento de los aparatos
- Carrera de elevación del varillaje



REQUISITOS PREVIOS

- ☑ Licencia para "GPS-Switch basic" o "GPS-Switch pro" disponible
- ☑ Pulverizadora para cultivos AMAZONE compatible conectada
- ☑ Límite de campo creado, véase la página 113

1. Seleccionar en el menú de trabajo  > "Descenso automático del varillaje".
2. Activar "Descenso automático del varillaje".
3. Indicar en "Tiempo de avance para descenso del varillaje" la duración del proceso de descenso en segundos.
4. Confirmar con  .



CMS-I-00000214

Configurar dispositivo de entrada AUX-N

26

CMS-T-00000359-H.1

26.1 Ajustar dispositivo de entrada AUX-N

CMS-T-00005926-C.1

26.1.1 Asignar al dispositivo de entrada AUX-N funciones de AmaTron 4









CMS-T-00000324-G.1

Mediante el AmaTron 4 se pueden asignar las teclas de dispositivos de entrada AUX-N. De este modo se pueden activar funciones del AmaTron 4 con el dispositivo de entrada AUX-N.

INDICACIÓN

Por medio del AmaTron 4 sólo se pueden asignar funciones a dispositivos de entrada AUX-N.


La siguiente tabla muestra las funciones del AmaTron 4:

							
Invertir orientación del símbolo de vehículo en la vista de mapas	Activar conexión automática de anchos parciales	Activar vista de mapas	Activar menú principal	Activar terminal universal	Confirmar	Activar imagen de cámara	Cambiar entre las aplicaciones táctiles



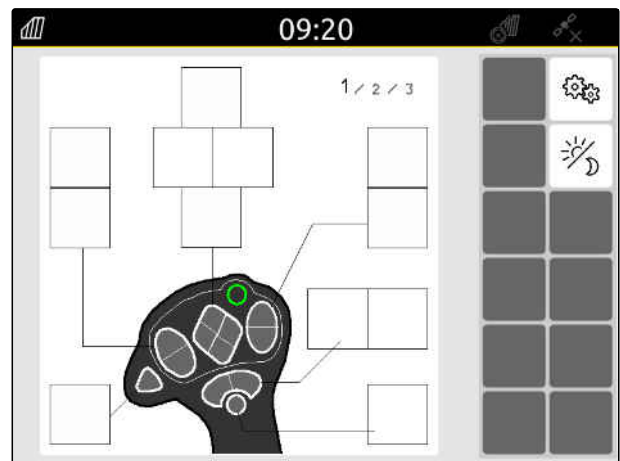
REQUISITOS PREVIOS

- ✓ Dispositivo de entrada AUX-N conectado
- ✓ Número UT del AmaTron 4 ajustado a 1; véase la página 42

1. Seleccionar en el menú principal .

➔ Se muestra la superficie enviada desde el dispositivo de entrada.

2. Seleccionar el botón para la tecla deseada.



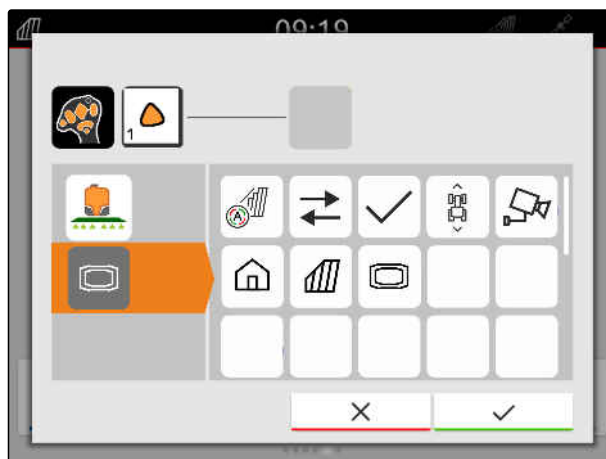
CMS-I-00000250

26 | Configurar dispositivo de entrada AUX-N

Ajustar dispositivo de entrada AUX-N

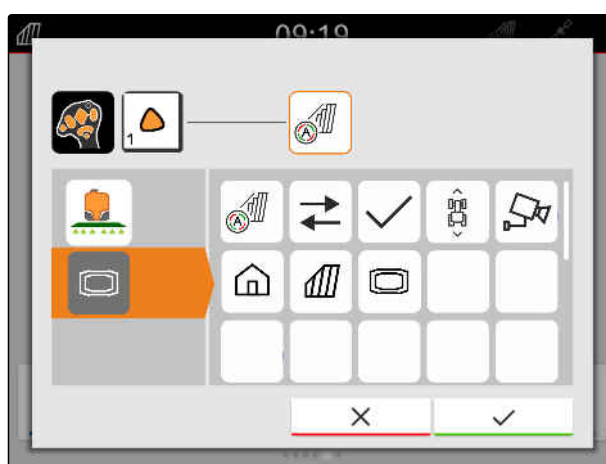
El dispositivo de entrada AUX-N se representa junto con la tecla seleccionada de forma simbólica. Debajo se encuentra un botón que representa el AmaTron 4. Con este botón se pueden abrir las funciones de AmaTron 4.

3. Abrir funciones de AmaTron 4.
4. Seleccionar la función de AmaTron 4 de la lista.



CMS-I-00004280

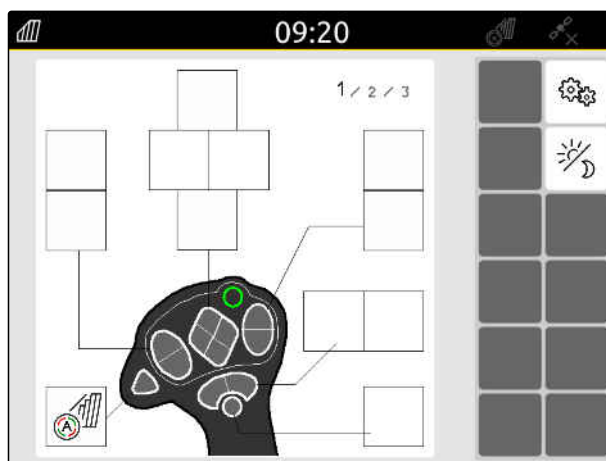
- ➔ La función de AmaTron 4 seleccionada se asignará a la tecla.



CMS-I-00004281

5. Confirmar con ✓

- ➔ En la vista general se muestra la función de AmaTron 4 elegida en el botón de la tecla asignada.



CMS-I-00004279

26.1.2 Asignar al dispositivo de entrada AUX-N funciones de equipos

CMS-T-00005927-C.1

Mediante el AmaTron 4 se pueden asignar las teclas de dispositivos de entrada AUX-N. De este modo

se pueden activar funciones de equipos con el dispositivo de entrada AUX-N.



INDICACIÓN

Mediante el AmaTron 4 solo se pueden asignar funciones a dispositivos de entrada AUX-N.



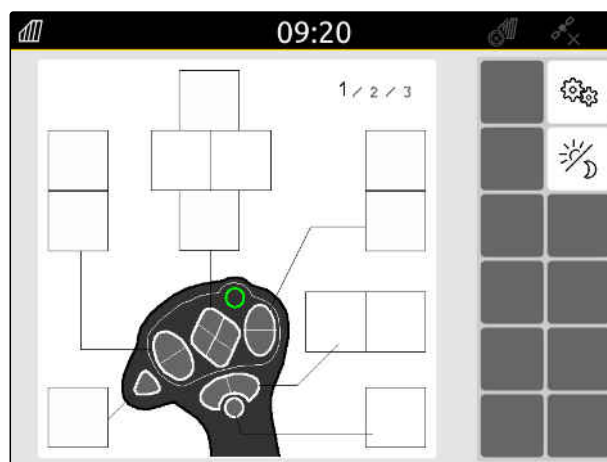
REQUISITOS PREVIOS

- ✓ Dispositivo de entrada AUX-N conectado
- ✓ Número UT del AmaTron 4 ajustado a 1; véase la página 42

1. Seleccionar en el menú principal

➔ Se muestra la superficie enviada desde el dispositivo de entrada.

2. Seleccionar el botón para la tecla deseada.



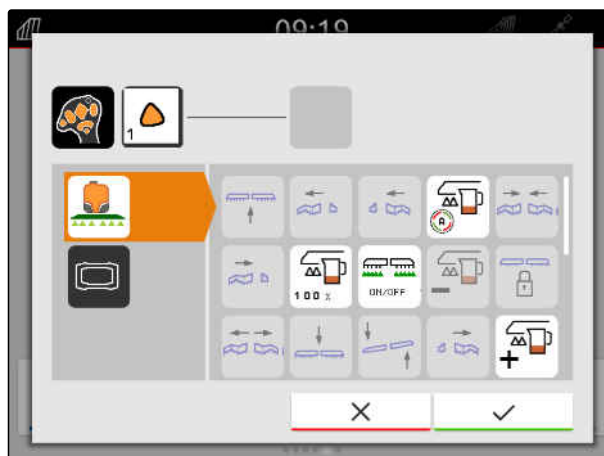
CMS-I-00000250

26 | Configurar dispositivo de entrada AUX-N

Ajustar dispositivo de entrada AUX-N

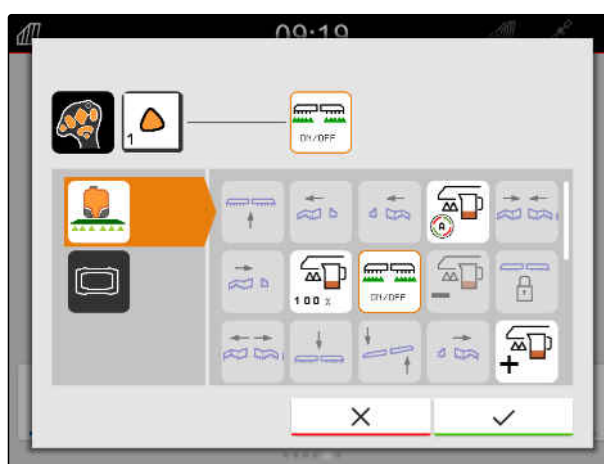
El dispositivo de entrada AUX-N se representa junto con la tecla seleccionada de forma simbólica. Debajo están los botones que representan los aparatos conectados. Con estos botones se pueden abrir las funciones de los aparatos.

3. Abrir funciones de aparatos.
4. Seleccionar la función del equipo de la lista.



CMS-I-00000247

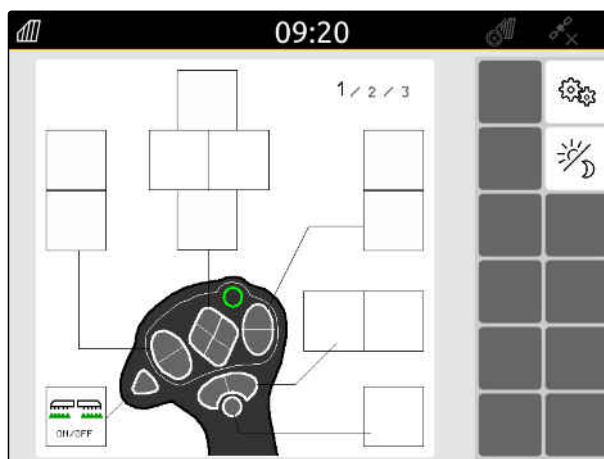
➔ La función seleccionada se asignará a la tecla.



CMS-I-00000245

5. Confirmar con ✓.


➔ En la vista general se muestra la función del equipo elegida en el botón de la tecla asignada.



CMS-I-00000248

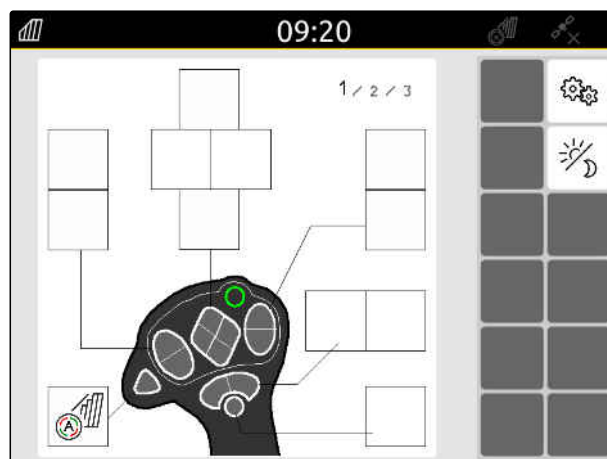
26.1.3 Eliminar asignación AUX-N

CMS-T-00014703-A.1

1. Seleccionar en el menú principal .

➔ Se muestra la superficie enviada desde el dispositivo de entrada.

2. Seleccionar el botón con la función que se debe borrar.



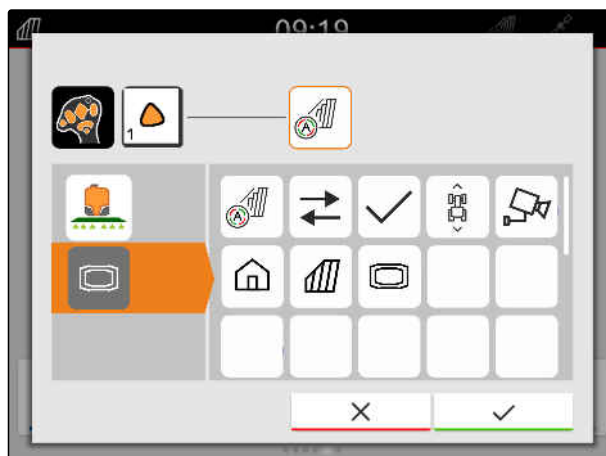
CMS-I-00004279

26 | Configurar dispositivo de entrada AUX-N

Ajustar dispositivo de entrada AUX-N

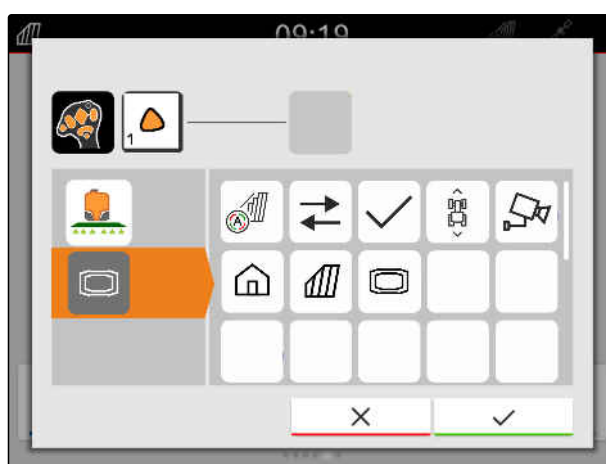
El dispositivo de entrada AUX-N se representa junto con la tecla seleccionada de forma simbólica. Al lado se muestra la función asignada.

3. Pulsar en la función asignada.



CMS-I-00004281

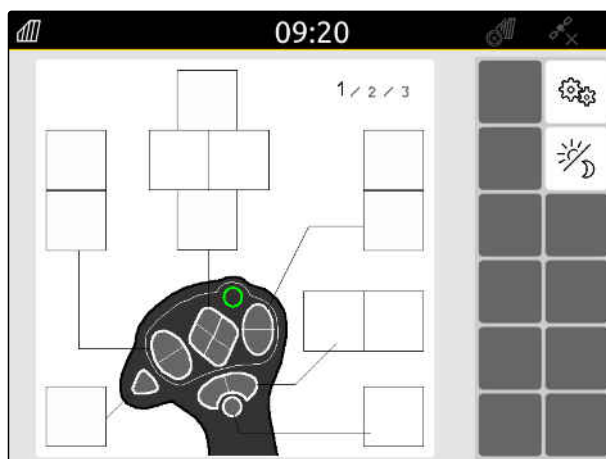
- ➔ La función asignada se eliminará.



CMS-I-00004280

4. Confirmar con ✓.

- ➔ En la vista general el botón de la tecla está libre.



CMS-I-00000250

26.2 Administrar asignación preferida

CMS-T-00000361-E.1

26.2.1 Confirmar asignación AUX-N

CMS-T-00000360-C.1


Si está conectado un dispositivo de entrada AUX-N, se deberá confirmar después de cada inicio del AmaTron 4 las asignaciones AUX-N para los aparatos conectados.

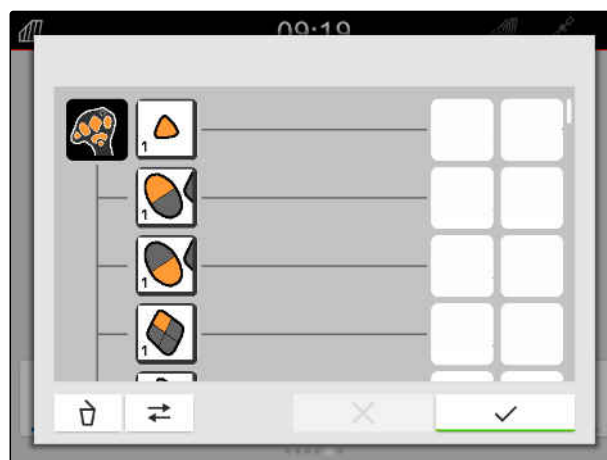
El menú para la "Asignación preferida" se abre automáticamente.

1. Controlar asignación AUX-N.
2. Si se debe modificar la asignación AUX-N, véase la página 145

o

si la asignación AUX-N es correcta,

confirmar con .



26.2.2 Cambiar asignación AUX-N


CMS-T-00000365-E.1

26.2.2.1 Cambiar la asignación AUX-N mediante la lista de funciones

CMS-T-00000362-D.1

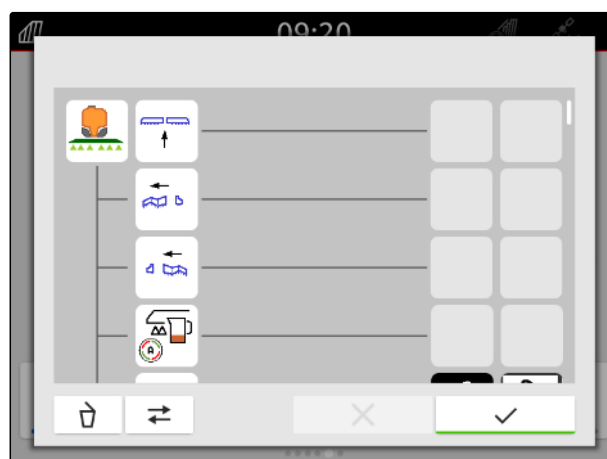
En el caso de la asignación AUX-N mediante la lista de funciones se enumerarán todas las funciones disponibles en la parte izquierda. Las teclas de un dispositivo de entrada AUX-N pueden estar ocupadas con estas funciones.

1. Si las funciones no están enumeradas en el lado izquierdo,

Seleccionar .

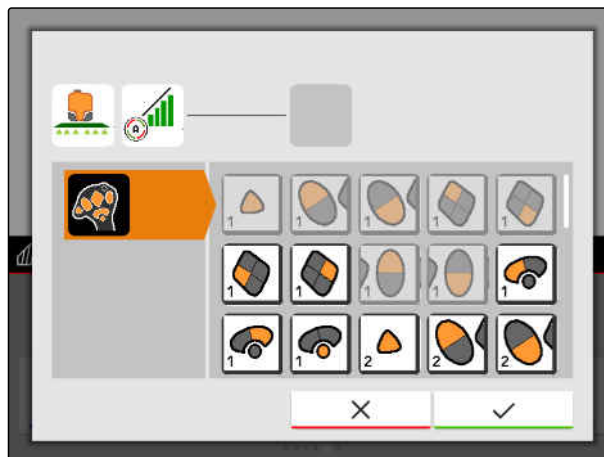
2. Seleccionar la función de la lista.

➔ Se mostrará un resumen de los dispositivos de entrada AUX-N disponibles.



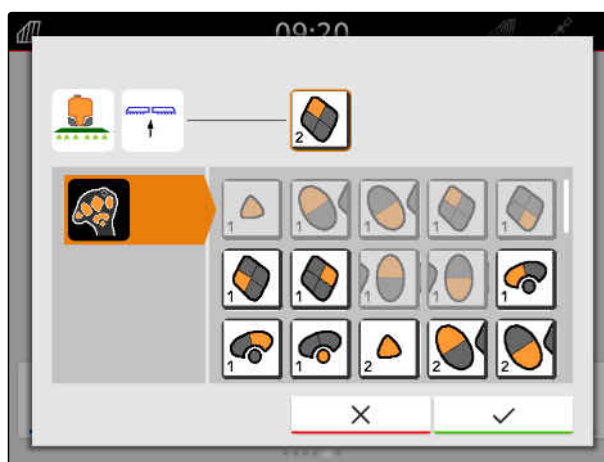
3. Elegir el dispositivo de entrada AUX-N deseado.

➔ Se mostrará un resumen de las teclas disponibles.



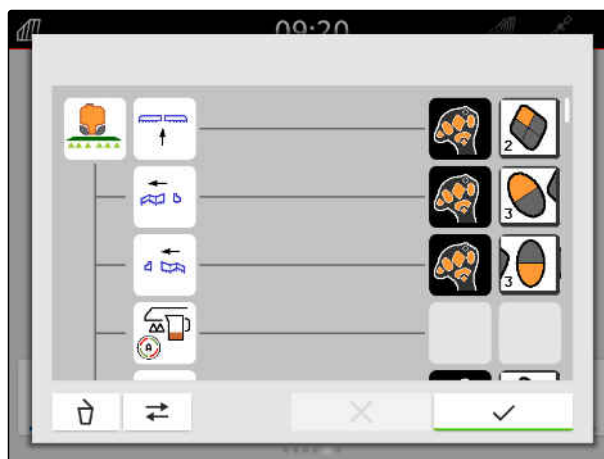
4. Seleccionar la tecla deseada.

➔ La tecla seleccionada se muestra junto a la función.



5. Confirmar con ✓.

➔ La tecla está asignada en la vista general a la función elegida.



6. Asignar otras teclas

o

Confirmar asignación AUX-N con ✓.

26.2.2.2 Cambiar la asignación AUX-N mediante la lista de entradas

CMS-T-00000363-C.1

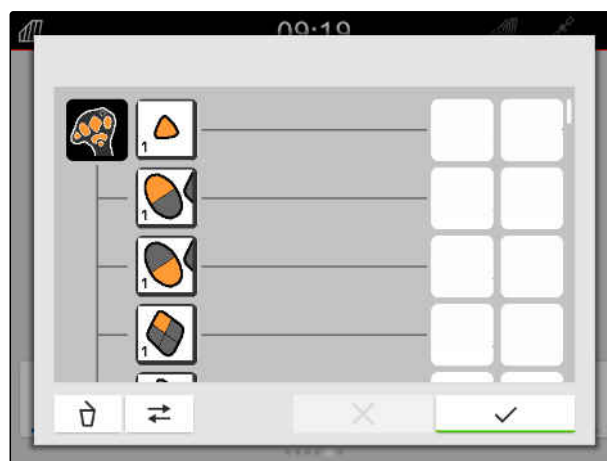
En el caso de la asignación AUX-N mediante la lista de entradas se enumerarán todas las teclas disponibles en la parte izquierda. Las teclas pueden estar ocupadas con funciones.

1. Si las teclas no están enumeradas en el lado izquierdo,

Seleccionar .

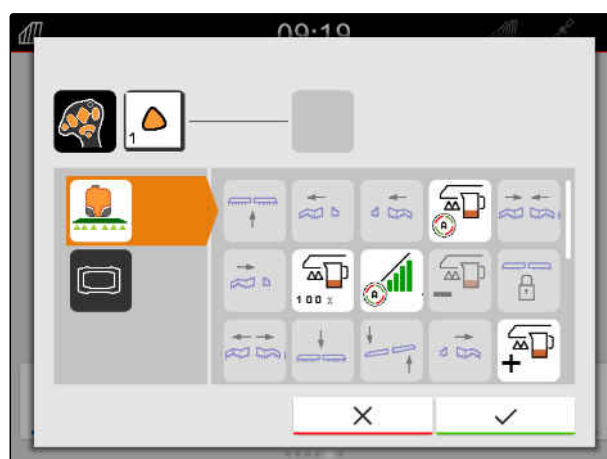
2. Seleccionar la tecla de la lista.

➔ Se mostrará un resumen de los aparatos conectados.



3. Seleccionar el aparato deseado.

➔ Se mostrará un resumen de las funciones disponibles.



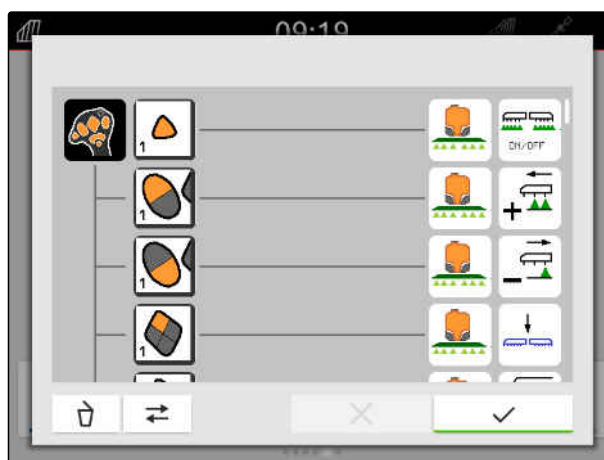
4. Seleccionar la función deseada.

➔ La función seleccionada se muestra junto a la tecla.

5. Confirmar con ✓.



➔ La tecla está asignada en la vista general a la función elegida.



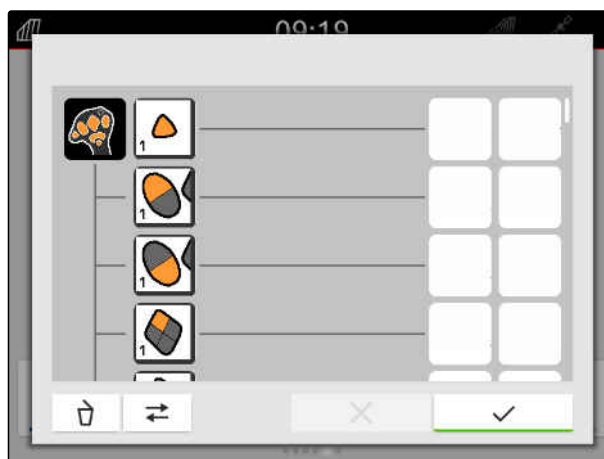
6. Asignar otras funciones

o

Confirmar asignación AUX-N con ✓.

26.2.2.3 Borrar asignación AUX-N

1. Elegir en la lista de funciones o la lista de entrada la función que debe borrarse.

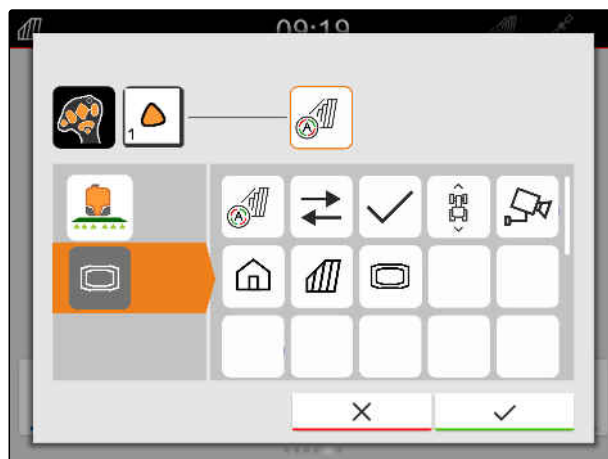


CMS-T-00000364-D.1

CMS-I-00000289

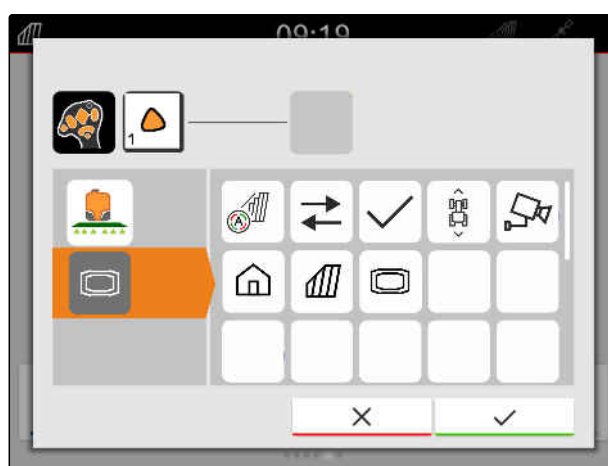
La función seleccionada o la tecla correspondiente del dispositivo de entrada AUX-N se muestra en la parte superior en el centro.

2. Pulsar en la función o la tecla correspondiente del dispositivo de entrada AUX-N.




CMS-I-00004281

→ La asignación se eliminará.



CMS-I-00004280

3. Confirmar con .

26.3 Subsanar conflictos AUX-N

CMS-T-00010642-A.1

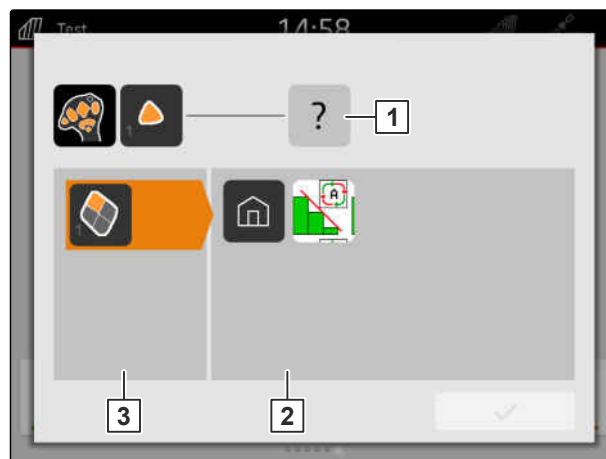
Una tecla de un dispositivo de entrada AUX-N solo puede estar ocupada con una función. Si las teclas del dispositivo de entrada AUX-N conectado tienen asignadas varias funciones, surgirán conflictos AUX-N.

Si el AmaTron 4 detecta estos conflictos AUX-N, aparecerá una ventana de selección para las teclas y funciones correspondientes.

26 | Configurar dispositivo de entrada AUX-N

Subsanar conflictos AUX-N

1. Seleccionar la tecla **3** en la lista.
2. Seleccionar en la lista **2** una de las funciones.
- ➔ La función seleccionada se muestra en el campo **1**.
3. *Cuando se hayan subsanado todos los conflictos AUX-N,*
Confirmar la selección con ✓.



CMS-I-00007284

Realizar capturas de pantalla

27

CMS-T-00000201-B.1

Una captura de pantalla señala una reproducción de la representación actual en la pantalla. La representación se guarda como archivo gráfico en la memoria USB. El nombre de archivo consta de la fecha actual y la hora actual.



REQUISITOS PREVIOS

- ☑ Lápiz USB introducido
- Mantener pulsada la tecla del menú principal **1**.
- ➔ En la pantalla se mostrará un símbolo de cámara. La captura de pantalla se guarda en la memoria USB.



Uso de la cámara

28


CMS-T-00000323-H.1

El AmaTron 4 puede mostrar imágenes de una cámara conectada.



REQUISITOS PREVIOS

- ✓ Licencia para "AmaCam" disponible
- ✓ Cámara conectada
- ✓ Cámara configurada; véase la página 29

► Seleccionar en el menú principal .

o

si la detección automática de marcha atrás está activada,
mover hacia atrás.

➔ Se mostrará la imagen de la cámara.

Solucionar fallos

29

CMS-T-00003627-E.1

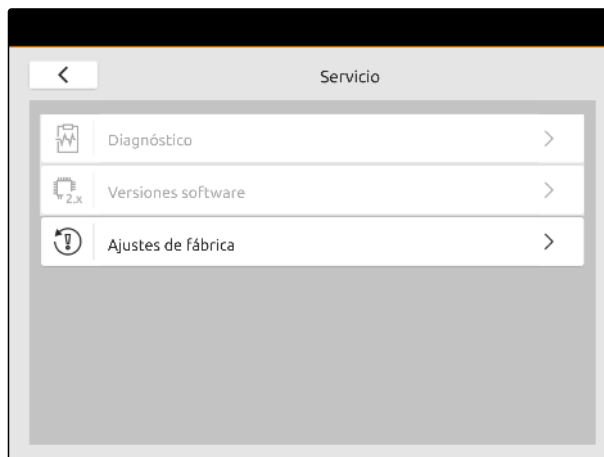
Error	Causa	Solución
Recepción de GPS averiada	El receptor de GPS no funciona correctamente.	<ul style="list-style-type: none"> ▶ Comprobar las conexiones. ▶ Restablecer el receptor GPS a ajustes de fábrica, véase la página 40.
Indicación del control de máquinas en el UT errónea	No se ha cargado el pool correctamente.	▶ Borrar pools guardados, véase la página 154.
El aparato conectado no se muestra	No se ha cargado el pool correctamente.	▶ Borrar pools guardados, véase la página 154.
	El aparato no está correctamente conectado.	▶ Conectar de nuevo el aparato.
	ISOBUS mal configurado.	▶ Configurar ISOBUS, véase la página 42
Los anchos parciales no se muestran correctamente en la vista de mapas	Error en la administración de dispositivos	▶ Restablecer administración de dispositivos, véase la página 154.
El terminal no indica Máquinas.	Segundo terminal conectado.	▶ Configurar ISOBUS, véase la página 42
La conmutación de secciones de brazo no funciona.	Segundo terminal conectado.	▶ Configurar ISOBUS, véase la página 42

Restablecer a ajustes de fábrica

30

CMS-T-00001736-D.1


1. Seleccionar en el menú Setup "Servicio" > "Ajustes de fábrica".



Se pueden restablecer los siguientes ámbitos de aplicación:

- Ajustes de terminal: restablece todos los ajustes del AmaTron 4
- Administración de dispositivos: borrar todos los tractores y equipos creados
- Documentación: borra todos los datos de la tarea
- Pools guardados: borra las vistas guardadas del control de dispositivos



2. Seleccionar los ámbitos de aplicación deseados.
3. Elegir "Restablecer a ajustes de fábrica".
4. Confirmar con .

Anexo

31

CMS-T-00003616-C.1

31.1 Documentación adicional

CMS-T-00003617-C.1

- Instrucciones de servicio para el dispositivo y el software de control de dispositivos
- Instrucciones de servicio para el receptor de GPS
- Instrucciones de servicio del tractor

Índice

32

32.1 Glosario

CMS-T-00005867-B.1

A

AUX

AUX significa "Auxiliary" y designa a un dispositivo de entrada externo como p. ej., un mando multifuncional.

Archivo shape

Almacena información geométrica y de atributos en un juego de datos. La información geométrica representa formas que pueden utilizarse como líneas divisorias. La información de atributos es necesaria para las aplicaciones para p. ej., controlar las dosis de aplicación. El archivo shape tiene el formato ".shp".

D

Destinatario del valor de referencia

Se denomina destinatario del valor de referencia al elemento controlable del equipo de trabajo. En el caso de un pulverizador para cultivos, se puede indicar como elemento controlable el regulador de presión de inyección con el que se puede regular la dosis de aplicación.

E

ECU

ECU designa al sistema de control de máquinas integrado en la máquina. Mediante el terminal de mando se puede acceder al control de máquinas y manejar la máquina.

EGNOS

European Geostationary Navigation Overlay Service. Sistema europeo para la corrección de la navegación por satélite.

F

Farm Management Information System

Este sistema FMIS es un programa para la gestión de explotaciones agrícolas. Con este programa se pueden gestionar tareas y datos maestros.

Firmware

Programa de software que está alojado en un dispositivo.

Fuente de corrección

Son diversos sistemas para la mejora y corrección de la señal del GPS.

G

GPS-Drift

Se denomina GPS-Drift a las desviaciones de la señal de GPS que surgen al utilizar fuentes de corrección con baja precisión. El GPS-Drift se reconoce porque la posición del símbolo de vehículo en el terminal de mando ya no coincide con la posición real del vehículo.

GLONASS

Sistema satélite de navegación global ruso

H**HDOP**

(Horizontal Dilution of Precision) Medida para la precisión de los datos de posición horizontal (grado de anchura y longitud) enviados por los satélites.

M**Mapa de aplicación**

Las mapas de aplicación contienen datos con los que se puede controlar un elemento de un instrumento. Entre estos datos están las dosis de aplicación o las profundidades de trabajo.

MSAS

Multifunctional Satellite Augmentation. Sistema japonés para la corrección de la navegación de satélites.

R**RTK**

Sistema con coste adicional para la corrección de datos de satélites.

T**Tasa de transferencia de datos**

Velocidad de transmisión de datos medida en bits por segundo.

TASK.XML

TASK.XML es un archivo que contiene archivos sobre tareas.

Terminal universal

Mediante el terminal universal, la interfaz de usuario del ECU se puede representar en el terminal de mando.

V**Varillaje**

El varillaje designa un grupo de secciones de brazo.

32.2 Índice alfabético

A			
Administrar licencias	45	Ayuda de conducción en paralelo	
Advertencias	118	<i>Modificar la distancia de las líneas trazadas</i>	128
Ajustar anchos parciales		<i>Ocultar las líneas trazadas</i>	135
<i>véase configurar equipo no ISOBUS</i>	53	<i>Renombrar líneas trazadas</i>	134
Ajustar el formato de tiempo	30	B	
Ajustar la fecha	30	Bancales	
Ajustar la hora	30	<i>crear</i>	132
Ajustar la zona horaria	30	Barra de botones	19
AmaCam		<i>mostrar</i>	67
<i>activar</i>	45	Barra de estado	15
Aparato		<i>configurar</i>	23
<i>controlar</i>	71	Barra de luces	129
<i>ISOBUS</i>	51	Barra de teclas funcionales	19
<i>Seleccionar</i>	54	<i>mostrar</i>	67
Aplicaciones		<i>utilizar</i>	71
<i>activar</i>	45	Borrar pools	154
<i>conmutar</i>	22	Brillo	
<i>Vista general</i>	16	<i>ajustar en los ajustes básicos</i>	33
App AmaTron-Twin	71	<i>ajustar mediante el menú de inicio rápido</i>	34
App myAmaRouter		<i>ajustar mediante el menú de inicio rápido</i>	24
<i>Exportar ISO-XML</i>	93	Brillo de la pantalla	
<i>Importar ISO-XML</i>	91	<i>ajustar mediante el menú de inicio rápido</i>	24
Apps		Brillo de pantalla	
<i>conmutar</i>	22	<i>ajustar en los ajustes básicos</i>	33
<i>Vista general</i>	16	<i>ajustar mediante el menú de inicio rápido</i>	34
Archivo de diagnóstico		C	
<i>exportar</i>	24	Cabecera del campo	
Archivo shape		<i>Cambiar anchura</i>	124
<i>Añadir datos de campo al campo</i>	86	<i>crear</i>	121, 124
<i>Importar datos</i>	24	<i>Desplazar línea trazada</i>	124
<i>Importar datos de campo</i>	80	Cabecera del campo virtual	
Asignación AUX-N		<i>Cambiar anchura</i>	124
<i>activar mediante el menú de inicio rápido</i>	24	<i>crear</i>	121, 124
<i>mostrar</i>	16	<i>Desplazar línea trazada</i>	124
Avance en paralelo	127	Cámara	
Ayuda		<i>ajustar</i>	29
<i>consultar</i>	24, 27	<i>conectar</i>	10
		<i>Mostrar imagen de cámara</i>	16
		<i>utilizar</i>	152
		Cambiar el separador decimal	31
		Cambiar idioma	31

Cambiar modelado de aparatos <i>véase configurar equipo no ISOBUS</i>	53	Datos de tarea <i>exportar</i>	24
Cambiar sistema de unidades de medida	31	<i>exportar como PDF</i>	101
Cambiar tipo de aparato <i>véase configurar equipo no ISOBUS</i>	53	Descenso automático del varillaje	136
Campo		Descenso del varillaje	136
<i>Añadir datos de campo del archivo shape</i>	86	Detección automática de marcha atrás	68
<i>Cargar datos de campo</i>	84	Detección del sentido de marcha	68
<i>crear</i>	85	Dirección	
<i>crear sin documentación</i>	77	<i>Redacción técnica</i>	7
<i>Importar datos de campo del archivo shape</i>	80	Dosis de aplicación	
<i>reconocer automáticamente</i>	119	<i>configurar</i>	95
Carrusel de aplicaciones	15		
<i>utilizar</i>	22	E	
<i>Vista general</i>	16		
Chino	26	Enchufe de señales <i>conectar</i>	10
Conectar el modo diurno	24	Equipo ISOBUS	
Conectar el modo nocturno	24	<i>configurar</i>	51
Conexión de anchos parciales	103	Equipo no ISOBUS	
Configurar anchura de trabajo <i>véase configurar equipo no ISOBUS</i>	53	<i>configurar</i>	53
Configurar autozoom	69	<i>crear</i>	52
Configurar Hotspot <i>véase Configurar punto de acceso a WLAN con AmaTron 4</i>	49	Exportar PDF	101
Configurar máquina <i>véase configurar equipo no ISOBUS</i>	53		
Configurar punto de acceso	49	G	
Configurar zoom	69		
Conmutación automática de secciones de brazo <i>activar</i>	45	Geometría de equipos <i>véase configurar equipo no ISOBUS</i>	53
Consejos <i>consultar</i>	24, 27	Gestos de deslizamiento <i>configurar</i>	22 35
Control cuantitativo variable <i>activar</i>	45	GPS	
Control de gestos <i>configurar</i>	22 35	<i>Configurar receptor</i>	37
		<i>Utilizar señal de velocidad</i>	61
		GPS-Drift	
		<i>corregir con el obstáculo señalado</i>	75
		<i>corregir manualmente</i>	75
		<i>Marcar un obstáculo</i>	125
		GPS-Maps&Docs	
		<i>activar</i>	45
		GPS-Switch	
		<i>activar</i>	45
		GPS-Track	
		<i>activar</i>	45
Datos de contacto <i>Redacción técnica</i>	7		

Guiado de pistas		Menú de trabajo	
<i>activar</i>	45	<i>configurar</i>	71
<i>Modificar la distancia de las líneas trazadas</i>	128	<i>mostrar</i>	67
<i>Ocultar las líneas trazadas</i>	135	<i>utilizar</i>	71
<i>Renombrar líneas trazadas</i>	134	<i>Vista general</i>	19
<i>utilizar</i>	127		
I		Menú Setup	
Instrucciones de servicio digitales	7	<i>abrir</i>	16
ISB	14	Modo más terminales de mando	
ISO-XML		<i>véase Configurar ISOBUS</i>	42
<i>Cargar datos de campo</i>	84	Montaje	
<i>exportar con la App myAmaRouter</i>	93	<i>Funcionamiento normal</i>	9
<i>Exportar datos</i>	24	Multi Boom	73
<i>exportar datos de la tarea en memoria USB</i>	92	O	
<i>importar con la app myAmaRouter</i>	91	Obstáculo	
<i>Importar datos de tarea de la memoria USB</i>	89	<i>Advertencia</i>	118
J		<i>marcar</i>	125
Japonés	26	P	
L		POI	
Límite de campo	113	<i>véase Marcar un obstáculo</i>	125
<i>ocultar</i>	117	Posición de antenas	56
<i>reconocer automáticamente</i>	119	R	
Línea A-B		Receptor GPS	
<i>crear</i>	130	<i>Ajustar otros receptores GPS</i>	40
líneas trazadas		<i>Configurar receptor A100, A101 o A631</i>	37
<i>crear</i>	130	<i>Configurar receptor Ag-Star</i>	38
<i>Crear bancales</i>	132	<i>Indicar posición</i>	53
<i>Modificar distancia</i>	128	<i>Posición</i>	56
<i>ocultar</i>	135	Red	
<i>renombrar</i>	134	<i>configurar</i>	49
M		Registro	110
Mapa de aplicación		Restablecer los ajustes de fábrica	154
<i>Activar uso</i>	45	S	
<i>cambiar</i>	74	Section Control	
Mapa		<i>activar</i>	45
<i>Vista general</i>	18	<i>véase Conexión de anchos parciales</i>	103
Máquina		Sensor de posición de trabajo	
<i>controlar</i>	71	<i>configurar</i>	63, 63
<i>ISOBUS</i>	51	Sensor de radar	
<i>manual</i>	52	<i>configurar</i>	59
Menú de inicio rápido	24	Sensor de rueda	
		<i>configurar</i>	58

Sensor de toma de fuerza configurar	62	V	
Sensores		Valor nominal	
conectar	10	asignar	95
configurar	58	Varillaje	
Posición de trabajo	63	cambiar	73
Radar	59	Vista de mapas	
Rueda	58	abrir	16
Toma fuerza	62	mostrar en el terminal móvil	71
Señal de velocidad	58	Vista general	18
Solapamiento		Vista en 2D	
Definir el grado de solapamiento	105	activar	68
definir en dirección de marcha	103	Vista en 3D	
Definir tolerancia de solapado	107	activar	68
Definir tolerancia de solapado en el límite de campo	109	Volumen acústico	
Modificar la distancia de las líneas trazadas	128	ajustar en los ajustes básicos	32
Superficie trabajada		ajustar mediante el menú de inicio rápido	32
borrar	113	ajustar mediante el menú de inicio rápido	24
T		VT	19
Tareas		W	
crear	93	WLAN	
exportar	24	Conectar AmaTron 4 con la red WLAN	49
exportar con la App myAmaRouter	93	Configurar Hotspot	49
exportar en memoria USB	92	Z	
importar con la app myAmaRouter	91	Zonas de exclusión	
Importar tareas de la memoria USB	89	crear	115
Teclas de menú	22		
Terminal universal			
mostrar	16		
Vista general	19		
Trabajo			
comenzar	77		
Trabajo en taller	6		
Tractor			
Configurar sensores	58		
crear	56		
Tractores y equipos			
Mostrar menú	16		
Trazado de contornos			
crear	131		
U			
UT	19		



AMAZONE

AMAZONEN-WERKE

H. DREYER SE & Co. KG

Postfach 51

49202 Hasbergen-Gaste

Germany

+49 (0) 5405 501-0

amazone@amazone.de

www.amazone.de