



**AMAZONE**



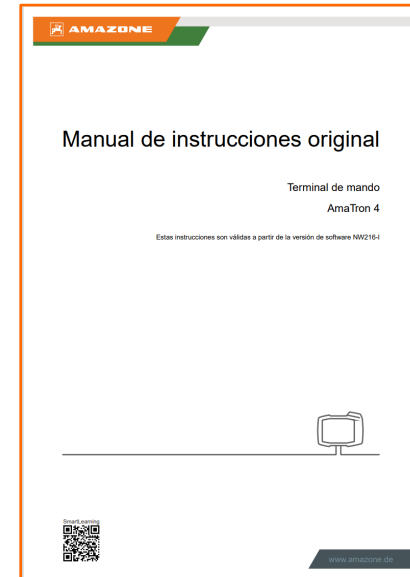
# Guía de referencia “Section Control” Protección fitosanitaria

# Índice

1. Indicaciones generales
2. Vista general
3. Preparativos
4. Ajustar puntos de conmutación

# 1. Indicaciones generales

- El uso de este documento presupone que se hayan **leído y comprendido** las **instrucciones de servicio** de la máquina y del software. Los documentos correspondientes se muestran en el lado derecho en esta página.
- Por lo tanto, es **necesario** consultar las instrucciones de servicio para obtener más información. Las **instrucciones de servicio** deben tenerse **siempre a mano**.
- El documento **Guía de referencia “Section Control”** sirve al usuario como guía para ajustar correctamente los puntos de conmutación de la máquina en el campo. Este documento hace referencia al AmaTron 4 con versión de software **NW242-J**, pero puede aplicarse también a cualquier otro terminal.





## 2. Vista general

¡El ajuste de los **puntos de conmutación** es de gran importancia para el funcionamiento óptimo de una máquina con Section Control!

Aspectos generales:

- *Conexión* de la máquina por GPS en la superficie aún no trabajada.
- *Desconexión* de la máquina por GPS en la superficie ya trabajada.
- Los puntos de conmutación se componen de dos factores esenciales. La **geometría de la máquina** y el **retardo de conmutación**, es decir, el tiempo que transcurre desde el comando hasta la dispersión. Ambos factores se ajustan por separado. El ajuste de los dos factores se explica en las siguientes páginas.

Requisitos:

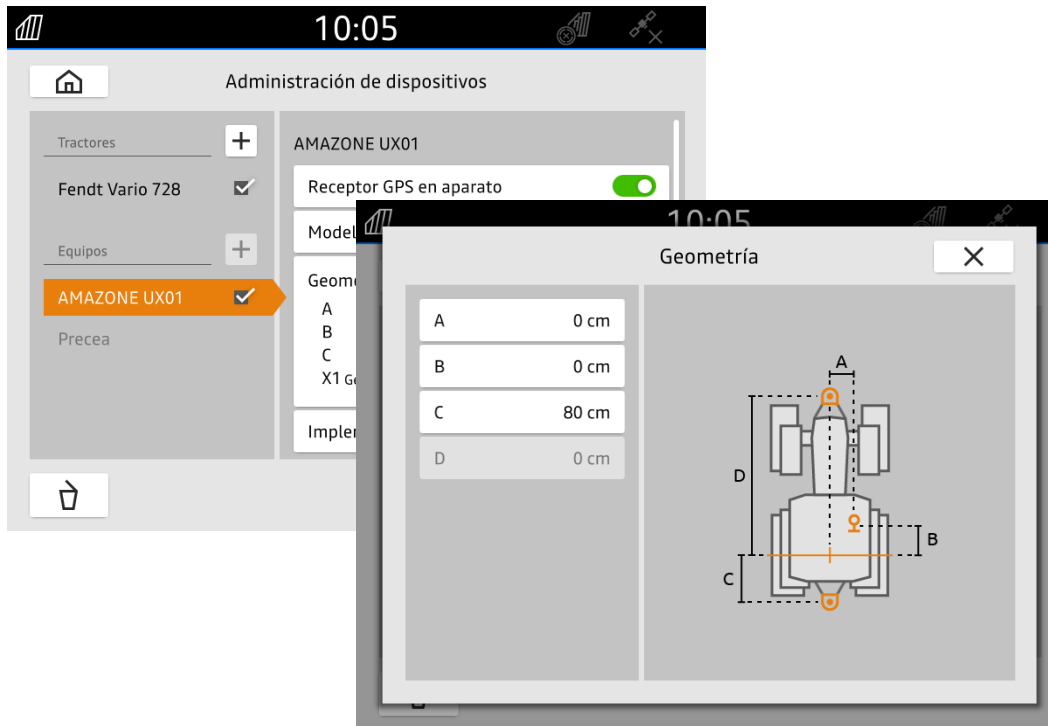
- Geometría adecuada del tractor y de la máquina.
- Señales de sensor ajustadas, como velocidad, etc.
- RTK (DGPS solo con precisión limitada).



### AVISO

¡El retardo de conmutación se ajusta en función del tiempo y no del trayecto!

### 3. Preparativos



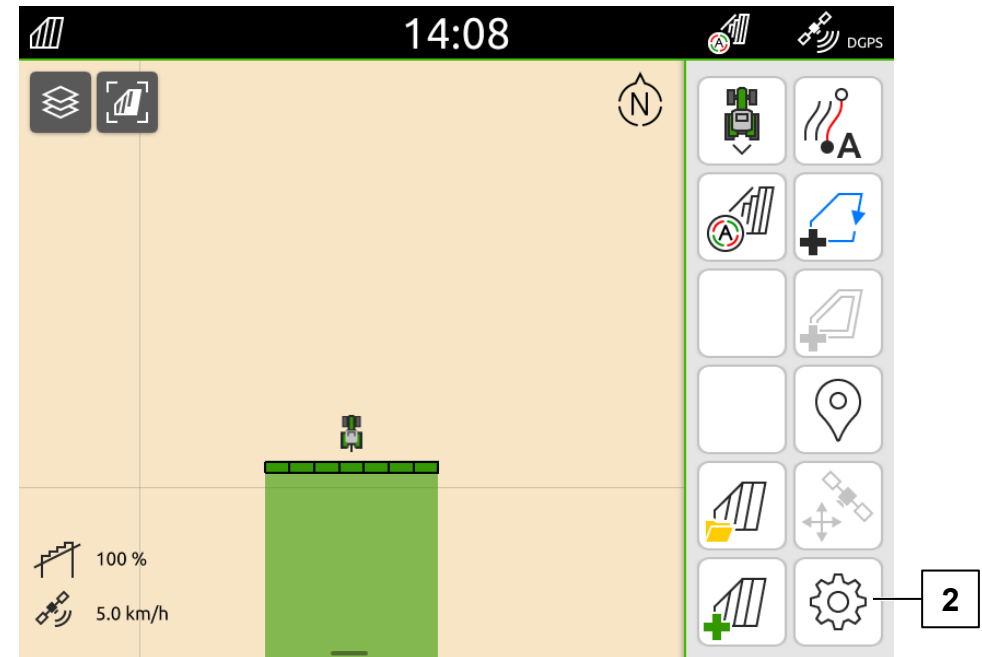
Fabricante	Pos. de antenas
AGCO	Posición proyectada en el centro del eje trasero
CLAAS	Posición proyectada en el centro del eje trasero
JohnDeere	Posición real de la antena
Deutz-Fahr (TOPCON)	Posición proyectada en el centro del eje trasero
CNH (sistema de dirección Trimble)	Posición proyectada en el centro del eje trasero
CNH (dirección manual Trimble)	Posición real de la antena

- Los datos de la geometría del tractor y de la máquina adosada se deben introducir correctamente.
- Para un ajuste preciso se recomienda la precisión GPS “RTK”. Si esta no está disponible, se requiere al menos la precisión “DGPS”.

#### **i** AVISO

Sin embargo, algunos sistemas GPS de otras marcas no emiten la posición GPS para la posición real de la antena en la salida NMEA, sino que proyectan la posición de la antena centrada en el eje trasero del tractor. En estos casos, el desplazamiento de la antena GPS debe especificarse como 0 cm para el valor B. La tabla incluye los sistemas conocidos.

### 3. Preparativos



Ajustar la configuración de solapamiento en el terminal a la configuración básica.

1. Pulsar la tecla de función “Vista de mapa” (1) para acceder a la vista de mapa.
2. Pulsar el botón “Configuración” (2).

## 3. Preparativos

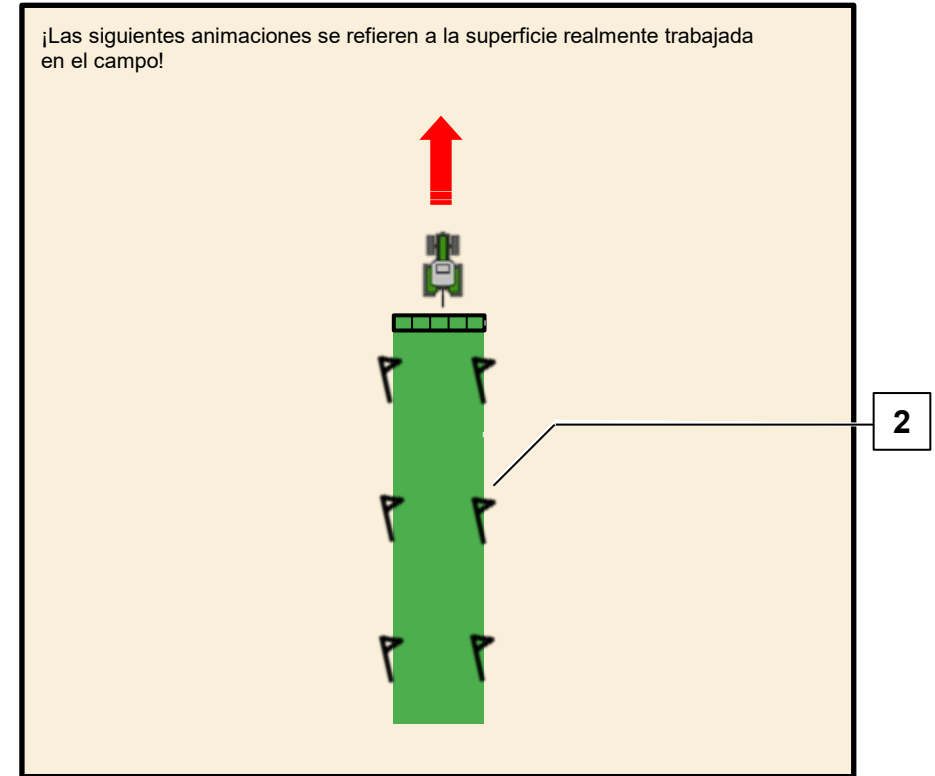
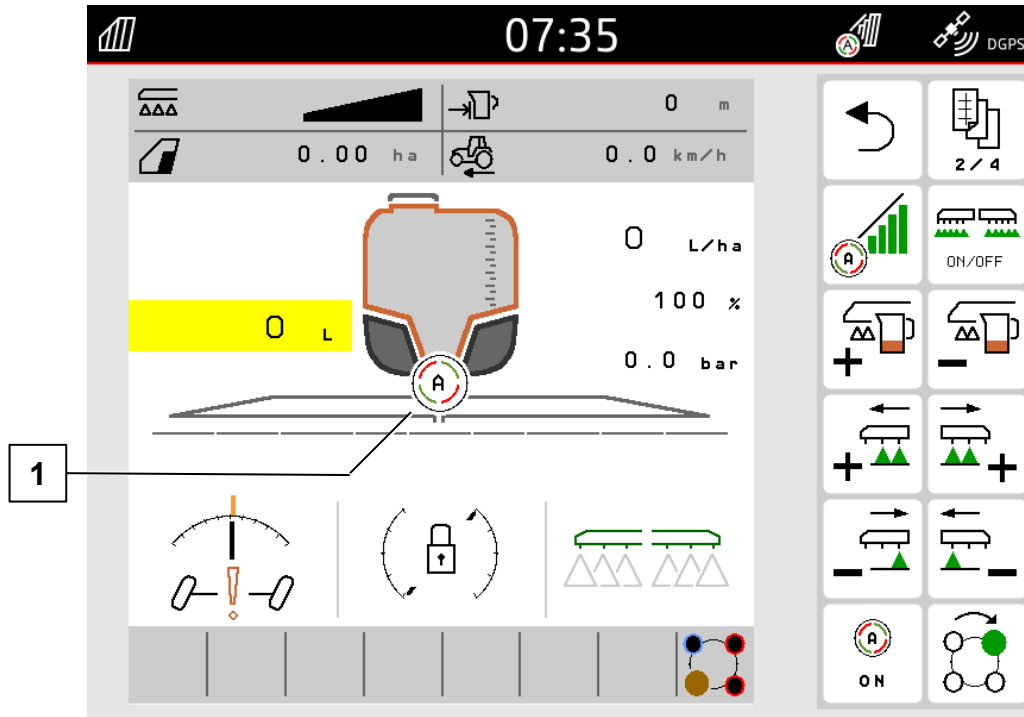


3. Pulsar el botón “Configuración de solapamiento” (1).
4. Ajustar “Solapamiento en dirección de marcha al conectar” (2) y “Solapamiento en dirección de marcha al desconectar” (3) a la configuración básica (0 cm).

### AVISO

Con los valores “Solapamiento en dirección de marcha al conectar y desconectar” se puede ajustar el solapamiento deseado en cm. Los puntos de conmutación de la máquina se ajustan a través del retardo de conmutación en el software de la máquina.

## 4. Ajustar puntos de conmutación



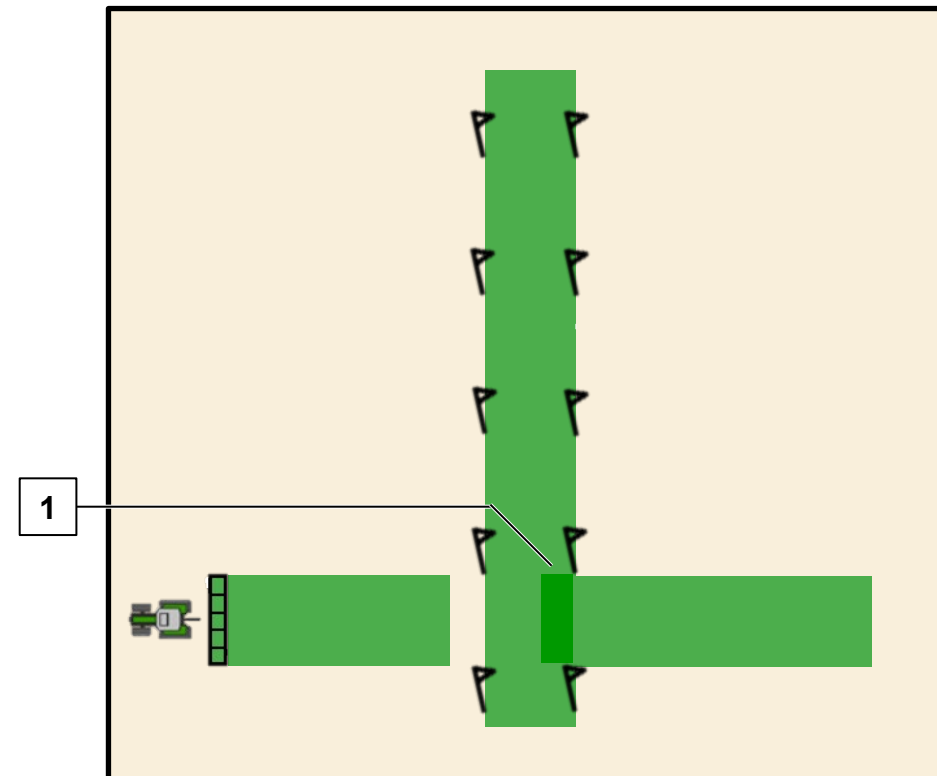
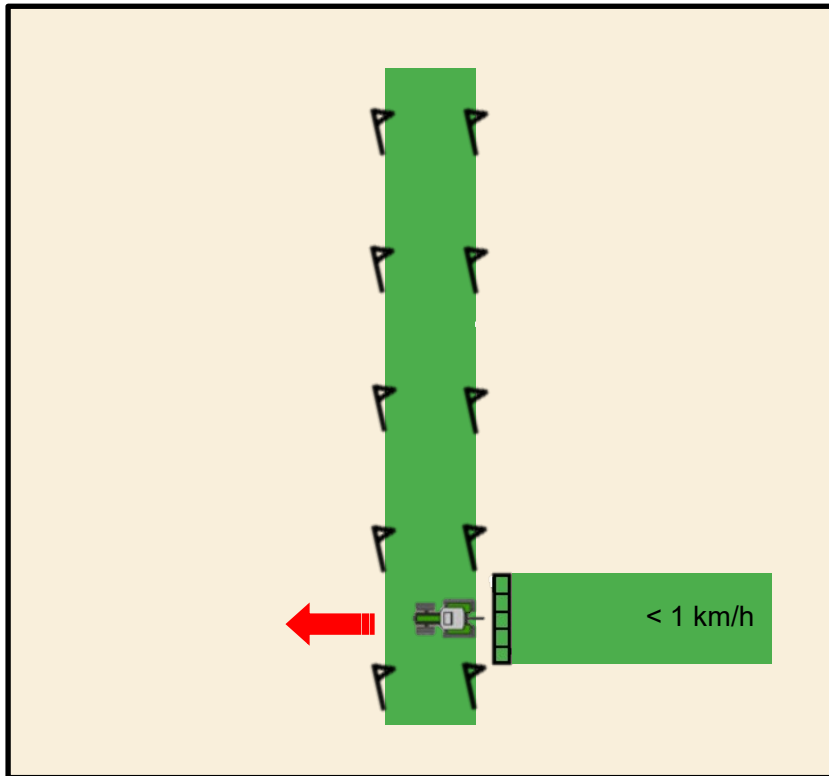
1. Colocar la máquina en posición de trabajo sobre el campo.
2. Activar Section Control (1).
3. Trazar una línea recta sobre el campo con la máquina y marcar la anchura de la superficie trabajada (2).

**i AVISO**

En máquinas con anchuras de trabajo grandes, las secciones de brazo se pueden desconectar hasta el carril para obtener un marcado mediante el carril.

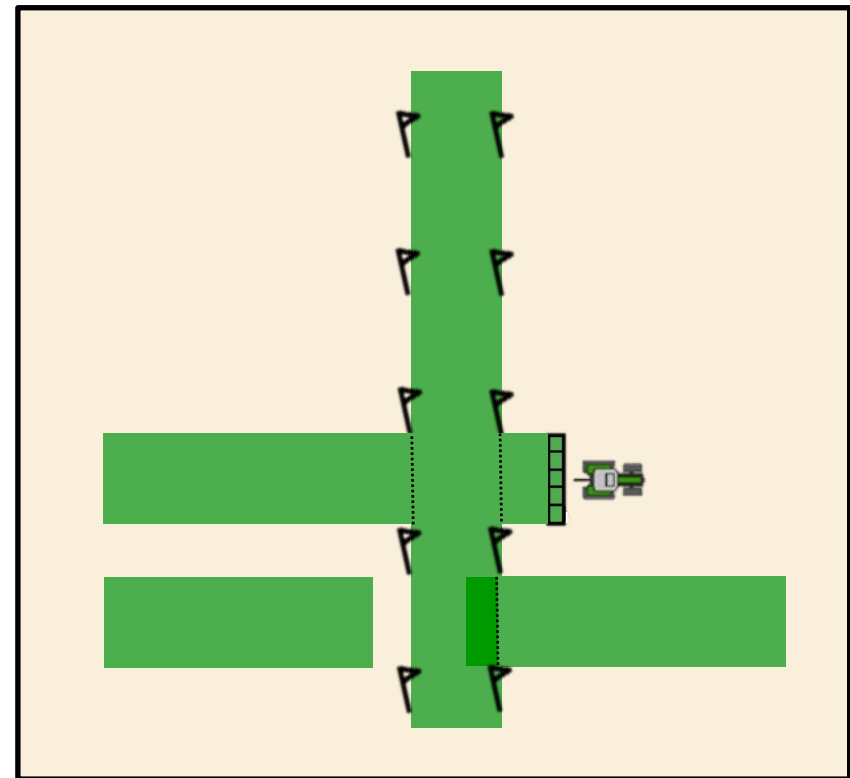
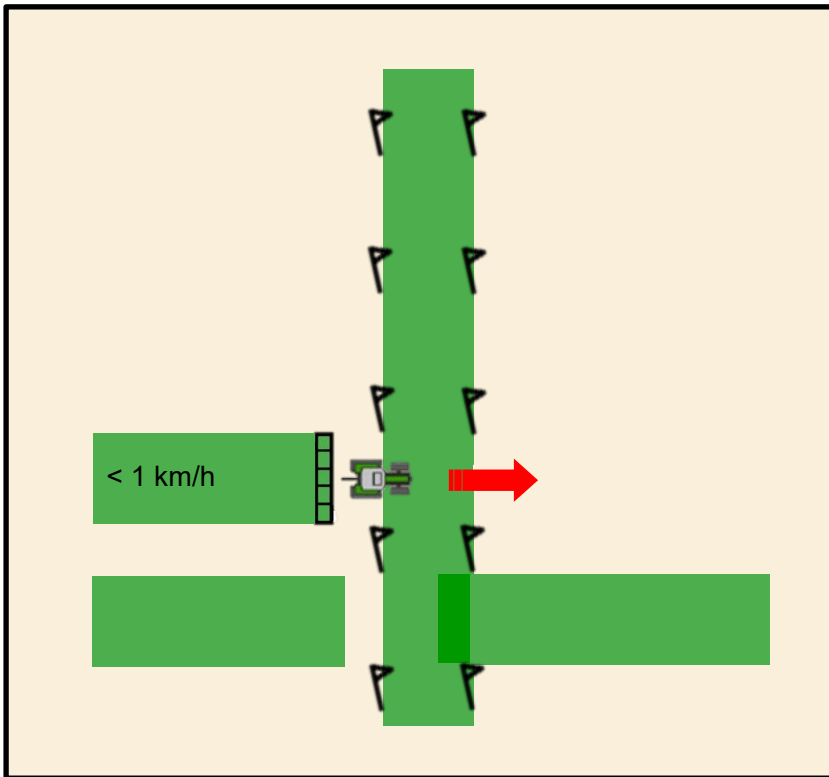


## 4. Ajustar puntos de conmutación



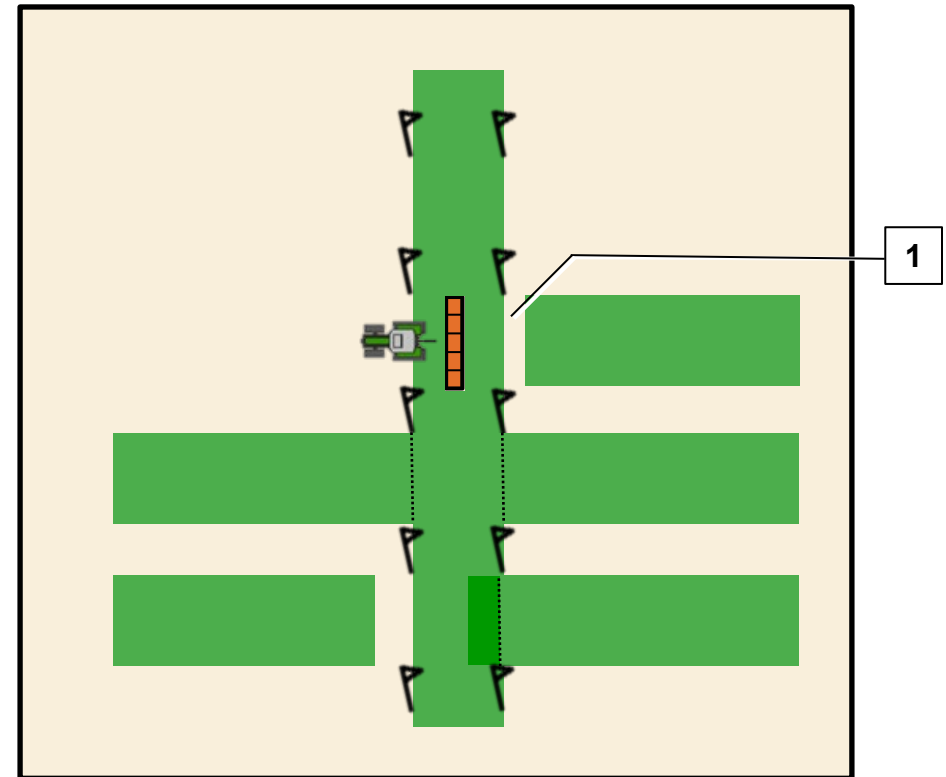
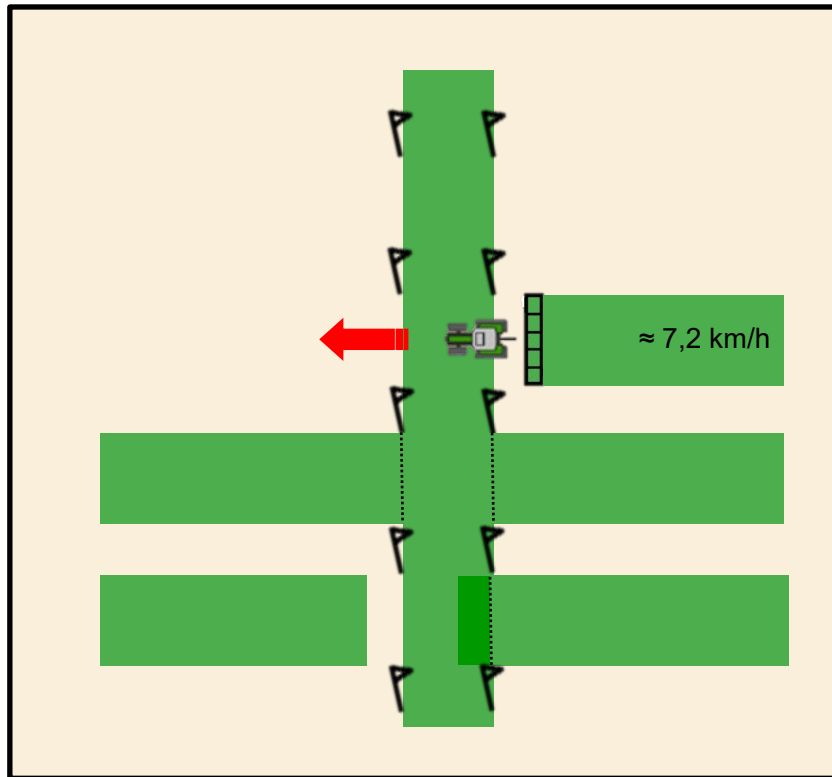
4. Circular por la superficie ya trabajada con la máquina **desplazada 90 grados** a una velocidad **< 1 km/h**.
5. Si la máquina se desconecta en la superficie ya trabajada demasiado pronto o demasiado tarde, deberá adaptarse la **geometría** de la máquina.
  - La máquina conmuta demasiado pronto → prolongar la geometría entre el receptor GPS y el punto de entrega
  - La máquina conmuta demasiado tarde (**1**) → acortar la geometría entre el receptor GPS y el punto de entrega

## 4. Ajustar puntos de conmutación



6. Para el **control**, girar la máquina y volver a circular por la superficie ya trabajada con un desplazamiento de 90 grados y una velocidad < 1 km/h.
7. La máquina se debería conectar y desconectar en la superficie trabajada. De no ser así, repetir el proceso a partir del paso 3.

## 4. Ajustar puntos de conmutación



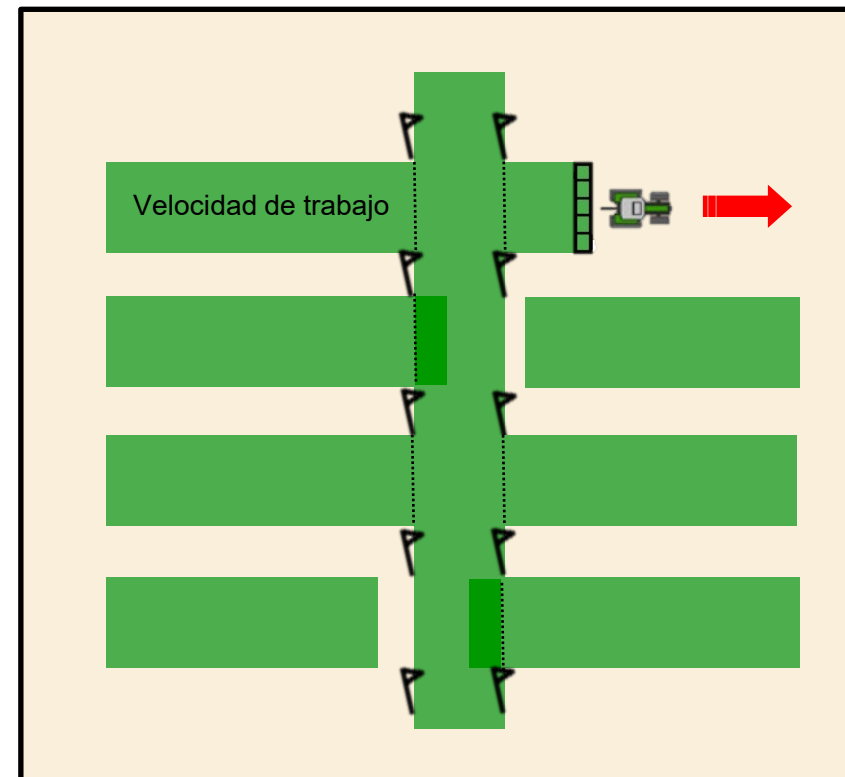
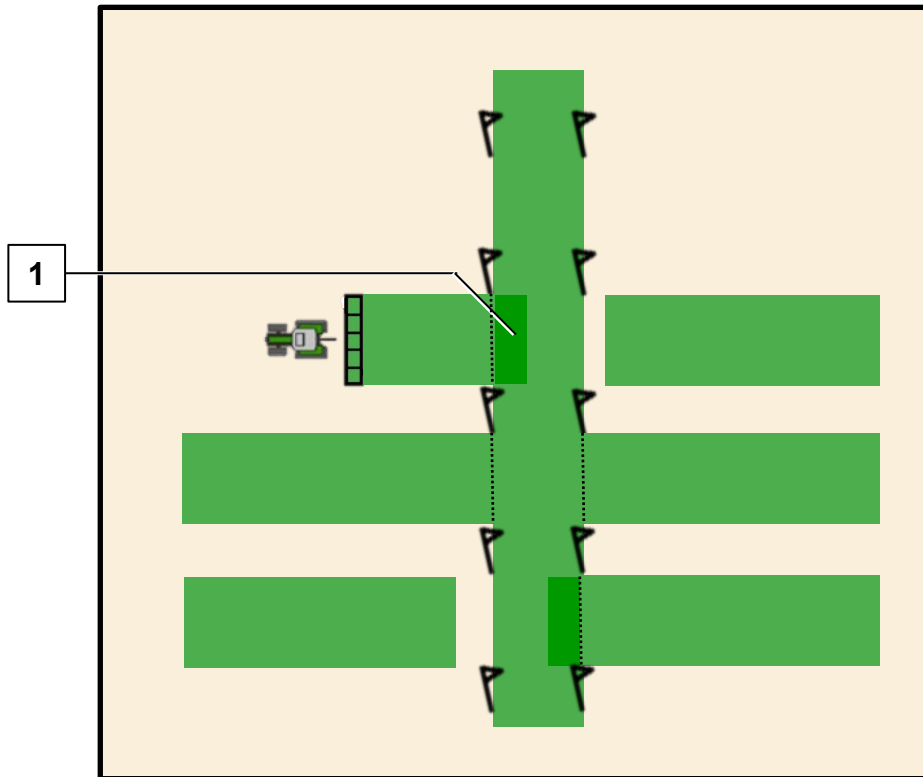
8. Girar la máquina y circular por la superficie ya trabajada con un desplazamiento de 90 grados a una velocidad  $\approx 7,2$  km/h.
9. Si la máquina se **desconecta** en la superficie ya trabajada demasiado pronto o demasiado tarde, deberá adaptarse el **retardo de desconexión** en la máquina.
  - La máquina se desconecta demasiado pronto (1) → reducir el tiempo de previsualización al desconectar
  - La máquina se desconecta demasiado tarde → aumentar el tiempo de previsualización al desconectar



### AVISO

El tiempo de previsualización puede medirse fácilmente. A una velocidad de marcha de 7,2 km/h, **20 cm equivalen a  $\approx 100$  ms.**

## 4. Ajustar puntos de conmutación



10. Si la máquina se **conecta demasiado pronto** o **demasiado tarde** después de la superficie ya trabajada, deberá adaptarse el **retardo de conexión** en la máquina.
- La máquina se conecta demasiado pronto (1) → reducir el tiempo de previsualización al conectar
  - La máquina se conecta demasiado tarde → aumentar el tiempo de previsualización al conectar
11. Para el **control**, girar la máquina y circular por la superficie ya trabajada con un desplazamiento de 90 grados a **velocidad de trabajo**. Ahora, la máquina se debería conectar y desconectar correctamente en la superficie trabajada. De no ser así, repetir el proceso a partir del paso 3.



## **Máxima**

*Si la máquina se conecta o desconecta demasiado pronto, deberá reducirse el retardo de conmutación.*



## App SmartLearning

La aplicación AMAZONE SmartLearning ofrece vídeos de formación para el manejo de máquinas Amazone. Puede descargar los vídeos de formación en su smartpone, si así lo desea, para poder disponer de ellos también cuando está sin conexión. Solo tiene que seleccionar la máquina para la que desea ver los vídeos de formación.



## Centro de descargas

En nuestro centro de descargas ponemos a su disposición documentos de diversa índole para que pueda consultarlos y descargarlos gratuitamente. Puede tratarse de material impreso técnico y promocional en versión electrónica, pero también de vídeos, enlaces de Internet y datos de contacto. Se puede obtener información por correo postal y suscribirse a los documentos recién publicados de diversas categorías.

[www.downloadcenter.amazone.de](http://www.downloadcenter.amazone.de)



**AMAZONEN-WERKE H. DREYER SE & Co.KG**

Postfach 51 · D-49202 Hasbergen-Gaste

Tel.: +49 (0)5405 501-0 · Fax: +49 (0)5405 501-147

[www.amazone.de](http://www.amazone.de) · [www.amazone.at](http://www.amazone.at) · E-mail: [amazone@amazone.de](mailto:amazone@amazone.de)



MG7909-ES-ES