

TRACK-Guide



Estado: 2010-03-01

30302705-02-ES

Indice

1	Introducción	3
1.1	<i>Funciones</i>	3
1.2	<i>Entrada de números y letras</i>	3
1.3	<i>Pantalla de inicio</i>	4
2	Navegación.....	5
2.1	<i>Empezar navegación</i>	5
2.2	<i>Pantalla de navegación</i>	7
2.2.1	Modos de dirección.....	10
2.2.2	Dando una vuelta al campo	12
2.2.3	Obstáculos	12
2.2.4	Calibración de la señal GPS	14
2.2.5	Manejo	16
3	Memoria.....	18
3.1	<i>Trabajar con la memoria sistema</i>	19
3.1.1	<i>No hay datos de campo</i>	19
3.1.2	<i>Ya hay datos de campo</i>	19
3.1.3	<i>Almacenar/ borrar datos del campo</i>	21
3.2	<i>Trabajar con la memoria GIS</i>	22
3.3	<i>Administración de datos</i>	25
4	Parámetros	26
4.1	<i>Entrada de los datos del tractor/de la máquina</i>	27
4.2	<i>Parámetros</i>	29
5	Montaje de la antena GPS.....	31
6	Montaje del TRACK-Guide en la cabina.....	32
7	Conexión TRACK-Guide.....	33
8	Apendice	33
8.1	<i>Datos técnicos</i>	33
8.2	<i>Catálogo de ilustraciones</i>	34

1 Introducción

1.1 Funciones

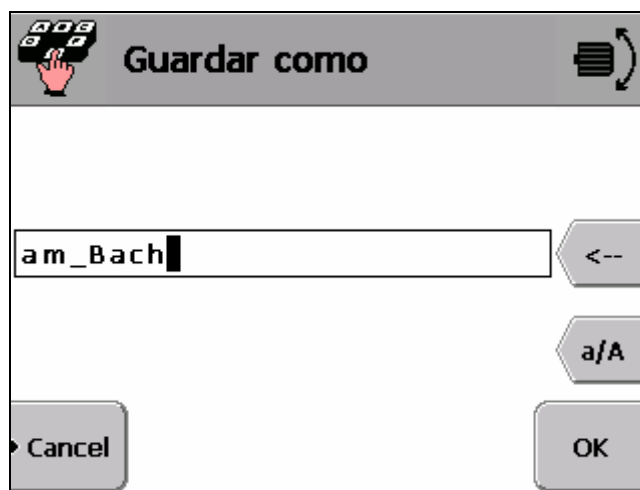
TRACK-Guide es un sistema para conducir paralelamente en el campo. Se puede elegir dos modos: el modo paralelo y el modo de contorno.

En el display están indicados el campo, la superficie todavía no hecha, los carriles, el solapamiento y posibles obstáculos. Delante del límite del campo y delante de obstáculos el conductor es avisando acústicamente y visualmente. En la parte baja del display están indicadas la velocidad, la superficie y la calidad de la señal D-GPS.

El sistema ofrece la posibilidad de almacenar tanto datos del campo como datos de combinaciones máquina-tractor. Datos del campo son por ejemplo la superficie ya hecha, los carriles así como obstáculos. Para la próxima vez usted tiene los datos a su disposición otra vez.

1.2 Entrada de números y letras

Al entrar nombres de campos y datos de la máquina hay que entrar números y letras. Este es la pantalla de la entrada:

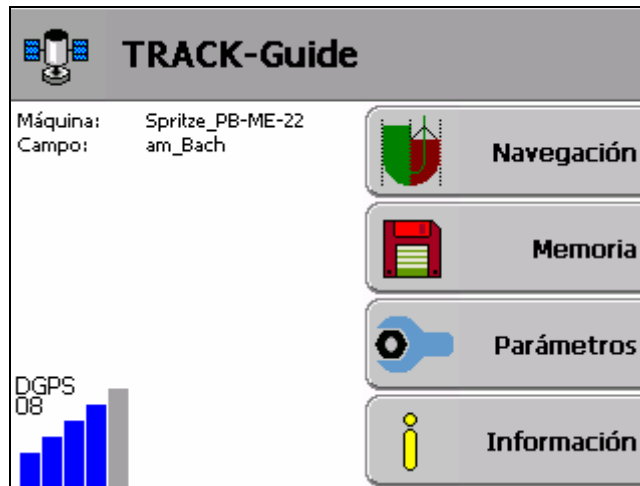


Illustratie 1-1 Ingreso de número y letras

Se elige letras o números por la pequeña rueda al lado del aparato. Por el cursor se elige y confirma la letra o el número deseado. Gire la rueda hasta que la letra o el número deseado se encuentre en el cursor y pulse la rueda por dentro.

Usted puede borrar una seña por le tecla a la derecha del campo de entradas. Por la tecla a/A se cambia entre mayúsculas y minúsculas.

1.3 Pantalla de inicio



Illustratie 1-2Pantalla de inicio

<i>Punto del menu</i>	<i>Descripción</i>
Navegación	Empezar nueva navegación o seguir con una navegación
Memoria	Almacenar y cargar datos del campo
Parámetros	Parámetros del programa
Información	Información sobre la versión del programa y sobre el estado del registro


2 Navegación


Con este punto del menu se puede empezar una nueva navegación o seguir con una navegación.


2.1 Empezar navegación

Antes de empezar una navegación hay que elegir el campo desde la memoria. Distinguímos entre campos terminados y campos a medio hacer (mire 3 Memoria).

Si es un nuevo campo se puede empezar directamente con la navegación. Al principio hay que

pulsar la tecla .

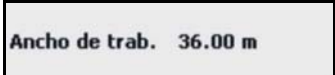
Si quiere borrar el último proceso (marca verde) pulse la tecla . Las líneas del límite, los corrales y los obstáculos no son borrados.

Si quiere seguir con un proceso interrumpido pulse la tecla .



Illustratie 2-1 Empezar la navegación

Ancho de trabajo

El ancho de trabajo está indicado. Para cambiarlo elija en el menu  por la rueda. Así el campo de entradas es activado y usted puede cambiar el ancho por la rueda.

Ancho del carril principal

Se ve el ancho del carril principal. El ancho del carril principal preselccionado es el ancho de trabajo que se puede adaptar. El carril principal es la distancia entre el carril del vehículo y el carril de conducción. Ejemplo: El ancho de trabajo mide 6 metros pero se quiere asegurar que no se omita ninguna parte del campo. Por ello se elige un ancho del carril principal de 5,80 metros . Así se asegura que se solapan 20 centímetros. Para cambiar el ancho del carril principal elija

Ancho pista guía 36.00 m

por la rueda. Es activado es campo de la entrada de datos y se puede cambiar el ancho por la rueda.

Modo dirección

Modo de naveg Paralela

Usted puede cambiar el modo dirección al pulsar y después elegir otro modo por la rueda. Hay los siguientes modos de dirección:

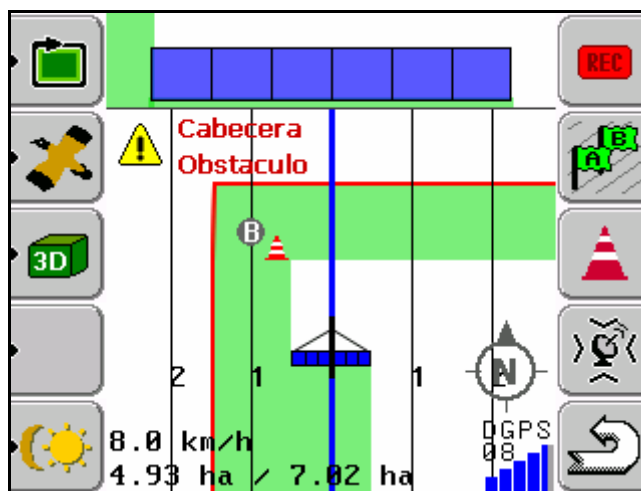
Modo	Descripción
Paralelo	Se llama también modo A-B. Marca un punto al final y al principio del carril. Estos puntos son unidos.
Contorno alisado	En este modo se puede crear una línea que puede incluir curvas también. Esta línea es proyectada hacia ambas direcciones y así forma los carriles. La acodadura se cambia. Carriles siguientes se transforman o más convexos o más cóncavos (curvas interiores se ponen más anchas y curvas exteriores se ponen más planas)
Contorno identico	En este modo se puede crear una línea que puede incluir curvas también. Esta línea es proyectada hacia ambas direcciones y así forma los carriles principales. Los carriles siguientes son una copia del carril principal.

Intervalo 1

La función contiene los intervalos de los carriles. Primero los carriles a la derecha y a la izquierda están indicados. Ejemplo: Si entre el número 2 cada segundo carril está indicado en negrilla.

2.2 Pantalla de navegación

La pantalla de navegación consiste en la área de indicación en el medio, los dos filetes a la izquierda y a la derecha con las teclas, el lightbar o Section View e informaciones del estado en la área baja.



Illustratie 2-2 pantalla de navegación

La área de indicación muestra esquemáticamente la máquina y la superficie (lo verde). Si una superficie está tratada dos veces o más lo verde se pone más oscuro. La área de indicación siempre muestra en dirección de marcha. El fragmento es variable. Se lo puede ampliar o disminuir por la rueda. En el ejemplo la área de indicación tiene visión 2D pero se puede cambiarla a vista 3D.

En la baja esquina de la izquierda están indicadas la velocidad actual y la superficie hecha y la superficie total.

En la baja esquina de la derecha está indicada la información del estado de GPS. En el ejemplo se ve un número de 8 satélites. Este estado debe decir por lo menos „DGPS“. Sistemas con RTK dicen aquí „RTK Fix“ o „RTK Float“. Las rayas muestran el valor DOP interno de la señal GPS. Todas las rayas significan un valor DOP igual o mejor 1.

Las líneas que se ve en la pantalla son los carriles actuales. Sólo están indicados después de fijar



la línea A y B o la línea de contorno por la tecla . La línea roja es el carril actualmente identificado. Los carriles al lado son numerados.

Lightbar gráfico

Lightbar consiste en dos elementos: la raya de la desviación del momento y arriba la raya de la previsión de la dirección.



La desviación del momento indica la desviación actual del carril. El número de los LED describe ajustada sensibilidad (mire 4 Parámetros). Si la sensibilidad es ajustada con 30cm, la ilustración arriba indica una desviación de 90cm.

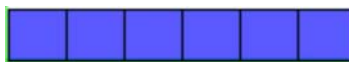
La previsión de la dirección calcula una desviación del carril en una cierta, fijada distancia (estándar 8 m). El ángulo de la dirección puede oscilar un poco por razones técnicas. Por eso el doble valor de la sensibilidad es usado para la indicación.

Lightbar texto

Lightbar consta de 2 elementos: la flecha por la dirección de conducción y el valor de la desviación (metros).













Section View

El guión de trabajo es esquematizado con el número de las conexiones parciales. El guión describe el estado ideal de las conexiones parciales. Se ve cuando el usuario debería activar manualmente las conexiones parciales.



Color	Descripción
Gris	La grabación está desactivada y las conexiones parciales deben quedarse apagadas.
Amarillo	La grabación está desactivada y las conexiones parciales deben quedarse apagadas grabación está desactivada y las conexiones parciales deben ser activadas.
Rojo	La grabación está activada y las conexiones parciales deben quedarse apagadas.
Azul	La grabación está activada y las conexiones parciales deben ser activadas.

Resumen de teclas

<i>Tecla</i>	<i>Descripción</i>
	<p>Tecla para calcular el límite del campo</p> <p>Para borrar el límite pulse la tecla durante 3 segundos.</p>
	<p>Vista de pájaro per unos 3 segundos</p>
 	<p>Cambio entre vista 2D-3D</p>
 	<p>Tecla de grabación para almacenar el carril conducido (posición de trabajo)</p> <p>Si esta tecla no existe significa que el sensor de la posición de trabajo está configurado. El sensor se ocupa de la grabación</p>
	<p>Empezar la grabación de obstáculos</p> <p>Para borrar obstáculos pulse la tecla durante 3 segundos</p>
 	<p>Tecla para confirmar los puntos de la navegación.</p> <p>Puntos A y B en modo paralelo</p> <p>Start/Stop de la línea en modo de contorno</p> <p>Para borrar los carriles pulse la tecla durante 3 segundos.</p>
 	<p>Tecla de calibrado para calibrar la señal GPS por un punto de referencia</p> <p>La tecla gris significa que de momento la señal no está calibrada.</p> <p>Rojo significa que una señal calibrada es usada.</p> <p>Si una flecha roja destella al lado de la tecla significa que el punto de referencia debe ser calibrado otra vez.</p>
	<p>Cambio entre día/noche. La luminosidad es adaptada.</p>

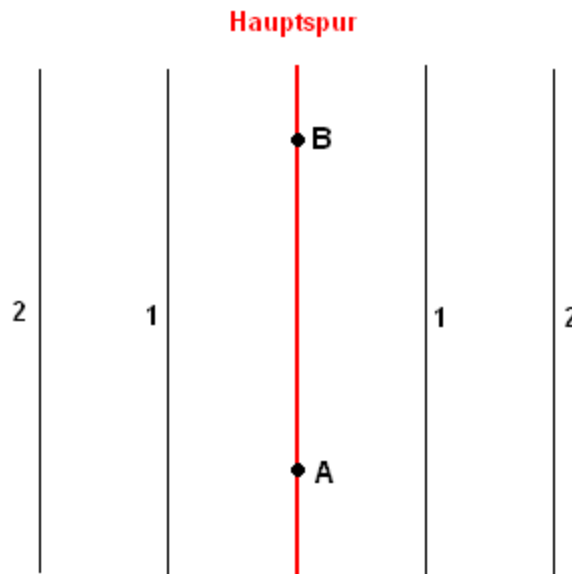
2.2.1 Modos de dirección

TRACK-Guide tiene los siguientes modos de dirección:

- Conducir paralelamente
- Coducir con contornos
- (línea de contorno) es valida para contornos identicos y alisados

Conducir paralelamente


Este modo se llama también modo A-B. El modo opera con líneas rectas en el campo. Al primero hay que fijar dos puntos (A y B). Estos puntos tienen que mantener una distancia de por lo menos 20 cm pero mejor lo más lejos que posible para poder calcular el carril principal lo más exacto que posible.



Illustratie 2-3 Carriles


Después de fijar el carril principal (Hauptspur) por los dos puntos se proyecta los demás carriles

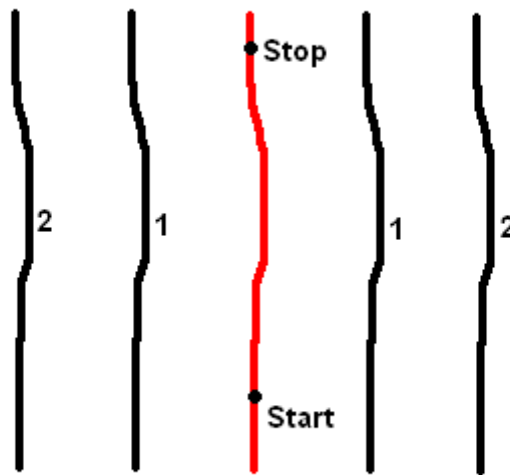
en ambas direcciones y el sistema los numera. Después pulse tecla  para poner el punto

A. Pulse la tecla  otra vez en el extremo del campo para poner el punto B. Los carriles aparecen automáticamente.

Contorno

En el modo de contorno se destina una línea principal. El programa pone continuamente puntos que se encuentran entre los puntos de extremos (principio del campo y final del campo). Usted

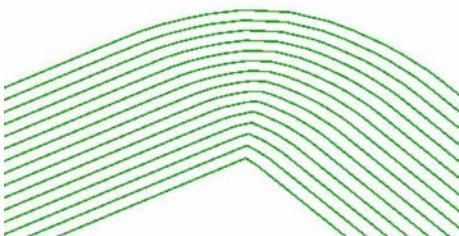
pone estos puntos al pulsar  una vez para el punto del comienzo y una vez para el punto del final.



Illustratie 2-4 Carriles contorno

Los carriles son proyectados a ambas direcciones y son numerados. La zona detrás de los dos puntos de los extremos sigue como línea recta.

Hay dos modos de contornos:



Illustratie 2-5 Contorno alisado



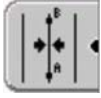
Illustratie 2-6 Contorno idéntico

En el modo del contorno alisado la curvatura se cambia por carril. Se ponen más convexas o más cóncavas. Así se evita solapas.

En el modo del contorno idéntico la curvatura no se cambia. Se usa este modo cuando las curvas son suaves.

Desplacamiento de los carriles

El carriles A-B y contornos pueden ser desplazados en el menu calebración del senal GPS por la



tecla . Hay que pulsar la tecla durante 3 segundos.

Borrar carriles



Se puede borrar los carriles por pulsar durante 3 segundos la tecla

2.2.2 Dando una vuelta al campo

Dando una vuelta al campo se puede directamente registrar el límite y el tamaño del campo.



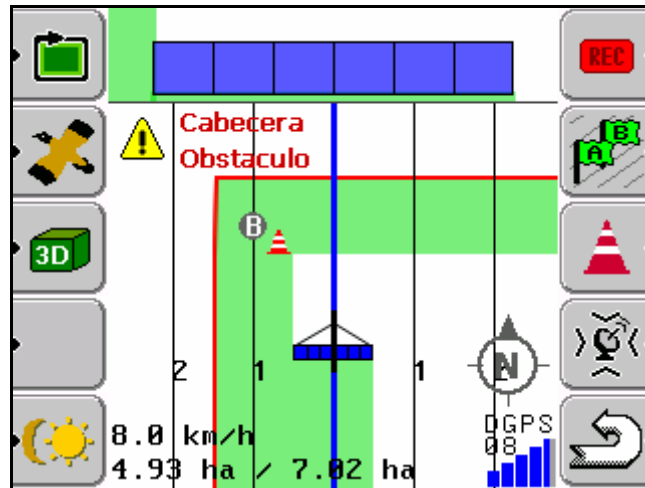
Durante la vuelta hay que pulsar la tecla (posición de trabajo).



Al final de la vuelta hay que pulsar . Así el contorno exterior del campo es calculado y indicado.

2.2.3 Obstáculos


Este modo trabaja si usted ha almacenado obstáculos o el límite del campo antes. La previsión siempre calcula por el carril actual y el doble ancho de trabajo si usted se acerca a un obstáculo o al límite del campo. Si se acerca más que 20 segundos al obstáculo suena una alarma y aparece un aviso en la pantalla (según la ilustración abajo). O dice „Atención, cabezera“ o „Atención, obstáculo“.

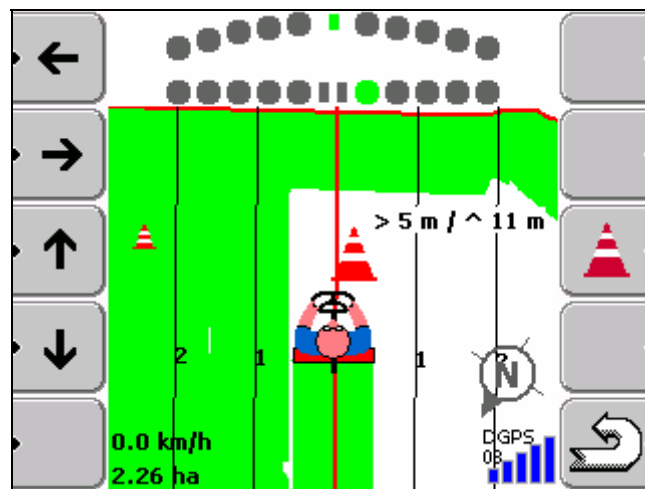


Ilustratie 2-7 alarma por obstáculo

Registrar obstáculos





Para registrar obstáculos pulse una vez la tecla . Después la pantalla muestra esquemáticamente la máquina con conductor, el obstáculo y la distancia.



Ilustratie 2-8 Poner obstáculos

Ahora puede destinar la distancia del obstáculo a su posición actual por las teclas a la izquierda.



Si pulsa  otra vez el sistema almacena el obstáculo. Si pulsa  la registración es



interrumpido. Para borrar todos los obstáculos pulsa  durante 3 segundos.



2.2.4 Calibración de la señal GPS

Por una desviación natural de la señal GPS pueden ocurrir desviaciones entre los carriles y la posición actual. Se lo nota por ejemplo si usted se encuentra en un carril pero la pantalla indica una desviación. Se puede reducir la inexactitud por poner un punto de referencia y por una calibración antes de cada uso. El punto de referencia es almacenado junto con los datos del campo. Así se puede calibrar también carriles anteriores de nuevo.

Para la calibración se necesita un punto de referencia en la vía de acceso de su campo que se puede destinar exactamente y que siempre es accesible. Por ejemplo marca la vía de acceso con una cruz blanca. Conduzca con la izquierda rueda delantera del tractor a esta cruz para calibrar o sea poner el punto de referencia.



Empieza la calibración con la tecla .



El punto de referencia es puesto al pulsar la tecla . Durante 15 segundos investiga el programa la posición actual y almacena el punto de referencia.



Si usted quiere poner un nuevo punto de referencia pulse durante 3 segundos la tecla .

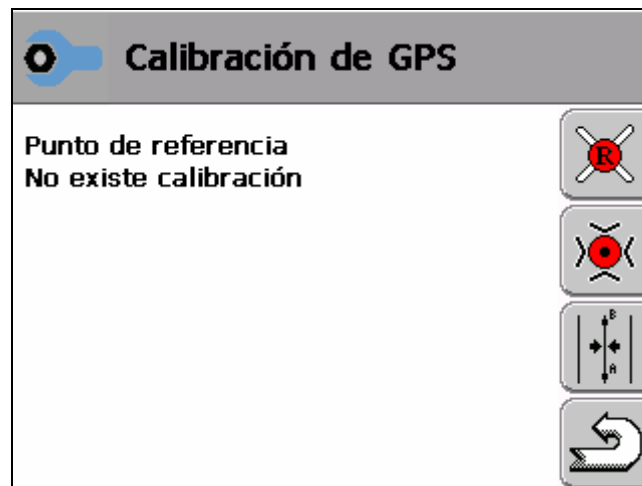
ATENCIÓN: Después es obligatorio registrar los límites del campo, los obstáculos y los carriles de nuevo.

Poner el punto de referencia




Illustratie 2-9 poner ounto de referencia

calibrar

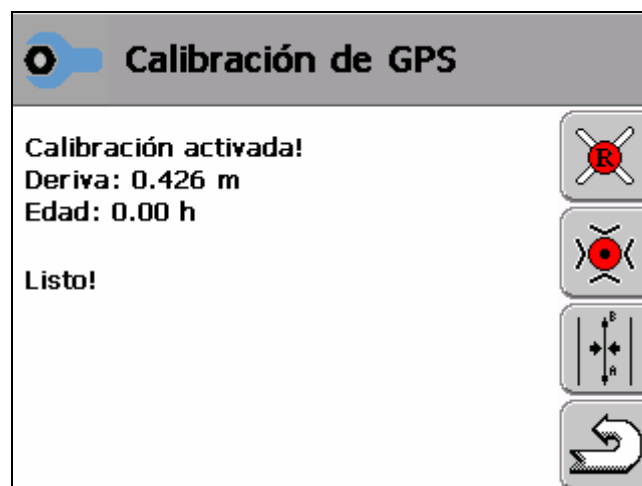


Ilustratie 2-10 Calibración GPS



Para calibrar el punto pulse la tecla . El programa investiga durante 15 segundos la posición actual. Si el punto es calibrado otra vez el sistema sobrescribe la calibración anterior.

Después de la calibración



Ilustratie 2-11 Después de la calibración GPS

Descripción de las teclas

Tecla	Descripción
	La tecla sirve para poner el punto de referencia. Para borrar el punto de referencia pulse la tecla durante 3 segundos.
	Tecla de calibración para calibrar la señal de GPS por un punto de referencia puesto antes.
	Corrección del carril. Sirve para la calibración del carril Para desplazar el carril pulse la tecla durante 3 segundos. Mire 2.2.1 Modos de dirección

2.2.5 Manejo

- Ajuste

Antes de la puesta en marcha hay que elegir la máquina o sea hay que entrar los datos de la máquina. (mire 4 Parámetros)

- Selección del campo

Con se llega a la visión general de la memoria. Con la tecla se puede acceder a los campos almacenados y por la rueda de manejo se puede elegir el campo

(mire 3 Memoria). Para volver a la pantalla principal pulse

Si es la primera vez que usted trata un campo salte este punto y empiece directamente con la

tecla (mire 3 Memoria).

- Start

La navegación empieza al pulsar la tecla . Confirme la próxima consulta

pulsando , si quiere seguir con un proceso interrumpido. Para empezar un nuevo pro-

ceso pulse  (mire 2 Navegación)


- **Poner/calibrar punto de referencia/**

Por una desviación natural de la señal GPS pueden ocurrir desviaciones. Por eso el sistema trabaja con un punto de referencia (mire 2.2.4).


- **Borrar los datos de campo**


- Para borrar los datos del límite del campo pulse durante 3 segundos .

- Para borrar los carriles pulse durante 3 segundos .

- Para borrar obstáculos pulse durante 3 segundos . (mire 2 Navegación.)

- **Vuelta**

Antes de dar una vuelta al campo hay que pulsar  (posición de trabajo).

Pulsando la tecla  los límites del campo son calculados (mire 2.2.2).

- **Carriles**

Durante la vuelta ya se puede destinar los dos puntos A y B al pulsar  (mire 2.2.1).

- **Obstáculos**

Durante el proceso de trabajo se puede almacenar obstáculos (mire 2.2.3).

- **Almacenar datos del campo**

Después del trabajo en el campo o después de interrumpir el trabajo es obligatorio almacenar los datos investigados (mire 3 Memoria.). Así el proceso de trabajo es cerrado correctamente.

La memoria es borrada automáticamente después del almacenar y está disponible para nuevos trabajos.

3 Memoria

Para almacenar los límites del campo, los carriles, lsuperficies tratadas y obstáculos están disponibles dos memorias en el USB. Los datos pueden ser usados si usted trata el campo otra vez.

Memoria SISTEMA

Los datos son administrados en el USB. No existe un sistema GIS en la granja








Estos datos son necesarios para el próximo trabajo en el campo y deberían ser almacenados siempre.



Memoria GIS

Esta memoria es para el cambio de datos con un sistema GIS. Los datos son almacenados como ficha Shapefile en el catálogo NavGuideExport. El formato de los datos exportados siempre es WGS 84.

Datos Shp cargados sirven solamente para la información. Carriles etc. no pueden ser usados para la indicación de derivaciones.

Resumen de teclas

<i>Tecla</i>	<i>Descripción</i>
	Almacenar Para almacenar los datos del campo
	Cargar Para cargar un campo almacenado
	Tecla memoria Para almacenar un campo en la memoria GIS (USB)
	Tecla cargar Para cargar los datos GIS desde la memoria GIS
	Tecla Este-Oeste para mover la pantalla
	Tecla Norte-Sur para mover la pantalla
	Borrar los actuales datos del campo (carriles, obstáculos y punto de referencia)

<i>Tecla</i>	<i>Descripción</i>
	<p>Búsqueda</p> <p>Para buscar un campo en la memoria.</p> <p>Se puede buscar también alfanuméricamente.</p>
	<p>Mantenimiento de datos</p> <p>Para organizar y mantener los datos de la memoria y para borrar todos los datos de los procesos de trabajo.</p>


3.1 Trabajar con la memoria sistema


3.1.1 No hay datos de campo

Si es la primera vez que el campo es tratado por el TRACK-Guide, el sistema da un nombre al campo en el momento de almacenar los datos. En este caso el proceso empieza directamente al

pulsar  Navegación ◀

3.1.2 Ya hay datos de campo


Después de pulsar  Memoria ◀ aparece la vista general de la memoria. Después de pulsar


la tecla  aparecen todos los campos almacenados. Por la rueda se puede elegir el campo. Presando la rueda por dentro el campo elegido es cargado.

Selección de campo

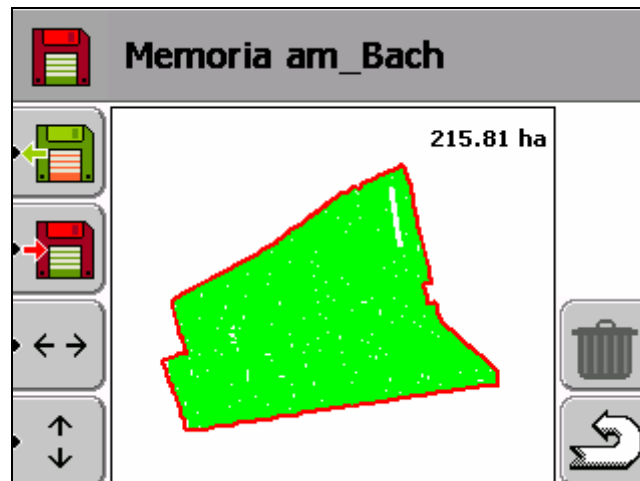


Illustratie 3-1 cargar registro

La tecla  borra nombres de campos que ya no son necesarios.


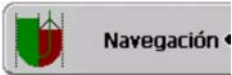
Con la tecla  se puede buscar alfanuméricamente en el archivo.

Campo elegido




Illustratie 3-2 memoria


Se ve el campo completo en el ejemplo. Es direccionado al norte. Para ver detalles se puede ampliarlo por la rueda. Si quiere ver otra parte del campo pulse la tecla norte/sur o sea este/oeste y pulse al mismo tiempo la rueda.


Con la tecla  se vuelve a la pantalla principal. Después empieza el proceso directamente al pulsar la tecla . El proceso posterior es descrito en punto 2 Navegación.

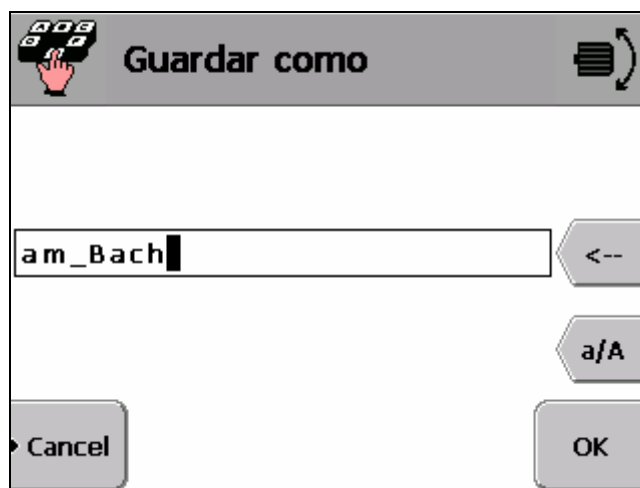
3.1.3 Almacenar/ borrar datos del campo

Después del trabajo en el campo se puede almacenar o borrar los datos investigados.


La tecla  borra los datos del campo.

Con la tecla  se sale de la pantalla de navegación.

Con la tecla  empieza el proceso de almacenar. Ahora hay que entrar el nombre del campo. (mire 1.2)



Illustratie 3-3 guardar datos

Pulse  para almacenar el nombre. Si tuvo que interrumpir el proceso usted puede marcar el nombre del campo con una „I“ para marcarlo como interrumpido. Después de terminar el campo se puede borrar la „I“.

3.2 Trabajar con la memoria GIS


En este caso existe un sistema GIS en la granja. Los datos almacenados están en el USB en el catálogo NavGuideExport. Este catálogo está producido por el TRACK-Guide.


Los datos del ordenador de la granja deben ser copiados al catálogo NavGuideGisImport.

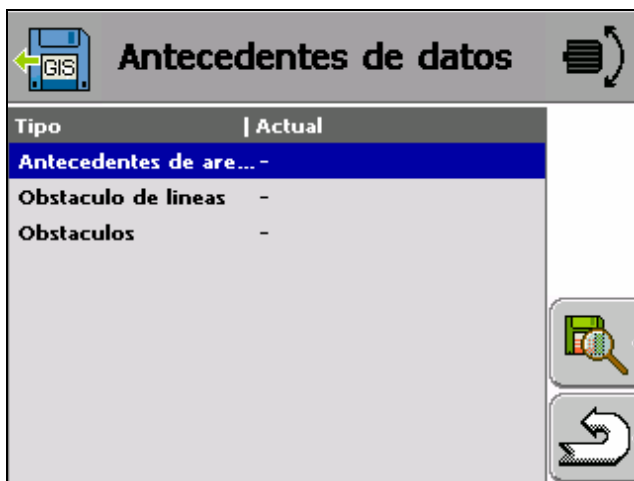
Usted tiene que crear este catálogo.

3.2.1 Cargar datos del campo

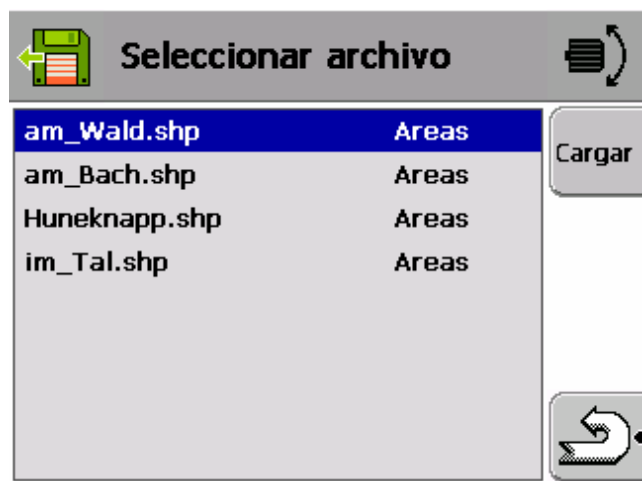
Después de pulsar la tecla  **Memoria** aparece el resumen de la memoria. Después de

pulsar la tecla  aparecen los datos básicos. Con la rueda se puede elegir la función por


ejemplo „superficie off“ y se llega por pulsar la tecla  al menu de selección donde se encuentran todos los campos que están almacenados en el sistema GIS. Con la rueda se puede elegir y cargar un campo.

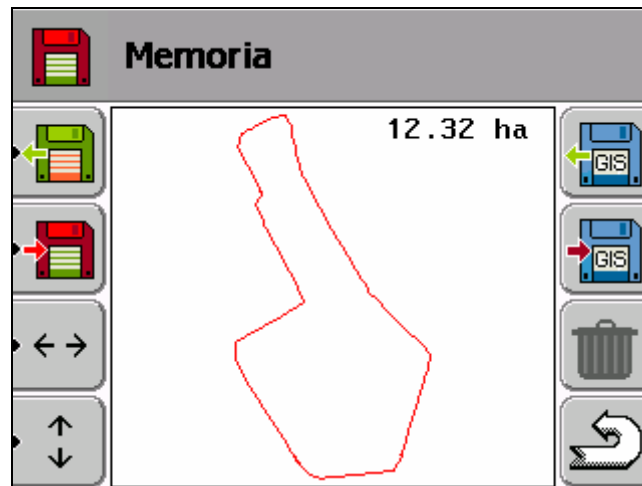


Illustratie 3-4 Datos básicos




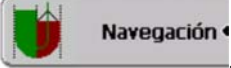
Illustratie 3-5 elegir datos

Con la tecla  usted puede borrar datos que ya no son necesarios.





Illustratie 3-6 resumen



Usted ve el campo completo. Para ver detalles se puede aumentar la indicación por la rueda. Si quiere ver otra parte del campo pulse la tecla Norte/Sur o sea Este/oeste y gire simultáneamente la rueda.

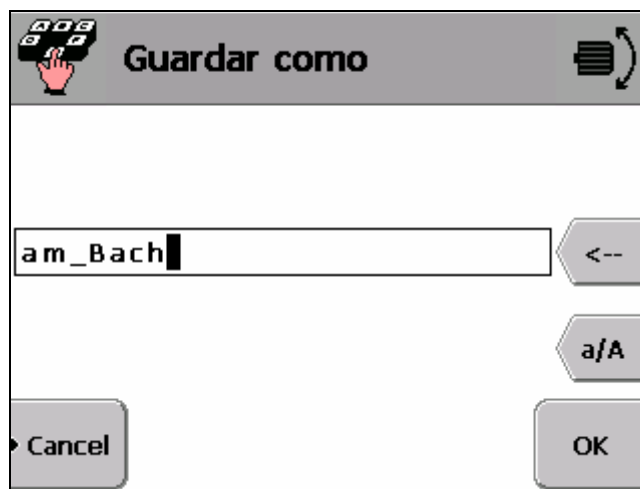
El proceso empieza por la „navegación“: Pulse tecla  y después la tecla .
El proceso siguiente está descrito bajo punto 2. Navegación

3.2.2 Almacenar datos del campo

Abandone con la tecla  la pantalla de navegación. Aparece la pantalla de inicio. Pulse la

tecla  y usted llega al menu de la memoria.

Con  empieza el proceso del almacenar. Y con la tecla  el capo es almacenado en el USB:




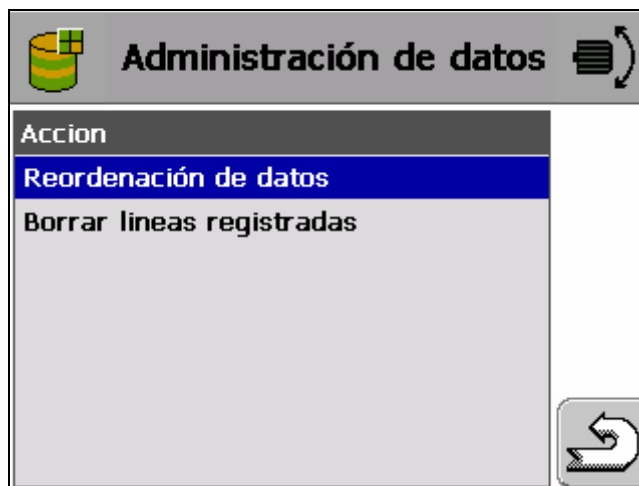
Ilustratie 3-7 Almacenar datos del campo

Los datos investigados ahora están disponibles en el sistema GIS en la granja.

3.3 Administración de datos



Pulsando la tecla  se llega al menú „administración de datos“.



Illustratie 3-8 Administración de datos

Organización de los datos

Hay que reorganizar con regularidad la memoria del terminal (como por lo menos una vez al año).

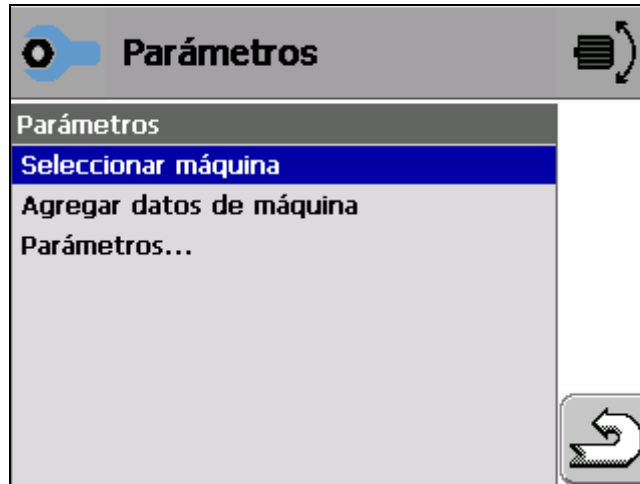
Borrar los procesos

Este punto borra todos los procesos en la memoria del sistema (como por ejemplo se lo hace después de la temporada cuando ya no se necesita los datos investigados).

Significa que después de ejecutar esta orden solamente quedan los puntos A y B, el contorno, los obstáculos y los puntos de referencia en la memoria. Los datos investigados son borrados.

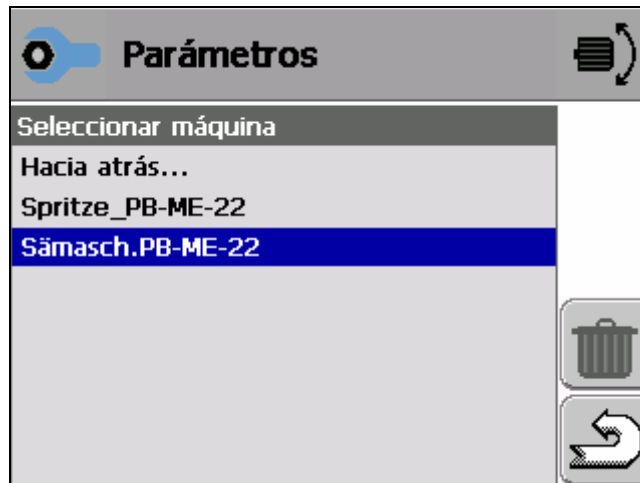
4 Parámetros

Después de pulsar la tecla  aparece la siguiente pantalla:



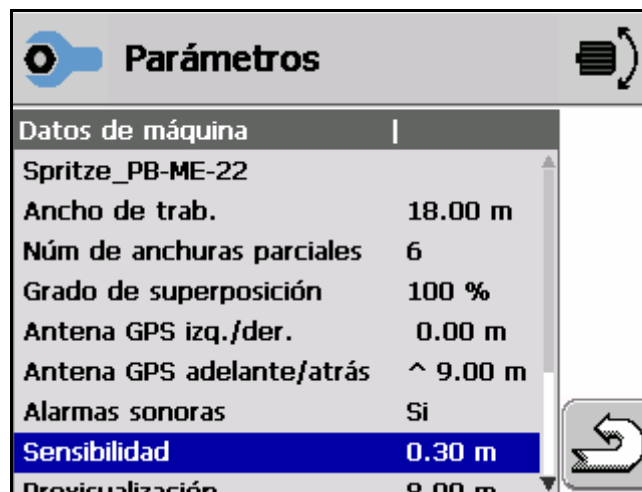
Illustratie 4-1 Parámetros

Elija por la rueda „seleccionar máquina“. Cuando pulse la rueda por dentro aparecen las máquinas almacenadas por orden alfabético.




Illustratie 4-2 selección de la máquina

Ahora elija por la rueda la máquina y al pulsar la rueda por dentro usted confirma su selección y la máquina es cargada. Los datos de la máquina son indicados.




Illustratie 4-3 Parámetros – datos de la máquina



Aquí se puede (si es necesario) adaptar los datos de la máquina. Al pulsar  se vuelve a la pantalla principal.

4.1 Entrada de los datos del tractor/de la máquina



Después de pulsar  se puede elegir por la rueda el punto „Entrada de datos de la máquina“ y confirmarlo al pulsar la rueda por dentro

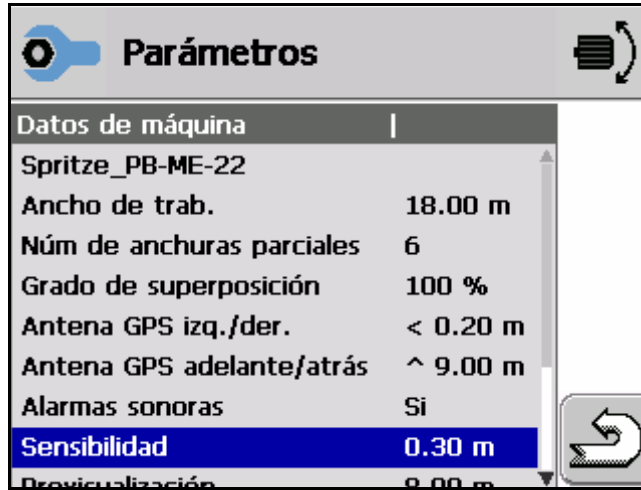


Illustratie 4-4 ingresar nombre de la máquina

Por la rueda usted puede entrar el nombre del tractor/de la máquina deseado (mire 1.2)



Al pulsar se llega a la pantalla de la entrada de los datos de la máquina.



Illustratie 4-5 ingrsar los datos de la máquina

Los datos son entrados por la rueda (mire 1.2). Después de la entrada se vuelve a la pantalla



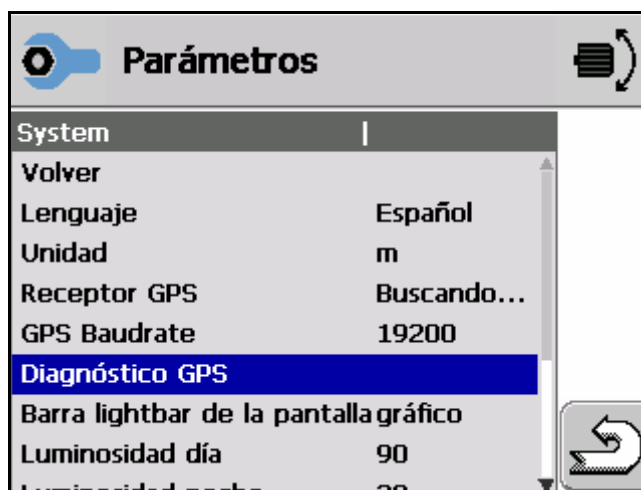
principal al pulsar

Ancho de trabajo	Entrada del ancho trabajo
Número de las conexiones parciales	1-13 son ajustables. Las conexiones parciales tienen siempre la misma anchura.
Grado de solapa	Grado de la solapa. Ajustable son los valores 0%, 50% y 100%.
Antena GPS izquierda/derecha	Si la antena no está fijada en el medio del vehículo hay que entrar la desviación desde el medio. „<“ significa antena a la izquierda y „>“ significa antena a la derecha del medio del vehículo.
Antena GPS adelante/atrás	Entrada de la distancia del punto de trabajo hasta el receptor GPS „↑“ significa que la antena se encuentra delante del punto (por ejemplo antena está en el tejado del tractor)
Alarma	Se puede elegir si se quiere oír un sonido de alarma en caso de obstáculos.
Sensibilidad	Ajustar la sensibilidad de lightbar. En el ejemplo por cada 30 cm de desviación el sistema apaga un LED. Estándar: 30 cm.
Previsualización	Aquí se ajusta la prevista del ancho. Estándar: 8 m

Angulo de entrada	A partir de un ángulo definido el programa „piena“ que se quiere dejar un carril para seguir en otro carril. Si el vehículo conduce en un ángulo menor al próximo carril el sistema reconoce el nuevo carril. Estándar: 30°.
Sensor de posición de trabajo	Se conecta un cable (31302498) y un sensor (312089) al enchufe A. La grabación es ahora hecha por el sensor. La tecla REC no existe más
Lógica del sensor invertida	Ajuste de la lógica del circuito

4.2 Parámetros

Por la rueda se puede elegir el punto „Parámetros“. Presando la rueda por dentro aparecen los siguientes parámetros:



Illustratie 4-6 Parámetros - sistema



Entre los datos por la rueda (según punto 1.2). Para volver a la pantalla principal pulse

Lengua	Elegir la lengua
Unidad	Selección entre métrico y imperial
Receptor GPS	Si la tasa de baudios del receptor es desconocido hay que ajustarlo.
GPS tasa de baudios	Velocidad de la transmisión de los datos entre receptor y terminal

Diagnóstico GPS	Muestra los datos de GPS
Pantalla lightbar	Selección de la perspectiva de la cabecera de la pantalla <ul style="list-style-type: none">- lightbar representación gráfica- lightbar representación textual- Section View
Luminosidad noche	Ajuste de la luminosidad (noche) de la pantalla; estándar: 90
Contraste	Ajuste del contraste de la pantalla; estándar: 35
Volumen	Ajuste del volumen de la alarma
Prueba de bocina	Comprobar la función de la bocina
Transparencia del carril	Parámetros de la transparencia del carril: soplamientos están marcados por un color más oscuro. 0= off, 1-6 se puede cambiar la intensidad estándar: 3
Modo Demo	Un fichero demo para presentaciones / cursillos. Se se sale de la navegación la demostración termina. Se puede almacenarla pero no seguir con la misma.

5 Montaje de la antena GPS

Hay que montar la antena GPS A 100 en el tejado del tractor (en el medio y lo más adelante y recto que posible – según la foto). Evite sombras por otras partes del vehículo.

Si es un tejado de metal la antena es fijada por un imán. Si es un tejado de plástico hay que montar la antena en plancha de metal que es parte del equipo.



Illustratie 5-1 Montaje de la antena GPS

Conecte el cable de la antena con el enchufe C de TRACK-Guide.

La antena tiene un LED que indica la calidad de la señal:

Rojo : No hay señal GPS

Naranja: Recepción GPS

Verde: Recepción DGPS

Por la primera puesta en marcha puede durar hasta 30 minutos hasta que la antena tenga recepción. Después dura como 1-2 minutos.

6 Montaje del TRACK-Guide en la cabina

Monte el TRACK-Guide bien visible para el conductor.

Primero hay que montar el soporte al TRACK-Guide. Después hay que montar el terminal con el soporte a la consola en el vehículo y fijarlo bien con los tornillos.



Illustratie 6-1 Soporte TRACK-Guide



Illustratie 6-2 Soporte montado al TRACK-Guide



Illustratie 6-3 Consola



Illustratie 6-4 TRACK-Guide con consola y soporte

7 Conexión TRACK-Guide

Las conexiones del cable de voltaje y de la antena GPS se encuentran en la parte inferior del TRACK-Guide.



Illustratie 7-1 7 Conexión

Hay que conectar el enchufe del cable de voltaje (9 polar) a la conexión A (medio). Fije bien los tornillos. Conecte el otro lado del cable al enchufe a bordo.

El cable de conexión de la antena es conectado a la conexión C (izquierda).

8 Apendice

8.1 Datos técnicos

Voltaje:	10 - 24 V
Temperatura:	0 – 50 °C
Temperatura de almacenamiento:	-20 – 70 °C
Peso:	1,3 kg
Medidas (An x Al x P):	220 x 210 x 95 mm

8.2 Catálogo de ilustraciones

Illustratie 1-1 Ingreso de número y letras.....	3
Illustratie 1-2 Pantalla de inicio	4
Illustratie 2-1 Empezar la navegación.....	5
Illustratie 2-2 pantalla de navegación	7
Illustratie 2-3 Carriles	10
Illustratie 2-4 Carriles contorno	11
Illustratie 2-5 Contorno alisado Illustratie 2-6 Contorno idéntico.....	11
Illustratie 2-7 alarma por obstáculo.....	13
Illustratie 2-8 Poner obstáculos.....	13
Illustratie 2-9 poner punto de referencia	14
Illustratie 2-10 Calibración GPS.....	15
Illustratie 2-11 Después de la calibración GPS.....	15
Illustratie 3-1 cargar registro	20
Illustratie 3-2 memoria	20
Illustratie 3-3 guardar datos	21
Illustratie 3-4 Datos básicos.....	22
Illustratie 3-5 elegir datos.....	22
Illustratie 3-6 resumen	23
Illustratie 3-7 Almacenar datos del campo.....	24
Illustratie 3-8 Administración de datos	25
Illustratie 4-1 Parámetros.....	26
Illustratie 4-2 selección de la máquina.....	26
Illustratie 4-3 Parámetros – datos de la máquina	27
Illustratie 4-4 ingresar nombre de la máquina.....	27
Illustratie 4-5 ingresar los datos de la máquina	28
Illustratie 4-6 Parámetros - sistema	29
Illustratie 5-1 Montaje de la antena GPS	31
Illustratie 6-1 Soporte TRACK-Guide.....	32
Illustratie 6-2 Soporte montado al TRACK-Guide	32
Illustratie 6-3 Consola	32
Illustratie 6-4 TRACK-Guide con consola y soporte	32
Illustratie 7-1 7 Conexión	33