

MANUAL DE USUARIO

SUNNAV

AG500



Sunnav Technology Co. Ltd.

Gracias por adquirir el sistema de conducción automática Sunnav AG500.

Por favor, lea detenidamente este manual antes de usarlo para facilitar su uso rápido, correcto y seguro de este producto.

- Para tractores sin cabina, el instrumento debe mantenerse alejado de la exposición al sol/lluvia, y se deben tomar precauciones para evitar que el instrumento caiga al suelo o sea impactado fuertemente por otros objetos.
- Asegúrese de cortar el suministro de energía antes de desmontar y montar cada cable en caso de que fuese necesario.
- Está prohibido usar objetos duros al operar la pantalla.
- Cuando suministre energía, preste atención a los requisitos de alimentación del equipo.
- Preste atención a tomar medidas adecuadas de protección contra rayos para prevenir los impactos de rayos.
- Está prohibido desmontar este producto por sí mismo, de lo contrario, la garantía será anulada.
- Este sistema debe ser utilizado en un área abierta lejos de obstrucciones.
- Cuando utilice el equipo, por favor manténgase alejado de fuentes de interferencia como corrientes eléctricas fuertes, obstáculos que dificulten la transmisión de frecuencias (árboles, postes de luz, etc.), edificios de gran tamaño, campos magnéticos, líneas de alta tensión y torres de señales de transmisión.
- Nuestra empresa continuará optimizando nuestros productos, y las especificaciones del producto y las instrucciones pueden cambiar en cualquier momento sin previo aviso. Si hay alguna diferencia entre las instrucciones, iconos, imágenes, etc. y el producto real, por favor, póngase en contacto con su distribuidor.

ÍNDICE

- 1. Software Pantalla principal**
 - 1.1. Menú principal.**
- 2. Iniciar navegación.**
 - 2.1. Inicialización.**
 - 2.2. Crear línea AB.**
 - 2.3. Desplazar línea AB.**
 - 2.4. Centrar línea AB.**
- 3. Conexión RTK/Punto Único/Radio.**
 - 3.1. Conexión CORS.**
 - 3.2. Punto Único.**
 - 3.3. Servicio de radio.**
- 4. Configuración del apero.**
 - 4.1. Ajustes.**
 - 4.2. Medidas del apero.**
 - 4.3. Corrección.**
 - 4.3.1. Manual.**
 - 4.3.2. Simulación.**
- 5. Vehículo.**
 - 5.1. Modelo de vehículo.**
- 6. Autoguiado.**
 - 6.1. Ajustes.**
 - 6.2. Motor.**
 - 6.3. Depuración de vehículo**
 - 6.3.1. Calibración del volante.**
 - 6.3.2. Depuración del rólido.**
 - 6.3.3. Repetir línea de depuración.**

7. Granja.

7.1. Configuración.

7.2. configurar perímetros.

7.2.1. Cuatro Puntos

7.2.2. Ruta.

7.3. Establecer límites del perímetro como líneas de navegación.

7.4. Importar y exportar perímetros a una unidad USB.

7.4.1. Importar perímetros.

7.4.2. Exportar perímetros.

7.5. Trabajos.

7.5.1. Información sobre el trabajo actual.

7.5.2. Ver trabajos anteriores.

8. Otros ajustes.

8.1. Selección de hora.

8.2. Idioma.

8.3. Botón manual.

8.4. Ajustes de brillo.

8.5. Compartir internet desde un dispositivo a la tableta.

1. Software Pantalla principal

1.1. Menú principal.

Satélites: Indica el número actual de satélites recibidos.

Conexión RTK: Hay 4 estados: Punto Único, Float, DGPS y FIX. El número mostrado junto a él representa el atraso diferencial (en segundos):

1. Punto único: Indica que la estación base no está conectada y necesita estar conectada a la estación base más cercana. También puede estar conectado a una señal menos precisa.
2. Float: Se ha recibido la señal del satélite, pero la señal no está fija. La calidad de los datos recopilados en este momento no es buena.
3. DGPS: La estación móvil no recibe señales de satélite en absoluto, y los datos de coordenadas medidos son inválidos.
4. FIX: Conexión exitosa con la estación base.

Error en línea: La distancia de desviación hacia la izquierda o la derecha desde la línea central. Está indicada en la parte superior con número oscilante mayor o igual a 0.

Número SN: Número de serie de la pantalla. Su distribuidor se lo pedirá a la hora de acceder a su dispositivo.

Velocidad: Indica la velocidad del tractor durante la operación.

Ancho de trabajo: Indica el ancho del apero previamente configurado.

Área trabajada: Indica el área de trabajo sumada.

Conexión a Internet: Indica la señal de red utilizada por el dispositivo actual. Se indica arriba a la derecha o bien con 4 rayas de cobertura, en caso de usar una tarjeta SIM, o bien con una señal de WI-FI en caso de estar conectado a una señal WI-FI fija o portátil.

Cámara: Después de hacer clic, entrará en la cámara y podrá observar las condiciones de trabajo detrás de ella. Si no se muestra, puede cambiar el canal y la resolución en la tableta: canal: 0 y resolución 720p. Si no coinciden, puede ponerse en contacto con el distribuidor para reemplazar la cámara.

Alejar: Permite alejar el mapa.

Acercar: Permite acercar el mapa.

Cambiar ángulo: Permite alternar entre vistas en 2D y 3D de la interfaz principal.

Posicionar en vehículo: La imagen puede corregirse a la posición actual del vehículo.

Tutorial: Haz clic en "?" para ver cómo utilizar la navegación.

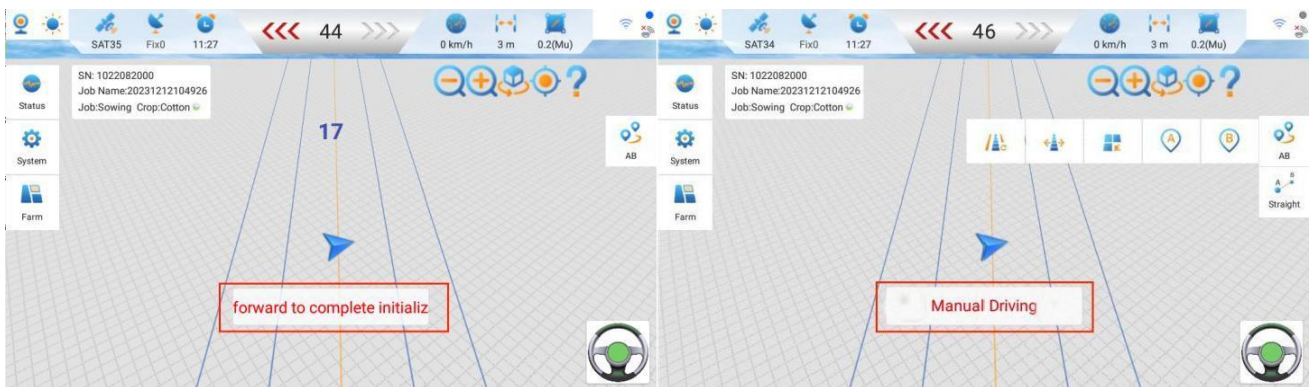


2. Iniciar navegación.

2.1. Inicialización.

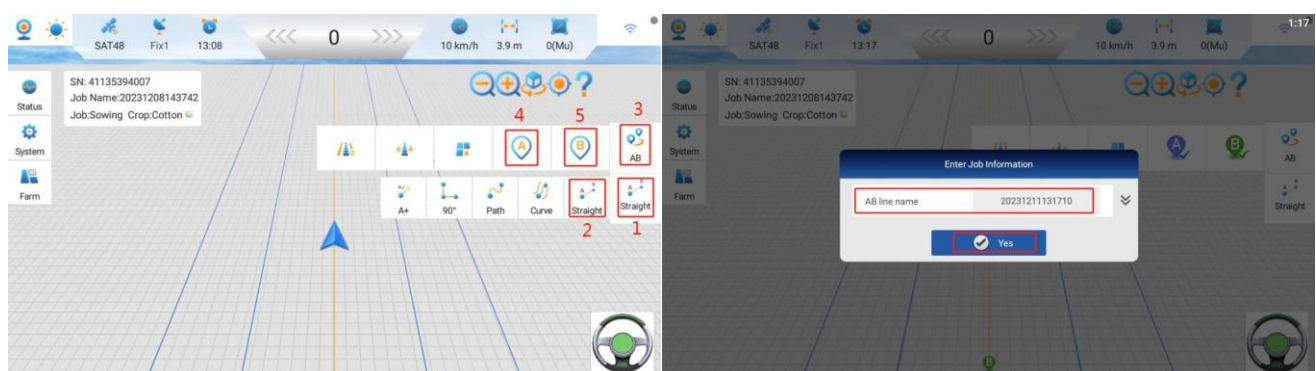
El vehículo agrícola avanza para completar la inicialización, y la velocidad del vehículo debe ser mayor a 7 km/h. Es importante que **cada inicialización sea manejando el vehículo, de forma manual, hacia adelante, sino la inicialización no podrá completarse con éxito.**

La interfaz principal indica “Conducción manual” para indicar que la inicialización está completada. (Nota: Después de cada reinicio del sistema, es necesario volver a realizar la inicialización).



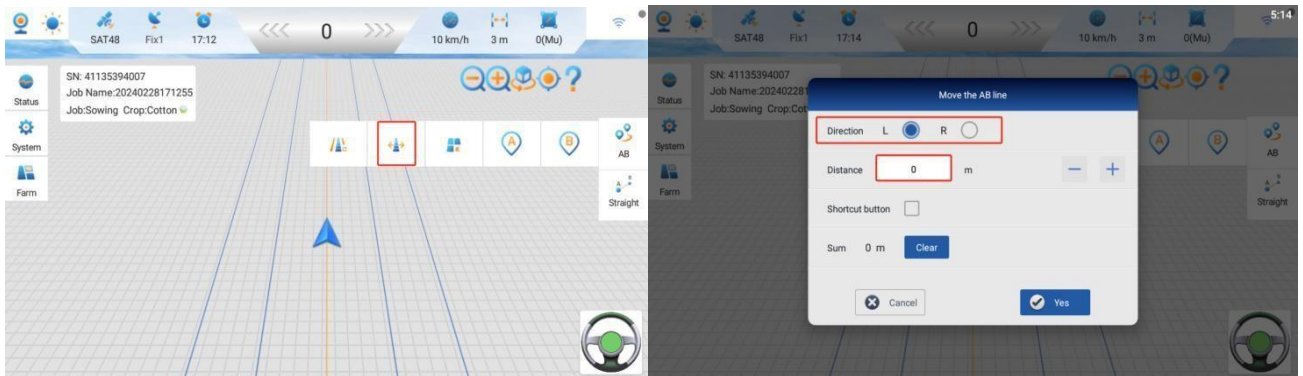
2.2. Crear línea AB.

Debe asegurarse qué tipo de línea quiere utilizar. En la siguiente imagen el cuadro rojo 1 hace referencia al tipo de línea seleccionada. El cuadro rojo 2 indica donde seleccionar el tipo de línea, en este caso “Recta”. Una vez configurado el tipo de línea haga clic en "Punto A" en un extremo del campo y maneje manualmente el vehículo agrícola hasta el otro extremo del campo. Haga clic en "Punto B" para terminar de crear la línea AB. El nombre de la línea se puede modificar según su preferencia. Si no se modifica, el nombre predeterminado de la línea es el momento en que se hizo clic en el punto B (año, mes, día, hora, minuto, segundo).

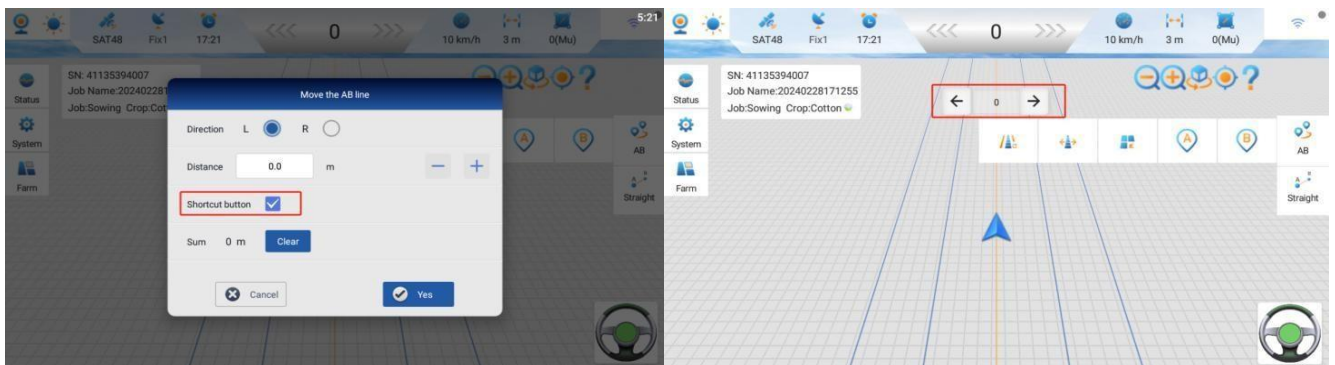


2.3. Desplazar línea AB.

Haga clic en el cuadro que se muestra abajo en la imagen para establecer el desplazamiento izquierdo o derecho de la línea de navegación. Esta función le permitirá desplazar la línea ya creada la distancia que se indique en el cuadro que se muestra en la siguiente imagen. La línea se desplazará en la dirección que se indique a la hora de poner la distancia, bien a la derecha o a la izquierda.

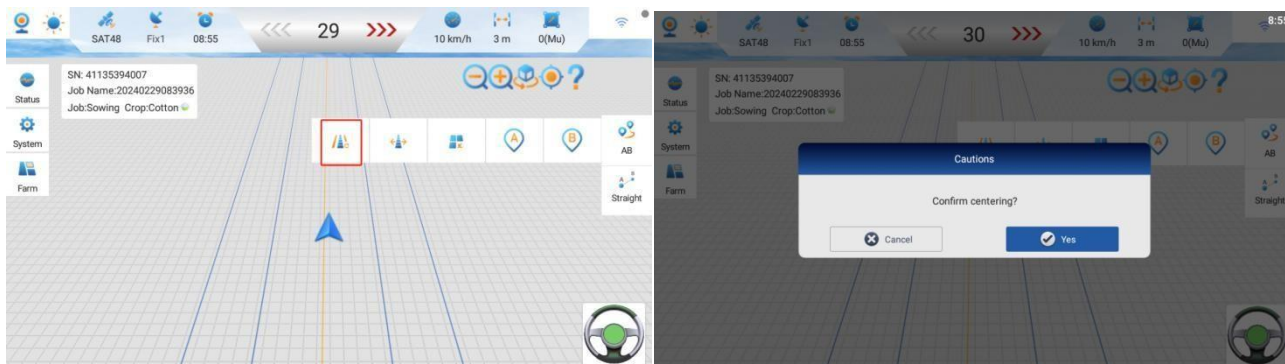


Haga clic en el botón “Acceso Directo” para mostrar el valor total de desplazamiento de la línea de navegación en la interfaz principal, con unas flechas que lo indican, como se muestra abajo en la imagen.



2.4. Centrar línea AB.

Para restablecer la línea AB, debe posicionar el vehículo agrícola en una nueva posición, a continuación, haga clic en el cuadro que se indica en la imagen para restablecer la línea AB (la línea AB se moverá automáticamente al centro de la posición actual del vehículo).



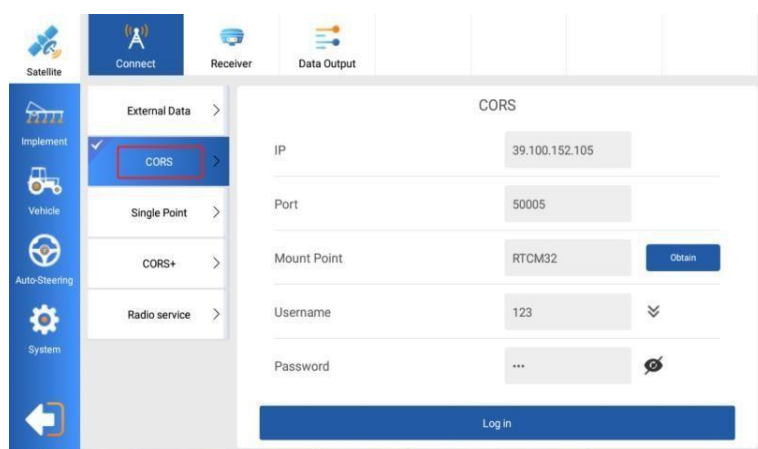
3. Conexión RTK/Punto Único/Radio.

Primero, verifique el estado RTK en la interfaz principal. Debe de mostrarse "FIX" y el retraso diferencial debe ser o estar por debajo de 10. Si se muestra como "Punto Único" o "Float", acceda a "Sistema" para proceder a configurar la conexión.

Actualmente, se proporcionan tres métodos principales de conexión a la estación base: CORS, Punto Único o Servicio de Radio.

3.1. Conexión CORS.

Seleccione "Sistema" en la página de inicio, luego seleccione "Satélite" → "Conectar" → "CORS". Esta función se utiliza para conectarse a una estación base de su preferencia. Tiene que completar las siguientes casillas: dirección IP, puerto, punto de montaje, nombre de usuario y contraseña dependiendo de a qué tipo de estación base quiere conectarse. Rellene las casillas y haga clic en "Iniciar sesión". Tras esto, un cuadro verde en la parte inferior nos indicará que la sesión ha sido iniciada correctamente. Para verificarlo, salga a la interfaz principal. A continuación, verá si la conexión RTK se muestra en "FIX".



IMPORTANTE

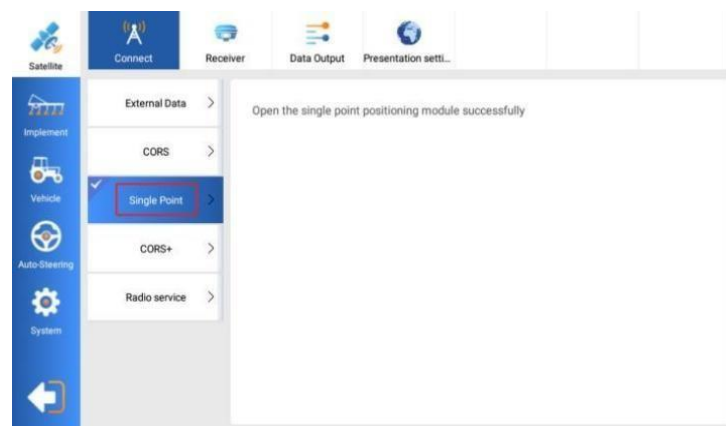
Si no se muestra "FIX" al momento de iniciar sesión, espere entre 5 y 10 minutos a que la conexión converja adecuadamente. Si tras pasar esos 10 minutos sigue sin poder conectarse, por favor reinicie el equipo y haga el mismo procedimiento. También es importante que verifique que todos los datos en la página CORS sean correctos, de lo contrario, es imposible que su equipo reciba señal de RTK. Si tras haber realizado de nuevo el procedimiento sigue sin mostrarse "FIX", por favor contacte con su distribuidor.

Por último, los clientes necesitan tener su propia cuenta CORS, y la tableta debe estar conectada a 4G, Wi-Fi o un punto de acceso portátil de un teléfono móvil para asegurar que la tableta esté conectada a Internet. En caso de que utilice el punto de acceso desde su móvil para dar conexión a su tableta y recibe una llamada telefónica, la conexión se verá afectada y podría haber cortes al usar la conexión RTK simultáneamente, ya que, las llamadas necesitan datos de telefonía para poder realizarse.

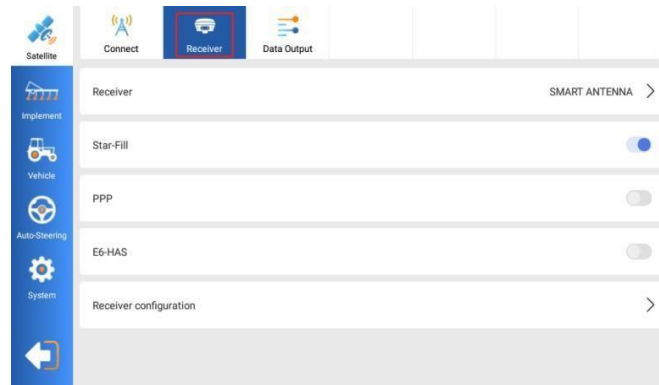
En caso de que no disponga de ningún tipo de señal de Internet, no será posible la conexión RTK.

3.2. Punto Único (Autónomo).

Seleccione "Sistema" en la página de inicio, luego seleccione "Satélite" → "Conectar" → "Punto Único". Espere hasta que el sistema muestre un cuadro verde en la parte inferior que indique "Abre el módulo de posicionamiento de un solo punto con éxito" lo cual será señal de que la señal funciona. Esta función está en modo de posicionamiento directamente a satélite, es decir, no recibe datos de ninguna estación base y la precisión de posicionamiento será de $\pm 25\text{CM}$.



Existe la posibilidad de conectarse en "Punto Único" a una señal con mayor precisión. Para hacerlo primero tendrá que estar conectado a la señal "Punto Único" como se ha mostrado en el punto anterior. Tras esto, tendrá que ir a la página "Receptor" que se muestra en la siguiente imagen. Por último, active el botón "E6-HAS". Tras activar el botón "E6-HAS", **esta precisión tarda en converger entre 15 y 20 minutos**. En la pantalla principal a la parte superior izquierda mostrará "PPP", lo que indica una convergencia exitosa. Este tipo de señal tiene una precisión de $\pm 5\text{-}10\text{CM}$.



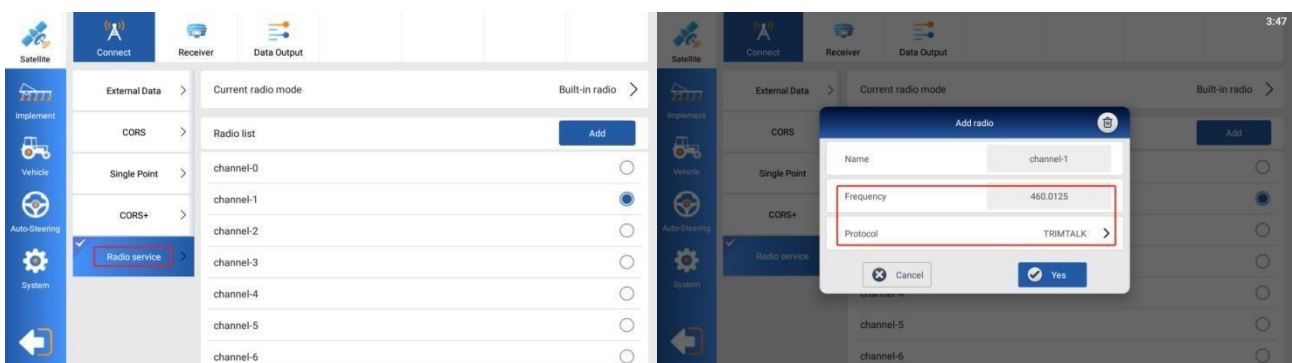
Es muy importante señalar que este tipo de señal no es recomendable usarla en trabajos que requieran gran precisión. Si se quisiera volver a utilizar la señal RTK, habría que desactivar la opción “E6-HAS” **OBLIGATORIAMENTE**. Acto seguido, se debe volver a iniciar sesión en el apartado CORS. En caso contrario, se mantendrá la señal $\pm 5\text{-}10\text{CM}$ y no sería posible usar la señal RTK.

3.3. Servicio de radio.

Seleccione "Sistema" en la página de inicio, luego selecciona "Satélite" → "Conectar" → "Servicio de radio", elige "Radio incorporada" y selecciona el canal de radio.

El protocolo de radio predeterminado para los Canales 1-8 puede variar entre diferentes frecuencias. La frecuencia habría que configurarla al instalar y configurar la estación base de radio.

Antes de configurar la estación base de radio su distribuidor le indicará el procedimiento de como configurarla.

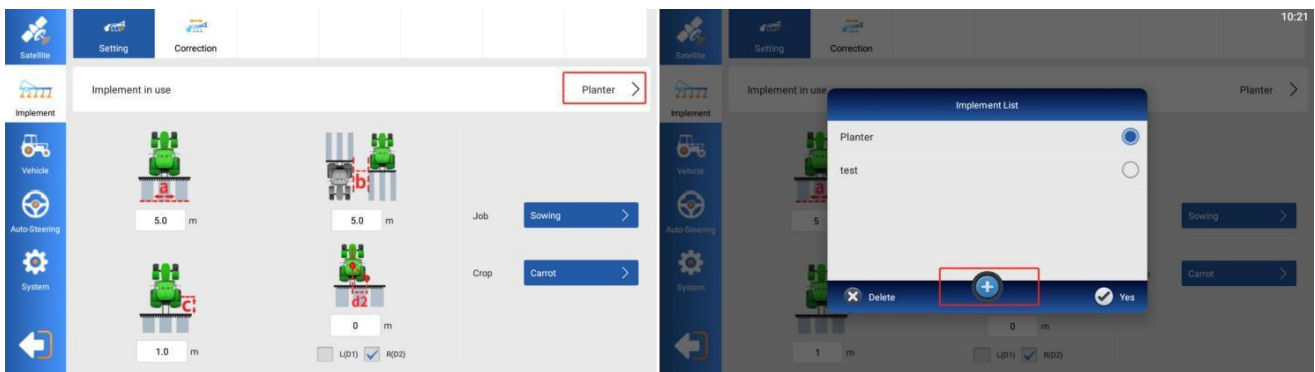


4. Configuración del apero.

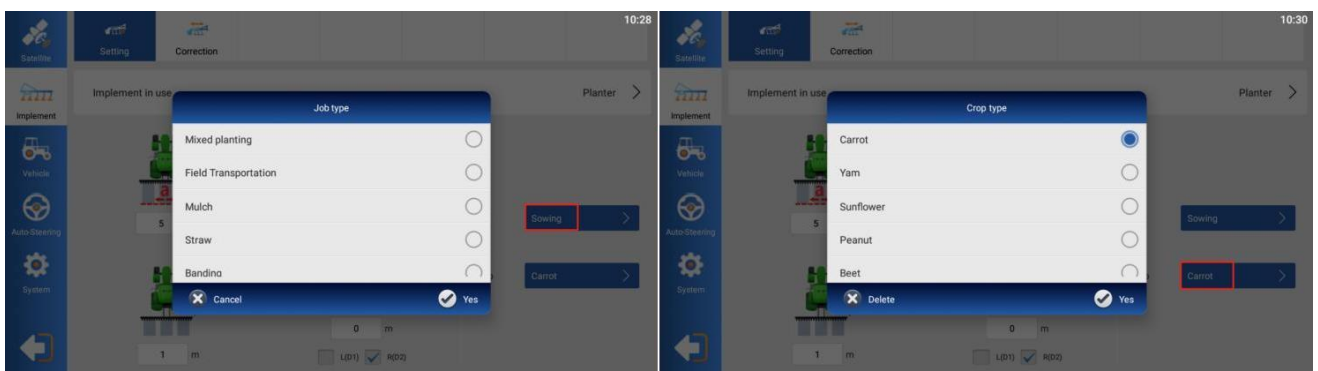
Seleccione "Sistema" en la página de inicio, luego seleccione "Implementar".

4.1. Ajustes.

Haga clic en el cuadro rojo que se indica en la imagen para ingresar a la configuración de apero. Haga clic en "+" para crear un nuevo apero. Por lo general, aparece "Jardinera". Configúrelo a su gusto o déjelo en predeterminado.



En la primera imagen aparece un cuadro rojo que indica el tipo de trabajo. En la segunda imagen aparece el tipo de cultivo. Configúrelo a su gusto o déjelo en predeterminado.



4.2. Medidas del apero.

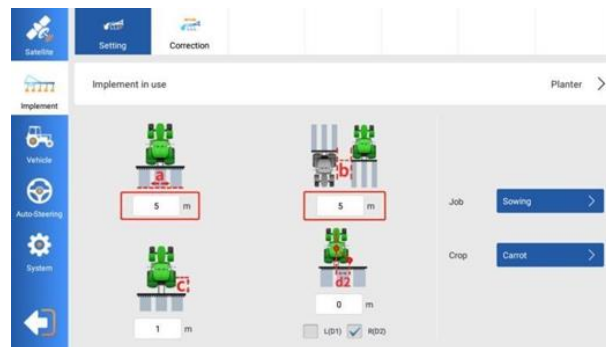
En la siguiente imagen aparecen las siguientes medidas para configurar sus diferentes aperos:

A: es el ancho de trabajo real del apero.

B: es la junta entre las medidas del apero.

C: es la distancia en línea recta desde el centro de la rueda trasera del vehículo hasta el implemento agrícola. Déjelo el valor predeterminado, 1.

D: es la distancia de compensación desde el centro del implemento agrícola hasta el eje central del vehículo. Deje el valor predeterminado, 0.



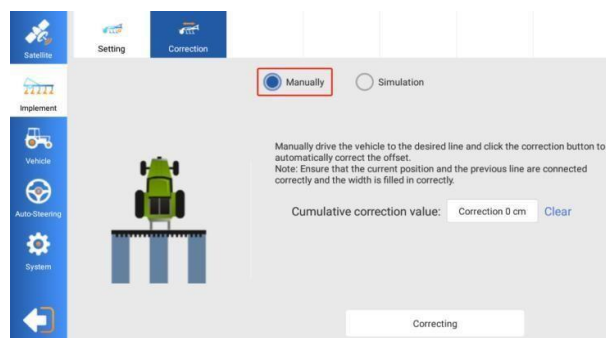
4.3. Corrección.

Esta configuración va asociada con el valor “B” anteriormente mencionado en el punto “4.2. Medidas del apero”. Lo más recomendable es no usarlo y dejarlo por defecto. En el caso de tener que usarlo, póngase en contacto con su distribuidor.

4.3.1. Manual

Conduzca manualmente el vehículo hasta la línea deseada y haga clic en el botón de corrección para corregir automáticamente el desplazamiento.

Nota: Antes de usar esta función, asegúrese de que el ancho de operación del vehículo esté configurado correctamente y la distancia entre la posición actual del vehículo y la fila anterior sea correcta.

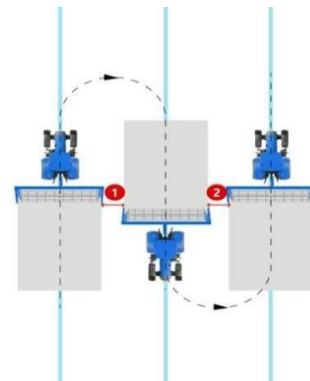
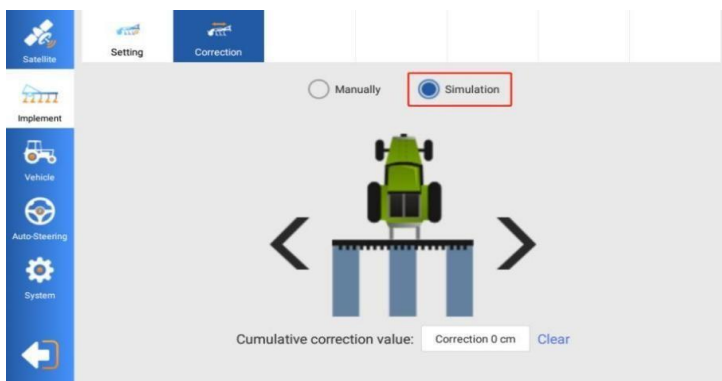


4.3.2. Simulación

Ajuste del acoplamiento: Haga clic en Sistema→Implemento→Corrección→Simulación, haga clic en las flechas izquierda y derecha para ajustar el apero (basado en la dirección hacia adelante del tractor, determina los acoplamientos izquierdo y derecho). Para usar esta función, necesita marcar la línea AB, establecer el ancho del implemento y la distancia entre los acoplamientos, conducir hacia adelante y hacia atrás tres veces, y medir la distancia entre los dos acoplamientos en los tres viajes.

Método de cálculo: La diferencia entre los acoplamientos dividida por 4 es la distancia que necesita ser ajustada.

Dirección de ajuste: Si el acoplamiento en el lado izquierdo es más grande, ajuste hacia la izquierda; si el acoplamiento en el lado derecho es más grande, ajuste hacia la derecha. Por ejemplo, si el acoplamiento izquierdo es 4 cm más ancho que el derecho, entonces se desplazará 1 cm hacia la izquierda.



5. Vehículo.

Seleccione “Sistema” en la pantalla de inicio, luego seleccione “Vehículo”.

5.1. Modelo de vehículo.

Seleccione el cuadro rojo que se ve en la imagen para crear un nuevo vehículo. A continuación, indique nombre, marca y tracción del vehículo. Tras esto, el sistema se reiniciará para terminar de configurar el vehículo agrícola como se indica en el siguiente paso.



Utilice una regla métrica u otras herramientas de medición para medir los parámetros del vehículo y completarlos. Asegúrese de medir los parámetros del vehículo en un terreno plano tanto como sea posible. Una medición ineficiente de los parámetros hará que la precisión de la conducción autónoma sea inferior.

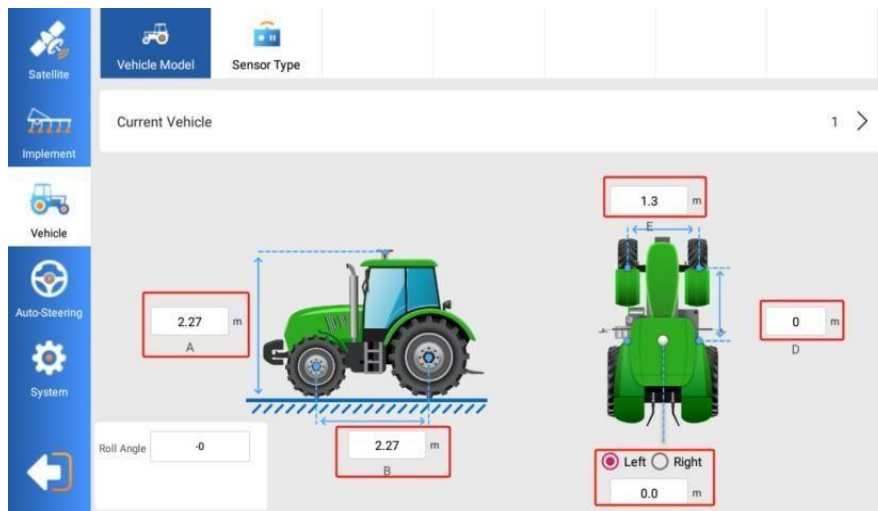
A: Distancia vertical desde la parte superior del receptor hasta el suelo.

B: Distancia entre ejes del centro de las ruedas delanteras y el centro de las ruedas traseras.

C: Distancia de compensación desde el centro del receptor hasta el eje central del vehículo (por defecto es 0).

D: Distancia horizontal desde el centro del receptor hasta el centro de las ruedas delanteras del tractor (para un vehículo con dirección de rueda trasera, mide la distancia horizontal desde el centro del receptor hasta el eje central de las ruedas traseras del tractor).

E: Distancia horizontal desde el centro de la rueda delantera del tractor al otro centro de la rueda.



6. Autoguiado.

6.1. Ajustes.

Distancia de Anticipación: este valor puede ajustarse después de activar el botón “Modo Fijo”. Cuanto mayor sea el valor, menor será el ángulo que necesite ser ajustado calculado por el software, y el error de corrección del motor será más suave, y viceversa. A mayor velocidad de operación del tractor, mayor será este valor. A menor velocidad de operación del tractor, menor será este valor. Ya que este valor suele ir acompañado de “Modo Fijo”, no es necesario tenerlo en cuenta.

Sensibilidad: este valor puede ajustarse después de desactivar el botón “Modo Fijo”. Cuanto mayor sea el valor, más intensa será la corrección de error del motor. Por el contrario, cuanto menor sea el valor, más suave será la respuesta del motor. A mayor velocidad de operación del tractor, menor será este valor. A menor velocidad de operación del tractor, mayor será este valor. Este valor puede usarse entre 135 y 150 puntos.

Coeficiente de Transmisión: ajusta la amplitud y la frecuencia del movimiento del volante. Comienza a conducir automáticamente bajo el valor predeterminado. Si deseas modificar el valor, necesitas detenerte y modificarlo. Cuanto mayor sea el valor, mayor será la amplitud y la frecuencia del movimiento del volante. Cuanto menor sea el valor, menor será la amplitud y la frecuencia del movimiento del volante. Este valor puede usarse entre 90 y 120 puntos.

Modo Fijo: un valor calculado según la velocidad del vehículo y relacionado con el ángulo de ajuste del motor. Desactivar de forma predeterminada.

Compensación de Pendiente Lateral: esta función puede activarse para proporcionar compensación de terreno cuando el terreno tenga pendientes pronunciadas. Se puede dejar activado, aunque no haya pendiente.

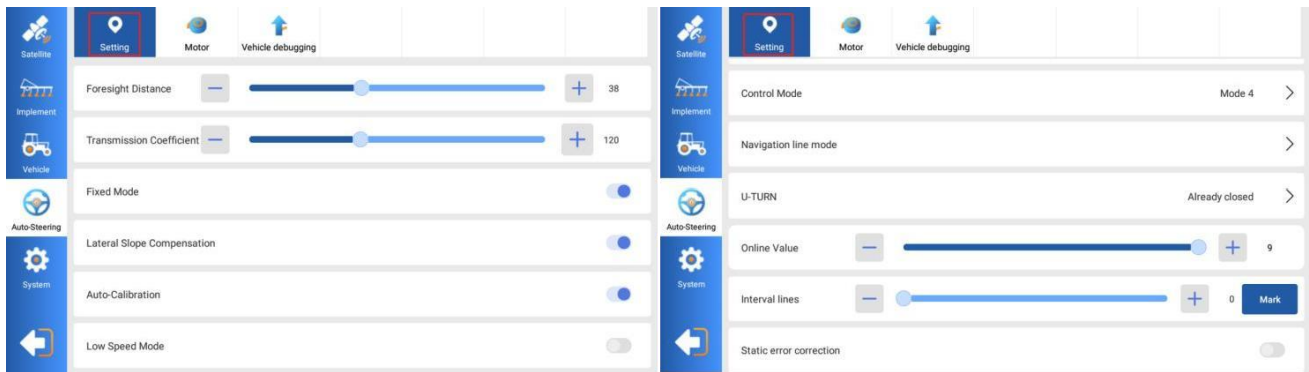
Auto-Calibración: a través del algoritmo de control del software, el valor de centrado del sensor se corrige automáticamente en tiempo real para mejorar la rectitud del avance del vehículo. Este valor es necesario cuando se va a realizar la primera calibración del vehículo. Tras eso es recomendable desactivarlo.

Modo de Baja Velocidad: se activa cuando la velocidad de operación es inferior a 2,5KM/H.

Valor en Línea: el centro de la parte delantera del vehículo es 0, y el centro de la parte trasera es 9. Para reflejar el estado del implemento agrícola tanto como sea posible, el centro del vehículo se establece en 9, que es el valor predeterminado y no necesita ser cambiado.

Líneas de Intervalo: después de que se generan las líneas de navegación, el número de líneas de navegación separadas por el camino de conducción autónoma. Mantenerlo siempre por defecto en 0.

Corrección de Error Estático: corrección de error del receptor satelital, simplemente manténgalo desactivado de forma predeterminada.



6.2. Motor.

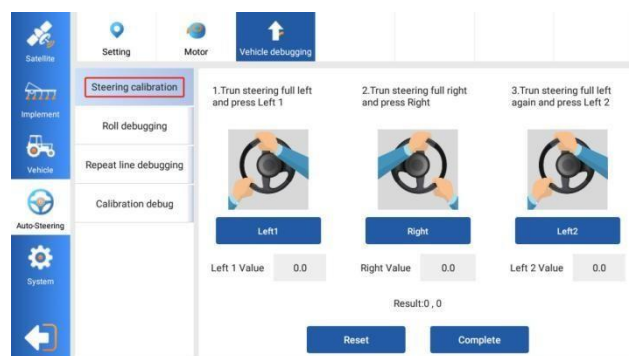
Velocidad de giro: Correspondiente a la velocidad de rotación del motor. Si la velocidad del motor es demasiado rápida, este valor se puede reducir. Generalmente, cuando se conduce a alta velocidad (mayor de 8KM/H), este valor se puede disminuir. Dependiendo de la velocidad de trabajo, este valor puede usarse entre 5 y 10.

Modo de Control del Motor: control de velocidad y control de posición son los dos métodos de control del motor. El valor predeterminado es Control de Velocidad, simplemente mantenerlo como está por defecto. Anulación Manual de Dirección: esta función se utiliza para desconectar el autoguiado. Cuanto menor sea el valor, más fácil será desconectar manualmente el autoguiado. Mantener el valor entre 4 y 6. Esta opción es recomendable no abusar de ella ya que, podríamos ocasionar alguna anomalía que llevaría al mal funcionamiento del motor o a una posible avería interna.

6.3. Depuración de vehículo

6.3.1. Calibración del volante.

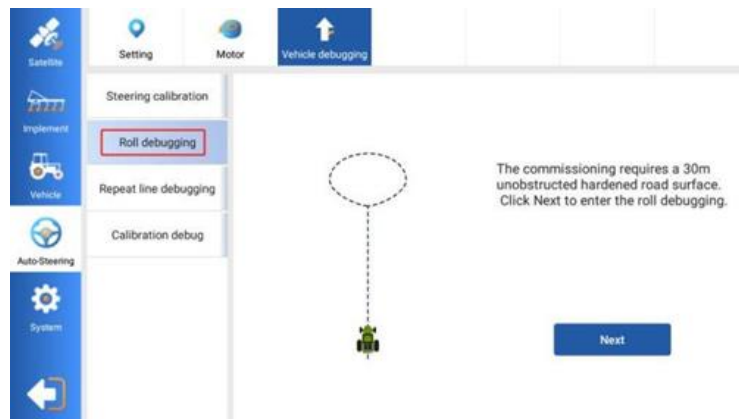
Primero gire el volante hasta que las ruedas se queden lo más rectas posible. Gire el volante hacia la izquierda hasta el ángulo máximo, haga clic en "Izquierda 1". Luego gire el volante hacia la derecha hasta el ángulo máximo, haga clic en "Derecha". A continuación, vuelva a girar el volante hacia la izquierda hasta el ángulo máximo, haga clic en "Izquierda 2". Por último, haga clic en "Finalizar".



6.3.2. Depuración del rólido.

La depuración del rólido se utiliza principalmente para calibrar los errores de inclinación hacia arriba y hacia abajo causados por una instalación irregular del receptor. La puesta en marcha requiere una superficie de carretera dura y lo más despejada posible con gran espacio para maniobrar.

Haga clic en "Siguiente" para ingresar a la depuración de Balanceo.



Establezca una línea AB, active la dirección automática para que el vehículo se conecte a la línea y deténgase cuando el error sea 0. Haga clic en el botón de adquisición y, después de que el botón "Siguiente" esté iluminado, haga clic en "Siguiente".



Gire manualmente y vuelva a ingresar a la línea de navegación, deténgase dentro del patrón rectangular. Haga clic en el botón de adquisición y, después de que el botón "Siguiente" esté iluminado, haga clic en "Siguiente".

El sistema calculará automáticamente el valor de corrección de Balanceo. Haga clic en "Completar" para finalizar la depuración.



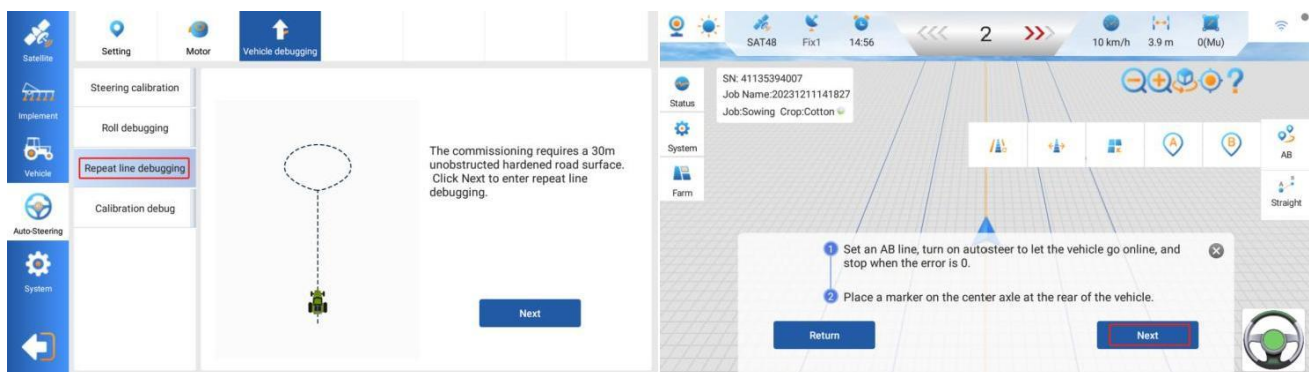
6.3.3. Repetir línea de depuración.

Repetir línea de depuración se utiliza principalmente para calibrar los errores de desplazamiento izquierdo y derecho causados por la instalación irregular del receptor. La puesta en marcha requiere una superficie de carretera dura y lo más despejada posible con gran espacio para maniobrar.

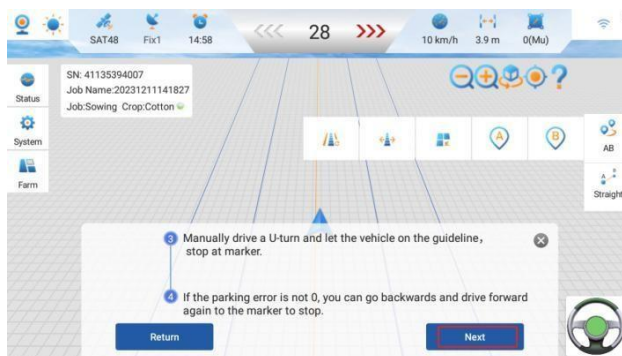
Haga clic en "Siguiente" para ingresar a la depuración de la línea repetida.

Establezca una línea AB, active el piloto automático para permitir que el vehículo se conecte a la línea y gire el vehículo para dar la vuelta. Conéctese de nuevo a la línea y deténgase cuando el error sea 0.

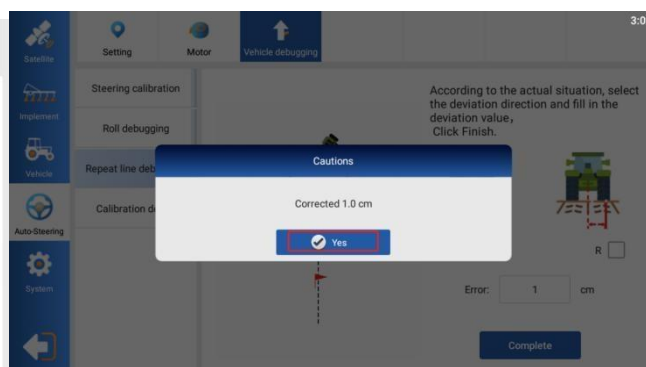
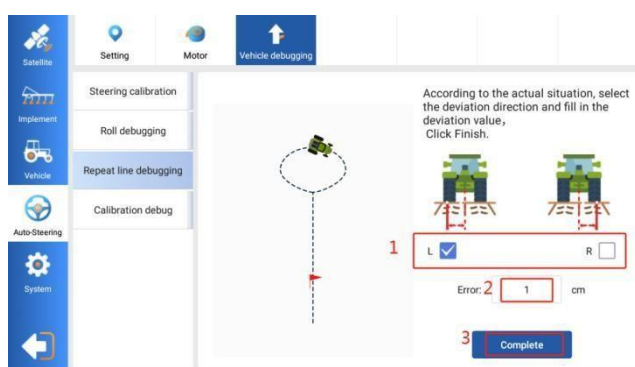
Coloque un marcador en el eje central en la parte trasera del vehículo.



Gire manualmente de nuevo el vehículo, deje que el vehículo se alinee con el marcador previamente colocado deteniéndose en el mismo. Si el error de estacionamiento no es 0, puede retroceder y volver a avanzar hasta el marcador para detenerse en él mismo.



De acuerdo a la situación actual, seleccione la dirección del desvío y complete el valor del desvío. Haga clic en "Sí" para completar la depuración.



7. Granja.

Desde la pantalla principal seleccione el cuadro de “Granja” para acceder a la configuración.

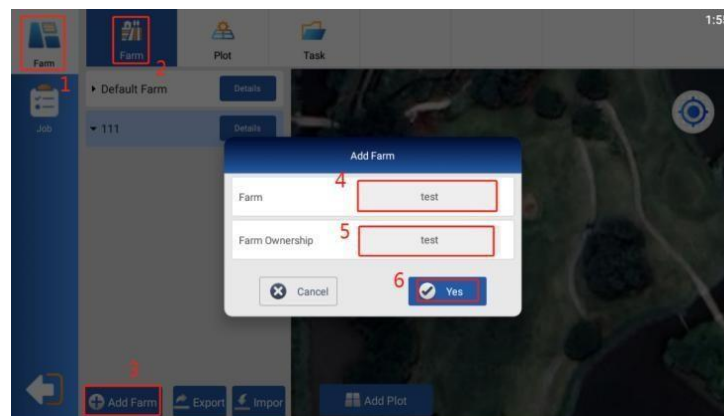
7.1. Configuración.

Ingresa a la interfaz de configuración: Seleccione la opción para crear una nueva granja como se muestra en la imagen inferior. Complete la información requerida, como el nombre de la granja, la ubicación o cualquier otra información relevante.

Crear parcelas o perímetros en la granja: Después de crear la granja, selecciona la granja a la que desee agregar parcelas. Seleccione la opción para añadir una nueva parcela. Defina los límites de la parcela en el mapa o ingrese las coordenadas manualmente. Complete la información adicional, como el tipo de cultivo, tamaño de la parcela, etc.

Guardar la configuración: Una vez que haya creado todas las granjas y parcelas deseadas, guarde la configuración para que los cambios surtan efecto.

Este proceso le permitirá organizar sus campos y parcelas de manera efectiva.

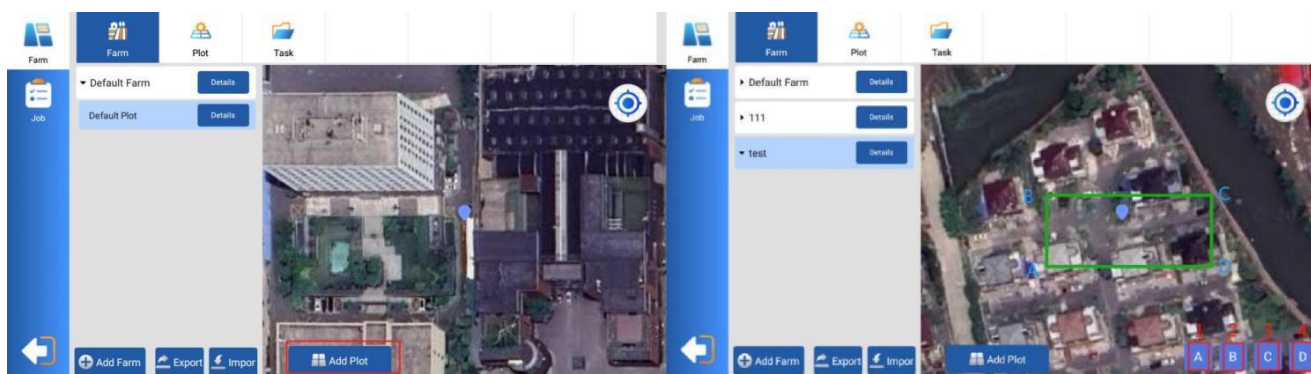


- 1: Granja.
- 2: Pantalla principal de “Granja”.
- 3: Añadir nueva granja.
- 4: Nombre de la granja.
- 5: Propietario de la granja.
- 6: Aceptar.

7.2. Configurar perímetros.

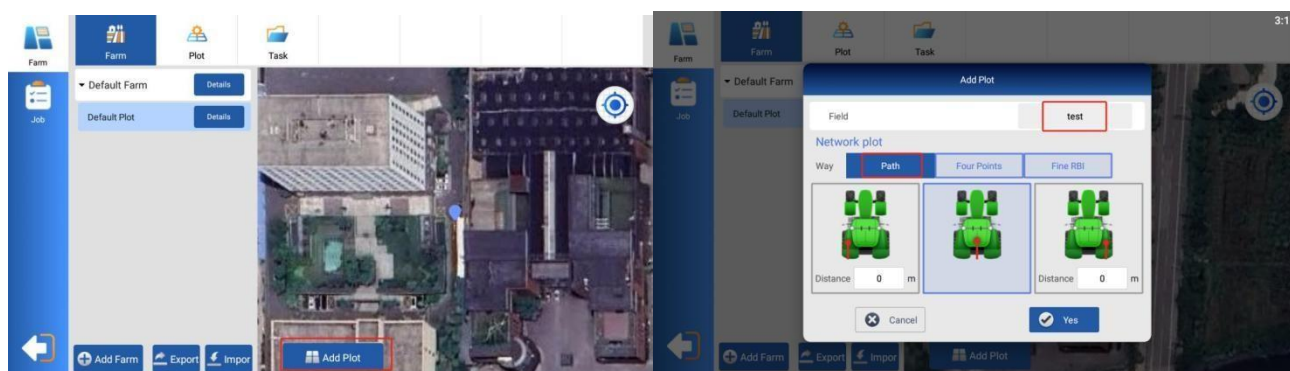
7.2.1. Cuatro Puntos.

Seleccione “Agregar Gráfico” y seleccione “Cuatro Puntos”. Esta forma de configurar perímetros se consigue posicionándose con el vehículo agrícola en 4 localizaciones diferentes de la parcela. Haga clic en A, B, C, D para marcar cada localización y así crear el perímetro.



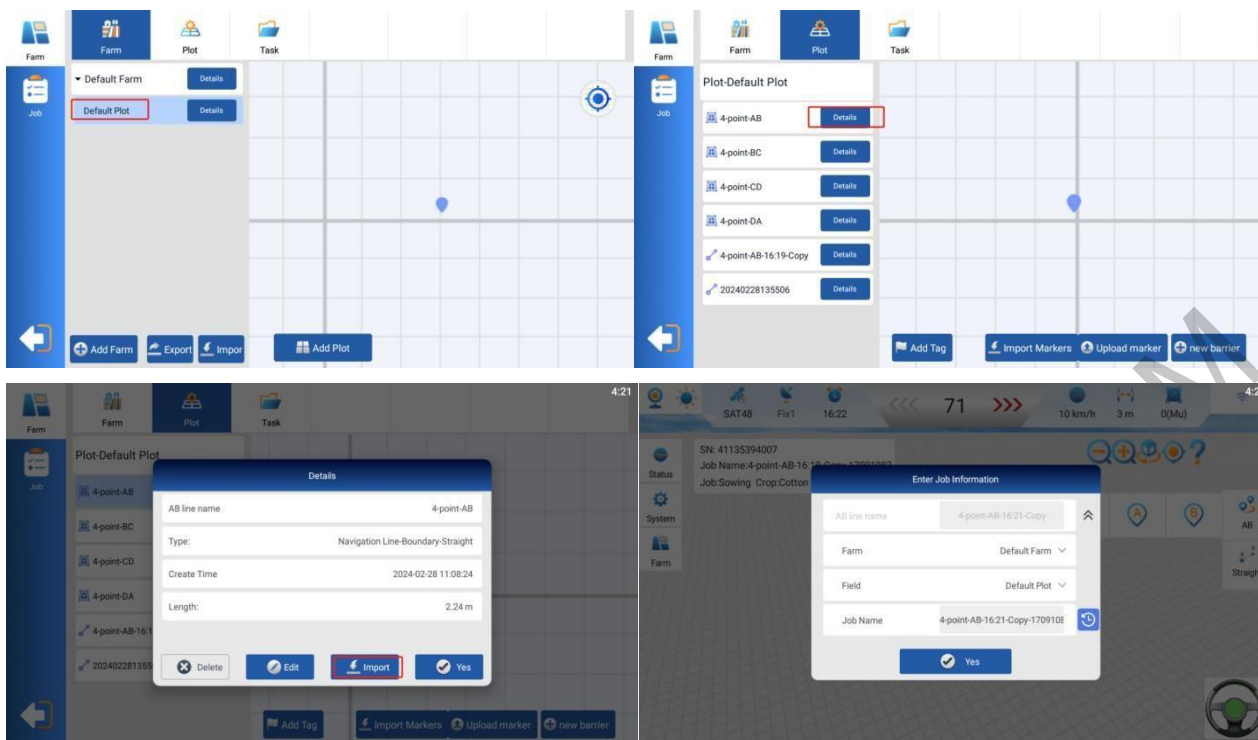
7.2.2. Ruta.

Seleccione “Agregar Gráfico” y seleccione “Ruta”. Esta forma de configurar perímetros se consigue marcando un punto de partida de la ruta y conduciendo el vehículo agrícola alrededor de la parcela para ir marcando el perímetro al tiempo. El camino formado por el vehículo formará el perímetro.

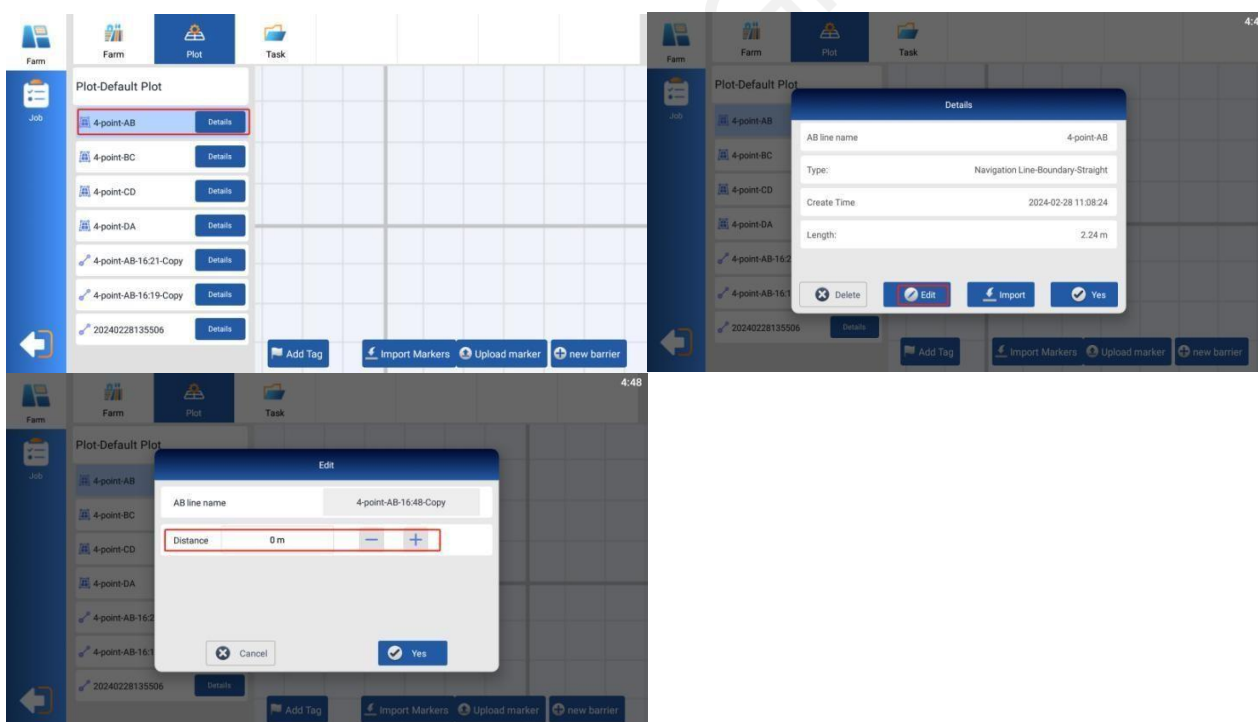


7.3. Establecer límites del perímetro como líneas de navegación.

Esta función requiere configurar los límites de parcelas utilizando el modo de “Cuatro Puntos”. Seleccione la parcela ya configurada, seleccione el límite del terreno y haga clic en importar para generar una línea de navegación como se muestra en las siguientes imágenes.



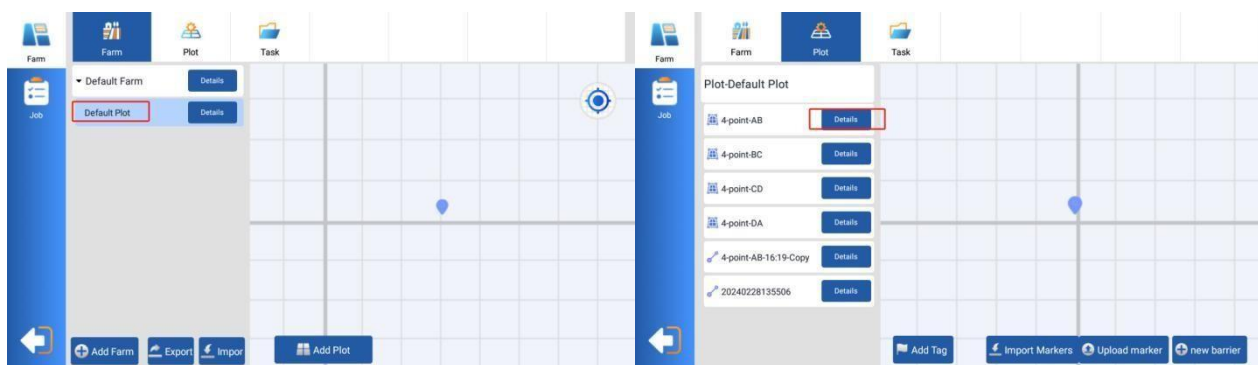
Haga clic en Editar para desplazar la línea de límite.



7.4. Importar y exportar perímetros a una unidad USB.

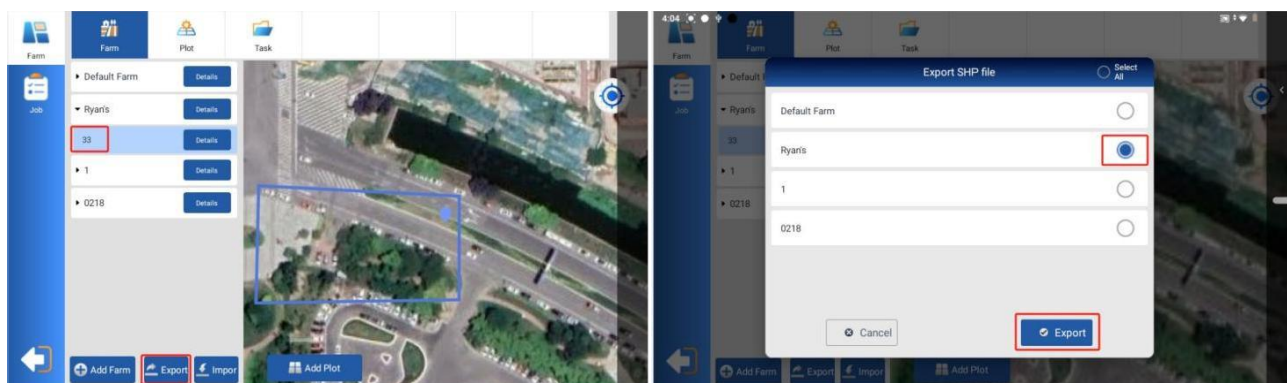
7.4.1. Importar perímetros.

Seleccione la granja donde desee importar el perímetro, haga clic en “Importar” y el perímetro seleccionado se importará desde una unidad USB a la granja seleccionada previamente.



7.4.2. Exportar perímetros.

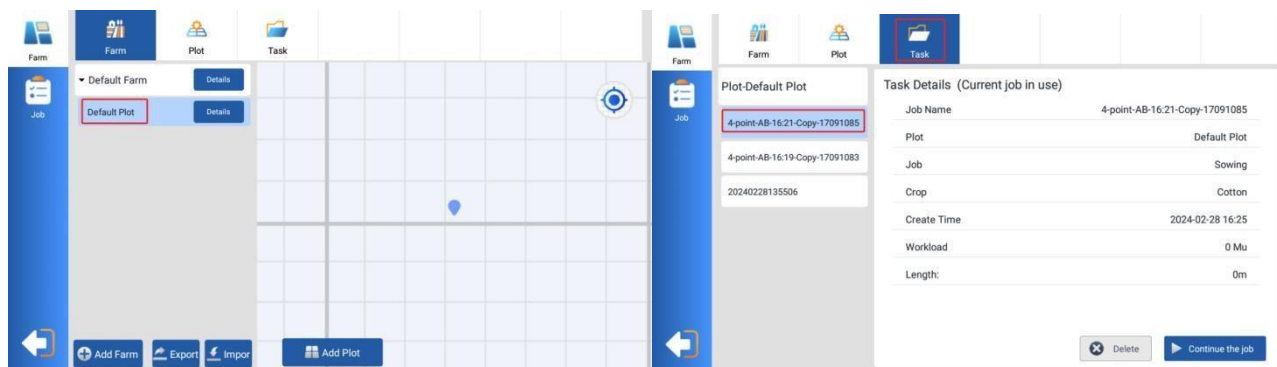
Selecciona el perímetro que deseas exportar, haz clic en “Exportar” y las líneas de límite del terreno se exportarán a la unidad USB que haya conectada a la Tablet.



7.5. Trabajos.

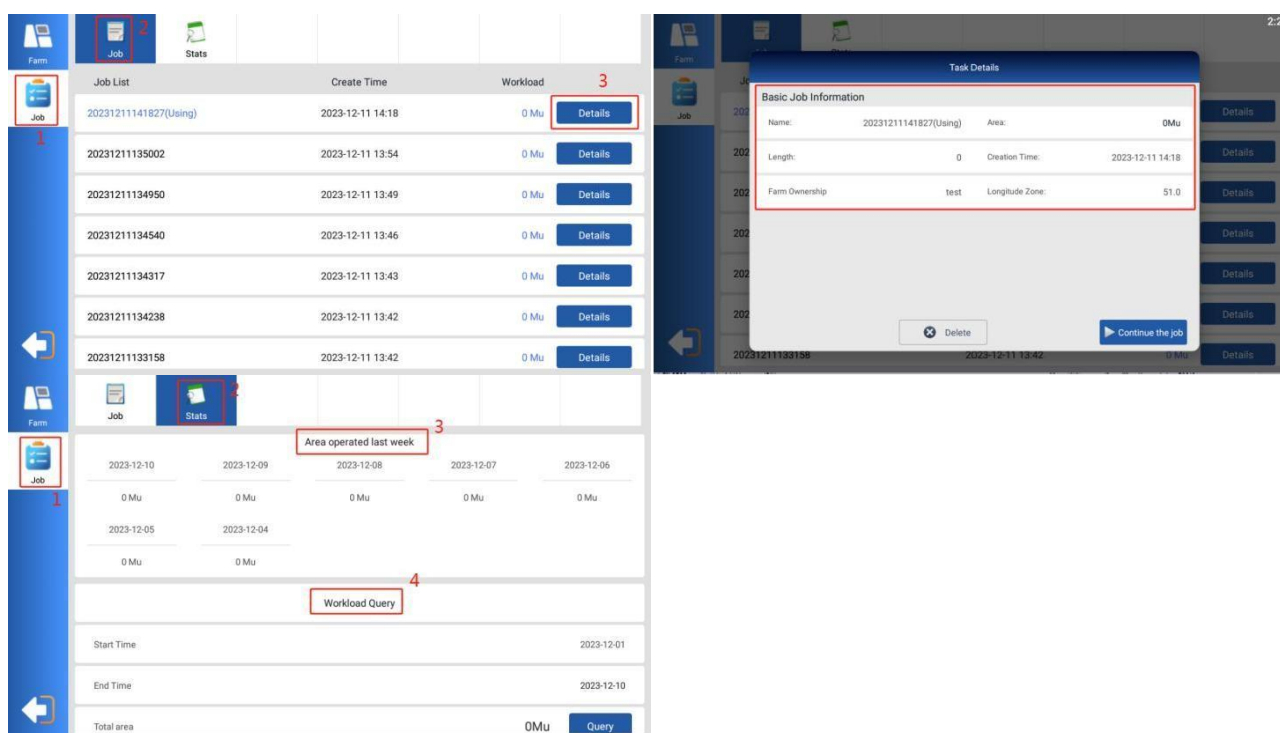
7.5.1. Información sobre el trabajo actual.

Seleccione el terreno que se está usando y seleccione “Tarea” para ver información de trabajo sobre el perímetro actual.



7.5.2. Ver trabajos anteriores.

Puede consultar los registros de trabajo de la última semana para revisar los registros de trabajo en un cierto período de tiempo.



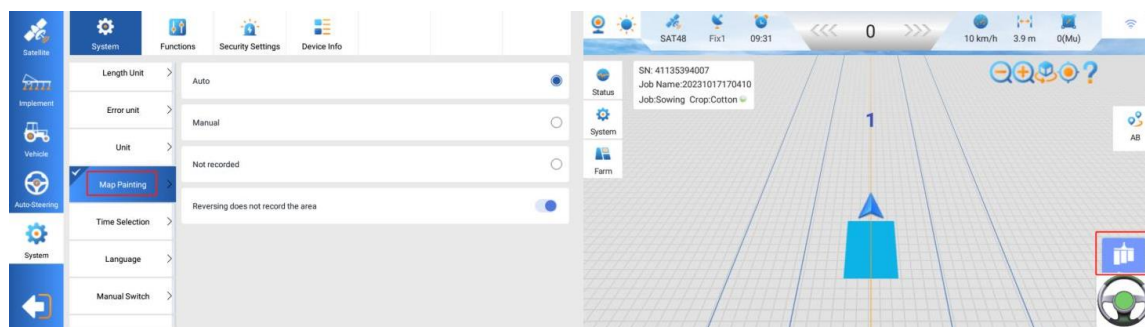
8. Otros ajustes.

8.1. Pintura de mapas.

Aquí puede elegir registrar el área de trabajo de forma manual o automática.

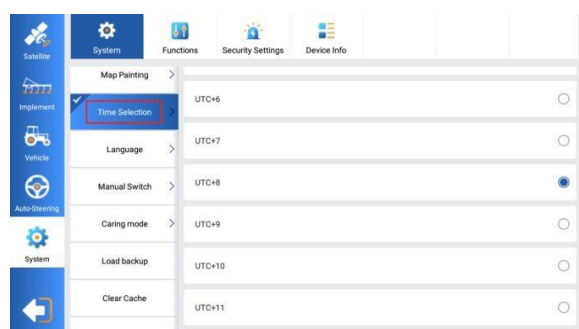
En modo automático el sistema registra automáticamente el área ya trabajada en color verde.

En modo manual, puede hacer clic manualmente en el botón de grabar trabajos en la interfaz principal para activar o desactivar el registro del área de trabajada en color azul.



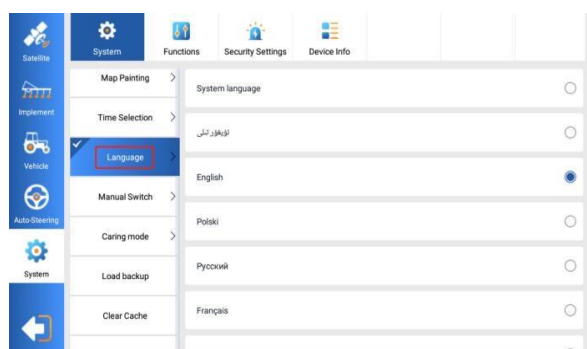
8.1. Selección de hora.

Seleccione la zona horaria de su zona, el valor predeterminado para España es UTC +1.



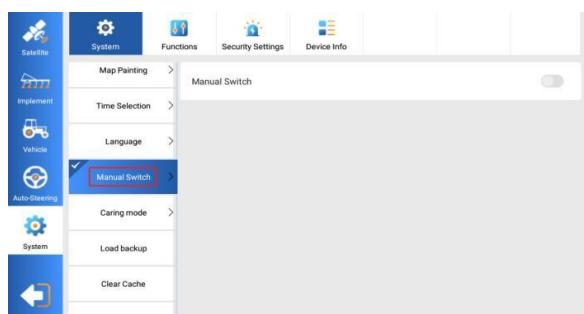
8.2. Idioma.

Seleccione el idioma de la aplicación, el valor predeterminado es dejar el idioma de la tableta.



8.3. Botón manual.

Esta función activa o desactiva la conducción automática a través de un interruptor manual. Haga clic para activar o desactivar la función de interruptor manual, que está desactivada de forma predeterminada.

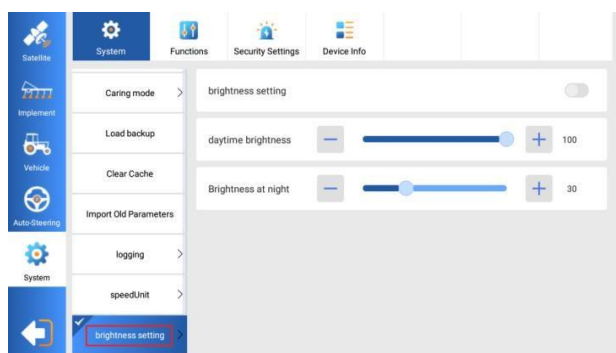


8.4. Ajustes de brillo.

Esta configuración sirve para ajustar el brillo de la tableta.

Brillo diurno: intensidad de brillo de la tableta en modo diurno.

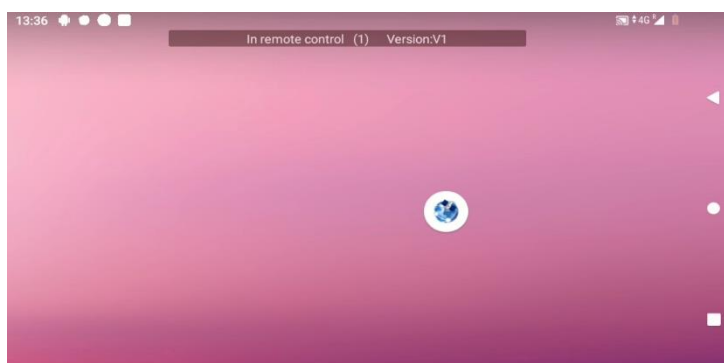
Brillo nocturno: intensidad de brillo de la tableta en modo nocturno.



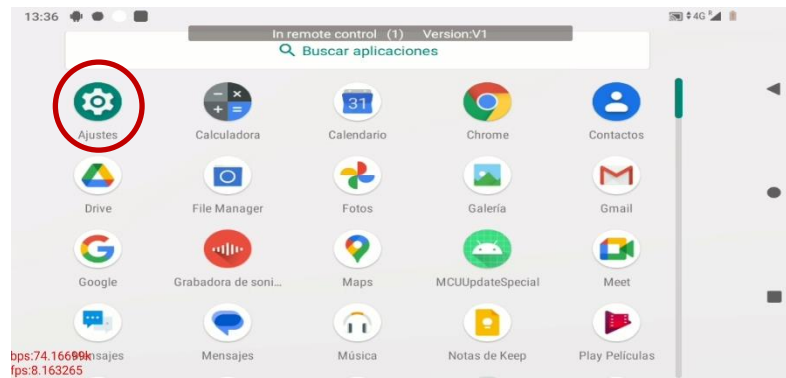
8.5. Compartir internet desde un dispositivo a la tableta.

Para compartir datos de internet debe abrir su dispositivo móvil, acceder a la pantalla de ajustes y acceder a la página “Punto de acceso portátil”. Tendrá que activarlo y configurar el punto de acceso.

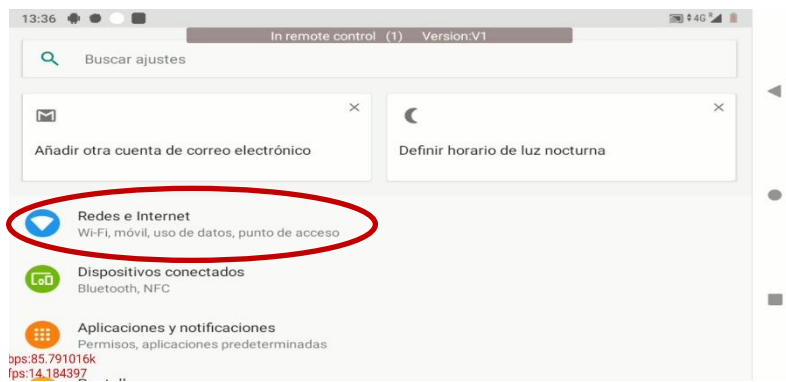
Tras esto, debe ir a la tableta del GPS y salirse a la pantalla principal del dispositivo.



Debe entrar en la aplicación de ajustes



Acceda a “Redes e Internet”



Acceda a “Wi-Fi”



Le aparecerán las redes disponibles en el momento. Aparecerá el nombre del punto de acceso portátil previamente configurado (En la imagen, el punto de acceso tiene de nombre “Jesús”). Tiene que seleccionarlo e introducir la contraseña previamente configurada en su dispositivo móvil.



Si ha realizado los pasos correctamente, habrá terminado de compartir internet desde su dispositivo a la tableta del GPS.

CUENTA CLIENTE IGN (GRATIS):**IP:****PUERTO:****PUNTO DE MONTAJE:****USUARIO:****CONTRASEÑA:****CUENTA CLIENTE SUNNAV CORS (DE PAGO):****IP:****PUERTO:****PUNTO DE MONTAJE:****USUARIO:****CONTRASEÑA:**