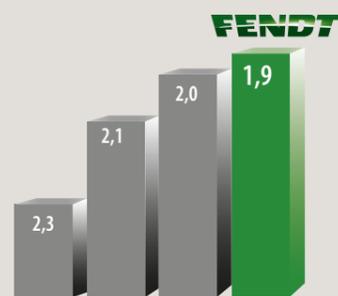


Pruebas prácticas

Especificaciones técnicas | ● = de serie | □ = opcional



John Deere Case IH New Holland

Prueba top agrar 1/2011 "Conceptos de control"

Resultado: 1,9 (mejor puntuación global)

Extracto: "Fendt ha logrado incorporar con éxito una gran cantidad de funciones en el reposabrazos. El monitor, con su sistema de desplazamiento por los menús, sienta nuevas bases."

Prueba de tractores de la revista Profi 04/2011 del 828 Vario:

"Probablemente no exista en estos momentos otro sistema de gestión de cabeceras que pueda compararse con éste".

Prueba top agrar 02/2011 "Gestión de cabeceras" Extractos:

"Muchas funciones y opciones"

"Fácil desplazamiento por los menús; pueden guardarse cuatro secuencias por apero".

Prueba Profi VarioGuide 04/2011:

"Los controles y el desplazamiento por el menú son lógicos y los iconos son claros [...] Como demuestran nuestras mediciones, Fendt ha realizado un trabajo excelente a la hora de incorporar el sistema de guiado automático VarioGuide en el modo A-B [...] Realmente nos ha gustado que los controles para el sistema de dirección estén ahora integrados en el terminal Vario fácil de leer".

VarioGuide recibió una puntuación de 1,55 en la prueba

"Dirección GPS" 03/2011 realizada por la revista top agrar:

"El sistema es sencillo, está correctamente integrado y funciona bien." (prueba del sistema VarioGuide en el 828 Vario).

Terminal Vario de Fendt	7"	10,4" / 10,4" B
Funciones del terminal		
Controles del tractor	●	●
Control de aperos ISOBUS Variotronic	●	●
Control rotativo y teclas de navegación	●	●
Idiomas	26	26
Control táctil	●	●
Función de ayuda integrada	●	●
Bluetooth	●	●
VarioDoc (documentación)	●	●
VarioDoc Pro (documentación)		□
VarioGuide (guiado automático)		□
VarioGuide light (guiado automático)	□	
SectionControl		□
2 entradas de cámara		●
Memoria interna	1 GB	4 GB
Pantalla de información	●	●
Área de visualización en cm ²	138	334
Resolución	480 x 800	800 x 600
Número de colores	262.000	16.777.216

Fendt VarioDoc	VarioDoc	VarioDoc Pro
Aspectos generales		
Transferencia de datos por Bluetooth	●	●
Transferencia de datos por red móvil		●
Tarea nueva y completada y datos maestros		●
Documentación semiautomática		●
Activado manualmente o, por ejemplo, mediante los elevadores delantero/trasero, las unidades de control, el accionamiento de la TdF o el generador de impulsos externos	●	●
Documentación totalmente automática (si el software FMIS lo admite)		●
Datos de posición GPS (cada 5 m, por ejemplo, consumo de combustible, régimen del motor, velocidad de avance...)		●
BASF	●	●*
Helm	●	●
AGROCOM	●	●
Land-Data Eurosoft	●	●
Farm Works	●	●
AgCommand	●	●

Datos del trabajo		
Anchura de trabajo (mm)	●	●
Superficie trabajada (ha)	●	●
Distancia en zona de trabajo (km)	●	●
Distancia fuera de la zona de trabajo (km)	●	●
Tiempo efectivo de trabajo (horas)	●	●
Tiempos muertos (horas)	●	●
Consumo de combustible (l)	●	●

Datos de posición en puntos GNSS		
Posición		●
Fecha, hora		●
Consumo de combustible/tiempo (l/h)		●
Consumo de combustible/superficie (l/ha)		●
Régimen del motor (1/min)		●
Velocidad de TdF trasera (1/min)		●
Velocidad de TdF delantera (1/min)		●
Posición de elevador trasera (%)		●
Posición de elevador delantera (%)		●
Requisito de potencia de tracción (N)		●
Velocidad con deslizamiento (km/h)		●
Velocidad real (km/h)		●
Temperatura exterior (°C)		●
Horas de trabajo (h)		●
Datos de los aperos ISOBUS		●

* en la actualidad no hay ningún módulo GIS

Fendt VarioGuide	light	De serie	Precision	RTK
más importantes				
Precisión entre pasadas (dinámica) ¹⁾	+/- 20 cm	+/- 20 cm	+/- 5 cm	+/- 2 cm
Repetibilidad (estática) ¹⁾	+/- 80 cm	+/- 80 cm	+/- 10 cm	+/- 2 cm
Modo de guiado entre dos puntos "línea A-B"	●	●	●	●
Modo de guiado "línea respecto un ángulo A+"	●	●	●	●
Modo de guiado entre dos puntos "Contorno"	●	●	●	●
Modo de lineado circular "Círculos concéntricos"	●	●	●	●
Integración en gestión de cabeceras Variotronic ²⁾	●	●	●	●
Variotronic ³⁾ automático		□	□	□
Memoria de trazadas		●	●	●
Memoria de explotaciones		●	●	●
Las hileras trabajadas se marcan		●	●	●
Registro de obstáculo		●	●	●
Libre designación de obstáculos		●	●	●
Registro de área de obstáculos		●	●	●
Vista 2D	●	●	●	●
Vista 3D		●	●	●
Corrección manual de la trazada	●	●	●	●
Corrección automática de la trazada	●	●	●	●
Enfoque ajustable		●	●	●
Respuesta de dirección ajustable		●	●	●
Ajustes de aperos	●	●	●	●
Integrado en el terminal del tractor	●	●	●	●
Compatible con GPS	●	●	●	●
Compatible con GLONASS	●	●	●	●
Compatible con GALILEO	●	●	●	●
EGNOS (gratuito)	●	●	●	●
WAAS (gratuito)	●	●	●	●
Autónomo (sin señal de corrección)	●	●	●	●
OmniSTAR VBS (suscripción de pago)		●	●	●
OmniSTAR HP (suscripción de pago)			●	●
Estación RTK móvil ²⁾				□
Red RTK ³⁾ (pago)				●
Salida de datos NMEA	●	●	●	●
Compensación de ángulo de inclinación	●	●	●	●
Velocidad mínima en km/h	0,1	0,1	0,1	0,1
Velocidad máxima en km/h	25	25	25	25

Sistema de gestión de cabeceras Variotronic¹⁾

Funciones que pueden integrarse en la secuencia de funcionamiento	
Elevador trasero	Elevación, descenso, control de deslizamiento activado, STOP (Parada), descenso rápido
Elevador hidráulico delantero	Elevación, descenso, control, STOP (Parada), descenso rápido, DE activado
Toma de fuerza trasera	ON, OFF (Encendido, Apagado)
Toma de fuerza delantera	ON, OFF (Encendido, Apagado)
Distribuidores	Elevación, descenso, parada, flotación
Doble tracción	Automático, 100%, OFF
Bloqueo de diferencial	Automático, 100%, OFF
Suspensión	ON, OFF (Encendido, Apagado)
Transmisión Vario	Control de cruce ON, control de cruce OFF
Regulación electrónica del motor	Acceder a régimen del motor MIN, acceder a régimen del motor MÁX, función final
TMS	TMS ON, TMS OFF
Modo Pedal	Modo de pedal ON, modo de pedal OFF

Indicadores del sistema de gestión de cabeceras

Trayecto recorrido
Tiempo transcurrido
Altura de elevación del elevador hidráulico delantero
Altura de elevación del elevador hidráulico trasero
Botón pulsado en el joystick

1) Notas sobre las especificaciones de precisión: La precisión estática indica la exactitud que tiene la posición medida de un tractor estacionario a lo largo de un periodo largo de tiempo (normalmente 24 horas). La precisión dinámica se refiere a la exactitud pasada a pasada repetible que puede conseguirse a un 95 por ciento en un intervalo de tiempo de 15 minutos. Los valores especificados corresponden a la precisión máxima del sistema que puede conseguirse en condiciones óptimas en el receptor. La precisión que puede conseguirse en realidad en la práctica depende de diversos factores. AGCO no es responsable de la disponibilidad ni de la reducción de la precisión causada por la degradación operacional, las condiciones ionosféricas o troposféricas o la geometría de los satélites. AGCO no es responsable de los datos de rendimiento de los sistemas de posicionamiento (por ejemplo, GPS, Glonass, Galileo) o de los sistemas secundarios (por ejemplo, EGNOS, WAAS, OmniSTAR, etc.).

2) No disponible en todos los países. Póngase en contacto con su distribuidor si desea obtener información adicional al respecto.

3) Específico del país, sin tarjeta SIM, sin suscripción de licencia