

MATRIX® PRO GS

N Á V O D K P O U Ž I T Í

MATRIX® PRO 840GS



MATRIX® PRO 570GS



TeeJet®
TECHNOLOGIES

A Subsidiary of  Spraying Systems Co.®






#1 Zapnutí napájení

Stiskněte tlačítko **NAPÁJENÍ**  pro zapnutí konzoly.


#2 Hlavní obrazovka

Jakmile je startovací sekvence dokončena, objeví se Hlavní obrazovka s možností spuštění nové úlohy nebo pokračování ve stávající úloze.

#3 Přejít na nastavení jednotky


1. Stiskněte dolní záložku **NASTAVENÍ JEDNOTKY** .
Možnosti konfigurace  se zobrazí jako první. Správa dat ,
Nastavení konzole  a Nástroje  mohou být ovládány prostřednictvím tlačítek na postranní liště.

Místně specifické nastavení

2. Stiskněte postranní záložku **KONZOLE** .
3. Stiskněte tlačítko **Kulturní**.


Volba Kulturní se používá k nastavení jednotek, jazyka a časového pásma.

Nastavení GPS

1. Stiskněte postranní záložku **KONFIGURACE** .
2. Stiskněte volbu **GPS**.


Volba GPS se používá k nastavení typu GPS, portu GPS a PRN, stejně jako k zobrazení informací o stavu GPS.

Nastavení zařízení

1. Stiskněte postranní záložku **KONFIGURACE** .
2. Stiskněte tlačítko **Zařízení**.





Tlačítko nastavení zařízení se používá k provedení různých nastavení souvisejících s režimy rovně, rozmetadlo či střídavě uspořádáno. Nastavení se budou lišit v závislosti na přítomnosti modulu SmartCable či řídicího modulu sekci (Section Driver Module, SDM).

Nastavení asistovaného/automatického řízení:

1. Stiskněte postranní záložku **KONFIGURACE** .
2. Stiskněte tlačítko **Asist./autom. řízení**.

Budete-li mít k dispozici modul kontroly řízení (Steering Control Module, SCM), budou k dispozici možnosti asistovaného - automatického řízení. Podrobné pokyny k nastavení viz návod k instalaci vašeho konkrétního asistovaného/automatického řízení.

#4 Přejít na obrazovku navádění

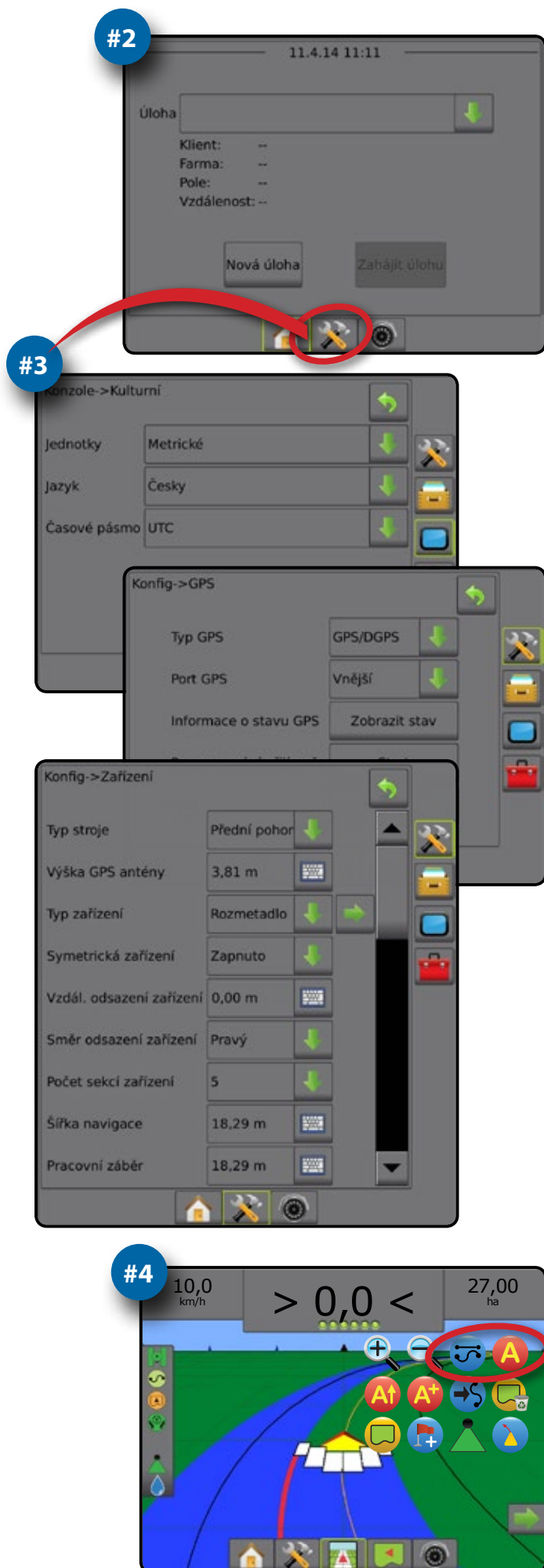
1. Stiskněte záložku **NAVÁDĚNÍ VÝHLED Z VOZIDLA**  **NAVÁDĚNÍ POHLED NA POLE**  nebo **NAVÁDĚNÍ REALVIEW** .
2. Stiskněte záložku **MOŽNOSTI NAVIGACE A NAVÁDĚNÍ**  pro zobrazení navigačních možností.

Výběr režimu navádění

- ▶ Po přímé dráze AB 
- ▶ Po zakřivené dráze AB 
- ▶ Po soustředných kruhových drahách 
- ▶ Poslední průjezd 
- ▶ Další řádek 

Vyznačení bodů A a B

Vytvoření vodící čáry AB.



Obsah

KAPITOLA 1 – POPIS SYSTÉMU 1

Dostupná vylepšení produktu 1

SOUČÁSTI SYSTÉMU 1

Konzola Matrix Pro 570GS 1

Konzola Matrix Pro 840GS 2

Kamera RealView® 2

Další informace 2

 Zapnutí 2

 Vypnutí 2

 Startovací sekvence 2

 Doporučení k instalaci antény 2

KONFIGURACE 3

KAPITOLA 2 – ÚVOD 4

ZÁKLADNÍ POUŽÍVÁNÍ OBRAZOVKY 4

Spodní tlačítka záložek 4

Možnosti nedostupné v případě probíhající úlohy 4

Barvy obrazovky konzoly 5

Varování a vyskakovací informace 6

Informace k možnosti nastavení 6

Výběr z rozevírací nabídky 6

Posuvné obrazovky 6

Obrazovka pro vstup z klávesnice 6

MOŽNOSTI NABÍDKY REŽIMU NASTAVENÍ JEDNOTKY 7

KAPITOLA 3 – ÚLOHY / HLAVNÍ OBRAZOVKA 8

JEDNODUCHÝ REŽIM 9

Nová úloha 9

Pokračovat v úloze 9

Zavřít úlohu 9

ROZŠÍŘENÝ REŽIM 9

Nová úloha 9

Zahájit úlohu 9

Zavřít úlohu 9

KAPITOLA 4 – ZOBRAZENÍ VIDEO NA CELOU OBRAZOVKU 10

KAPITOLA 5 – NASTAVENÍ SYSTÉMU 11

PŘEHLED 11

Možnosti nedostupné v případě probíhající úlohy 12



KONFIGURACE

12

Zařízení.....	13
<i>Typ zařízení</i>	13
Nastavení jediné sekce	13
Nastavení modulu SmartCable či řídicího modulu sekcí.....	14
Světelná lišta.....	15
Asistované/automatické řízení	15
<i>Volba Asistované/automatické řízení není k dispozici</i>	16
Korekce náklonu	16
<i>Rovina pole není k dispozici</i>	16
<i>Korekce náklonu není k dispozici</i>	16
GPS.....	17
<i>Volba PRN se nezobrazuje</i>	17
Video	17
<i>Nastavení videa není k dispozici</i>	17
Senzory.....	18
<i>Senzory nejsou k dispozici</i>	18
Senzor tlaku.....	18
Údaj o velikosti kapek.....	19
<i>Údaj o velikosti kapek není k dispozici</i>	19



SPRÁVA DAT

20

Data úlohy.....	20
<i>Data úlohy nejsou k dispozici</i>	20
Přenos	21
Spravovat.....	21
Zprávy.....	22
Možnosti	22
Nastavení stroje.....	23
Přenos	24
Spravovat.....	24
Dostupnost nastavení stroje	25



KONZOLA

26

Displej.....	26
Kulturní.....	27
Hlasitost zvuku	27
Režim Demo	28
Popis.....	28



NÁSTROJE

29

KAPITOLA 6 – NAVÁDĚNÍ

30

Možnosti obrazovek s naváděním.....	31
-------------------------------------	----

NAVÁDĚCÍ LIŠTA

32

Volitelné informace.....	32
Činnost navigace a stav postřikovacího rámu	32

STAVOVÁ LIŠTA

33

Stavové obrazovky / obrazovky s informacemi.....	33
--	----



OBRAZOVKY NAVIGACE

35

Výhled z vozidla.....	36
-----------------------	----

Pohled na Pole	37
Navádění RealView.....	38

REŽIMY NAVÁDĚNÍ 39

Navádění po přímé dráze AB.....	39
Navádění po zakřivené dráze AB	39
Navádění po soustředných kruhových drahách	39
Navádění při posledním průjezdu	39
Navádění další řádek.....	39
Bez navádění	39

VODICÍ LINIE 40

Vodící linie Pohled vpřed po zakřivené trase.....	40
Vyznačení bodů A a B.....	40
Funkce posun A+	41
Funkce pro další vodící linie.....	42
Vodící linie pro poslední průjezd	42
Vodící linie další řádek	43
Stupně azimutu	43

OHRANIČENÍ OŠETŘOVANÉ PLOCHY 44

NÁVRAT DO BODU 46

Vyznačení bodu návratu	46
Smazání bodu návratu	46
Navádění k bodu návratu	46

BOOMPILOT 47

Jediná sekce.....	47
Pouze konzola	47
S volitelným spínačem provozu zapnuto/vypnuto	47
<i>Použití spínače provozu zapnuto/vypnuto</i>	<i>47</i>
<i>Použití konzoly.....</i>	<i>47</i>
Modul SmartCable nebo řídicí modul sekcí.....	48
Pouze konzola	48
Řídicí jednotka rozsahu nebo přepínač	48
<i>Řídicí jednotka rozsahu s interním řídicím modulem sekcí</i>	<i>48</i>
<i>Spínač provozu zapnuto/vypnuto.....</i>	<i>48</i>

PŘIBLÍŽENÍ/ODDÁLENÍ 49

Výhled z vozidla.....	49
Pohled na Pole	49

REŽIM SLEDOVÁNÍ 49

VOLBY SPECIFICKÉ PRO NAVÁDĚNÍ REALVIEW 50

Možnosti nastavení RealView.....	51
----------------------------------	----

KAPITOLA 7 – GPS

52

GPS.....	52
Typ GPS	53
Port GPS.....	53
<i>Minimální požadavky na konfiguraci externího přijímače</i>	<i>53</i>
<i>Informace o stavu GPS na obrazovkách navádění.....</i>	<i>54</i>

Požadavky GGA.....	54
Programování přijímače	54
PRN	54
Alternativní PRN	55
Volba PRN se nezobrazuje.....	55

KAPITOLA 8 – NASTAVENÍ ZAŘÍZENÍ 56

Typ zařízení	56
--------------------	----

ZÁKLADNÍ POUŽÍVÁNÍ OBRAZOVKY 57

NASTAVENÍ JEDINÉ SEKCE 58

Typ zařízení Rovně	59
Typ zařízení rozmetadlo TeeJet.....	59
Typ zařízení rozmetadlo OEM	60

NASTAVENÍ MODULU SMARTCABLE ČI ŘÍDICÍHO MODULU SEKČÍ 61

Typ zařízení Rovně	62
Typ zařízení rozmetadlo TeeJet.....	63
Typ zařízení rozmetadlo OEM	64
Typ zařízení Střídavě uspořádáno	64

UPRAVENÍ VZDÁLENOSTI ODSAZENÍ ZAŘÍZENÍ 66

Výpočet úpravy odsazení GPS	66
Úprava odsazení zařízení.....	67

TOVÁRNÍ NASTAVENÍ A ROZSAHY 68

Jediná sekce.....	68
Modul SmartCable nebo řídicí modul sekčí.....	68

KAPITOLA 9 – ÚDAJ O VELIKOSTI KAPEK 70

NASTAVENÍ ÚDAJ O VELIKOSTI KAPEK 70

Senzor tlaku	70
Údaj o velikosti kapek	71
<i>Údaj o velikosti kapek není k dispozici.....</i>	71
Zapnutí/vypnutí volby Údaj o velikosti kapek	71
Přednastavení trysek.....	72
Aktuální tryška	72

FUNKCE ÚDAJ O VELIKOSTI KAPEK 73

<i>Tabulka velikosti kapek</i>	73
Naváděcí lišta	73



Bezpečnostní informace

Společnost TeeJet Technologies nezodpovídá za poškození či fyzickou újmu způsobenou nedodržením následujících bezpečnostních požadavků.

Jakožto obsluha vozidla jste zodpovědní za jeho bezpečný provoz.

Systém Matrix Pro GS v kombinaci s jakýmkoli zařízením asistovaného/automatického řízení nebyl navržen jako náhrada za obsluhu vozidla.

Neopouštějte vozidlo, dokud je systém Matrix Pro GS aktivován.

Před aktivací systému a během jeho používání dbejte na to, aby se v prostoru kolem vozidla nevyskytovaly žádné osoby ani překážky.

Systém Matrix Pro GS byl navržen tak, aby podporoval práce na poli a zvyšoval jejich efektivitu. Řidič nese plnou zodpovědnost za kvalitu práce a související výsledky.

Před vyjetím na veřejné komunikace vypněte či odpojte případné zařízení asistovaného/automatického řízení.

KAPITOLA 1 – POPIS SYSTÉMU

Jednotka Matrix Pro GS umožňuje spravovat více připojených modulů plus mapování GPS, navádění, systémy FieldPilot® a BoomPilot®, stejně jako shromažďovat data, a to v rámci jediné konzole za použití technologie sběrnice CAN. Tato konzole nahrazuje několik konzolí v kabině jediným robustním systémem.

Dostupná vylepšení produktu

- Automatické řízení FieldPilot®
- Asistované řízení UniPilot®
- Automatické vypínání sekcí BoomPilot®
- Modul korekce náklonu
- Moduly volby videa až pro 8 kamer
- Externí přijímač GPS nebo vylepšení antény
- Aplikace pro rozšířené uspořádání dat Fieldware® Link
- Sada senzoru tlaku pro kontrolu velikosti kapek

SOUČÁSTI SYSTÉMU

Konzola Matrix Pro 570GS

Konzola Matrix Pro 570GS byla navržena pro dlouholetou životnost při typických zemědělských provozních podmínkách. Dokonale utěsněná skříň opatřená pryžovými krytkami všech konektorů zajišťuje bezproblémový provoz i v prašném prostředí. Příležitostné postříkání jednotky vodou sice nezpůsobí její poškození, ale konzola Matrix Pro 570GS není určena pro přímé vystavení dešti. Dbejte, aby konzola Matrix Pro GS nebyla používána ve vlhkém prostředí.

Obrázek 1-1: Konzola Matrix Pro 570GS zepředu a zezadu



Konzola Matrix Pro 840GS

Konzola Matrix Pro 840GS byla navržena pro dlouhou životnost při typických zemědělských provozních podmínkách. Dokonale utěsněná skříň opatřená pryžovými krytkami všech konektorů zajišťuje bezproblémový provoz i v prašném prostředí. Příležitostné postříkání jednotky vodou sice nezpůsobí její poškození, ale konzola Matrix Pro 840GS není určena pro přímé vystavení dešti. Dbejte, aby konzola Matrix Pro GS nebyla používána ve vlhkém prostředí.

Obrázek 1-2: Konzola Matrix Pro 840GS zepředu a zezadu



Kamera RealView®

Kamera RealView od společnosti TeeJet Technologies umožňuje zobrazit obrazový záznam na displeji jednotky Matrix Pro GS. Kamera může být natočena vpřed pro účely navádění RealView pomocí videosignálu, nebo může být orientována tak, aby zobrazovala jiné funkční prvky vašeho zařízení. Kamera je vybavena pružným držákem, zabudovanou sluneční clonou a obsahuje infračervené osvětlení, které umožňuje zřetelný obrazový záznam i při nepříznivých světelných podmínkách.

Další informace

Všechny změny jsou automaticky ukládány.


Při změně nebo připojení zařízení k systému Matrix Pro GS je nutné konzolu vypnout a opět zapnout.

Zapnutí

Stiskněte tlačítko **NAPÁJENÍ**  pro zapnutí konzoly.

Po zapnutí zahájí systém Matrix Pro GS svou startovací sekvenci.

Vypnutí

Chcete-li vypnout napájení, stiskněte a podržte krátce tlačítko **NAPÁJENÍ** , dokud nebude na obrazovce potvrzen režim vypínání.

VAROVÁNÍ! Počkejte 30 sekund před opětovným restartem konzoly po vypnutí.

Startovací sekvence

Zapnutí konzoly trvá přibližně 40 sekund. Během této doby se zobrazí několik obrazovek, kontrolky LED se budou rozsvěcet a zhasínat a bude kolísat úroveň podsvícení. Po dokončení startovací sekvence se zobrazí Hlavní obrazovka.

Doporučení k instalaci antény

Anténa modulu GPS by měla být připevněna na kabině co nejvíce vpředu, na kovovém povrchu o velikosti alespoň 10 x 10 cm.

KAPITOLA 2 – ÚVOD

Systém Matrix Pro GS lze použít pro jednoduchou aktuální úlohu nebo pro pokročilé činnosti zahrnující různé úlohy. Bez ohledu na to, v jakém režimu se konzola zrovna nachází, zůstávají základní funkce obrazovky stejné.






- Pomocí dolních a bočních záložek lze vstupovat na různé obrazovky a dílčí obrazovky.
- Varování a vyskakovací informace poskytují přehled o aktivitách konzoly a podrobnosti o jejím nastavení či funkcích navádění.
- Možnosti nastavení lze snadno upravit pomocí vysouvacích nabídek nebo na obrazovkách pro zadávání prostřednictvím klávesnice.

Chcete-li rychle dohledat určité nastavení, podívejte se do přehledu struktury nabídky režimu nastavení jednotky.

ZÁKLADNÍ POUŽÍVÁNÍ OBRAZOVKY

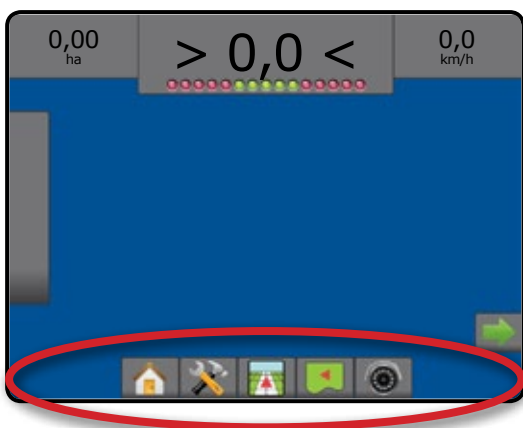
Spodní tlačítka záložek

Spodní tlačítka záložek jsou na obrazovce neustále k dispozici. Tato tlačítka poskytují přístup k úlohám, možnostem nastavení a navigaci.

-  Hlavní obrazovka / obrazovka úlohy
-  Nastavení jednotky
-  Navádění Výhled z vozidla
-  Navádění Pohled na pole
-  Navádění RealView nebo zobrazení videa přes celou obrazovku z kamery RealView

POZNÁMKA: Možnosti navádění RealView jsou k dispozici pouze tehdy, je-li v systému nainstalovaná kamera.

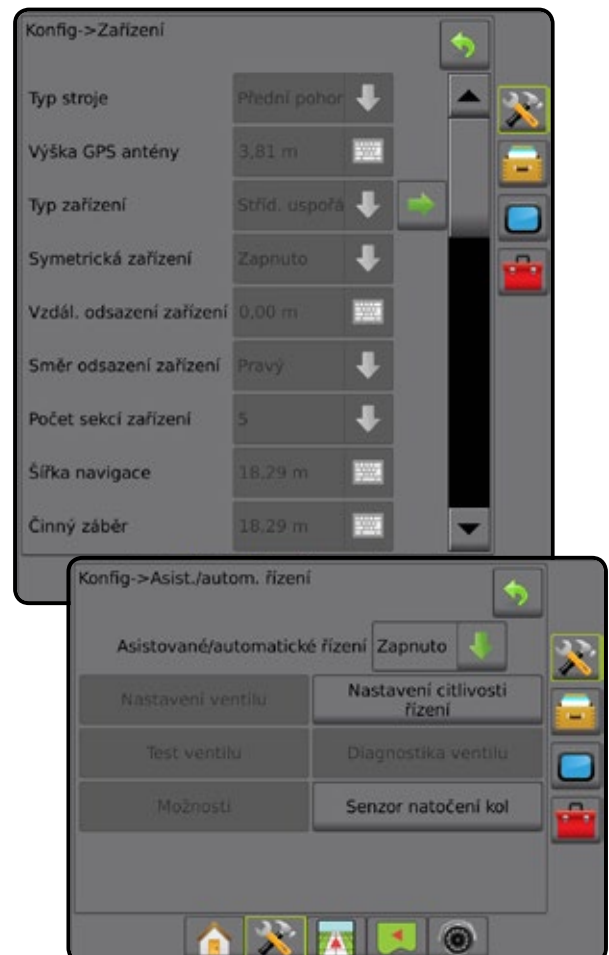
Obrázek 2-1: Spodní tlačítka záložek





Možnosti nedostupné v případě probíhající úlohy

Když je aktivní nějaká úloha, některé možnosti nastavení jsou nedostupné. Chcete-li se dozvědět, které možnosti nejsou dostupné, podívejte se do přehledu struktury nabídky režimu nastavení.

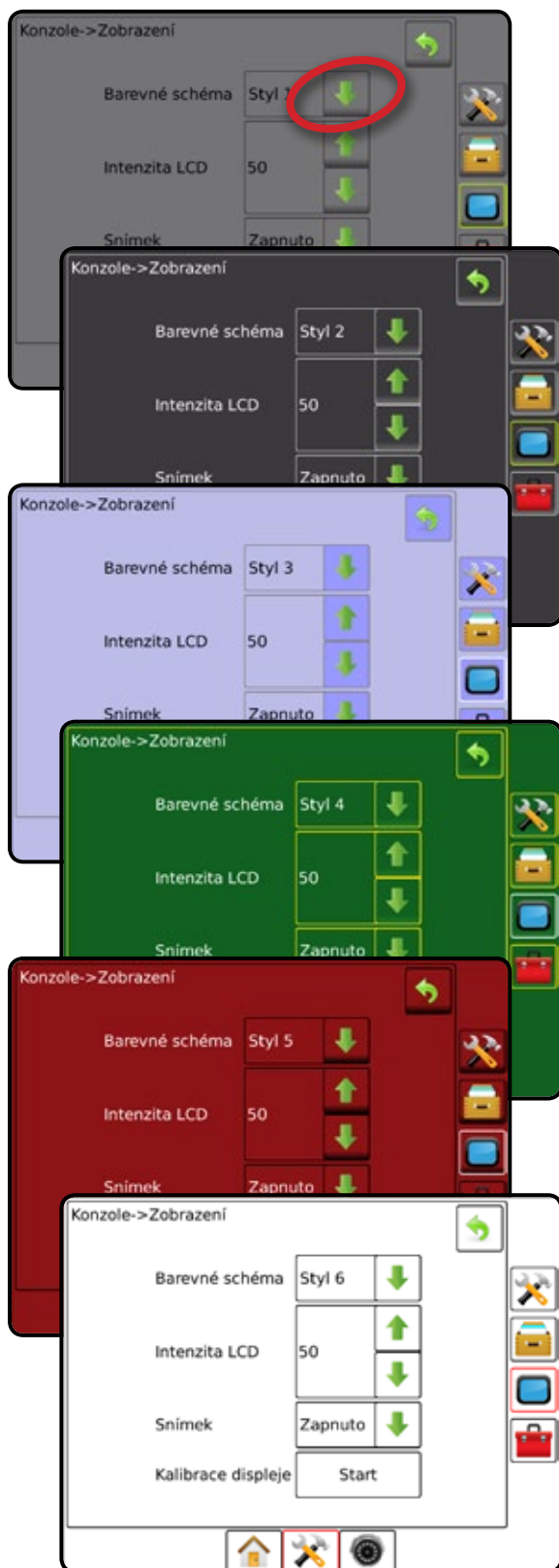
Obrázek 2-2: Příklady nedostupných možností



Barvy obrazovky konzoly

Pro konzolu je k dispozici šest barevných schémat. Po stisknutí spodního tlačítka pro nastavení jednotky stisknete boční záložku KONZOLY  a vsupte tak do možnosti **Displej**. Stisknete šipku DOLŮ  u volby Barevné schéma a vyberte si jeden z barevných režimů.

Obrázek 2-3: Barevná schémata

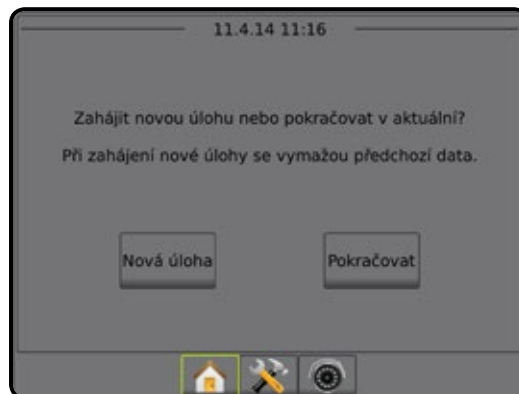


Jednoduchý a rozšířený režim

Chcete-li přepínat mezi jednoduchým a rozšířeným režimem, přečtete si kapitolu o konfiguraci v sekci Správa dat -> Možnosti.

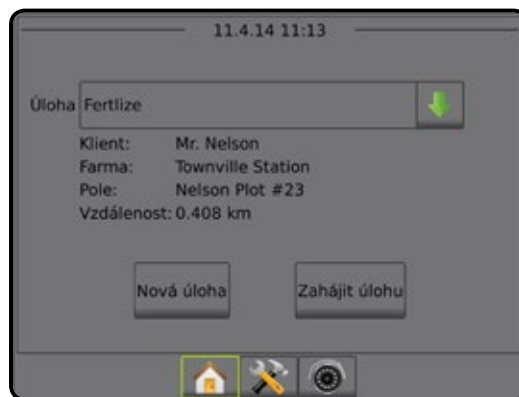
V jednoduchém režimu je najednou k dispozici pouze jedna úloha. Na hlavní obrazovce se zobrazuje pouze ohraničená ošetřená plocha. Do zpráv lze ukládat pouze aktuální úlohu. Nelze použít s aplikací Fieldware Link.

Obrázek 2-4: Hlavní obrazovka v jednoduchém režimu



V rozšířeném režimu je kdykoli dostupná více než jedna úloha. Na hlavní obrazovce se zobrazuje jméno klienta, název farmy, pole a úlohy; ohraničená plocha a ošetřená plocha; a také vzdálenost od místa vybrané úlohy. Ze zmíněných názvů lze prostřednictvím konzoly zadat pouze název úlohy. Všechny uložené úlohy lze převést do souboru PDF, SHP či KML prostřednictvím nabídky Data->Zprávy. Pomocí aplikace Fieldware Link může uživatel vkládat data o klientovi, farmě a poli, stejně jako duplikovat/upravovat úlohy pro opětovné použití ohraničení a vodících linií. Informace o klientovi, farmě a poli lze vkládat pouze prostřednictvím aplikace Fieldware Link.

Obrázek 2-5: Hlavní obrazovka rozšířeného režimu



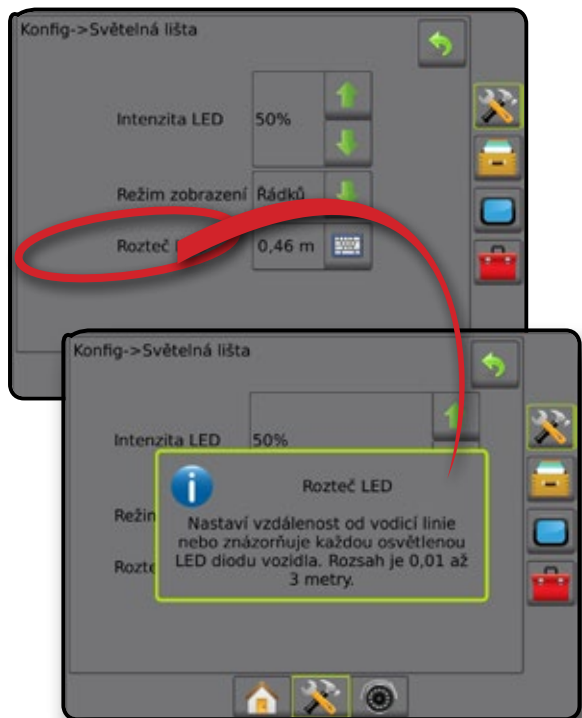
Varování a vyskakovací informace

Vyskakovací varování či informační okno se zobrazí na přibližně pět (5) sekund. Pro zavření informačního okna se dotkněte displeje na libovolném místě.

Informace k možnosti nastavení

Když stisknete ikonu volby nebo název volby libovolné položky nabídky, zobrazí se definice a rozsah hodnot pro tuto položku. Pro zavření informačního okna se dotkněte displeje na libovolném místě.

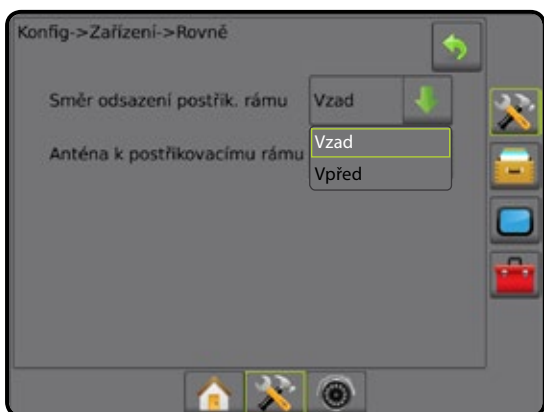
Obrázek 2-6: Příklad informačního textového okna



Výběr z rozevírací nabídky

Stiskněte šipku DOLŮ ↓ a zobrazí se možnosti. Pomocí šipek NAHORU/DOLŮ ▲/▼ nebo případně pomocí posuvníku se můžete posouvat v rozsáhlejším seznamu. Vyberte požadovanou volbu. Chcete-li seznam zavřít bez výběru volby, dotkněte se obrazovky kdekoli mimo rozevírací nabídku.

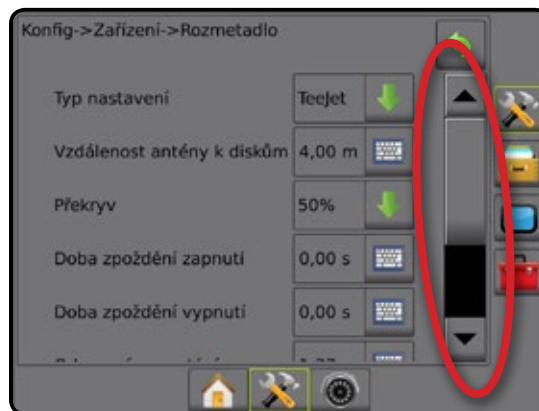
Obrázek 2-7: Příklad rozevírací nabídky



Posuvné obrazovky

Některé obrazovky obsahují více informací či možností, které jsou viditelné mimo rozsah aktuální obrazovky. Další možnosti či informace, které nejsou aktuálně na obrazovce vidět, zpřístupníte pomocí šipek NAHORU/DOLŮ ▲/▼ nebo posuvníku.

Obrázek 2-8: Příklad posuvné obrazovky

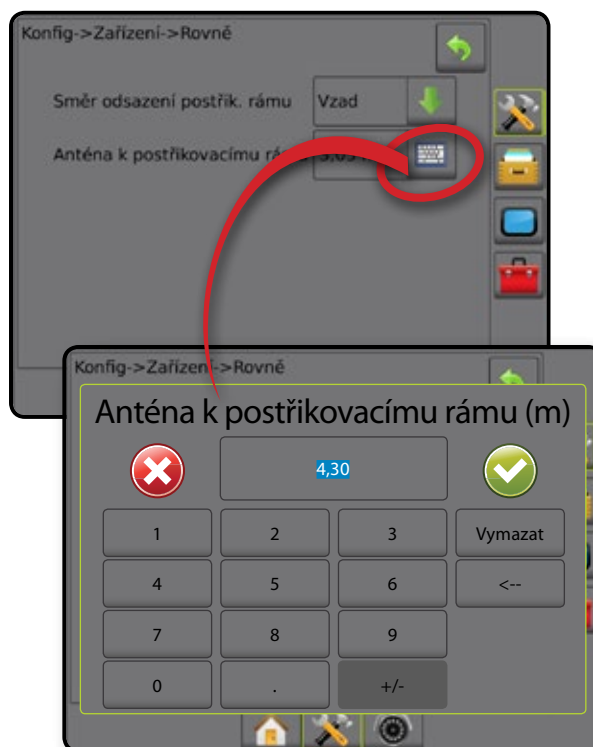


Obrazovka pro vstup z klávesnice

Stiskněte ikonu KLÁVESNICE 🖱️. Pomocí numerické klávesnice zadejte hodnotu.

Chcete-li nastavení uložit, stiskněte ikonu PŘIJMOUT ✓, nebo stiskněte ikonu ZRUŠIT ✖️, čímž klávesnici opustíte bez uložení změn.

Obrázek 2-9: Příklad klávesnice



MOŽNOSTI NABÍDKY REŽIMU NASTAVENÍ JEDNOTKY

🔧 Konfigurace (strana 12)			
Zařízení	Typ stroje	✗	
	Výška GPS antény	✗	
	Typ zařízení	✗	
	Symetrická zařízení	✗	
	Vzdálenost odsazení zařízení	✗	
	Směr odsazení zařízení	✗	
	Počet sekcí zařízení	✗	
	Šířka navigace	✗	
	Činný/pracovní záběr	✗	
	Použitá výstraha	✓	
Režim rovně	Směr odsazení postřikovacího rámu	✗	
	Vzdálenost antény k postřikovacímu rámu	✗	
	Překryv	✓	
	Doba zpoždění zapnutí/vypnutí	✓	
	Režim rozmetadlo	Typ nastavení: TeeJet	✗
		Vzdálenost antény k diskům	✗
		Překryv	✓
		Doba zpoždění zapnutí/vypnutí	✓
		Odsazení rozmetání	✗
		Odsazení sekcí	✗
Délky sekce		✗	
Typ nastavení: OEM		✗	
Vzdálenost antény k diskům		✗	
Vzdálenost k zapnutí/vypnutí		✗	
Odsazení zapínání/vypínání sekce	✗		
Režim střídavě uspořádáno	Směr odsazení sekce 1	✗	
	Anténa – sekce 1	✗	
	Překryv	✓	
	Doba zpoždění zapnutí/vypnutí	✓	
Odsazení sekce	✗		
Asistované/automatické řízení	Zapnuto/vypnuto	✓	
	Nastavení ventilu	Typ ventilu	✗
		Frekvence ventilu	✗
		Minimální cyklus výkonu pravý/levý	✗
		Maximální cyklus výkonu	✗
	Nastavení řízení	Hrubá úprava řízení	✓
		Jemná úprava řízení	✓
		Neutrální zóna	✓
		Pohled vpřed	✓
	Test ventilu	✗	
Diagnostika ventilu	✗		
Možnosti	Senzor otáčení volantu	✗	
Senzor natočení kol	Povolit	✗	
	Kalibrace senzoru tlaku	✓	
	Kalibrace na linii	✓	
Korekce náklonu	Zapnuto/vypnuto	✓	
	Rovina pole	✓	
Světelná lišta	Intenzita LED	✓	
	Režim zobrazení	✓	
	Rozteč LED	✓	
GPS	Typ GPS	✗	
	Port GPS	✗	
	Informace o stavu GPS	✓	
	Programování přijímače	✗	
	PRN	✗	
Video	Kamera	✓	

🔧 Konfigurace (strana 12)			
Senzory	- Tlak:	Maximální jmenovitý tlak	✓
		Alarm nízký tlak	✓
		Alarm vysoký tlak	✓
Údaj o velikosti kapek	- Zapnuto/vypnuto	Volba trysky	✓

📁 Správa dat (strana 20)			
Data úlohy	- Přenos	Export	✗
		Import	✗
		Smazat	✗
- Spravovat	Nový	✗	
	Kopírovat	✗	
	Smazat	✗	
Zprávy	-	Uložit ve formátu PDF	✗
		Uložit ve formátu KML	✗
		Uložit ve formátu SHP	✗
		Uložit ve všech formátech	✗
Možnosti	- Režim úlohy	✗	
Nastavení stroje	- Přenos	Export	✓
		Import	✓
		Smazat	✓
- Spravovat	Nový	✓	
	Kopírovat	✓	
	Smazat	✓	
	Uložit	✓	
	Načíst	✗	

🖥️ Nastavení konzoly (strana 26)			
Displej	-	Barevné schéma	✗
		Intenzita LCD	✓
		Snímek	✓
		Kalibrace displeje	✓
Kulturní	-	Jednotky	✓
		Jazyk	✓
		Časové pásmo	✓
Hlasitost zvuku	-	Hlasitost zvuku	✓
Režim Demo	-	Start	✓
Popis	-	Informace o systému	✓
		QR kód – přímý odkaz na návod k použití	✓
		Uložit informace o systému	✓

🧰 Nástroje (strana 29)			
Doplňky	-	Kalkulačka	✓
		Převodník jednotek	✓

✓ K dispozici, když je úloha aktivní

✗ Není k dispozici, když je úloha aktivní

KAPITOLA 3 – ÚLOHY / HLAVNÍ OBRAZOVKA

Jakmile je startovací sekvence dokončena, objeví se Hlavní obrazovka s možností spuštění nové úlohy nebo pokračování ve stávající úloze.

Před zahájením úlohy nebo pokračováním v ní musí mít konzola modul GPS.

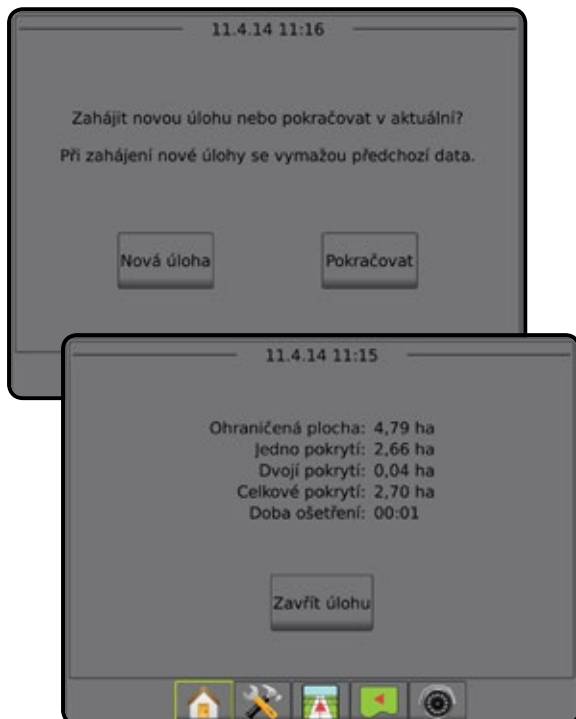
Nastavení konkrétního stroje a jeho komponent je třeba dokončit před zahájením úlohy. Jakmile je úloha aktivní, některé možnosti nastavení již nelze měnit. Podrobnosti viz přehled struktury nabídky režimu Nastavení jednotky v úvodní kapitole.

Chcete-li se přepínat mezi jednoduchým a rozšířeným režimem, přečtěte si kapitolu o konfiguraci v sekci Správa dat → Možnosti.

Jednoduchý režim

V jednoduchém režimu je najednou k dispozici pouze jedna úloha. Na hlavní obrazovce se zobrazuje pouze ohraničená oblast, plocha, ošetřené plochy a doba ošetření. Do zpráv lze ukládat pouze aktuální úlohu. Nelze použít s aplikací Fieldware Link.

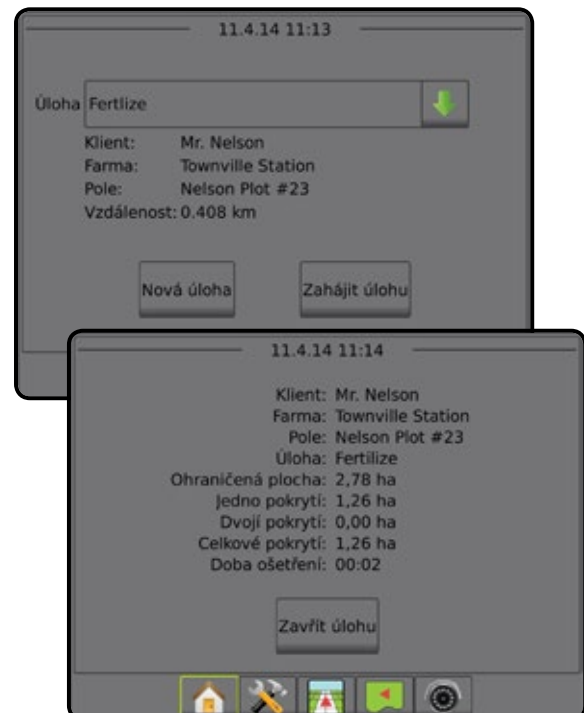
Obrázek 3-1: Hlavní obrazovka v jednoduchém režimu



Rozšířený režim

V rozšířeném režimu je kdykoli dostupná více než jedna úloha. Na hlavní obrazovce se zobrazuje jméno klienta, název farmy, pole a úlohy; ohraničená ošetřená plocha, doba ošetření a také vzdálenost od místa vybrané úlohy. Ze zmíněných názvů lze prostřednictvím konzoly zadat pouze název úlohy. Všechny uložené úlohy lze převést do souboru PDF, SHP či KML prostřednictvím nabídky Data->Zprávy. Pomocí aplikace Fieldware Link může uživatel vkládat data o klientovi, farmě a poli, stejně jako duplikovat/upravovat úlohy pro opětovné použití ohraničení a vodicích linií. Informace o klientovi, farmě a poli lze vkládat pouze prostřednictvím aplikace Fieldware Link.

Obrázek 3-2: Hlavní obrazovka rozšířeného režimu



JEDNODUCHÝ REŽIM

Jakmile je startovací sekvence dokončena, objeví se hlavní obrazovka s možností spuštění nové úlohy nebo pokračování ve stávající úloze.

Před zahájením úlohy nebo pokračováním v ní musí mít konzola modul GPS.

Nová úloha

Při zahájení nové úlohy se vymažou data předchozí úlohy.

Novou úlohu spustíte takto:

1. Na hlavní obrazovce  stiskněte volbu **Nová úloha**.

Konzola se přepne na Výhled z vozidla.

Pokračovat v úloze

Tlačítko Pokračovat není k dispozici, pokud je aktuální úloha vzdálená více než dvě (2) pásma UTM.

Ve stávající úloze můžete pokračovat takto:

1. Na hlavní obrazovce  stiskněte volbu **Pokračovat**.


Konzola se přepne na Výhled z vozidla a začne poskytovat informace k navigaci.

Zavřít úlohu

Úlohu zavřete takto:

1. Na hlavní obrazovce  stiskněte volbu **Zavřít úlohu**.

Chcete-li vytvořit zprávu o zavírání úloze, postupujte takto:

1. Zasuňte USB disk do USB portu na konzoli.
2. Na hlavní obrazovce  stiskněte volbu **Zavřít úlohu**.
3. Vyberte:
 - ▶ Ano – pro vytvoření zprávy k poslední úloze
 - ▶ Ne – pro návrat na Hlavní obrazovku bez uložení

ROZŠÍŘENÝ REŽIM


Jakmile je startovací sekvence dokončena, objeví se hlavní obrazovka s možností spuštění nové úlohy nebo pokračování ve stávající úloze.

Před zahájením úlohy nebo pokračováním v ní musí mít konzola modul GPS.

Nová úloha

Při zahájení nové úlohy se vymažou data předchozí úlohy.

Novou úlohu spustíte takto:

1. Na hlavní obrazovce  stiskněte volbu **Nová úloha**.
2. Stiskněte:
 - ▶ Ano – chcete-li nechat název vygenerovat automaticky
 - ▶ Ne – chcete-li zadat název pomocí klávesnice na obrazovce

Informace o klientovi, farmě a poli lze vkládat pouze prostřednictvím aplikace Fieldware Link.



Konzola se přepne na Výhled z vozidla.

Zahájit úlohu

Pro systém Matrix Pro je naprogramován nástroj vyhledávání pole, který uživateli pomáhá nalézt úlohu nejbližší jeho vozidlu. Máte-li modul GPS, každých deset sekund se aktualizuje seznam s výběrem úloh. Během této aktualizace se zobrazuje seznam úloh seřazený podle vzdálenosti a v horní části seznamu jsou uvedeny nejbližší dvě úlohy. Zbývající úlohy jsou uvedeny pod nimi.

Pokud je aktuální úloha vzdálená více než dvě (2) pásma UTM, není k dispozici tlačítko Zahájit úlohu a pro vzdálenost se zobrazí „Mimo dosah“. Pokud nejsou pro aktuální úlohu zaznamenány žádné informace, zobrazí se pro vzdálenost „Bez dat“.

Ve stávající úloze můžete pokračovat takto:

1. Na hlavní obrazovce  stiskněte šipku DOLŮ  a přejděte tak do seznamu úloh uložených v konzole.
2. Vyberte název úlohy, kterou chcete zahájit nebo ve které chcete pokračovat.
3. Stiskněte tlačítko **Zahájit úlohu**.


Konzola se přepne na Výhled z vozidla a začne poskytovat informace k navigaci.

Zavřít úlohu

Úlohu zavřete takto:

1. Na hlavní obrazovce  stiskněte volbu **Zavřít úlohu**.



Chcete-li vytvořit výkaz o zavírání úloze, postupujte takto:

1. Zasuňte USB disk do USB portu na konzole.
2. Na hlavní obrazovce  stiskněte volbu **Zavřít úlohu**.
3. Vyberte:
 - ▶ Ano – pro vytvoření výkazu k poslední úloze
 - ▶ Ne – pro návrat na Hlavní obrazovku bez uložení


KAPITOLA 4 – ZOBRAZENÍ VIDEO NA CELOU OBRAZOVKU

Zobrazení videa RealView na celou obrazovku umožňuje zobrazovat živý video vstup. Zobrazení videa(i) a nastavení kamer je možné i bez GPS. Volby pro navádění RealView nejsou na této obrazovce k dispozici.

Pokud je nainstalovaný Modul volby videa (VSM), lze zvolit ze dvou (2) nastavení videa:

- ▶ Pohled jedné kamery  – lze zvolit vstupní signál z jedné (1) až osmi (8) kamer a měnit tento vstupní signál videa.
- ▶ Dělený obraz kamery  – umožňuje zvolit jednu (1) ze dvou (2) konfigurací čtyř (4) vstupních signálů od kamer (A/B/C/D nebo E/F/G/H) a rozdělit zobrazení na čtyři samostatná pole videa.

K dispozici je také:

- ▶ Snímek kamery RealView  – uloží snímek aktuální obrazovky do jednotky USB

1. Stiskněte dolní záložku ZOBRAZENÍ VIDEO Z KAMERY REALVIEW NA CELOU OBRAZOVKU .

Obrázek 4-1: Zobrazení videa z kamery RealView na celou obrazovku



KAPITOLA 5 – NASTAVENÍ SYSTÉMU

Nastavení systému se používá k nakonfigurování konzoly, stroje a jeho zařízení. Čtyři postranní záložky zpřístupňují volby Konfigurace stroje/zařízení, Správa dat, Nastavení konzoly a Nástroje.

PŘEHLED

Čtyři postranní záložky zpřístupňují volby pro:



Konfigurace stroje/zařízení

- Zařízení (rovně, rozmetadlo, střídavě uspořádáno)
- Světelná lišta
- Asistované/automatické řízení (nastavení ventilů, nastavení řízení, test ventilů, diagnostika ventilů, senzor otáčení volantu, senzor natočení kol)
- Korekce náklonu
- GPS
- Konfigurace videa
- Senzory (sledování tlaku)
- Údaj o velikosti kapek



Správa dat

- Data úlohy (přenos, správa)
- Zprávy
- Možnosti: Režim úlohy
- Nastavení stroje (přenos, správa)



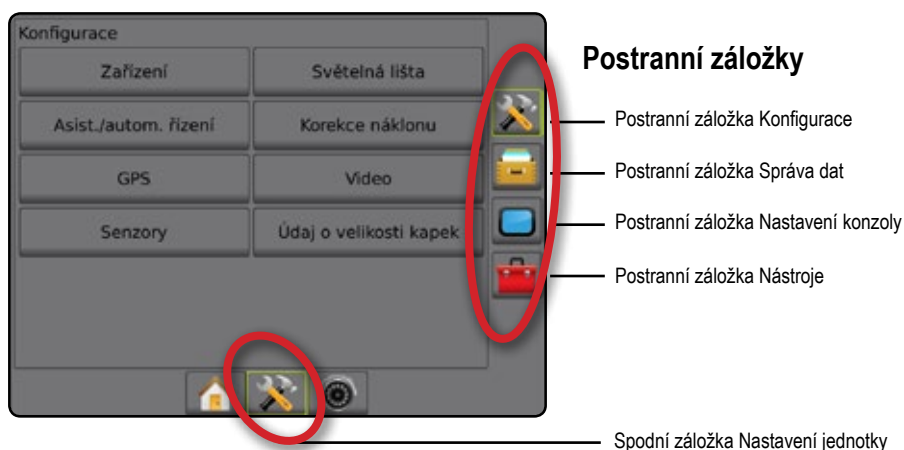
Nastavení konzoly

- Displej
- Kulturní
- Hlasitost zvuku
- Režim Demo
- Informace o systému



Nástroje (kalkulačka, převodník jednotek)

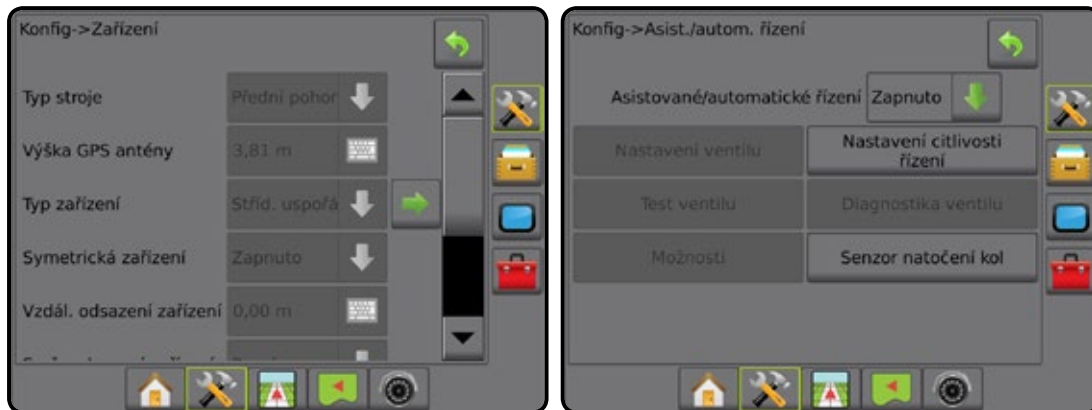
Obrázek 5-1: Možnosti nastavení



Možnosti nedostupné v případě probíhající úlohy

Když je aktivní nějaká úloha, některé možnosti nastavení jsou nedostupné. Chcete-li se dozvědět, které možnosti nejsou dostupné, podívejte se do přehledu struktury nabídky režimu nastavení.



Obrázek 5-2: Příklady nedostupných možností



KONFIGURACE

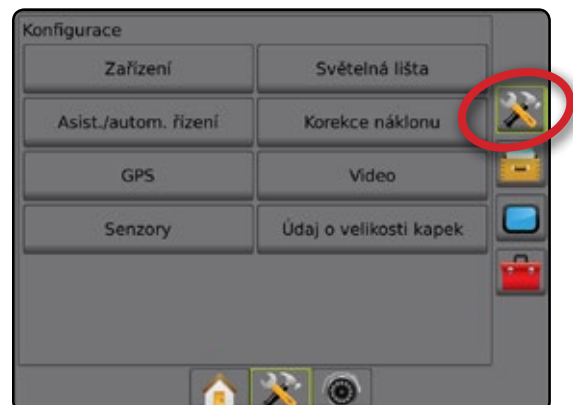
Konfigurace se používá k nakonfigurování zařízení, světelné lišty, asistovaného/automatického řízení, korekce náklonu, GPS, videa, senzorů a kontroly velikosti kapek.

POZNÁMKA: Dostupnost funkcí se různí v závislosti na tom, jaká jsou v rámci systému Matrix Pro GS k dispozici zařízení.

1. Stiskněte dolní záložku NASTAVENÍ JEDNOTKY .
2. Stiskněte postranní záložku KONFIGURACE .
3. Zvolte jednu z těchto možností:
 - ▶ Zařízení – používá se k nastavení typu stroje, výšky antény GPS, typu zařízení, symetrických zařízení, vzdálenosti/směru odsazení zařízení, počtu sekcí zařízení, šířky navigace, pracovního záběru a časů alarmu pro obdělávanou plochu.
 - V režimu Rovně – směr odsazení postřikovacího rámu, vzdálenost antény k postřikovacímu rámu, procento překryvu, doba zpoždění zapnutí zařízení a doba zpoždění vypnutí zařízení
 - V režimu Rozmetadlo: TeeJet – vzdálenost antény k diskům, procento překryvu, doba zpoždění zapnutí zařízení a doba zpoždění vypnutí zařízení, odsazení rozmetání, vzdálenosti odsazení sekcí a délky sekcí
 - V režimu Rozmetadlo: OEM – vzdálenost antény k diskům, vzdálenost k zapnutí, vzdálenost k vypnutí, odsazení zapínání sekcí a odsazení vypínání sekcí
 - V režimu Střídavě uspořádáno – směr odsazení Sekce 1, vzdálenost antény k sekci 1, procento překryvu, doba zpoždění zapnutí zařízení, doba zpoždění vypnutí zařízení a odsazení sekcí
 - ▶ Světelná lišta – používá se k nastavení intenzity LED, režimu zobrazení a rozteče LED
 - ▶ Asistované/automatické řízení – používá se k povolení/zakázání asistovaného/automatického řízení a také k nastavení ventilů, nastavení řízení a nastavení senzoru natočení kol; dále také k provedení testů ventilů či jejich diagnostice

- ▶ Korekce náklonu – používá se k povolení/zakázání a kalibraci modulu kompenzace náklonu, který umožňuje korekci náklonu pro aplikace na kopcovitém či svažitém terénu
- ▶ GPS – používá se pro nastavení typu GPS, portu PRN a zobrazení informací o stavu GPS
- ▶ Video – používá se pro nastavení jednotlivých kamer
- ▶ Senzory – používá se k nastavení senzoru tlaku
- ▶ Údaj o velikosti kapek – používá se k povolení/zakázání a nastavení přednastavených a aktuálních trysek

Obrázek 5-3: Možnosti konfigurace



Zařízení

Nastavení zařízení se používá k provedení různých nastavení souvisejících s režimy rovně, rozmetadlo či střídavě uspořádáno. Podrobné pokyny k nastavení viz kapitola Zařízení tohoto návodu.

Nastavení se budou lišit v závislosti na přítomnosti modulu SmartCable či řídicího modulu sekcí (SDM).

Typ zařízení

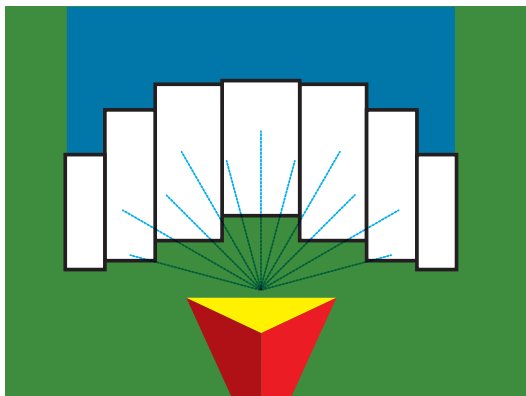
Typ zařízení volí typ předlohy aplikace, který nejlépe reprezentuje váš systém.

- V režimu **Rovně** – sekce postřikovacího rámu nemají délku a jsou uspořádány v přímce s pevnou vzdáleností od antény
- V režimu **Rozmetadlo** – je vytvořena virtuální linie v rovině s metacími disky, od které mohou být aplikační sekce různě vzdálené, přičemž tyto sekce mohou být různě dlouhé
- V režimu **Střídavě uspořádáno** – je vytvořena virtuální linie v rovině se Sekcí 1, u které nemají aplikační sekce žádnou délku a tyto sekce mohou být různě vzdálené od antény

Obrázek 5-4: Typ zařízení – Rovně



Obrázek 5-5: Typ zařízení – Rozmetadlo





Obrázek 5-6: Typ zařízení – Střídavě uspořádáno



Nastavení jediné sekce

Nastavení jediné sekce se používá, když systém neobsahuje modul SmartCable či řídicí modul sekcí (SDM). Celý postřikovací rám či metací plocha se považuje za jedinou sekci.

POZNÁMKA: Pokud máte k dispozici modul SmartCable či řídicí modul sekcí (SDM), najdete postup nastavení v části „Nastavení modulu SmartCable či řídicího modulu sekcí“.

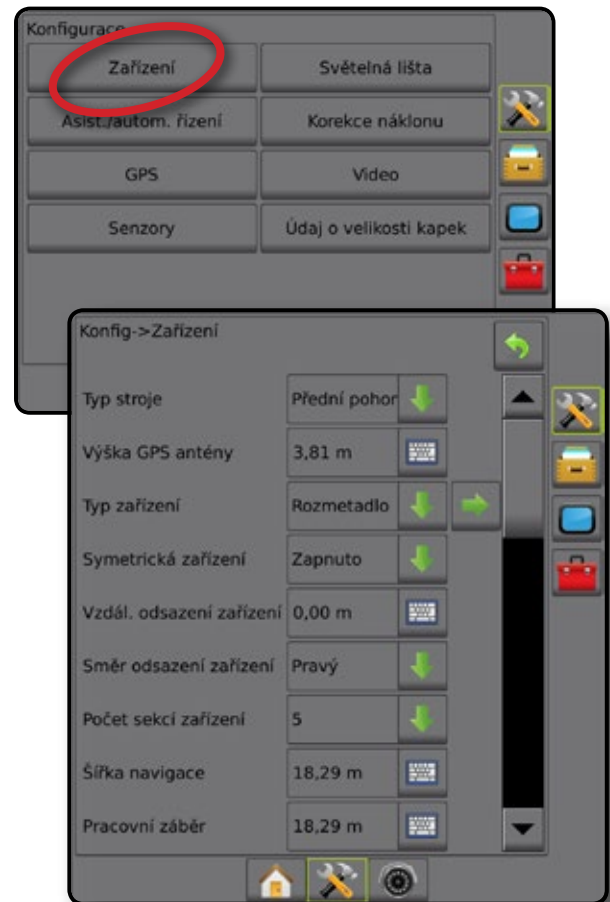
1. Stiskněte postranní záložku **KONFIGURACE** .
2. Stiskněte **Zařízení**.
3. Zvolte jednu z těchto možností:
 - ▶ Typ stroje – používá se k výběru typu stroje, který nejvíce odpovídá vašemu stroji.
 - ▶ Výška GPS antény – používá se k měření výšky antény od země
 - ▶ Typ zařízení – používá se k výběru rozvržení sekcí pro účely umístění aplikovaného produktu.
 - ▶ Vzdálenost odsazení zařízení – používá se k zadání vzdálenosti od středové linie stroje ke středu zařízení
 - ▶ Směr odsazení zařízení – směr od středové linie stroje ke středu zařízení při pohledu ve směru pohybu stroje vpřed
 - ▶ Šířka navigace – používá se k zadání vzdálenosti mezi vodicími liniemi
 - ▶ Činný záběr [Typ zařízení Rovně] – používá se k zadání celkové šířky zařízení
 - ▶ Pracovní záběr [Typ zařízení Rozmetadlo] – používá se k zadání celkové šířky zařízení
 - ▶ Signál vjezd/výjezd – používá se k nastavení upozornění, které signalizuje opuštění ošetřované plochy či vjezd na ni.
4. Stiskněte šipku **DALŠÍ STRÁNKA**  a nastavte zvolené volby pro specifický typ zařízení.

Obrázek 5-7: Zařízení



- ▶ Směr odsazení zařízení – směr od středové linie stroje ke středu zařízení při pohledu ve směru pohybu stroje
 - ▶ Počet sekcí zařízení – používá se k výběru počtu sekcí zařízení
 - ▶ Šířka navigace – používá se k zadání vzdálenosti mezi vodicími liniemi
 - ▶ Činný záběr [Typ zařízení Rovný nebo Střídavě uspořádaný] – používá se k zadání celkové šířky všech sekcí zařízení
 - ▶ Pracovní záběr [Typ zařízení Rozmetadlo] – používá se k zadání celkové šířky všech sekcí zařízení
4. Stiskněte šipku DALŠÍ STRÁNKA ➡ a nastavte zvolené volby pro specifický typ zařízení.

Obrázek 5-8: Zařízení



Nastavení modulu SmartCable či řídicího modulu sekcí




Nastavení modulu SmartCable či řídicího modulu sekcí se používá, když systém obsahuje modul SmartCable či řídicí modul sekcí (SDM). Postřikovací rám či metací plochu lze zadat jako až 15 sekcí. Každá sekce může mít různou šířku a v režimu rozmetadla i různou délku. S modulem SDM jsou k dispozici další možnosti, např. překryv aplikace, zpoždění aplikace a střídavě uspořádaný režim.

POZNÁMKA: Pokud nemáte k dispozici modul SmartCable či řídicí modul sekcí (SDM), najdete postup nastavení v části „Nastavení jediné sekce“.

1. Stiskněte postranní záložku KONFIGURACE
2. Stiskněte **Zařízení**.
3. Zvolte jednu z těchto možností:
 - ▶ Typ stroje – používá se k výběru typu stroje, který nejvíce odpovídá vašemu stroji.
 - ▶ Výška GPS antény – používá se k měření výšky antény od země
 - ▶ Typ zařízení – používá se k výběru rozvržení sekcí pro účely umístění aplikovaného produktu.
 - ▶ Symetrická zařízení – nastavuje se, pokud jsou sekce párové a proto sdílejí stejné hodnoty šířky, odsazení a délky
 - ▶ Vzdálenost odsazení zařízení – používá se k zadání vzdálenosti od středové linie stroje ke středu zařízení

Světelná lišta

Nastavení světelné lišty se používá pro nastavení intenzity LED, režimu zobrazení a rozteče LED.

1. Stiskněte postranní záložku KONFIGURACE .
2. Stiskněte volbu **Světelná lišta**.
3. Zvolte jednu z těchto možností:
 - ▶ Intenzita LED – používá se k přizpůsobení intenzity LED
 - ▶ Režim zobrazení – určuje, zda světelná lišta představuje pokos nebo vozidlo. V případě nastavení na hodnotu „pokos“ světla LED reprezentují umístění vodící linie a pohybující se LED představuje vozidlo. V případě nastavení na hodnotu „vozidlo“ představuje středová LED umístění vozidla a pohybující se LED představuje vodící linii.
 - ▶ Rozteč LED – používá se k nastavení odchýlení od vodící linie či vozidla, kterou každá rozsvícená LED představuje
4. Stiskněte šipku ZPĚT  nebo postranní záložku KONFIGURACE  pro návrat na hlavní obrazovku Konfigurace.

Obrázek 5-9: Světelná lišta






Asistované/automatické řízení

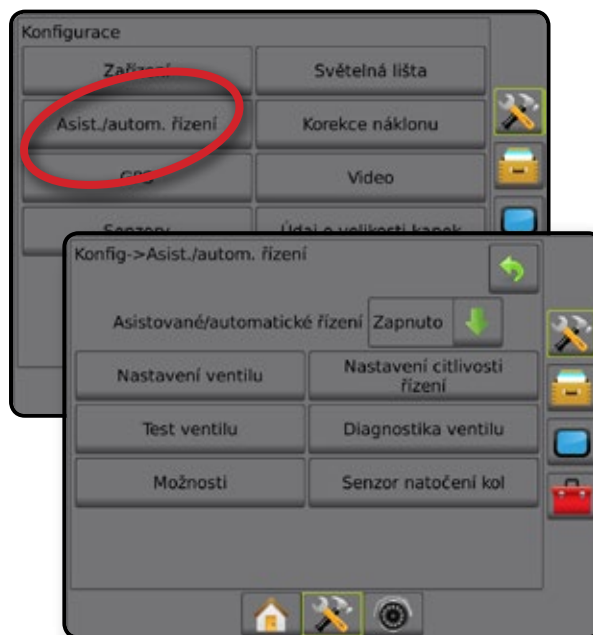
Budete-li mít k dispozici modul kontroly řízení (SCM), budou dostupné volby asistovaného/automatického řízení. Podrobné pokyny k nastavení viz návod k instalaci vašeho konkrétního asistovaného/automatického řízení.

POZNÁMKA: Po přechodu na systém Matrix Pro GS z předchozích systémů Matrix může být nezbytné přejít na novější verzi softwaru SCM. Informaci o verzi softwaru najdete na obrazovce Konzole->Popis.

Nastavení asistovaného/automatického řízení se používá k povolení/zakázání asistovaného/automatického řízení a nakonfigurování nastavení ventilů, nastavení řízení, testu ventilů, diagnostiky ventilů a senzoru natočení kol.

1. Stiskněte postranní záložku KONFIGURACE .
2. Stiskněte tlačítko **Asist./autom. řízení**.
3. Zvolte, zda je asistované/automatické řízení povoleno nebo zakázáno.
4. Pokud je povoleno, vyberte jednu z těchto možností:
 - ▶ Nastavení ventilu – používá se k nakonfigurování typu ventilů, jejich frekvence, minimálního pracovního cyklu vlevo/vpravo a maximálního pracovního cyklu.
 - ▶ Nastavení citlivosti řízení – používá se k nastavení hrubé a jemné úpravy řízení, neutrální zóny a pohledu vpřed
 - ▶ Test ventilu – používá se k ověření správného nasměrování řízení
 - ▶ Diagnostika ventilu – používá se k testování ventilů za účelem zjištění, zda jsou správně zapojené
 - ▶ Možnosti: Senzor otáčení volantu – používá se k výběru toho, zda je senzor odpojení řízení magnetický nebo založený na senzoru tlaku
 - ▶ Senzor natočení kol – používá se k nastavení a kalibraci senzoru natočení kol (Steering Angle Sensor, SAS) jakožto primárního senzoru zpětné vazby pro účely automatického řízení.
5. Stiskněte šipku ZPĚT  nebo postranní záložku KONFIGURACE  pro návrat na hlavní obrazovku Konfigurace.

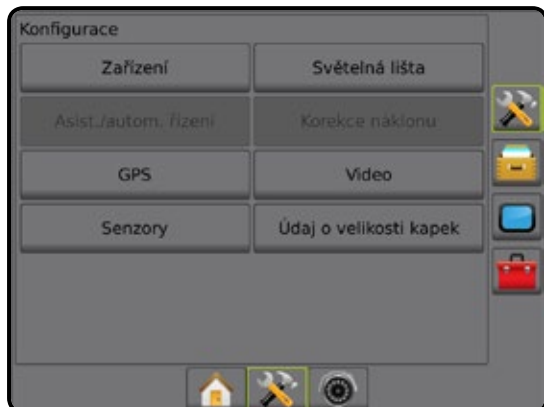
Obrázek 5-10: Asistované/automatické řízení



Volba Asistované/automatické řízení není k dispozici

Pokud nebyl nainstalován systém automatického řízení, nebudou k dispozici příslušné možnosti nastavení.




Obrázek 5-11: Asistované/automatické řízení nebylo detekováno



Korekce náklonu

Pokud je k dispozici modul kontroly řízení (SCM) nebo modul kompenzace náklonu (TGM), budou dostupné možnosti korekce náklonu. Podrobné pokyny k nastavení viz návod k instalaci vašeho konkrétního asistovaného/automatického řízení nebo příručka k nastavení náklonu.

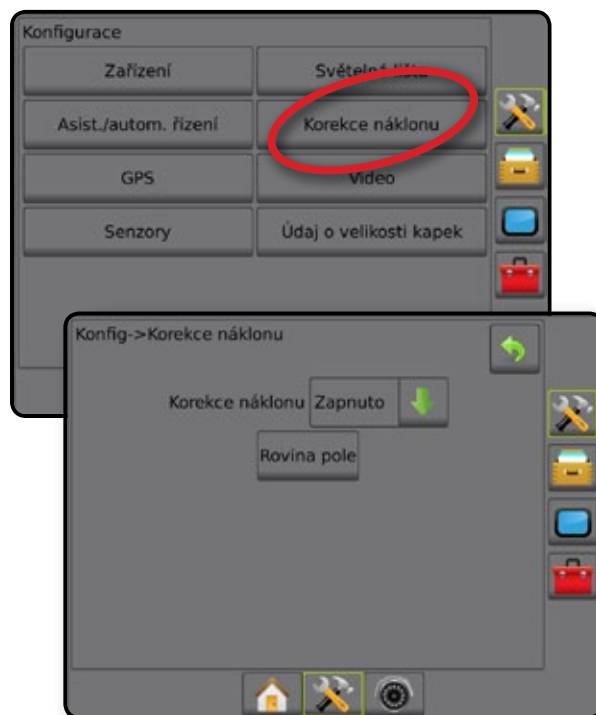
Funkce korekce náklonu opravuje signál GPS za účelem kompenzace chyb pozice GPS při operaci ve svažitém terénu.

1. Stiskněte postranní záložku KONFIGURACE .
2. Stiskněte tlačítko **Korekce náklonu**.
3. Zvolte, zda je korekce náklonu povolena nebo zakázána.
4. Pokud je povolena, zvolte možnost **Rovina pole** a kalibrujte tak korekci náklonu.
5. Stiskněte šipku ZPĚT  nebo postranní záložku KONFIGURACE  pro návrat na hlavní obrazovku Konfigurace.

POZNÁMKA: Pokud používáte funkce FieldPilot nebo UniPilot, modul korekce náklonu je součástí systému.

POZNÁMKA: Před kalibrací náklonu je třeba zadat výšku antény.

Obrázek 5-12: Korekce náklonu



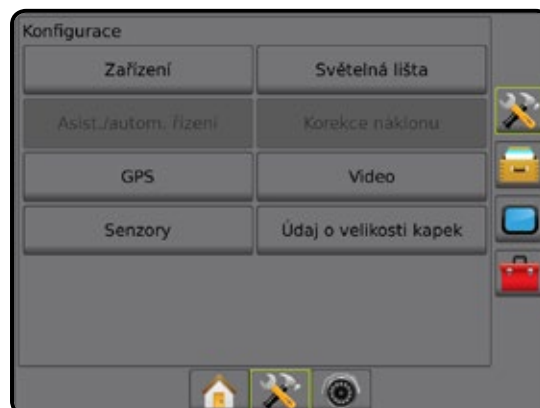
Rovina pole není k dispozici

Pokud se vozidlo pohybuje, nebude možnost Rovina pole dostupná. Aby bylo možné zahájit kalibraci korekce náklonu, je třeba vozidlo alespoň na 10 sekund zastavit.

Korekce náklonu není k dispozici

Pokud modul TGM nebo SCM není připojený, možnosti kalibrace nebudou k dispozici.




Obrázek 5-13: Korekce náklonu nebyla detekována



GPS

Volba GPS se používá k nastavení typu GPS, portu GPS a PRN, stejně jako k zobrazení informací o stavu GPS. Podrobné pokyny k nastavení viz kapitola GPS tohoto návodu.

POZNÁMKA: Tato nastavení jsou nezbytná pro fungování asistovaného/automatického řízení a senzoru náklonu, stejně jako pro řádnou funkci zařízení.

1. Stiskněte postranní záložku KONFIGURACE .
2. Stiskněte volbu **GPS**.
3. Zvolte jednu z těchto možností:
 - ▶ Typ GPS – vyberte zdrojové přenosy GPS
 - ▶ Port GPS – nastaví komunikační port (D)GPS
 - ▶ Informace o stavu GPS – zobrazí informace týkající se GGA/VTG (datový tok), počet satelitů, HDOP, PRN, kvalitu GGA, přijímač GPS, verzi přijímače a pásmo UTM
 - ▶ Programování přijímače – umožňuje přímé programování přijímače GPS z příkazového řádku
 - ▶ PRN – volí SBAS PRN, které bude GNSS poskytovat rozdílová korekční data. Chcete-li určit automatický výběr PRN, nastavte tuto volbu na hodnotu **Automaticky**.
 - ▶ Sřídít PRN – když PRN není automatické, druhé alternativní SBAS PRN poskytnete druhou sadu rozdílových korekčních dat GNSS.
4. Stiskněte šipku ZPĚT  nebo postranní záložku KONFIGURACE  pro návrat na hlavní obrazovku Konfigurace.

Obrázek 5-14: GPS






Volba PRN se nezobrazuje

Když je volba Typ GPS nastavená na hodnotu „GPS+GLONASS“, nejsou možnosti PRN k dispozici a ani se nezobrazují na obrazovce.

Video

Nastavení videa se používá pro nastavení jednotlivých přímo připojených kamer za použití osmikanálového (8) nebo čtyřkanálového (4) Modulu volby videa (Video Selector Module, VSM). Pokud je nainstalován modul VSM, lze používat až 8 kamer.

1. Stiskněte postranní záložku KONFIGURACE .
2. Stiskněte tlačítko **Video**.
3. Zaškrtněte příslušná políčka:
 - ▶ Pozpátku – **0BA**
 - ▶ Vzhůru nohama – **0BC**

Chcete-li video zobrazit normálně **ABC** zrušte zaškrtnutí všech políček.
4. Stiskněte šipku ZPĚT  nebo postranní záložku KONFIGURACE  pro návrat na hlavní obrazovku Konfigurace.

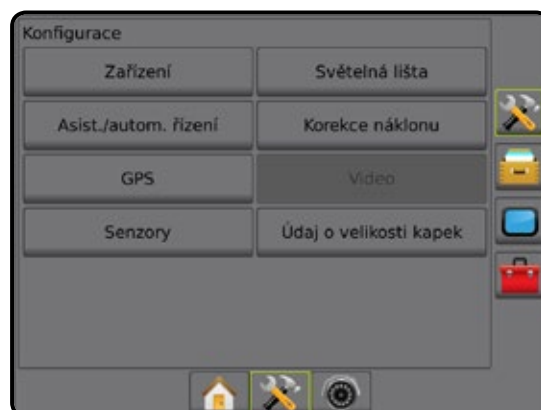
Obrázek 5-15: Video se 4kanálovým VSM



Nastavení videa není k dispozici


Pokud není připojená kamera či VSM, příslušné možnosti nastavení nebudou dostupné.

Obrázek 5-16: Video není k dispozici

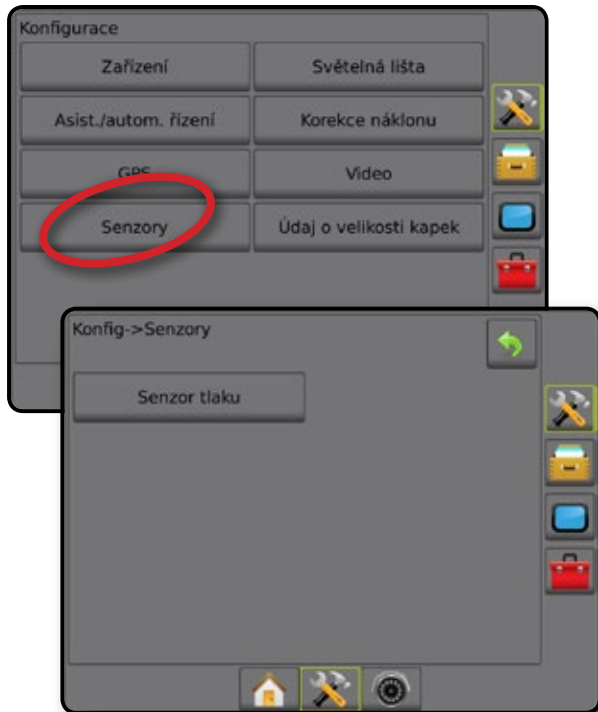


Senzory

Když je v systému k dispozici nějaký senzor, budou dostupné možnosti jeho nastavení a konfigurace.

1. Stiskněte postranní záložku KONFIGURACE .
2. Stiskněte tlačítko **Senzory**.

Obrázek 5-17: Senzory



Směrnice CAN rozpozná sadu rozhraní senzoru tlaku jako Modul se vstupy/výstupy (Input/Output Module, IOM).

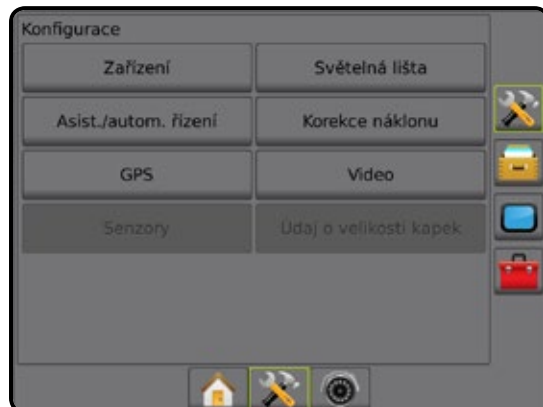
Obrázek 5-18: Modul se vstupy/výstupy



Senzory nejsou k dispozici

Pokud není sada rozhraní senzoru tlaku nainstalovaná, nebudou příslušné možnosti nastavení dostupné.




Obrázek 5-19: Sada rozhraní senzoru tlaku nebyla detekována



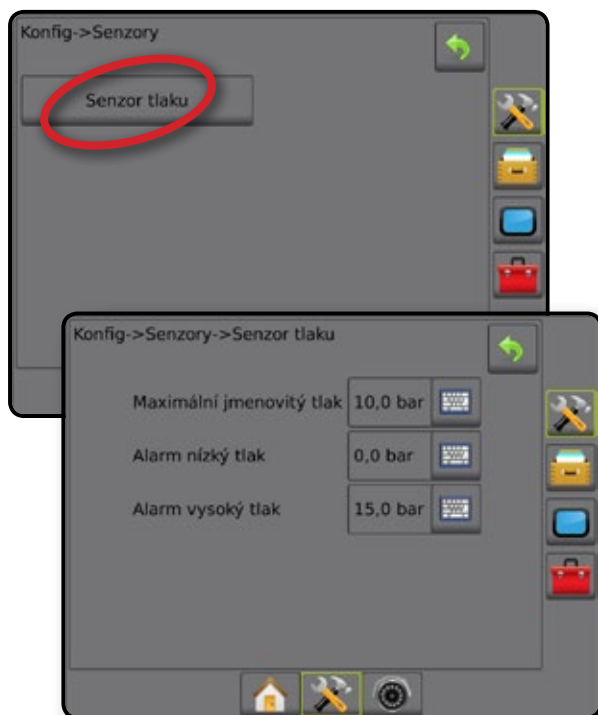
Senzor tlaku

Když je sada rozhraní senzoru tlaku k dispozici, zadává se pomocí voleb senzoru tlaku maximální jmenovitý tlak senzoru udaný výrobcem a nastavuje se uživatelský horní a dolní alarm tlaku.

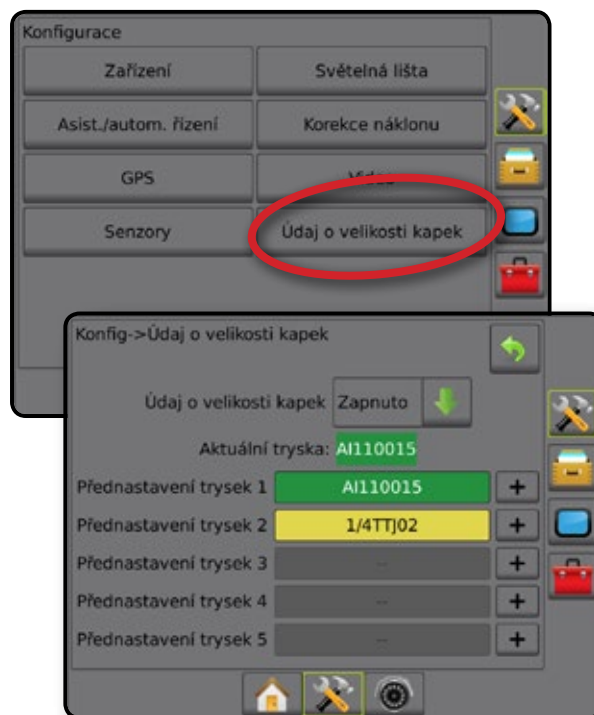
POZNÁMKA: Pokud se používá sada rozhraní senzoru tlaku, bude k dispozici Údaj o velikosti kapek.

1. Stiskněte postranní záložku KONFIGURACE .
2. Stiskněte tlačítko **Senzory**.
3. Stiskněte volbu **Senzor tlaku**.
4. Zvolte jednu z těchto možností:
 - ▶ Maximální jmenovitý tlak – používá se k nastavení maximálního jmenovitého tlaku senzoru tlaku dle doporučení výrobce
 - ▶ Alarm nízký tlak – používá se k zadání dolní hranice tlaku, při kterém zazní alarm
 - ▶ Alarm vysoký tlak – používá se k zadání horní hranice tlaku, při kterém zazní alarm
5. Stiskněte šipku ZPĚT  nebo postranní záložku KONFIGURACE  pro návrat na hlavní obrazovku Konfigurace.

Obrázek 5-20: Senzor tlaku



Obrázek 5-21: Údaj o velikosti kapek



Údaj o velikosti kapek

Když je k dispozici sada rozhraní senzoru tlaku, používá se údaj o velikosti kapek k povolení/zakázání údaj o velikosti kapek (Droplet Size Monitor, DSM). Můžete přednastavit až pět (5) trysek či vybrat aktuální trysku.

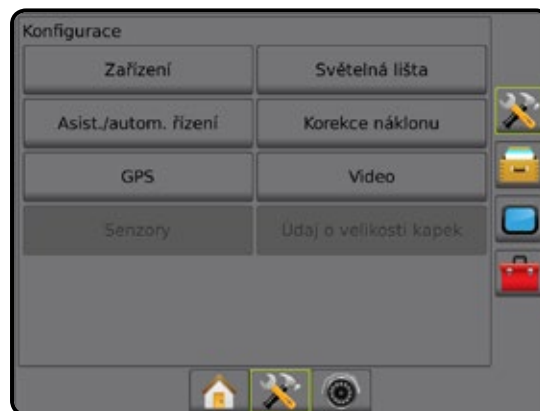
Podrobné pokyny k nastavení viz kapitola Údaj o velikosti kapek tohoto návodu.

1. Stiskněte postranní záložku KONFIGURACE
2. Stiskněte tlačítko **Údaj o velikosti kapek**.
3. Zvolte, zda je zakázán či povolen Údaj o velikosti kapek.
4. Pokud je povolen, vyberte jednu z těchto možností:
 - ▶ Přednastavení trysek – zvolí až pět (5) trysek pro rychlé zobrazení konkrétní trysky
 - ▶ Aktuální tryska – zvolí aktuální trysku za účelem určení informace o velikosti kapek
5. Stiskněte šipku ZPĚT nebo postranní záložku KONFIGURACE pro návrat na hlavní obrazovku Konfigurace.

Údaj o velikosti kapek není k dispozici

Pokud není sada rozhraní senzoru tlaku nainstalovaná, nebudou příslušné možnosti nastavení dostupné.



Obrázek 5-22: Sada rozhraní senzoru tlaku nebyla detekována



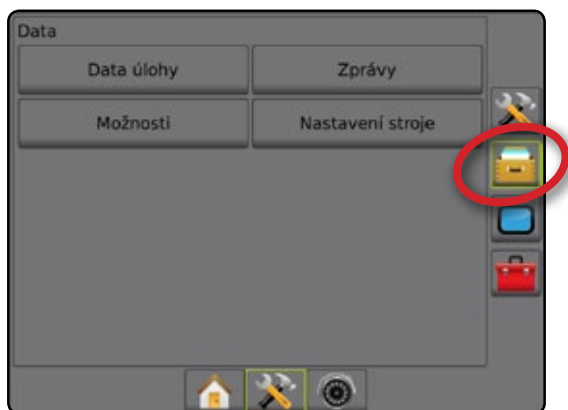


SPRÁVA DAT

Správa dat umožňuje přenášet a spravovat data úlohy; vytvářet zprávy o datech úlohy; změnit režim úlohy; a také přenášet a spravovat nastavení stroje.

1. Stiskněte dolní záložku NASTAVENÍ JEDNOTKY .
2. Stiskněte postranní záložku SPRÁVA DAT .
3. Zvolte jednu z těchto možností:
 - ▶ Data úlohy – v rozšířeném režimu úlohy, používá se k přenosu informací o úloze (smazat, importovat, exportovat) a ke spravování informací o úloze (vytvoření nové úlohy, smazání úlohy či zkopírování dat o vodící linii úlohy, dat ohraničení anebo dat ošetřené plochy do nové úlohy)
 - ▶ Zprávy – používá se k vytvoření výkazů k úlohám a jejich uložení na jednotku USB
 - ▶ Možnosti – používá se k výběru jednoduchého či rozšířeného režimu úlohy
 - ▶ Nastavení stroje – používá se k přenosu nastavení stroje (smazat, importovat, exportovat) a správě nastavení stroje (vytvoření nových nastavení stroje, zkopírování nastavení stroje, smazání nastavení stroje, uložení aktuálních nastavení stroje do vybraného souboru nebo načtení nastavení stroje z vybraného souboru)

Obrázek 5-23: Možnosti správy dat




Data úlohy

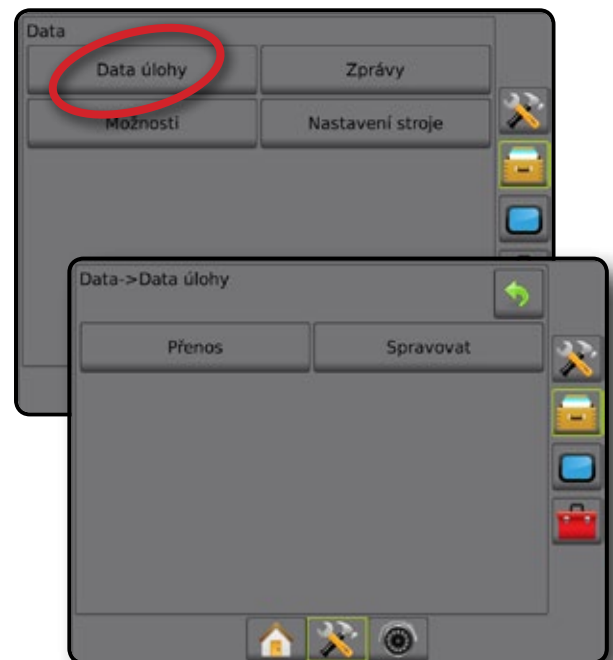
V rozšířeném režimu úlohy se možnosti dat úlohy používají k přenosu informací o úloze (smazat, importovat, exportovat) a ke spravování informací o úloze (vytvoření nové úlohy, smazání úlohy či zkopírování dat o vodící linii úlohy, dat ohraničení anebo dat ošetřené plochy do nové úlohy).

Toto jsou data úlohy:

- Název úlohy
- Jméno klienta, název farmy a pole
- Ohraničení
- Ošetřená plocha
- Vodící linie

1. Stiskněte postranní záložku SPRÁVA DAT .
2. Stiskněte tlačítko **Data úlohy**.

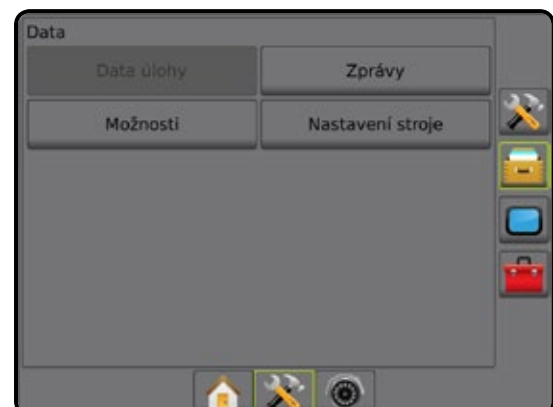
Obrázek 5-24: Data úlohy



Data úlohy nejsou k dispozici

V jednoduchém režimu úlohy nebudou k dispozici možnosti dat úlohy.

Obrázek 5-25: Data úlohy nejsou k dispozici






Přenos

V rozšířeném režimu úlohy umožňuje obrazovka přenosu dat úlohy přenášet vybrané úlohy na jednotku USB či z ní, a také mazat úlohy.

Úlohy přenesené na úložiště USB lze otevřít a aktualizovat pomocí aplikace Fieldware Link. Uživatel aplikace Fieldware Link může vkládat data o klientovi, farmě a poli, stejně jako kopírovat/upravit úlohy pro opětovné použití ohraničení a vodicích linií. V aplikaci Fieldware Link lze úlohy přenést zpět na úložiště USB, pomocí kterého je lze přesunout zpět na vnitřní úložiště konzoly pro použití.

POZNÁMKA: Když je úloha aktivní/zahájená, nelze vybírat možnosti přenosu. Funkci zpřístupníte zastavením aktuální úlohy.

Úlohy přenesené na úložné zařízení jsou odebrány z konzoly a již je nelze používat.

1. Stiskněte postranní záložku SPRÁVA DAT .
2. Stiskněte tlačítko **Data úlohy**.
3. Stiskněte tlačítko **Přenos**.
4. Zvolte jednu z těchto možností:
 - ▶ Přesunout data úlohy na úložiště USB – používá se k přesunu dat úlohy z vnitřního úložiště na úložiště USB
 - ▶ Přesunout data úlohy na vnitřní úložiště – používá se k přesunu dat úlohy z úložiště USB na vnitřní úložiště
 - ▶ Smazat data úlohy – používá se k odstranění dat úlohy z vnitřního úložiště či úložiště USB
5. Stiskněte šipku ZPĚT  či postranní kartu SPRÁVA DAT  a vraťte se tak na hlavní obrazovku Správa dat.




Obrázek 5-26: Data úlohy – Přenos



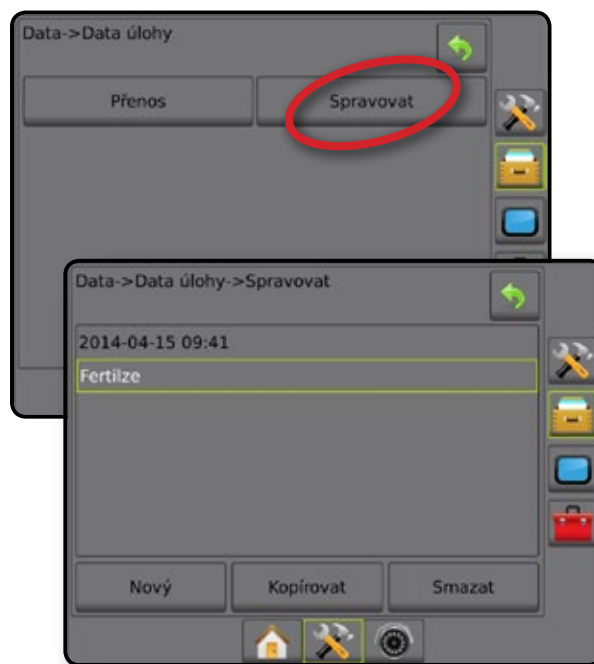
Spravovat

V rozšířeném režimu úlohy umožňuje obrazovka správy dat úlohy vytvoření nové prázdné úlohy a zkopírování dat vodicí linie vybrané úlohy, dat ohraničení anebo použitá data do nové úlohy, a také odstranění vybrané úlohy.

POZNÁMKA: Když je úloha aktivní/zahájená, nelze vybírat možnosti správy. Funkci zpřístupníte zastavením aktuální úlohy.

1. Stiskněte postranní záložku SPRÁVA DAT .
2. Stiskněte tlačítko **Data úlohy**.
3. Stiskněte tlačítko **Spravovat**.
4. Zvolte jednu z těchto možností:
 - ▶ Vytvořit novou úlohu – používá se k vytvoření nové prázdné úlohy bez přidružených dat vodicí linie, dat ohraničení anebo použitých dat
 - ▶ Kopírovat data úlohy – používá se ke zkopírování dat vodicí linie vybrané úlohy, dat ohraničení anebo použitých dat do nové úlohy
 - ▶ Smazat data úlohy z vnitřního úložiště – používá se k odstranění dat úlohy z vnitřního úložiště
5. Stiskněte šipku ZPĚT  či postranní záložku SPRÁVA DAT  a vraťte se tak na hlavní obrazovku Správa dat.

Obrázek 5-27: Data úlohy – Spravovat



Zprávy








Volba Zprávy se používá k vytvoření zpráv a jejich uložení na jednotku USB.





POZNÁMKA: Pokud byl na stránce Možnosti vybrán jednoduchý režim úlohy, lze uložit pouze aktuální úlohu.

Když je úloha aktivní/zahájená, nelze vybírat zprávy.

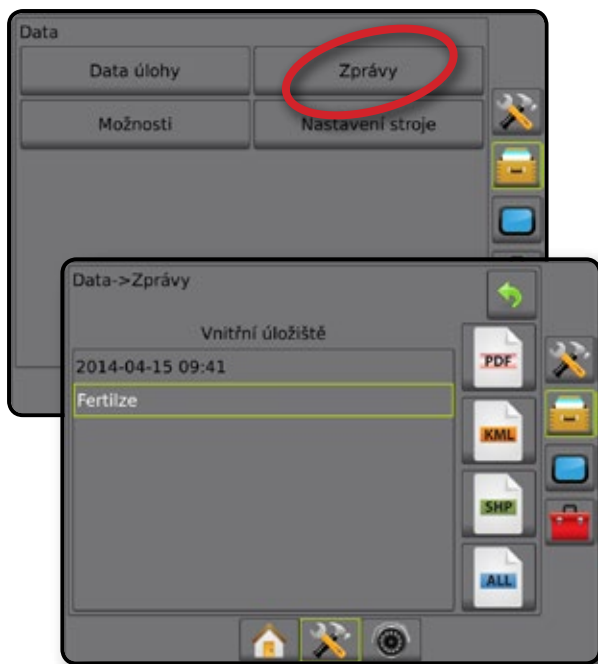
Funkci zpřístupníte zastavením aktuální úlohy.

Když zavíráte úlohu s připojenou jednotkou USB ke konzole, máte možnost vytvořit zprávu o aktuální úloze.

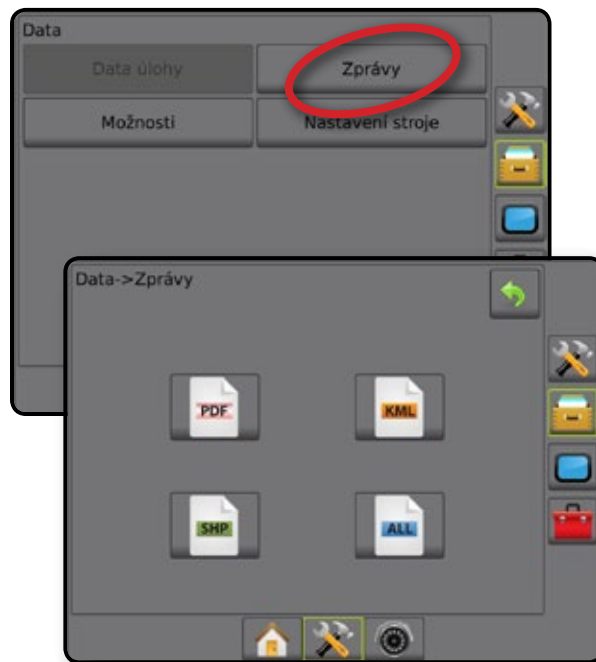
1. Stiskněte postranní záložku SPRÁVA DAT .
2. Stiskněte tlačítko **Zprávy**.
3. Vložte jednotku USB do konzoly.
4. Vyberte úlohu, kterou chcete uložit.
5. Vyberte:
 - ▶ PDF  – zpráva pro účely tisku
 - ▶ KML  – mapa ve formátu Google Earth
 - ▶ SHP  – data ve tvaru ESRI
 - ▶ ALL  – všechny dostupné typy souborů
6. Stiskněte šipku ZPĚT  či postranní záložku SPRÁVA DAT  a vraťte se tak na hlavní obrazovku Správa dat.

POZNÁMKA: Ikony     či tlačítka souborů nelze vybírat (jsou zbarveny šedě), dokud není jednotka USB správně zasunutá.

Obrázek 5-28: Zprávy – Rozšířený režim úlohy



Obrázek 5-29: Zprávy – Jednoduchý režim úlohy





Možnosti



Možnosti umožňují operátorovi zvolit jednoduchý či rozšířený režim úlohy.

POZNÁMKA: Když je úloha aktivní/zahájená, nelze změnit její režim. Funkci zpřístupníte zastavením aktuální úlohy.

VAROVÁNÍ! Změnou režimu úlohy se vymažou všechna vnitřní data úlohy.

1. Stiskněte postranní záložku SPRÁVA DAT .
2. Stiskněte tlačítko **Možnosti**.
3. Stiskněte šipku DOLŮ  a zobrazí se seznam možností.
4. Vyberte:
 - ▶ **Jednoduchý** – na hlavní obrazovce se zobrazuje pouze ohraničená plocha a ošetřené plochy. Do zpráv lze ukládat pouze aktuální úlohu. Nelze použít s aplikací Fieldware Link.
 - ▶ **Rozšířený** – na hlavní obrazovce se zobrazuje jméno klienta, název farmy, pole a úlohy; ohraničená a ošetřená plocha; a také vzdálenost od místa vybrané úlohy. Ze zmíněných názvů lze prostřednictvím konzoly zadat pouze název úlohy. Všechny uložené úlohy lze převést do souboru PDF, SHP či KML prostřednictvím nabídky Data->Zprávy. Pomocí aplikace Fieldware Link může uživatel vkládat data o klientovi, farmě a poli, stejně jako duplikovat/upravovat úlohy pro opětovné použití ohraničení vodicích linií. Informace o klientovi, farmě a poli lze vkládat pouze prostřednictvím aplikace Fieldware Link.
5. Změnou režimu úlohy se vymažou všechna data úlohy. Změnit režim úlohy?

Stiskněte:

 - ▶ Ano – chcete-li změnu provést
 - ▶ Ne – chcete-li ponechat aktuální nastavení
6. Stiskněte šipku ZPĚT  či postranní záložku SPRÁVA DAT  a vraťte se tak na hlavní obrazovku Správa dat.

Obrázek 5-30: Možnosti – Změnit režim úlohy




Nastavení stroje

Nastavení stroje se používá k přenosu profilů pro účely nastavení stroje (smazat, importovat, exportovat) a správě profilů pro účely nastavení stroje (vytvoření nového profilu, zkopírování či odstranění profilu, uložení aktuálního profilu do zvoleného profilu či načtení nastavení stroje z vybraného profilu).

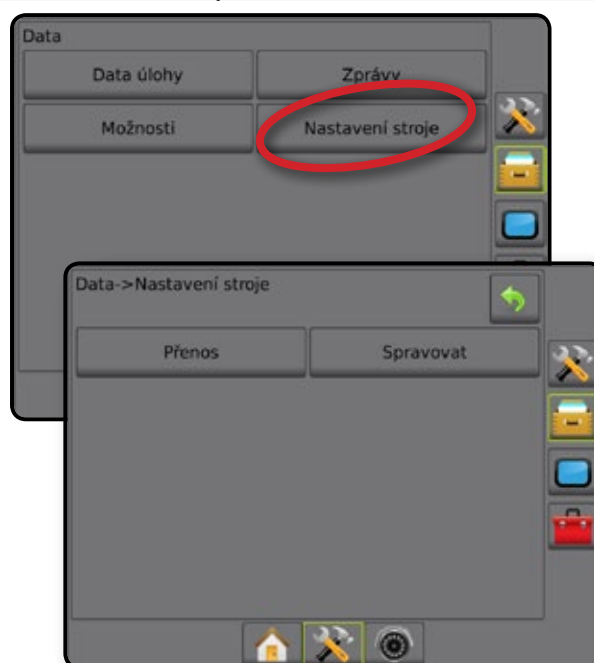
Nastavení stroje obsahuje tyto volby:

- Nastavení zařízení
- Nastavení asistovaného/automatického řízení
- Náklon povolen/zakázán

POZNÁMKA: Ne všechna nastavení se ukládají jako součást nastavení stroje. Podrobnosti viz tabulka dostupnosti nastavení.

1. Stiskněte postranní záložku **SPRÁVA DAT** .
2. Stiskněte tlačítko **Nastavení stroje**.

Obrázek 5-31: Nastavení stroje






Přenos

Obrazovka přenosu nastavení stroje umožňuje přenos vybraných nastavení stroje na jednotku USB nebo z ní, stejně jako odstranění nastavení stroje.

Nastavení stroje přenesené na úložiště USB lze otevřít a aktualizovat pomocí aplikace Fieldware Link. V aplikaci Fieldware Link lze nastavení stroje přenést zpět na úložiště USB, pomocí kterého je lze přesunout zpět na vnitřní úložiště konzole pro použití.

POZNÁMKA: Ne všechna nastavení uložená jako součást nastavení stroje jsou k dispozici pro úpravy v aplikaci Fieldware Link. Podrobnosti viz tabulka dostupnosti nastavení.

Nastavení stroje přenesené na úložné zařízení jsou odebrány z konzoly a již je nelze používat.




1. Stiskněte postranní záložku SPRÁVA DAT .
2. Stiskněte tlačítko **Nastavení stroje**.
3. Stiskněte tlačítko **Přenos**.
4. Zvolte jednu z těchto možností:
 - ▶ Přesunout nastavení stroje do úložiště USB – používá se k přesunutí nastavení stroje z vnitřního úložiště do úložiště USB
 - ▶ Přesunout nastavení stroje do vnitřního úložiště – používá se k přesunutí nastavení stroje z úložiště USB do vnitřního úložiště
 - ▶ Smazat nastavení stroje – používá se k odstranění nastavení stroje z vnitřního úložiště či úložiště USB
5. Stiskněte šipku ZPĚT  či postranní záložku SPRÁVA DAT  a vraťte se tak na hlavní obrazovku Správa dat.

Obrázek 5-32: Nastavení stroje – Přenos

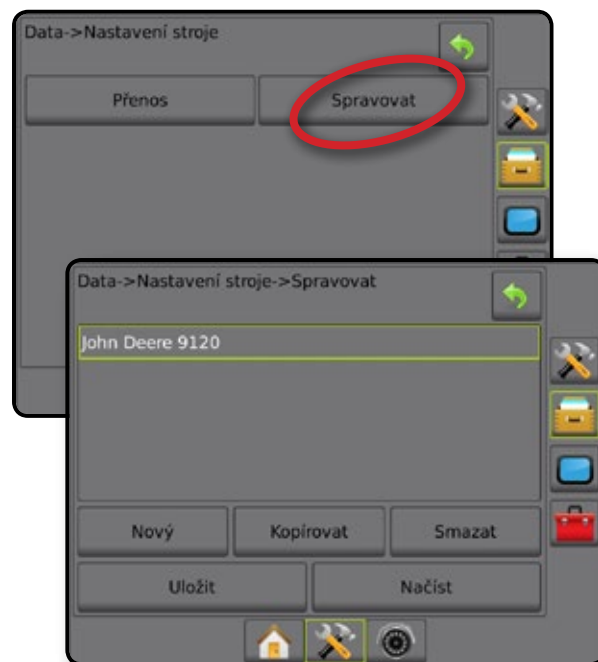


Spravovat

Obrazovka správy nastavení stroje umožňuje vytvořit nové prázdné nastavení stroje, zkopírovat vybrané nastavení stroje do nového nastavení stroje, smazat vybrané nastavení stroje, uložit aktuální nastavení stroje do vybraného nastavení stroje, nebo načíst vybrané nastavení stroje do aktuálního nastavení.

1. Stiskněte postranní záložku SPRÁVA DAT .
2. Stiskněte tlačítko **Nastavení stroje**.
3. Stiskněte tlačítko **Spravovat**.
4. Zvolte jednu z těchto možností:
 - ▶ Vytvořit nové nastavení stroje – používá se k vytvoření nového nastavení stroje bez informací o přidruženém zařízení
 - ▶ Kopírovat nastavení stroje – používá se ke zkopírování vybraného nastavení stroje do nového nastavení stroje
 - ▶ Smazat nastavení stroje z interního úložiště – používá se k odstranění vybraných nastavení stroje z vnitřního úložiště
 - ▶ Uložit nastavení stroje – používá se k uložení aktuálního nastavení stroje do vybraného nastavení stroje
 - ▶ Načíst nastavení stroje – používá se k uložení vybraného nastavení stroje do aktuálního nastavení stroje
5. Stiskněte šipku ZPĚT  či postranní záložku SPRÁVA DAT  a vraťte se tak na hlavní obrazovku Správa dat.

Obrázek 5-33: Nastavení stroje – Spravovat



Dostupnost nastavení stroje

Nastavení	Kde lze upravovat		Kde lze uložit jako export profilu			
	Matrix Pro GS	FieldWare Link	Matrix Pro GS	FieldWare Link		
Typ stroje	✓	✗	✓	získáno ze systému Matrix Pro GS		
Výška GPS antény	✓	✓	✓	✓		
Typ zařízení	✓	✓	✓	✓		
Symetrická zařízení	✓	✗	✗	✗		
– Vzdálenost odsazení zařízení	✓	✓	✓	✓		
Směr odsazení zařízení	✓	✓	✓	✓		
Počet sekcí zařízení	✓	✓	✓	✓		
Šířka navigace	✓	✓	✓	✓		
Činný/pracovní záběr	✓	✓	✓	✓		
Použitá výstraha	✓	✗	✗	✗		
Zařízení	Režim rovně	Směr odsazení postřikovacího rámu	✓	✓	✓	
		Vzdálenost antény k postřikovacímu rámu	✓	✓	✓	
		Překryv	✓	✓	✓	
		Doba zpoždění zapnutí/vypnutí	✓	✓	✓	
	Režim rozmetadlo	Typ nastavení: TeeJet	✓	✓	✓	
		Vzdálenost antény k diskům	✓	✓	✓	
		Překryv	✓	✓	✓	
		Doba zpoždění zapnutí/vypnutí	✓	✓	✓	
		Odsazení rozmetání	✓	✓	✓	
		Odsazení sekcí	✓	✓	✓	
	Režim střídavě uspořádáno	Délky sekce	✓	✓	✓	
		Typ nastavení: OEM	✓	✓	✓	
		Vzdálenost antény k diskům	✓	✓	✓	
		Vzdálenost k zapnutí/vypnutí	✓	✓	✓	
	Režim střídavě uspořádáno	Odsazení zapínání/vypínání sekce	✓	✓	✓	
Směr odsazení sekce 1		✓	✓	✓		
Anténa – sekce 1		✓	✓	✓		
Překryv		✓	✓	✓		
Doba zpoždění zapnutí/vypnutí		✓	✓	✓		
Aplikace	– Nastavení stroje	✗	✓	✗		
	– Produkt	✗	✓	✗		
Asistované/automatické řízení	– Zapnuto/vypnuto	✓	✗	✓	získáno ze systému Matrix Pro GS	
	– Nastavení ventilu	Typ ventilu	✓	✗	✓	získáno ze systému Matrix Pro GS
		Frekvence ventilu	✓	✗	✓	
		Minimální cyklus výkonu levý/pravý	✓	✗	✓	
		Maximální cyklus výkonu	✓	✗	✓	
	– Nastavení řízení	Hrubá úprava řízení	✓	✗	✓	získáno ze systému Matrix Pro GS
		Jemná úprava řízení	✓	✗	✓	
		Neutrální zóna	✓	✗	✓	
	– Test ventilu	Pohled vpřed	✓	✗	✓	získáno ze systému Matrix Pro GS
	– Diagnostika ventilu		✓	✗	✓	získáno ze systému Matrix Pro GS
– Možnosti	Senzor otáčení volantu	✓	✗	✓	získáno ze systému Matrix Pro GS	
– Senzor natočení kol	Povolit	✓	✗	✓	získáno ze systému Matrix Pro GS	
	Kalibrace senzoru tlaku	✓	✗	✓		
	Kalibrace na linii	✓	✗	✓		
Korekce náklonu	– Zapnuto/vypnuto	✓	✗	✓	získáno ze systému Matrix Pro GS	
	– Rovina pole	✓	✗	✓		

pokračování...

POPIŠ

ÚVOD

HLAVNÍ OBR.

CELÁ OBRAZOVKA

NASTAVENÍ

NAVEDENÍ

GPS



ZAŘÍZENÍ

KONTROLA KAPEK

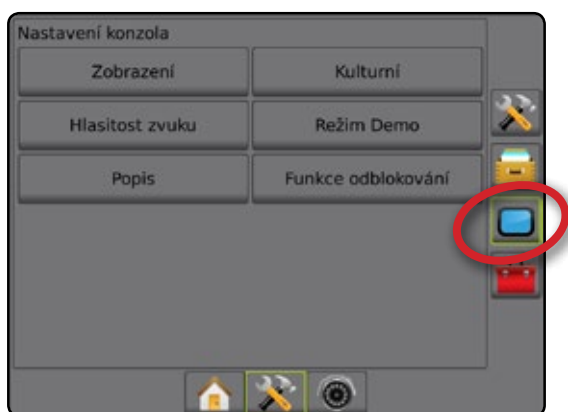
Nastavení	Kde lze upravovat		Kde lze uložit jako export profilu	
	Matrix Pro GS	FieldWare Link	Matrix Pro GS	FieldWare Link
Světelná lišta	✓	✗	✗	✗
GPS	✓	✗	✗	✗
Video	✓	✗	✗	✗
Senzory – Tlak:	Maximální jmenovitý tlak	✗	✗	✗
	Alarm nízký tlak	✓	✗	✗
	Alarm vysoký tlak	✓	✗	✗
Údaj o velikosti kapek –	Zapnuto/vypnuto	✓	✗	✗
	Volba trysky	✓	✗	✗

KONZOLA

Nastavení konzoly se používá k nakonfigurování zobrazení a místně specifických nastavení. Informace o dalších zařízeních připojených k systému naleznete v sekci Popis.




1. Stiskněte dolní záložku NASTAVENÍ JEDNOTKY .
2. Stiskněte postranní záložku KONZOLA .
3. Zvolte jednu z těchto možností:
 - ▶ Displej – používá se k nakonfigurování barevného schématu a intenzity LCD, nastavení možnosti pořizování snímků obrazovky a ke kalibraci dotykové obrazovky
 - ▶ Kulturní – používá se k nastavení jednotek, jazyka a časového pásma
 - ▶ Hlasitost zvuku – nastavuje úroveň hlasitosti reproduktoru
 - ▶ Režim Demo – používá se k přehrání simulovaných dat GPS.
 - ▶ Popis – používá se k zobrazení verze systémového softwaru, stejně jako verzí softwaru modulů připojených ke směrnici CAN a k zobrazení QR kódu pro přímé odkazy na návody k použití

Obrázek 5-34: Možnosti konzole

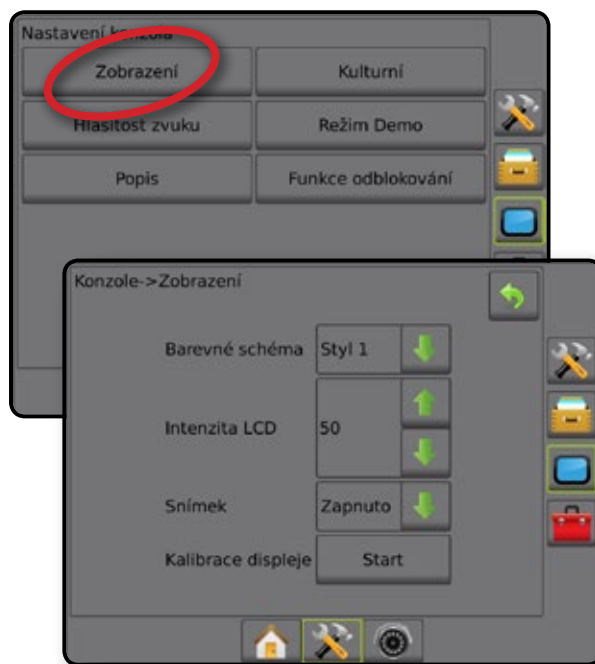


Displej

Volba Displej se používá k nakonfigurování barevného schématu a intenzity LCD, nastavení možnosti pořizování snímků obrazovky a ke kalibraci dotykové obrazovky.




1. Stiskněte postranní záložku KONZOLA .
2. Stiskněte tlačítko **Displej**.
3. Zvolte jednu z těchto možností:
 - ▶ Barevné schéma – používá se ke změně barvy pozadí a textu na displeji
 - ▶ Intenzita LCD – používá se k přizpůsobení intenzity displeje konzoly
 - ▶ Snímek – umožňuje ukládání snímků obrazovky na jednotku USB
 - ▶ Kalibrace displeje – používá se k vynucení kalibrace dotykového displeje
4. Stiskněte šipku ZPĚT  nebo postranní záložku KONZOLA  pro návrat na hlavní obrazovku Nastavení konzoly.

Obrázek 5-35: Možnosti displeje

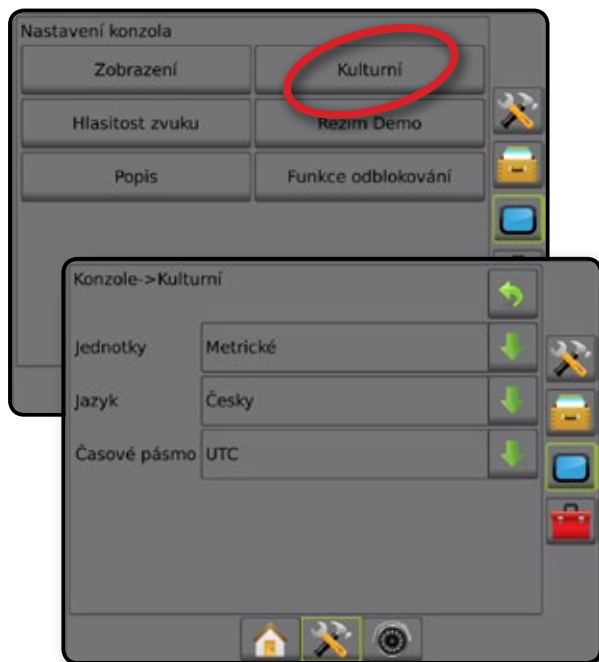


Kulturní

Volba Kulturní se používá k nastavení jednotek, jazyka a časového pásma.






1. Stiskněte postranní záložku KONZOLA .
2. Stiskněte tlačítko **Kulturní**.
3. Zvolte jednu z těchto možností:
 - ▶ Jednotky – definuje měrné jednotky systému
 - ▶ Jazyk – definuje jazyk systému
 - ▶ Časové pásmo – nastavuje místní časové pásmo
4. Stiskněte šipku ZPĚT  nebo postranní záložku KONZOLA  pro návrat na hlavní obrazovku Nastavení konzoly.

Obrázek 5-36: Možnosti volby Kulturní

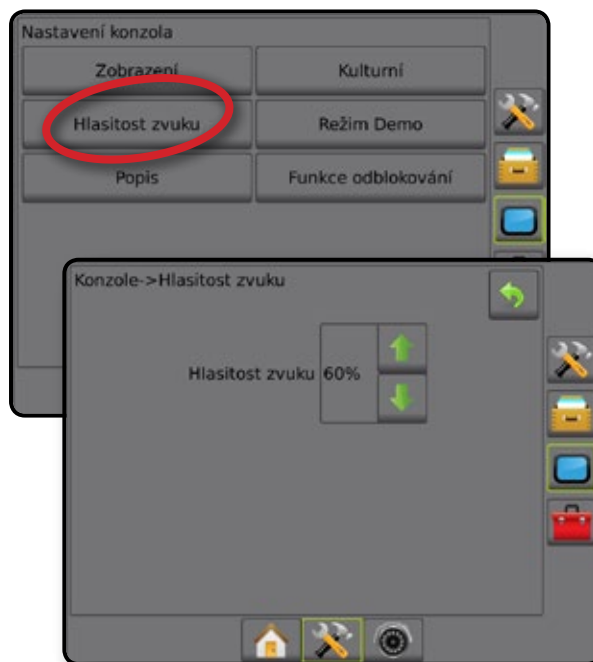


Hlasitost zvuku

Hlasitost zvuku nastavuje úroveň hlasitosti reproduktoru.

1. Stiskněte postranní záložku KONZOLA .
2. Stiskněte tlačítko **Hlasitost zvuku**.
3. Stiskněte:
 - ▶ Šipku NAHORU  pro zvýšení hlasitosti
 - ▶ Šipku DOLŮ  pro snížení hlasitosti
4. Stiskněte šipku ZPĚT  nebo postranní záložku KONZOLA  pro návrat na hlavní obrazovku Nastavení konzoly.

Obrázek 5-37: Možnosti volby Hlasitost zvuku



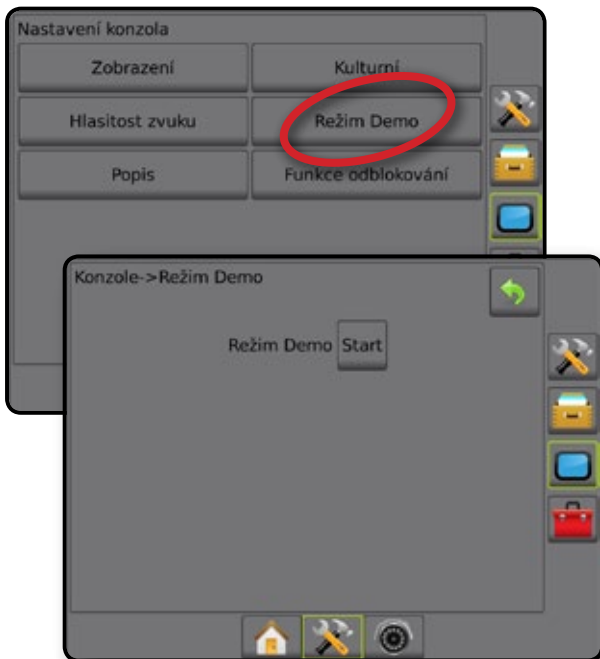
Režim Demo

Režim demo se používá ke spuštění přehrávání simulace signálu GPS.

POZNÁMKA: Tento nástroj zakáže přichozí pozice GPS a začne přehrávat simulovaná data. Pro obnovení skutečného GPS je vyžadován restart konzoly.

1. Stiskněte postranní záložku KONZOLA .
2. Stiskněte tlačítko **Režim Demo**.
3. Stiskněte tlačítko **Start**.
4. Stiskněte šipku ZPĚT  nebo postranní záložku KONZOLA  pro návrat na hlavní obrazovku Nastavení konzoly.




Obrázek 5-38: Možnosti režimu Demo



Popis

Na stránce Popis/uložit jsou zobrazeny verze softwaru systému a verze softwaru modulů připojených ke sběrnici CAN, stejně jako QR kódy pro přímé odkazy na návody k použití.

Pro podporu diagnostiky problémů na poli může koncový uživatel použít tlačítko Uložit pro uložení textového souboru obsahujícího informace o aktuálním softwaru na jednotku USB a následné posláni tohoto souboru e-mailem technikovi servisní podpory.

1. Stiskněte postranní záložku KONZOLA .
2. Stisknutím tlačítka **Popis** si můžete nechat zobrazit tyto údaje:
 - ◀ Modelové číslo jednotky
 - ◀ Verze softwaru
 - ◀ QR kód – přímý odkaz na stránku s návody k použití pro systém Matrix Pro GS na webu www.TeeJet.com
 - ◀ Připojené moduly
- NEBO
 Chcete-li údaje ze sekce Popis uložit na jednotku USB, stiskněte tlačítko **Uložit**.
 Uložení bude potvrzeno zobrazením „Informace o verzi uloženy na USB disk“.
3. Stiskněte šipku ZPĚT  nebo postranní záložku KONZOLA  pro návrat na hlavní obrazovku Nastavení konzoly.



POZNÁMKA: Volbu **Uložit** nelze zvolit (je zobrazena šedě), dokud není USB disk správně zasunutý.

Obrázek 5-39: Možnosti volby Popis

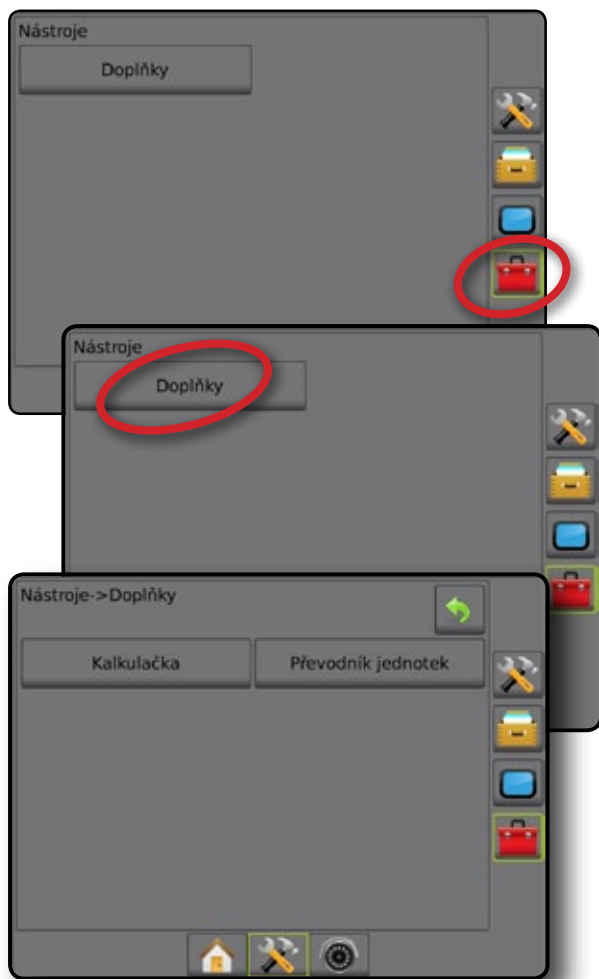


NÁSTROJE

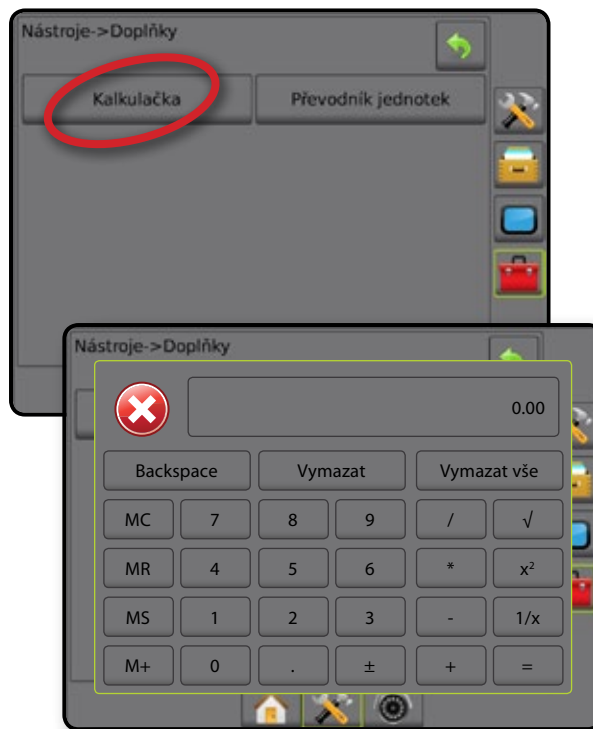
Nabídka Nástroje umožňuje obsluhu provádět různé výpočty na běžné kalkulačce či pomocí převodníku jednotek. Převodník jednotek vypočítá různé míry na základě plochy, délky či objemu.

1. Stiskněte dolní záložku NASTAVENÍ JEDNOTKY .
2. Stiskněte postranní záložku NÁSTROJE .
3. Stiskněte tlačítko **Doplňky**.
4. Zvolte jednu z těchto možností:
 - ▶ Kalkulačka – používá se k provádění matematických výpočtů
 - ▶ Převodník jednotek – používá se k převádění jednotek plochy, délky a objemu

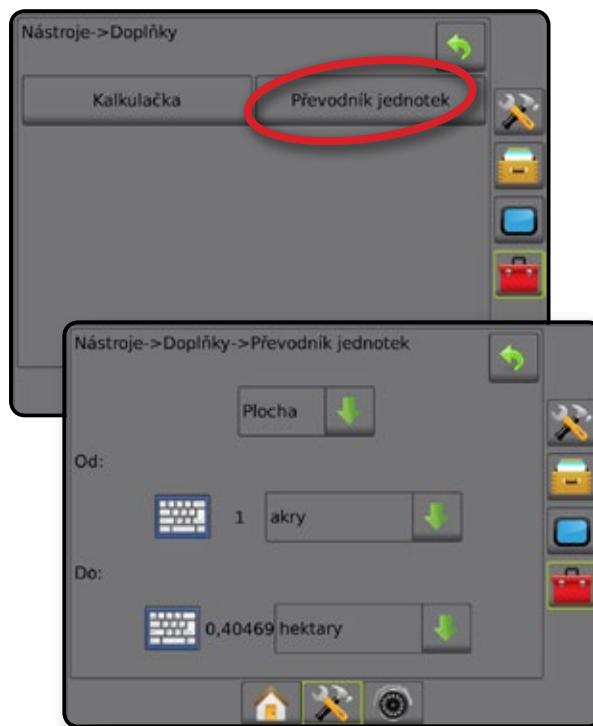
Obrázek 5-40: Nástroje












Obrázek 5-41: Kalkulačka



Obrázek 5-42: Převodník jednotek

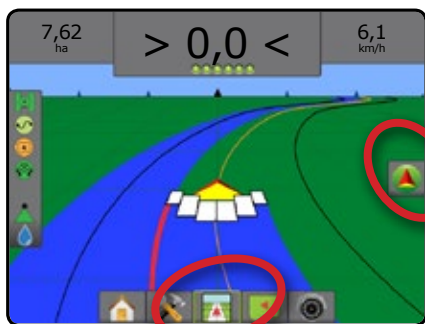


KAPITOLA 6 – NAVÁDĚNÍ

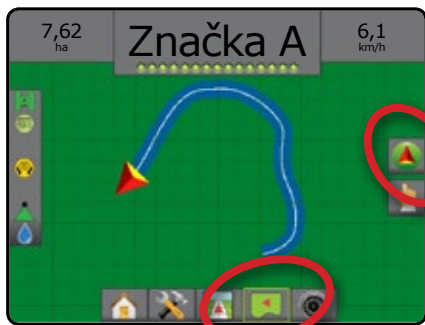
Systém Matrix Pro GS umožňuje současné provádění aplikace produktů a navádění vozidla. Po dokončení Nastavení jednotky lze zahájit navádění vozidla. Práci na poli pomáhá obsluhu optimalizovat pět režimů navádění: Po přímé trase AB , Po zakřivené trase AB , Po soustředných kruhových drahách , Poslední průjezd  a Další řádek . Další optimalizace lze docílit pomocí navádění Aplikace po ohrazení , Pohled vpřed po zakřivené trase , Návrat do bodu  a pomocí video navádění RealView .

Uživatel získává informace prostřednictvím třech obrazovek navádění.

Navádění Výhled z vozidla vytváří počítačem generovaný obraz polohy vozidla zobrazený v ošetřované ploše.










Navádění Pohled na pole vytváří počítačem generovaný obraz polohy vozidla a ošetřované plochy ze vzdušné perspektivy.



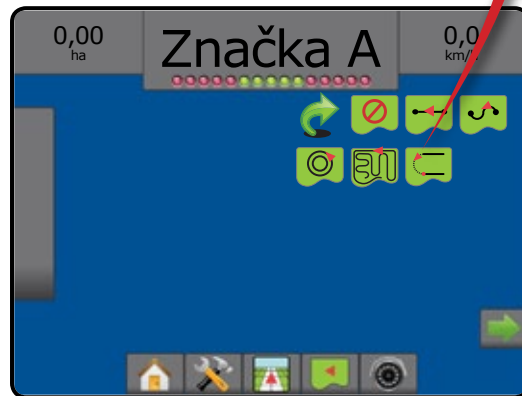
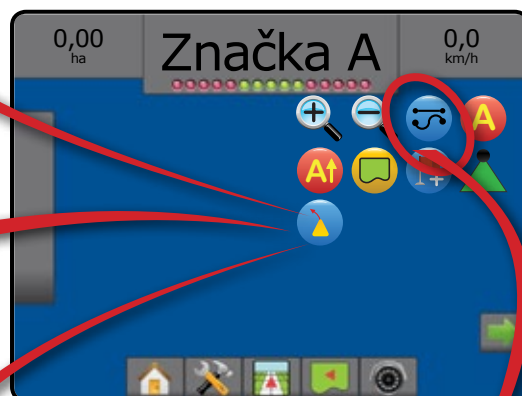
Navádění RealView umožňuje zobrazit živý vstup videa namísto počítačem generovaného obrazu.



Režim navádění vyberete takto:















1. Stisknete záložku MOŽNOSTI NAVIGACE A NAVÁDĚNÍ  pro zobrazení navigačních možností.
2. Stisknete ikonu REŽIM NAVÁDĚNÍ .
3. Zvolte jednu z těchto možností:
 - ▶ Navádění po přímé dráze AB 
 - ▶ Navádění po zakřivené dráze AB 
 - ▶ Navádění po soustředných kruhových drahách 
 - ▶ Navádění při posledním průjezdu 
 - ▶ Navigace další řádek 

Obrázek 6-1: Výběr režimu navádění








Možnosti obrazovek s naváděním





Možnosti navigace a navádění

Vodící linie	
	Značka A  – označí první bod vodící linie.
	Značka B  – označuje koncový bod vodící linie. Šedá barva = nebyla ujeta minimální vzdálenost.
	Zrušit značku A – zruší zpracování značky A. Vráť se k předchozí vodící linii AB (pokud byla nastavena).
	Další řádek Značka B  – označuje koncový bod řádku.
	Stupně azimutu  – nastaví přímou vodící linii měřenou ve stupních ve směru hodinových ručiček od severního směru. Sever = 0, východ = 90, jih = 180, západ = 270.
	Posun A+ – přesune existující vodící čáru k současné pozici vozidla.
	Další vodící linie Po přímé trase AB nebo Stupně azimutu – zobrazí další přímou vodící linii uloženou v rámci aktuální úlohy.
	Další vodící linie Po zakřivené trase – zobrazí další vodící linii Po zakřivené trase AB uloženou v současné úloze.
	Další vodící linie Po soustředných kruhových drahách – zobrazí další vodící linii Po soustředných kruhových drahách uloženou v současné úloze.
	Pohled vpřed po zakřivené trase – označuje pomocí „ukazatele“, používaného jako navigace, kam je řízené vozidlo právě naváděno.


Návrat do bodu

	Označit bod  – určí bod na pozici vozidla. Šedá barva = navigace GPS není dostupná.
	Navádění Návrat do bodu – poskytuje vzdálenost od stanoveného bodu a navádění zpět k němu.
	Smazat bod – smaže označený bod.
	Zrušit navádění – skryje vzdálenost od označeného bodu a navádění k němu.



Hranice

	Označit ohraničení – určuje ošetřenou plochu a zóny bez ošetření. Při vytváření externího či počítačového ohraničení bude hraniční linie vně krajní sekce postřikovacího rámu. Při vytváření vnitřního či dalšího ohraničení bude hraniční linie uvnitř vnitřní sekce postřikovacího rámu. Šedá barva = navigace GPS není dostupná.
	Dokončit ohraničení – dokončí proces vytváření ohraničení. Ohraničení lze také uzavřít pojezdem v rozsahu šířky pokosu v počítačovým bodu. Šedá barva = nebyla ujeta minimální vzdálenost.
	Zrušit ohraničení – zruší proces definování nového ohraničení. Systém se vrátí k předchozímu ohraničení (bylo-li definováno).
	Smazat ohraničení – smaže všechna definovaná ohraničení ze současné úlohy.





BoomPilot

	Jediná sekce – zapne nebo vypne všechny postřikovací sekce. Šedá barva = navigace GPS není dostupná.
	SmartCable/SDM – vybere režim BoomPilot. Šedá barva = navigace GPS není dostupná.



Možnosti navádění RealView

	Výběr videokamery – umožňuje nastavit zobrazení až osm videokamer, pokud je připojený modul volby videa (VSM).
	Dělený obraz kamery – umožňuje zvolit jednu ze dvou konfigurací čtyř vstupních signálů od kamer (A/B/C/D nebo E/F/G/H) a rozdělit obrazovku na čtyři samostatná pole videa.
	Nastavení navádění pomocí videa – přístup k zapnutí režimu navádění pomocí videa a natočení kol a k upravení vodících linií.
	Navádění pomocí videa – umístí přes obraz z videokamery trojrozměrné vodící linie pro snazší navigaci.
	Natočení kol – ukazuje směr, ve kterém je nutné otočit volantem.
	Ikony nahoru a dolů – jejich pomocí se přizpůsobují vodící linie a linie horizontu tak, aby odpovídaly zobrazení kamery.
	Pořízení snímku z kamery – uloží snímek aktuální obrazovky do jednotky USB.

Možnosti na obrazovce

Přiblížení/oddálení	
	Ikony – používá systém Matrix Pro 570GS
	Tlačítka – používá systém Matrix Pro 840GS
	Výhled z vozidla – ikony nebo tlačítka pro přizpůsobení výhledu z vozidla nebo perspektivy k horizontálnímu výhledu z vozidla pohledu z ptací perspektivy. 
	Pohled na pole – ikony nebo tlačítka zvětšování/zmenšování plochy zobrazované na obrazovce. 

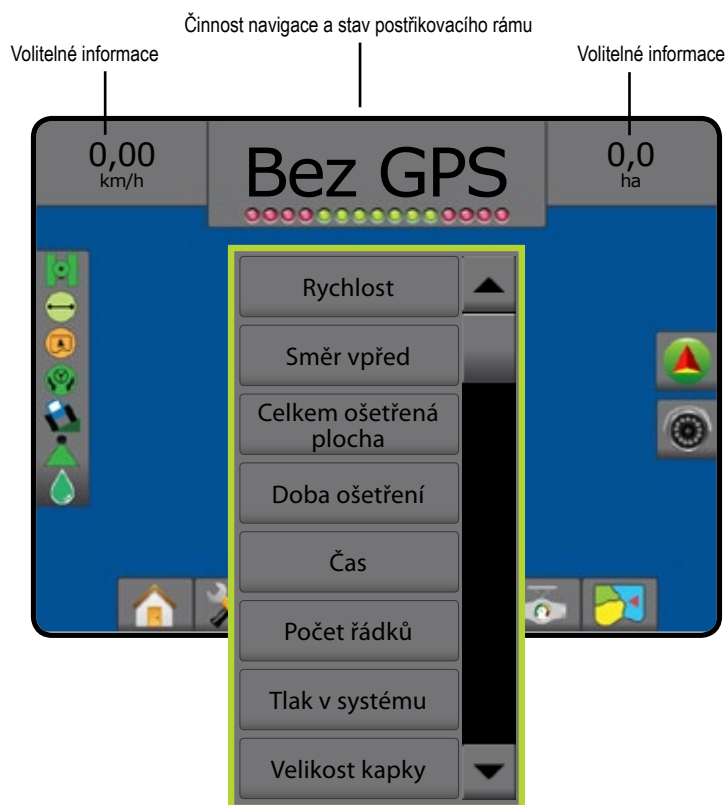
Sledování

	Šipky – umožňují řidiči soustředit se na specifické oblasti mapy bez poježdění s vozidlem. Pohybují náhledem v příslušném směru.
	Globální pohled – rozšiřuje zobrazení na nejširší možný výjez oblasti.

NAVÁDĚCÍ LIŠTA

Naváděcí lišta vás informuje o vámi zvolených informacích (aktuální rychlost, směřování, Celkem ošetřená plocha, aktuální čas, počet řádků, aktuální tlak v systému a aktuální velikost kapek), aktivitách navádění (stranová úchylka [v metrech], aktuální činnost a stav GPS) a stavu postřikovacího rámu.

Obrázek 6-2: Příklad naváděcí lišty



Volitelné informace

Rychlost – zobrazuje aktuální rychlost pohybu

Směr vpřed – zobrazuje směr jízdy měřený po směru hodinových ručiček od severního směru. Sever = 0, východ = 90, jih = 180, západ = 270.

Celkem ošetřená plocha – zobrazuje celkovou plochu, která byla ošetřena, včetně dvojitého porytí

Doba ošetření – zobrazuje celkovou dobu, po kterou je ošetřování aktivní v rámci aktuální úlohy.

Čas – zobrazuje aktuální čas dle zvoleného časového pásma

Počet řádků – zobrazuje aktuální počet řádků od počáteční naváděcí linie. Číslo bude kladné, pokud bude vozidlo od základní linie AB vpravo a záporné, pokud bude vozidlo od základní linie AB vlevo.

Tlak v systému – zobrazuje aktuální tlak v systému (dostupné, pouze když systém obsahuje senzor tlaku)

Velikost kapek – zobrazuje aktuální velikost kapek z trysek (dostupné, pouze když systém obsahuje senzor tlaku)

Činnost navigace a stav postřikovacího rámu

Stav GPS – zobrazuje „Bez GPS“ když není GPS k dispozici nebo „Pomalé GPS“, když GPS získává data GGA na frekvenci nižší než 5 Hz.

Stranová úchylka – zobrazuje vzdálenost od požadované vodicí linie.

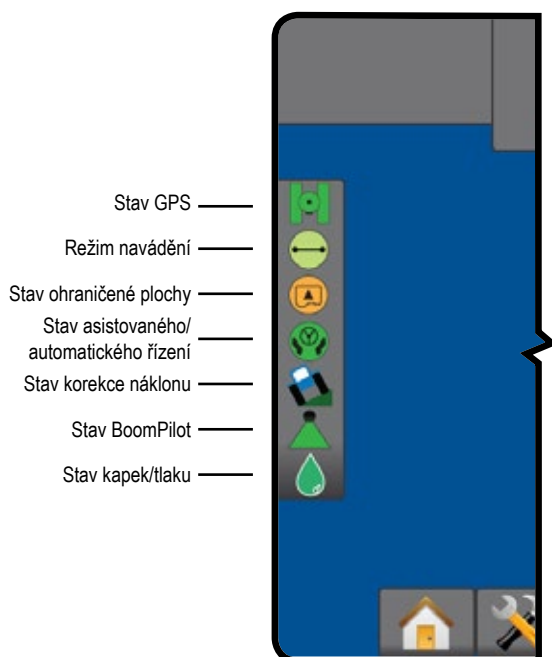
Aktuální činnost – zobrazuje činnosti, jako např. označení bodu A či B, přibližování se konci řádku, nutnost otočení či vzdálenost zbývající do návratu na označenou pozici.

Stav postřikovacího rámu – za každou nainstalovanou sekci postřikovacího rámu se zobrazuje jedna tečka. Zelená tečka značí aktivní sekci, červená tečka označuje sekci, které je aktuálně neaktivní.





STAVOVÁ LIŠTA

Stavová lišta poskytuje informace o stavu GPS, režimu navádění, ohraničené ploše, aktivaci asistovaného/automatického řízení, korekci náklonu, stavu ovládní zařízení a velikosti kapek.






Obrázek 6-3: Stavová lišta





Stav GPS

-  Červená = bez GPS
-  Žlutá = pouze GPS
-  Zelená = DGPS, WAAS/RTK, GLONASS
-  Oranžová = prokluz / vymazání trasy




Režim navádění

-  Navádění po přímé dráze AB
 -  Navádění po zakřivené dráze AB
 -  Navádění po soustředných kruhových drahách
 -  Navádění při posledním průjezdu
 -  Navigace další řádek
- Žádná ikona = bez navádění



Stav ohraničené plochy

-  Vně hranice = jízda mimo ohraničenou plochu
 -  Uvnitř hranice = jízda uvnitř ohraničené plochy
- Žádná ikona = ohraničení nebylo vytvořeno




Stav asistovaného/automatického řízení

-  Zelená = aktivováno, aktivní řízení
 -  Žlutá = povoleno, byly splněny všechny podmínky pro povolení asistovaného/automatického řízení
 -  Červená = zakázáno, nebyly splněny všechny podmínky pro povolení asistovaného/automatického řízení.
- Žádná ikona = v systému není nainstalováno žádné asistované/automatické řízení


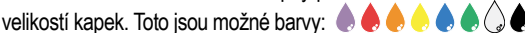

Stav korekce náklonu

-  Barevná = aktivováno, aktivně je používána korekce náklonu
 -  Červená = zakázáno
- Žádná ikona = v systému není nainstalován žádný modul korekce náklonu nebo je náklon přidružen k systému asistovaného/automatického řízení

Stav BoomPilot

-  Červená = vypnuto/ručně
 -  Zelená = automaticky
 -  Žlutá = vše zapnuto
- Žádná ikona = jednoduchý postřikovací rám (SmartCable ani SDM nejsou v systému nainstalovány)

Stav kapek/tlaku

-  Barevná = aktivováno. Barva kapky přímo souvisí s aktuální velikostí kapek. Toto jsou možné barvy: 
 -  Přeškrtnuto = zakázáno
- Žádná ikona = není nainstalována sada rozhraní senzoru tlaku

Stavové obrazovky / obrazovky s informacemi

Stav GPS

Stav GPS zobrazuje informace o datovém toku, počtu detekovaných satelitů, kvalitě satelitního signálu a identifikační (ID) kód.

1. Stiskněte ikonu STAV GPS  :

Obrázek 6-4: Stav GPS

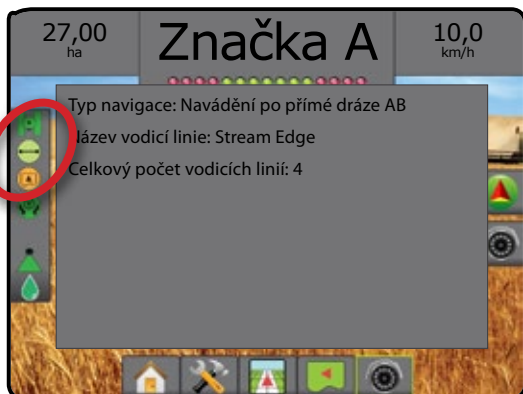


Stav režimu navádění

Stav režimu navádění zobrazuje informace o typu navádění, názvu aktuální vodicí linie a počtu vodicích linií uložených v konzoli.

1. Stiskněte ikonu REŽIM NAVÁDĚNÍ     .

Obrázek 6-5: Stav režimu navádění

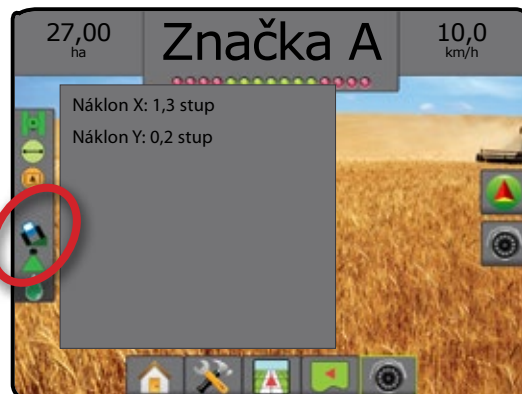


Stav korekce náklonu

Stav korekce náklonu zobrazuje informace týkající se aktuálního stavu systému korekce náklonu.

1. Stiskněte ikonu STAV KOREKCE NÁKLONU  .

Obrázek 6-8: Stav korekce náklonu



Stav ohraničené plochy

Stav ohraničené plochy zobrazuje informace o plochách v aktuálním ohraničení.

1. Stiskněte ikonu OHRANIČENÁ PLOCHA  .

Obrázek 6-6: Stav ohraničené plochy

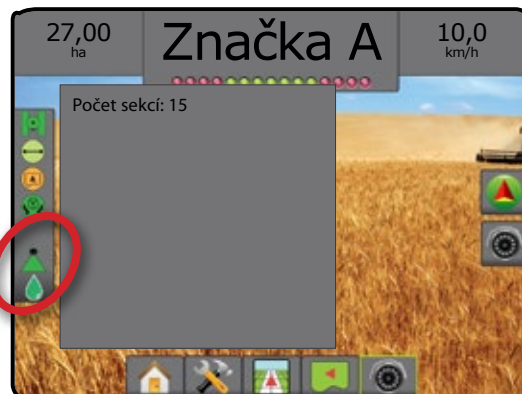


Stav BoomPilot

Stav BoomPilot zobrazuje informace o aktuálním stavu systému BoomPilot.




1. Stiskněte ikonu STAV BOOMPILOT   .

Obrázek 6-9: Stav BoomPilot

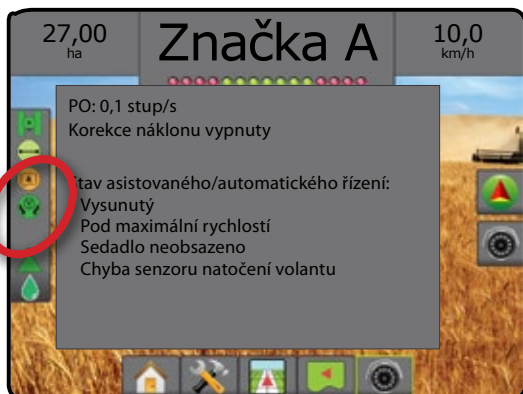


Stav asistovaného/automatického řízení

Stav asistovaného/automatického řízení zobrazuje informace o aktuálním stavu systému asistovaného/automatického řízení včetně stavu náklonu.

1. Stiskněte ikonu STAV ASISTOVANÉHO/AUTOMATICKÉHO ŘÍZENÍ   .

Obrázek 6-7: Stav asistovaného/automatického řízení



Stav kapek/tlaku

Stav kapek/tlaku zobrazuje informace o aktuálním stavu velikosti kapek a tlaku v systému.

1. Stiskněte ikonu STAV KAPEK/TLAKU        .


Obrázek 6-10: Stav kapek/tlaku



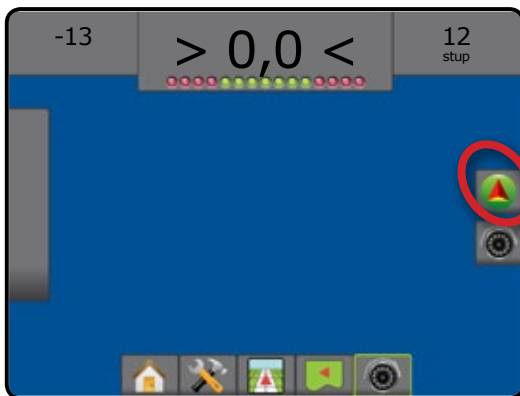


OBRAZOVKY NAVIGACE

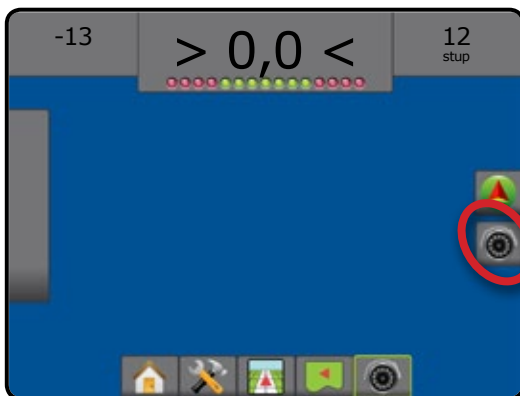
Navádění a navigace systému Matrix Pro GS lze otevřít z obrazovek Výhled z vozidla, Pohled na pole či RealView.

- Stiskněte záložku MOŽNOSTI NAVIGACE A NAVÁDĚNÍ  pro zobrazení navigačních možností.
- Chcete-li si nechat zobrazit nastavení kamery a možnosti navádění, stiskněte záložku MOŽNOSTI REALVIEW .

Obrázek 6-11: Možnosti obrazovky navádění



Na obrazovkách navádění systému Matrix Pro 840GS a navádění RealView nejsou k dispozici ikony pro přiblížení/oddálení.



Možnosti navádění RealView



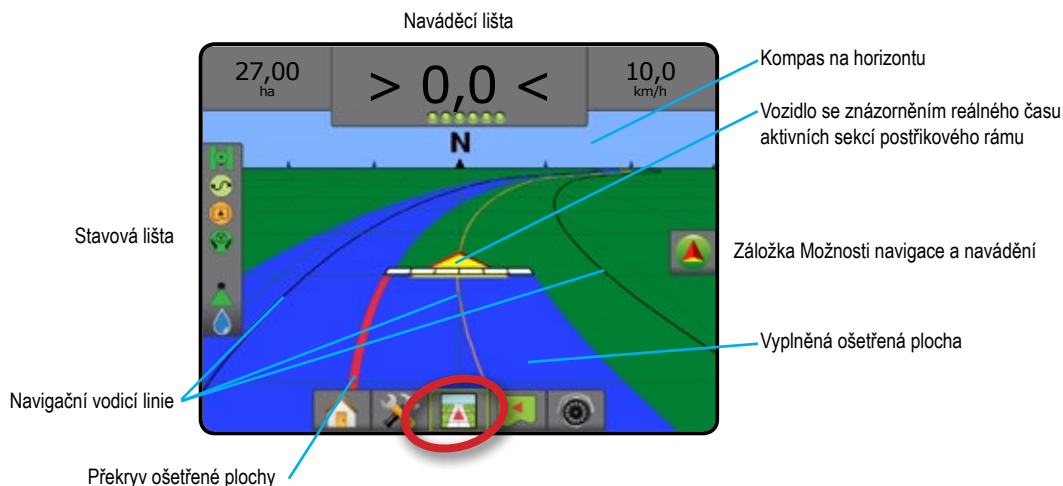
- Hlavní obrazovka/obrazovka úlohy (nebo stiskněte tlačítko Hlavní obrazovka)
- Nastavení jednotky
- Navádění Výhled z vozidla
- Navádění Pohled na pole
- Navádění RealView

Výhled z vozidla



Výhled z vozidla vytváří počítačem generovaný obraz polohy vozidla zobrazený v ošetřené ploše. Z této obrazovky máte přístup ke všem volbám nastavení a navigace, a to prostřednictvím záložky na pravé straně obrazovky.

Obrázek 6-12: Výhled z vozidla



Navádění na obrazovce

- Vodící linie
 - ◀ Oranžová – aktivní vodící linie
 - ◀ Černá (víceró) – sousední vodící linie
 - ◀ Černá – linie ohraničení
- Body – značky pro definované body
 - ◀ Červený bod – Návrat do bodu
 - ◀ Modrý bod – Značka A
 - ◀ Zelený bod – Značka B
- Kompas horizontu – základní směr lze zobrazit na horizontu (v přiblíženém stavu)
- Ošetřená plocha – zobrazuje ošetřenou plochu a překrytí:
 - ◀ Modrá – jedna aplikace
 - ◀ Červená – dvě aplikace nebo více

- Přiblížení/oddálení a perspektiva – nastavení výhledu z vozidla nebo perspektivy k horizontu z rozsahu od výhledu z vozidla po ptačí perspektivu.
- Sekce postřikovacího rámu
 - ◀ Černá pole – neaktivní sekce postřikovacího rámu
 - ◀ Bílá pole – aktivní sekce postřikovacího rámu

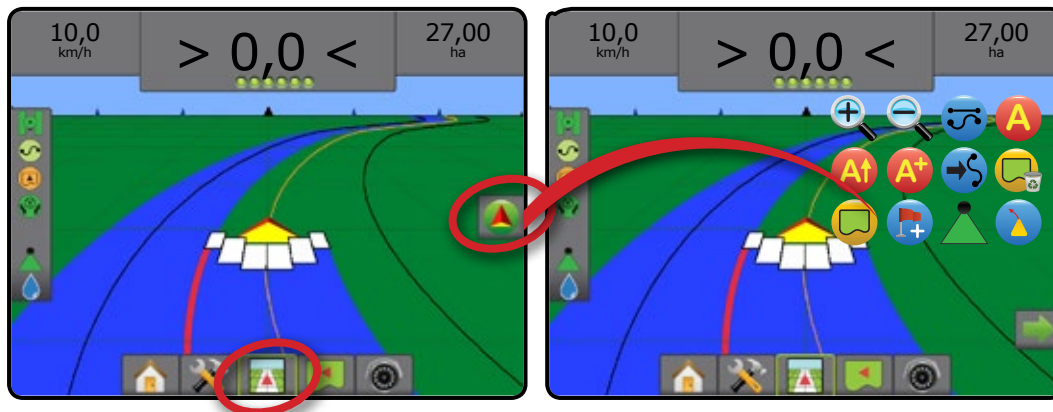
Asistence pomocí tlačítek konzole Matrix Pro 840GS

- Přiblížení/oddálení a perspektiva – tlačítka nahoru/dolů ▲ ▼ nastavují výhled z vozidla nebo perspektivu k horizontu z rozsahu od výhledu z vozidla po ptačí perspektivu.
- Hlavní obrazovka/obrazovka úlohy – tlačítko Hlavní obrazovka 🏠 přejde na hlavní obrazovku/obrazovku úlohy.

Jak přejít na obrazovku Výhled z vozidla:

1. Stiskněte záložku NAVÁDĚNÍ VÝHLED Z VOZIDLA .

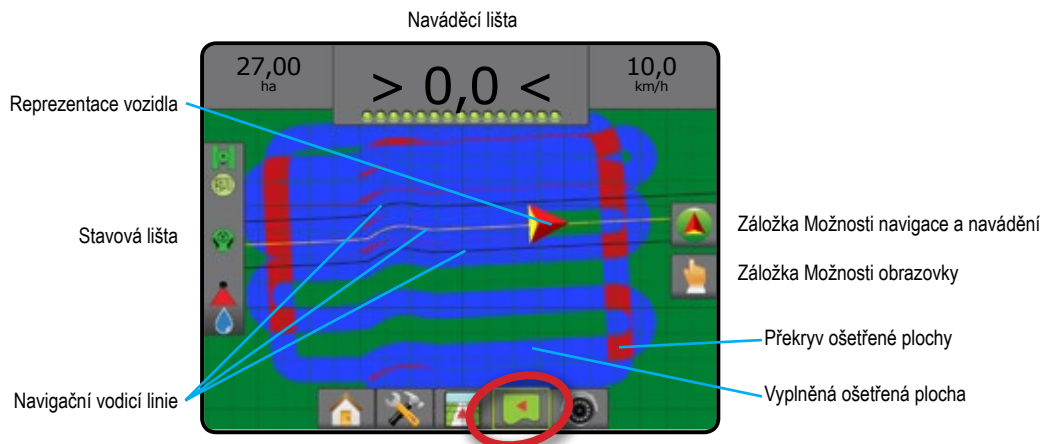
Obrázek 6-13: Obrazovka Výhled z vozidla s běžnými ikonami



Pohled na Pole

Pohled na pole vytváří počítačem generovaný obraz polohy vozidla a ošetřené plochy ze vzdušné perspektivy. Z této obrazovky máte přístup ke všem volbám nastavení a navigace, stejně jako k režimu sledování, a to prostřednictvím záložek s volbami na pravé straně obrazovky.

Obrázek 6-14: Pohled na Pole



Navádění na obrazovce

- Vodící linie
 - ◀ Oranžová – aktivní vodící linie
 - ◀ Černá (vícer) – sousední vodící linie
 - ◀ Černá – linie ohraničení
- Body – značky pro definované body
 - ◀ Červený bod – Návrat do bodu
 - ◀ Modrý bod – Značka A
 - ◀ Zelený bod – Značka B
- Ošetřená plocha – zobrazuje ošetřenou plochu a překrytí:
 - ◀ Modrá – jedna aplikace
 - ◀ Červená – dvě aplikace nebo více

- Sledování – přizpůsobte zobrazený výřez mapy bez nutnosti pohybu vozidlem.
- Přiblížení/oddálení – přizpůsobte zobrazený výřez mapy.

Asistence pomocí tlačítek konzole Matrix Pro 840GS

- Přiblížení/oddálení – tlačítka nahoru/dolů ▲ ▼ přizpůsobují zobrazený výřez mapy.
- Hlavní obrazovka/obrazovka úlohy – tlačítko Hlavní obrazovka 🏠 přejde na hlavní obrazovku/obrazovku úlohy.

Jak přejít na obrazovku Pohled na pole:

1. Stiskněte záložku NAVÁDĚNÍ POHLED NA POLE 🚩.

Obrázek 6-15: Obrazovka Pohled na pole s běžnými ikonami



Navádění RealView

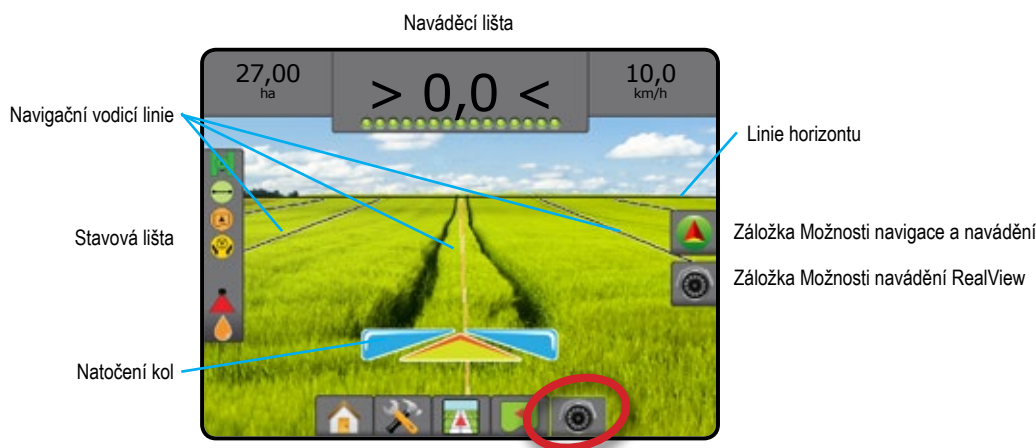
Navádění RealView umožňuje zobrazit živý vstup videa namísto počítačem generovaného obrazu. Z této obrazovky máte přístup ke všem volbám nastavení a navigace, a to prostřednictvím záložek na pravé straně obrazovky.

Pokud je nainstalovaný Modul volby videa (VSM), lze zvolit ze dvou nastavení videa:

- Pohled jedné kamery – lze zvolit vstupní signál až od osmi kamer a měnit tento vstupní signál videa.
- Dělený obraz kamery – umožňuje zvolit jednu ze dvou konfigurací čtyř vstupních signálů od kamer (A/B/C/D nebo E/F/G/H) a rozdělit zobrazení na čtyři samostatné pole videa.

Z této obrazovky lze otevřít režim navádění pomocí videa a režim natočení kol, a to prostřednictvím záložek v podobě ikon na pravé straně obrazovky.

Obrázek 6-16: Navádění RealView



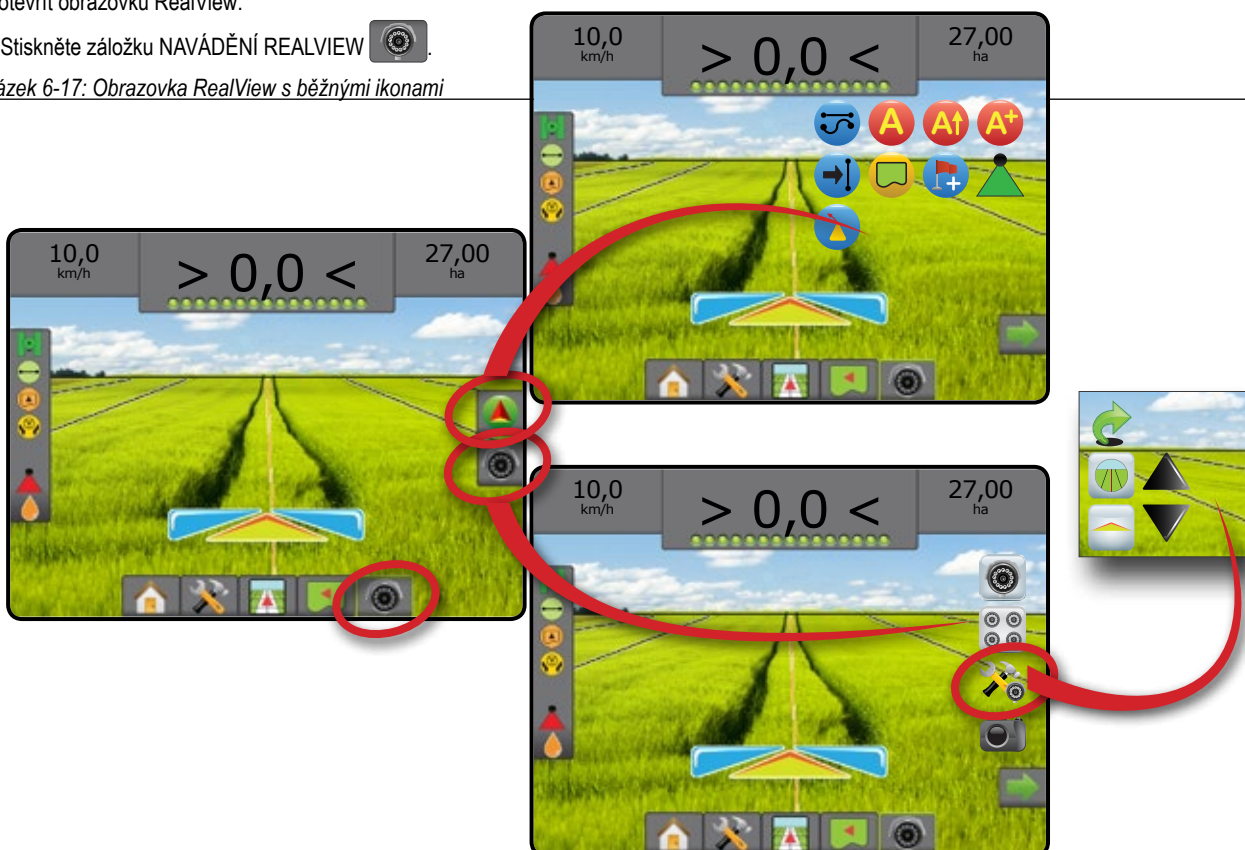
Navádění na obrazovce

- Vodící linie
 - ◀ Oranžová – aktivní vodící linie
 - ◀ Černá (vícer) – sousední vodící linie
- Horizontální černá linie – přizpůsobitelná linie horizontu


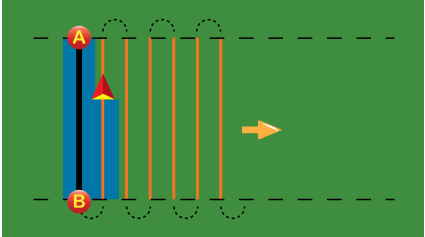

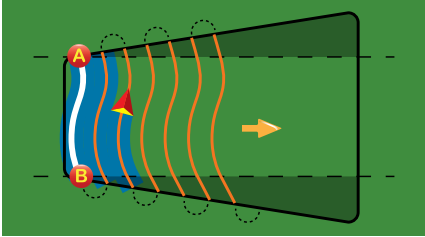

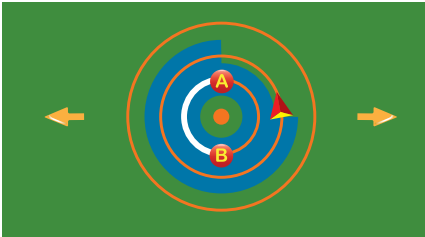

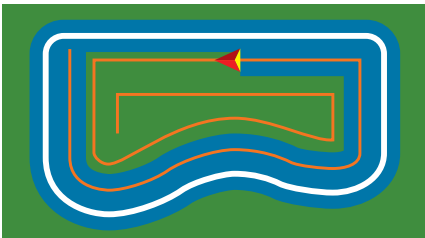

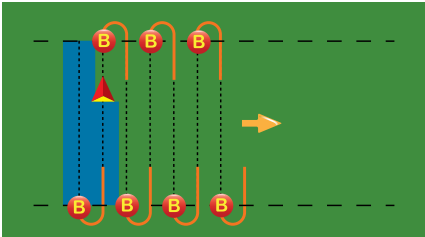

Jak otevřít obrazovku RealView:

1. Stiskněte záložku NAVÁDĚNÍ REALVIEW .

Obrázek 6-17: Obrazovka RealView s běžnými ikonami






REŽIMY NAVÁDĚNÍ

	<p>Navádění po přímé dráze AB</p> <p>Navádění Po přímé dráze AB poskytuje navádění po přímce na základě referenčních bodů A a B. Původní body A a B se používají k výpočtu všech paralelních vodicích linií.</p> <p><i>POZNÁMKA: Odstup od přilehlých vodicích linií se vypočítá na základě šířky navigace, která je zakódovaná v nastavení jednotky v možnostech Zařízení.</i></p>	
	<p>Navádění po zakřivené dráze AB</p> <p>Navádění po zakřivené dráze AB poskytuje navádění po zakřivených trasách odvozených od počáteční referenční linie AB. Na základě této počáteční základní linie se vypočítávají všechny ostatní vodicí linie.</p> <p><i>POZNÁMKA: U navádění po zakřivené trase doporučujeme nepřekročit odchylku 30° od vodicí linie AB.</i></p> <p><i>Odstup od přilehlých vodicích linií se vypočítá na základě šířky navigace, která je zakódovaná v nastavení jednotky v možnostech Zařízení.</i></p> <p><i>TIP: Při práci na ohraničené ploše bude pro předlohu navigace mimo určené body AB použito navádění po přímých liniích.</i></p>	
	<p>Navádění po soustředných kruhových drahách</p> <p>Navádění po soustředných kruhových drahách poskytuje navádění po kruhových drahách se společným středem a posunem směrem do středu nebo od středu na základě počáteční referenční linie AB. Na základě této počáteční základní linie se vypočítávají všechny ostatní vodicí linie.</p> <p>Používá se pro aplikaci produktů na kruhovém poli při navádění po kruhových drahách, které odpovídají poloměru centrálního systému zavlažování.</p> <p><i>POZNÁMKA: Odstup od přilehlých vodicích linií se vypočítá na základě šířky navigace, která je zakódovaná v nastavení jednotky v možnostech Zařízení.</i></p>	
	<p>Navádění při posledním průjezdu</p> <p>Navádění při posledním průjezdu poskytuje skutečnou navigaci pro poslední průjezd. Konzole automaticky detekuje nejbližší ošetřenou plochu a na základě toho definuje rovnoběžnou vodicí linii.</p> <p><i>POZNÁMKA: Pokud je definováno ohraničení, ale nedošlo k žádnému ošetření během procesu určení ohraničení, navádění nebude aktivováno.</i></p>	
	<p>Navádění další řádek</p> <p>Navigace další řádek označuje, kde je umístěn další řádek a poskytuje navádění na konci řádků k dalšímu sousednímu řádku. Když obsluha označí konec řádku a začne otáčet na další řádek, dostává k dispozici navádění po přímé dráze AB v dalším řádku. Jakmile je vozidlo v linii s další řádek, navádění se vypne.</p> <p><i>POZNÁMKA: Odstup od další řádek se vypočítá na základě šířky navigace, která je zakódovaná v nastavení jednotky v možnostech Zařízení.</i></p> <p><i>Navigace další řádek nepodporuje přeskokování řádků.</i></p>	
	<p>Bez navádění</p> <p>Režim Bez navádění vypíná navádění.</p> <p><i>POZNÁMKA: Režim Bez navádění nezpůsobí vymazání vodicích linií a bodů z konzole. Chcete-li z konzole smazat nastavená/uložená data, podívejte se do sekce Správa dat v části Nastavení jednotky.</i></p>	

VODICÍ LINIE


Pohled vpřed po zakřivené trase  označuje, jakým směrem se vozidlo vydá po zatočení do libovolného směru.

Vodící linie AB, vodící linie azimutu, vodící linie dalšího průchodu a vodící linie další řádek jsou dostupné v závislosti na aktuálním režimu navádění. Pro každou úlohu lze v konzoli uložit až 25 nastavených vodících linií. Při přepínání mezi jednotlivými režimy navádění se budou měnit aktuálně dostupné vodící linie.



V každém režimu navádění lze vytvořit více vodících linií. Pokud bude v jednom režimu navádění uložena více než jedna vodící linie, zpřístupní se funkce pro další vodící linie. Stisknutím volby pro další vodící linie    se vozidlo nasměruje na další vodící linii uloženou v konzoli.

Uživatel může duplikovat a upravovat úlohy pro opětovné použití ohraničení a vodících linií pro různé aplikace na stejném poli, a to za použití programu Fieldware Link či volby Data->Data úlohy->Spravovat.

Vodící linie Pohled vpřed po zakřivené trase

 Vodící linie Pohled vpřed po zakřivené trase označuje pomocí „ukazatele“, používaného jako navigace, kam je řízené vozidlo právě naváděno. Volba Pohled vpřed po zakřivené trase je dostupná ve všech režimech navádění.

Vodící linii Pohled vpřed po zakřivené trase aktivujete takto:



1. Stiskněte záložku MOŽNOSTI NAVIGACE A NAVÁDĚNÍ  pro zobrazení navigačních možností.
2. Zvolte ikonu POHLED VPŘED PO ZAKŘIVENÉ TRASE .

Ukazatel bude viditelný na obrazovce navigace.

Obrázek 6-18: Pohled vpřed po zakřivené trase








Chcete-li odstranit vodící linii Pohled vpřed po zakřivené trase, postupujte takto:

1. Stiskněte záložku MOŽNOSTI NAVIGACE A NAVÁDĚNÍ  pro zobrazení navigačních možností.
2. Zvolte ikonu POHLED VPŘED PO ZAKŘIVENÉ TRASE .

Vyznačení bodů A a B


A B Vytvoření vodící linie AB:

1. Najedte do požadované polohy odpovídající bodu A .
2. Stiskněte záložku MOŽNOSTI NAVIGACE A NAVÁDĚNÍ  pro zobrazení navigačních možností.
3. **Zatímco je vozidlo v pohybu**, stiskněte ikonu ZNAČKA A .
4. Najedte do požadované polohy odpovídající bodu B .
5. Stiskněte ikonu ZNAČKA B  pro vytvoření dráhy AB.
6. Vložit název vodící linie?

Stiskněte:

- ▶ Ano – pro zadání názvu a uložení vodící linie do konzole
- ▶ Ne – pro automatické vygenerování názvu a uložení vodící linie do konzole

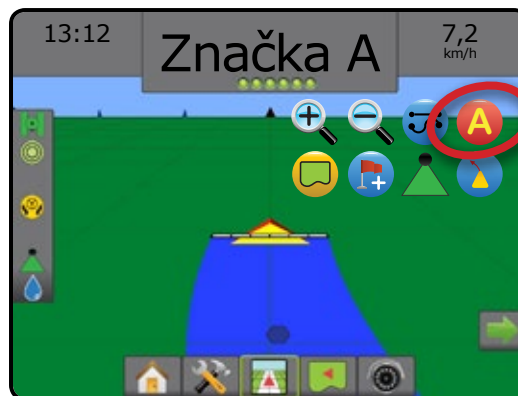
Konzole začne nyní poskytovat navigační informace.

POZNÁMKA: Ikona ZNAČKY B  nelze vybrat (je šedá), dokud neurazíte minimální vzdálenost (3,0 metru při rovném či zakřiveném navádění, 50,0 metru při navádění po soustředných kruhových drahách).

POZNÁMKA: Není nutné objet celý obvod kolem středu pro iniciování navádění po soustředných kruhových drahách.

Použijte ikonu ZRUŠIT ZNAČKU  pro zrušení pokynu Značky A a návrat na předchozí vodící linii (je-li definována).

Obrázek 6-19: Bod Značka A



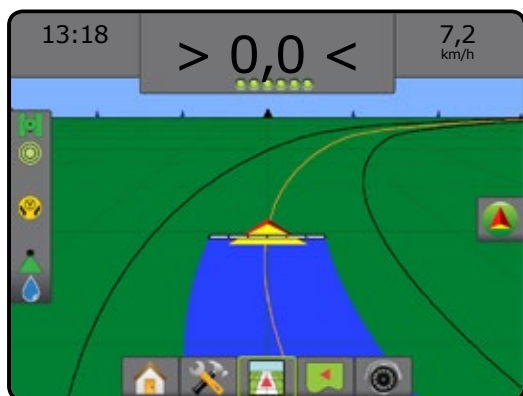
Obrázek 6-20: Bod Značka B



Obrázek 6-21: Uložit vodící linii





Obrázek 6-22: Následování pokynů navádění



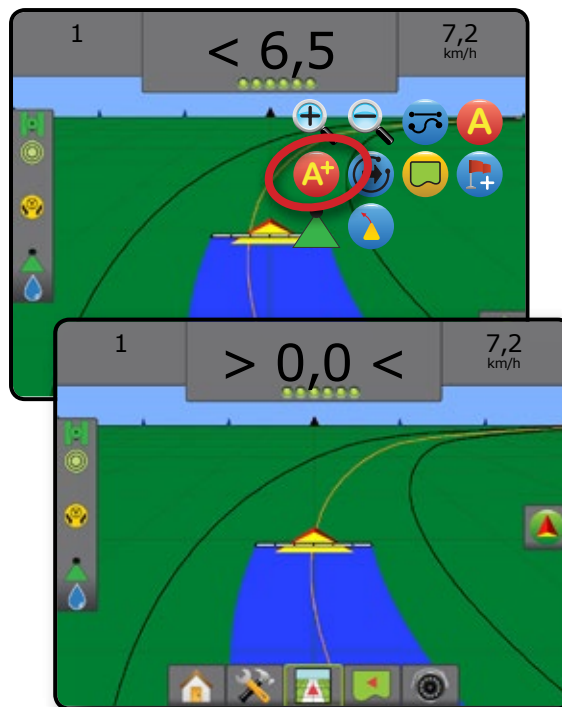
Funkce posun A+

Funkce posun A+ umožňuje posun aktuální vodící čáry do místa aktuální polohy vozidla.




Jak upravit vodící linie:

1. Stiskněte záložku MOŽNOSTI NAVIGACE A NAVÁDĚNÍ  pro zobrazení navigačních možností.
2. Stiskněte ikonu POSUNOUT A+ .


Obrázek 6-23: Posunout A+






Funkce pro další vodící linie

Pokud bude uložena více než jedna vodící linie, zpřístupní se funkce pro další vodící linie. Stisknutím volby pro další vodící linie    se vozidlo nasměruje na další vodící linii uloženou v konzoli.

Chcete-li zvolit jinou dostupnou vodící linii, postupujte takto:

1. Stiskněte záložku MOŽNOSTI NAVIGACE A NAVÁDĚNÍ  pro zobrazení navigačních možností.

2. Stiskněte ikonu DALŠÍ VODICÍ LINIE   .

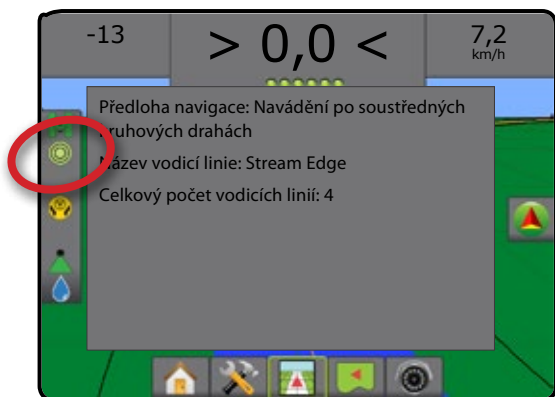
Opakovaným tiskem ikony DALŠÍ VODICÍ LINIE    se můžete přepínat mezi všemi vodícími liniemi.

Obrázek 6-24: Další vodící linie




Chcete-li zobrazit, která vodící linie je aktivní, stiskněte na stavové liště ikonu Režim navádění.

Obrázek 6-25: Zobrazení, která vodící linie je aktivní



Vodící linie pro poslední průjezd

 Navádění při posledním průjezdu poskytuje skutečnou navigaci pro poslední průjezd. Konzole automaticky detekuje nejbližší ošetřenou plochu a na základě toho definuje rovnoběžnou vodící linii.

Vodící linie pro poslední průjezd aktivujete takto:

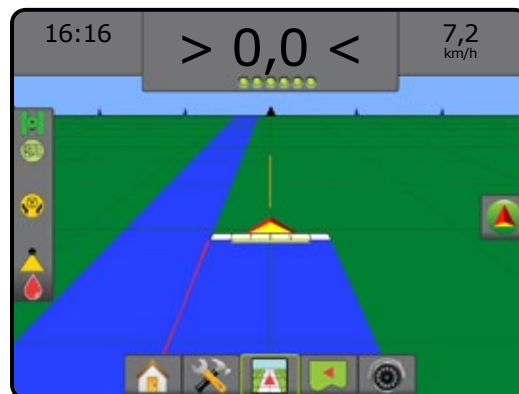
1. Najedte do požadované polohy pro první průjezd.
2. Najedte vedle ošetřené plochy.
3. Konzole začne nyní poskytovat navigační informace.

POZNÁMKA: Pokud je definováno ohraničení, ale nedošlo k žádnému ošetření během procesu určení ohraničení, navádění nebude aktivováno.

Obrázek 6-26: Provádění prvního průjezdu



Obrázek 6-27: Následování pokynů navádění






Vodící linie další řádek

☞ Navigace další řádek označuje na základě naprogramovaného záběru navigace, kde je umístěn další řádek a poskytuje navádění na uživatelem určeném konci řádku k dalšímu sousednímu řádku. Když obsluha označí konec řádku, vytvoří se v aktuálním řádku přímá linie AB a začne být k dispozici navádění na linii s další řádek. Jakmile je vozidlo v linii s další řádek, navádění se vypne.

POZNÁMKA: Odsazení k linii s další řádek se vypočítá na základě šířky navigace, která se nastavuje v části Nastavení jednotky sekce Nastavení zařízení.

Vodící linie další řádek aktivujete takto:


1. Stiskněte záložku MOŽNOSTI NAVIGACE A NAVÁDĚNÍ  pro zobrazení navigačních možností.
2. Na konci řádku (když jedete v rovné linii) stiskněte ikonu ZNAČKA B .
 - ◀Konec řádku bude označen zelenou tečkou .
3. Otočte se k dalšímu řádku.
4. Na základě směru otočení proběhne navádění k dalšímu sousednímu řádku.
 - ◀Jakmile se vozidlo dostane na příslušný řádek, vodící linie bude odstraněna
5. Na konci dalšího řádku postup opakujte.

POZNÁMKA: Navigace další řádek nepodporuje přeskakování řádků.

Obrázek 6-28: Označení konce řádku







Stupně azimutu

 Azimut je definován jako horizontální úhel měřený po směru hodinových ručiček od severního směru. Když používáte azimut, nachází se jeho počáteční bod ve středu imaginárního kruhu. Tento kruh je rozdělen do 360°. Sever = 0, východ = 90, jih = 180, západ = 270.

Můžete zadat stupně azimutu a určit tak přesné umístění vozidla. Když zvolíte režim navigace, můžete zadat stupně azimutu.

Vytvoření vodící linie pro stupně azimutu:

1. Stiskněte záložku MOŽNOSTI NAVIGACE A NAVÁDĚNÍ  pro zobrazení navigačních možností.
2. Stiskněte ikonu AZIMUT  pro zadání stupňů azimutu.
3. Použijte vstupní obrazovku pro stanovení stupňů azimutu.
4. Stiskněte:
 - ▶ Přijmout  pro uložení nastavení
 - ▶ Zrušit  pro opuštění klávesnice bez uložení
5. Vložit název vodící linie?

Stiskněte:

- ▶ Ano – pro zadání názvu a uložení vodící linie
- ▶ Ne – chcete-li nechat název vygenerovat automaticky

Konzole začne nyní poskytovat navigační informace.

Chcete-li vytvořit další vodící linie azimutu, postupujte stejně jako u počáteční vodící linie azimutu.

Obrázek 6-29: Navádění za použití azimutu







OHRANIČENÍ OŠETŘOVANÉ PLOCHY

Ohraničení ošetřované plochy určuje plochy, které budou ošetřovány a které nikoli, a to za použití systému automatického vypínání sekci /BoomPilot/. Ohraničení lze vytvořit ve všech režimech navádění. Najednou lze uložit jedno vnější ohraničení a až pět (5) vnitřních ohraničení.



Uživatel může duplikovat a upravovat úlohy pro opětovné použití ohraničení a vodicích linií pro různé ošetření na stejném poli, a to za použití programu Fieldware Link či volby Data->Data úlohy->Spravovat.


Vnější ohraničení ošetřované plochy vytvoříte takto:

1. Najedte na požadované místo na obvodu pole / ošetřované plochy.
2. Stiskněte záložku MOŽNOSTI NAVIGACE A NAVÁDĚNÍ  pro zobrazení navigačních možností.
3. Zatímco je vozidlo v pohybu, stiskněte ikonu OHRANIČENÍ .
4. Objedte obvod pole/plochy.
5. Jak dokončit ohraničení:
 - ▶ Dojedte na vzdálenost šířky jednoho pokosu od výchozího bodu. Hranice se automaticky uzavře (bílá vodicí linie se změně na černou).
 - ▶ Stiskněte ikonu KONEC OHRANIČENÍ . Přímá čára dokončí ohraničení mezi vaší aktuální pozicí a výchozím bodem.
6. Stiskněte:
 - ▶ Uložit – k uložení ohraničení
 - ▶ Smazat – ke smazání ohraničení

POZNÁMKA: Na vnější nebo počáteční hranici není pro výběr k dispozici ikona KONEC OHRANIČENÍ  (je zobrazena šedě), dokud není ujeta minimální vzdálenost (pět šířek pokosu).

Pokud mapujete ohraničení s jedním či více složenými a vypnutými postřikovacími rámy, je třeba tuto konfiguraci postřikovacích rámu ponechat po celou dobu trvání průjezdu po ohraničení. Jakékoli změny v počtu zapnutých postřikovacích rámu a tím šířky stroje po zahájení procesu mapování ohraničení bude mít za následek namapování ohraničení na vnějším okraji všech naprogramovaných postřikovacích rámu – nikoli nezbytně těch, které byly v daný okamžik při projíždění ohraničení zapnuté.

Když mapujete ohraničení s několika vypnutými postřikovacími rámy, je třeba přepnout systém BoomPilot do ručního režimu  a ZAPNOUT hlavní vypínač a vypínače všech postřikovacích rámu, které budou použity při průjezdu ohraničením. Po dokončení průjezdu ohraničením můžete vypínače postřikovacího rámu VYPNOUT a hlavní vypínač zůstává ZAPNUTÝ. Systém BoomPilot můžete vrátit do automatického režimu  a budete tak potom moci používat automatické řízení sekci postřikovacího rámu.

Poznámka: Pokud je ohraničení mapováno s několika složenými postřikovacími rámy, jak bylo popsáno výše, může být nezbytné použít ikonu POSUNOUT A+  na správné pozici na vodicí linii pro další přejezdy na poli.

Obrázek 6-30: Probíhá ohraničování



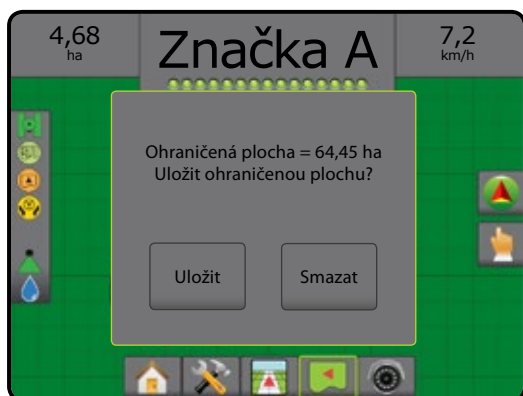
Obrázek 6-31: Dokončení ohraničení – přímá linie k výchozímu bodu




Obrázek 6-32: Dokončení ohraničení – pojezd k výchozímu bodu



Obrázek 6-33: Uložení ohraničení



Použijte ikonu ZRUŠENÍ OHRANIČENÍ  pro zrušení procesu definování nového ohraničení pole a návrat k předchozímu ohraničení (je-li definováno).

Chcete-li vytvořit vnitřní ohraničení, postupujte ve stejných krocích jako u počátečního ohraničení.

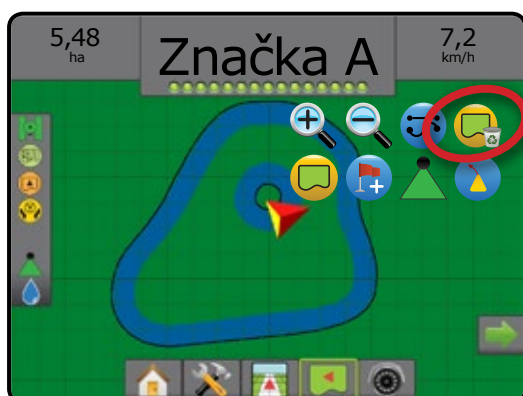
Obrázek 6-34: Přidání vnitřního ohraničení





Při vytváření externího či počátečního ohraničení bude hraniční linie vně krajní sekce postřikovacího rámu. Při vytváření vnitřního či dalšího ohraničení bude hraniční linie uvnitř vnitřní sekce postřikovacího rámu.

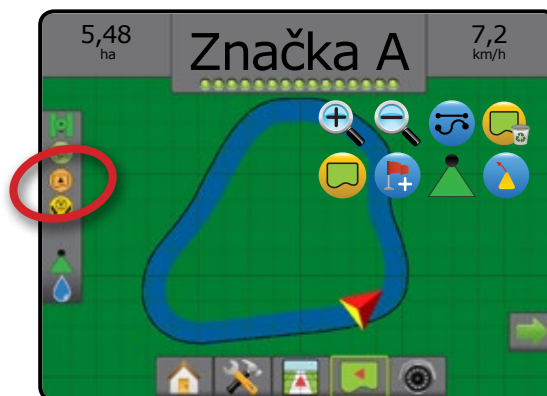
Použijte ikonu ZRUŠENÍ OHRANIČENÍ  pro smazání všech hranic pole pro aktuální úlohu.

Obrázek 6-35: Dokončení ohraničení – pojezd k výchozímu bodu



Jakmile je ohraničení stanoveno, zobrazí se v souvislosti s Vaší aktuální polohou na stavové liště ikona UVNITŘ OHRANIČENÍ  nebo ikona VNĚ OHRANIČENÍ .

Obrázek 6-36: Dokončení ohraničení – pojezd k výchozímu bodu






NÁVRAT DO BODU

Funkce Návrat do bodu poskytuje navádění zpět do určeného bodu ve Výhledu z vozidla a v Pohledu na pole. Ve Výhledu z vozidla směřuje vozidlo šipka zpět k určenému bodu. V Pohledu na pole se zobrazuje pouze určený bod.

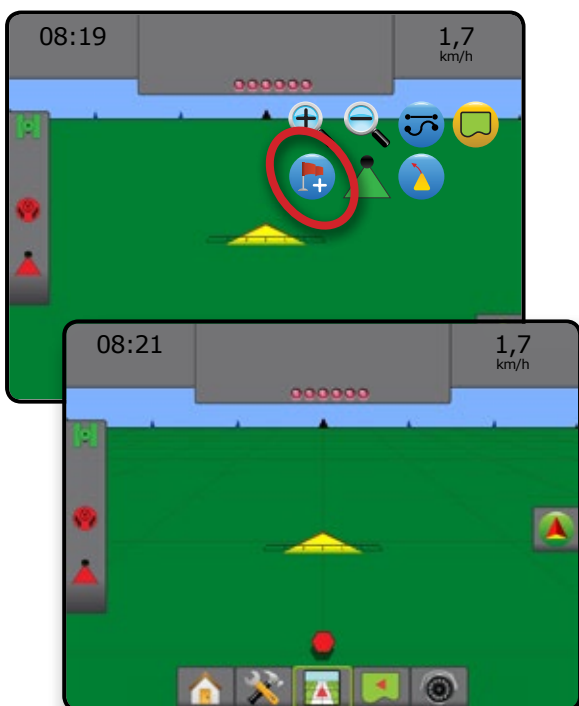
Bod návratu je specifický pro každou úlohu a v aktuální úloze zůstane aktivní, dokud jej nezrušíte.

Vyznačení bodu návratu

Bod návratu vyznačíte takto:



1. Najedte do požadované polohy odpovídající bodu návratu .
2. Stiskněte záložku MOŽNOSTI NAVIGACE A NAVÁDĚNÍ  pro zobrazení navigačních možností.
3. Stiskněte ikonu PŘIDAT BOD .

Obrázek 6-37: Bod návratu byl stanoven – Výhled z vozidla



Smazání bodu návratu

Chcete-li smazat určený bod návratu, postupujte takto:

1. Stiskněte záložku MOŽNOSTI NAVIGACE A NAVÁDĚNÍ  pro zobrazení navigačních možností.
2. Stiskněte ikonu SMAZAT BOD .



Ikona Smazat bod není k dispozici, když je aktivní navádění Návrat do bodu.

Obrázek 6-38: Smazat bod




Navádění k bodu návratu

Chcete-li zobrazit vzdálenost a navádění do stanoveného bodu návratu, postupujte takto:

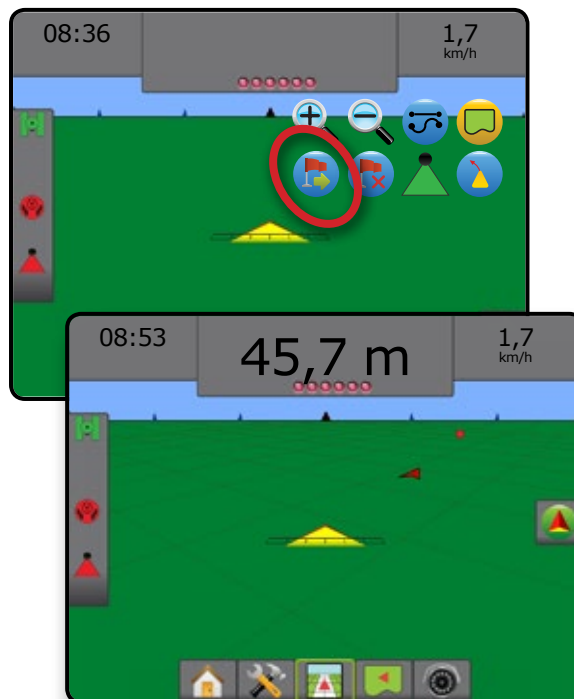
1. Stiskněte záložku MOŽNOSTI NAVIGACE A NAVÁDĚNÍ  pro zobrazení navigačních možností.
2. Stiskněte ikonu NAVÁDĚNÍ NÁVRAT DO BODU .

Konzole začne na naváděcí liště poskytovat údaj o vzdálenosti vozidla od definovaného bodu.

Pomocí ikony ZRUŠIT NAVÁDĚNÍ NÁVRAT DO BODU  skryjete vzdálenost a navádění k definovanému bodu.

Navádění nelze vypočítat, pokud je na naváděcí liště zobrazen znak „?“.

Obrázek 6-39: Navádění Návrat do bodu – Výhled z vozidla



BOOMPILOT



Jediná sekce


Pokud není k dispozici modul SmartCable či řídicí modul sekci (SDM), všechny postřikovací sekce se zapínají a vypínají systémem BoomPilot. Bude zobrazena pouze jedna šifra sekce postřikovací sekce a stavová lišta nebude obsahovat žádnou ikonu.

POZNÁMKA: Pokud je k dispozici modul SmartCable či řídicí modul sekci (SDM), získáte další informace v příslušných sekcích s informacemi k těmto modulům.


Pouze konzola

Zapínání a vypínání ošetřování pomocí konzole:

1. Stiskněte záložku MOŽNOSTI NAVIGACE A NAVÁDĚNÍ  pro zobrazení navigačních možností.
2. Stiskněte ikonu BOOMPILOT .

POZNÁMKA: Navigace GPS je nedostupná, pokud je ikona BOOMPILOT šedá .

Na plochách, které nemají být ošetřovány, postupujte takto:

1. Stiskněte ikonu BOOMPILOT .


Opětovným stisknutím ikony BOOMPILOT  obnovíte ošetřování.

Obrázek 6-40: Všechny postřikovací sekce vypnuté/zapnuté – bez SDM



S volitelným spínačem provozu zapnuto/vypnuto

Systém BoomPilot lze potlačit pomocí volitelného spínače provozu zapnuto/vypnuto.

POZNÁMKA: Pokud se spínač provozu zapnuto/vypnuto nachází v pozici „zapnuto“, aktivuje se celá sekce a ikona BOOMPILOT  nebude mít žádný vliv.

Použití spínače provozu zapnuto/vypnuto

Zapínání a vypínání ošetřování pomocí spínače provozu zapnuto/vypnuto:



1. Otočte spínač provozu zapnuto/vypnuto do polohy „zapnuto“.


Vypnutí ošetřování pomocí spínače provozu zapnuto/vypnuto:

1. Otočte spínač provozu zapnuto/vypnuto do polohy „vypnuto“.

Použití konzoly

Řízení ošetřování pomocí konzole:

1. Spínač provozu zapnuto/vypnuto by měl zůstat v poloze „vypnuto“.
2. Stiskněte záložku MOŽNOSTI NAVIGACE A NAVÁDĚNÍ  pro zobrazení navigačních možností.
3. Stiskněte ikonu BOOMPILOT .




POZNÁMKA: Navigace GPS je nedostupná, pokud je ikona BOOMPILOT šedá .

Na plochách, které nemají být ošetřovány, postupujte takto:



1. Stiskněte ikonu BOOMPILOT .

Opětovným stisknutím ikony BOOMPILOT  obnovíte ošetřování.

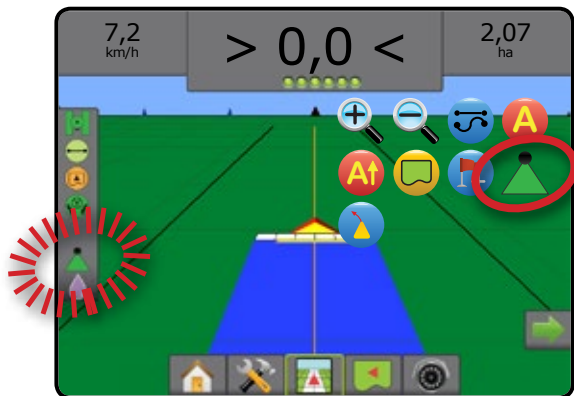
Modul SmartCable nebo řídicí modul sekci

Pokud je k dispozici modul SmartCable nebo řídicí modul sekci (SDM) nastavuje se pomocí systému BoomPilot automatické řízení sekci na hodnoty vypnuto/ručně , automaticky  nebo vše zapnuto .

POZNÁMKA: Pokud nemáte k dispozici modul SmartCable či řídicí modul sekci (SDM), najdete příklad v části Jediná sekce.




Navigace GPS je nedostupná, pokud je IKONA BOOMPILOT šedá . Ikona BoomPilot na stavové liště bude ve stavu vypnuto/ručně .

Obrázek 6-41: Automaticky pro všechny sekce v režimu






Pouze konzola

Jak přepnout systém BoomPilot na automaticku :




1. Stiskněte záložku MOŽNOSTI NAVIGACE A NAVÁDĚNÍ  pro zobrazení navigačních možností.
2. Stiskněte ikonu BOOMPILOT .
 - ◀Automaticky – ikona na stavové liště zezelená 

Na plochách, které nemají být ošetřovány, postupujte takto:



1. Stiskněte záložku MOŽNOSTI NAVIGACE A NAVÁDĚNÍ  pro zobrazení navigačních možností.
2. Stiskněte ikonu BOOMPILOT .
 - ◀Vypnuto/ručně – ikona na stavové liště zčervená 




Opětovným stisknutím ikony BOOMPILOT  obnovíte ošetřování.

Chcete-li všechny sekce zapnout , postupujte takto:




1. Stiskněte záložku MOŽNOSTI NAVIGACE A NAVÁDĚNÍ  pro zobrazení navigačních možností.
2. Stiskněte a podržte ikonu BOOMPILOT .
 - ◀Vše zapnuto – ikona na stavové liště zežlutne 

Řídicí jednotka rozsahu nebo přepínač

Jak přepínat systém BoomPilot mezi režimy vypnuto/ručně  a automaticky , když systém obsahuje řídicí jednotku rozsahu nebo přepínač:


1. Otočte hlavní vypínač řídicí jednotky rozsahu do polohy „Zapnuto“. Spínače jednotlivých sekci postřikovacího rámu musí zůstat v poloze „Vypnuto“.
2. Stiskněte záložku MOŽNOSTI NAVIGACE A NAVÁDĚNÍ  pro zobrazení navigačních možností.
3. Stiskněte ikonu BOOMPILOT .
 - ◀Automaticky – ikona na stavové liště zezelená 

Na plochách, které nemají být ošetřovány, postupujte takto:

1. Stiskněte záložku MOŽNOSTI NAVIGACE A NAVÁDĚNÍ  pro zobrazení navigačních možností.
2. Stiskněte ikonu BOOMPILOT .
 - ◀Vypnuto/ručně – ikona na stavové liště zčervená 




Opětovným stisknutím ikony BOOMPILOT  obnovíte ošetřování.

NEBO

1. Ručně vypněte hlavní vypínač řídicí jednotky rozsahu a odpojte tak postřikovací rámy.
 - ◀Vypnuto/ručně – ikona na stavové liště zčervená 

Otočením hlavního vypínače do polohy „Zapnuto“ pokračujete v aplikaci postřiku.

Chcete-li všechny sekce zapnout , postupujte takto:

1. Stiskněte záložku MOŽNOSTI NAVIGACE A NAVÁDĚNÍ  pro zobrazení navigačních možností.
2. Stiskněte a podržte ikonu BOOMPILOT .
 - ◀Vše zapnuto – ikona na stavové liště zežlutne 



Řídicí jednotka rozsahu s interním řídicím modulem sekci

Když používáte řídicí jednotku rozsahu s interním řídicím modulem sekci, musí být hlavní vypínač a vypínače sekci postřikovacího rámu v poloze „Zapnuto“.

Spínač provozu zapnuto/vypnuto

Když je nainstalován spínač provozu zapnuto/vypnuto, měl by zůstat při změně jakýchkoli nastavení v poloze „vypnuto“.

Konfigurace spínače systému Matrix Pro GS Boompilot

Systém BoomPilot (automatického vypínání sekci)	Řídicí jednotka rozsahu		ŘJR s interním SDM		Spínač provozu	Ikona postřiku
	Hlavní	Spínače postřikovacích rámu	Hlavní	Spínače postřikovacích rámu		
Automatický režim	Zapnuto	Vypnuto	Zapnuto	Zapnuto	Vypnuto	
Ruční režim	Zapnuto	Zapnuto	Zapnuto	Zapnuto	Vypnuto	



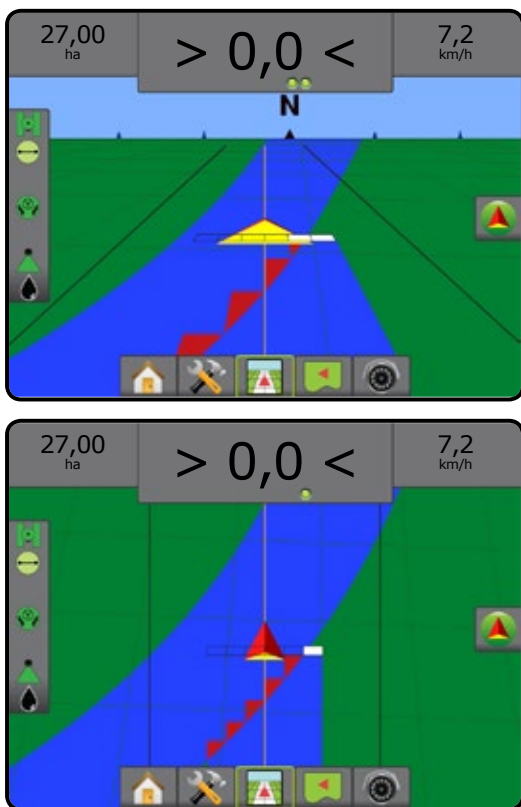
PŘIBLÍŽENÍ/ODDÁLENÍ

Výhled z vozidla

Přiblížení/oddálení a perspektiva se používají k přizpůsobení výhledu z vozidla nebo perspektivy k horizontu z rozsahu od výhledu z vozidla po ptačí perspektivu.

- Přiblížení přizpůsobí zobrazení na Výhled z vozidla se zobrazením kompasu na horizontu
- Oddálení přizpůsobí pohled na ptačí perspektivu

Obrázek 6-42: Od přiblížení k oddálení



Pohled na Pole

Přiblížení/oddálení se používá k přizpůsobení zobrazeného výřezu mapy.

- Přiblížení zmenší zobrazený výřez mapy.
- Oddálení zvětší zobrazený výřez mapy.



REŽIM SLEDOVÁNÍ

Při navádění pohledem na pole umožňuje režim sledování ruční umístění obrazovky podle potřeby. Mimostředná pozice na obrazovce bude ponechána, dokud nestisknete ikonu Globální.

Pro nastavení Režimu sledování a sledování na celé obrazovce:

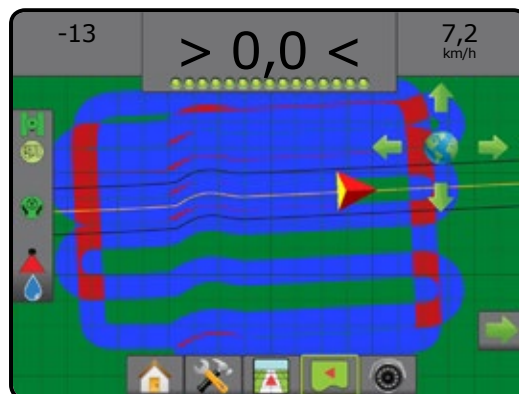
1. Stiskněte záložku MOŽNOSTI OBRAZOVKY .
2. Stiskněte
 - ▶ A PŘETÁHNĚTE OBRAZOVKU do příslušného směru a posuňte tak zobrazení na obrazovce.
 - ▶ ŠIPKY v příslušném směru a posuňte tak zobrazení na obrazovce (dolů, vlevo, vpravo, nahoru).
 - ▶ ikonu GLOBÁLNÍ POHLED pro umístění vozidla do středu obrazovky a rozšíření zobrazení na obrazovce na nejširší možnou plochu.

POZNÁMKA: Stiskněte a podržte ŠIPKY pro rychlé přizpůsobení hodnot.

Jak zavřít možnosti režimu sledování:

1. Stiskněte záložku ZAVŘÍT MOŽNOSTI .



Obrázek 6-43: Režim sledování




VOLBY SPECIFICKÉ PRO NAVADĚNÍ REALVIEW

Navádění RealView umožňuje zobrazit živý vstup videa namísto počítačem generovaného obrazu.

Pokud je nainstalovaný modul volby videa (VSM), lze zvolit zedvou (2) nastavení videa:

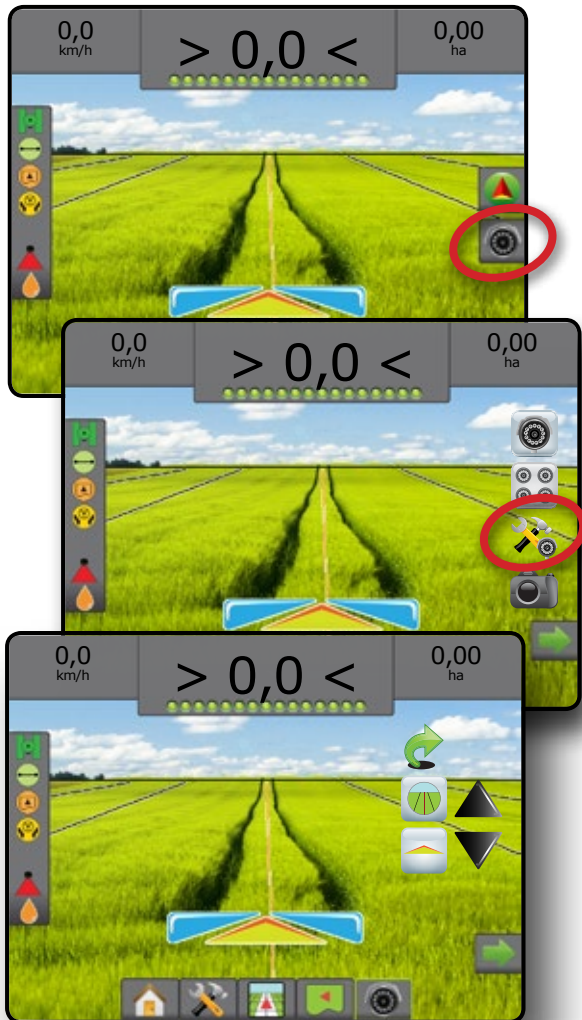
- ▶ Pohled jedné kamery  – lze zvolit vstupní signál jedné (1) až osmi (8) kamer a měnit tento vstupní signál videa.
- ▶ Dělený obraz kamery  – umožňuje zvolit jednu (1) ze dvou (2) konfigurací čtyř (4) vstupních signálů od kamer (A/B/C/D nebo E/F/G/H) a rozdělit zobrazení na čtyři samostatná pole videa.

K dispozici je také:

- ▶ Pořízení snímku z kamery RealView  – uloží snímek aktuální obrazovky na jednotku USB

Možnosti navádění RealView zahrnují také navádění prostřednictvím videa, indikátor úhlu řízení a pořízení snímku z kamery.

Obrázek 6-44: Možnosti navádění RealView




Obrázek 6-45: Volba jedné kamery









Obrázek 6-46: Volba rozděleného zobrazení



Možnosti nastavení RealView

 Možnosti nastavení RealView zpřístupňují další nástroje navádění, včetně navádění prostřednictvím videa a indikátoru úhlu řízení.

Možnosti RealView najdete takto:

1. Stisknete záložku MOŽNOSTI REALVIEW  a nechte si tak zobrazit možnosti RealView.
2. Stisknete ikonu MOŽNOSTI NAVÁDĚNÍ REALVIEW .
3. Zvolte jednu z těchto možností:
 - ▶ Navádění pomocí videa  – umístí přes obraz videokamery trojrozměrné vodící linie pro snazší navigaci
 - ▶ Indikátor úhlu řízení  – ukazuje směr, do kterého je nutné otočit volantem
 - ▶ Upravení horizontální linie   – přizpůsobí linii horizontu obrazovky nahoru či dolů

Obrázek 6-47: Možnosti nastavení RealView






KAPITOLA 7 – GPS

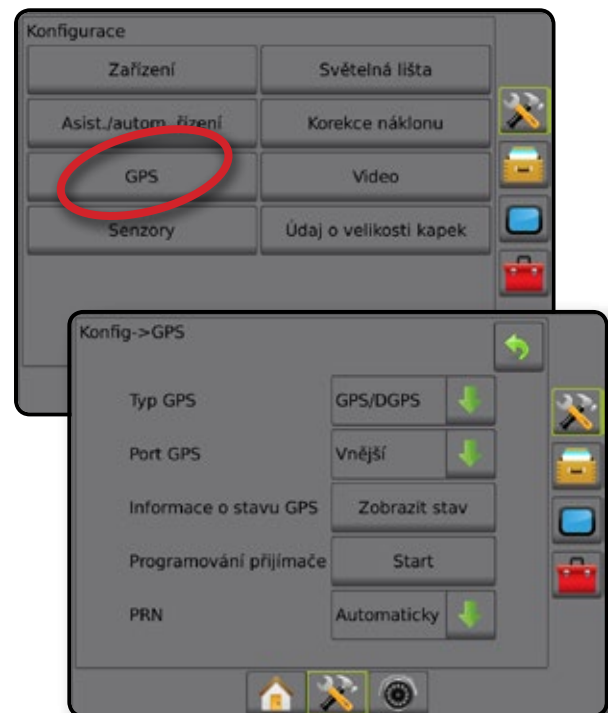
Volba GPS se používá k nastavení typu GPS, portu GPS a PRN, stejně jako k zobrazení informací o stavu GPS.

GPS

POZNÁMKA: Tato nastavení jsou nezbytná pro fungování asistovaného/automatického řízení a senzoru náklonu, stejně jako pro řádnou funkci zařízení.

1. Stiskněte postranní záložku KONFIGURACE .
2. Stiskněte volbu **GPS**.
3. Zvolte jednu z těchto možností:
 - ▶ Typ GPS – nastaví přijímání zdrojových přenosů GPS
 - ▶ Port GPS – nastaví komunikační port (D)GPS
 - ▶ Informace o stavu GPS – zobrazí informace týkající se GGA/VTG (datový tok), počet satelitů, HDOP, PRN, kvalitu GGA, přijímač GPS, verzi přijímače a pásmo UTM
 - ▶ Programování přijímače – umožňuje přímé programování přijímače GPS z příkazového řádku
 - ▶ PRN – určuje SBAS PRN poskytující rozdílová korekční data GNSS
 - ▶ Střídat PRN – když PRN není automatické, druhé alternativní SBAS PRN poskytne druhou sadu rozdílových korekčních dat GNSS
4. Stiskněte šipku ZPĚT  nebo postranní záložku KONFIGURACE  pro návrat na hlavní obrazovku Konfigurace.

Obrázek 7-1: GPS

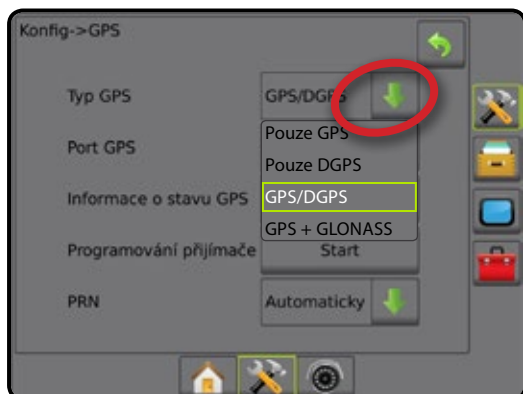


Typ GPS

Typ GPS může být upraven tak, aby přijímal zdrojové přenosy GPS (jen neupravený signál), zdrojové přenosy DGPS (jen odlišně upravený signál) nebo oba typy signálů.

1. Stiskněte šipku DOLŮ ↓ a zobrazí se seznam možností.
2. Vyberte:
 - ▶ Pouze GPS – neupravovaný signál
 - ▶ Pouze DGPS – rozdílově upravovaný signál
 - ▶ GPS/DGPS – jeden z typů signálů
 - ▶ GPS+GLONASS – neupravovaný signál ze systémů GPS a GLONASS

Obrázek 7-2: Typ GPS



POZNÁMKA: Když vyberete možnost „GPS+GLONASS“, nebude k dispozici PRN a nezobrazí se ani na obrazovce.

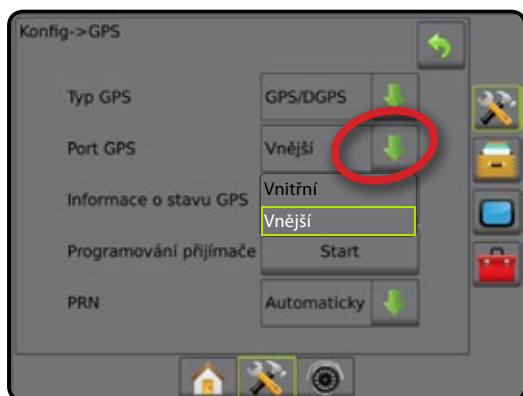
Port GPS

Port GPS lze nastavit jako „Vnitřní“ pro účely použití interního (D)GPS (pokud je nainstalováno) a tím vysílání signálu, nebo jako „Vnější“ pro přijímání externích dat (D)GPS.

1. Stiskněte šipku DOLŮ ↓ a zobrazí se seznam možností.
2. Vyberte:
 - ▶ Vnitřní – použije se interní (D)GPS (pokud je nainstalováno) a vysílá signál
 - ▶ Vnější – bude přijímat externí data (D)GPS data

POZNÁMKA: Používání signálů GPS jako Omnistar HP/XP nebo RTK vyžaduje nastavení portu GPS na hodnotu Vnější.

Obrázek 7-3: Port GPS



Minimální požadavky na konfiguraci externího přijímače

Před připojením jednotky Matrix a zahájením práce s externím přijímačem GPS musí být splněny tyto minimální požadavky na konfiguraci.

Nastavení sériového portu

Přenosová rychlost:	19 200
Počet datových bitů:	8
Parita:	Žádná
Koncové bity:	1

Požadované připojení sériového portu

Sériový kabel s 9pólovým konektorem RS-232

POZNÁMKA: V závislosti na výstupu přijímače může být nutné používat redukci Null Modem.

Řetězce NMEA

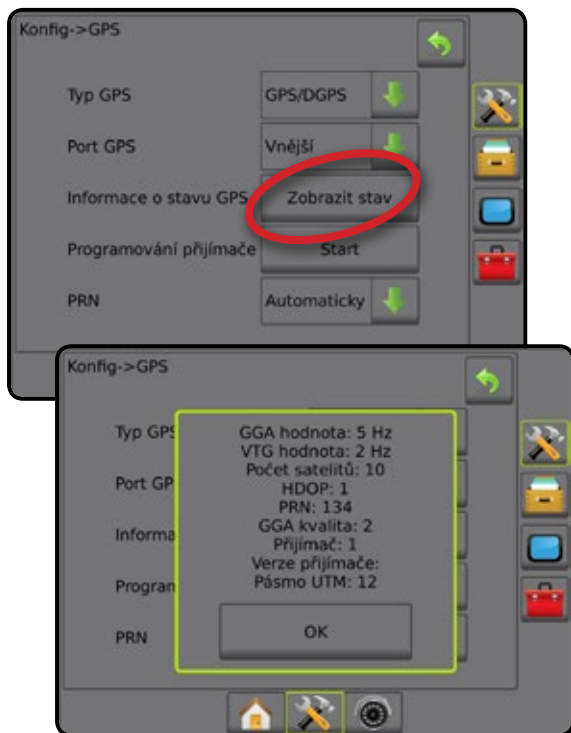
GGA	5 Hz
Volitelné OTG	5 Hz, 2 Hz, Vypnuto
ZDA	0,2 Hz

Informace o stavu GPS

Volba Informace o stavu GPS zobrazí snímek aktuálních informací o stavu GPS.

1. Stiskněte tlačítko **Zobrazit stav**.
 2. Zobrazí se tato data:
 - ◀ Hodnoty GGA/VTG – počet pozic GPS za sekundu.
 - ◀ Počet satelitů – počet viditelných satelitů GPS (DGPS vyžaduje minimálně 4)
 - ◀ HDOP – míra síly geometrie satelitů v horizontální rovině. Hodnota HDOP by měla být ideálně nižší než 2.
 - ◀ PRN – identifikátor aktuálního satelitu DGPS
 - ◀ GGA kvalita – aktuální indikátor kvality signálu GPS (viz tabulka GGA)
 - ◀ Přijímač – aktuální indikátor přijímače
 - ◀ Verze přijímače – verze softwaru nainstalovaného na přijímači
 - ◀ Pásmo UTM – pásmo aktuální polohy
 3. Chcete-li se vrátit k nastavení GPS, stiskněte tlačítko **OK**.
- POZNÁMKA:** Pokud není modul GPS dostupný, všechny hodnoty budou „Neplatné“.

Obrázek 7-4: Informace o stavu GPS



Informace o stavu GPS na obrazovkách navádění

Stav GPS zobrazuje informace o datovém toku, počtu detekovaných satelitů, kvalitě satelitního signálu a identifikační (ID) kód.

1. Stiskněte ikonu STAV GPS :



Požadavky GGA

Kvalita GGA požadovaná pro práci s různými typy signálu se může lišit. Požadavky jsou uvedeny v tabulce níže.

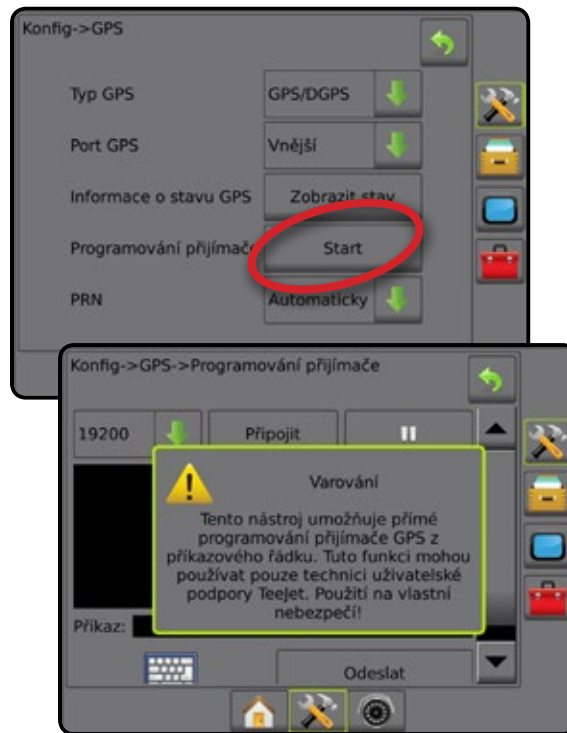
Služba	Indikátor	Přesnost
Pouze GPS	1	< 3 m
WAAS/EGNOS/majáček	2	< 1 m
RTK	4	4 cm
Omnistar HP/XP	5	10 cm
Prokluz / vymazání trasy	9	< 1 m

Programování přijímače

Programování přijímače – umožňuje přímé programování přijímače GPS z příkazového řádku. Tuto funkci mohou používat pouze technici uživatelské podpory TeeJet. Použití na vlastní nebezpečí!


1. Stiskněte tlačítko **Start**.
2. Programování podle potřeby upravte.

Obrázek 7-5: Programování přijímače

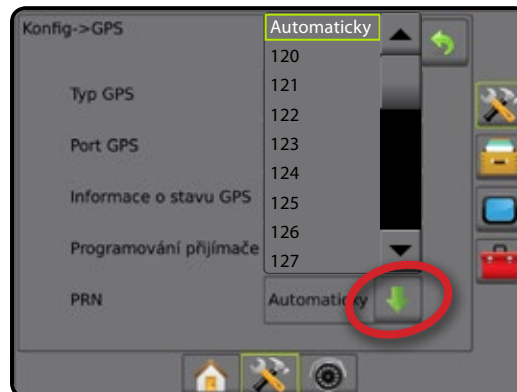


PRN

Volba PRN určuje SBAS PRN poskytující rozdílová korekční data GNSS.

1. Stiskněte šipku DOLŮ  a zobrazí se seznam možností.
2. Vyberte:
 - ▶ Automaticky – automatická volba PRN
 - ▶ Číslo – číslo přidružené k lokalitě vaší činnosti získáte od místního dodavatele

Obrázek 7-6: PRN

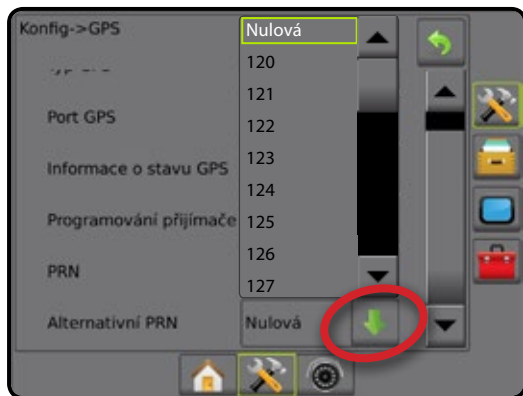


Alternativní PRN

Když PRN není automatické, druhé alternativní SBAS PRN poskytnete druhou sadu rozdílových korekčních dat GNSS.

1. Stiskněte šipku DOLŮ ↓ a zobrazí se seznam možností.
2. Vyberte:
 - ▶ Nulová – žádné číslo alternativního PRN
 - ▶ Číslo – číslo přidružené k lokalitě vaší činnosti získáte od místního dodavatele

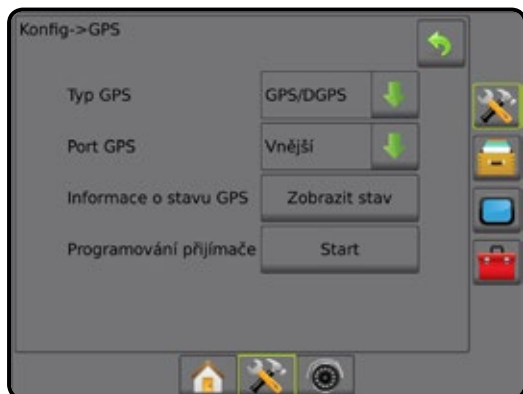
Obrázek 7-7: Alternativní PRN



Volba PRN se nezobrazuje

Když je volba Typ GPS nastavená na hodnotu „GPS+GLONASS“, nejsou možnosti PRN k dispozici a ani se nezobrazují na obrazovce.

Obrázek 7-8: PRN



KAPITOLA 8 – NASTAVENÍ ZAŘÍZENÍ

Nastavení zařízení se používá k provedení různých nastavení souvisejících s režimy rovně, rozmetadlo či střídavě uspořádaný.

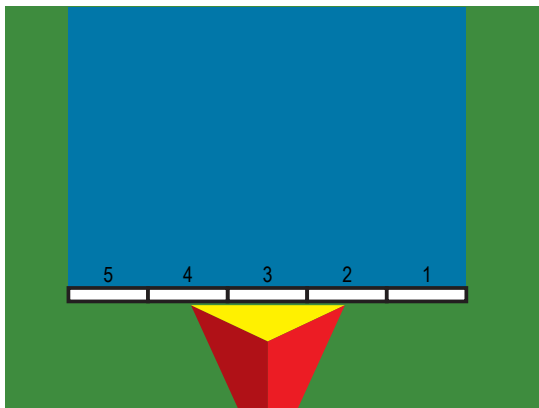
Nastavení se budou lišit v závislosti na přítomnosti modulu SmartCable či řídicího modulu sekcí (SDM).

Typ zařízení

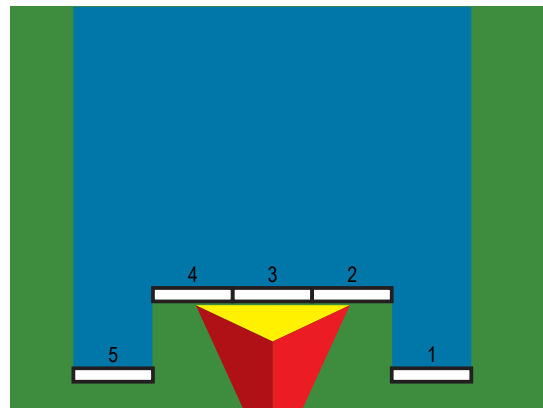
Typ zařízení volí typ předlohy aplikace, který nejlépe reprezentuje váš systém.

- V režimu Rovně – sekce postřikovacího rámu nemají délku a jsou uspořádány v přímce s pevnou vzdáleností od antény
- V režimu Rozmetadlo – je vytvořena virtuální linie v rovině s metacími disky, od které mohou být aplikační sekce různě vzdálené, přičemž tyto sekce mohou být různě dlouhé
- V režimu Střídavě uspořádáno – je vytvořena virtuální linie v rovině se Sekcí 1, u které nemají aplikační sekce žádnou délku a tyto sekce mohou být různě vzdálené od antény

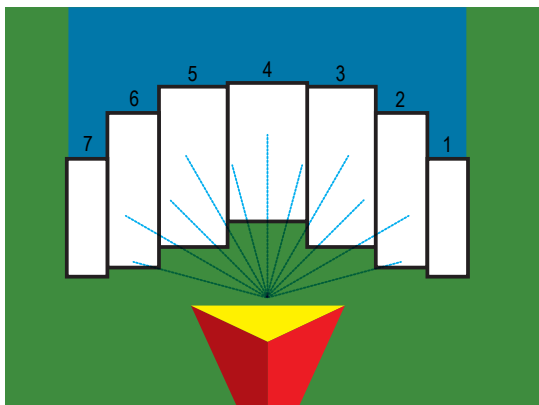
Obrázek 8-1: Typ zařízení – Rovně



Obrázek 8-3: Typ zařízení – Střídavě uspořádáno



Obrázek 8-2: Typ zařízení – Rozmetadlo



Číslo sekcí

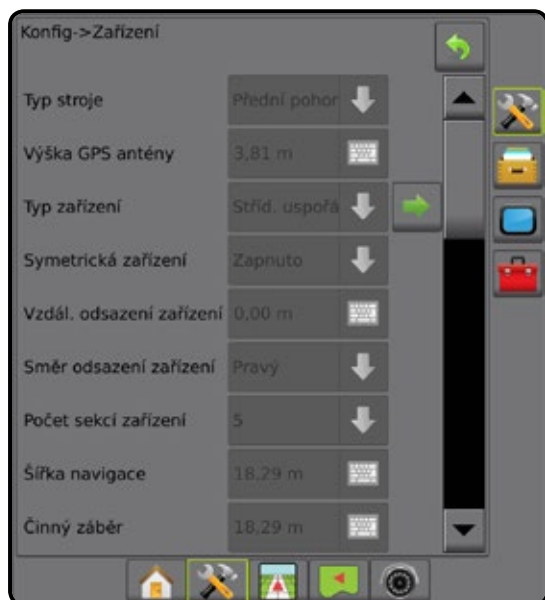
Sekce jsou očíslovány zleva doprava při pohledu ve směru pohybu stroje.

ZÁKLADNÍ POUŽÍVÁNÍ OBRAZOVKY

Možnosti nedostupné v případě probíhající úlohy

Když je aktivní nějaká úloha, některé možnosti nastavení jsou nedostupné. Chcete-li se dozvědět, které možnosti nejsou dostupné, podívejte se do přehledu struktury nabídky režimu nastavení.

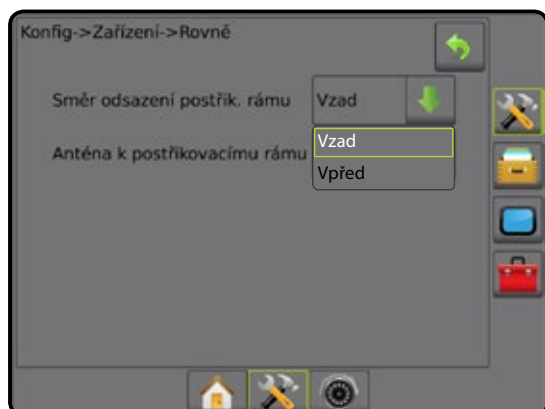
Obrázek 8-4: Příklady nedostupných možností



Výběr z rozevírací nabídky

Stiskněte šipku DOLŮ ↓ a zobrazí se volby. Pomocí šipek NAHORU/DOLŮ ▲ ▼ nebo případně pomocí posuvníku se můžete posouvat v rozsáhlejší seznamu. Vyberte požadovanou volbu. Chcete-li seznam zavřít bez výběru volby, dotkněte se obrazovky kdekoli mimo rozevírací nabídku.

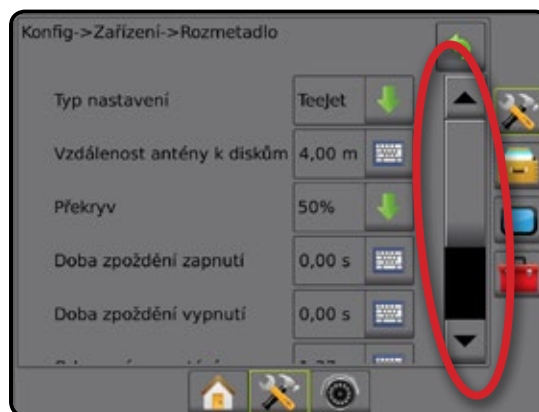
Obrázek 8-5: Příklad rozevírací nabídky



Posuvné obrazovky

Některé obrazovky obsahují více informací či možností, které jsou viditelné mimo rozsah aktuální obrazovky. Další možnosti či informace, které nejsou aktuálně na obrazovce vidět, zpřístupníte pomocí šipek NAHORU/DOLŮ ▲ ▼ nebo posuvníku.

Obrázek 8-6: Příklad posuvné obrazovky

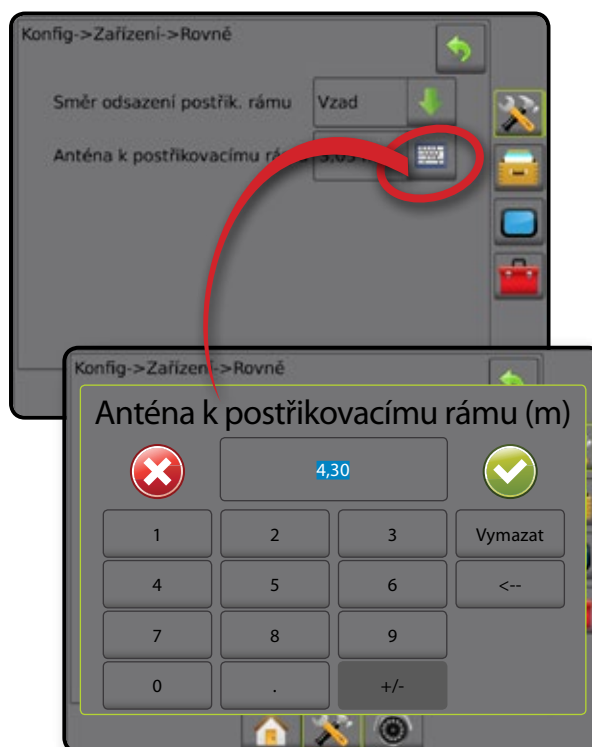


Obrazovka pro vstup z klávesnice

Stiskněte ikonu KLÁVESNICE. Pomocí numerické klávesnice zadejte hodnotu.

Chcete-li nastavení uložit, stiskněte ikonu PŘIJMOUT ✓, nebo stiskněte ikonu ZRUŠIT ✗, čímž klávesnici opustíte bez uložení změn.


Obrázek 8-7: Příklad klávesnice




NASTAVENÍ JEDINÉ SEKCE

Nastavení jediné sekce se používá, když systém neobsahuje modul SmartCable či řídicí modul sekci (SDM). Celý postříkovací rám či metací plocha se považuje za jedinou sekci.

POZNÁMKA: Pokud máte k dispozici modul SmartCable či řídicí modul sekci (SDM), najdete postup nastavení v části „Nastavení modulu SmartCable či řídicího modulu sekci“.

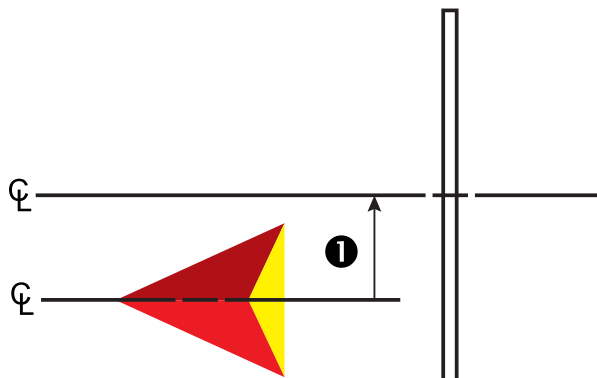
1. Stiskněte postranní záložku KONFIGURACE .
2. Stiskněte **Zařízení**.
3. Zvolte jednu z těchto možností:
 - ▶ Typ stroje – používá se k výběru typu stroje, který nejvíce odpovídá vašemu stroji.
 - ▶ Výška GPS antény – používá se k měření výšky antény od země. Rozsah je 0,0 až 10,0 metrů.
 - ▶ Typ zařízení – používá se k výběru rozvržení sekci pro účely umístění aplikovaného produktu.
 - ▶ Vzdálenost odsazení zařízení ① – používá se k zadání vzdálenosti od středové linie stroje ke středu zařízení. Rozsah je 0 až 10,0 metrů.

POZNÁMKA: Podrobné pokyny k nastavení viz kapitola Odsazení zařízení tohoto návodu.
 - ▶ Směr odsazení zařízení ① – směr od středové linie stroje do středu zařízení při pohledu ve směru pohybu stroje vpřed
 - ▶ Šířka navigace – používá se k zadání vzdálenosti mezi vodicími liniemi. Rozsah je 1,0 až 75,0 metrů.
 - ▶ Činný záběr [Typ zařízení Rovný] – používá se k zadání celkové šířky zařízení.
 - ▶ Pracovní záběr [Typ zařízení Rozmetadlo] – používá se k zadání celkové šířky zařízení.
 - ▶ Signál vjezd/výjezd – používá se k nastavení upozornění, které signalizuje opuštění ošetřované plochy či vjezd na ni.
 - ▶ Použitá výstraha - čas vjezdu – když je zapnuto nastavení signál při vjezdu, používá se tato volba k nastavení doby před opuštěním ošetřované plochy, kdy zazní alarm. Rozsah nastavení je 0 až 10 sekund.
 - ▶ Použitá výstraha - čas výjezdu – když je zapnuto nastavení Signál při výjezdu, používá se tato volba k nastavení doby před vjezdem na ošetřovanou plochu, kdy zazní alarm. Rozsah nastavení je 0 až 10 sekund.
4. Stiskněte šipku DALŠÍ STRÁNKA  a nastavte zvolené volby pro specifický typ zařízení.

Obrázek 8-8: Zařízení – jediná sekce

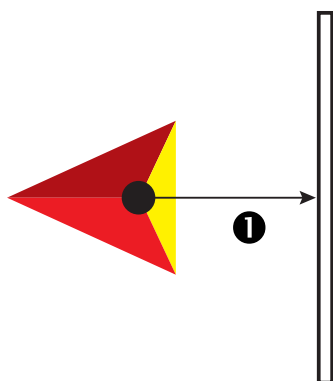


Obrázek 8-9: Vzdálenost odsazení a směr zařízení

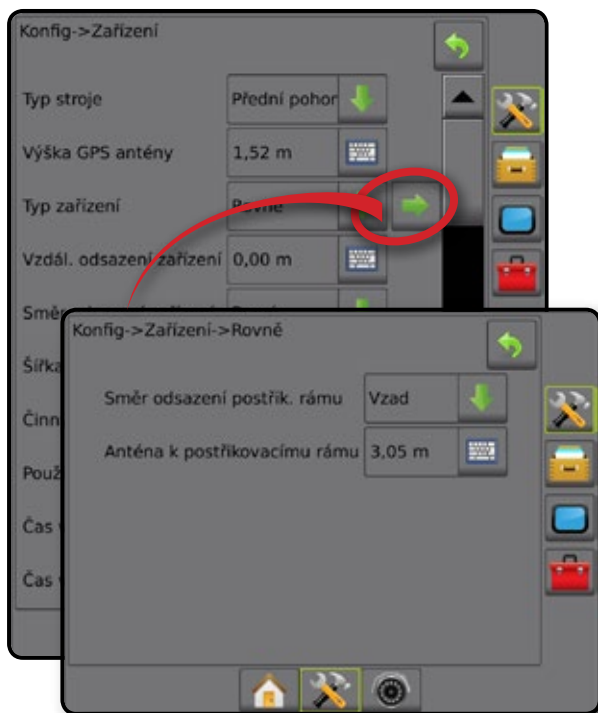


Typ zařízení Rovně

1. Na obrazovce Zařízení vyberte typ zařízení **Rovně**.
2. Stiskněte šipku DALŠÍ STRÁNKA ➡.
3. Zvolte jednu z těchto možností:
 - ▶ Směr odsazení postřikovacího rámu – určuje, zda se postřikovací rám nachází před anténou nebo za anténou GPS při pohledu ve směru jízdy vozidla vpřed
 - ▶ Anténa k postřikovacímu rámu ❶ – používá se k zadání vzdálenosti od antény GPS k postřikovacímu rámu. Rozsah je 0,0 až 50,0 metrů.
4. Stiskněte šipku ZPĚT ↶ pro návrat na obrazovku Zařízení, nebo postranní záložku KONFIGURACE 🛠️ pro návrat na hlavní obrazovku Konfigurace.

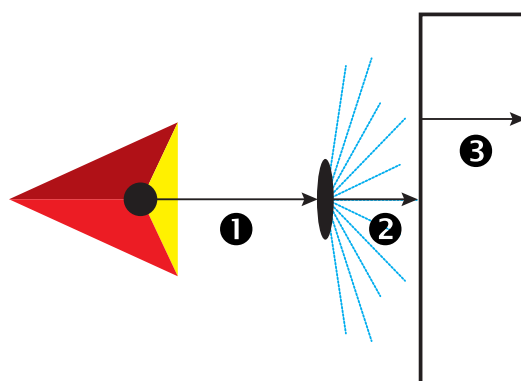


Obrázek 8-10: Možnosti nastavení zařízení v režimu Rovně.

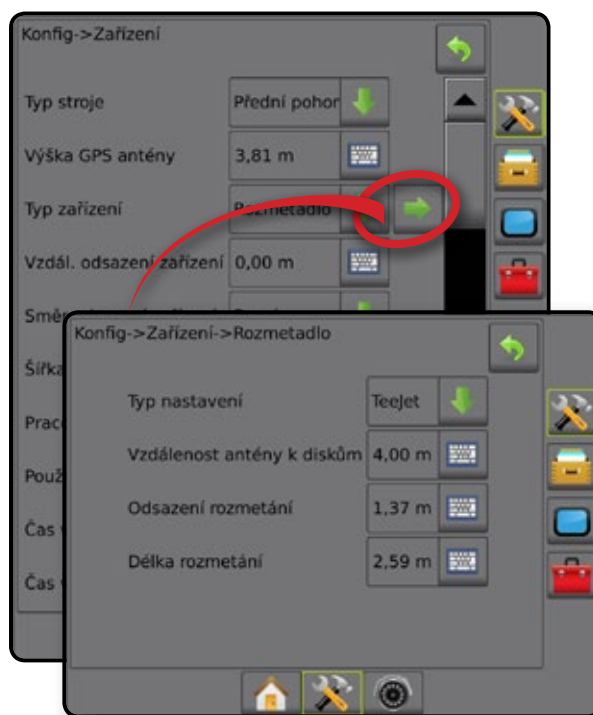


Typ zařízení rozmetadlo TeeJet

1. Na obrazovce Zařízení vyberte typ zařízení **Rozmetadlo**.
2. Stiskněte šipku DALŠÍ STRÁNKA ➡.
3. Zvolte jednu z těchto možností:
 - ▶ Typ nastavení – používá se k výběru typu rozmetadla **TeeJet**
 - ▶ Vzdálenost antény k diskům ❶ – používá se k zadání vzdálenosti od antény GPS k metacím diskům či rozptylovacímu mechanismu. Rozsah je 0,0 až 50,0 metrů.
 - ▶ Odsazení rozmetání ❷ – používá se k zadání odsazení od disků či rozptylovacího mechanismu k místu, kde se produkt poprvé dotkne země. Rozsah je 0,0 až 75,0 metrů.
 - ▶ Délka rozmetání ❸ – používá se k zadání délky ošetřování pro danou sekci. Rozsah je 0,0 až 75,0 metrů.
4. Stiskněte šipku ZPĚT ↶ pro návrat na obrazovku Zařízení, nebo postranní záložku KONFIGURACE 🛠️ pro návrat na hlavní obrazovku Konfigurace.



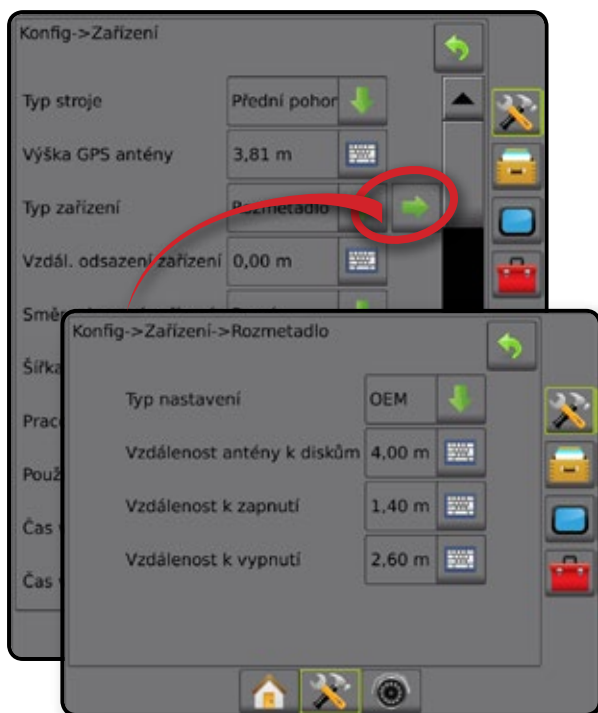
Obrázek 8-11: Možnosti nastavení zařízení v režimu rozmetadla TeeJet



Typ zařízení rozmetadlo OEM

1. Na obrazovce Zařízení vyberte typ zařízení **Rozmetadlo**.
2. Stiskněte šipku DALŠÍ STRÁNKA ➡.
3. Zvolte jednu z těchto možností:
 - ▶ Typ nastavení – používá se k výběru typu rozmetadla **OEM**
 - ▶ Vzdálenost antény k diskům – používá se k zadání vzdálenosti od antény GPS k metacím diskům či rozptylovacímu mechanismu. Rozsah je 0,0 až 50,0 metrů.
 - ▶ Vzdálenost k zapnutí – používá se k nastavení vzdálenosti k zapnutí při opouštění ošetřované plochy. Příslušné hodnoty vám dodá výrobce rozmetadel.
 - ▶ Vzdálenost k vypnutí – používá se k nastavení vzdálenosti k vypnutí při vjetí na ošetřovanou plochu. Příslušné hodnoty vám dodá výrobce rozmetadel.
4. Stiskněte šipku ZPĚT ⬅ pro návrat na obrazovku Zařízení, nebo postranní záložku KONFIGURACE 🛠 pro návrat na hlavní obrazovku Konfigurace.


Obrázek 8-12: Možnosti nastavení zařízení v režimu rozmetadla OEM




NASTAVENÍ MODULU SMARTCABLE ČI ŘÍDICÍHO MODULU SEKČÍ

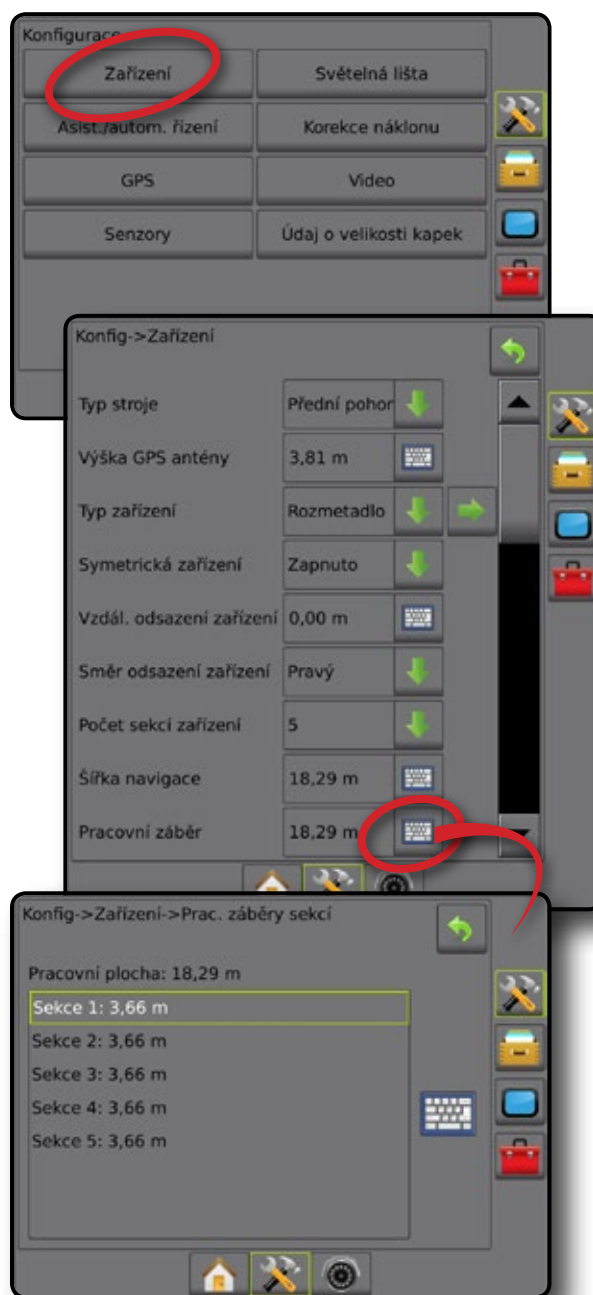
Nastavení modulu SmartCable či řídicího modulu sekčí se používá, když systém obsahuje modul SmartCable či řídicí modul sekčí (SDM). Postřikovací rám či metačí plochu lze zadat jako až 15 sekčí. Každá sekce může mít různou šířku a v režimu rozmetadla i různou délku. S modulem SDM jsou k dispozici další možnosti, např. překrytí aplikace, zpoždění aplikace a střídavě uspořádaný režim.

POZNÁMKA: Pokud nemáte k dispozici modul SmartCable či řídicí modul sekčí (SDM), najdete postup nastavení v části „Nastavení jediné sekce“.

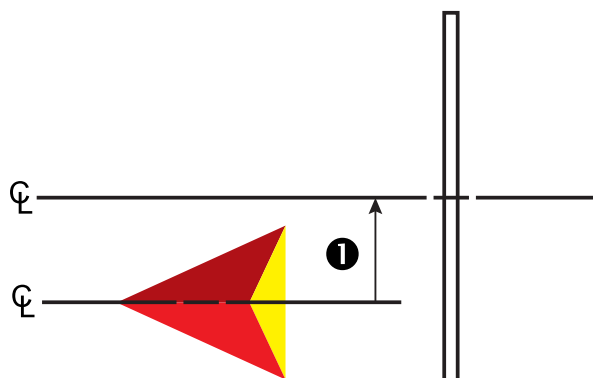
1. Stiskněte postranní záložku KONFIGURACE .
2. Stiskněte **Zařízení**.
3. Zvolte jednu z těchto možností:
 - ▶ Typ stroje – používá se k výběru typu stroje, který nejvíce odpovídá vašemu stroji.
 - ▶ Výška GPS antény – používá se k měření výšky antény od země. Rozsah je 0,0 až 10,0 metrů.
 - ▶ Typ zařízení – používá se k výběru rozvržení sekčí pro účely umístění aplikovaného produktu.
 - ▶ Symetrická zařízení – nastavuje se, pokud jsou sekce párové a proto sdílejí stejné hodnoty šířky, odsazení a délky
 - ▶ Vzdálenost odsazení zařízení ❶ – používá se k zadání vzdálenosti od středové linie stroje ke středu zařízení. Rozsah je 0 až 10,0 metrů.

POZNÁMKA: Podrobné pokyny k nastavení viz kapitola Odsazení zařízení tohoto návodu.
 - ▶ Směr odsazení zařízení ❶ – směr od středové linie stroje do středu zařízení při pohledu ve směru pohybu stroje vpřed
 - ▶ Počet sekčí zařízení – používá se k výběru počtu sekčí zařízení
 - ▶ Šířka navigace – používá se k zadání vzdálenosti mezi vodicími liniemi. Rozsah je 1,0 až 75,0 metrů.
 - ▶ Činný záběr [Typ zařízení Rovný nebo Střídavě uspořádaný] – používá se k zadání celkové šířky všech sekčí zařízení. Každá sekce může mít jiný záběr. Sekce jsou očíslovány zleva doprava při pohledu ve směru pohybu stroje. Rozsah je pro každou sekci 0,0 až 75,0 metrů. Všechny sekce musí mít celkem více než 1,0 metru.
 - ▶ Pracovní záběr [Typ zařízení Rozmetadlo] – používá se k zadání celkové šířky všech sekčí zařízení. Každá sekce může mít jiný záběr. Sekce jsou očíslovány zleva doprava při pohledu ve směru pohybu stroje. Rozsah je pro každou sekci 0,0 až 75,0 metrů. Všechny sekce musí mít celkem více než 1,0 metru.
4. Stiskněte šipku DALŠÍ STRÁNKA  a nastavte specifické možnosti zařízení.

Obrázek 8-13: Zařízení – Modul SmartCable nebo řídicí modul sekčí

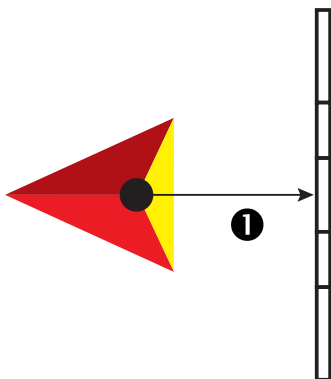


Obrázek 8-14: Vzdálenost odsazení a směr zařízení

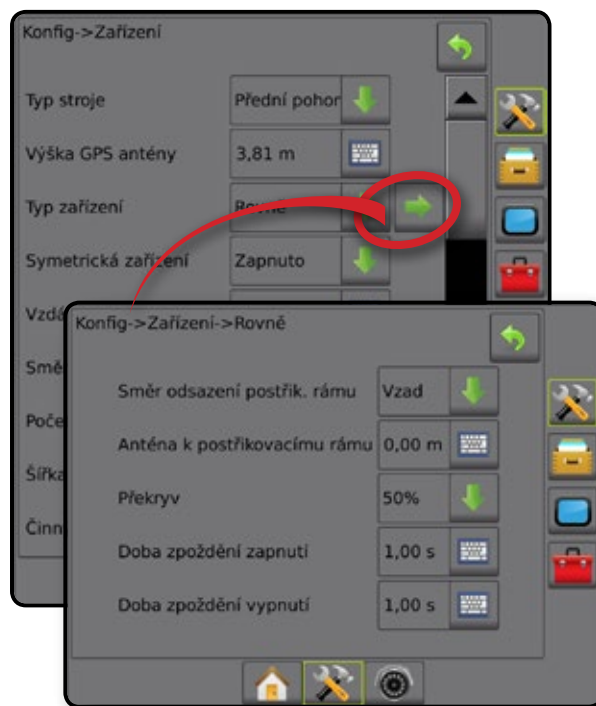


Typ zařízení Rovně

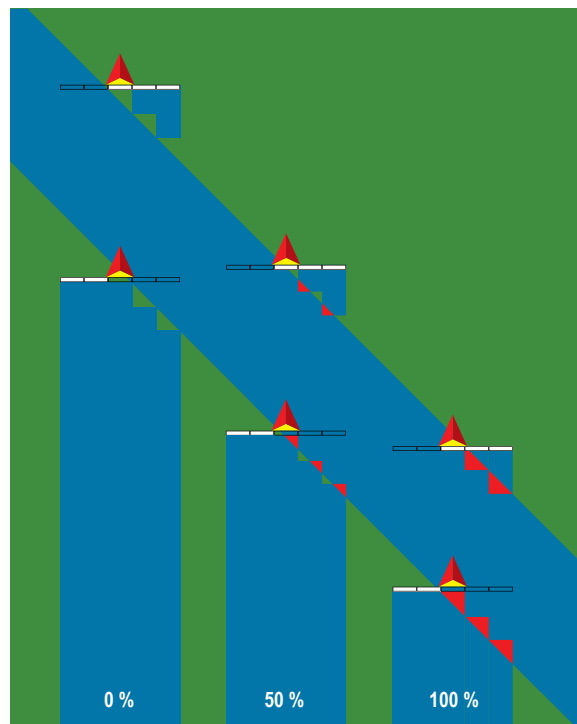
1. Na obrazovce Zařízení vyberte typ zařízení **Rovně**.
2. Stiskněte šipku DALŠÍ STRÁNKA ➡.
3. Zvolte jednu z těchto možností:
 - ▶ Směr odsazení postřikovacího rámu – určuje, zda se postřikovací rám nachází před anténou nebo za anténou GPS při pohledu ve směru jízdy vozidla vpřed
 - ▶ Anténa k postřikovacímu rámu ① – používá se k zadání vzdálenosti od antény GPS k postřikovacímu rámu. Rozsah je 0,0 až 50,0 metrů.
 - ▶ Překryv – používá se k výběru povolené velikosti překryvu, když jsou sekce zapínány a vypínány pomocí automatického vypínání sekcí postřikovacího rámu
 - ▶ Doba zpoždění zapnutí – používá se k nastavení času, kdy se každá sekce zapne při vjezdu na neošetřenou plochu. Pokud se ošetřování zapíná příliš brzy, zkratíte dobu zpoždění zapnutí. Pokud se rozmetání zapíná příliš pozdě, zvýšte dobu zpoždění zapnutí. Rozsah nastavení je 0 až 10 sekund.
 - ▶ Doba zpoždění vypnutí – používá se k nastavení času, kdy se každá sekce vypne při vjezdu na ošetřenou plochu. Pokud se ošetřování při vjezdu na ošetřenou plochu vypíná příliš brzy, zkratíte dobu zpoždění vypnutí. Pokud se ošetřování vypíná příliš pozdě, prodlužte dobu zpoždění vypnutí. Rozsah nastavení je 0 až 10 sekund.
4. Stiskněte šipku ZPĚT ↶ pro návrat na obrazovku Zařízení, nebo postranní záložku KONFIGURACE 🛠️ pro návrat na hlavní obrazovku Konfigurace.



Obrázek 8-15: Možnosti nastavení zařízení v režimu Rovně.

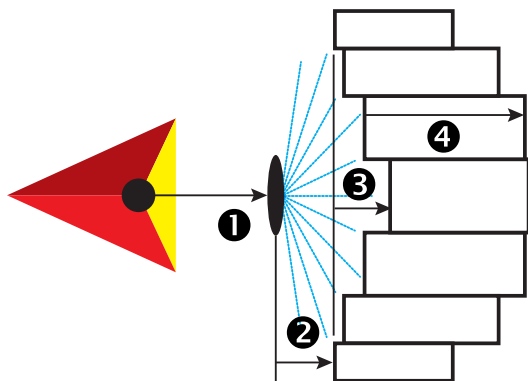


Obrázek 8-16: Překryv

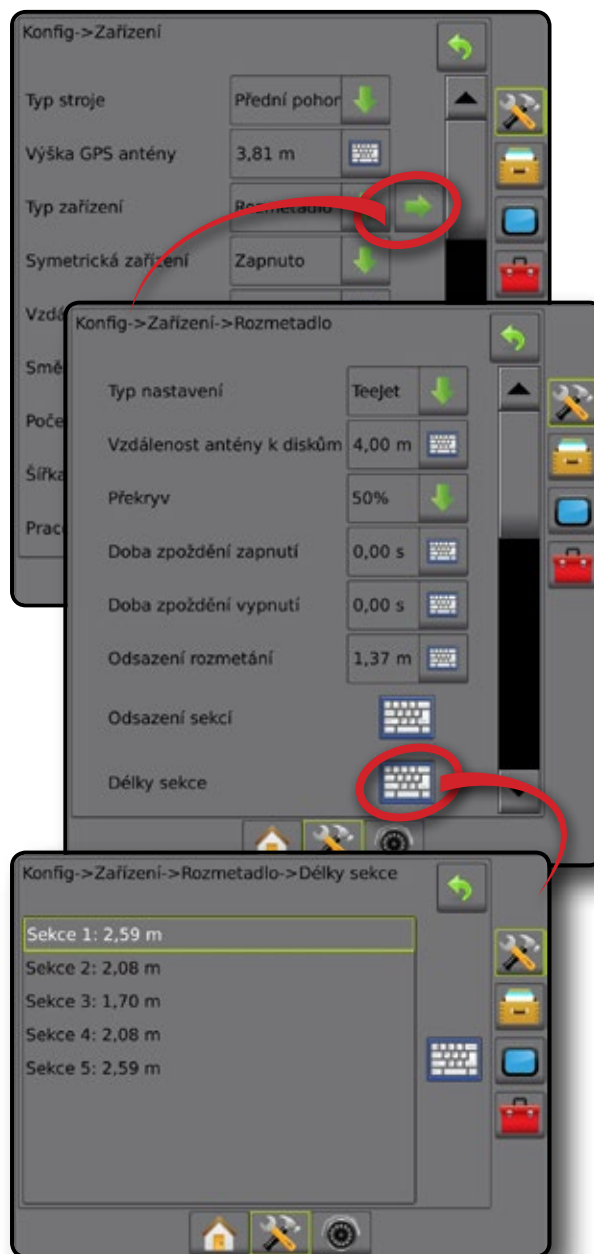


Typ zařízení rozmetadlo TeeJet

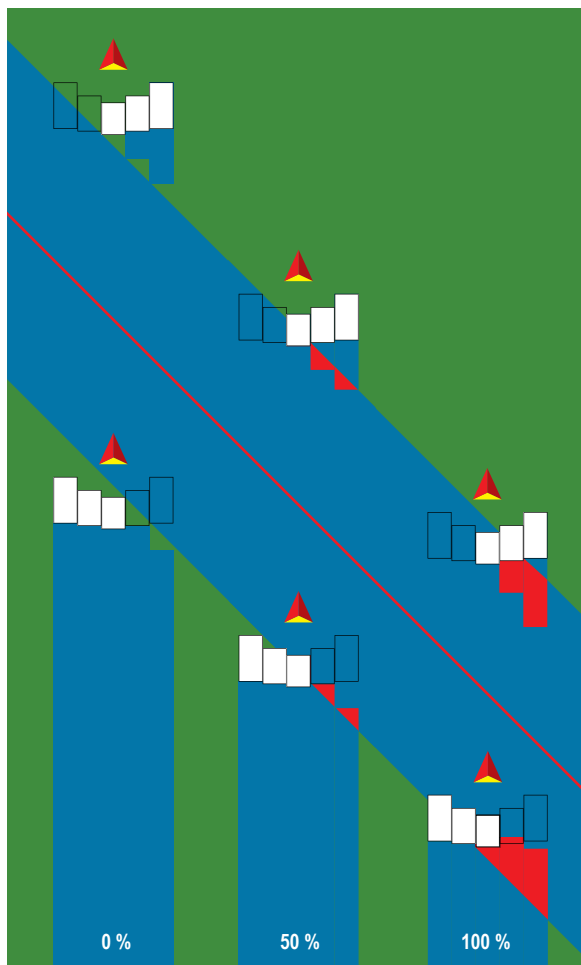
- Na obrazovce Zařízení vyberte typ zařízení **Rozmetadlo**.
- Stiskněte šipku DALŠÍ STRÁNKA ➡.
- Zvolte jednu z těchto možností:
 - Typ nastavení – používá se k výběru typu rozmetadla **TeeJet**
 - Vzdálenost antény k diskům ❶ – používá se k zadání vzdálenosti od antény GPS k metacím diskům či rozptylovacímu mechanismu. Rozsah je 0,0 až 50,0 metrů.
 - Překryv – používá se k výběru povolené velikosti překryvu, když jsou sekce zapínány a vypínány pomocí automatického vypínání sekcí postřikovacího rámu
 - Doba zpoždění zapnutí – používá se k nastavení času, kdy se každá sekce zapne při vjezdu na neošetřenou plochu. Pokud se ošetřování zapíná příliš brzy, zkrátte dobu zpoždění zapnutí. Pokud se rozmetání zapíná příliš pozdě, zvýšte dobu zpoždění zapnutí. Rozsah nastavení je 0 až 10 sekund.
 - Doba zpoždění vypnutí – používá se k nastavení času, kdy se každá sekce vypne při vjezdu na ošetřenou plochu. Pokud se ošetřování při vjezdu na ošetřenou plochu vypíná příliš brzy, zkrátte dobu zpoždění vypnutí. Pokud se ošetřování vypíná příliš pozdě, prodlužte dobu zpoždění vypnutí. Rozsah nastavení je 0 až 10 sekund.
 - Odsazení rozmetání ❷ – používá se k zadání odsazení od disků či rozptylovacího mechanismu k místu, kde se produkt poprvé dotkne země u Sekce 1. Rozsah je 0,0 až 75,0 metrů.
 - Odsazení sekcí ❸ – používá se k zadání odsazení od čelní strany Sekce 1 (linie odsazení rozmetání) k čelní straně každé ze sekcí. Sekce 1 je vždy 0,0 metrů. Ostatní sekce mohou mít jiné vzdálenosti. Sekce jsou očíslovány zleva doprava při pohledu ve směru pohybu stroje. Rozsah je 0,0 až 75,0 metrů.
 - Délky sekcí ❹ – používá se k zadání délky sekce ošetřování pro každou sekci. Každá sekce může mít jinou délku. Sekce jsou očíslovány zleva doprava při pohledu ve směru pohybu stroje. Rozsah je 0,0 až 75,0 metrů.
- Stiskněte šipku ZPĚT ⬅ pro návrat na obrazovku Zařízení, nebo postranní záložku KONFIGURACE 🛠️ pro návrat na hlavní obrazovku Konfigurace.



Obrazek 8-17: Možnosti nastavení zařízení v režimu rozmetadla TeeJet



Obrázek 8-18: Překryv

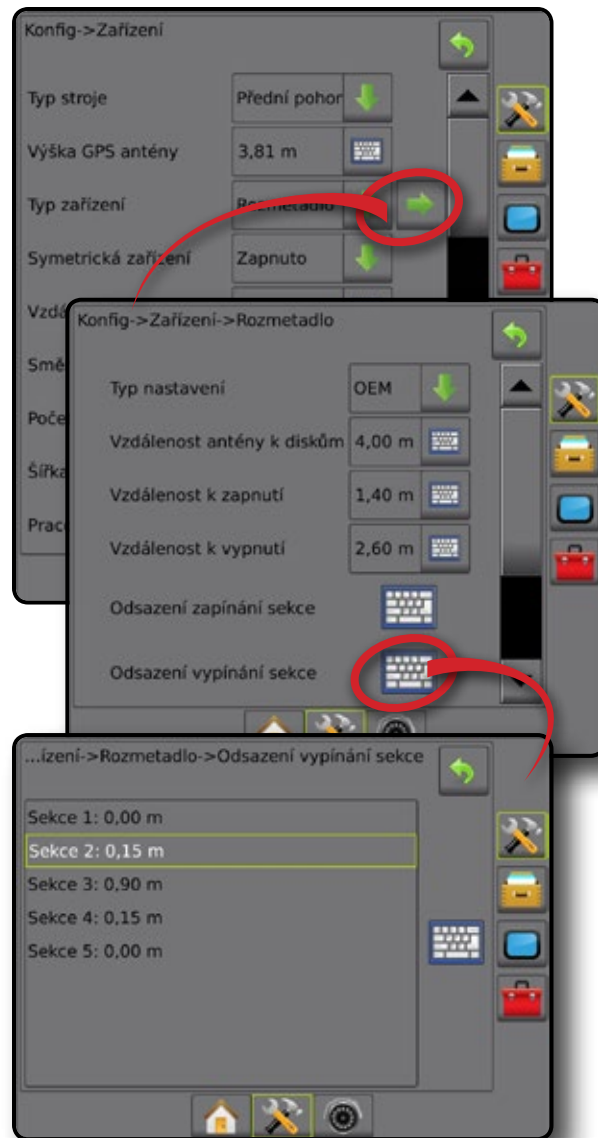


Typ zařízení rozmetadlo OEM

1. Na obrazovce Zařízení vyberte typ zařízení **Rozmetadlo**.
2. Stiskněte šipku DALŠÍ STRÁNKA →.
3. Zvolte jednu z těchto možností:
 - ▶ Typ nastavení – používá se k výběru typu rozmetadla **OEM**
 - ▶ Vzdálenost antény k diskům – používá se k zadání vzdálenosti od antény GPS k metacím diskům či rozptylovacímu mechanismu. Rozsah je 0,0 až 50,0 metrů.
 - ▶ Vzdálenost k zapnutí – používá se k nastavení vzdálenosti k zapnutí při opuštění ošetřované plochy. Příslušné hodnoty vám dodá výrobce rozmetadel.
 - ▶ Vzdálenost k vypnutí – používá se k nastavení vzdálenosti k vypnutí při vjetí na ošetřovanou plochu. Příslušné hodnoty vám dodá výrobce rozmetadel.
 - ▶ Odsazení zapínání sekce – používá se k zadání odsazení od čelní strany Sekce 1 k čelní straně každé ze sekcí. Sekce 1 je vždy 0,0 metrů. Ostatní sekce mohou mít jiné vzdálenosti. Sekce jsou očíslovány zleva doprava při pohledu ve směru pohybu stroje. Příslušné hodnoty vám dodá výrobce rozmetadel.
 - ▶ Odsazení vypínání sekce – používá se k zadání odsazení od čelní strany Sekce 1 k zadní straně každé ze sekcí. Každá sekce může mít jinou vzdálenost. Sekce jsou očíslovány zleva doprava při pohledu ve směru pohybu stroje. Příslušné hodnoty vám dodá výrobce rozmetadel.

4. Stiskněte šipku ZPĚT ↶ pro návrat na obrazovku Zařízení, nebo postranní záložku KONFIGURACE ↷ pro návrat na hlavní obrazovku Konfigurace.

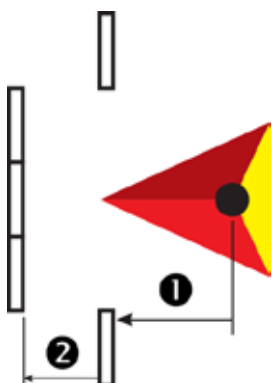
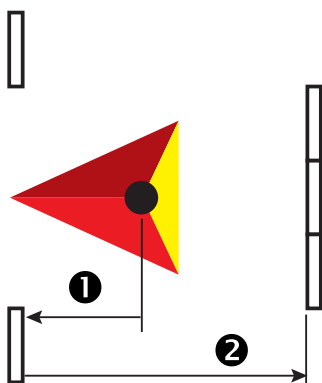
Obrázek 8-19: Možnosti nastavení zařízení v režimu rozmetadla OEM



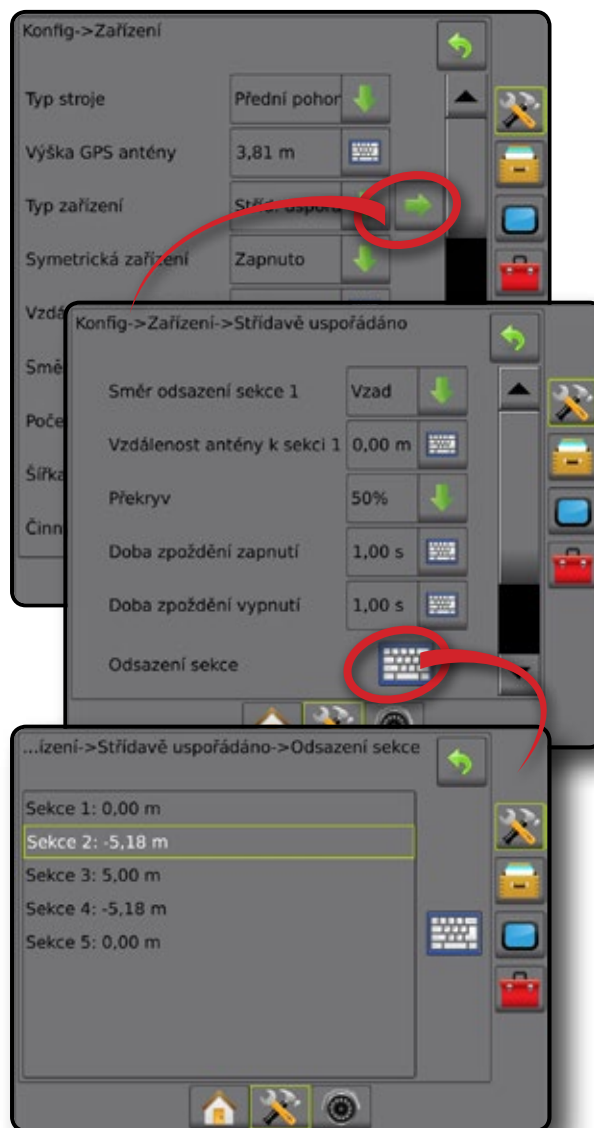
Typ zařízení Střídavě uspořádáno

1. Na obrazovce Zařízení vyberte typ zařízení **Střídavě uspořádáno**.
2. Stiskněte šipku DALŠÍ STRÁNKA →.
3. Zvolte jednu z těchto možností:
 - ▶ Směr odsazení sekce 1 – používá se k nastavení, zda je Sekce 1 (nulový bod odsazení sekcí) umístěna před anténou GPS nebo za ní, když se vozidlo pohybuje směrem dopředu
 - ▶ Vzdálenost antény k sekci 1 ① – používá se k zadání vzdálenosti od antény GPS k sekci 1 (nulový bod odsazení sekcí). Rozsah je 0,0 až 50,0 metrů.
 - ▶ Překryv – používá se k výběru povolené velikosti překryvu, když jsou sekce zapínány a vypínány pomocí automatického řízení sekcí postřikovacího rámu

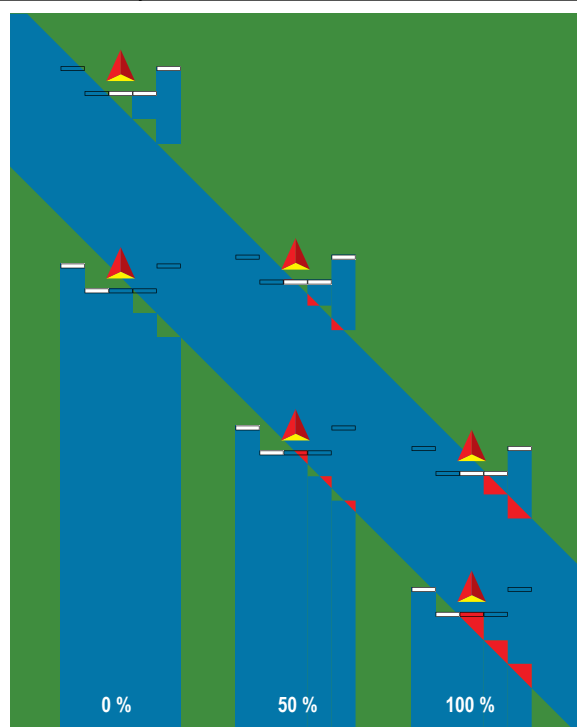
- ▶ Doba zpoždění zapnutí – používá se k nastavení času, kdy se každá sekce zapne při vjezdu na neošetřenou plochu. Pokud se ošetřování zapíná příliš brzy, zkrátte dobu zpoždění zapnutí. Pokud se rozmetání zapíná příliš pozdě, zvýšte dobu zpoždění zapnutí. Rozsah nastavení je 0 až 10 sekund.
 - ▶ Doba zpoždění vypnutí – používá se k nastavení času, kdy se každá sekce vypne při vjezdu na ošetřenou plochu. Pokud se ošetřování při vjezdu na ošetřenou plochu vypíná příliš brzy, zkrátte dobu zpoždění vypnutí. Pokud se ošetřování vypíná příliš pozdě, prodlužte dobu zpoždění vypnutí. Rozsah nastavení je 0 až 10 sekund.
 - ▶ Odsazení sekce ② – nastavuje vzdálenost odsazení od sekce 1 (linie vzdálenosti od antény k sekci 1) ke každé sekci. Kladná hodnota odsazení přesune sekci za sekci 1. Záporná hodnota odsazení přesune sekci před sekci 1. Sekce 1 je vždy 0 metrů. Ostatní sekce mohou mít jiné vzdálenosti. Sekce jsou očíslovány zleva doprava při pohledu ve směru pohybu stroje. Rozsah je -75,0 až 75,0 metrů.
4. Stiskněte šipku ZPĚT ↶ pro návrat na obrazovku Zařízení, nebo postranní záložku KONFIGURACE 🛠️ pro návrat na hlavní obrazovku Konfigurace.



Obrázek 8-20: Možnosti nastavení zařízení v režimu Střídavě uspořádáno



Obrázek 8-21: Překryv



UPRAVENÍ VZDÁLENOSTI ODSAZENÍ ZAŘÍZENÍ

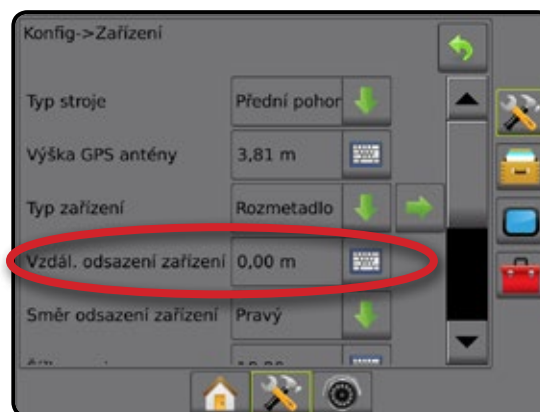
Vzdálenost odsazení zařízení se používá k zadání vzdálenosti od středové linie stroje ke středu zařízení. Když mapování na obrazovce nezobrazuje žádný překryv či mezeru, ale ošetřování pole produkuje souvislý překryv či mezeru pouze na jedné straně ve směru pojezdu, je třeba vypočítat úpravu vzdálenosti odsazení zařízení a zadat ji jako hodnotu vzdálenosti odsazení zařízení.

Pokud používáte samohybný postřikovač či rozmetadlo, použijte výpočet úpravy odsazení GPS k vypočtení úpravy vzdálenosti odsazení zařízení.

Pokud používáte tažné nebo vlečné zařízení, použijte výpočet úpravy odsazení zařízení k vypočtení úpravy vzdálenosti odsazení zařízení.

POZNÁMKA: Pokud při používání asistovaného/automatického řízení zobrazuje mapování na obrazovce překryvy a mezery, může být nezbytné upravit nastavení asistovaného/automatického řízení.

Obrázek 8-22: Vzdálenost odsazení zařízení



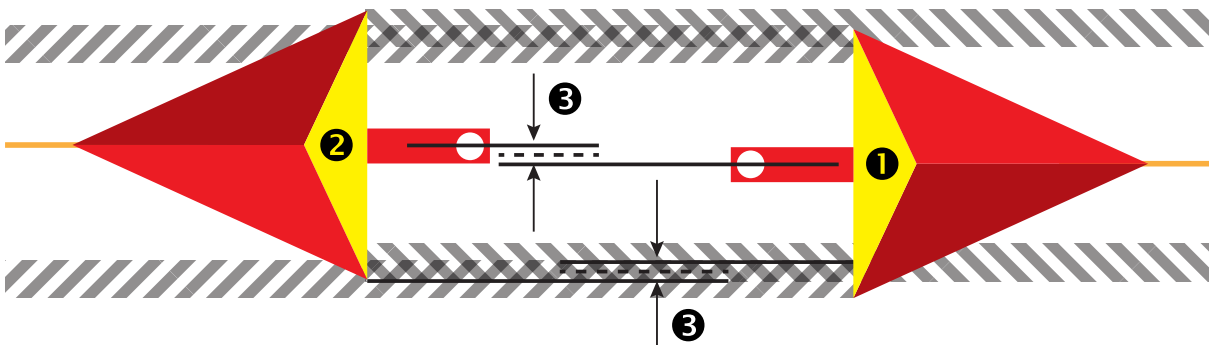
Výpočet úpravy odsazení GPS

Výpočet úpravy odsazení GPS za pomoci stejné vodící linie:

1. Vytvořte přímou linii AB.
2. Se zapnutým asistovaným/automatickým řízením provedte průjezd ❶ alespoň 30 metrů a na lištu pro kreslení nebo vedle stroje umístěte praporky.
3. Otočte se a zapněte asistované/automatické řízení při průjezdu ❷ na stejné vodící linii AB. Umístěte praporky na lištu pro kreslení nebo vedle stroje, nebo na vodící linii AB zastavte vedle praporků umístěných při průjezdu ❶.
4. Změřte rozdíl ❸ mezi praporky průjezdů ❶ a ❷.
5. Naměřenou vzdálenost ❸ vydělte dvěma. Tento rozdíl bude požadovaná úprava odsazení.
6. Odsazení podle potřeby zvětšete nebo zmenšete tam, kde dochází na poli k překryvu ošetřování a také na základě aktuálního nastavení směru odsazení zařízení.

Překryv ošetřování na poli	Aktuální nastavení odsazení		
	Směr odsazení = vlevo	Směr odsazení = vpravo	Směr odsazení = vpravo Odsazení = 0 m
Napravo od průjezdu ❶	zvyšte hodnotu odsazení	snižte hodnotu odsazení	zvyšte hodnotu odsazení
Nalevo od průjezdu ❶	snižte hodnotu odsazení	zvyšte hodnotu odsazení	změňte směr odsazení zařízení na levý a zvyšte hodnotu odsazení

Obrázek 8-23: Vzdálenost odsazení GPS



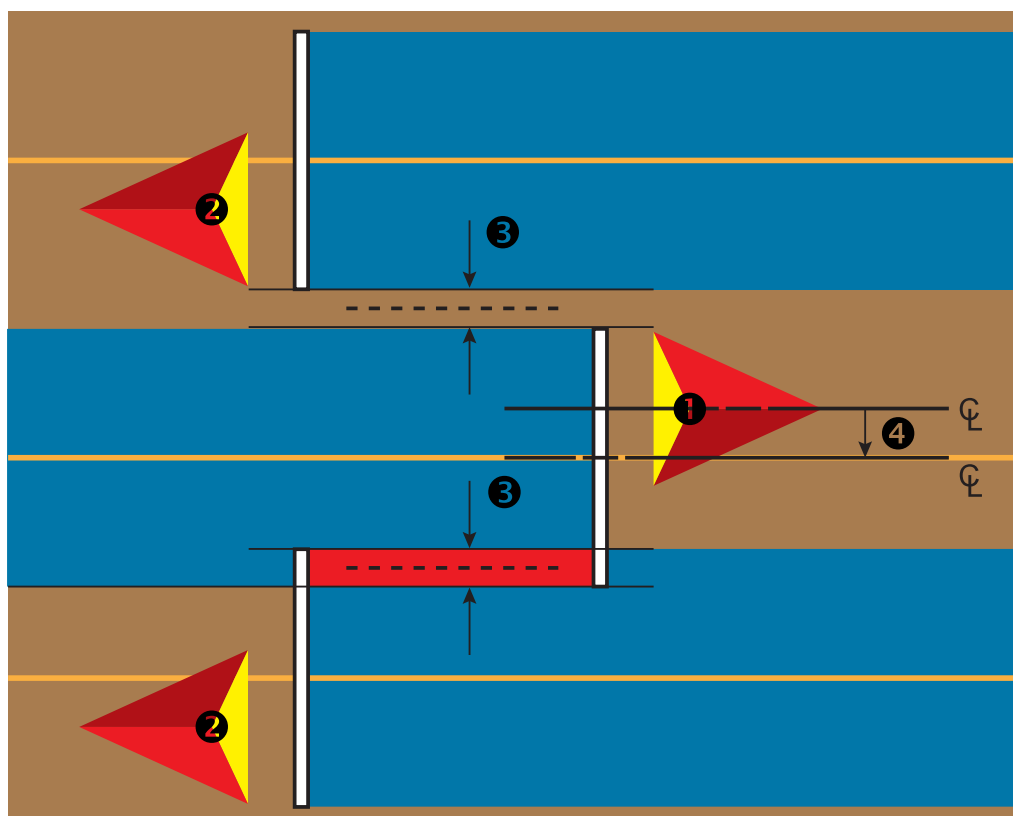
Úprava odsazení zařízení

Chcete-li vypočítat úpravu odsazení zařízení pomocí sousedních vodicích linií, postupujte takto:

1. Vytvořte přímou linii AB.
2. Se zapnutým asistovaným/automatickým řízením provedte průjezd **1**, jako kdybyste řídili zařízení a umístěte praporky na vnější okraje zařízení.
3. Otočte se a zapněte asistované/automatické řízení při průjezdu **2** na sousedící vodicí linii AB. Umístěte další praporky na vnější okraje zařízení nebo zastavte na vodicí linii AB vedle praporků umístěných při průjezdu **1**.
4. Změřte rozdíl **3** mezi praporky průjezdů **1** a **2**.
5. Naměřenou vzdálenost **3** vydělte dvěma. Tento rozdíl bude požadovaná úprava odsazení.
6. Odsazení **4** podle potřeby zvětšete nebo zmenšete tam, kde dochází na poli k překryvu ošetřování a také na základě aktuálního nastavení směru odsazení zařízení.

Ošetření pole	Aktuální nastavení odsazení		
	Směr odsazení = vlevo	Směr odsazení = vpravo	Směr odsazení = vpravo Odsazení = 0 m
Překryv napravo od průjezdu 1 nebo mezera nalevo od průjezdu 1	zvyšte hodnotu odsazení	snižte hodnotu odsazení	zvyšte hodnotu odsazení
Překryv nalevo od průjezdu 1 nebo mezera napravo od průjezdu 1	snižte hodnotu odsazení	zvyšte hodnotu odsazení	změňte směr odsazení zařízení na levý a zvyšte hodnotu odsazení

Obrázek 8-24: Vzdálenost odsazení a směr zařízení



TOVÁRNÍ NASTAVENÍ A ROZSAHY
Jediná sekce

Popis	Tovární nastavení	Rozsah
Typ stroje	Přední pohon	
Výška GPS antény	3,81 m	0,0 až 10,0 m
Typ zařízení	Rovně	
Vzdálenost odsazení zařízení	0,0 m	0,0 až 10,0 m
Směr odsazení zařízení	Pravý	
Šířka navigace	18,288 m	1,0 až 75,0 m
Činný záběr / Pracovní záběr	3,6576 m	1,0 až 75,0 m
Použitá výstraha	Vypnuto	
Alarm výjezdu	0,0 s	0,0 až 10,0 s
Alarm vjezdu	0,0 s	0,0 až 10,0 s

Typ zařízení Rovně

Popis	Tovární nastavení	Rozsah
Směr odsazení postřikovacího rámu	Vzad	
Vzdálenost antény k postřikovacímu rámu	0,0 m	0,0 až 50,0 m

Typ zařízení rozmetadlo TeeJet

Popis	Tovární nastavení	Rozsah
Typ nastavení	TeeJet	
Vzdálenost antény k diskům	0,0 m	0,0 až 50,0 m
Odsazení rozmetání	0,0 m	0,0 až 75,0 m
Délka rozmetání	0,0 m	0,0 až 75,0 m

Typ zařízení rozmetadlo OEM

Popis	Tovární nastavení	Rozsah
Typ nastavení	OEM	
Vzdálenost antény k diskům	0,0 m	0,0 až 50,0 m
Vzdálenost k zapnutí	Příslušné hodnoty vám dodá výrobce rozmetadel	
Vzdálenost k vypnutí	Příslušné hodnoty vám dodá výrobce rozmetadel	

Modul SmartCable nebo řídicí modul sekcí

Popis	Tovární nastavení	Rozsah
Typ stroje	Přední pohon	
Výška GPS antény	3,81 m	0,0 až 10,0 m
Typ zařízení	Rovně	
Symetrická zařízení	Zapnuto	
Vzdálenost odsazení zařízení	0,0 m	0,0 až 10,0 m
Směr odsazení zařízení	Pravý	
Počet sekcí zařízení	Závisí na kabelu či SDM	
Šířka navigace	18,288 m	1,0 až 75,0 m
Činný záběr / Pracovní záběr	Všechny sekce musí mít celkem více než 1,0 m.	
Šířka sekce	3,6576 m	0,0 až 75,0 m

Typ zařízení Rovně

Popis	Tovární nastavení	Rozsah
Směr odsazení postřikovacího rámu	Vzad	
Vzdálenost antény k postřikovacímu rámu	0,0 m	0,0 až 50,0 m
Překryv	50 %	
Doba zpoždění zapnutí	1,0 s	0,0 až 10,0 s
Doba zpoždění vypnutí	1,0 s	0,0 až 10,0 s

Typ zařízení rozmetadlo TeeJet

Popis	Tovární nastavení	Rozsah
Typ nastavení	TeeJet	
Vzdálenost antény k diskům	0,0 m	0,0 až 50,0 m
Překryv	50 %	
Doba zpoždění zapnutí	0,0 s	0,0 až 10,0 s
Doba zpoždění vypnutí	0,0 s	0,0 až 10,0 s
Odsazení rozmetání	0,0 m	0,0 až 75,0 m
Odsazení sekcí	0,0 m	0,0 až 75,0 m
Délka rozmetání	0,0 m	0,0 až 75,0 m

Typ zařízení rozmetadlo OEM

Popis	Tovární nastavení	Rozsah
Typ nastavení	OEM	
Vzdálenost antény k diskům	0,0 m	0,0 až 50,0 m
Vzdálenost k zapnutí	Příslušné hodnoty vám dodá výrobce rozmetadel	
Vzdálenost k vypnutí	Příslušné hodnoty vám dodá výrobce rozmetadel	
Odsazení zapínání sekce	Příslušné hodnoty vám dodá výrobce rozmetadel	
Odsazení vypínání sekce	Příslušné hodnoty vám dodá výrobce rozmetadel	

Typ zařízení Střídavě uspořádáno

Popis	Tovární nastavení	Rozsah
Směr odsazení sekce 1	Vzad	
Vzdálenost antény k sekci 1	0,0 m	0,0 až 50,0 m
Překryv	50 %	
Doba zpoždění zapnutí	1,0 s	0,0 až 10,0 s
Doba zpoždění vypnutí	1,0 s	0,0 až 10,0 s
Odsazení sekcí	0,0 m	-75,0 až 75,0 m

KAPITOLA 9 – ÚDAJ O VELIKOSTI KAPEK







Nastavení Údaj o velikosti kapek se používá k nakonfigurování Údaje o velikosti kapek (Droplet Size Monitor, DSM). K povolení Údaje o velikosti kapek je vyžadována sada rozhraní senzoru tlaku. DSM je k dispozici na všech stránkách navádění prostřednictvím stavové lišty.

NASTAVENÍ ÚDAJ O VELIKOSTI KAPEK

Senzor tlaku

Když je k dispozici sada rozhraní senzoru tlaku, zadává se pomocí voleb senzoru tlaku maximální jmenovitý tlak senzoru udaný výrobcem a nastavuje se alarm pro uživatelem stanovený maximální a minimální tlak.

POZNÁMKA: Pokud se používá sada rozhraní senzoru tlaku, bude k dispozici údaj o velikosti kapek.




1. Stiskněte postranní záložku KONFIGURACE .
2. Stiskněte tlačítko **Senzory**.
3. Stiskněte volbu **Senzor tlaku**.
4. Stiskněte ikonu KLÁVESNICE  a zvolte jednu z těchto možností:
 - ▶ Maximální jmenovitý tlak – používá se k nastavení maximálního jmenovitého tlaku senzoru tlaku dle doporučení výrobce
 - ▶ Alarm nízký tlak – používá se k zadání dolní hranice tlaku, při kterém zazní alarm
 - ▶ Alarm vysoký tlak – používá se k zadání horní hranice tlaku, při kterém zazní alarm
5. Pomocí numerické klávesnice zadejte hodnotu.
6. Chcete-li nastavení uložit, stiskněte ikonu PŘIJMOUT , nebo stiskněte ikonu ZRUŠIT , čímž klávesnici opustíte bez uložení změn.
7. Stiskněte šipku ZPĚT  nebo postranní záložku KONFIGURACE  pro návrat na hlavní obrazovku Konfigurace.

Obrázek 9-1: Senzor tlaku

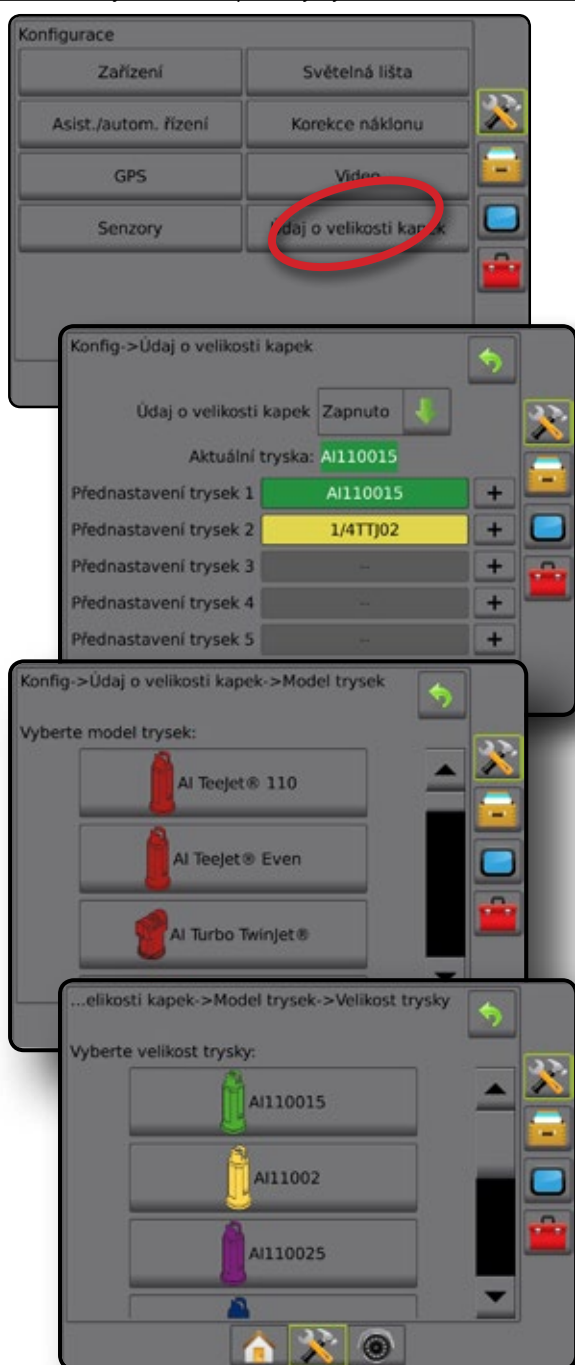


Údaj o velikosti kapek

Když je k dispozici sada rozhraní senzoru tlaku, používá se údaj o velikosti kapek k povolení/zakázání Údaje o velikosti kapek (DSM). Můžete přednastavit až pět (5) trysek či vybrat aktuální trysku.

1. Stiskněte postranní záložku KONFIGURACE .
2. Stiskněte tlačítko **Údaj o velikosti kapek**.
3. Zvolte, zda je zakázán či povolen údaj o velikosti kapek.
4. Pokud je povolena, vyberte jednu z těchto možností:
 - ▶ Přednastavení trysek – zvolí až pět (5) trysek pro rychlé zobrazení hodnoty u konkrétní trysky
 - ▶ Aktuální tryska – zvolí aktuální trysku za účelem určení údaje o velikosti kapek
5. Stiskněte šipku ZPĚT  nebo postranní záložku KONFIGURACE  pro návrat na hlavní obrazovku Konfigurace.

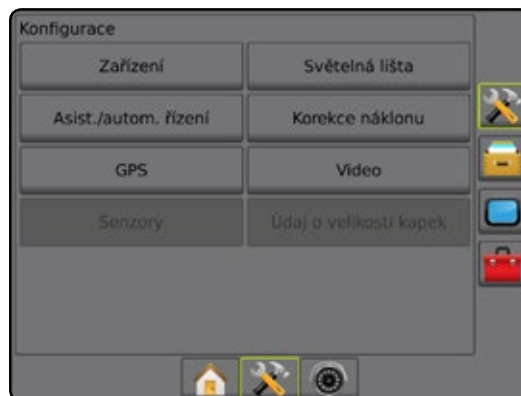
Obrázek 9-2: Údaj o velikosti kapek a trysky



Údaj o velikosti kapek není k dispozici


Pokud není sada rozhraní senzoru tlaku nainstalovaná, nebudou příslušné možnosti nastavení dostupné.

Obrázek 9-3: Sada rozhraní senzoru tlaku nebyla detekována



Zapnutí/vypnutí volby Údaj o velikosti kapek

Nastavte zobrazení velikosti kapek (DSM).

1. Stiskněte šipku DOLŮ  a zobrazí se seznam možností.
2. Vyberte:
 - ▶ Zapnuto
 - ▶ Vypnuto

Pokud je volba Údaj o velikosti kapek nastavena na hodnotu „Vypnuto“, budou zakázány všechny schopnosti trysek a funkce nastavení (volby nastavení budou šedé).

Obrázek 9-4: Vypnuté a zapnuté volby DSM

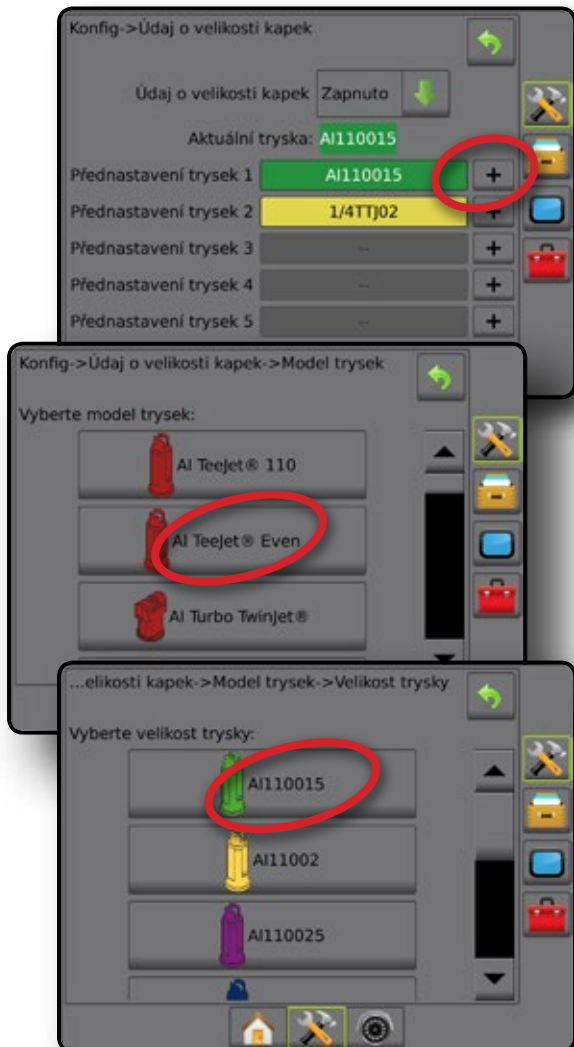


Přednastavení trysek

Přednastavení trysek umožňuje uložit až pět trysek, které je možné rychle vyvolat.

1. Stiskněte tlačítko **+**.
2. Vyberte model trysky TeeJet.
3. Vyberte velikost trysky.

Obrázek 9-5: Přednastavení trysek



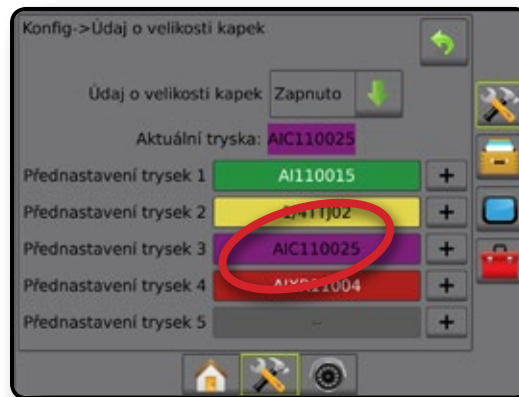
Aktuální tryska

Aktuální tryska zobrazuje aktivní trysku za účelem určení údaje o velikosti kapek. Aktuálně lze vždy vybrat pouze trysky, které přednastavíte.

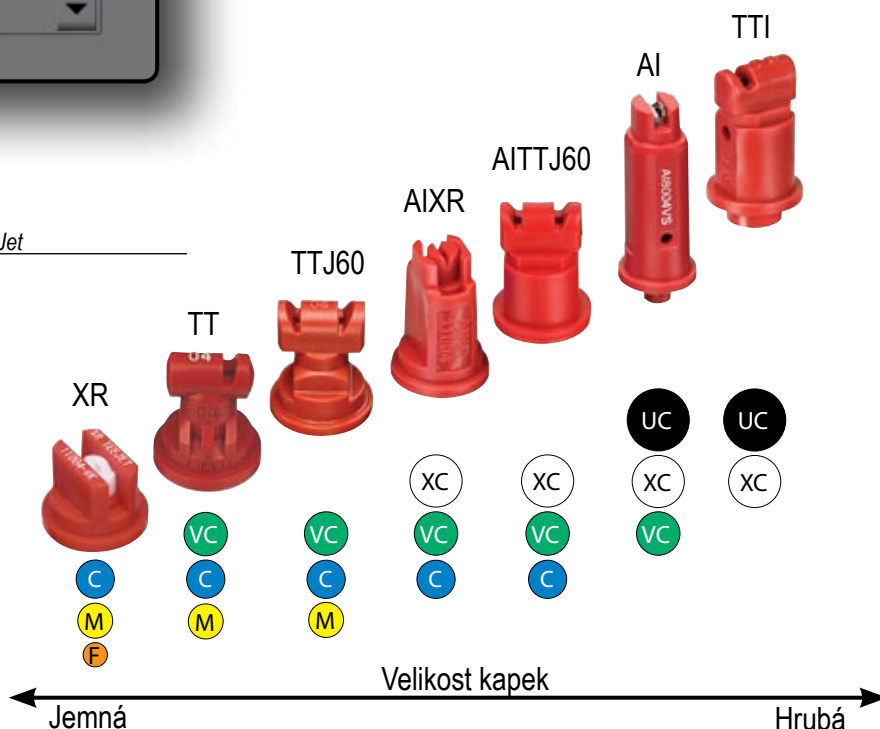
1. Stiskněte požadovanou trysku.

Vybrané trysky budou viditelné také na obrazovce Stav kapek/tlaku prostřednictvím stavové lišty na obrazovkách navádění.

Obrázek 9-7: Aktuální tryska




Obrázek 9-6: Velikosti kapek u vybraných trysek TeeJet



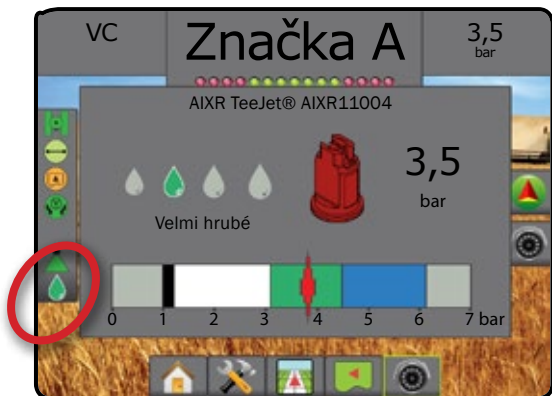
FUNKCE ÚDAJ O VELIKOSTI KAPEK

Stavová lišta




Stav kapek/tlaku zobrazuje informace o aktuálním stavu velikosti kapek a tlaku v systému.

1. Stiskněte ikonu STAV KAPEK/TLAKU .
2. Dotkněte se obrazovky kdekoli a vraťte se na obrazovku navádění.

Obrázek 9-8: Stav kapek/tlaku



Stav kapek/tlaku

-  Barevná = aktivováno. Barva kapky přímo souvisí s aktuální velikostí kapek. Toto jsou možné barvy: 
-  Přeškrtnuto = zakázáno
- Žádná ikona = v systému není nainstalována sada rozhraní senzoru tlaku

Tabulka velikostí kapek

Důležité je zapamatovat si, že při výběru postřikovacích trysky, která produkuje kapky o velikosti jedné z osmi kategorií klasifikace velikosti kapek je to, že jedna tryska může produkovat kapky o různé klasifikaci velikosti při různých tlacích. Tryska může produkovat střední kapky při nízkých tlacích, zatímco při zvýšení tlaku může vytvářet jemné kapky.

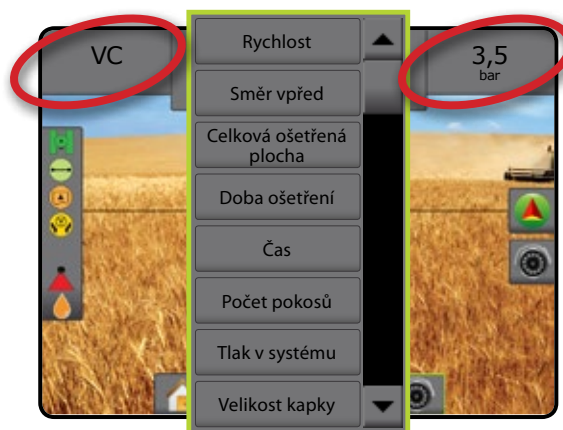
Kategorie	Symbol	Barevný kód
Obzvlášť jemné	XF	Fialová
Velmi jemné	VF	Červená
Jemné	F	Oranžová
Střední	M	Žlutá
Hrubé	C	Modrá
Velmi hrubé	VC	Zelená
Obzvlášť hrubé	XC	Bílá
Extrémně hrubé	UC	Černá

Naváděcí lišta

Naváděcí lišta vás informuje o zvolené volitelné informaci, což zahrnuje aktuální tlak v systému a velikost kapek.

1. Stiskněte tlačítko VOLITELNÁ INFORMACE.
2. Zvolte jednu z těchto možností:
 - ▶ Tlak v systému – zobrazuje aktuální tlak v systému
 - ▶ Velikost kapky – zobrazuje aktuální velikost kapek z trysky
3. Stiskněte cokoli mimo okno s výběrem a vraťte se na obrazovku navádění.

Obrázek 9-9: Volitelné informace naváděcí lišty



Technické údaje jednotky

Rozměry	Matrix Pro 570GS	16,15 x 14,91 x 5,84 cm
	Matrix Pro 840GS	27,0 x 18,0 x 6,0 cm
Hmotnost	Matrix Pro 570GS	0,794 kg
	Matrix Pro 840GS	1,06 kg
Konektor	Napájení/CAN	8 pólový Conxall
	Kamera	5 pólový Conxall
	Rychlost/stav	8 pólový Conxall <i>VAROVÁNÍ! Některé originální jednotky Matrix používají připojení 4 pólovým kabelem conxall. 4 pólové a 8 pólové kabely NEJSOU zaměnitelné.</i>
Životní prostředí	Skladování	-10 až +70 °C
	Provoz	0 až +50 °C
	Vlhkost vzduchu	90 % nekondenzující
Displej	Matrix Pro 570GS	Rozlišení 320 x 240, 14,5 cm
	Matrix Pro 840GS	Rozlišení 800 x 600, 21,3 cm
Vstup/výstup dat		USB 2.0
Požadovaný příkon		< 9 W @ 12 V DC

Autorská práva

© 2014 TeeJet Technologies. Všechna práva vyhrazena. Žádná část tohoto dokumentu ani v něm popisovaných počítačových programů nesmí být reprodukována, kopírována, fotokopírována, překládána ani redukována žádným způsobem nebo prostředky, včetně elektronických nebo strojově čitelných forem, záznamů, ani jiným způsobem bez předchozího písemného souhlasu společnosti TeeJet Technologies.

Obchodní značky

Pokud není uvedeno jinak, všechny další značky a názvy produktů jsou považovány za obchodní značky nebo registrované značky příslušných společností a organizací.

Omezení odpovědnosti

SPOLEČNOST TEEJET TECHNOLOGIES POSKYTUJE TENTO DOKUMENT „V DANÉM STAVU“, BEZ JAKÝCHKOLIV ZÁRUK, AŽ JIŽ VYJÁDRĚNÝCH NEBO PŘEDPOKLÁDANÝCH. NENÍ PŘEDPOKLÁDANÁ ŽÁDNÁ ODPOVĚDNOST ZA AUTORSKÁ NEBO PATENTOVÁ PRÁVA. SPOLEČNOST TEEJET TECHNOLOGIES NENESE V ŽÁDNÉM PŘÍPADĚ ODPOVĚDNOST ZA JAKÉKOLIV ZTRÁTY V PODNIKÁNÍ, ZTRÁTY ZISKU, ZTRÁTY POUŽITÍ NEBO DAT, PŘERUŠENÍ PODNIKÁNÍ, NEBO ZA NEPŘÍMÉ, ZVLÁŠTNÍ, NÁHODNÉ NEBO NÁSLEDNÉ ŠKODY JAKÉKOLIV POVAHY, A TO I V PŘÍPADĚ, ŽE SPOLEČNOST TEEJET TECHNOLOGIES BYLA OBEZNÁMENÁ O TAKOVÝCH ŠKODÁCH ZPŮSOBENÝCH SOFTWAREM SPOLEČNOSTI TEEJET TECHNOLOGIES.

MATRIX[®] PRO GS

NÁVOD K POUŽITÍ

Dostupná vylepšení produktu

- Automatické řízení FieldPilot[®]
- Asistované řízení UniPilot[®]
- Automatické řízení postřikovacího rámu BoomPilot[®]
- Modul kompenzace náklonu
- Modul volby videa až pro 8 kamer
- Externí přijímač GPS nebo vylepšení antény
- Aplikace pro rozšířené uspořádání dat Fieldware[®] Link
- Sada senzoru tlaku pro údaj o velikosti kapek



TeeJet Technologies
1801 Business Park Drive
Springfield, Illinois 62703
USA

www.teejet.com

TeeJet Aabybro
Mølhavevej 2
DK 9440 Aabybro
Dánsko

A Subsidiary of  **Spraying Systems Co.**[®]

98-05273-CS-A4 R4 Czech/Česky
© TeeJet Technologies 2014