

# MATRIX® PRO GS

N Á V O D K P O U Ž I T Í

Verze softwaru 4.21

MATRIX® PRO 840GS



MATRIX® PRO 570GS

**TeeJet**  
TECHNOLOGIES

A Subsidiary of  Spraying Systems Co.®






## #1 Zapněte napájení

Stisknutím tlačítka NAPÁJENÍ  zapněte konzolu.


## #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 NASTAVENÍ JEDNOTKY na dolní liště .  
Jako první se zobrazí Možnosti konfigurace . Správa dat , Nastavení konzoly  a Nástroje  mohou být ovládány prostřednictvím tlačítek na postranní liště.

### Místní nastavení

1. Stiskněte postranní lištu KONZOLA .
2. Stiskněte **Místní nastavení**.


Místní nastavení se používá pro konfiguraci nastavení jednotek, jazyka a časového pásma.

### GNSS nastavení

1. Stiskněte tlačítko na postranní liště KONFIGURACE .
2. Stiskněte **Konfiguraci přijímače GNSS**.


GNSS se používá jak pro konfiguraci GNSS typu, GNSS portu a PRN, tak pro zobrazení údajů o stavu GNSS.

### Nastavení nářadí

1. Stiskněte tlačítko na postranní liště KONFIGURACE .
2. Stiskněte **Nářadí**.





Nastavení nářadí se používá k stanovení různých nastavení souvisejících s přímým režimem, režimem rozmetadla nebo režimem střídavého uspořádání. Nastavení bude různé podle toho, zda používáte systém autořízení nebo BoomPilot.

### Nastavení autořízení

1. Stiskněte tlačítko na postranní liště KONFIGURACE .
2. Stiskněte **Autořízení**.

Možnosti asistovaného / automatického řízení jsou dostupné, je-li dostupný Modul ovládání řízení (SCM nebo SCM Pro). Chcete-li získat podrobnější informace o nastavení, přečtěte si návod ke konkrétnímu autořízení.

## #4 Přejít na stránku navádění

1. Stiskněte záložku NAVÁDĚNÍ ZOBRAZENÍ VOZIDLA , NAVÁDĚNÍ ZOBRAZENÍ POLE záložku  nebo záložku NAVÁDĚNÍ REALVIEW .
2. Stiskněte záložku MOŽNOSTI NAVIGACE A NAVÁDĚNÍ  pro zobrazení navádění.

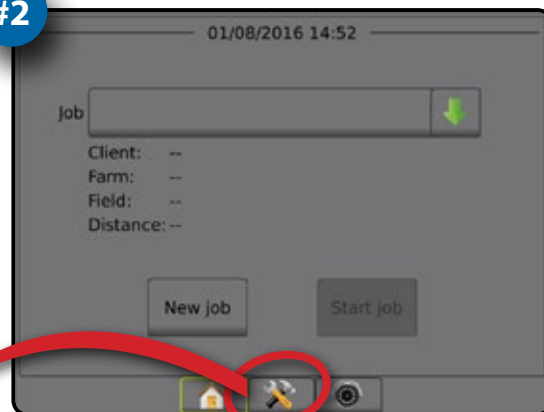
### Vyberte režim navádění

- ▶ Přímá AB 
- ▶ Zakřivená dráha AB 
- ▶ Soustředné kruhové dráhy 
- ▶ Poslední průjezd 
- ▶ Další řádek 

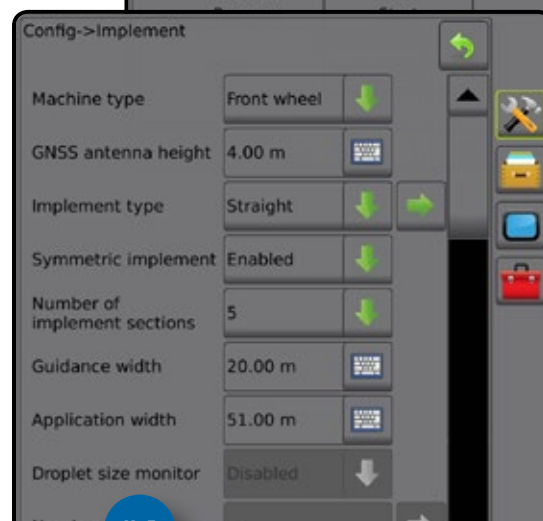
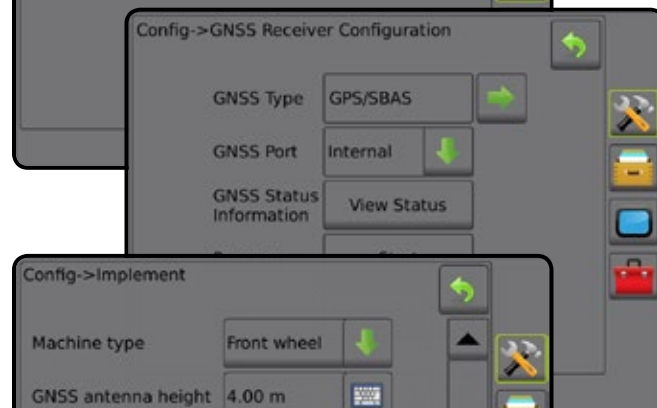
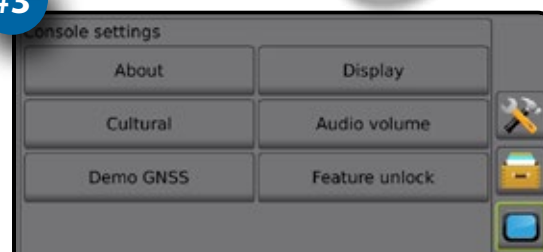
### Vyznačení bodů A a B

Vytvoření AB vodítka.

#2



#3



#4



## Obsah

### KAPITOLA 1 – ÚVOD 1

Dostupné aktualizace produktu..... 1

#### SOUČÁSTI SYSTÉMU 1

Konzola MATRIX PRO 570GS..... 1

Konzola Matrix Pro 840GS ..... 2

Tlačítka ..... 2

Další informace..... 2

Kamera RealView® ..... 3

#### KONFIGURACE 3

#### ZÁKLADNÍ INFORMACE PRO POUŽÍVÁNÍ OBRAZOVKY 3

Tlačítka na dolní liště ..... 3

Možnosti, které nejsou dostupné, je-li úloha aktivní ..... 3

Barvy obrazovky konzoly ..... 4

Jednoduchý nebo rozšířený režim ..... 4

Varování a Pop-up okna ..... 5

Informace o možnostech nastavení ..... 5

Výběr v rámci rozevírací nabídky ..... 5

Rolovací obrazovky ..... 5

Obrazovka s funkcí klávesnice ..... 6

Další stránka ..... 6

Zaškrtávací políčka ..... 6

### KAPITOLA 2 – ÚLOHY / HLAVNÍ OBRAZOVKA 7

Jednoduchý režim ..... 7

Rozšířený režim ..... 7

#### JEDNODUCHÝ REŽIM 8

Nová úloha ..... 8

Pokračování v úloze ..... 8

Zavření úlohy ..... 8

#### ROZŠÍŘENÝ REŽIM 8

Nová úloha ..... 8

Zahájit úlohu ..... 8

*Vzdálenost* ..... 8

Zavření úlohy ..... 8

### KAPITOLA 3 – ZOBRAZENÍ NA CELOU OBRAZOVKU 9

Snímek z kamery ..... 10

Možnosti kamery VSM ..... 10

### PŘEHLED

11



### KONFIGURACE

12

Nářadí.....	13
<i>Typ nářadí.....</i>	13
Nastavení jedné sekce .....	13
Mnohonásobné sekce s nastavením SDM / SFM .....	14
Sledování velikosti kapek .....	15
Výběr trysky .....	16
Modul senzoru zpátečky.....	16
Navádění [Světelný panel].....	17
Konfigurace přijímače GNSS.....	18
<i>PRN nezobrazeno.....</i>	18
Video .....	18
<i>Nastavení videa není k dispozici.....</i>	18
Senzory.....	19
<i>Senzory nejsou k dispozici.....</i>	19
Senzor tlaku vstupního / výstupního modulu.....	19
<i>Sledování velikostí kapek .....</i>	20
Autořízení .....	20
<i>Asistované / automatické řízení není dostupné .....</i>	20
FieldPilot [pomocí SCM].....	20
FieldPilot Pro / UniPilot Pro [pomocí modulu SCM Pro] .....	21
<i>Aktivní vozidlo.....</i>	22
Korekce náklonu .....	22
<i>Rovina pole není dostupná .....</i>	22
<i>Korekce náklonu není dostupná .....</i>	22



### SPRÁVA DAT

23

Data úlohy .....	23
<i>Data úlohy nejsou dostupná .....</i>	23
Přenos .....	24
Správa .....	24
Zprávy.....	25
Možnosti (režim úlohy).....	25
Nastavení stroje.....	26
Přenos .....	27
Správa .....	27



### KONZOLA

28

Popis.....	28
Displej .....	29
Místní nastavení.....	29
Hlasitost zvuku .....	30
Demo GNSS .....	30
Restart demo GNSS.....	31
Funkce odblokování .....	31

ÚVOD

Hlavní

CELA OBRAZOVKA

NASTAVENÍ


GNSS

NÁŘADÍ

NAVÁDĚNÍ

ŘÍZENÍ DÁVKOVÁNÍ

PŘÍLOHA

	<b>NÁSTROJE</b>	<b>32</b>
	Načíst software .....	32
	Doplňky .....	33
<b>KAPITOLA 5 – KONFIGURACE PŘIJÍMAČE GNSS</b>		<b>34</b>
	Konfigurace přijímače GNSS .....	34
	Typ GNSS .....	35
	Port GNSS .....	35
	<i>Minimální požadavky na konfiguraci externího přijímače</i> .....	35
	Informace o stavu GNSS .....	36
	<i>Informace o stavu GNSS na stránkách navádění</i> .....	36
	<i>Požadavky GGA</i> .....	36
	Program .....	37
	PRN .....	37
	<i>Alternativní PRN</i> .....	37
	<i>PRN nezobrazeno</i> .....	37
	Glosář GNSS .....	38
<b>KAPITOLA 6 – NASTAVENÍ NÁŘADÍ</b>		<b>39</b>
<b>TYP NÁŘADÍ</b>		<b>39</b>
	Čísla sekcí .....	39
	<b>Rovně</b> .....	40
	Jedna sekce .....	40
	Mnohonásobné sekce .....	40
	<b>Rozmetadlo – TeeJet</b> .....	41
	Jedna sekce .....	41
	Mnohonásobné sekce .....	42
	<b>Rozmetadlo – OEM</b> .....	44
	Jedna sekce .....	44
	Mnohonásobné sekce .....	44
	<b>Stříd. uspořádáno</b> .....	45
	Mnohonásobné sekce .....	45
<b>ČINNÝ NEBO PRACOVNÍ ZÁBĚR</b>		<b>47</b>
	Jedna sekce .....	47
	Mnohonásobné sekce .....	47
<b>NASTAVENÍ VZDÁLENOSTI LATERÁLNÍHO ODSAZENÍ NÁŘADÍ</b>		<b>48</b>
	Výpočet nastavení odsazení GNSS .....	48
	Nastavení laterálního odsazení nářadí .....	49
<b>MODUL SENZORU ZPÁTEČKY</b>		<b>50</b>
	Zpátečka na naváděcích obrazovkách .....	50
	<i>Dostupné s asistovaným / automatickým řízením</i> .....	50
<b>VÝBĚR TRYSKY</b>		<b>51</b>
	Přednastavení .....	51
	Aktuální tryska .....	52

## SLEDOVÁNÍ VELIKOSTI KAPEK

52

Nastavení.....	52
Povolit / zakázat sledování navádění kapek .....	52
Výběr trysky / Aktuální tryska .....	53
Senzor tlaku vstupního / výstupního modulu.....	53
Provoz .....	53
Stavový panel .....	53
<i>Tabulka velikosti kapek</i> .....	53
Panel navádění .....	53

## BOOMPILOT

54

Režim spuštění BoomPilot.....	54
Ikona BoomPilot.....	54

## KAPITOLA 7 – NAVÁDĚNÍ

55

Možnosti navigačních obrazovek.....	56
-------------------------------------	----

### PANEL NAVÁDĚNÍ

58

Aktivita systému navigace a monitorování postřikovacího rámu.....	58
<i>Chyba stranové úchyly</i> .....	58
Volitelné informace.....	58

### STAVOVÝ PANEĽ

59

Obrazovky uvádějící stav / informace .....	59
--	----

### NAVIGAČNÍ OBRAZOVKY

61

Zobrazení vozidla .....	62
Zobrazení pole.....	63
Navádění Realview.....	64

### REŽIMY NAVÁDĚNÍ

65

Navádění po přímé dráze AB.....	65
Navádění po zakřivené dráze AB .....	65
Navádění po soustředných kruhových drahách .....	65
Navádění při posledním průjezdu.....	65
Navigace další řádek.....	65
Žádné navádění .....	65







### VODICÍ LINIE

66

Navádění předběžné korekce zakřivení .....	66
Vyznačení bodů A a B.....	66
Funkce posun A+ .....	67
Funkce další vodící linie.....	68
Vodící linie posledního průjezdu .....	68
Vodící čára dalšího řádku .....	69
Stupeň azimutu.....	69

### OHRANIČENÍ OŠETŘENÍ

70

	<b>NÁVRAT DO BODU</b>	<b>72</b>
	Označení bodu návratu .....	72
	Smazání bodu návratu .....	72
	Navádění do bodu návratu .....	72
	<b>BOOMPILOT</b>	<b>73</b>
	Žádný řídicí modul sekce .....	73
	Pouze konzola .....	73
	S volitelným pracovním vypínačem .....	73
	<i>Použití konzoly</i> .....	73
	S řídicím modulem sekce TeeJet a přepínačem nebo ISM .....	74
	S řídicím modulem sekce TeeJet .....	74
	<b>FUNKCE PŘIBLÍŽIT / ODDÁLIT</b>	<b>74</b>
	Zobrazení vozidla .....	74
	Zobrazení pole .....	74
	<b>PANORAMATICKÝ REŽIM</b>	<b>75</b>
	<b>MAPOVÁNÍ OŠETŘENÍ</b>	<b>75</b>
	<b>SPECIFICKÉ MOŽNOSTI REALVIEW</b>	<b>76</b>
	Možnosti navádění RealView Guidance .....	77
	Snímek z kamery .....	77
	Možnosti kamery VSM .....	77
<b>KAPITOLA 8 – ŘÍZENÍ DÁVKY OD JINÉHO VÝROBCE</b>		<b>79</b>
<b>ODEMKNUTÍ REGULÁTORU DÁVKY OD JINÉHO VÝROBCE</b>		<b>79</b>
<b>MOŽNOSTI NASTAVENÍ</b>		<b>80</b>
	Regulátor dávky od jiného výrobce .....	80
	Produkt .....	80
<b>MOŽNOSTI OBRAZOVKY NAVÁDĚNÍ</b>		<b>81</b>
	Panel navádění .....	81
	Stavový panel .....	81
	<b>Mapování ošetření</b> .....	<b>81</b>
	<i>Duplikování a přesouvání map</i> .....	82
	Mapa pokrytí .....	82
	<i>Mapování na displeji</i> .....	82
	Předepsaná mapa .....	82
	<i>Mapování na displeji</i> .....	82
	Mapa ošetření .....	83
	<i>Mapování na displeji</i> .....	83
	<i>Výběr rozsahu barev</i> .....	83
	Mapa cílové dávky .....	84
	<i>Mapování na displeji</i> .....	84
	<i>Cílové dávky</i> .....	84

	<b>PŘÍLOHA A – KONFIGURACE SYSTÉMU</b>	<b>85</b>
--	--	-----------

	<b>PŘÍLOHA B – NASTAVENÍ NABÍDKY KONZOLY MATRIX PRO GS</b>	<b>87</b>
--	--	-----------

	<b>PŘÍLOHA C – SPECIFIKACE JEDNOTKY</b>	<b>90</b>
--	---	-----------

	<b>PŘÍLOHA D – NASTAVENÍ ROZSAHU</b>	<b>91</b>
--	--------------------------------------	-----------

	<b>PŘÍLOHA E – KOORDINAČNÍ SYSTÉM UTM A PÁSMA</b>	<b>91</b>
--	---	-----------

ÚVOD

Hlavní

CELA OBRÁZOVKA

NASTAVENÍ

GNSS

NÁŘADÍ

NAVÁDĚNÍ

ŘÍZENÍ DÁVKOVÁNÍ

PŘÍLOHA

## KAPITOLA 1 – ÚVOD

Matrix Pro GS umožňuje řízení většího počtu připojených modulů, GNSS mapování, navádění FieldPilot®, BoomPilot®, regulaci dávky a shromažďování dat pomocí jediné konzoly používající technologie sběrnice CAN. Dochází tak k náhradě několika konzol v kabině jediným robustním systémem.

### Dostupné aktualizace produktu

- Automatické řízení FieldPilot® nebo FieldPilot® Pro
- Podporované řízení UniPilot® nebo UniPilot® Pro
- Automatické řízení sekce postřikovacího rámu BoomPilot®
- Modul náklonu gyro
- Modul volby videa až pro 8 kamer
- Aktualizace externího přijímače GNSS nebo antény
- Aplikace pro lepší organizaci dat Fieldware® Link
- Sada rozhraní senzoru tlaku pro sledování velikosti kapek
- Regulátor dávky jiného výrobce

## SOUČÁSTI SYSTÉMU

### Konzola MATRIX PRO 570GS

Konzola Matrix Pro 570GS byla navržena tak, aby zajistila několikaletý provoz v běžných zemědělských provozních podmínkách. Dokonale utěsněná skříň v kombinaci s pryžovými kryty všech konektorů zajišťuje bezproblémový provoz i v typicky prašném prostředí. Občasné postříkání jednotky vodou sice nezpůsobí její poškození, nicméně Matrix Pro 570GS není navržena pro přímé vystavení dešti. Dbejte na to, aby systém Matrix Pro GS nebyl provozován ve vlhkém prostředí.

Obr. 1-1: Přední a zadní strana konzoly Matrix Pro 570GS



## Konzola Matrix Pro 840GS


Konzola Matrix Pro 840GS byla navržena tak, aby zajistila několikaletý provoz v běžných zemědělských provozních podmínkách. Dokonale utěsněná skříň v kombinaci s pryžovými kryty všech konektorů zajišťuje bezproblémový provoz i v typicky prašném prostředí. Občasné postříkání jednotky vodou sice nezpůsobí její poškození, nicméně Matrix Pro 840GS není navržena pro přímé vystavení dešti. Dbejte na to, aby systém Matrix Pro GS nebyl provozován ve vlhkém prostředí.


Obr. 1-2: Přední a zadní strana konzoly Matrix Pro 840GS



## Tlačítka

### Zapnutí / vypnutí napájení

Zapnutí – stisknutím tlačítka NAPÁJENÍ  konzolu zapnete. Po zapnutí Matrix Pro GS zahájí svou startovací sekvenci.


Vypnutí – Stiskněte a krátce přidržejte tlačítko NAPÁJENÍ , dokud se na obrazovce neobjeví potvrzení o přechodu do režimu vypnutí.

**VAROVÁNÍ!** Před restartováním konzole počkejte 10 sekund.

### Hlavní (pouze Matrix Pro 840GS)

Tlačítko Hlavní  umožňuje rychlý přístup na hlavní obrazovku.

### Nahoru / dolů (pouze Matrix Pro 840GS)

Tlačítka Nahoru / dolů  nastavují zobrazení vozidla nebo perspektivu vůči horizontu, a to v rozsahu od zobrazení vozidla z ptačího pohledu a navádění zobrazení pole.

## Další informace

Všechny změny jsou ukládány automaticky.

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

### Startovací sekvence

Po spuštění potřebuje konzola přibližně dvě minuty k uvedení do provozu. Během této doby se na displeji zobrazí několik obrazovek, LED se zapne a vypne a úroveň jasu bude proměnlivá. Jakmile bude startovací frekvence dokončena, objeví se Hlavní obrazovka.

### Doporučená instalace antény

GNSS anténu je třeba namontovat na střechu kabiny na kovový povrch o minimálním rozměru 10 cm<sup>2</sup>, a to co nejvíce dopředu.

## Kamera RealView®

Kamera RealView od TeeJet Technologies umožňuje na displeji Matrix Pro GS zobrazit video záznamy. Kamera může být natočena vpřed pro účely navádění RealView pomocí videa, nebo může být orientována tak, aby zobrazovala jiné provozní parametry vašeho zařízení. Kamera je vybavena pružným montážním prvkem RAM, zabudovanou sluneční clonou a obsahuje infračervené osvětlení, které umožňuje zřetelný obrazový záznam i při nepříznivých světelných podmínkách.

## KONFIGURACE

Graf, který se zde nacházel v předchozích verzích softwaru, byl přesunut do přílohy.

## ZÁKLADNÍ INFORMACE PRO POUŽÍVÁNÍ OBRAZOVKY






Matrix Pro GS může být používán v jednoduchém režimu pro aktuální úlohu nebo v rozšířeném režimu pro více úloh. Základní funkce obrazovky jsou vždy stejné, a to nezávisle na režimu, ve kterém se konzola nachází.

- Dolní a postranní lišty umožňují přístup k různým obrazovkám a dílčím obrazovkám
- Varování a Pop-up okna informují uživatele o činnosti konzoly a podrobnostech o nastavení nebo funkcích navádění
- Možnosti nastavení mohou být snadno nastaveny pomocí rozevíracích nabídek nebo obrazovek s funkcí klávesnice

Chcete-li rychle najít funkce nastavení, přečtěte si „Nastavení nabídky konzoly Matrix Pro GS“ v tomto návodu.

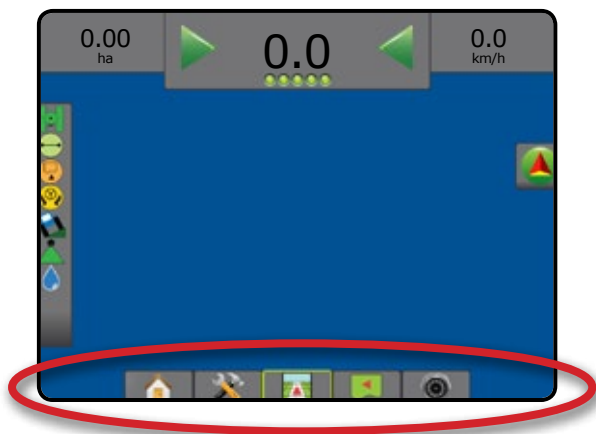
### Tlačítka na dolní liště

Tlačítka na dolní liště jsou na obrazovce vždy dostupná. Poskytují přístup k úlohám, možnostem nastavení a navigaci.

-  Hlavní obrazovka / úloha
-  Nastavení systému
-  Navádění zobrazení vozidla
-  Navádění zobrazení pole
-  Navádění Realview nebo zobrazení kamery RealView na celou obrazovku

**POZNÁMKA:** Možnosti navádění Realview jsou dostupné pouze v případě, že je v systému nainstalována kamera.

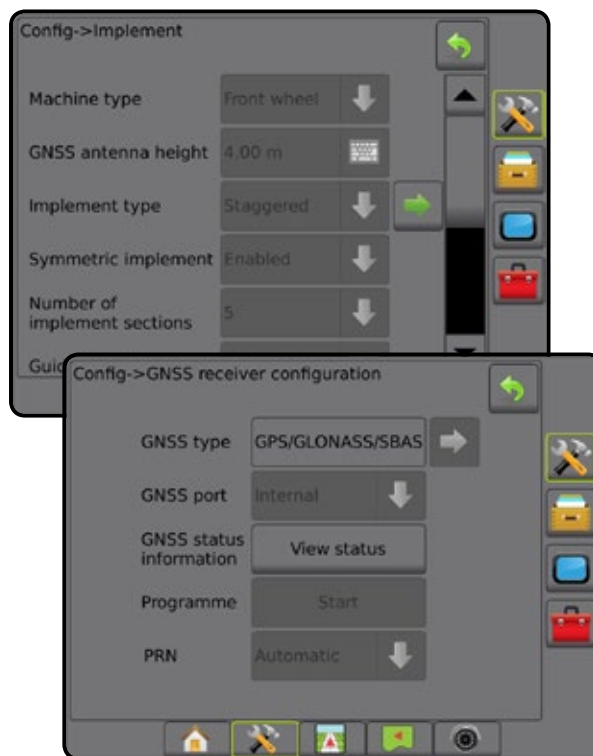
Obr. 1-3: Tlačítka na dolní liště





### Možnosti, které nejsou dostupné, je-li úloha aktivní

Je-li úloha aktivní, některé možnosti nastavení nejsou dostupné: více se dozvíte v „Nastavení nabídky konzoly Matrix Pro GS“ v tomto návodu.

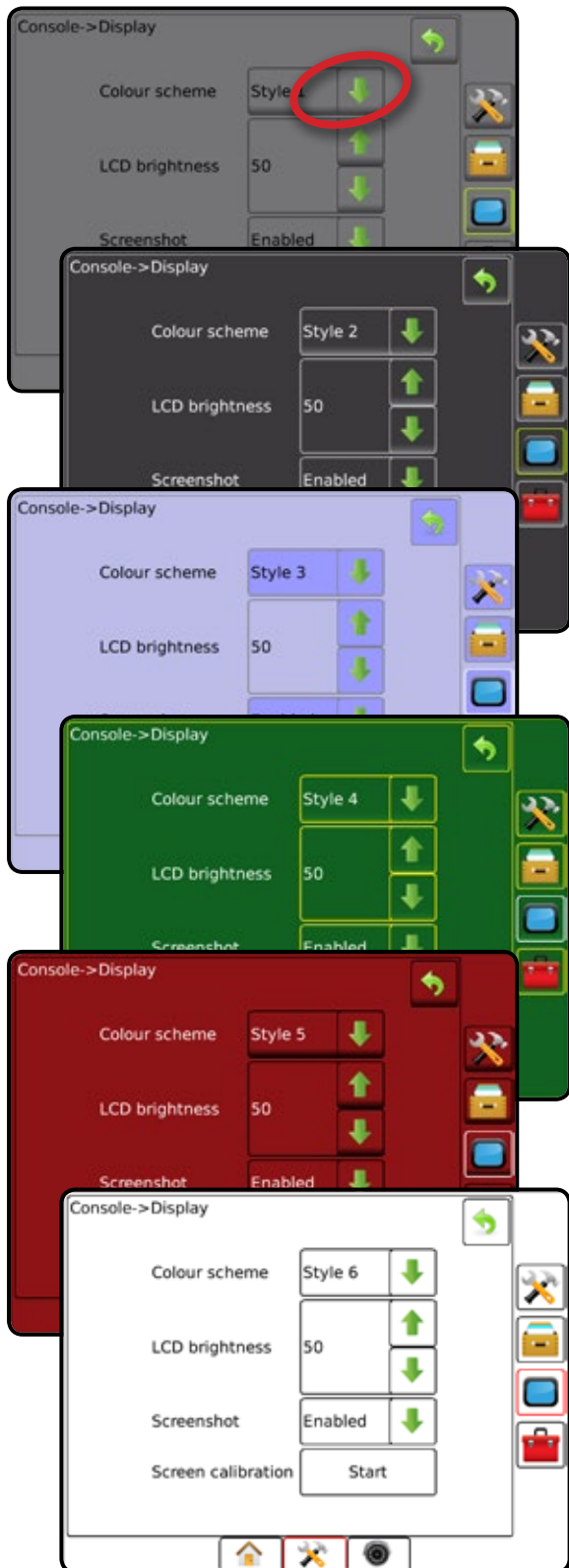
Obr. 1-4: Příklady nedostupných možností



## Barvy obrazovky konzoly

Konzola je dostupná v šesti barevných schématech. V nastavení systému dolní lišty stiskněte postranní lištu KONZOLA  a zadejte možnosti **Zobrazení**. Pro přístup k možnostem barevného schématu stiskněte šipku DOLŮ  a zvolte požadovaný barevný režim.

Obr. 1-5: Barevná schémata

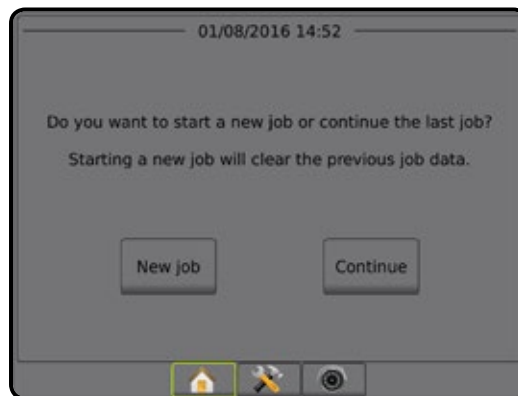


## Jednoduchý nebo rozšířený režim

Podrobnosti o změně jednoduchého nebo rozšířeného režimu naleznete v kapitole Konfigurace v sekci Data → Možnosti.

V jednoduchém režimu bude dostupná pouze jedna úloha. Na hlavní obrazovce se zobrazují pouze ohraničené plochy a oblasti pokrytí. Do zpráv lze uložit pouze aktuální úlohu. Použití s připojením polního vybavení Fieldware Link není dostupné.

Obr. 1-6: Jednoduchý režim hlavní obrazovky

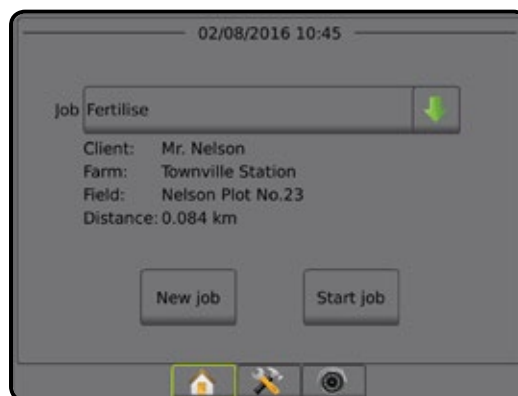


V rozšířeném režimu jsou jakékoli úlohy dostupné kdykoliv. Na hlavní obrazovce se zobrazí jméno klienta, farmy, pole a název úlohy, ohraničené plochy a oblasti pokrytí, doba ošetření a také vzdálenost od zvolené úlohy. Všechny uložené úlohy mohou být exportovány jako soubor ve formátu PDF, SHP nebo KML na USB jednotku prostřednictvím Data → Zprávy.

Informace o klientovi, farmě, poli a předepsaná mapa mohou být vloženy pouze prostřednictvím připojení polního vybavení Fieldware Link. Název úlohy lze upravit pouze prostřednictvím připojení polního vybavení Fieldware Link.

Uživatel může duplikovat úlohy za účelem dalšího použití ohraničení, vodicích linií, dat pokrytí a předepsané mapy, a to prostřednictvím aplikace Fieldware Link nebo konzoly Data → Data úlohy → Spravovat.

Obr. 1-7: Rozšířený režim hlavní obrazovky



## Varování a Pop-up okna

Pop-up okna a varování se zobrazují na přibližně pět (5) sekund. Chcete-li okno odstranit, dotkněte se jakéhokoli místa na obrazovce.

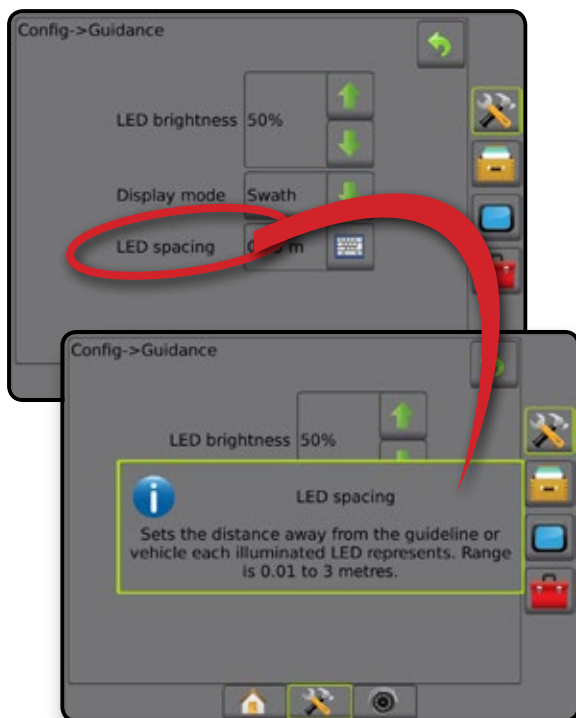
Obr. 1-8: Příklad informačního textového okna



## Informace o možnostech nastavení

Pro zobrazení definice a nabídky hodnot příslušné položky stiskněte ikonu možnosti nebo název možnosti v jakékoli nabídce položek. Chcete-li okno odstranit, dotkněte se jakéhokoli místa na obrazovce.

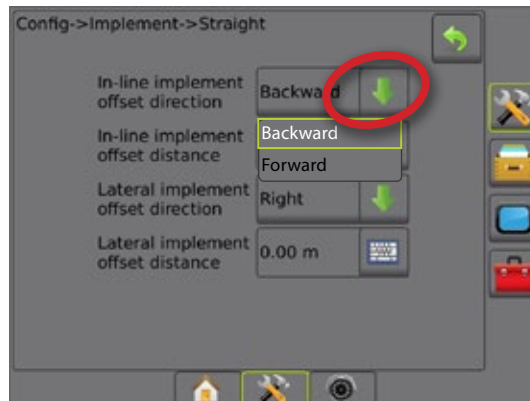
Obr. 1-9: Příklad informačního textového okna



## Výběr v rámci rozevírací nabídky

Pro přístup k možnostem stiskněte šipku DOLŮ ↓. Pro navigaci v seznamu položek použijte šipky NAHORU / DOLŮ ▲ / ▼ anebo posuvník. Zvolte příslušnou možnost. Chcete-li seznam zavřít, aniž byste zvolili položku, dotkněte se jakéhokoli místa na obrazovce.

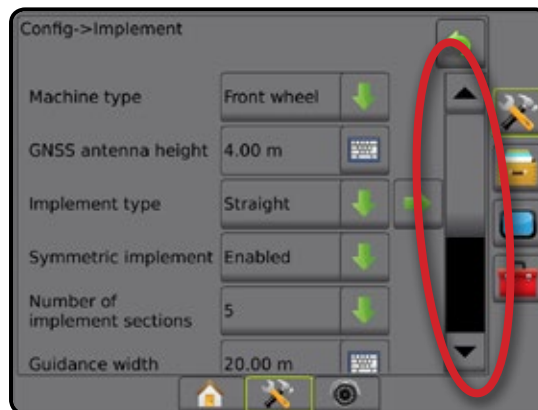
Obr. 1-10: Příklad rozevírací nabídky




## Rolovací obrazovky

Některé obrazovky obsahují více informací nebo možností, které jsou zobrazeny za současnou obrazovkou. Pro přístup k dalším možnostem nebo informacím, které nejsou na obrazovce nyní viditelné, použijte šipky NAHORU / DOLŮ ▲ / ▼ anebo posuvník.

Obr. 1-11: Příklad rolovací obrazovky



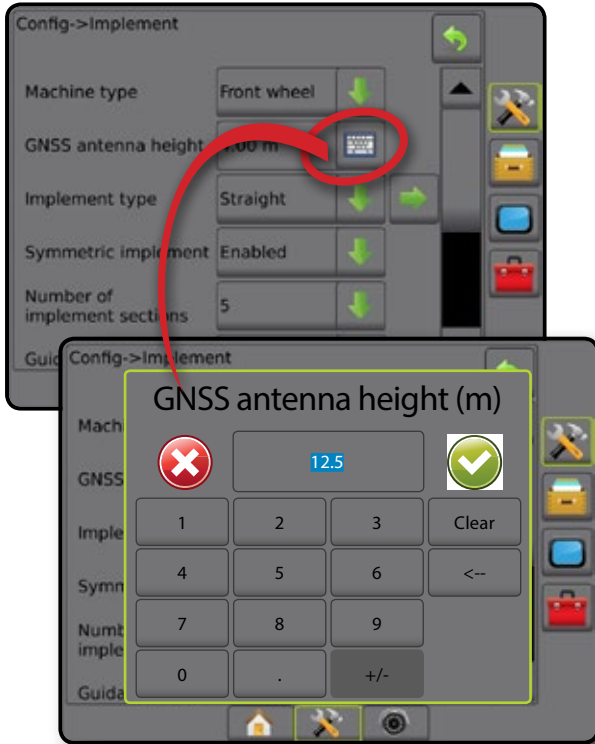
## Obrazovka s funkcí klávesnice

Stiskněte ikonu KLÁVESNICE . Pro zadání hodnoty použijte numerickou klávesnici.


Stisknutím ikony PŘIJMOUT  uložíte nastavení.

Stisknutím ikony ZRUŠIT  opustíte klávesnici bez uložení.

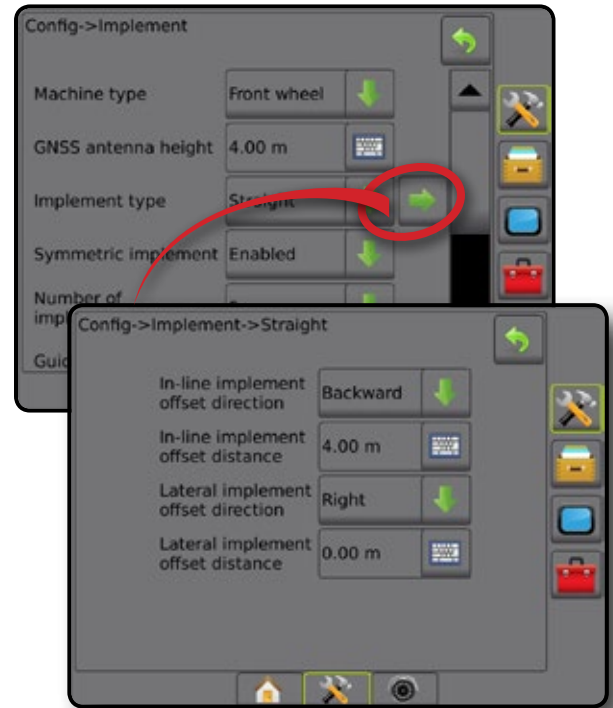
Obr. 1-12: Příklad klávesnice



## Další stránka

Chcete-li nastavit další možnosti pro zvolenou položku, stiskněte šipku DALŠÍ STRÁNKA .

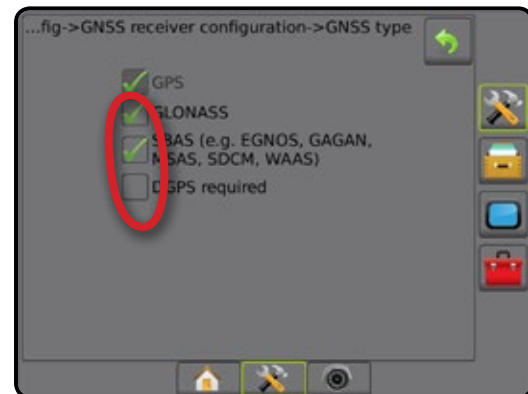
Obr. 1-13: Příklad další stránky



## Zaškrťovací políčka

Chcete-li provést nebo zrušit výběr, stiskněte ZAŠKRŤÁVACÍ POLÍČKO  / .

Obr. 1-14: Příklad zaškrťovacích políček



## KAPITOLA 2 – ÚLOHY / HLAVNÍ OBRAZOVKA

Jakmile je startovací sekvence dokončena a konzola přijímá GNSS, objeví se hlavní obrazovka s nabídkou spuštění nové úlohy nebo pokračování ve stávající úloze.

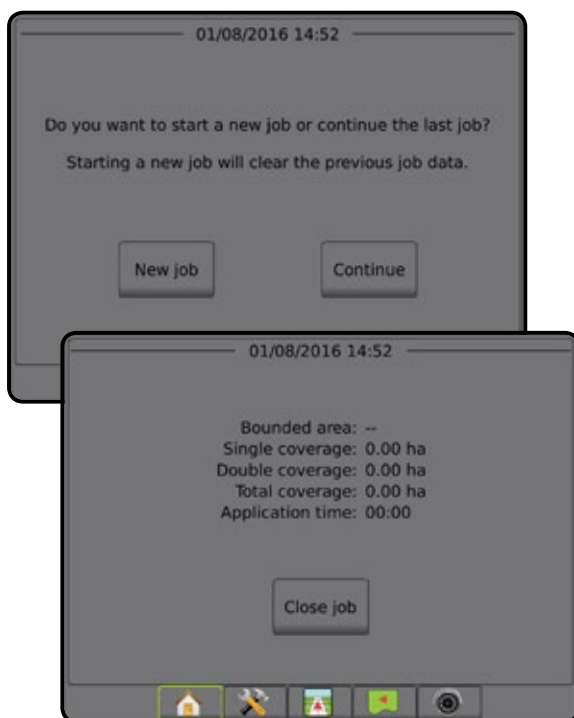
**Nastavení pro speciální stroje a jeho součástky musí být před zahájením úlohy dokončeno.** Jakmile je úloha aktivní, některé možnosti nastavení nemohou být změněny. Více informací o „Nastavení nabídky konzoly Matrix Pro GS“ naleznete v příloze tohoto návodu.

Chcete-li změnit jednoduchý režim na rozšířený, přejděte do Data->Možnosti-> Režim úlohy v systémovém nastavení.

### Jednoduchý režim

V jednoduchém režimu bude dostupná pouze jedna úloha. Na hlavní obrazovce se zobrazí pouze ohraničená plocha, oblasti pokrytí a doba ošetření. Do zpráv lze uložit pouze aktuální úlohu. Použití s připojením polního vybavení Fieldware Link není dostupné.

Obr. 2-1: Jednoduchý režim hlavní obrazovky



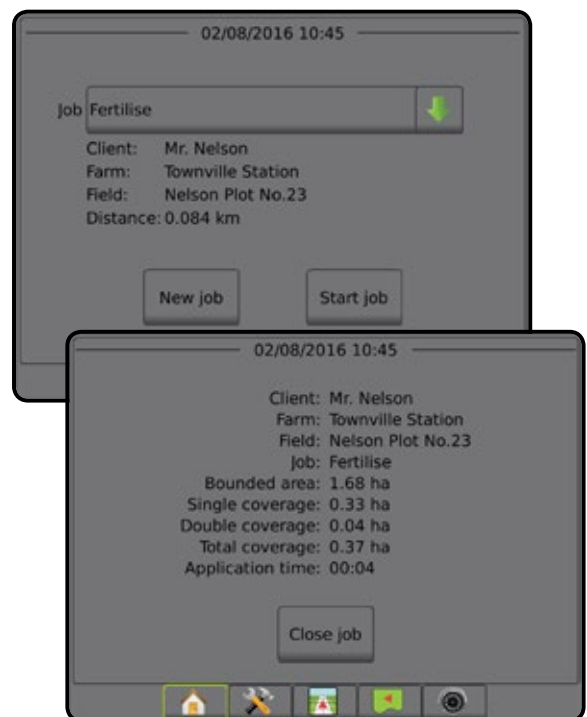
### Rozšířený režim

V rozšířeném režimu jsou jakékoli úlohy dostupné kdykoliv. Na hlavní obrazovce se zobrazí jméno klienta, farmy, pole a název úlohy, ohraničené plochy a oblasti pokrytí, doba ošetření a také vzdálenost od zvolené úlohy. Všechny uložené úlohy mohou být exportovány jako soubor ve formátu PDF, SHP nebo KML na USB jednotku prostřednictvím Data -> Zprávy.

Informace o klientovi, farmě, poli a předepsaná mapa mohou být vloženy pouze prostřednictvím připojení polního vybavení Fieldware Link. Název úlohy lze upravit pouze prostřednictvím připojení polního vybavení Fieldware Link.

Uživatel může duplikovat úlohy za účelem dalšího použití ohraničení, vodicích linií, dat pokrytí a předepsané mapy, a to prostřednictvím aplikace Fieldware Link nebo konzoly Data -> Data úlohy -> Spravovat.

Obr. 2-2: Rozšířený režim hlavní obrazovky



## JEDNODUCHÝ REŽIM

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

Před tím než spustíte novou úlohu či pokračujete ve stávající, je nutné, aby konzola měla GNSS.

### Nová úloha

Při zahájení nové úlohy se vymažou předchozí data úlohy.

Chcete-li zahájit novou úlohu:

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

Konzola přeskočí na zobrazení vozidla.

### Pokračování v úloze

Chcete-li pokračovat ve stávající úloze:

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

Konzola přeskočí na zobrazení vozidla a začne poskytovat navigační informace.

Pokud se zvolená úloha nachází v jiném pásmu UTM než aktuálním či sousedním, funkce **Pokračovat** bude zakázána.


*POZNÁMKA: Další informace naleznete v příloze Pásmo UTM.*

### Zavření úlohy

Chcete-li zavřít úlohu:

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

Chcete-li vytvořit při zavírání úlohy zprávu:

1. Vložte USB jednotku do portu USB na konzole.
2. Na hlavní obrazovce  stiskněte **Zavřít úlohu**.
3. Zvolte:
  - ▶ Ano – pro vytvoření zprávy o 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 tím než spustíte novou úlohu či pokračujete ve stávající, je nutné, aby konzola měla GNSS.

### Nová úloha

Při zahájení nové úlohy se vymažou předchozí data úlohy.

Chcete-li zahájit novou úlohu:

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

2. Stiskněte:

- ▶ Ano – pro automatické vygenerování jména
- ▶ Ne – pro zadání jména pomocí klávesnice na obrazovce



Prostřednictvím připojení polního vybavení Fieldware Link jsou vloženy informace o klientovi, farmě a poli.

Konzola přeskočí na zobrazení vozidla.

### Zahájit úlohu

Matrix Pro GS je naprogramován nástrojem vyhledávání pole, tak aby pomohl klientovi najít úlohu, která je nejbližší umístění vozidla. Seznam výběru úloh se díky GPS každých deset vteřin aktualizuje. Při této aktualizaci je seznam úloh řazen podle vzdálenosti a dvě nejbližší úlohy se zobrazí na začátku seznamu. Ostatní úlohy jsou seřazeny pod nimi.

Chcete-li pokračovat ve stávající úloze:

1. Pro přístup na seznam úloh uložených na konzole,  stiskněte šipku DOLŮ  na hlavní obrazovce.
2. Zvolte název úlohy, kterou chcete zahájit nebo v ní pokračovat.
3. Stiskněte **Zahájit úlohu**.

Konzola přeskočí na zobrazení vozidla a začne poskytovat navigační informace.

### Vzdálenost

Pokud se zvolená úloha nachází mimo aktuální nebo sousední pásmo UTM, vedle funkce Vzdálenost se zobrazí „Mimo rozsah“ a funkce **Zahájit úlohu** bude zakázána.

*POZNÁMKA: Další informace naleznete v příloze Pásmo UTM.*


Pokud zvolená úloha nemá žádné nahrané informace, funkce Vzdálenost ukáže „Žádná data“.

### Zavření úlohy

Chcete-li zavřít úlohu:

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

Chcete-li vytvořit při zavírání úlohy zprávu:

1. Vložte USB jednotku do portu USB na konzole.
2. Na hlavní obrazovce  stiskněte **Zavřít úlohu**.
3. Zvolte:
  - ▶ Ano – pro vytvoření zprávy o poslední úloze
  - ▶ Ne – pro návrat na hlavní obrazovku bez uložení






## KAPITOLA 3 – ZOBRAZENÍ NA CELOU OBRAZOVKU

Díky RealView zobrazení na celou obrazovku lze zobrazit živý vstup videa. Zobrazení polí videa(i) a nastavení kamer, není-li GNSS k dispozici. Volby pro navádění RealView nejsou na této obrazovce dostupné.

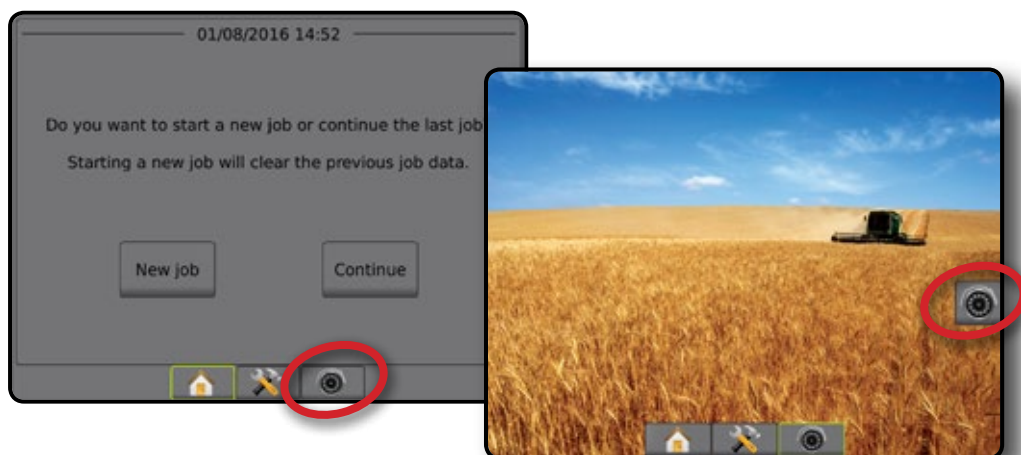
- ▶ Jedna kamera – jedna kamera je připojená přímo ke konzole
- ▶ Modul volby videa – pokud je v systému nainstalovaný Modul volby videa (VSM), pak jsou k dispozici dvě (2) volby videa:
  - Pohled jedné kamery – umožňuje zvolit jeden až z osmi vstupů kamery a zobrazení tohoto vstupu videa měnit.
  - Dělený obraz kamery – umožňuje zvolit jedno ze dvou nastavení čtyř vstupů kamery (A / B / C / D nebo E / F / G / H) a rozdělit zobrazení na čtyři samostatná pole videa.

Pro úpravu pohledu kamery [zpětně, obráceně] přejděte na Nastavení-> Konfigurace-> Video.


Chcete-li aktivovat režim videa na celé obrazovce:




1. Stiskněte spodní lištu KAMERA REALVIEW ZOBRAZENÍ NA CELOU OBRAZOVKU .
2. Chcete-li zobrazit možnosti RealView, stiskněte lištu MOŽNOSTI REALVIEW .
3. Vyberte z následujících možností:
  - ▶ Zobrazení jedné kamery  [pouze VSM] – umožňuje zvolit jeden (1) až z osmi (8) vstupů kamery a zobrazení tohoto vstupu videa měnit
  - ▶ Dělený obraz kamery  [pouze VSM] – umožňuje zvolit jednu (1) ze dvou (2) konfigurací 4 vstupů kamery (A / B / C / D nebo E / F / G / H) a rozdělit zobrazení na čtyři samostatná pole videa
  - ▶ Zachycení obrazu kamerou RealView  – uloží statickou fotografii aktuálního pohledu na obrazovce na USB jednotku

Obr. 3-1: RealView zobrazení na celou obrazovku



## Snímek z kamery

 Snímek z kamery RealView uloží statickou fotografii aktuálního pohledu na obrazovce na jednotku USB.

1. Vložte USB jednotku.
2. Stiskněte spodní lištu KAMERA REALVIEW ZOBRAZENÍ NA CELOU OBRAZOVKU .
3. Chcete-li zobrazit možnosti RealView, stiskněte lištu MOŽNOSTI REALVIEW .
4. Stiskněte ikonu SNÍMEK Z KAMERY .

Obr. 3-2: Zobrazení kamery RealView na celou obrazovku





Obr. 3-3: Volba jedné kamery s VSM







Obr. 3-4: Volba děleného obrazu s VSM



## Možnosti kamery VSM

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

1. Stiskněte spodní lištu KAMERA REALVIEW ZOBRAZENÍ NA CELOU OBRAZOVKU .
2. Chcete-li zobrazit možnosti RealView, stiskněte lištu MOŽNOSTI REALVIEW .
3. Vyberte z následujících možností:
  - Zobrazení jedné kamery  – lze zvolit jeden (1) až z osmi (8) vstupů kamery a zobrazení zvoleného vstupu videa měnit.
  - Dělený obraz kamery  – umožňuje zvolit jednu (1) ze dvou (2) konfigurací 4 vstupů kamery (A / B / C / D nebo E / F / G / H) a rozdělit zobrazení na čtyři samostatná pole videa.

## KAPITOLA 4 – SYSTÉMOVÉ NASTAVENÍ

Systémové nastavení se používá ke konfiguraci konzoly, stroje a jeho nářadí. Čtyři postranní lišty přístupových možností pro konfigurace stroje / nářadí, správu dat, nastavení konzoly a nástroje.

### PŘEHLED

Čtyři postranní lišty s možnostmi přístupových nastavení:



#### Konfigurace nářadí

- Nářadí (konfigurace přímého nářadí, nářadí pro rozmetadlo nebo střídavě uspořádaného nářadí; informace o volbě trysky včetně sledování velikosti kapek, konfigurace zpátečky)
- Citlivost navádění (světelný panel, externí světelný panel)
- Konfigurace přijímače GNSS
- Konfigurace videa
- Sensory (vstupní / výstupní modul (IOM) senzor tlaku)
- Autořízení
  - ◀ FieldPilot (nastavení ventilu, nastavení řízení, test ventilu, diagnostika ventilu, senzor otáčení volantu, senzor natočení kol)
  - ◀ FieldPilot Pro / UniPilot Pro (správa vozidla, kalibrace, úpravy, výběr QI hodnot, režim převážení, režim servisování)
- Korekce náklonu



#### Správa dat

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



#### Nastavení konzoly

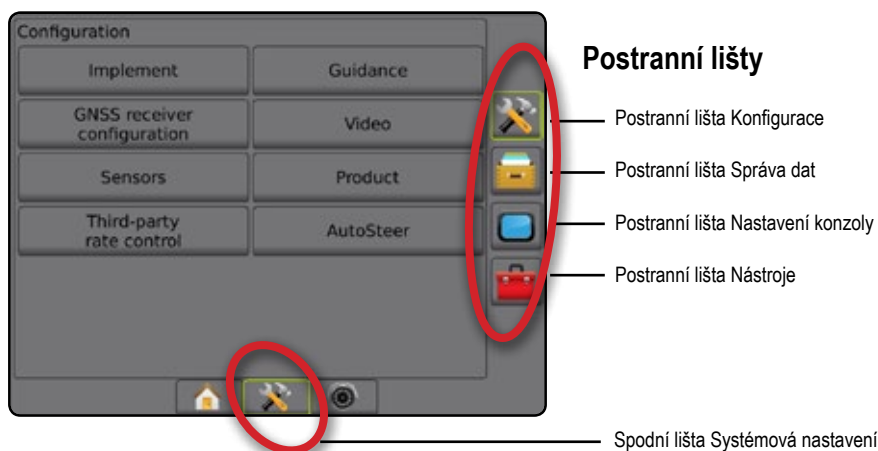
- Popis (systémová informace)
- Displej
- Místní nastavení
- Hlasitost zvuku
- Demo GNSS
- Funkce odblokování



#### Nástroje

- Načíst software
- Doplnky (kalkulačka, převodník jednotek)



Obr. 4-1: Možnosti nastavení



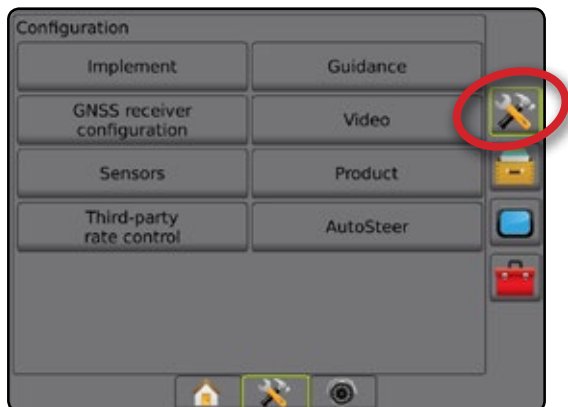
## KONFIGURACE

Konfigurace se používá k nastavení nářadí, navádění, přijímače GNSS, videa, senzorů, autořízení a korekci náklonu.

**POZNÁMKA:** Dostupnost funkcí závisí na zařízeních dostupných v systému Matrix Pro GS.

1. Stiskněte tlačítko na spodní liště SYSTÉMOVÉ NASTAVENÍ .
2. Stiskněte tlačítko na postranní liště KONFIGURACE .
3. Vyberte z následujících možností:
  - ▶ Nářadí – používá se k nastavení typu stroje, výšky antény GNSS, typu nářadí, symetrického rozložení nářadí, modulu výstupu sekcí, počtu sekcí nářadí, šířky navádění, činného / pracovního záběru, sledování velikosti kapek, volby trysky a rozestupu, režimu spuštění BoomPilota a modulu senzoru zpátečky
    - V přímém režimu – směr / vzdálenost odsazení nářadí na linii / laterální, procento překryvu, doba zpoždění zapnutí / vypnutí nářadí
    - V režimu rozmetadla:
      - TeeJet – vzdálenost antény k diskům, směr / vzdálenost laterálního odsazení nářadí, procento překryvu, doba zpoždění zapnutí / vypnutí, vzdálenost odsazení rozmetání, vzdálenosti odsazení sekce, délky sekce OEM – vzdálenost antény k diskům, směr / vzdálenost laterálního odsazení nářadí, vzdálenost k zapnutí / vypnutí, odsazení zapínání / vypínání sekce
      - V režimu střídavého uspořádání – směr / vzdálenost odsazení sekce 1 v linii / laterální, procento překryvu, doba zpoždění zapnutí / vypnutí, odsazení sekce
  - ▶ Navádění – používá se k nastavení vzdálenosti kolem vodič line, která je vnímána jako nulová chyba
  - ▶ Konfigurace přijímače GNSS – stanovuje typ a port GNSS a PRN a také zobrazuje informace o stavu GNSS
  - ▶ Video – používá se k nastavení jednotlivých kamer
  - ▶ Sensory – používají se k nastavení senzoru tlaku
  - ▶ Autořízení – používá se k povolení / zakázání asistovaného / automatického řízení
    - FieldPilot – používá se k stanovení nastavení ventilu, nastavení řízení, volantu a senzoru natočení kol nebo provádění testů ventilu nebo jeho diagnostiky
    - FieldPilot Pro / UniPilot Pro – používá se k nastavení správy vozidla, kalibraci senzorů, výběru QI hodnot i zavedení režimu převážení nebo servisního režimu
  - ▶ Korekce náklonu – používá se k povolení / zakázání a kalibraci funkce korekce náklonu, a zlepšuje ošetření na kopcovitých či nakloněných terénech

Obr. 4-2: Možnosti konfigurace



## Nářadí

Nastavení nářadí se používá ke stanovení různých nastavení spojených s přímým režimem, režimem rozmetadla a režimem střídavého uspořádání. Dostupná nastavení se liší podle specifického vybavení systému.

Tato sekce zahrnuje nastavení možností pro následující konfigurace nářadí:

- ▶ Jedna sekce
- ▶ Více sekcí s řídicím modulem sekcí nebo Modulem pro přepínání funkcí

**POZNÁMKA:** Další informace získáte v kapitole *Nářadí tohoto návodu*.

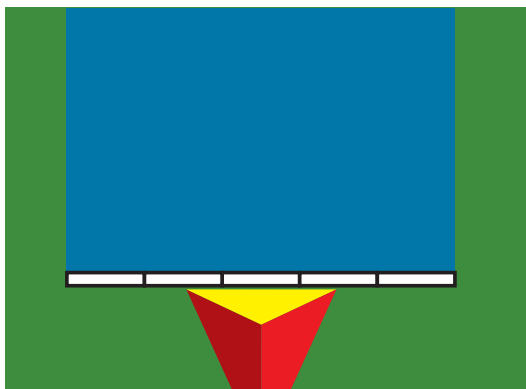
### Typ nářadí

Typ nářadí vybere takový model ošetření, který nejlépe vystihuje váš systém.

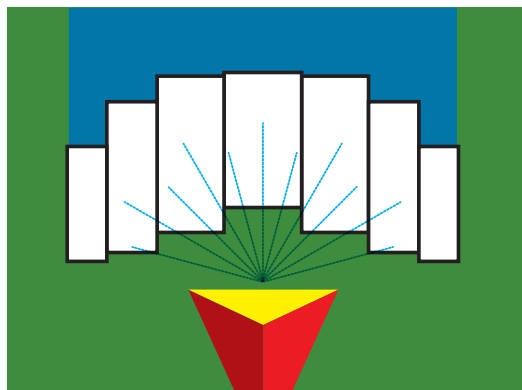
- V přímém režimu – sekce postřikovacího rámu nemají délku a jsou uspořádány na řádku s pevnou vzdáleností od antény
- V režimu rozmetače – je vytvořena virtuální linie v souladu s doručovacími disky, od kterých se může oddíl nebo oddíly ošetření lišit v délce a které mohou být v různé vzdálenosti od linie (dostupnost závisí na specifickém vybavení systému)
- V režimu střídavého uspořádání – je vytvořena virtuální linie se sekcí 1, od níž oddíl nebo oddíly ošetření nemají žádnou délku a mohou být v různých vzdálenostech od linie (dostupnost závisí na specifickém vybavení systému)

**POZNÁMKA:** Další informace získáte v části „Typ nářadí“ v kapitole „Nářadí“ tohoto návodu.

Obr. 4-3: Typ nářadí – přímé



Obr. 4-4: Typ nářadí – rozmetadlo




Obr. 4-5: Typ nářadí – střídavě uspořádáno



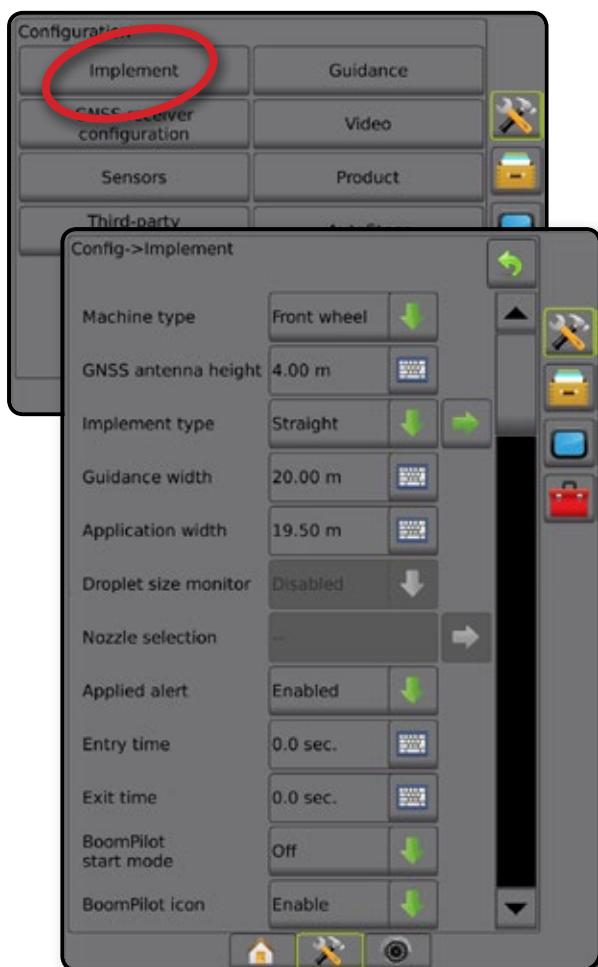
### Nastavení jedné sekce

Nastavení jedné sekce se používá v případě, že SmartCable, Řídicí modul sekcí (SDM) nebo Modul pro přepínání funkcí (SFM) v systému nejsou přítomny (tzn. žádné řízení sekce není dostupné). Za jednu sekci je považován celý postřikovací rám nebo doručovací plocha.

1. Stiskněte tlačítko na postranní liště KONFIGURACE .
2. Stiskněte **Nářadí**.
3. Vyberte z následujících možností:
  - ▶ Typ stroje [je-li k dispozici] – používá se k výběru stroje, který je nejpodobnější vašemu stroji
  - ▶ Výška antény GNSS [je-li dostupná] – používá se k měření výšky antény od země
  - ▶ Typ nářadí – používá se k výběru rozvržení sekcí pro umístění používaného produktu
  - ▶ Šířka navádění – nastavuje vzdálenost mezi vodicími liniemi
  - ▶ Pracovní záběr [Typ nářadí pro rozmetadlo] – používá se k zadání celkového záběru nářadí
  - ▶ Činný záběr – [Typ přímého nářadí] – používá se k zadání celkového záběru nářadí
  - ▶ Sledování velikosti kapek [je-li dostupná] – používá se k povolení sledování velikosti kapek až pro pět přednastavených rozprašovacích trysek
  - ▶ Výběr trysky [je-li dostupná] – používá se k výběru rozprašovací trysky (série a kapacity) za účelem určení údajů o velikosti kapky

- ▶ Použitá výstraha – podává výstrahu při výjezdu / vjezdu z / do ošetřené plochy
  - ▶ Režim spuštění BoomPilot – používá se ke stanovení, zda BoomPilot bude kontrolován rychlostí nebo ikonou BoomPilota
  - ▶ Ikona BoomPilot – aktivuje ikonu stránky navádění pro ruční kontrolu aplikace malování na obrazovce
4. Stiskněte šipku DALŠÍ STRÁNKA ➡ pro nastavení specifických možností nářadí. Podrobné informace naleznete v kapitole Nářadí.
  5. Chcete-li se vrátit na hlavní obrazovku Konfigurace, stiskněte šipku ZPĚT ⬅ nebo tlačítko KONFIGURACE 🛠 na postranní liště.

Obr. 4-6: Nářadí – Nastavení jedné sekce



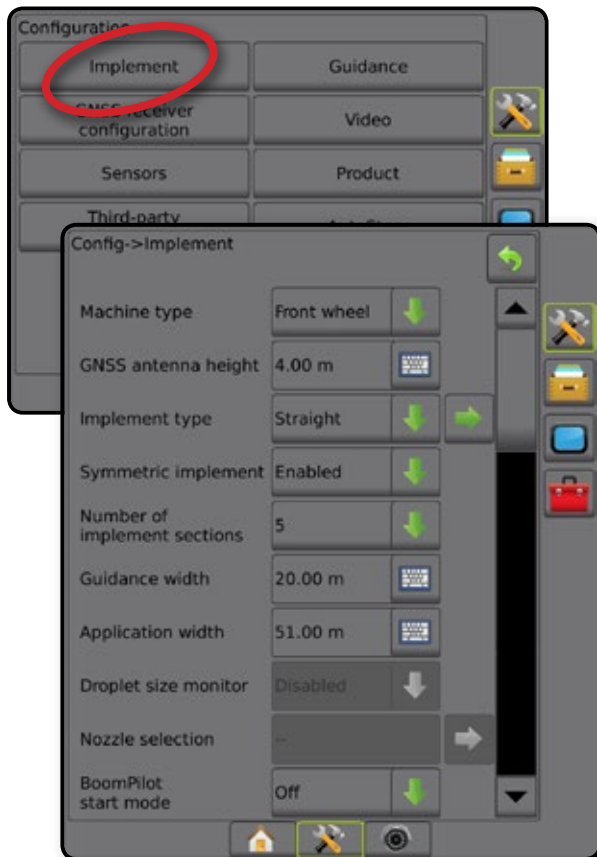
## Mnohonásobné sekce s nastavením SDM / SFM

Mnohonásobné sekce s nastavením SDM / SFM jsou používány, je-li v systému nainstalován Řídicí modul sekcí (SDM) nebo Modul pro přepínání funkcí (SFM). Postřikovací rám a doručovací plocha mohou zahrnovat až 15 sekcí s různou šířkou a délkou (v režimu rozmetadla). Další dostupné možnosti s SDM jsou přesah ošetření, zpoždění ošetření a režim střídavého uspořádání.

Díky modulu pro přepínání funkcí je možná ruční i automatická kontrola až 20 postřikovacích rámu.

1. Stiskněte tlačítko na postranní liště KONFIGURACE 🛠.
2. Stiskněte **Nářadí**.
3. Vyberte z následujících možností:
  - ▶ Typ stroje [je-li k dispozici] – používá se k výběru stroje, který je nejpodobnější vašemu stroji
  - ▶ Výška antény GNSS [je-li dostupná] – používá se k měření výšky antény od země
  - ▶ Typ nářadí – používá se k výběru rozvržení sekcí pro umístění používaného produktu
  - ▶ Symetrické nářadí – používá se k stanovení, zda jsou sekce párové a tudíž sdílí stejný záběr, odsazení a délku ventilů
  - ▶ Moduly výstupu více sekcí – umožňují použití modulů výstupu více sekcí na sběrnici CAN
  - ▶ Počet sekcí nářadí – používá se k výběru počtu sekcí nářadí
  - ▶ Šířka navádění – používá se k zadání vzdálenosti mezi vodicími liniemi
  - ▶ Činný záběr [Přímý typ nebo Typ střídavě uspořádaného nářadí] – používá se k zadání celkového záběru všech sekcí nářadí
  - ▶ Pracovní záběr [Typ nářadí pro rozmetadlo] – používá se k zadání celkového záběru nářadí
  - ▶ Sledování velikosti kapek [je-li dostupná] – používá se k povolení sledování velikosti kapek až pro pět přednastavených rozprašovacích trysek
  - ▶ Výběr trysky [Přímý typ nebo Typ střídavě uspořádaného nářadí] – používá se k výběru rozprašovací trysky
4. Stiskněte šipku DALŠÍ STRÁNKA ➡ pro nastavení specifických možností nářadí. Podrobné informace naleznete v kapitole Nářadí.
5. Chcete-li se vrátit na hlavní obrazovku Konfigurace, stiskněte šipku ZPĚT ⬅ nebo tlačítko KONFIGURACE 🛠 na postranní liště.




Obr. 4-7: Nářadí – Mnohonásobné sekce s nastavením SDM nebo SFM



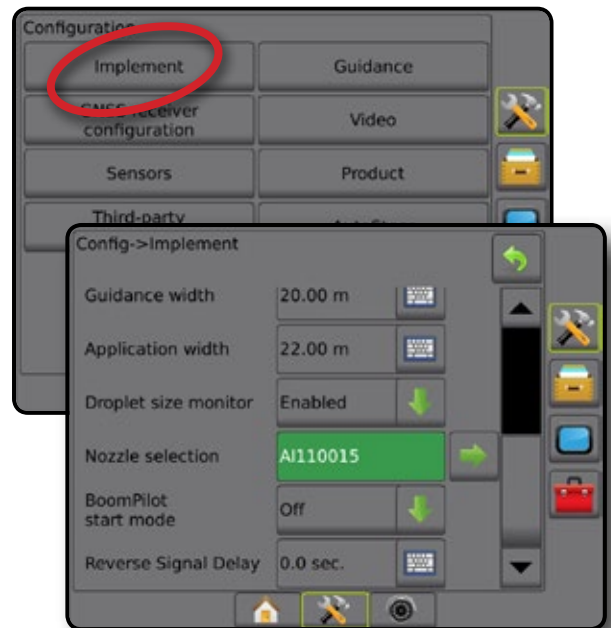
## Sledování velikosti kapek

Sledování velikosti kapek může být povoleno / zakázáno, zahrnuje-li systém Sadu senzoru tlaku prostředí (PSIK), Modul duálního ovládání s Typem řízení aplikace produktu nastaveném na volbu „Kapalina“ a Primární senzor nebo monitor nastavený na volbu „Tlak“. Sledování velikosti kapek bude dostupné na provozních obrazovkách.

*POZNÁMKA: Chcete-li získat více informací, přečtěte si část „Sledování velikosti kapek“ v kapitole Nářadí tohoto návodu.*

1. Stiskněte tlačítko na postranní liště KONFIGURACE .
2. Stiskněte **Nářadí**.
3. Zjistěte, je-li sledování velikosti kapek povoleno nebo zakázáno. (Je-li povoleno, přečte si zobrazené informace a stiskněte **Přijmout**.)
4. Chcete-li se vrátit na hlavní obrazovku Konfigurace, stiskněte šipku ZPĚT  nebo tlačítko KONFIGURACE  na postranní liště.





Obr. 4-8: Sledování velikosti kapek



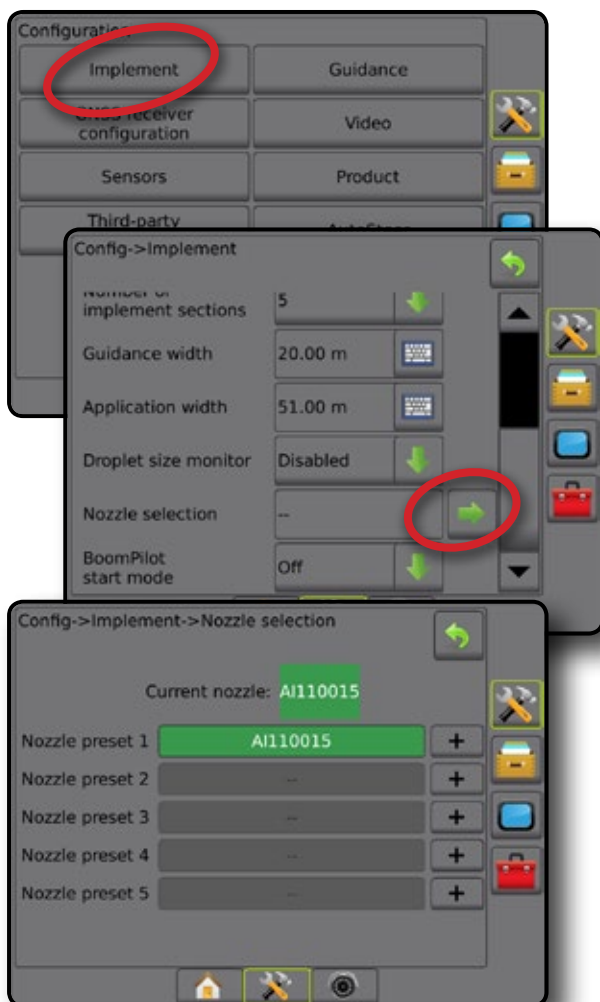
## Výběr trysky

Výběr trysky umožňuje přednastavení pro rychlé vyvolání, a to až pěti (5) trysek a výběr aktuální trysky.

**POZNÁMKA:** Chcete-li získat více informací, přečtěte si část „Výběr trysky“ v kapitole Nářadí tohoto návodu.

1. Stiskněte tlačítko na postranní liště KONFIGURACE .
2. Stiskněte **Nářadí**.
3. Stiskněte šipku DALŠÍ STRÁNKA Výběr trysky .
4. Vyberte z následujících možností:
  - ▶ Přednastavení trysky 1-5 – umožňuje výběr až pěti (5) trysek pro rychlé vyvolání a výběr aktuální trysky za účelem určení údajů o velikost kapky
  - ▶ Aktuální tryska – zobrazuje aktuální trysku
5. Chcete-li se vrátit na hlavní obrazovku Konfigurace, stiskněte šipku ZPĚT  nebo tlačítko KONFIGURACE  na postranní liště.




Obr. 4-9: Výběr trysky



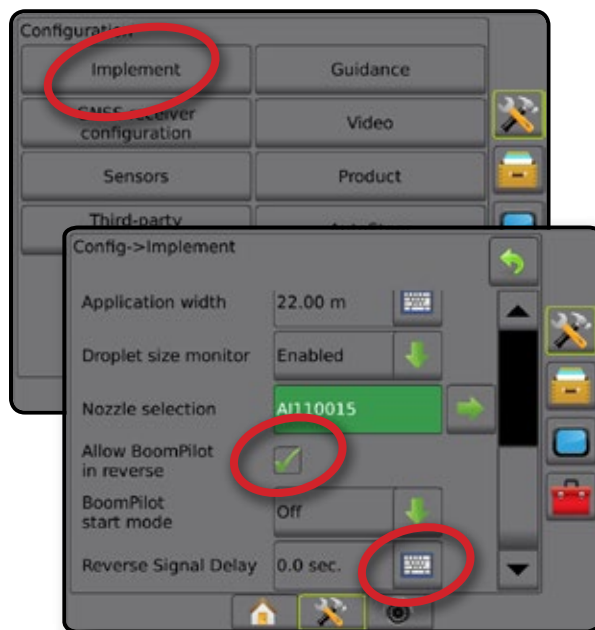
## Modul senzoru zpátečky

Nastavení modulu senzoru zpátečky je používáno při přidání modulu senzoru zpátečky nebo SCM Pro (profesionální modul ovládání řízení) jakékoli konfigurace.

**POZNÁMKA:** Chcete-li získat více informací, přečtěte si část „Modul senzoru zpátečky“ v kapitole Nářadí tohoto návodu.

1. Stiskněte tlačítko na postranní liště KONFIGURACE .
2. Stiskněte **Nářadí**.
3. Zvolte:
  - ▶ Povolení funkce BoomPilot při zpátečce [je-li dostupná] – používá se k povolení funkce BoomPilot při couvání
  - ▶ Zpoždění signálu zpátečky – používá se k nastavení zpoždění při změnách směru jízdy směrem vpřed či vzad, při kterých ikona vozidla na navigační obrazovce mění směr
4. Chcete-li se vrátit na hlavní obrazovku Konfigurace, stiskněte šipku ZPĚT  nebo tlačítko KONFIGURACE  na postranní liště.

Obr. 4-10: Modul senzoru zpátečky




## Navádění [Světelný panel]

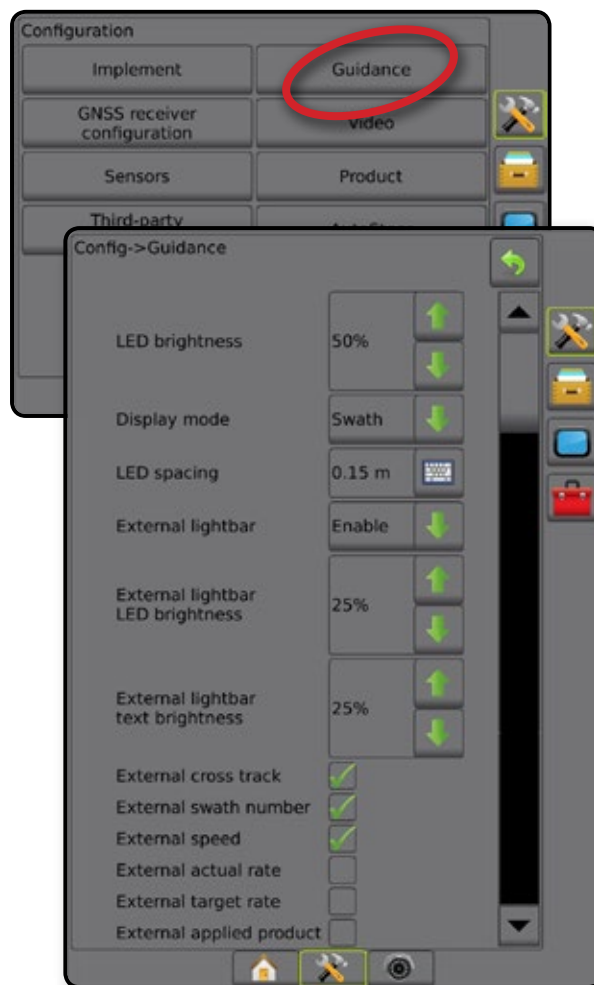
Možnosti navádění jsou používány ke konfiguraci chyby stranové úchytky, která se zobrazuje na světelném panelu.

**POZNÁMKA:** V předchozích verzích softwaru byla tato funkce označena jako „Světelný panel“.

Lze používat volitelný externí modul světelného panelu (ELM, External Lightbar Module), která bude poskytovat další naváděcí informace.

1. Stiskněte tlačítko na postranní liště KONFIGURACE .
2. Stiskněte **Navádění**.
3. Vyberte z následujících možností:
  - ▶ Intenzita LED – používá se k nastavení intenzity LED diod
  - ▶ Režim zobrazení – používá se k určení, jestli světelný panel představuje řádek nebo vozidlo
    - Je-li nastaven „řádek“, LED diody představují vodící linii polohy a pohybující se LED představuje vozidlo
    - Je-li nastaven na „vozidlo“, středová LED představuje polohu vozidla a pohybující se LED představuje vodící linii
  - ▶ Rozteč LED – používá se k stanovení vzdálenosti od vodící linie nebo vozidla, které každá svítící LED dioda představuje
4. Externí modul světelného panelu ELM nabízí tyto volby:
  - ▶ Externí světelný panel – aktivuje / deaktivuje použití externího světelného panelu
  - ▶ Intenzita LED externího světelného panelu – upravuje intenzitu LED diod externího světelného panelu
  - ▶ Intenzita textu externího světelného panelu – upravuje intenzitu textu externího světelného panelu
  - ▶ Stranová úchytky (externí panel) – aktivuje / deaktivuje zobrazování informací o chybě stranové úchytky na externím světelném panelu
  - ▶ Číslo řádku (externí panel) – aktivuje / deaktivuje zobrazování informací o čísle řádku na externím světelném panelu
  - ▶ Rychlost (externí panel) – aktivuje / deaktivuje zobrazování informací o rychlosti na externím světelném panelu
  - ▶ Skutečná dávka (externí panel) [dostupné s řízením dávky od jiného výrobce] – aktivuje / deaktivuje zobrazování informací o skutečné dávce na externím světelném panelu
  - ▶ Cílová dávka (externí panel) [dostupné s řízením dávky od jiného výrobce] – aktivuje / deaktivuje zobrazování informací o cílové dávce na externím světelném panelu.
  - ▶ Aplikovaný produkt (externí panel) [dostupné s řízením dávky od jiného výrobce] – aktivuje / deaktivuje zobrazování informací o aplikovaném produktu na externím světelném panelu
5. Chcete-li se vrátit na hlavní obrazovku Konfigurace, stiskněte šipku ZPĚT  nebo tlačítko KONFIGURACE  na postranní liště.

Obr. 4-11: Navádění s externím modulem světelného panelu ELM







## Konfigurace přijímače GNSS

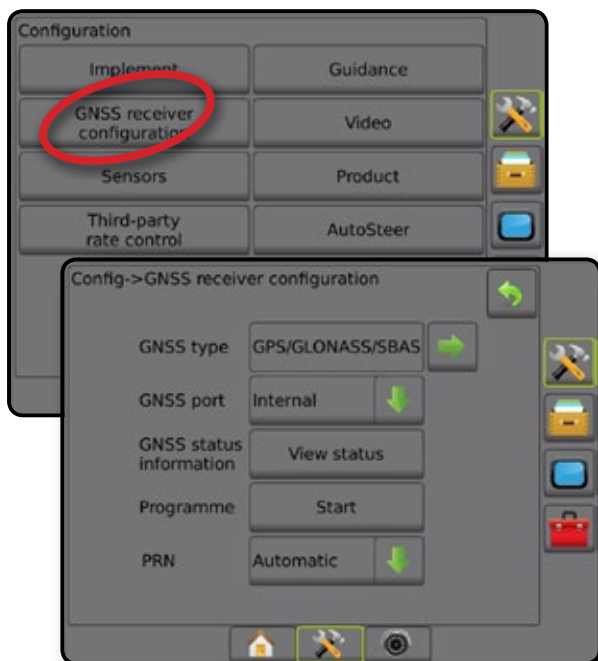
Konfigurace přijímače GNSS se používá ke konfiguraci GNSS typu, GNSS portu a PRN a zároveň k zobrazení údajů o stavu GNSS.

**POZNÁMKA:** Chcete-li získat více informací, přečtěte si kapitulu Konfigurace přijímače GNSS tohoto návodu.

Tato nastavení jsou vyžadována pro asistované / automatické řízení, provoz senzoru náklonu, funkce kontroly dávkování a také pro správný provoz nářadí.


1. Stiskněte tlačítko na postranní liště KONFIGURACE .
2. Stiskněte **Konfiguraci přijímače GNSS**.
3. Vyberte z následujících možností:
  - ▶ GNSS Typ – nastavuje přijetí zdrojových vysílání GNSS: GPS, GLONASS, SBAS (DGPS je nebo není vyžadováno)
  - ▶ GNSS Port – nastavuje komunikační port GNSS jako interní nebo externí
  - ▶ Informace o stavu GNSS – zobrazuje aktuální informace o stavu GNSS
  - ▶ Program – tato funkce je určena pouze pro pracovníky technické podpory TeeJet
  - ▶ PRN – umožňuje výběr PRN SBAS, který poskytuje údaje diferenční korekce GNSS. Nastavte **Automaticky** pro automatický výběr PRN.
4. Chcete-li nastavit vybrané specifické možnosti GNSS, stiskněte šipku DALŠÍ STRÁNKA .
5. Chcete-li se vrátit na hlavní obrazovku Konfigurace, stiskněte šipku ZPĚT  nebo tlačítko KONFIGURACE  na postranní liště.



Obr. 4-12: Možnosti Konfigurace přijímače GNSS



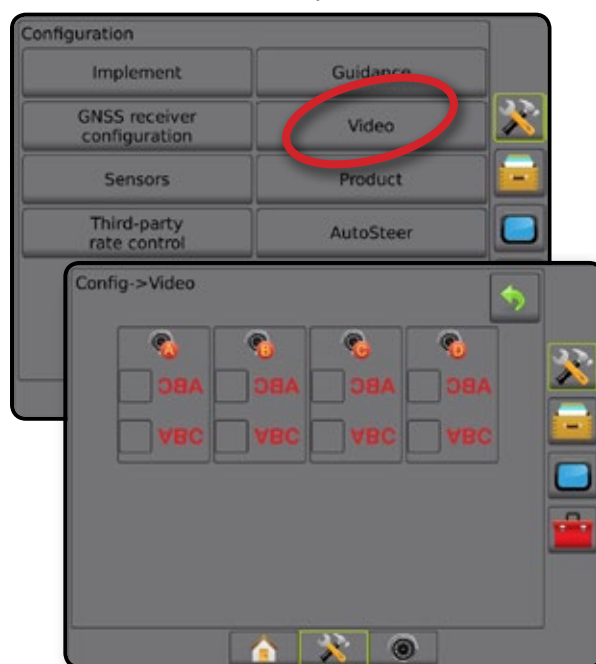
## Video

Video nastavení se používá k nastavení jedné přímo připojené kamery nebo jednotlivých kamer při použití osmikanálového (8) nebo čtyřkanálového (4) Modulu volby videa (VSM). Pokud je použitý modul VSM, lze používat až 8 kamer.

1. Stiskněte tlačítko na postranní liště KONFIGURACE .
2. Stiskněte **Video**.
3. Zaškrtněte příslušná políčka:
  - ▶ Zpětně – **ABC**
  - ▶ Obráceně – **VBC**

Pro normální video pohled **ABC** odškrtněte všechna políčka.
4. Chcete-li se vrátit na hlavní obrazovku Konfigurace, stiskněte šipku ZPĚT  nebo tlačítko KONFIGURACE  na postranní liště.

Obr. 4-13: Možnosti videa se 4 kanály VSM



### Nastavení videa není k dispozici

Pokud není připojena kamera nebo VSM, možnosti nastavení nebudou k dispozici.


### PRN nezobrazeno

Možnosti PRN jsou dostupné, pouze pokud je zvolen typ SBAS GNSS.

## Senzory

Je-li v systému Sada senzoru tlaku prostředí (konkrétně vstupní / výstupní modul (IOM)), možnosti nastavení a konfigurace senzoru budou k dispozici.

**POZNÁMKA:** Tato nastavení nejsou ovlivněna použitím senzoru tlaku na modulu duálního ovládání.

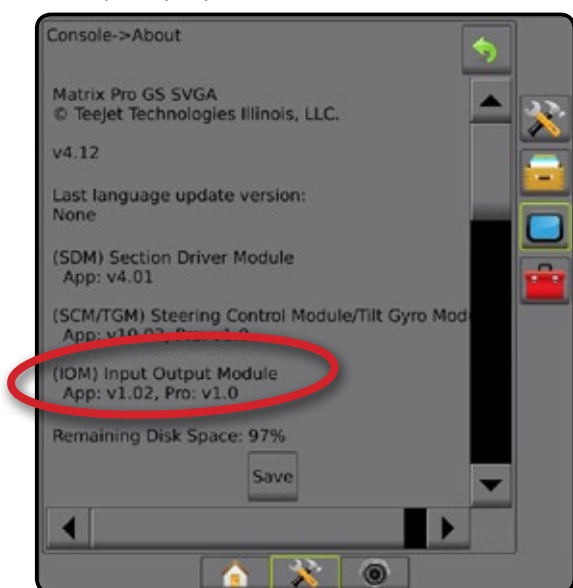
1. Stiskněte tlačítko na postranní liště KONFIGURACE .
2. Stiskněte **Senzory**.

Obr. 4-14: Senzory



Sada senzoru tlaku prostředí je rozpoznána na obrazovce popisu konzoly jako vstupní / výstupní modul (IOM).

Obr. 4-15: Vstupní / výstupní modul






## Senzory nejsou k dispozici

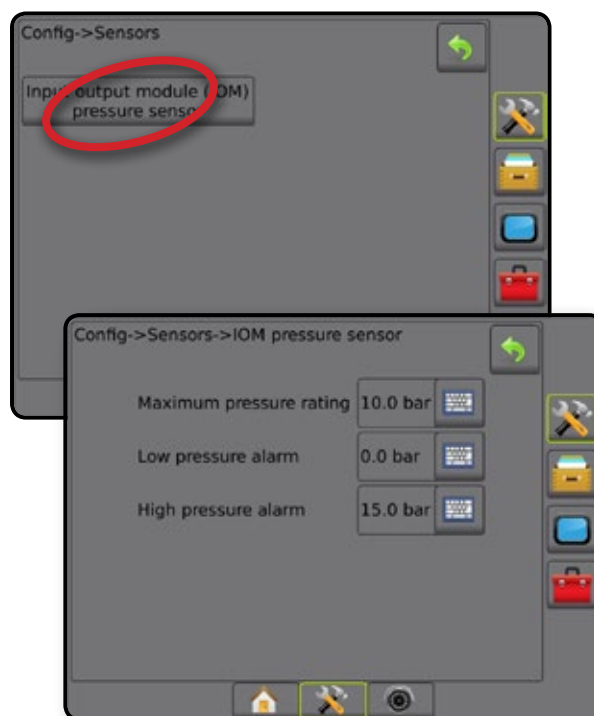
Pokud není nainstalována Sada senzoru tlaku prostředí, tak možnosti nastavení nebudou k dispozici.

## Senzor tlaku vstupního / výstupního modulu

Pokud je připojena Sada senzoru tlaku prostředí, možnosti senzoru tlaku se používají k zadání volby maximálního jmenovitého tlaku senzoru daného výrobcem a k nastavení uživatelem určených vysokých a nízkých tlakových poplachů.




1. Stiskněte tlačítko na postranní liště KONFIGURACE .
2. Stiskněte **Senzory**.
3. Stiskněte **Vstupní / výstupní modul (IOM) Senzor tlaku**.
4. Vyberte z následujících možností:
  - ▶ Maximální hodnota tlaku – používá se k nastavení maximálního jmenovitého tlaku senzoru tlaku dle doporučení výrobce
  - ▶ Alarm nízký tlak – používá se k nastavení uživatelem určeného nízkého tlaku, při kterém zazní zvukový poplach
  - ▶ Alarm vysoký tlak – používá se k nastavení uživatelem určeného vysokého tlaku, při kterém zazní zvukový poplach
5. Chcete-li se vrátit na hlavní obrazovku Konfigurace, stiskněte šipku ZPĚT  nebo tlačítko KONFIGURACE  na postranní liště.

Obr. 4-16: Vstupní / výstupní možnosti sledování senzoru tlaku



## Sledování velikosti kapek

Pokud je Sada senzoru tlaku prostředí používána, možnosti sledování velikosti kapek budou k dispozici.

1. Stiskněte tlačítko na postranní liště KONFIGURACE .
2. Stiskněte **Nářadí**.
3. Stiskněte **Sledování velikosti kapek**.
4. Zjistěte, je-li sledování velikosti kapek povoleno nebo zakázáno.
5. Chcete-li se vrátit na hlavní obrazovku Konfigurace, stiskněte šipku ZPĚT  nebo tlačítko KONFIGURACE  na postranní liště.

Obr. 4-17: Sledování velikosti kapek



## Autořízení

Možnosti asistovaného / automatického řízení jsou dostupné, je-li dostupný Modul ovládání řízení (SCM nebo SCM Pro).

*POZNÁMKA: Chcete-li získat podrobnější informace o nastavení, přečtěte si návod k instalaci asistovaného / automatického řízení.*

Nastavení autořízení se používá k povolení, zakázání nebo kalibraci asistovaného / automatického řízení.

- FieldPilot [pomocí SCM] – používá se k stanovení nastavení ventilu, nastavení řízení, volantu a senzoru natočení kol nebo provádění testů ventilu nebo jeho diagnostiky
- FieldPilot Pro / UniPilot Pro – používá se k nastavení správy vozidla, kalibraci senzorů, výběru QI hodnot i zavedení režimu převážení nebo servisního režimu

### Asistované / automatické řízení není dostupné

V případě, že systém asistovaného / automatického řízení není nainstalován, možnosti nastavení nebudou dostupné.

Obr. 4-18: Asistované / automatické řízení nebylo nalezeno

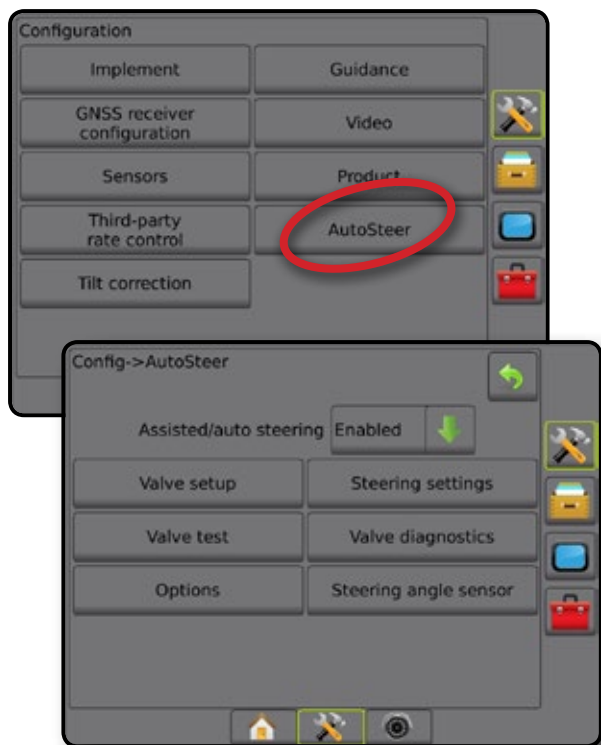


## FieldPilot [pomocí SCM]

1. Stiskněte tlačítko na postranní liště KONFIGURACE .
2. Stiskněte **Autořízení**.
3. Zjistěte, je-li asistované / automatické řízení povoleno nebo zakázáno.
4. Je-li povoleno, vyberte jednu z následujících možností:
  - Nastavení ventilu – používá se ke konfiguraci typu ventilu, frekvenci ventilu, minimálního cyklu výkonu levého / pravého a maximálního cyklu výkonu levého / pravého
  - Nastavení řízení – používá se k nastavení hrubého řízení, nastavení jemného řízení, pásma necitlivosti a předběžné korekci
  - Test ventilu – používá se k ověření, zda-li je řízení správně řízeno
  - Diagnostika ventilu – používá se k testování ventilů za účelem ověření správnosti připojení
  - Možnosti: Senzor otáčení volantu – používá se k výběru, a to zda-li senzor vypnutí řízení bude magnetický nebo založený na senzoru tlaku

- Sensor natočení kol – používá se k stanovení a kalibraci Senzoru natočení kol (SAS) jakožto primárního senzoru zpětné vazby pro automatické řízení
- 5. Chcete-li se vrátit na hlavní obrazovku Konfigurace, stiskněte šipku ZPĚT ↩ nebo tlačítko KONFIGURACE 🛠 na postranní liště.

Obr. 4-19: Autořízení



## FieldPilot Pro / UniPilot Pro [pomocí modulu SCM Pro]

1. Stiskněte tlačítko na postranní liště KONFIGURACE 🛠.
2. Stiskněte **Autořízení**.
3. Vyberte z následujících možností:
  - Správa vozidel – umožňuje operátorovi výběr, úpravy, kopírování, odstranění nebo export / import profilů vozidel  
*POZNÁMKA: Když vytváříte nový profil vozidla nebo upravujete stávající, je třeba před automatickou kalibraci nastavit ruční vypnutí.*
  - ◀Nový ① – vytvoří nový profil vozidla.
  - ◀Načíst – aktivuje zvýrazněný profil vozidla.
  - ◀Upravit ② – umožňuje operátorovi upravit parametry aktivního profilu vozidla, mimo jiné tyto: rozvor, vzdálenost a směr odsazení antény na linii, vzdálenost a směr laterálního odsazení antény, výška antény, vzdálenost a směr odsazení SCM Pro na linii, vzdálenost a směr laterálního odsazení SCM Pro, výšku SCM Pro a orientaci SCM Pro
  - ◀Kopírovat – duplikuje aktivní profil vozidla
  - ◀Automatická kalibrace ③ – provede operátora procesem kalibrace aktivního vozidla. Kroky kalibrace nastaví systém FieldPilot Pro nebo UniPilot Pro na

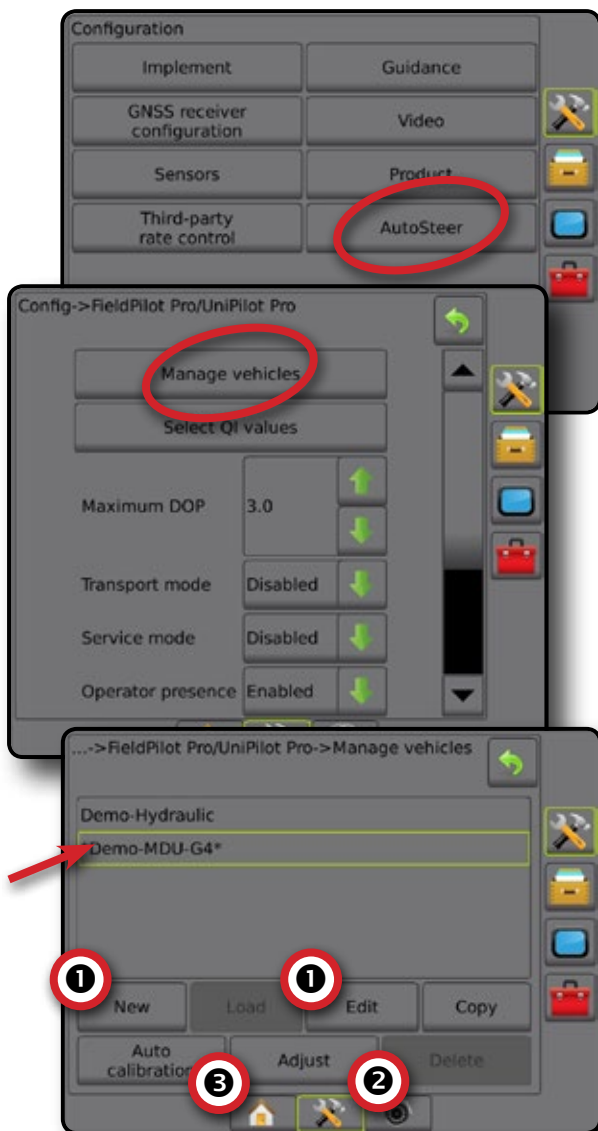
technické parametry vozidla. Tyto kroky představují nezbytný předpoklad dosažení optimálního výkonu řízení.

- ◀Upravit – po kalibraci by mělo vozidlo ve většině polních prací řádně fungovat. Mohou nicméně nastat situace, kdy může být nezbytné upravit řízení podle polních podmínek, zvoleného nářadí, cestovní rychlosti a podobně. Obrazovka s úpravou vozidla umožňuje operátorovi upravit řízení vozidla podle těchto proměnlivých podmínek.
  - Ruční vypnutí ④ – upravte limit, při kterém je systém FieldPilot Pro nebo UniPilot Pro vypnutý, když je volant otáčen ručně.
- ◀Odstranit – umožňuje operátorovi odstranit profil vozidla, který již není potřeba. Odstranit aktivní profil vozidla nelze.
- Vybrat QI hodnoty – umožňuje uživateli nakonfigurovat požadavky na minimální kvalitu pozice GNSS (úroveň přesnosti), při nichž je povolena aktivace systémů FieldPilot Pro nebo UniPilot Pro a zůstanou zapnuté
- Maximální DOP (odchylka od přesnosti) stanoví maximální hodnotu celkové kvality pozice GNSS na základě satelitní geometrie, která se používá k jejímu výpočtu. Hodnota 1 až 2 je vynikající, 2–5 dobrá, 5–10 střední, 10–20 přijatelná a hodnota vyšší než 20 špatná. Pro dosažení optimálních výsledků asistovaného / automatického řízení musí být DOP méně než 4.
- Režim převážení – při aktivaci tohoto režimu jsou všechny funkce autořízení zakázány a nelze je aktivovat.
- Režim servisování – když je tato položka aktivní, bude během dalšího zapnutí k dispozici připojení Wi-Fi, aby se mohl technik připojit přímo k SCM Pro a provést servis.
- Přítomnost obsluhy – nastavuje reakci přepínače přítomnosti obsluhy
  - Povolit – systémy FieldPilot Pro nebo UniPilot Pro nelze aktivovat, když je přepínač OTEVŘENÝ. Doporučené nastavení bez ohledu na to, zda je (nebo není) přepínač přítomnosti obsluhy přítomen.
  - Zakázat – detekce přítomnosti obsluhy byla deaktivována a nebude ovlivňovat systémy FieldPilot Pro nebo UniPilot Pro. Jedná se o důležitou bezpečnostní funkci, která by měla být deaktivována pouze na základě pokynu výrobce stroje nebo společnosti TeeJet Technologies.
- 4. Chcete-li se vrátit na hlavní obrazovku Konfigurace, stiskněte šipku ZPĚT ↩ nebo tlačítko KONFIGURACE 🛠 na postranní liště.

## Aktivní vozidlo

Aktivní vozidlo je zvýrazněno několika hvězdičkami (\*). Profil vozidla, na které jsou systémy FieldPilot Pro nebo UniPilot Pro aktuálně naprogramovány a které používají.

Obr. 4-20: Úvodní obrazovka systémů FieldPilot Pro nebo UniPilot Pro



## Korekce náklonu

Pokud je nainstalován Řídicí modul sekce (SCM) nebo Modul náklonu gyro (TGM), korekce náklonu bude dostupná. Tímto se signál GNSS opravuje a kompenzuje tak chyby v poloze GNSS, pokud je používán v kopcovitém či strmém terénu.

Instrukce k podrobnému nastavení naleznete ve speciálním návodu k instalaci asistovaného / automatického řízení nebo v bulletinu o nastavení náklonu.

1. Stiskněte tlačítko na postranní liště KONFIGURACE
2. Stiskněte **Korekci náklonu**.
3. Zjistěte, je-li korekce náklonu povolena nebo zakázána.
4. Je-li povolena, zvolte pro kalibraci korekce náklonu **Rovinu pole**.
5. Chcete-li se vrátit na hlavní obrazovku Konfigurace, stiskněte šipku ZPĚT nebo tlačítko KONFIGURACE na postranní liště.

*POZNÁMKA: Pokud je používán FieldPilot nebo UniPilot, Modul náklonu Gyro je zabudovaný do systému.*

*POZNÁMKA: Před kalibrací náklonu musí být zadána výška antény.*

Obr. 4-21: Korekce náklonu



### Rovina pole není dostupná



Možnost rovina pole není dostupná, je-li vozidlo v pohybu. Aby bylo možné zahájit kalibraci korekce náklonu, musí vozidlo zastavit alespoň na 10 sekund.

### Korekce náklonu není dostupná

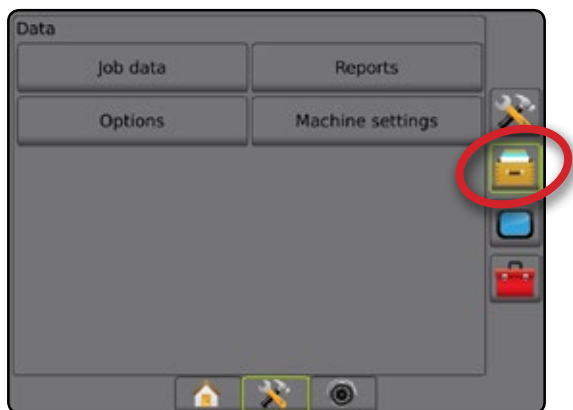
V případě, že Řídicí modul sekce (SCM) nebo Modul náklonu gyro (TGM) není připojen, možnosti nastavení nebudou dostupné.

## SPRÁVA DAT

Správa dat umožňuje přenos a správu dat úlohy, zprávy o datech úlohy, změnu režimu úlohy a přenos a správu nastavení stroje.

1. Stiskněte tlačítko na spodní liště SYSTÉMOVÉ NASTAVENÍ .
2. Stiskněte postranní lištu SPRÁVA DAT .
3. Vyberte z následujících možností:
  - ▶ Data úlohy – v rozšířeném režimu úlohy jsou používána k přenosu údajů o úloze (smazání, importování, exportování) a správě údajů úlohy (vytvoření nové úlohy, smazání úlohy nebo kopírování vodících linií úlohy, ohraničení, dat ošetřené plochy a / nebo předepsané mapy do nové úlohy)
  - ▶ Zprávy – používá se k vytvoření zpráv o úloze a jejich uložení na USB jednotku
  - ▶ Možnosti – používají se k volbě jednoduchého režimu úlohy nebo rozšířeného režimu úlohy
  - ▶ Nastavení stroje – používá se k přenosu nastavení stroje (smazání, importování, exportování) a správě nastavení stroje (vytvoření nového nastavení stroje, kopírování nastavení stroje, smazání nastavení stroje, uložení aktuálního nastavení stroje do vybraného souboru nebo načtení vybraných souborů nastavení stroje)

Obr. 4-22: Možnosti správy dat






### Data úlohy

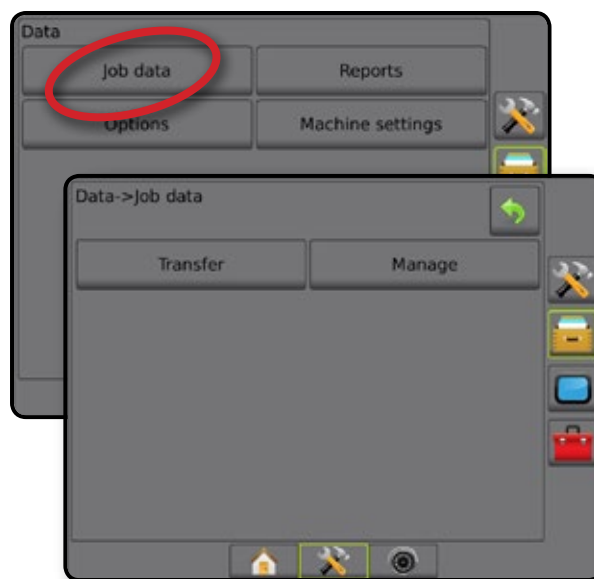
V rozšířeném režimu úlohy jsou data úlohy používána k přenosu údajů o úloze (smazání, importování, exportování) a správě údajů úlohy (vytvoření nové úlohy, smazání úlohy nebo kopírování vodících linií úlohy, ohraničení, dat ošetřené plochy a / nebo předepsané mapy do nové úlohy).

Data úlohy zahrnují:

- Název úlohy
- Jméno klienta, farmy a pole
- Ohraničení
- Oblast pokrytí
- Vodicí linie
- Mapy (pokrytí, předpis, ošetření, přednastavená cílová dávka)
- Poruchy trysky

1. Stiskněte postranní lištu SPRÁVA DAT .
2. Stiskněte **Data úlohy**.
3. Vyberte z následujících možností:
  - ▶ Přenos – v rozšířeném režimu úlohy umožňuje přenos vybraných úloh na nebo z USB jednotky a také smazání úloh
  - ▶ Správa – v rozšířeném režimu úlohy umožňuje vytvoření nové prázdné úlohy, kopírování vybraných vodících linií úlohy, ohraničení, dat ošetřené plochy, a / nebo předepsané mapy do nové úlohy a také smazání vybrané úlohy
4. Chcete-li se vrátit na obrazovku Správa dat, stiskněte šipku ZPĚT  nebo postranní lištu SPRÁVA DAT .

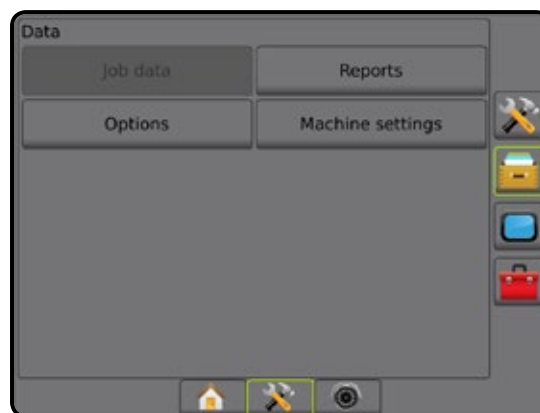
Obr. 4-23: Možnosti dat úlohy



### Data úlohy nejsou dostupná

V jednoduchém režimu úlohy nejsou možnosti dat úlohy dostupné.

Obr. 4-24: Data úlohy nejsou dostupná









## Přenos

V rozšířeném režimu úlohy obrazovka přenosu dat úlohy umožňuje přenos vybraných úloh na nebo z USB jednotky a také smazání úloh.

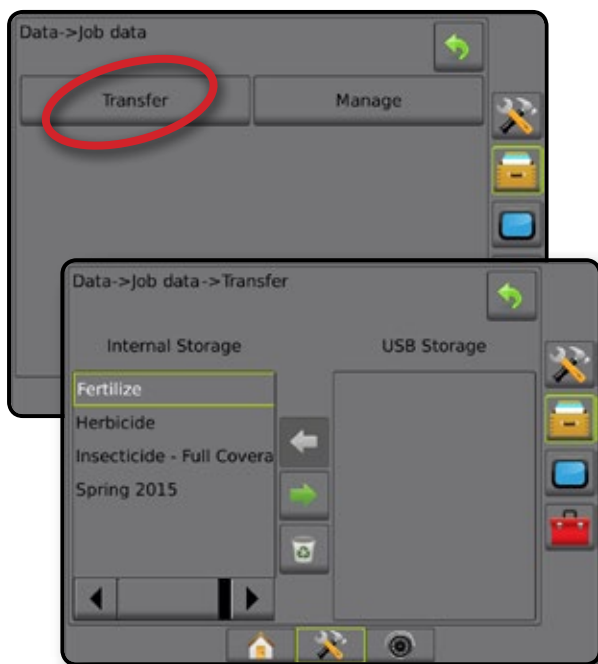
Úlohy přenesené na USB úložiště mohou být otevřeny a aktualizovány prostřednictvím připojení polního vybavení. V připojení polního vybavení může uživatel zadat údaje o klientovi, farmě a poli a dále kopírovat / upravovat úlohy za účelem dalšího použití ohraničení a vodicích linií. Z připojení polního vybavení může být úloha přenesena zpět na USB úložiště, jehož prostřednictvím je pak uložena do vnitřního úložiště konzoly za účelem použití.

*POZNÁMKA: Možnosti přenosu nejsou dostupné pro výběr, pokud je úloha aktivní / zahájena. Chcete-li funkci povolit, zastavte aktuální úlohu.*

*Úlohy přenesené na úložné zařízení jsou z konzoly odstraněny a nejsou již dále dostupné k použití.*

1. Stiskněte postranní lištu SPRÁVA DAT .
2. Stiskněte **Data úlohy**.
3. Stiskněte **Přenos**.
4. Vyberte z následujících možností:
  - ▶ Přenesení dat úlohy na USB úložiště  – používá se k přenosu dat úlohy z vnitřního úložiště na USB úložiště
  - ▶ Přenesení dat úlohy na vnitřní úložiště  – používá se k přenosu dat úlohy z USB úložiště na vnitřní úložiště
  - ▶ Smazání dat úlohy  – používá se k smazání dat úlohy z vnitřního úložiště
5. Chcete-li se vrátit na obrazovku Správa dat, stiskněte šipku ZPĚT  nebo postranní lištu SPRÁVA DAT .




Obr. 4-25: Data úlohy – Přenos



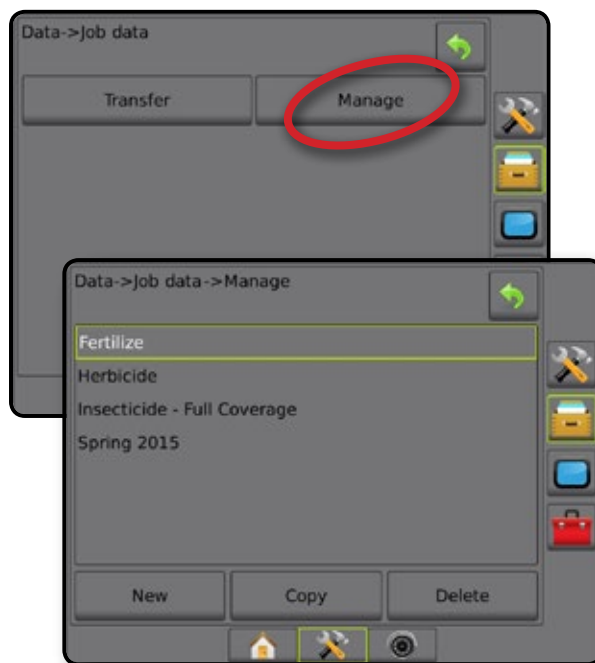
## Správa

V rozšířeném režimu úlohy umožňuje správa obrazovky vytvoření nové prázdné úlohy, kopírování vybraných vodicích linií úlohy, ohraničení, dat ošetřené plochy, a / nebo předepsané mapy do nové úlohy a také smazání vybrané úlohy.

*POZNÁMKA: Možnosti správy nejsou dostupné pro výběr, pokud je úloha aktivní / zahájena. Chcete-li funkci povolit, zastavte aktuální úlohu.*

1. Stiskněte postranní lištu SPRÁVA DAT .
2. Stiskněte **Data úlohy**.
3. Stiskněte **Spravovat**.
4. Vyberte z následujících možností:
  - ▶ Nová úloha – používá se k vytvoření nové prázdné úlohy s žádnými přidruženými vodicími liniemi, ohraničením, daty ošetřené plochy nebo předepsanou mapou
  - ▶ Kopírování – používá se ke kopírování vodicích linií, ohraničení, dat ošetřené plochy a / nebo předepsané mapy úlohy do nové úlohy
  - ▶ Smazání – používá se k smazání dat úlohy z vnitřního úložiště
5. Chcete-li se vrátit na obrazovku Správa dat, stiskněte šipku ZPĚT  nebo postranní lištu SPRÁVA DAT .

Obr. 4-26: Data úlohy – Správa










## Zprávy





Zprávy se používají k vytvoření zpráv o úlohách a jejich uložení na USB jednotku.

**POZNÁMKA:** Je-li na stránce Možnosti vybrán jednoduchý režim úlohy, může být uložena pouze aktuální úloha.

Zprávy nejsou dostupné pro výběr, pokud je úloha aktivní / zahájena. Chcete-li funkci povolit, zastavte aktuální úlohu.

Zavíráte-li úlohu s USB jednotkou připojenou do konzoly, zobrazí se vám možnost vytvoření zprávy o aktuální úloze.

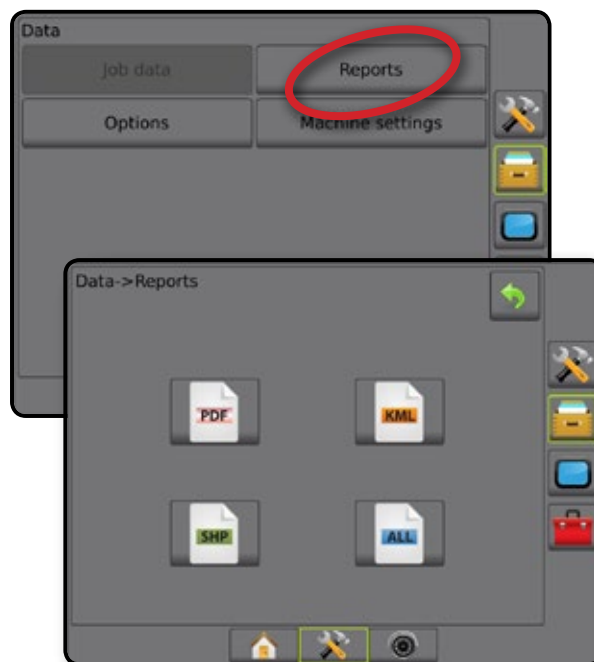
1. Stiskněte postranní lištu SPRÁVA DAT .
2. Stiskněte **Zprávy**.
3. Vložte USB jednotku do konzoly.
4. Zvolte úlohu určenou k uložení.
5. Zvolte:
  - ▶ PDF  – zpráva k vytisknutí
  - ▶ KML  – Google Earth Map
  - ▶ SHP  – ESRI formát dat
  - ▶ ALL  – všechny dostupné typy souborů
6. Chcete-li se vrátit na obrazovku Správa dat, stiskněte šipku ZPĚT  nebo postranní lištu SPRÁVA DAT .

**POZNÁMKA:** Ikony souborů     nebo tlačítka nejsou dostupná pro výběr (zobrazena šedě), dokud USB jednotka není vložena správně.

Obr. 4-27: Zprávy – Rozšířený režim úlohy



Obr. 4-28: Zprávy – Jednoduchý režim úlohy






## Možnosti (režim úlohy)

Možnosti umožňují operátorovi zvolit mezi jednoduchým a rozšířeným režimem úlohy.

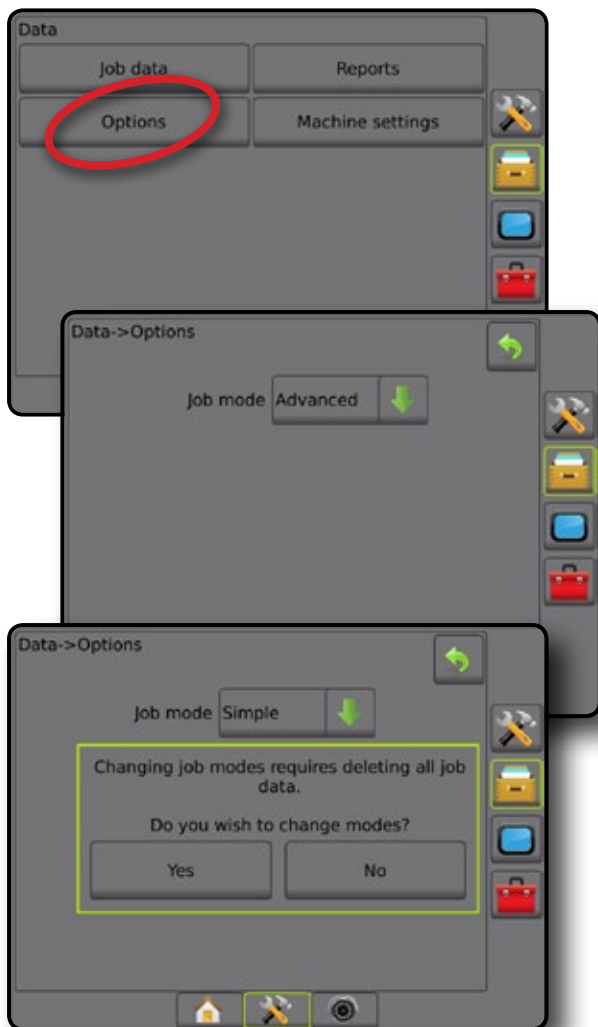
**POZNÁMKA:** Změna režimu úlohy není dostupná pro výběr, pokud je úloha aktivní / zahájena. Chcete-li funkci povolit, zastavte aktuální úlohu.

**VAROVÁNÍ!** Změna režimů úlohy smaže všechna interní data úlohy.

1. Stiskněte postranní lištu SPRÁVA DAT .
2. Stiskněte **Možnosti**.
3. Pro přístup k seznamu možností, stiskněte šipku DOLŮ .
4. Zvolte:
  - ▶ **Jednoduchý** – na hlavní obrazovce je zobrazena pouze ohraničená plocha a oblasti pokrytí. Do zpráv lze uložit pouze aktuální úlohu. Použití s připojením polního vybavení Fieldware Link není dostupné.
  - ▶ **Rozšířený** – k dispozici bude vždy více než jedna úloha. Na hlavní obrazovce se zobrazí jméno klienta, farmy, pole a název úlohy, ohraničené plochy a oblasti pokrytí, doba ošetření a také vzdálenost od zvolené úlohy. Všechny uložené úlohy mohou být exportovány jako soubor ve formátu PDF, SHP nebo KML na USB jednotku prostřednictvím Data -> Zprávy.
    - Údaje o klientovi, farmě a poli a předepsané mapy mohou být zadány pouze prostřednictvím připojení polního vybavení. Název úlohy lze upravit pouze prostřednictvím připojení polního vybavení Fieldware Link.
    - Uživatel může duplikovat úlohy za účelem opětovného použití ohraničení, vodicích linií, údajů o pokrytí a předepsaných map, a to prostřednictvím připojení polního vybavení nebo konzoly Data -> Data úlohy -> Spravovat.

- „Změna režimu úlohy vyžaduje smazání všech dat úlohy. Přejete si režim úlohy změnit?“  
Stiskněte:  
▶ Ano – pro provedení změny  
▶ Ne – pro zachování aktuálního nastavení
- Chcete-li se vrátit na obrazovku Správa dat, stiskněte šipku ZPĚT ↶ nebo postranní lištu SPRÁVA DAT .

Obr. 4-29: Možnosti – Změna režimu úlohy





## Nastavení stroje

Nastavení stroje se používá k přenosu profilů pro nastavení stroje (smazání, importování, exportování) a správě profilů pro nastavení stroje (vytvoření nového profilu, kopírování nebo smazání profilu, uložení aktuálního profilu do zvoleného profilu, nebo načtení zvoleného profilu nastavení stroje).

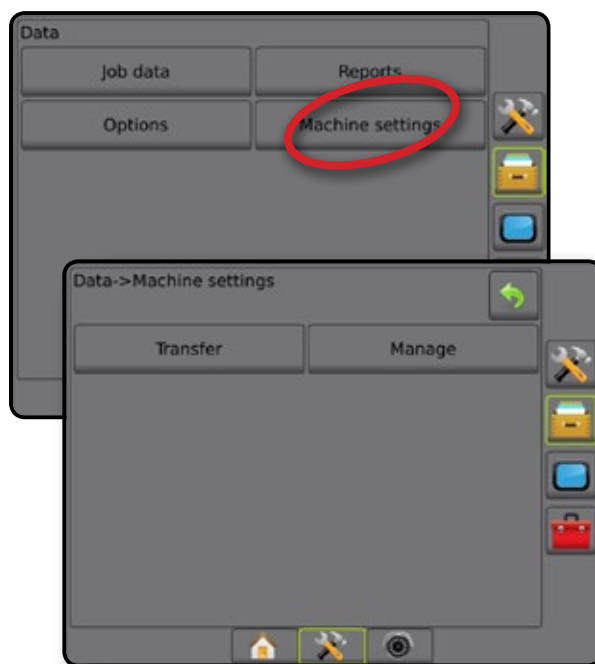
Nastavení stroje zahrnuje:

- Nastavení nářadí
- Nastavení autořízení / korekce náklonu
- Nastavení regulátoru dávky
- Nastavení pro danou úlohu (včetně rychlosti ošetření, typu ošetření a zadání produktového kanálu)

**POZNÁMKA:** Ne všechna nastavení jsou uložena jako součást nastavení stroje. Zjistěte více v příloze „Nastavení nabídky konzoly Matrix Pro GS“.

- Stiskněte postranní lištu SPRÁVA DAT .
- Stiskněte **Nastavení stroje**.
- Vyberte z následujících možností:
  - ▶ Přenos – umožňuje přenos zvolených nastavení stroje na nebo z USB jednotky a také smazání nastavení stroje
  - ▶ Správa – umožňuje vytvoření nového prázdného nastavení stroje, kopírování zvoleného nastavení stroje do nového nastavení stroje, smazání zvoleného nastavení stroje, uložení aktuálního nastavení stroje do vybraného nastavení stroje nebo načtení zvoleného nastavení stroje do aktuálního nastavení.
- Chcete-li se vrátit na obrazovku Správa dat, stiskněte šipku ZPĚT ↶ nebo postranní lištu SPRÁVA DAT .

Obr. 4-30: Nastavení stroje









## Přenos

Obrazovka přenosu nastavení stroje umožňuje přesun zvoleného nastavení na nebo z USB jednotky a také smazání nastavení stroje.

Nastavení stroje přenesená na USB úložiště mohou být otevřena a aktualizována prostřednictvím připojení polního vybavení. Z připojení polního vybavení může být nastavení stroje přeneseno zpět na USB úložiště, jehož prostřednictvím je pak uloženo do vnitřního úložiště konzoly za účelem použití.

**POZNÁMKA:** Ne všechna nastavení uložená jako součást nastavení stroje mohou být upravována v připojení polního vybavení. Pro získání podrobností se podívejte na tabulku dostupného nastavení.

Nastavení stroje přenesená na úložné zařízení jsou z konzoly odstraněna a nejsou již dále dostupná k použití.

1. Stiskněte postranní lištu SPRÁVA DAT .
2. Stiskněte **Nastavení stroje**.
3. Stiskněte **Přenos**.
4. Vyberte z následujících možností:
  - ▶ Přenesení nastavení stroje na USB úložiště  – používá se k přenosu nastavení stroje z vnitřního na USB úložiště
  - ▶ Přenesení nastavení stroje na vnitřní úložiště  – používá se k přenosu nastavení stroje z USB na vnitřní úložiště
  - ▶ Smazání nastavení stroje  – používá se k smazání nastavení stroje z vnitřního nebo USB úložiště
5. Chcete-li se vrátit na obrazovku Správa dat, stiskněte šipku ZPĚT  nebo postranní lištu SPRÁVA DAT .




Obr. 4-31: Nastavení stroje – Přenos



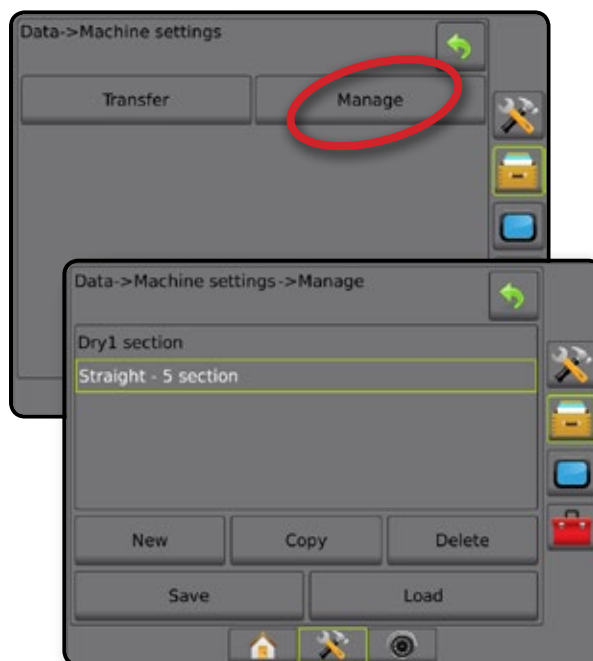
## Správa

Obrazovka správy nastavení stroje umožňuje vytvoření nového prázdného nastavení stroje, kopírování zvoleného nastavení stroje do nového nastavení stroje, smazání zvoleného nastavení stroje, uložení aktuálního nastavení stroje do vybraného nastavení stroje nebo načtení zvoleného nastavení stroje do aktuálního nastavení.

**POZNÁMKA:** Ne všechna nastavení jsou uložena jako součást nastavení stroje. Zjistěte více v příloze „Nastavení nabídky konzoly Matrix Pro GS“.



1. Stiskněte postranní lištu SPRÁVA DAT .
2. Stiskněte **Nastavení stroje**.
3. Stiskněte **Spravovat**.
4. Vyberte z následujících možností:
  - ▶ Vytvoření – používá se k vytvoření nového nastavení stroje, a to s žádnými dostupnými informacemi o přidruženém nářadí
  - ▶ Kopírování – používá se ke kopírování zvoleného nastavení stroje do nového nastavení stroje
  - ▶ Smazání – používá se k smazání zvoleného nastavení stroje z vnitřního úložiště
  - ▶ Uložení – používá se k uložení aktuálního nastavení stroje do vybraného nastavení stroje
  - ▶ Načtení – používá se k načtení zvoleného nastavení stroje do aktuálního nastavení
5. Chcete-li se vrátit na obrazovku Správa dat, stiskněte šipku ZPĚT  nebo postranní lištu SPRÁVA DAT .

Obr. 4-32: Nastavení stroje – Spravovat



## KONZOLA

Nastavení konzoly se používá ke konfiguraci displeje a místního nastavení, odblokování rozšířených funkcí, připojení k bezdrátové síti a přehrávání demo GNSS dat. Informace o dalších zařízeních připojených k systému můžete najít v sekci Popis.

1. Stiskněte tlačítko na spodní liště SYSTÉMOVÉ NASTAVENÍ .
2. Stiskněte postranní lištu KONZOLA .
3. Vyberte z následujících možností:
  - ▶ Popis – používá se k zobrazení verzí softwaru systému a verzí softwaru modulů připojených do sběrnice CAN
  - ▶ Displej – Používá se ke konfiguraci barevného schématu a intenzity LCD, stanovení dostupnosti snímků obrazovky a kalibraci dotykového displeje
  - ▶ Místní nastavení – používá se ke konfiguraci nastavení jednotek, jazyka a časového pásma
  - ▶ Hlasitost zvuku – používá se k nastavení úrovně hlasitosti reproduktoru
  - ▶ Demo GNSS – používá se k zahájení přehrávání simulovaných GNSS dat
  - ▶ Odblokování funkce – používá se k odblokování rozšířených funkcí




Obr. 4-33: Možnosti konzoly



## Popis

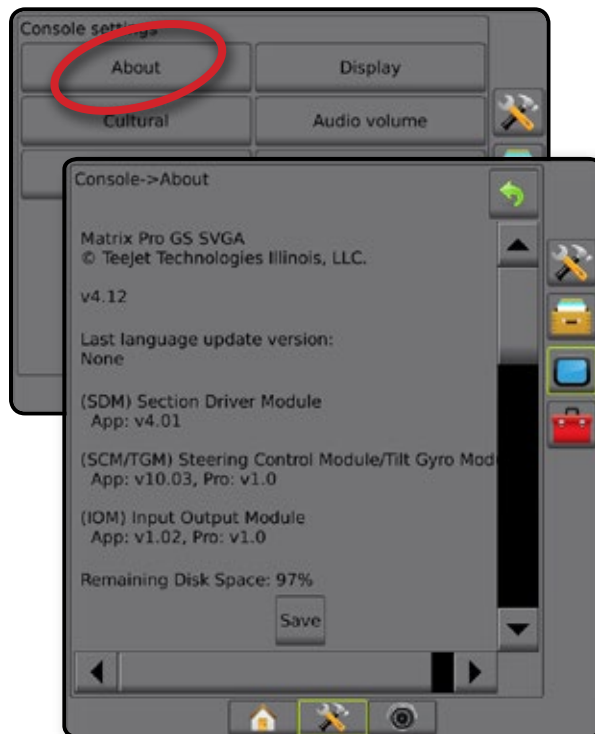
Na stránce Popis / Uložit obrazovku jsou zobrazeny verze softwaru systému a verze softwaru modulů připojených ke sběrnici CAN.

Pro podporu diagnostiky problémů na poli může uživatel použít tlačítko Uložit pro uložení textového souboru obsahujícího aktuální verzi software na USB disk a potom poslat tento soubor e-mailem technikovi servisní podpory.

1. Stiskněte postranní lištu KONZOLA .
2. Stiskněte **Popis**.
3. Vyberte z následujících možností:
  - ▶ Zobrazit informace včetně sériového čísla jednotky, verze softwaru a připojených modulů
  - ▶ S USB jednotkou připojenou do konzoly, stiskněte **Uložit** za účelem uložení informací o popisu na USB jednotku. Uložení bude potvrzeno zobrazením informací o verzi uložené na USB jednotku.
4. Chcete-li se vrátit na obrazovku nastavení konzoly, stiskněte šipku ZPĚT  nebo postranní lištu KONZOLA .




**POZNÁMKA:** Možnost **Uložit** není dostupná pro výběr (zobrazena šedě), dokud USB jednotka není vložena správně.

Obr. 4-34: Možnosti popisu

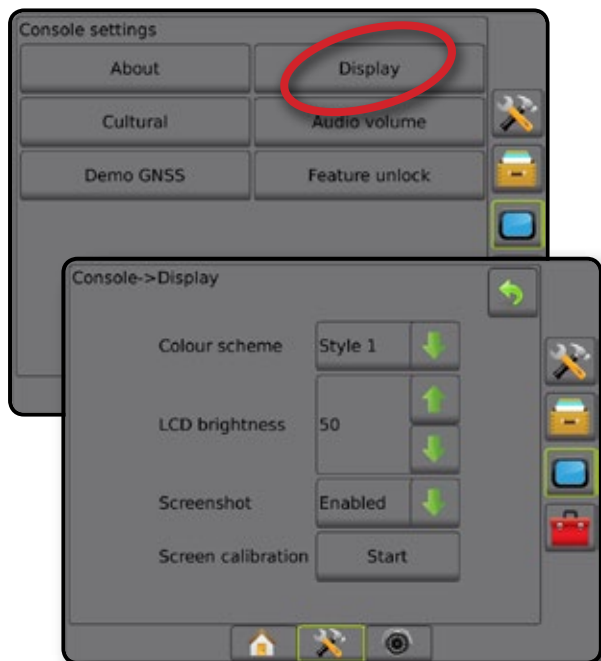


## Displej

Displej se používá ke konfiguraci barevného schématu a intenzity LCD, stanovení dostupnosti snímků obrazovky a kalibraci dotykového displeje.




1. Stiskněte postranní lištu KONZOLA .
2. Stiskněte **Displej**.
3. Vyberte z následujících možností:
  - ▶ Barevné schéma – používá se k výběru barevného schématu, který se lépe čte
  - ▶ Intenzita LCD – používá se k nastavení intenzity displeje konzoly
  - ▶ Snímek obrazovky – používá se k zachycení snímku obrazovky a následného uložení na USB jednotku
  - ▶ Kalibrace displeje – používá se ke kalibraci dotykového displeje
4. Chcete-li se vrátit na obrazovku nastavení konzoly, stiskněte šipku ZPĚT  nebo postranní lištu KONZOLA .

Obr. 4-35: Možnosti zobrazení



## Místní nastavení

Místní nastavení se používá pro konfiguraci nastavení jednotek, jazyka a časového pásma.






1. Stiskněte postranní lištu KONZOLA .
2. Stiskněte **Místní nastavení**.
3. Vyberte z následujících možností:
  - ▶ Jednotky – používají se k stanovení systémových jednotek
  - ▶ Jazyk – používá se k stanovení systémového jazyka
  - ▶ Časové pásmo – používá se k stanovení místního časového pásma
4. Chcete-li se vrátit na obrazovku nastavení konzoly, stiskněte šipku ZPĚT  nebo postranní lištu KONZOLA .

Obr. 4-36: Možnosti místního nastavení

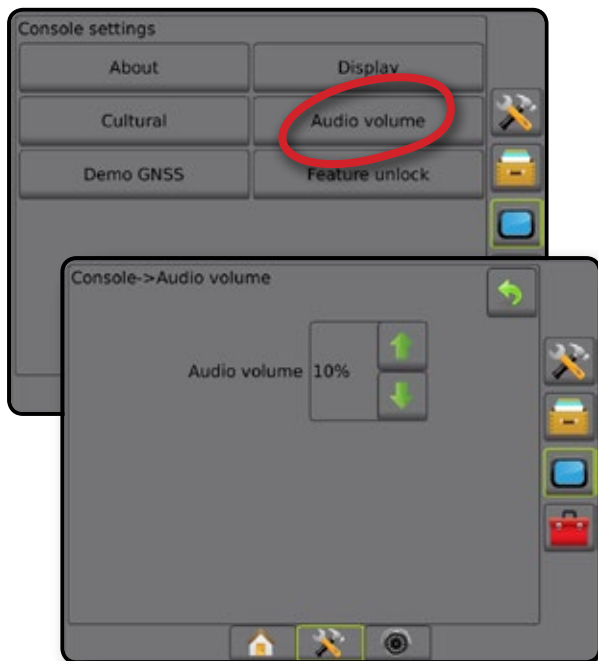


## Hlasitost zvuku

Hlasitost zvuku nastavuje úroveň hlasitosti reproduktoru.

1. Stiskněte postranní lištu KONZOLA .
2. Stiskněte **Hlasitost zvuku**.
3. Stiskněte:
  - ▶ Šipku NAHORU  pro zesílení zvuku
  - ▶ Šipku DOLŮ  pro zeslabení zvuku
4. Chcete-li se vrátit na obrazovku nastavení konzoly, stiskněte šipku ZPĚT  nebo postranní lištu KONZOLA .




Obr. 4-37: Možnosti hlasitosti zvuku



## Demo GNSS

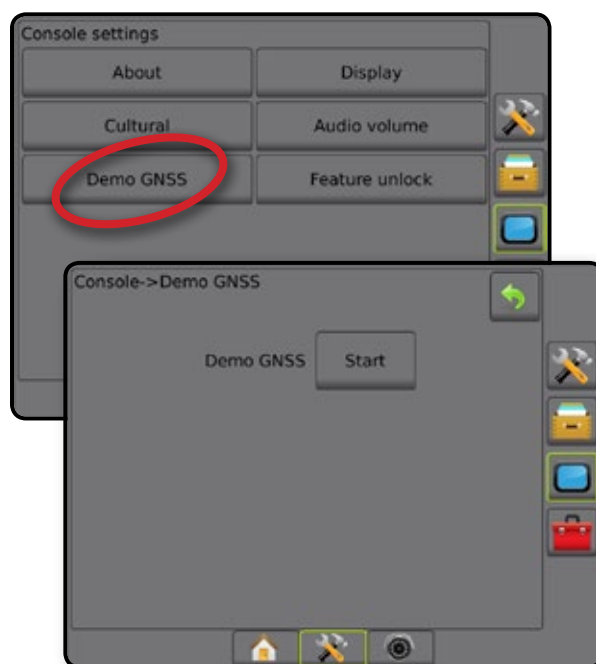
Demo GNSS se používá k zahájení přehrávání simulovaného signálu GNSS.

**VAROVÁNÍ!** Tento nástroj zakáže přichodí polohy GNSS a zahájí přehrávání simulovaných dat. K obnovení skutečného GNSS je nutný restart konzoly.

1. Stiskněte postranní lištu KONZOLA .
2. Stiskněte **Demo GNSS**.
3. Stiskněte **Start**.
4. Chcete-li se vrátit na obrazovku nastavení konzoly, stiskněte šipku ZPĚT  nebo postranní lištu KONZOLA .




**POZNÁMKA:** K obnovení skutečného GNSS je nutný restart konzoly.

Obr. 4-38: Demo GNSS



## Restart demo GNSS

Demonstrace GNSS může být restartována.

1. Stiskněte postranní lištu KONZOLA .
2. Stiskněte **Demo GNSS**.
3. Stiskněte **Restart**.
4. Chcete-li se vrátit na obrazovku nastavení konzoly, stiskněte šipku ZPĚT  nebo postranní lištu KONZOLA .



Obr. 4-39: Restart demo GNSS



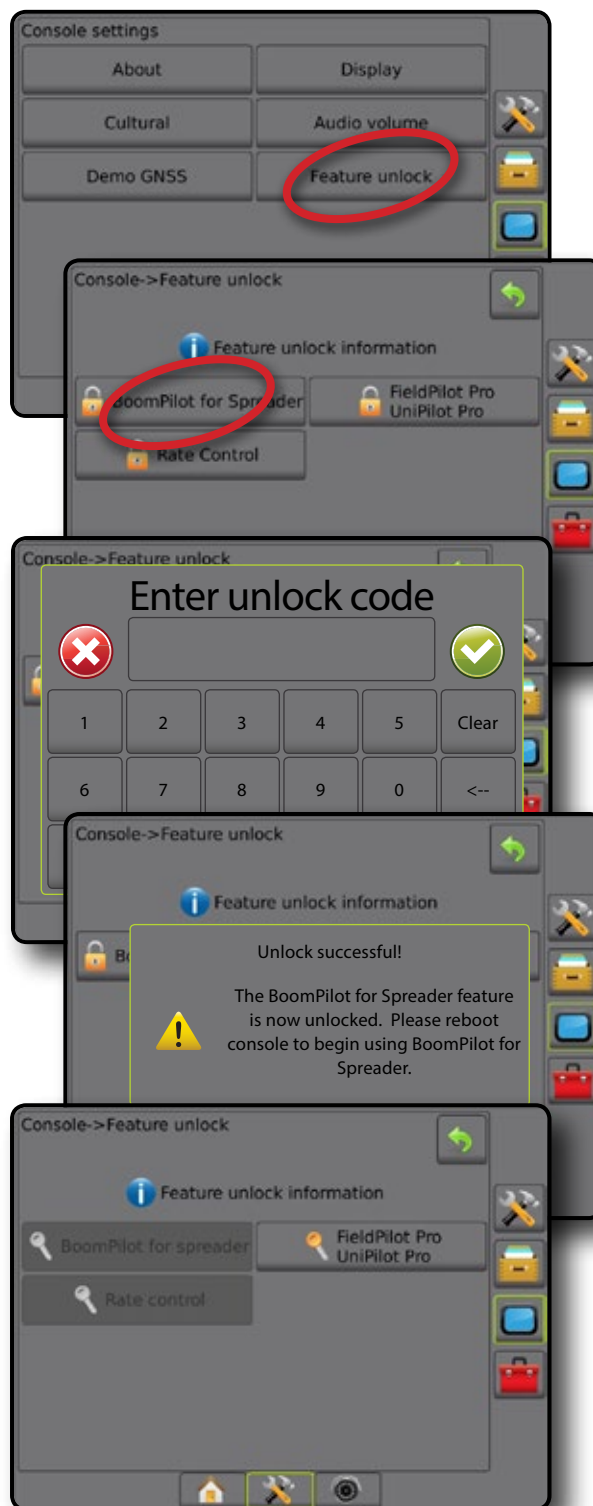
## Funkce odblokování

Odblokování funkce se používá k odblokování rozšířených funkcí.

**POZNÁMKA:** Pro každou konzolu je platný jedinečný odblokovací kód. Kontaktujte zákaznickou podporu společnosti Teejet Technologies. Jakmile dojde k odblokování, funkce zůstane zablokována, dokud nedojde ke kompletnímu restartu konzoly.



1. Stiskněte postranní lištu KONZOLA .
2. Stiskněte **Odblokování funkce**.
3. Stiskněte tlačítko funkce blokování  pro zablokované funkce:
  - ▶ BoomPilot pro rozmetadlo – umožňuje možnosti postřiku pomocí rozmetadla, a to za použití kompatibilního nářadí rozmetadla
  - ▶ FieldPilot Pro / UniPilot Pro – povoluje možnosti autořízení při použití SCM Pro
  - ▶ Řízení dávky od jiného výrobce – umožňuje možnosti regulování dávky, a to za použití kompatibilního regulátoru dávky jiného výrobce
4. Zadejte odemykací kód (je-li požadován).
5. Restartujte konzolu.

Obr. 4-40: Odblokování funkce

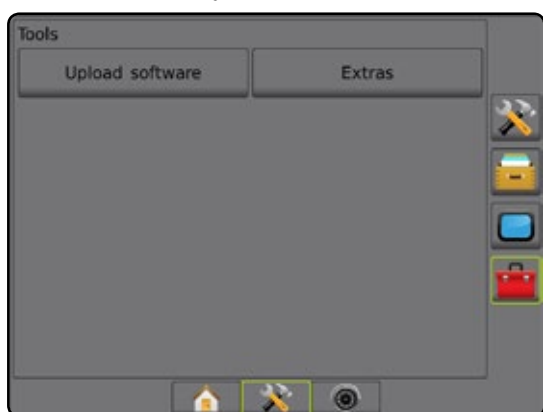


## NÁSTROJE

Nástroje slouží k načtení aktualizací softwaru pro systémová zařízení a k provádění různých výpočtů pomocí běžné kalkulačky nebo převodníku jednotek.

1. Stiskněte tlačítko na spodní liště SYSTÉMOVÉ NASTAVENÍ .
2. Stiskněte postranní lištu NÁSTROJE .
3. Vyberte z následujících možností:
  - ▶ Načtení Softwaru – slouží k načtení aktualizací softwaru z USB jednotky do systémových zařízení.
  - ▶ Doplňky – umožňují přístup ke kalkulačce a převodníku jednotek






Obr. 4-41: Možnosti nástrojů



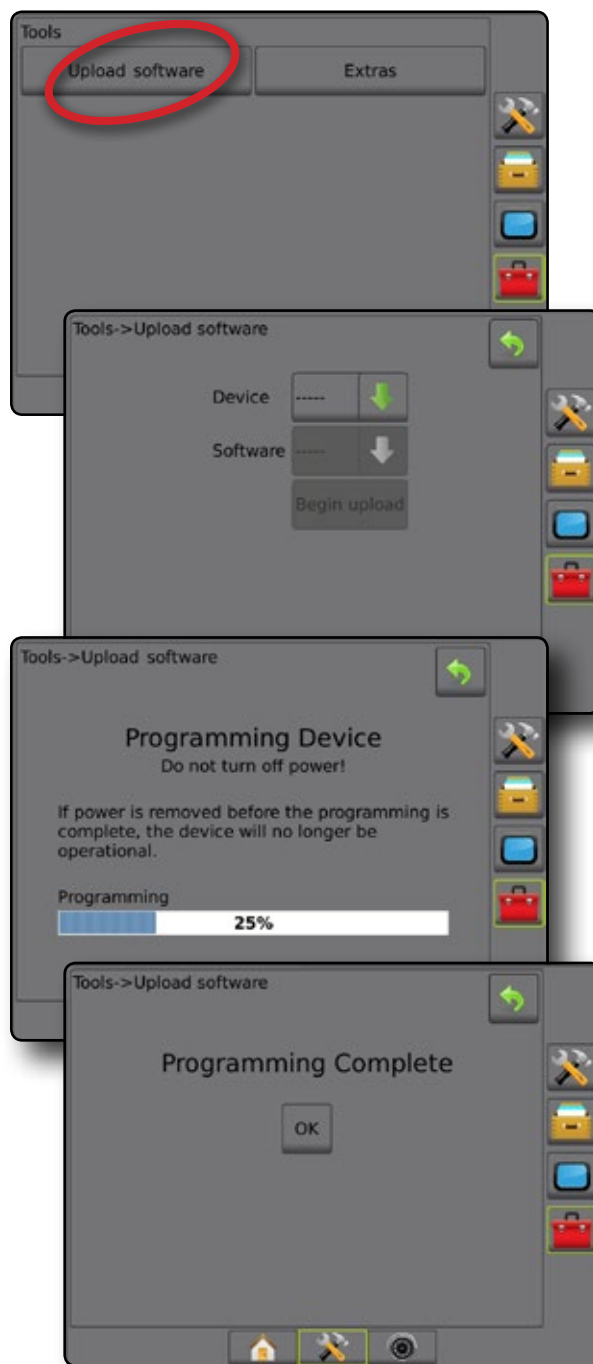
## Načíst software

Obrazovka načtení softwaru se používá k načtení aktualizací softwaru z USB jednotky na systémová zařízení.


**POZNÁMKA:** Dostupnost této funkce se odvíjí od verze softwaru.

1. Stiskněte postranní lištu NÁSTROJE .
2. Stiskněte **Načíst software**.
3. Vložte USB jednotku obsahující aktualizace softwaru do konzoly.
4. Stiskněte šipku DOLŮ  u položky Zařízení a zvolte zařízení, jehož software má být aktualizován:
5. Stiskněte šipku DOLŮ  u položky Software a zvolte software, který má být do zařízení načten.
6. Stiskněte **Spustit načítání**.
7. Jakmile budete vyzváni, stiskněte **OK**.
8. Pro návrat na obrazovku Nástroje, stiskněte šipku NÁVRAT , případně stiskněte postranní lištu KONZOLA  pro návrat na hlavní obrazovku Nastavení konzoly.

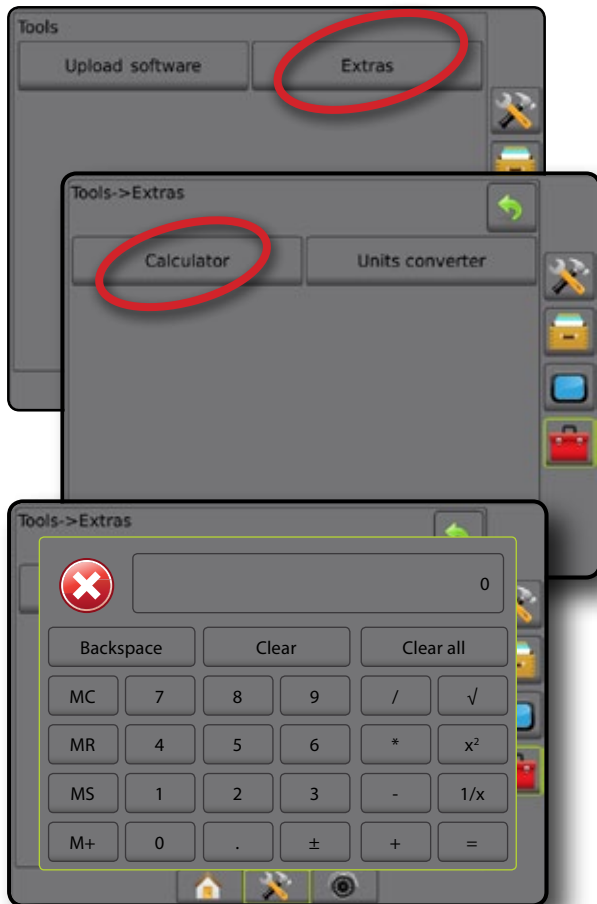
Obr. 4-42: Načíst software



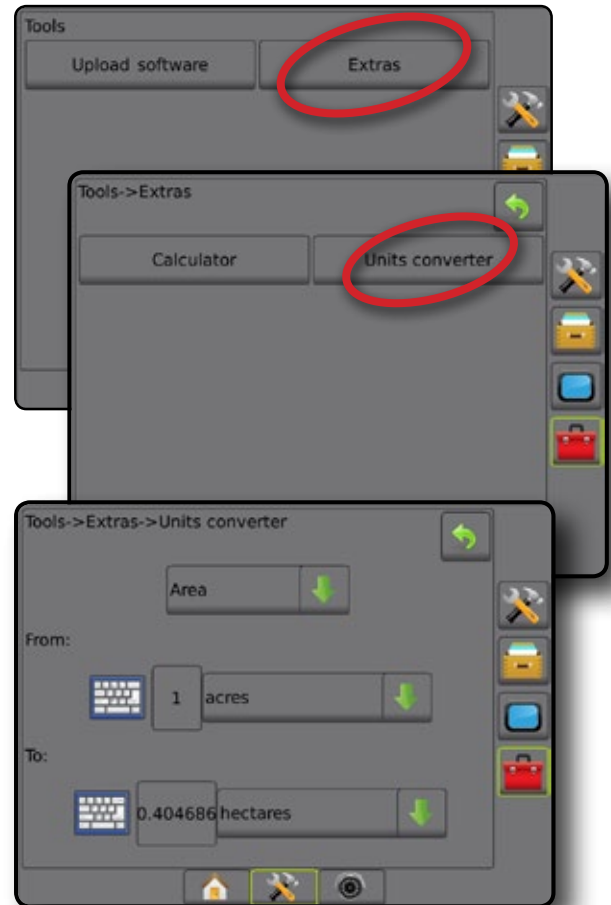
## Doplňky

1. Stiskněte postranní lištu **NÁSTROJE** .
2. Stiskněte **Doplňky**.
3. Vyberte z následujících možností:
  - ▶ Kalkulačka – používá se k provádění matematických výpočtů
  - ▶ Převodník jednotek – používá se k provádění převodů jednotek plochy, délky, objemu, tlaku, hmotnosti, teploty nebo úhlů

Obr. 4-43: Kalkulačka



Obr. 4-44: Převodník jednotek






## KAPITOLA 5 – KONFIGURACE PŘIJÍMAČE GNSS

Konfigurace přijímače GNSS se používá pro nastavení typu GNSS, portu GNSS, PRN a dalších parametrů GNSS a pro zobrazení informace o stavu GNSS.

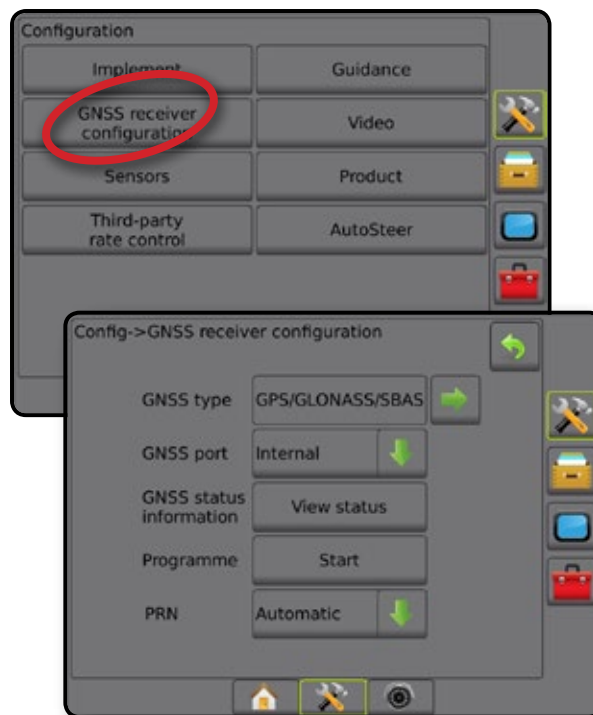
### Konfigurace přijímače GNSS

**POZNÁMKA:** Tato nastavení jsou nutná pro řízení dávky, asistované / automatické řízení a provoz senzoru náklonu, stejně jako pro správný provoz nářadí.

1. Stiskněte tlačítko na postranní liště KONFIGURACE .
2. Stiskněte **Konfiguraci přijímače GNSS**.
3. Vyberte z následujících možností:
  - ▶ GNSS Typ – nastavuje přijetí zdrojových vysílání GNSS: GPS, GLONASS, nebo SBAS (s požadovaným DGPS či bez).
  - ▶ Port GNSS – nastavuje komunikační port GNSS: Interní nebo externí
  - ▶ Informace o stavu GNSS – zobrazuje aktuální informaci o stavu: GGA / VTG (data rychlostí), počet satelitů, HDOP, PRN, kvalita GGA, přijímač, verze přijímače, pásmo UTM a korekční model
  - ▶ Program – umožňuje přímé programování přijímače GNSS pomocí rozhraní příkazového řádku. Tuto funkci mohou používat pouze technici uživatelské podpory TeeJet. Použití na vlastní nebezpečí!
  - ▶ PRN – umožňuje výběr PRN SBAS, který poskytuje údaje diferenční korekce GNSS. Nastavte **Automaticky** pro automatický výběr PRN.
  - ▶ Alternativní PRN – v případě, že PRN není zvoleno automaticky, druhý alternativní SBAS PRN poskytne druhou sestavu údajů diferenční korekce GNSS

4. Chcete-li se vrátit na hlavní obrazovku Konfigurace, stiskněte šipku ZPĚT  nebo tlačítko KONFIGURACE  na postranní liště.

Obr. 5-1: Možnosti GNSS

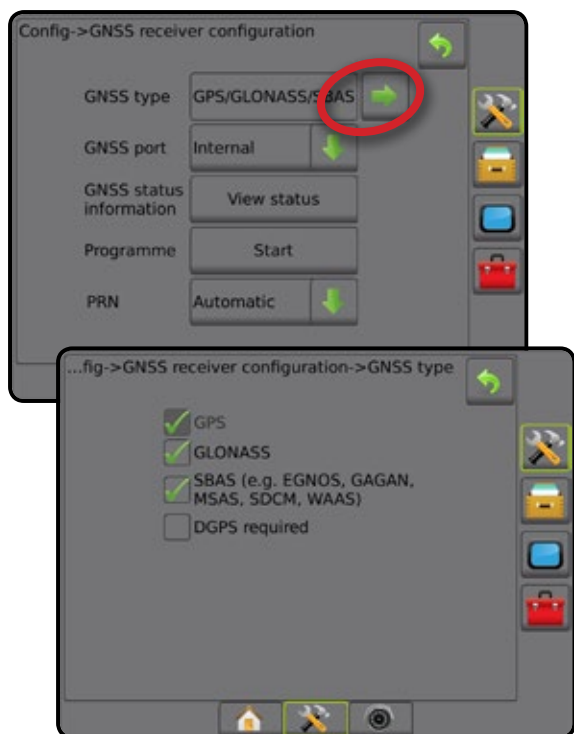


## Typ GNSS

Kromě signálů GPS, lze typ GNSS ještě přizpůsobit tak, aby přijímal zesilující signály GNSS: diferenciálně opravená zdrojová vysílání SBAS, neopravená zdrojová vysílání GLONASS nebo oba typy. Mohou být požadována i zdrojová vysílání DGPS.

1. Stisknutím šipky DALŠÍ STRANA ➡ se vám zobrazí seznam možností.
2. Zvolte:
  - ▶ GPS – neopravené signály z GPS systému  
*POZNÁMKA: Vždy je zvolen systém GPS.*
  - ▶ GLONASS – přidává neopravené signály ze systému GLONASS
  - ▶ SBAS (např. EGNOS, GAGAN, MSAS, SDCM, WAAS) – přidává diferenciálně opravené signály ze systému SBAS
  - ▶ Vyžadováno DGPS – přidává diferenciálně opravené signály GPS (současně musí být zvolen i SBAS)  
*POZNÁMKA: Konzola neumožní navádění v požadovaném DGPS režimu bez opraveného signálu DGPS.*
3. Opuštěním této obrazovky zahájíte inicializaci přijímače GNSS. Tento proces trvá přibližně jednu minutu, přičemž konzola do jeho dokončení nebude reagovat.

Obr. 5-2: Typ GNSS



## Port GNSS

Port COM lze nastavit na „Interní“ pro použití interního přijímače GNSS (je-li použit) a vysílání nebo „Externí“ pro příjem externích dat GNSS.

1. Pro přístup k seznamu možností, stiskněte šipku DOLŮ ↓.
2. Zvolte:
  - ▶ Interní – použití interního GNSS a vysílání
  - ▶ Externí – příjem externích dat GNSS

*POZNÁMKA: Práce se signály jako OmniSTAR HP / XP nebo RTK vyžaduje externí nastavení portu GNSS.*

Obr. 5-3: Port GNSS



## Minimální požadavky na konfiguraci externího přijímače

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

### Nastavení sériového portu

Přenosová rychlost:	nepovoleno méně než 38 400
Doporučeno	38 400, 56 000, 57 600, 76 800 nebo 115 200
FieldPilot Pro / UniPilot Pro	115 200
Počet datových bitů:	8
Parita:	Není
Koncové bity:	1

### Požadované připojení sériového portu

Sériový kabel s 9pólovým konektorem RS-232

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

### Řetězce NMEA

GGA	10,0 Hz
Volitelný VTG	10,0 Hz
ZDA	1,0 Hz

## Informace o stavu GNSS

Informace o stavu GNSS zobrazuje snímek údajů aktuálního stavu GNSS.

1. Stiskněte tlačítko **Zobrazit stav**.
2. Zobrazení dat zahrnuje následující položky:
  - ◀ Přenosová rychlost – aktuální stav GNSS
  - ◀ Stav přenosové rychlosti – rychlost přenosu / komunikace informací.  
*POZNÁMKA: K dosažení nejlepšího výkonu některých verzí softwaru může být požadována určitá minimální přenosová rychlost.*
  - ◀ Datová rychlost GGA / VTG – počet poloh GNSS za sekundu.
  - ◀ Počet satelitů – počet satelitů GNSS v dosahu (pro DGPS je vyžadován minimální počet 4)
  - ◀ HDOP – míra síly družicové geometrie v horizontální rovině. Je preferována hodnota HDOP nižší než 2.
  - ◀ PRN – ID aktuálního satelitu DGPS
  - ◀ Kvalita GGA – indikátor aktuální kvality signálu GNSS (viz tabulka požadavků)
  - ◀ Přijímač – aktuální indikátor přijímače
  - ◀ Verze přijímače – softwarová verze instalovaná na přijímači
  - ◀ Pásmo UTM – aktuálně lokalizované pásmo (viz „UTM souřadnice a pásma“ v tomto návodu)
  - ◀ Model – jsou k dispozici korekční modely pro použití s aktuální konfigurací přijímače
3. Stiskněte **OK** pro návrat na konfigurační obrazovku přijímače GNSS.

*POZNÁMKA: Pokud GNSS není k dispozici, všechny vstupy budou „neplatné“.*

Obr. 5-4: Informace o stavu GNSS



## Informace o stavu GNSS na stránkách navádění

Stav GNSS zobrazuje informace o aktuálním stavu GNSS včetně údajů o rychlosti dat, počtu satelitů v dosahu, HDOP a stavu PRN, o přijímači a verzi, kvalitě satelitu a ID a pásmu UTM.

1. Stiskněte ikonu STAV GNSS

Obr. 5-5: Informace o stavu GNSS na stránce navádění



## Požadavky GGA

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

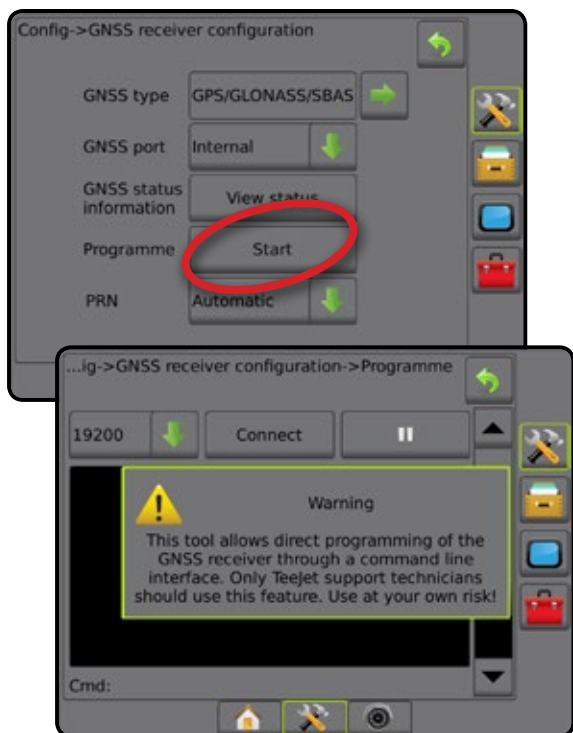
Služba	Indikátor	Přesnost
Pouze GPS	1	<3 m
WAAS / EGNOS / Webový maják	2	<1 m
RTK	4	4 cm
OmniSTAR HP / XP	5	10 cm
Skuz / ClearPath	9	<1 m

## Program

Program umožňuje přímé programování přijímače GNSS rozhraním příkazového řádku. Tuto funkci mohou používat pouze technici uživatelské podpory TeeJet. Použití na vlastní nebezpečí!

1. Stiskněte **Start**.
2. Upravte programování, jak je požadováno.

Obr. 5-6: Programovací přijímače

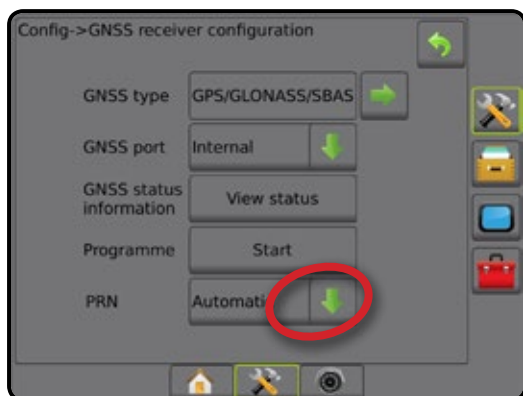


## PRN

PRN vybere SBAS PRN, který poskytne údaje diferenční korekce GNSS.

1. Pro přístup k seznamu možností, stiskněte šipku DOLŮ ↓.
2. Zvolte:
  - ▶ Automaticky – automatický výběr PRN
  - ▶ Číslo – pro získání čísla přidruženého s vaším operačním umístěním kontaktuje místního obchodního zástupce

Obr. 5-7: PRN

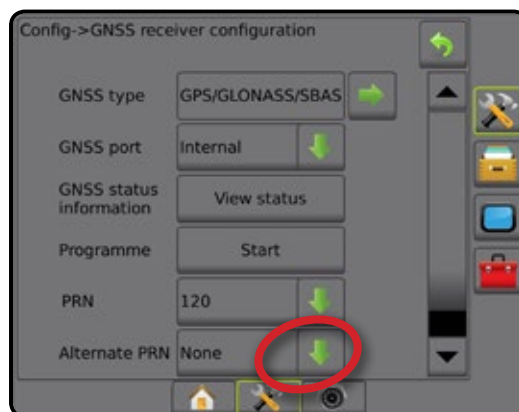


## Alternativní PRN

Pokud není PRN automatický, druhý alternativní SBAS PRN poskytne druhou sadu údajů diferenční korekce GNSS.

1. Pro přístup k seznamu možností, stiskněte šipku DOLŮ ↓.
2. Zvolte:
  - ▶ Žádný – žádné alternativní PRN číslo
  - ▶ Číslo – pro získání čísla přidruženého s vaším operačním umístěním kontaktuje místního obchodního zástupce

Obr. 5-8: Alternativní PRN



## PRN nezobrazeno

Možnosti PRN jsou dostupné, pouze pokud je zvolen typ SBAS GNSS.

Obr. 5-9: PRN nezobrazeno



## Glosář GNSS

### Komerční poskytovatel satelitu:

Další běžný zdroj signálů DGPS. Informace o opravě chyby získaná z jejich základnové stanice je zaslána do komunikačního satelitu (odděleně od satelitů GPS) a poté zaslána uživateli. Korekce prostřednictvím satelitů mají širší pokrytí než vysílání pomocí výškových vysílačů (vlny FM) a přesnost systému není nijak výrazně ovlivněna vzdáleností uživatele od přijímačů základnových stanic. Poskytovatelé nabízejí většinu těchto služeb za účastnický poplatek. Obecně známý poskytovatel je OmniSTAR®.

### CORS (referenční stanice s trvalou obsluhou)/ Síť RTK:

Řada základnových stanic pokrývajících dané zeměpisné území (jako stát / kraj), které jsou propojeny sítí centralizovaným počítačem a rozesílají korekční data RTK přes internet. Síť CORS mohou být vlastněny / provozovány veřejně nebo soukromě a mohou nabízet signál zdarma nebo za roční účastnický poplatek. Pokud se koncový zákazník připojí k síti CORS prostřednictvím mobilního telefonu, nemusí vlastnit základnovou stanici.

### Diferenční GPS (DGPS):

Nejobvyklejší způsob opravy pro běžně se vyskytující chyby GPS. Příklady DGPS jsou WAAS, EGNOS, OmniSTAR® a RTK.

### EGNOS (Evropská služba pro pokrytí geostacionární navigaci):

Rozšiřující družicový systém (SBAS) vyvinutý společně Evropskou kosmickou agenturou (ESA), Evropským společenstvím a Eurocontrol. Systém je bezplatný a poskytuje diferenciální korekci pokrytí primárně na evropském kontinentu. EGNOS dosahuje krátkodobé relativní přesnosti „pass-to-pass“ 15–25 cm a dlouhodobé „year-to-year“ přesnosti +/- 1 m.

### GLONASS (globální systém družicové navigace):

Globální systém družicové navigace vyvinutý a provozovaný Ruskou vládou. Je složen z přibližně 24 družic, které neustále obíhají Zemi. Zatímco dřívější přijímače GNSS využívaly pouze signály GPS, mnoho z dnešních přijímačů GNSS mohou využívat signály jak z GPS tak GLONASS, čímž efektivně zvyšují počet použitelných družic.

### GPS (Globální polohovací systém):

Název družicového navigačního systému provozovaný Ministerstvem obrany Spojených států amerických. Je složen z přibližně 30 družic, které neustále obíhají Zemi. Tento termín se také používá na jakékoliv zařízení, jehož funkčnost závisí na družicové navigaci.

### NTRIP (Networked Transportation of RTCM via Internet Protocol):

Internetová aplikace, která zprostředkovává korekční data ze stanic CORS komukoliv s internetovým připojením a příslušnými hesly na server NTRIP. Typicky využívá mobilního spojení pro připojení k internetu a na server NTRIP.

### GPS odchylka:

Polohová nepřesnost může být způsobena konstelací družice, pokud jsou v blízkosti stromy či jiné překážky a chyby družicových hodin. Korekce RTK se doporučují pro zemědělské účely, kde je nutné minimalizovat dopady efektu nepřesností polohy GPS.

### GNSS (Globální satelitní navigační systém):

Obecný pojem používaný pro systém vícevrstvé družicové navigace, kterou přijímač používá pro stanovení polohy. Příklady těchto systémů: Systém GPS byl vyvinut Spojenými státy, systém GLONASS Ruskem. Další doplňkové systémy jsou Galileo vyvíjený Evropskou unií a Compass Čínou. Nová generace přijímačů GNSS je projektována tak, aby využívala vícenásobné signály GNSS (jako jsou GPS a GLONASS). V závislosti na konstelaci a požadované úrovni přesnosti může být fungování systému zlepšeno přístupem k většímu počtu družic.

### RTK (Real Time Kinematic):

V současnosti ten nejpreciznější dostupný korekční systém GPS, který využívá pozemní referenční stanice umístěné v relativní blízkosti přijímače GPS. RTK poskytuje krátkodobou relativní přesnost „pass-to-pass“ na jeden centimetr i polohovou „year-to-year“ dlouhodobou stabilitu. Uživatelé RTK mohou mít vlastní základnové stanice, předplatit si síť RTK nebo používat CORS.

### SBAS (evropský rozšiřující družicový systém):

Obecný pojem pro družicový diferenciální korekční systém. Příklady SBAS jsou následující: WAAS ve Spojených státech, EGNOS v Evropě a MSAS v Japonsku. Rozšiřující systém SBAS pokrývající další oblasti světa by měl v budoucnu být online.

### WAAS (rozsáhlý rozšiřující se systém):

Družicový korekční systém vyvinutý Federálním leteckým úřadem (FAA). Je zdarma a poskytuje pokrytí po celých Spojených státech, částečně Kanadě a Mexiku. WAAS dosahuje krátkodobé relativní „pass-to-pass“ přesnosti 15–25 cm, zatímco dlouhodobé „year-to-year“ přesnosti v rozmezí +/- 1 m.

## KAPITOLA 6 – NASTAVENÍ NÁŘADÍ

Nastavení nářadí se používá k různému nastavení přímého režimu, režimu rozmetadla a režimu střídavého uspořádání.

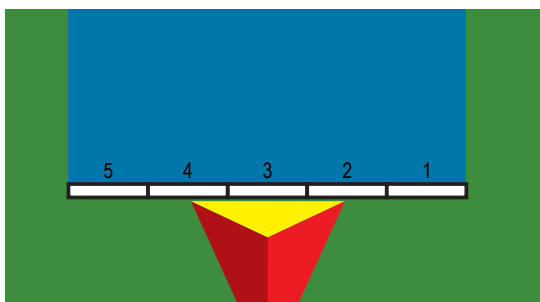
Nastavení se různí podle toho, zda je dostupné řízení sekce: SmartCable, Řídicí modul sekcí (SDM) nebo Modul pro přepínání funkcí (SFM).

### TYP NÁŘADÍ

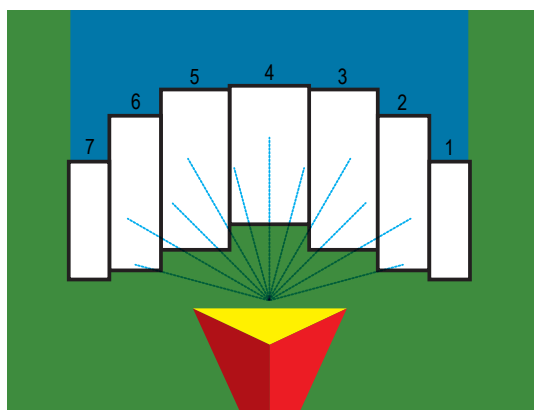
Typ nářadí vybere takový model ošetření, který nejlépe vystihuje váš systém.

- V přímém režimu – sekce postřikovacího rámu nemají délku a jsou uspořádány na řádku s pevnou vzdáleností od antény
- V režimu rozmetače – je vytvořena virtuální linie v souladu s doručovacími disky, od kterých se může oddíl nebo oddíly ošetření lišit v délce a které mohou být v různé vzdálenosti od linie (dostupnost závisí na specifickém vybavení systému)
- V režimu střídavého uspořádání – je vytvořena virtuální linie se sekcí 1, od níž oddíl nebo oddíly ošetření nemají žádnou délku a mohou být v různých vzdálenostech od linie (dostupnost závisí na specifickém vybavení systému)

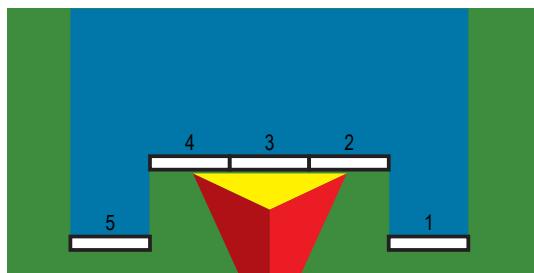
Obr. 6-1: Typ nářadí – přímé



Obr. 6-2: Typ nářadí – rozmetadlo



Obr. 6-3: Typ nářadí – střídavě uspořádáno



#### Číslo sekcí

Sekce jsou číslovány zleva doprava, při pohybu stroje směrem vpřed.

## Rovně

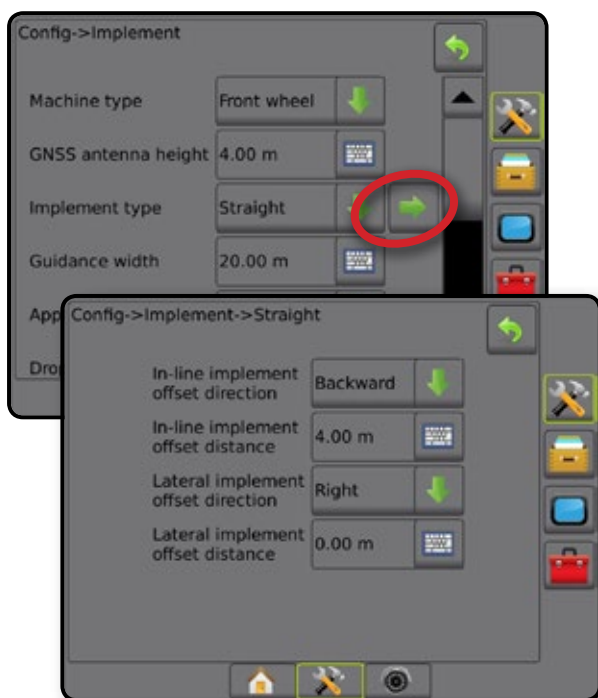
Sekce postřikovacího rámu nemají délku a jsou uspořádány na řádku s pevnou vzdáleností od antény.

### Jedna sekce

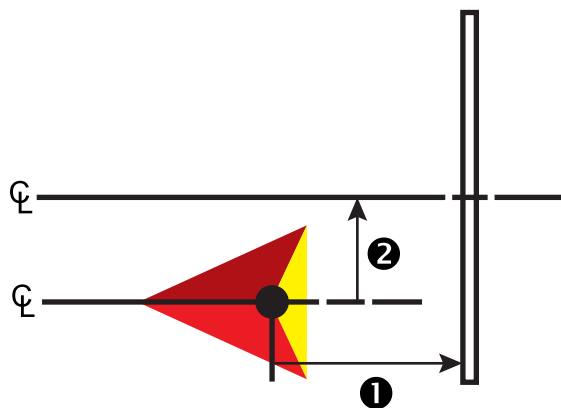
V systému není dostupné řízení sekce.

1. Zvolte **Typ přímého nářadí** na obrazovce nářadí.
2. Stiskněte šipku DALŠÍ STRÁNKA ➡ u položky Typ nářadí.
3. Vyberte z následujících možností:
  - ▶ Směr odsazení nářadí na linii ❶ – používá se k volbě, zda-li je nářadí umístěno před či za anténou GNSS, v závislosti na pohybu vozidla směrem vpřed
  - ▶ Vzdálenost odsazení nářadí na linii ❶ – používá se k určení vzdálenosti na linii od antény GNSS k nářadí.
  - ▶ Směr laterálního odsazení nářadí ❷ – používá se k volbě laterálního směru ze středové linie stroje ke středu nářadí, při pohybu stroje směrem vpřed
  - ▶ Vzdálenost laterálního odsazení nářadí ❷ – používá se k vyjádření laterální vzdálenosti od středové linie stroje ke středu nářadí
4. Stiskněte šipku ZPĚT ↶ k návratu na obrazovku nářadí nebo boční lištu KONFIGURACE 🛠 k návratu na obrazovku nastavení.

Obr. 6-4: Jedna sekce



Obr. 6-5: Směr a vzdálenosti odsazení

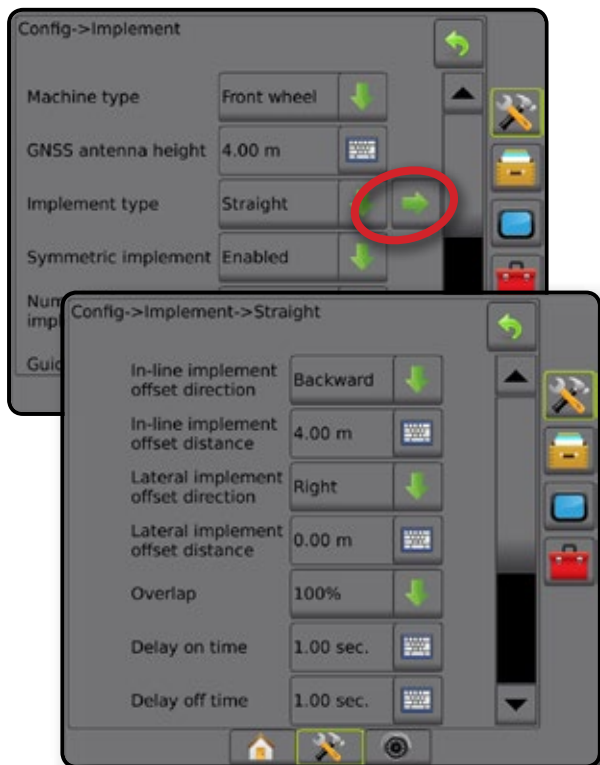


### Mnohonásobné sekce

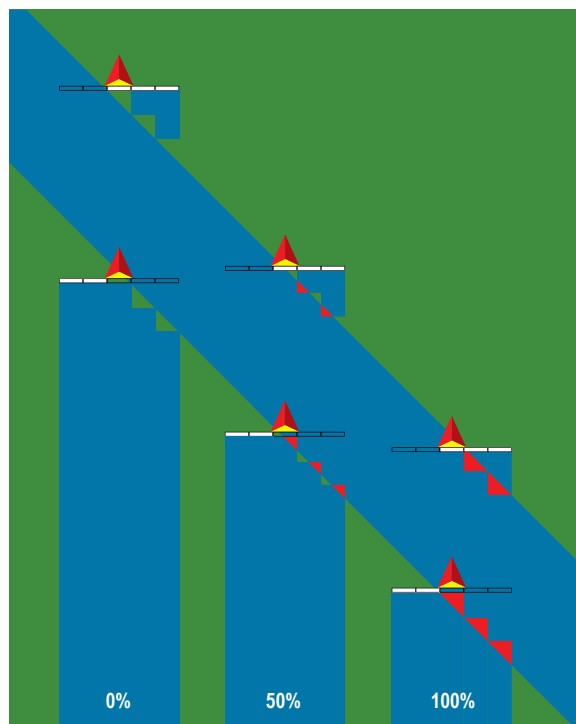
K dispozici je řízení sekce (SmartCable, Řídicí modul sekcí (SDM) nebo Modul pro přepínání funkcí (SFM nebo ISOBUS).

1. Zvolte **Typ přímého nářadí** na obrazovce nářadí.
2. Stiskněte šipku DALŠÍ STRÁNKA ➡ u položky Typ nářadí.
3. Vyberte z následujících možností:
  - ▶ Směr odsazení nářadí na linii ❶ – používá se k volbě, zda-li je nářadí umístěno před či za anténou GNSS, v závislosti na pohybu vozidla směrem vpřed
  - ▶ Vzdálenost odsazení nářadí na linii ❶ – používá se k určení vzdálenosti na linii od antény GNSS k nářadí.
  - ▶ Směr laterálního odsazení nářadí ❷ – používá se k volbě laterálního směru ze středové linie stroje ke středu nářadí, při pohybu stroje směrem vpřed
  - ▶ Vzdálenost laterálního odsazení nářadí ❷ – používá se k vyjádření laterální vzdálenosti od středové linie stroje ke středu nářadí
  - ▶ Překryv – používá se k vyjádření množství překryvů povolených při použití řízení sekcí automatického postřikovacího rámu
  - ▶ Doba zpoždění zapnutí – používá se k nastavení času, kdy se sekce zapne při vjezdu na neošetřenou plochu  
*POZNÁMKA: Pokud se rozmetání zapíná příliš brzy při vjezdu na neošetřenou plochu, snižte čas zpoždění zapnutí. Pokud se rozmetání zapíná příliš pozdě, zvýšte čas zpoždění zapnutí.*
  - ▶ Doba zpoždění vypnutí – používá se k nastavení času, kdy se sekce vypne při vjezdu na ošetřenou plochu  
*POZNÁMKA: Pokud se rozmetání při vjezdu na neošetřenou plochu vypíná příliš brzy, snižte čas zpoždění zapnutí. Pokud se rozmetání vypíná příliš pozdě, zvýšte čas zpoždění vypnutí.*
4. Stiskněte šipku ZPĚT ↶ k návratu na obrazovku nářadí nebo boční lištu KONFIGURACE 🛠 k návratu na obrazovku nastavení.

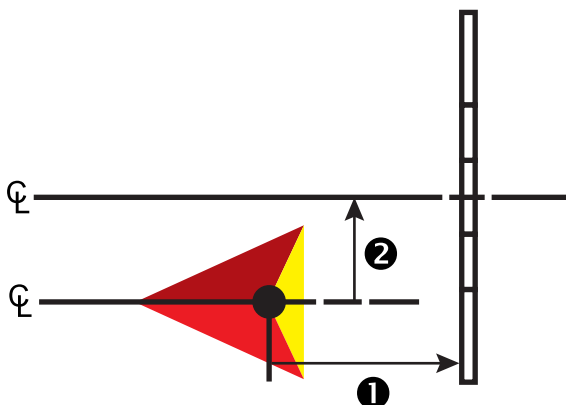
Obr. 6-6: Mnohonásobné sekce



Obr. 6-8: Překryv



Obr. 6-7: Směr a vzdálenosti odsazení



## Rozmetadlo – TeeJet

Je vytvořena virtuální linie v souladu s doručovacími disky, kterých se může oddíl nebo oddíly aplikace lišit v délce a které mohou být v různých vzdálenostech od linky (dostupnost závisí na specifickém vybavení systému).

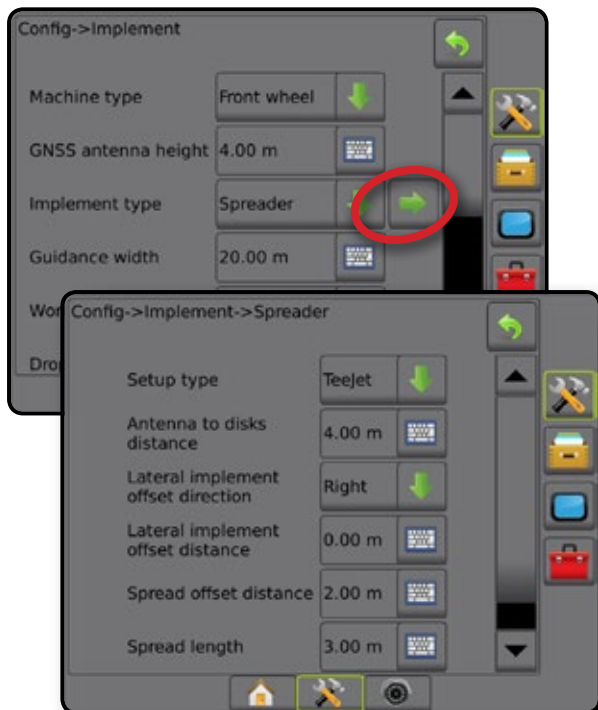
### Jedna sekce

V systému není dostupné řízení sekce.

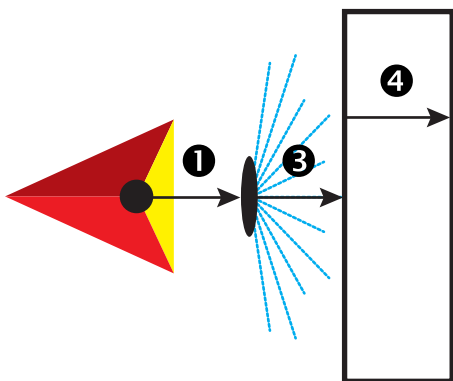
1. Zvolte **Rozmetadlo** typ nářadí na obrazovce nářadí.
2. Stiskněte šipku DALŠÍ STRÁNKA ➡ u položky Typ nářadí.
3. Vyberte z následujících možností:
  - ▶ Typ nastavení – používá se k výběru typu rozmetadla **TeeJet**
  - ▶ Vzdálenost antény k diskům ❶ – používá se k určení vzdálenosti od antény GNSS k diskům nebo disperznímu mechanismu
  - ▶ Směr laterálního odsazení nářadí ❷ – používá se k volbě laterálního směru ze středové linie stroje ke středu nářadí, při pohybu stroje směrem vpřed
  - ▶ Vzdálenost laterálního odsazení nářadí ❷ – používá se k vyjádření laterální vzdálenosti od středové linie stroje ke středu nářadí
  - ▶ Vzdálenost odsazení rozmetání ❸ – používá se k nastavení vzdálenosti mezi disky a disperzním mechanismem a místem, kde výrobek nejdříve dopadne na zem, pro každou sekci
  - ▶ Délka rozmetání ❹ – používá se k nastavení délky rozmetání v každé sekci

4. Stiskněte šipku ZPĚT ↶ k návratu na obrazovku nářadí nebo boční lištu KONFIGURACE 🛠️ k návratu na obrazovku nastavení.

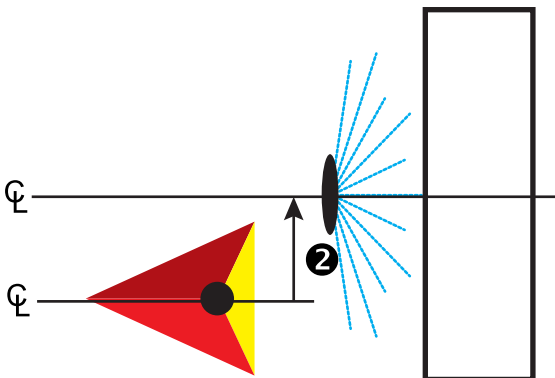
Obr. 6-9: Jedna sekce



Obr. 6-10: Vzdálenosti a délky



Obr. 6-11: Směr a vzdálenost laterálního odsazení



## Mnohonásobné sekce

K dispozici je řízení sekce (SmartCable, Řídicí modul sekcí (SDM) nebo Modul pro přepínání funkcí (SFM nebo ISOBUS).

1. Zvolte **Rozmetadlo** typ nářadí na obrazovce nářadí.
2. Stiskněte šipku DALŠÍ STRÁNKA ➡ u položky Typ nářadí.
3. Vyberte z následujících možností:

- ▶ Typ nastavení – používá se k výběru typu rozmetadla **TeeJet**
- ▶ Vzdálenost antény k diskům ❶ – používá se k určení vzdálenosti od antény GNSS k diskům nebo disperznímu mechanismu
- ▶ Směr laterálního odsazení nářadí ❷ – používá se k volbě laterálního směru ze středové linie stroje ke středu nářadí, při pohybu stroje směrem vpřed
- ▶ Vzdálenost laterálního odsazení nářadí ❸ – používá se k vyjádření laterální vzdálenosti od středové linie stroje ke středu nářadí
- ▶ Překryv – používá se k vyjádření množství překryvů povolených při použití řízení sekcí automatického postřikovacího rámu
- ▶ Doba zpoždění zapnutí – používá se k nastavení času, kdy se sekce zapne při vjezdu na neošetřenou plochu

*POZNÁMKA: Pokud se rozmetání zapíná příliš brzy při vjezdu na neošetřenou plochu, snižte čas zpoždění zapnutí. Pokud se rozmetání zapíná příliš pozdě, zvýšte čas zpoždění zapnutí.*

- ▶ Doba zpoždění vypnutí – používá se k nastavení času, kdy se sekce vypne při vjezdu na ošetřenou plochu
- POZNÁMKA: Pokud se rozmetání při vjezdu na neošetřenou plochu vypíná příliš brzy, snižte čas zpoždění zapnutí. Pokud se rozmetání vypíná příliš pozdě, zvýšte čas zpoždění vypnutí.*

- ▶ Vzdálenost odsazení rozmetání ❹ – používá se k nastavení vzdálenosti mezi disky nebo rozmetacím mechanismem a místem, kde výrobek ze sekce 1 nejdříve dopadne na zem.

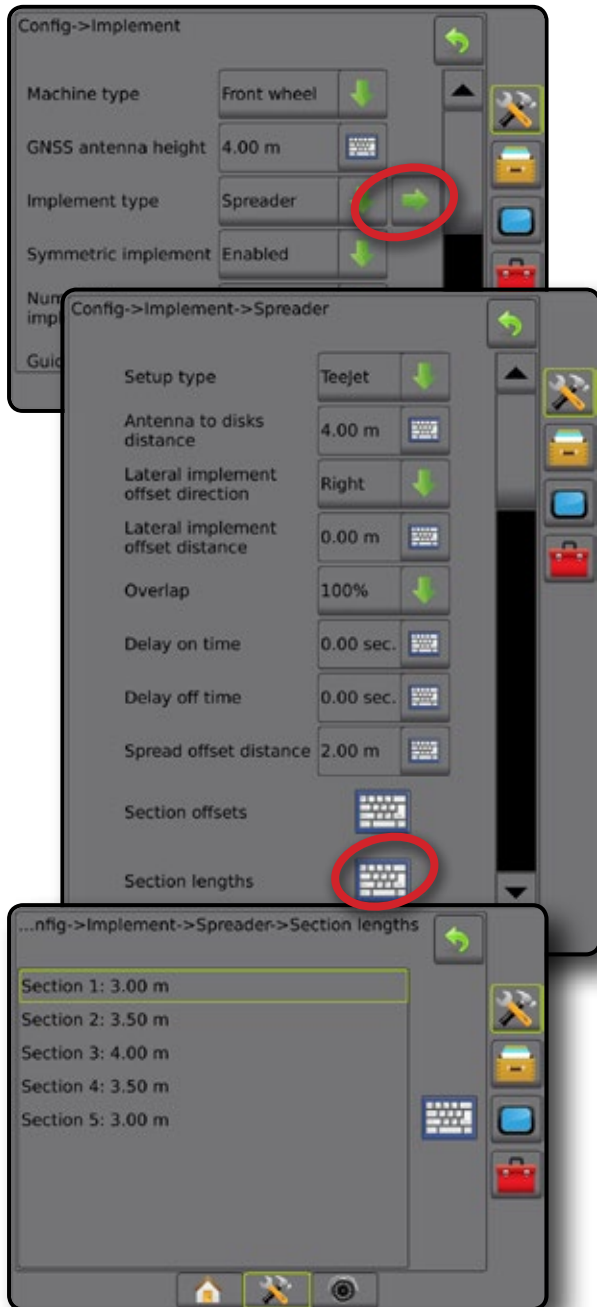
- ▶ Odsazení sekce ❺ – nastaví vzdálenost odsazení od sekce 1 (řádek odsazení rozmetání) k přední hraně každé sekce. Sekce 1 je vždy 0. Všechny ostatní sekce mohou mít jiné vzdálenosti.

- ▶ Délky sekce ❻ – používá se k nastavení délky rozmetání v každé sekci. Každá sekce může mít jinou délku.

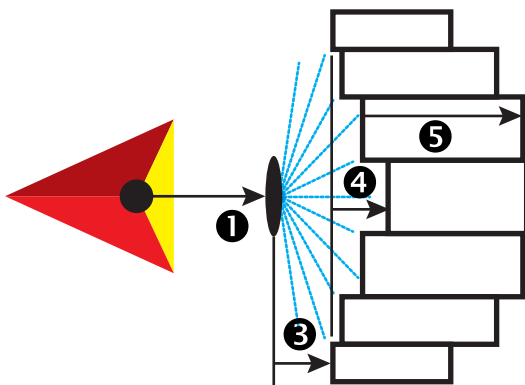
*POZNÁMKA: Sekce jsou číslovány zleva doprava, při pohybu stroje směrem vpřed.*

4. Stiskněte šipku ZPĚT ↶ k návratu na obrazovku nářadí nebo boční lištu KONFIGURACE 🛠️ k návratu na obrazovku nastavení.

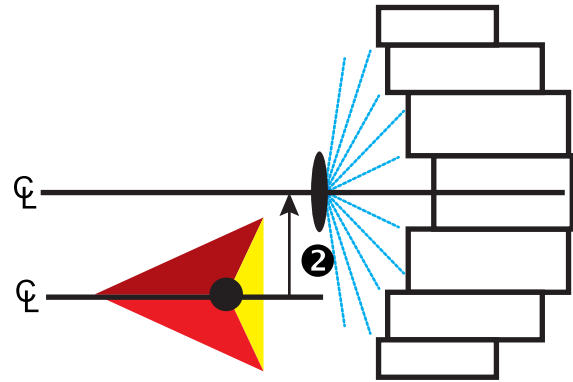
Obr. 6-12: Mnohonásobné sekce



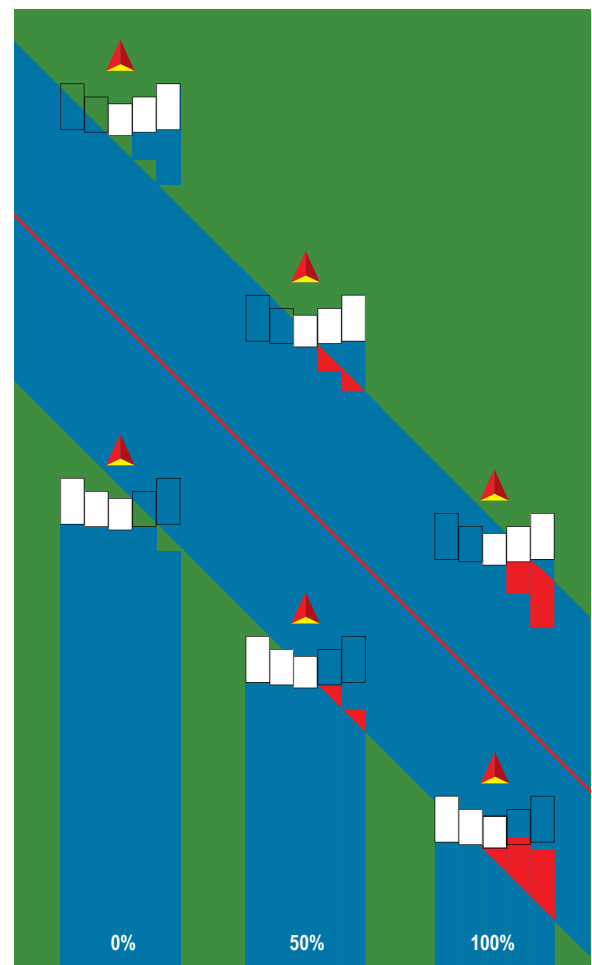
Obr. 6-13: Vzdálenosti a délky



Obr. 6-14: Směr a vzdálenost laterálního odsazení



Obr. 6-15: Překryv



## Rozmetadlo – OEM

Je vytvořena virtuální linie v souladu s doručovacími disky, ze kterých se může oddíl nebo oddíly ošetření lišit v délce a které mohou být v různých vzdálenostech od linky.

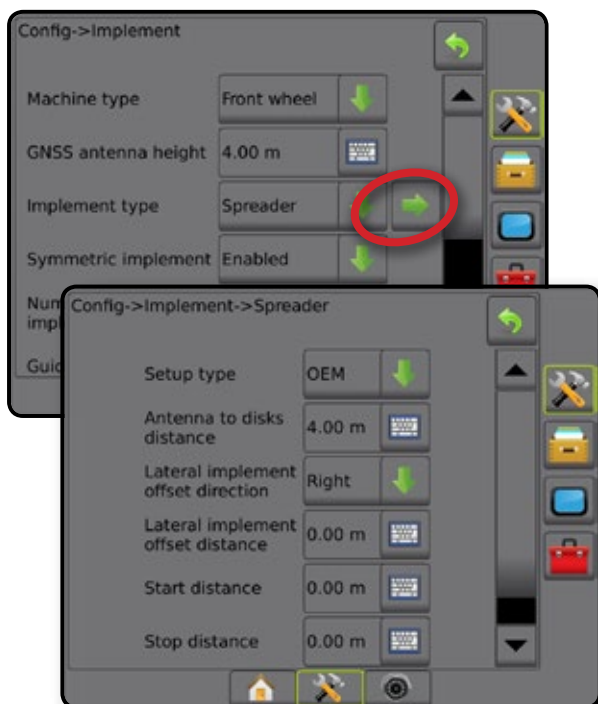
### Jedna sekce

V systému není dostupné řízení sekce.

1. Zvolte **Rozmetadlo** typ nářadí na obrazovce nářadí.
2. Stiskněte šipku DALŠÍ STRÁNKA ➡ u položky Typ nářadí.
3. Vyberte z následujících možností:
  - ▶ Typ nastavení – používá se k výběru typu rozmetadla **OEM**
  - ▶ Vzdálenost antény k diskům – definuje vzdálenost od antény GNSS k diskům nebo disperznímu mechanismu
  - ▶ Směr laterálního odsazení nářadí – používá se k volbě laterálního směru od středové osy stroje ke středu nářadí, při pohybu stroje směrem vpřed
  - ▶ Vzdálenost laterálního odsazení nářadí – používá se k volbě vzdálenosti od středové osy stroje ke středu nářadí, při pohybu stroje směrem vpřed
  - ▶ Vzdálenost k zapnutí – nastaví vzdálenost k zapnutí při výjezdu z ošetřené plochy (příslušné hodnoty vám dodá výrobce rozmetadel)
  - ▶ Vzdálenost k vypnutí – nastaví vzdálenost k vypnutí při výjezdu z ošetřené plochy (příslušné hodnoty vám dodá výrobce rozmetadel)

*POZNÁMKA: Vzdálenosti k vypnutí a zapnutí vám dodá výrobce rozmetadel.*
4. Stiskněte šipku ZPĚT ↶ k návratu na obrazovku nářadí nebo boční lištu KONFIGURACE 🛠 k návratu na obrazovku nastavení.

Obr. 6-16: Jedna sekce



## Mnohonásobné sekce

K dispozici je řízení sekce (SmartCable, Řídící modul sekcí (SDM) nebo Modul pro přepínání funkcí (SFM nebo ISOBUS).

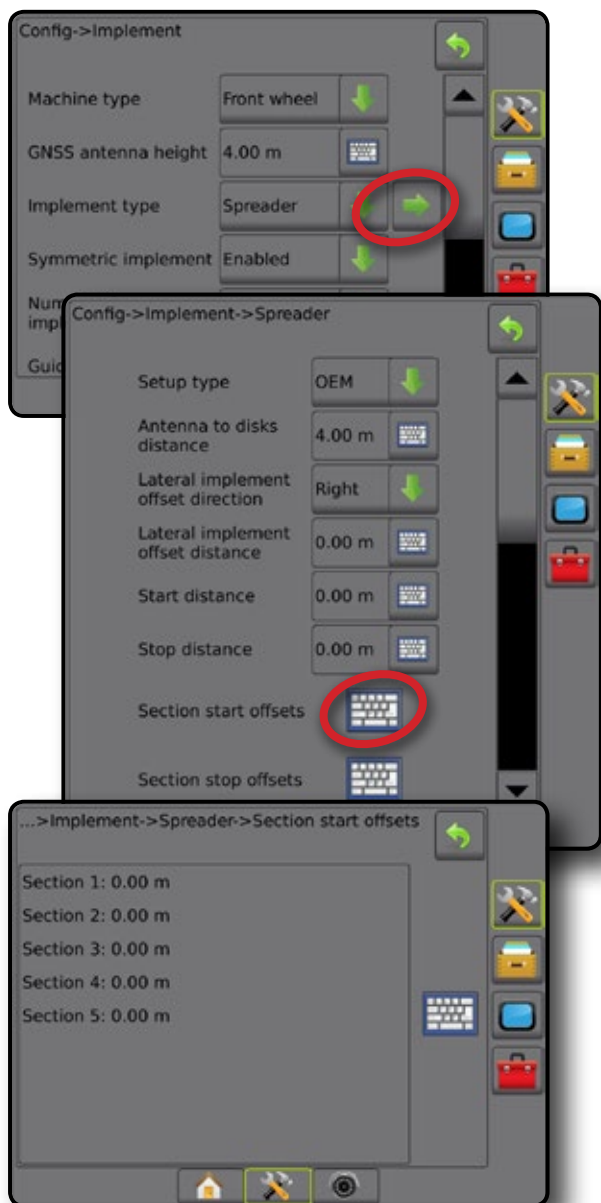
1. Zvolte **Rozmetadlo** typ nářadí na obrazovce nářadí.
2. Stiskněte šipku DALŠÍ STRÁNKA ➡ u položky Typ nářadí.
3. Vyberte z následujících možností:
  - ▶ Typ nastavení – používá se k výběru typu rozmetadla **OEM**
  - ▶ Vzdálenost antény k diskům – definuje vzdálenost od antény GNSS k diskům nebo disperznímu mechanismu
  - ▶ Směr laterálního odsazení nářadí – používá se k volbě laterálního směru od středové osy stroje ke středu nářadí, při pohybu stroje směrem vpřed
  - ▶ Vzdálenost laterálního odsazení nářadí – používá se k volbě vzdálenosti od středové osy stroje ke středu nářadí, při pohybu stroje směrem vpřed
  - ▶ Vzdálenost k zapnutí – nastaví vzdálenost k zapnutí při výjezdu z ošetřené plochy (příslušné hodnoty vám dodá výrobce rozmetadel)
  - ▶ Vzdálenost k vypnutí – nastaví vzdálenost k vypnutí při výjezdu z ošetřené plochy (příslušné hodnoty vám dodá výrobce rozmetadel)

*POZNÁMKA: Vzdálenosti k vypnutí a zapnutí vám dodá výrobce rozmetadel.*

  - ▶ Odsazení zapínání sekce – nastavuje vzdálenost odsazení od sekce 1 k náběžné hraně každé ze sekcí. Sekce 1 je vždy 0. Všechny ostatní sekce mohou mít jiné vzdálenosti.
  - ▶ Odsazení vypínání sekce – nastavuje vzdálenost odsazení od sekce 1 k zadní hraně každé sekce. Každá sekce může mít jinou vzdálenost.

*POZNÁMKA: Hodnoty odsazení vypínání a zapínání vám dodá výrobce rozmetadel. Sekce jsou číslovány zleva doprava, při pohybu stroje směrem vpřed.*
4. Stiskněte šipku ZPĚT ↶ k návratu na obrazovku nářadí nebo boční lištu KONFIGURACE 🛠 k návratu na obrazovku nastavení.

Obr. 6-17: Mnohonásobné sekce



## Stříd. uspořádáno

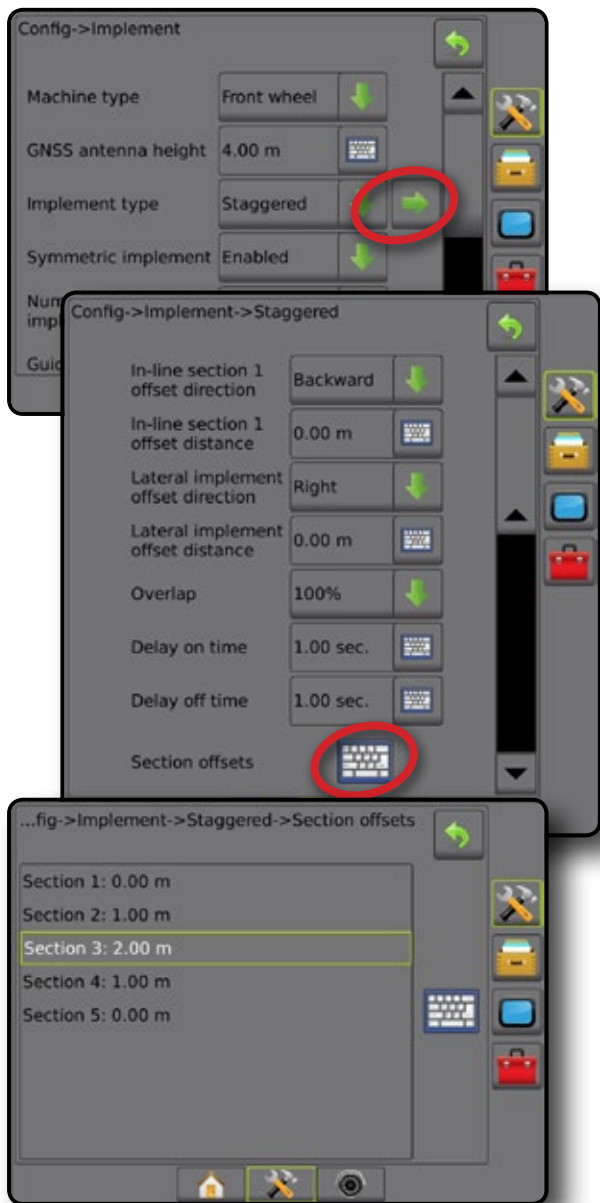
Je vytvořena virtuální linie v souladu se sekci 1, kde může mít sekce ošetření nulovou délku a mohou být v různých vzdálenostech od linie.

## Mnohonásobné sekce

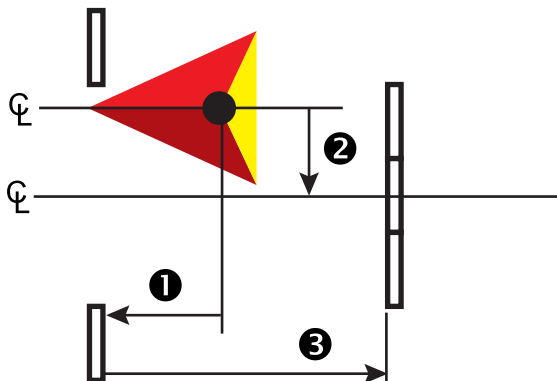
K dispozici je řízení sekce (SmartCable, Řídicí modul sekcí (SDM) nebo Modul pro přepínání funkcí (SFM nebo ISOBUS).

1. Zvolte typ **střídavě uspořádaného** nářadí na obrazovce nářadí.
2. Stiskněte šipku DALŠÍ STRÁNKA → u položky Typ nářadí.
3. Vyberte z následujících možností:
  - ▶ Směr odsazení sekce 1 na linii ❶ – nastavuje to, zda sekce 1 (nulový bod odsazení sekce) je umístěna před či za anténou GNSS, při pohybu stroje směrem vpřed
  - ▶ Vzdálenost odsazení sekce 1 na linii ❶ – definuje vzdálenost na linii od antény GNSS k sekci 1 (nulový bod odsazení sekce)
  - ▶ Směr laterálního odsazení nářadí ❷ – používá se k volbě laterálního směru ze středové linie stroje ke středu nářadí, při pohybu stroje směrem vpřed
  - ▶ Vzdálenost laterálního odsazení nářadí ❷ – používá se k vyjádření laterální vzdálenosti od středové linie stroje ke středu nářadí
  - ▶ Překryv – používá se k vyjádření množství překryvů povolených při použití řízení sekcí automatického postřikovacího rámu
  - ▶ Doba zpoždění zapnutí – používá se k nastavení času, kdy se sekce zapne při vjezdu na neošetřenou plochu  
 POZNÁMKA: Pokud se rozmetání zapíná příliš brzy při vjezdu na neošetřenou plochu, snižte čas zpoždění zapnutí. Pokud se rozmetání zapíná příliš pozdě, zvýšte čas zpoždění zapnutí.
  - ▶ Doba zpoždění vypnutí – používá se k nastavení času, kdy se sekce vypne při vjezdu na ošetřenou plochu  
 POZNÁMKA: Pokud se rozmetání při vjezdu na neošetřenou plochu vypíná příliš brzy, snižte čas zpoždění zapnutí. Pokud se rozmetání vypíná příliš pozdě, zvýšte čas zpoždění vypnutí.
  - ▶ Odsazení sekce ❸ – nastavuje vzdálenost odsazení ze sekce 1 ke každé sekci (linie vzdálenosti odsazení sekce 1 na linii) Kladná hodnota odsazení přesune sekci za sekci 1 na linii) Kladná hodnota odsazení přesune sekci za sekci 1. Záporná hodnota odsazení přesune sekci před Sekci 1. Sekce 1 je vždy 0. Všechny ostatní sekce mohou mít jiné vzdálenosti.
4. Stiskněte šipku ZPĚT ↶ k návratu na obrazovku nářadí nebo boční lištu KONFIGURACE ⚙ k návratu na obrazovku nastavení.

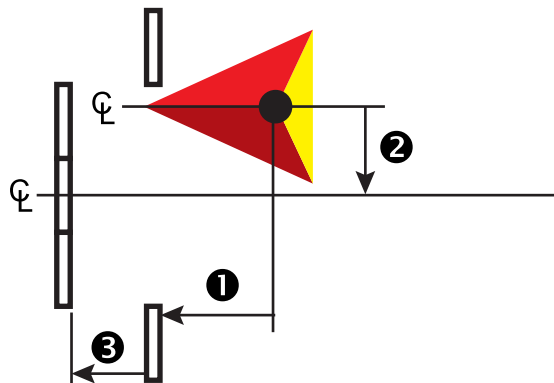
Obr. 6-18: Mnohonásobné sekce



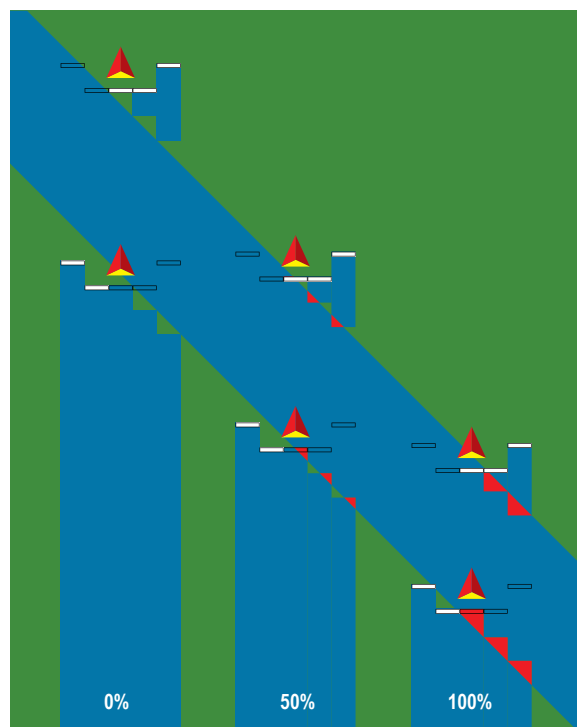
Obr. 6-19: Směr a vzdálenosti odsazení – za sekci 1



Obr. 6-20: Směr a vzdálenosti odsazení – před sekci 1



Obr. 6-21: Překryv







## ČINNÝ NEBO PRACOVNÍ ZÁBĚR

Činný záběr [Typ přímého nářadí nebo Typ střídavě uspořádaného nářadí] nebo Pracovní záběr [Typ postřikovacího nářadí] je používán k zadání záběru jedné sekce nebo záběru všech sekcí, a to za účelem výpočtu celkového záběru nářadí.

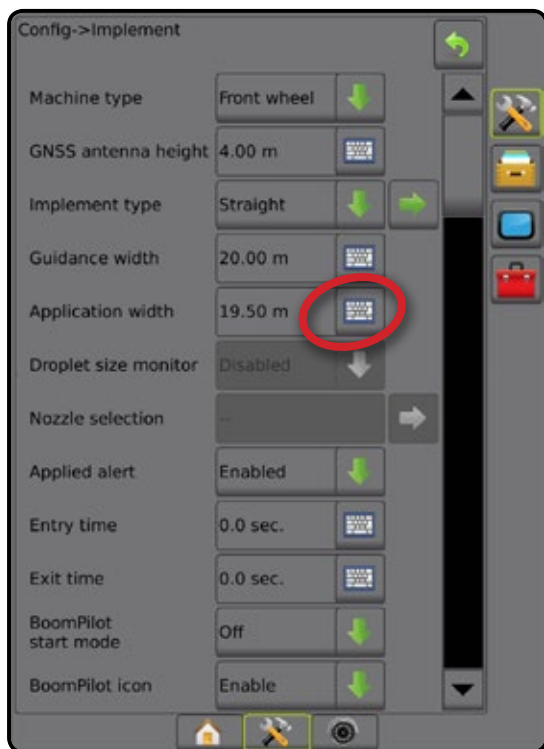
### Jedna sekce

V systému není dostupné řízení sekce.

Činný záběr nebo pracovní záběr je používán k zadání celkového záběru jednotlivých sekcí nářadí. Rozmezí je 1 až 75 metrů.

1. Stiskněte tlačítko na postranní liště KONFIGURACE .
2. Stiskněte **Nářadí**.
3. Stiskněte ikonu KLÁVESNICE  u volby Činný záběr [Typ přímého nářadí] nebo Pracovní záběr [Typ postřikovacího nářadí].
4. Pro zadání hodnoty použijte numerickou klávesnici.
5. Chcete-li se vrátit na hlavní obrazovku Konfigurace, stiskněte šipku ZPĚT  nebo tlačítko KONFIGURACE  na postranní liště.






Obr. 6-22: Jedna sekce – Činný nebo pracovní záběr



### Mnohonásobné sekce

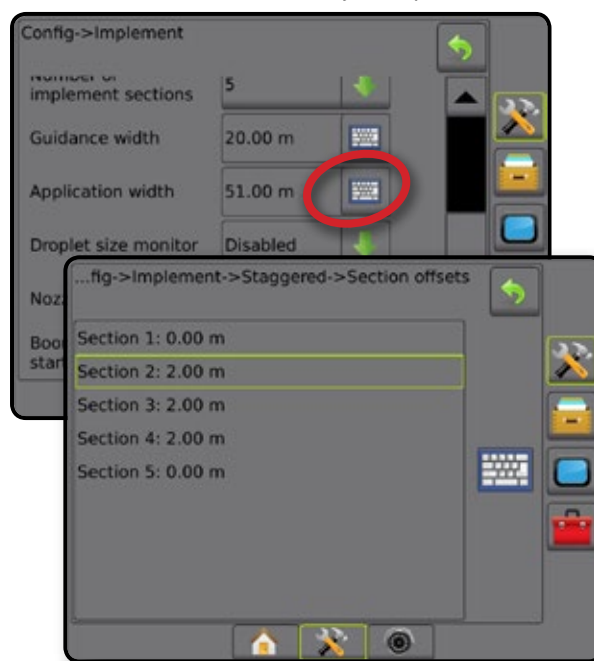
K dispozici je řízení sekce (SmartCable, Řídící modul sekcí (SDM) nebo Modul pro přepínání funkcí (SFM nebo ISOBUS).

Činný záběr nebo pracovní záběr je používán k zadání záběru jednotlivých sekcí, a to za účelem výpočtu celkového záběru všech sekcí nářadí. Každá sekce může mít jiný záběr. Sekce jsou číslovány zleva doprava, při pohybu stroje směrem vpřed. Rozmezí pro jednotlivou sekci je 0 až 75 metrů. Celkové rozmezí všech sekcí musí být větší než 1 metr.

1. Stiskněte tlačítko na postranní liště KONFIGURACE .
2. Stiskněte **Nářadí**.
3. Stiskněte ikonu KLÁVESNICE  u volby Činný záběr [Typ přímého nářadí nebo Typ střídavě uspořádaného nářadí] nebo Pracovní záběr [Typ postřikovacího nářadí].
4. Zvýrazněte sekce, které chcete zadat nebo upravit.
5. Stiskněte ikonu KLÁVESNICE .
6. Pro zadání záběru zvolené sekce použijte numerickou klávesnici.
7. Chcete-li se vrátit na obrazovku Nářadí nebo na hlavní konfigurační obrazovku, stiskněte šipku ZPĚT  nebo postranní záložku KONFIGURACE .

**POZNÁMKA:** Je-li Symetrické rozložení nářadí povoleno, bude pro zvýraznění k dispozici pouze první dvojice symetrických sekcí.

Obr. 6-23: Mnohonásobné sekce – činný nebo pracovní záběr



## NASTAVENÍ VZDÁLENOSTI LATERÁLNÍHO ODSAZENÍ NÁŘADÍ

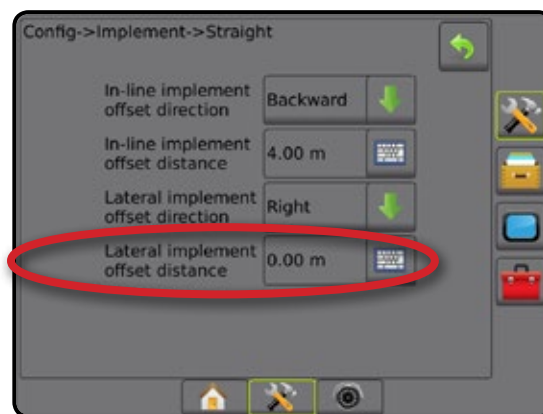
Vzdálenost laterálního odsazení nářadí je používána k zadání vzdálenosti od středové osy stroje k středové ose nářadí. I když mapování na obrazovce neukazuje žádný překryv nebo mezeru, avšak při ošetření pole dochází k souvislému překryvu nebo mezeře, a to pouze na jedné straně ve směru jízdy, je třeba vypočítat nastavení vzdálenosti laterálního odsazení nářadí a zadat hodnotu vzdálenosti odsazení nářadí.

Používáte-li postřikovač nebo rozmetadlo s vlastním pohonem, k výpočtu nastavení vzdálenosti odsazení nářadí použijte výpočet úpravy vzdálenosti odsazení GNSS.

Používáte-li přívěsové nebo pásové nářadí, k výpočtu úpravy vzdálenosti odsazení nářadí použijte výpočet úpravy vzdálenosti odsazení nářadí.

**POZNÁMKA:** *Používáte-li asistované / automatické řízení a mapování na obrazovce ukáže překryv nebo mezeru, můžete provést úpravy v Nastavení asistovaného / automatického řízení.*

Obr. 6-24: Vzdálenost laterálního odsazení nářadí



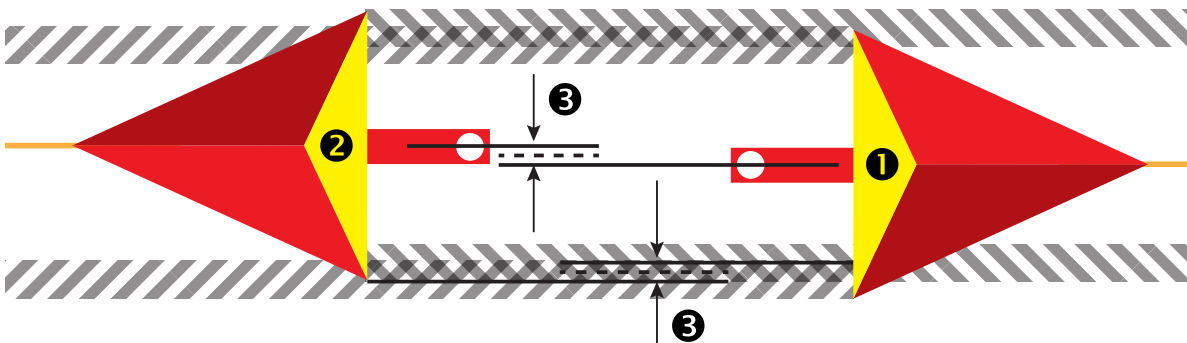
### Výpočet nastavení odsazení GNSS

Chcete-li vypočítat nastavení odsazení GNSS za použití stejné vodící linie:

1. Vytvořte přímou dráhu AB.
2. Se zapnutým asistovaným – automatickým řízením projedte ❶ alespoň 30 metrů a na táhlo nebo vedle stroje umístěte praporky.
3. Otočte se a při průjezdu ❷ stejného AB vodítka zapněte asistované / automatické řízení. Umístěte praporky na táhlo nebo vedle stroje, nebo zastavte, jakmile dorazíte na AB vodítka na úroveň praporků, které jste umístili na dráhu průjezdu ❶.
4. Změřte rozdíl ❸ mezi praporky na dráze průjezdu ❶ a průjezdem ❷.
5. Změřenou vzdálenost ❸ vydělte dvěma. Vzniklý rozdíl bude představovat nastavení odsazení.
6. Podle potřeby vzdálenost odsazení zvýšte nebo snižte, a to v závislosti na místě výskytu přesahu ošetření pole a aktuálního nastavení směru odsazení nářadí.

Přesah ošetření pole	Aktuální nastavení odsazení		
	Směr odsazení = Vlevo	Směr odsazení = Vpravo	Směr odsazení = Vpravo Vzdálenost odsazení = 0 m
Napravo od průjezdu ❶	Zvýšit hodnotu vzdálenosti odsazení	Snížit hodnotu vzdálenosti odsazení	Zvýšit hodnotu vzdálenosti odsazení
Nalevo od průjezdu ❶	Snížit hodnotu vzdálenosti odsazení	Zvýšit hodnotu vzdálenosti odsazení	Změnit směr odsazení nářadí vlevo a zvýšit hodnotu vzdálenosti odsazení

Obr. 6-25: Vzdálenost odsazení GNSS



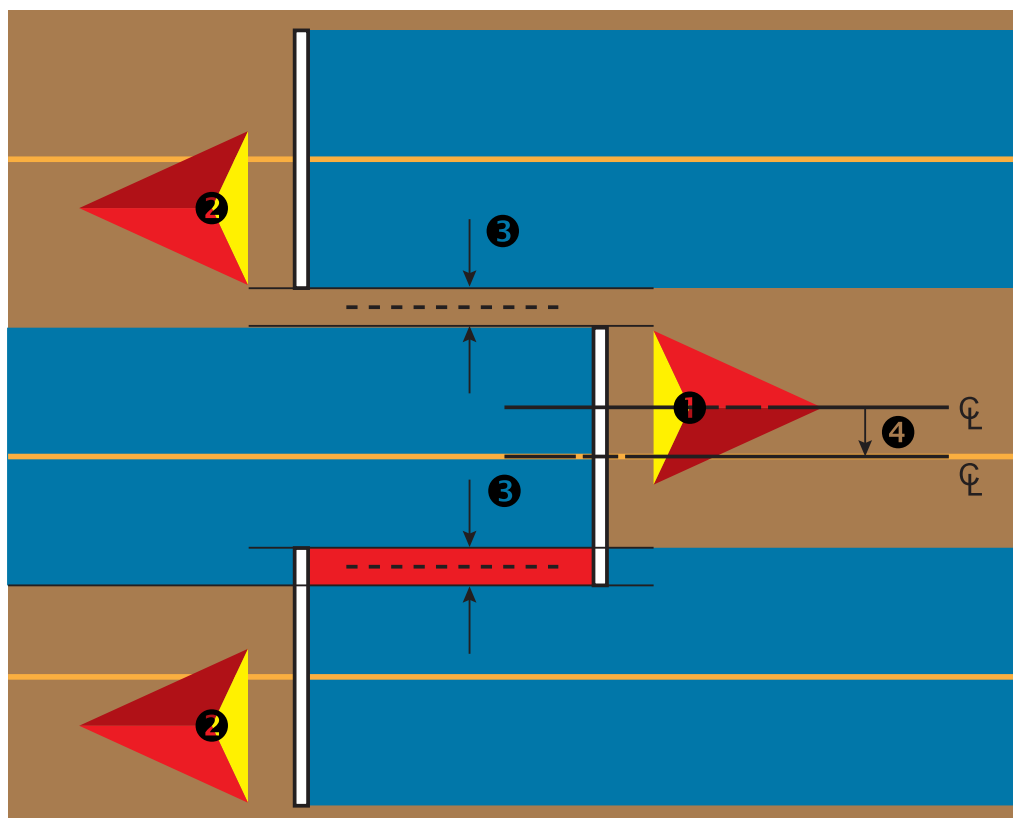
## Nastavení laterálního odsazení nářadí

Chcete-li vypočítat nastavení odsazení nářadí za použití sousedních vodicích linií:

1. Vytvořte přímou dráhu AB.
2. Se zapnutým asistovaným – automatickým řízením provedte průjezd ❶, jako kdyby bylo nářadí v provozu, a na vnější hrany nářadí umístěte praporky.
3. Otočte se a při průjezdu ❷ sousední vodicí linie AB zapněte asistované / automatické řízení. Umístěte dodatečné praporky na vnější hrany nářadí, nebo zastavte, jakmile dorazíte na vodicí linii AB na úroveň praporků, které jste umístili na dráhu průjezdu ❶.
4. Změřte rozdíl ❸ mezi praporky na dráze průjezdu ❶ a průjezdem ❷.
5. Změřenou vzdálenost ❸ vydělte dvěma. Vzniklý rozdíl bude představovat nastavení odsazení.
6. Podle potřeby vzdálenost ❹ odsazení zvýšte nebo snižte, a to v závislosti na místě výskytu přesahu ošetření pole a aktuálního nastavení směru odsazení nářadí.


Ošetření pole	Aktuální nastavení odsazení		
	Směr odsazení = Vlevo	Směr odsazení = Vpravo	Směr odsazení = Vpravo Vzdálenost odsazení = 0 m
Překryv vpravo od průjezdu ❶ nebo Mezera vlevo od průjezdu ❶	Zvýšit hodnotu vzdálenosti odsazení	Snižit hodnotu vzdálenosti odsazení	Zvýšit hodnotu vzdálenosti odsazení
Překryv vlevo od průjezdu ❶ nebo Mezera vpravo od průjezdu ❶	Snižit hodnotu vzdálenosti odsazení	Zvýšit hodnotu vzdálenosti odsazení	Změnit směr odsazení nářadí vlevo a zvýšit hodnotu vzdálenosti odsazení

Obr. 6-26: Vzdálenost a směr laterálního odsazení nářadí

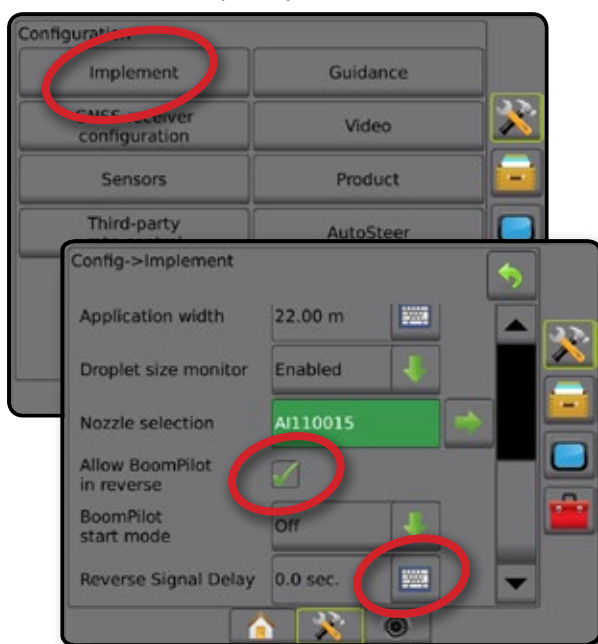


## MODUL SENZORU ZPÁTEČKY

Nastavení modulu senzoru zpátečky je používáno při přidání modulu senzoru zpátečky do jakékoli konfigurace. Umožňuje kontrolu a mapování ošetření a navádění na obrazovce při couvání.

1. Stiskněte tlačítko na postranní liště KONFIGURACE .
2. Stiskněte **Nářadí**.
3. Kromě standardních možností můžete zvolit následující:
  - ▶ Povolení BoomPilot při zpátečce – používáno k povolení funkce BoomPilot při couvání
  - ▶ Zpoždění signálu zpátečky – používá se k nastavení zpoždění při změnách směru jízdy směrem vpřed či vzad, při kterých ikona vozidla na navigační obrazovce mění směr

Obr. 6-27: Modul senzoru zpátečky

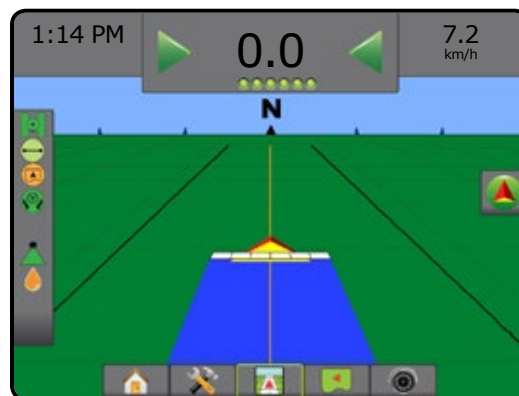


### Zpátečka na naváděcích obrazovkách

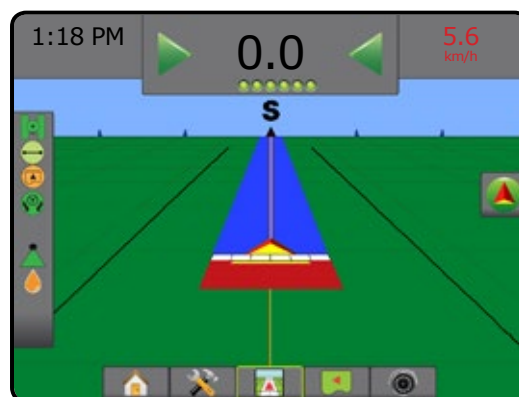
Aktivní BoomPilot při zpátečce umožní automatickou kontrolu sekce během couvání. Kontrola mapování ošetření a rychlosti ošetření bude fungovat stejně, jako kdyby stroj jel směrem dopředu.

- ◀ Barva rychlosti na panelu navádění se při couvání změnila na červenou

Obr. 6-28: Jízda dopředu



Obr. 6-29: Couvání







Dostupné s asistovaným / automatickým řízením

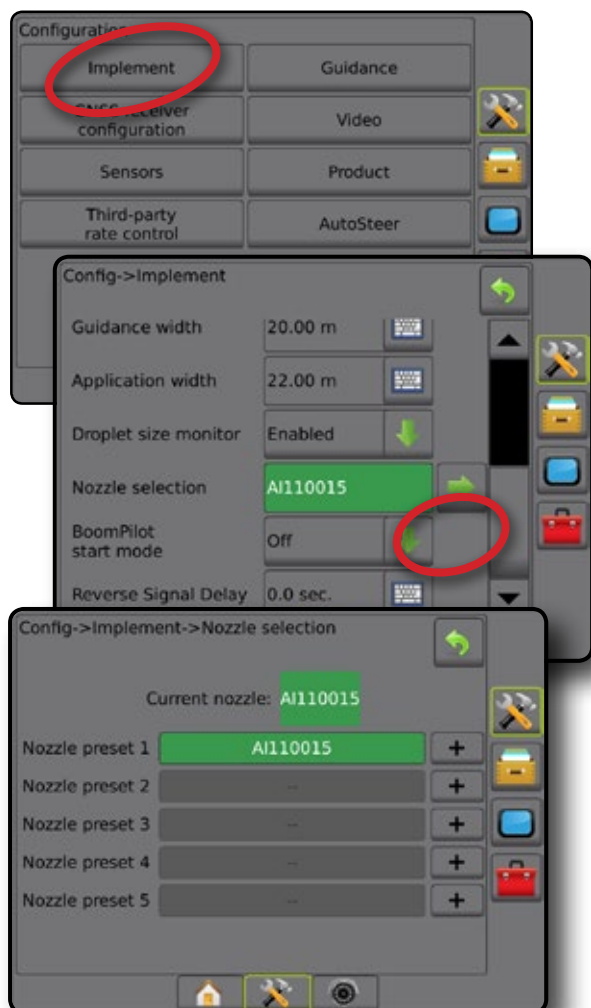
Systém asistovaného / automatického řízení	Modul senzoru zpátečky (RSM)	Řídící modul sekci (SDM)	Dostupnost funkce Povolit BoomPilot při zpátečce	Dostupnost zpoždění signálu zpátečky
FieldPilot IV	✓	✓	✓	✓
FieldPilot Pro / UniPilot Pro	✓	✓	✓	✗

## VÝBĚR TRYSKY

Zahrnuje-li systém Sadu senzoru tlaku prostředí (PSIK), volba trysky je používána k výběru rozprašovací trysky (série a kapacity) za účelem určení údajů o velikost kapky.

1. Stiskněte tlačítko na postranní liště KONFIGURACE .
2. Stiskněte **Nářadí**.
  - ◀ Aktuální výběr trysky je zobrazen v informačním okně
3. Stiskněte šipku DALŠÍ STRÁNKA Výběr trysky .
4. Vyberte z následujících možností:
  - ▶ Přednastavení trysky 1-5 – umožňuje výběr až pěti (5) trysek pro rychlé vyvolání a výběr aktuální trysky za účelem určení údajů o velikost kapky
  - ▶ Aktuální tryska – zobrazuje aktuální trysku
5. Chcete-li se vrátit na hlavní obrazovku Konfigurace, stiskněte šipku ZPĚT  nebo tlačítko KONFIGURACE  na postranní liště.

Obr. 6-30: Sledování velikosti kapek

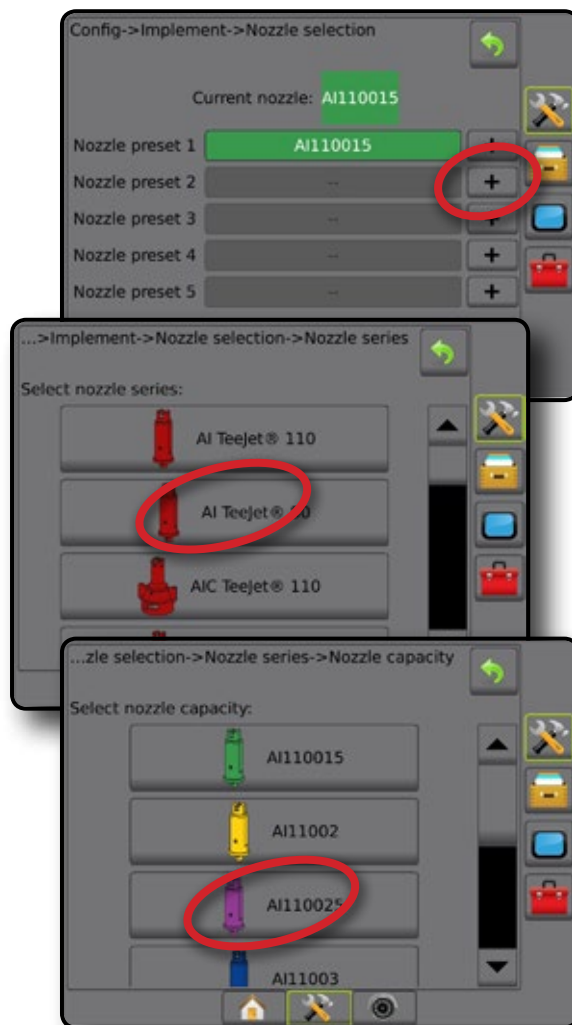


## Přednastavení

Přednastavení trysky umožňuje uložit až pět trysek, které lze rychle vyvolat.

1. Stiskněte **+**.
2. Zvolte sérii trysky TeeJet.
3. Zvolte kapacitu trysky.

Obr. 6-31: Přednastavení trysky



## Aktuální tryska

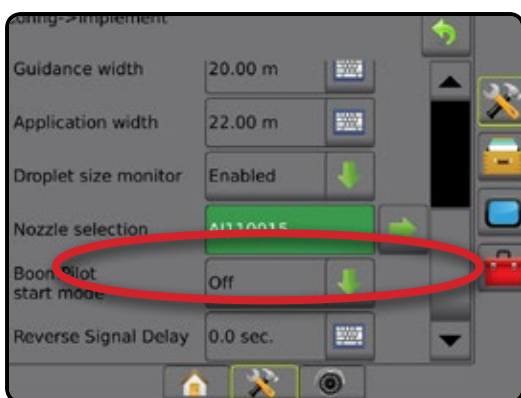
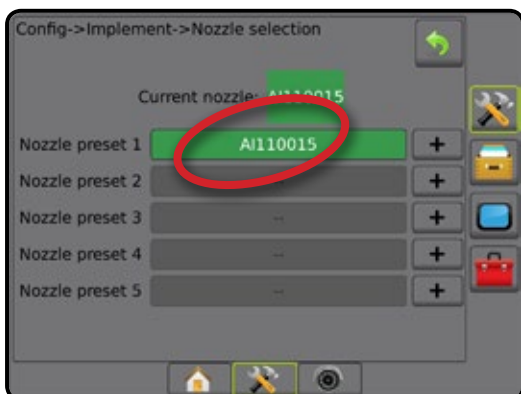
Aktuální tryska zobrazuje aktuální trysku za účelem určení aktuálních údajů o velikosti kapky. Mají-li být trysky dostupné pro výběr aktuální trysky, musí být přednastaveny.

1. Stiskněte požadovanou trysku.

Zvolená tryska bude zobrazena v:

- ◀ Informačním okně na obrazovce nářadí
- ◀ Zobrazení stavu kapky / tlaku ze stavového panelu na naváděcích obrazovkách

Obr. 6-32: Aktuální tryska



## SLEDOVÁNÍ VELIKOSTI KAPEK

Sledování velikosti kapek může být povoleno / zakázáno, pokud systém zahrnuje Sadu senzoru tlaku prostředí (PSIK). Sledování velikosti kapek bude dostupné na provozních obrazovkách.

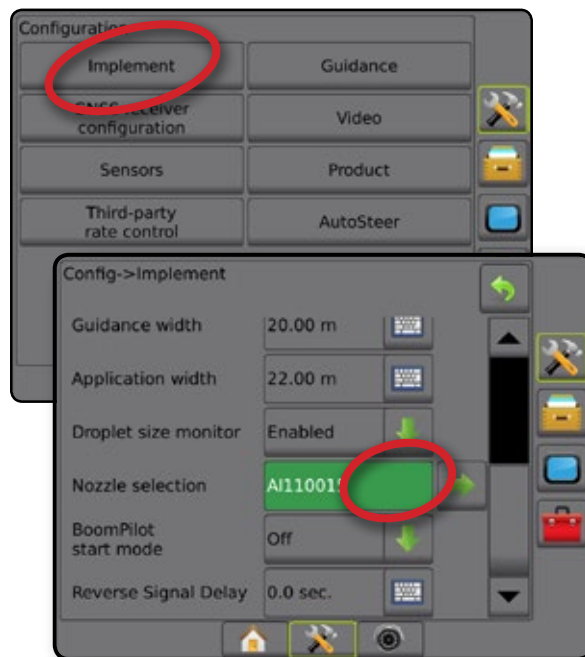
### Nastavení

#### Povolit / zakázat sledování navádění kapek

1. Stiskněte tlačítko na postranní liště KONFIGURACE
2. Stiskněte **Nářadí**.
3. Stiskněte **Sledování velikosti kapek**.
4. Zjistěte, je-li sledování velikosti kapek povoleno nebo zakázáno.
5. Chcete-li se vrátit na hlavní obrazovku Konfigurace, stiskněte šipku ZPĚT nebo tlačítko KONFIGURACE na postranní liště.

*POZNÁMKA: Je-li sledování velikosti kapek zakázáno, stav kapky / tlaku není na stavovém panelu naváděcí obrazovky k dispozici.*

Obr. 6-33: Sledování velikosti kapek



## Výběr trysky / Aktuální tryska

Více informací o přednastavení trysky a nastavení aktuální trysky se dozvíte v části „Výběr trysky“ v této kapitole.

## Senzor tlaku vstupního / výstupního modulu



Pokud je připojena Sada senzoru tlaku prostředí, možnosti senzoru tlaku se používají k zadání volby maximálního jmenovitého tlaku senzoru daného výrobcem a k nastavení uživatelem určených vysokých a nízkých tlakových poplachů.

**POZNÁMKA:** Chcete-li získat více informací, přečtěte si část „Senzory“ v kapitole *Nastavení tohoto návodu*.

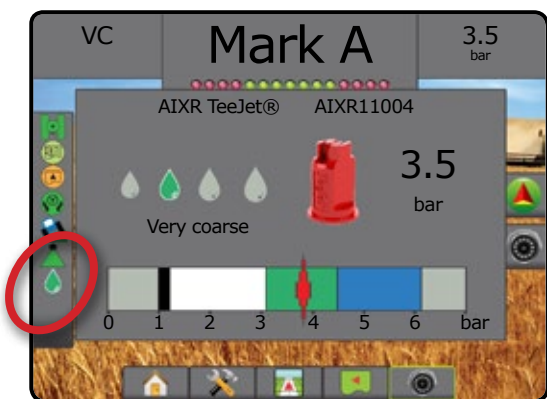
## Provoz

### Stavový panel


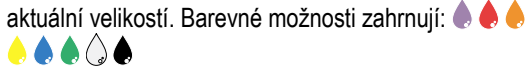

Stav kapky / tlaku zobrazuje informace, které se týkají aktuálního stavu velikosti kapky a tlaku v systému.

1. Stiskněte ikonu STAV KAPKY / TLAKU  .
2. Chcete-li se vrátit na navigační obrazovku, dotkněte se displeje kdekoliv.

Obr. 6-34: Stav kapky / tlaku



### Stav kapky / tlaku

-  Barva = Zapnuto. Barva kapky přímo souvisí s její aktuální velikostí. Barevné možnosti zahrnují: 
-  Přeškrtnuto = Vypnuto
- Žádná ikona = v systému není nainstalována žádná sada senzoru tlaku prostředí

## Tabulka velikosti kapek

Vybíráte-li si rozprašovací trysku, které produkuje různé velikosti kapky na klasifikační stupnici od jedné do osmi kategorií velikostí kapek, mějte vždy na paměti, že každá tryska může produkovat různé klasifikované velikosti kapek při různých tlacích. Tryska může produkovat střední kapky při nízkých tlacích, zatímco při zvýšení tlaku může vytvářet kapky jemné.

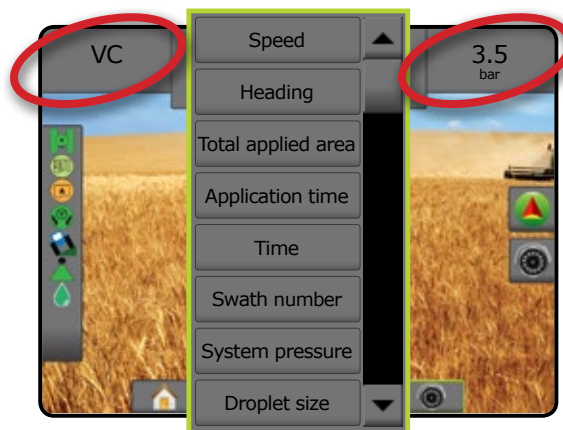
Kategorie	Symbol	Kód barvy
Obzvlášť jemné	XF	Fialová
Velmi jemné	VF	Červená
Jemné	F	Oranžová
Střední	M	Žlutá
Hrubé	C	Modrá
Velmi hrubé	VC	Zelená
Obzvlášť hrubé	XC	Bílá
Extrémně hrubé	UC	Černá

## Panel navádění

Panel navádění poskytuje údaje o zvolených volitelných informacích včetně aktuálního tlaku v systému a aktuální velikosti kapky.




1. Stiskněte okno VOLITELNÉ INFORMACE.
2. Vyberte z následujících možností:
  - ▶ Tlak v systému – zobrazuje aktuální tlak v systému
  - ▶ Velikost kapky – zobrazuje aktuální velikost kapek trysky
3. Chcete-li se vrátit na navigační obrazovku, dotkněte se obrazovky kdekoliv mimo okno volitelných informací.

Obr. 6-35: Volitelné informace na Panelu navádění





## BOOMPILOT

Pro řízení sekce BoomPilot je k dispozici několik možností, a to v závislosti na tom, jaký systém řízení sekce je dostupný a kdy, jaký typ řízení sekce je použit a jaké možnosti jsou povoleny. Nastavení režimu spuštění BoomPilot a ikony BoomPilot mění způsob, jakým je řízení sekce na obrazovkách navádění spravováno.

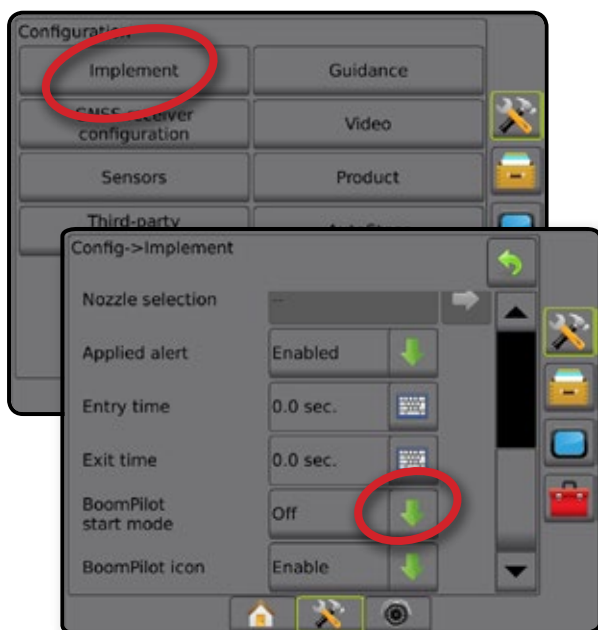
1. Stiskněte tlačítko na postranní liště KONFIGURACE .
2. Stiskněte **Náradí**.
3. Vyberte z následujících možností:
  - ▶ Režim spuštění BoomPilot – používá se k povolení automatické aktivace BoomPilot prostřednictvím rychlosti (jinak ručně prostřednictvím ikony)
  - ▶ Ikona BoomPilot – používá se k aktivaci ikony pro ruční kontrolu BoomPilot
4. Chcete-li se vrátit na hlavní obrazovku Konfigurace, stiskněte šipku ZPĚT  nebo tlačítko KONFIGURACE  na postranní liště.

### Režim spuštění BoomPilot

Režim spuštění BoomPilot je používán k nastavení, je-li kontrola BoomPilot zahájena prostřednictvím rychlosti automaticky, nebo manuálně prostřednictvím ikony BoomPilot.



1. Stiskněte tlačítko na postranní liště KONFIGURACE .
2. Stiskněte **Náradí**.
3. Stiskněte šipku DOLŮ  a zvolte Vypnuto nebo Automaticky.
  - ◀ Vypnuto – BoomPilot bude kontrolován prostřednictvím ikony BoomPilot v Možnostech navigace a navádění na navigačních obrazovkách
  - ◀ Automaticky – BoomPilot bude kontrolován prostřednictvím rychlosti

Obr. 6-36: Režim spuštění BoomPilot

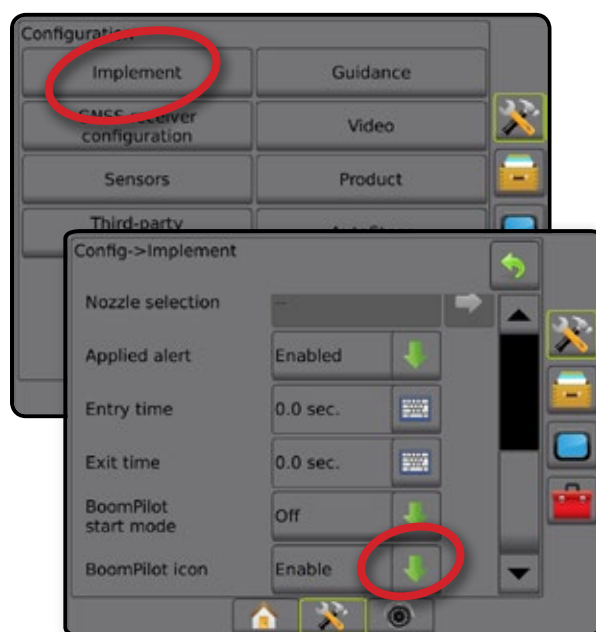


### Ikona BoomPilot

Ikona BoomPilot se používá k aktivaci ikony v Možnostech navigace a navádění na naváděcích obrazovkách, která slouží pro ruční kontrolu BoomPilot

1. Stiskněte tlačítko na postranní liště KONFIGURACE .
2. Stiskněte **Náradí**.
3. Stiskněte šipku DOLŮ  a zvolte Povolit nebo Zakázat.
  - ◀ Povolit – Ikona BoomPilot sloužící ke kontrole automatického řízení sekce bude v Možnostech navigace a navádění dostupná
  - ◀ Zakázat – Ikona BoomPilot nebude v Možnostech navigace a navádění dostupná

Obr. 6-37: Ikona BoomPilot



Obr. 6-38: Ikona BoomPilot na Naváděcí obrazovce

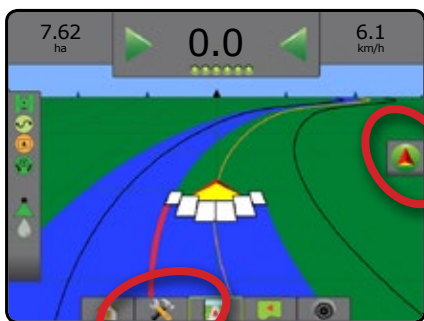


## KAPITOLA 7 – NAVÁDĚNÍ

Matrix Pro GS umožňuje současné provádění aplikace postřikových látek a navádění vozidla. Jakmile je jednotka nastavena, navádění může být zahájeno. Pět režimů navádění umožňuje operátorovi optimalizovat práci na poli: Přímá dráha AB (→), Zakřivená dráha AB (↪), Soustředné kruhové dráhy (⊙), Poslední průjezd (↩) a Další řádek (↑). Další optimalizace lze dosáhnout díky dalším funkcím jako je Ohraničení postřiku (⏏), Předběžná korekce zakřivení (↪), Navádění návratu (↩) do bodu a Navádění Realview pomocí videa (📹). Funkce mapování pokrytí (📊) a aplikace (📦) navíc mohou zobrazit a zaznamenat aplikaci produktu a předepsané mapy (📄) a mapy cílové dávky (📊) mohou aplikaci produktu řídit.

Tři naváděcí obrazovky vás budou informovat o aktuálním stavu.

**Navádění zobrazení vozidla** vytváří počítačem generovaný obraz polohy vozidla, který je zobrazen v oblasti ošetření.



**Navádění zobrazení pole** vytváří počítačem vytvořený obrázek pozice vozidla a oblasti ošetření, a to z vzdušné perspektivy.



**Navádění RealView** umožňuje, namísto počítačem vytvořeného obrázku, zobrazit živý vstup videa.



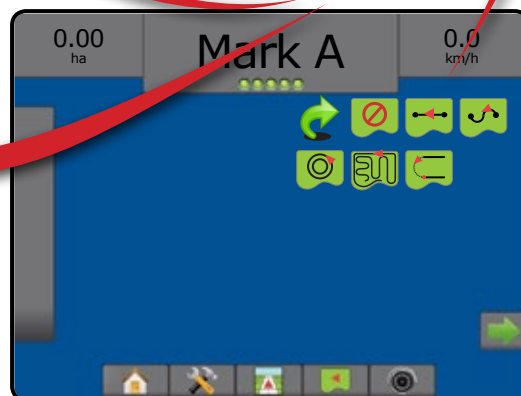
Chcete-li zvolit Režim navádění:

1. Stisknete záložku MOŽNOSTI NAVIGACE A NAVÁDĚNÍ (📄).
2. Stisknete ikonu REŽIM NAVÁDĚNÍ (📄).
3. Vyberte z následujících možností:
 

▶ Navádění po přímé dráze AB (→)	▶ Navádění při posledním průjezdu* (↩)
▶ Navádění po zakřivené dráze AB (↪)	▶ Navigace dalšího řádku* (↑)
▶ Navádění po soustředných kruhových drahách (⊙)	▶ Žádná navigace (🚫)













\*V závislosti na nainstalovaném systému asistovaného / automatického řízení nemusí být všechny možnosti navádění k dispozici.





Obr. 7-1: Vyberte režim navádění









## Možnosti navigačních obrazovek















### Možnosti navigace a navádění

Režim navádění	
	Režim navádění – poskytuje přístup k možnostem režimu navádění
	Navádění po přímé dráze AB  – poskytuje navádění po přímé dráze, a to na základě referenčních bodů A a B.
	Navádění po zakřivené dráze AB  – poskytuje navádění podél zakřivených linií, a to na základě výchozí referenční linie AB
	Navádění po soustředných kruhových drahách  – poskytuje navádění po kruhových drahách se společným středem a posunem směrem do středu nebo od středu, a to na základě výchozí referenční linie AB
	Navádění při posledním průjezdu  – nabízí skutečnou navigaci pro poslední průjezd
	Navigace dalšího řádku  – určuje umístění dalšího řádku a poskytuje navádění při přejezdu z konce jednoho řádku na začátek dalšího
	Žádná navigace – vypíná navádění

Ohraničení	
	Označení ohraničení – určuje oblast ošetření a pásma bez ošetření. Při vytváření vnějšího nebo výchozího ohraničení bude linie ohraničení na vnější části nejzazší aktivní sekce. Při vytváření vnitřního nebo dodatečného ohraničení bude linie ohraničení na vnitřní části nejněvnitřnější aktivní sekce. Šedá barva = GNSS není dostupné.
	Ukončení ohraničení – ukončuje proces ohraničení. Ohraničení lze rovněž uzavřít průjezdem v rozmezí šířky řádku, která odpovídá šířce v počátečním bodě. Šedá barva = minimální vzdálenost nebyla ujeta.
	Zrušení ohraničení – ruší nový proces označení ohraničení. Systém se vrací k předchozímu ohraničení (je-li stanoveno).
	Smazání ohraničení – smaže všechna stanovená ohraničení z aktuální úlohy.

BoomPilot	
	Umožňuje zapnutí nebo vypnutí funkce Automatické kontroly postřikovače (ASC). Šedá barva = GNSS není dostupné.

Návrat do bodu	
	Označení bodu  – určuje bod polohy vozidla. Šedá barva = GNSS není dostupné.
	Navádění návratu do bodu – poskytuje vzdálenost a navádění do stanoveného bodu návratu.
	Smazání bodu – smaže označený bod.
	Zrušení navádění – skryje vzdálenost a navádění zpět k označenému bodu.

Vodící linie	
	Značka A  – označuje první bod vodící linie.
	Značka B  – označuje poslední bod vodící linie. Šedá barva = minimální vzdálenost nebyla ujeta.
	Zrušení značky A – ruší proces značky A. Systém se vrací k předchozí AB vodící linii (je-li stanovena).
	Značka B dalšího řádku  – označuje poslední bod řádku.
	Stupeň azimutu  – poskytuje přímou vodící linii měřenou prostřednictvím stupňů ve směru pohybu hodinových ručiček z výchozího stavu sever-jih. Sever = 0, Východ = 90, Jih = 180, Západ = 270.
	A+ Nudge – posouvá stávající vodící linie směrem k aktuální poloze vozidla.
	Další přímá vodící linie – zobrazuje další přímou dráhu AB nebo řídicí linii stupně azimutu, která je uložena v aktuální úloze.
	Další vodící linie zakřivené dráhy AB – zobrazuje další vodící linii zakřivené dráhy AB, která je uložena v aktuální úloze.
	Další vodící linie soustředné kruhové dráhy – zobrazuje další vodící linii soustředné kruhové dráhy, která je uložena v aktuální úloze.
	Předběžná korekce zakřivení – pomocí „ukazatele“ určuje, kam je aktuálně řízené vozidlo naváděno.

## Možnosti obrazovky

### Funkce přiblížit / oddálit



Ikony – používají se pro Matrix Pro 570GS



Tlačítka – používají se pro Matrix Pro 840GS

Zobrazení vozidla – ikony nebo tlačítka upravují výhled z vozidla nebo perspektivu k horizontu od výhledu z vozidla po ptačí perspektivu.



Zobrazení pole – ikony nebo tlačítka zmenšují / zvětšují plochu zobrazenou na obrazovce.



### Panorama



Šipky – pohybují zobrazenou plochou mapy příslušným směrem, aniž by došlo k pohybu vozidla.



Globální pohled – rozšiřuje zobrazení obrazovky na nejširší možnou plochu.

## Možnosti navádění RealView Guidance



Výběr videokamery – umožňuje zvolit jedno z až osmi dostupných zobrazení kamery, pokud je nainstalovaný modul volby videa (VSM).



Dělený obraz kamery -umožňuje zvolit jedno ze dvou nastavení čtyř vstupů kamery (A / B / C / D nebo E / F / G / H) a rozdělit displej na čtyři samostatná pole videa.



Nastavení navádění pomocí videa – poskytuje přístup k navádění pomocí videa a úhlu řízení a úpravě vodicích linií.



Navádění pomocí videa – umožňuje na jednotlivá pole videa umístit trojrozměrné zobrazení vodicích linií pro podporu navigace.



Indikátor úhlu řízení – udává směr, ve kterém je nutné otočit volantem.



Ikony nahoru a dolů – používají se k nastavení vodicích linií a osy horizontu, tak aby odpovídaly pohledu kamery.



Pořizování fotografií pomocí kamery – ukládá fotografie aktuálního zobrazení na obrazovce na USB jednotku.

## Možnosti mapování

\*Dostupný pouze tehdy, pokud systém obsahuje řízení dávky od jiného výrobce.



Mapa pokrytí – zobrazuje plochy pokryté nářadím bez ohledu na to, zda byl produkt aplikován.



Předepsaná mapa – přednastavená mapa, která řídící jednotce dávkování poskytuje informace k použití při aplikaci produktu



Mapa ošetření – zobrazuje, kolik produktu bylo aplikováno a kde, přičemž pro označení úrovně v poměru k přednastavení používá barvy nebo automaticky stanovuje maximální a minimální úrovně



Mapa cílové dávky – zobrazuje cílovou rychlost ošetření, které se řídící jednotka dávkování v jednotlivých oblastech pokusila dosáhnout (lze monitorovat ze záložky řízení dávkování)



Zobrazení vozidla – ikony upravují zobrazení vozidla nebo perspektivu k horizontu od zobrazení vozidla po ptačí perspektivu.



Zobrazení pole – ikony zmenšují / zvětšují plochu zobrazenou na obrazovce.



## PANEL NAVÁDĚNÍ

Panel navádění poskytuje informace o zvolených volitelných informacích, navigační činnosti a stavu sekce.

### Aktivita systému navigace a monitorování postřikovacího rámu

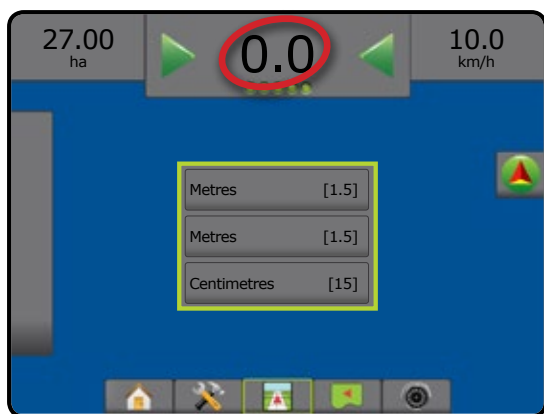
Stav GNSS – zobrazuje „žádné GNSS“, pokud není GNSS dostupné, anebo „pomalé GNSS“, pokud GNSS přijímá GGA data pomaleji než rychlostí 5Hz

Chyba stranové úchytky – zobrazuje vzdálenost od požadované vodící linie

Současná aktivita – zobrazuje aktivity jako je označení bodu A nebo B, přiblížení se ke konci řady, určení okamžiku otočení a vzdálenost potřebnou k návratu do označeného bodu

Stav sekce – pro každou naprogramovanou sekci se zobrazuje jeden bod: zelený bod znamená, že sekce je aktivní a červený bod znamená, že sekce aktivní není

Obr. 7-2: Aktivita systému navigace / Stav sekce



### Chyba stranové úchytky

Vzdálenost okolo vodící linie, která je vnímána jako nulová chyba, může být upravena prostřednictvím Konfigurace-> Navádění-> Citlivost navádění.

Chcete-li změnit formát zobrazení vzdálenosti:

1. Stiskněte políčko Aktivita systému navigace na panelu navádění.
2. Zvolte formát měření.

### Volitelné informace

Rychlost – zobrazuje aktuální rychlost dráhy

Směr – zobrazuje průběh dráhy ve směru hodinových ručiček z výchozího stavu sever-jih. Sever = 0°, východ = 90°, jih = 180°, západ = 270°.

Celková ošetřená plocha – zobrazuje celkovou plochu, která byla ošetřena produktem, včetně ploch, které byly ošetřeny dvakrát

Doba ošetření – zobrazuje celkovou dobu ošetření aktivní během plnění aktuální úlohy

Čas – zobrazuje aktuální čas na základě zvoleného časového pásma

Číslo řádku – zobrazuje aktuální číslo řádku s ohledem na výchozí vodící linii AB, směřující od A do B. Číslo bude kladné, pokud se vozidlo pohybuje vpravo od výchozího stavu AB, nebo záporné, pokud se vozidlo pohybuje vlevo od výchozího stavu AB.

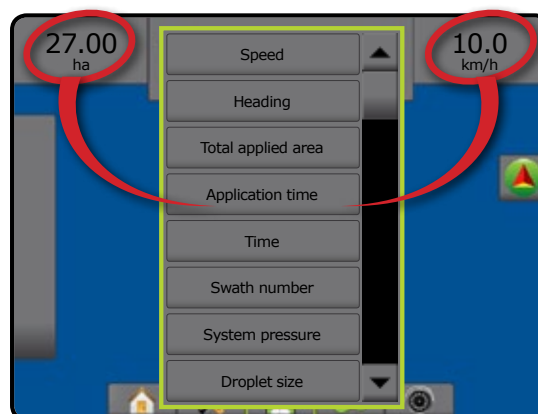
Tlak v systému – zobrazuje aktuální tlak v systému (dostupné pouze je-li v systému aktivní vstupní / výstupní modul)

Velikost kapky – zobrazuje aktuální velikost kapek trysky (dostupné pouze je-li v systému aktivní vstupní / výstupní modul)

Aktuální rychlost ošetření – zobrazuje aktuální rychlost ošetření (dostupná pouze tehdy, pokud systém obsahuje řízení dávky od jiného výrobce)

Cílová aplikovaná dávka – zobrazuje cílovou aplikovanou dávku (dostupná pouze tehdy, pokud systém obsahuje řízení dávky od jiného výrobce)

Obr. 7-3: Volitelné informace

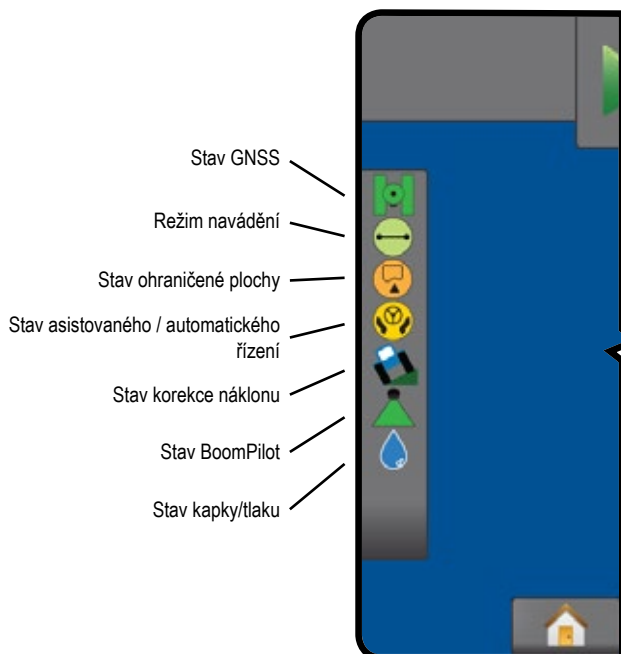


## STAVOVÝ PANEĽ

Stavový panel poskytuje informácie o stave GNSS, režimu navádění, ohraničené ploše, využití asistovaného / automatického řízení, korekci náklonu, stavu kontroly náradí, stavu kapky / tlaku, stavu proudu v trysce a stavu řízení dávkování.

Příslušné informace o stavu se zobrazí po stisknutí ikony.

Obr. 7-4: Stavový panel



### Stav GNSS

- Zelená = GPS, GLONASS nebo SBAS (DGPS je / není vyžadováno)
- Žlutá = pouze GPS
- Červená = žádné GNSS
- 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 = žádná navigace

### Stav ohraničené plochy

- Vnější ohraničení = dráha mimo ohraničenou plochu
- Vnitřní ohraničení = dráha uvnitř ohraničené plochy
- Žádná ikona = ohraničení není stanoveno

### Stav asistovaného / automatického řízení

- Zelená = zapnuto, aktivně řízeno
- Žlutá = povoleno, byly splněny všechny podmínky pro umožnění asistovaného / automatického řízení
- Červená = zakázáno, nebyly splněny všechny podmínky pro umožnění asistovaného / automatického řízení
- Žádná ikona – není instalovaný žádný systém asistovaného / automatického řízení

### Stav korekce náklonu

- Barevná = zapnuto, aktivně probíhající korekce náklonu
- Červená = zakázáno
- Žádná ikona – v systému není nainstalován žádný modul náklonu gyro, anebo je náklon přidružený k systému asistovaného / automatického řízení

### Stav BoomPilot

- Zelená = automaticky
- Žlutá = všechny zapnuty
- Červená = vypnuto / ručně
- Žádná ikona = jedna sekce (SmartCable nebo SDM není v systému nainstalován)

### Stav kapky / tlaku

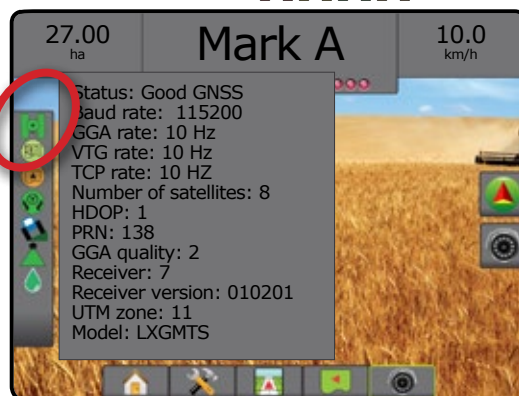
- Barva = zapnuto. Barva kapky přímo souvisí s její aktuální velikostí. Možnosti barev zahrnují:
- Přeškrtnuto = vypnuto
- Žádná ikona = žádná sada senzoru tlaku prostředí není nainstalována, žádné sledování senzoru tlaku na DCM

## Obrazovky uvádějící stav / informace

### Stav GNSS

Stav GNSS zobrazuje informace o aktuálním stavu GNSS včetně údajů o rychlosti dat, počtu satelitů v dosahu, HDOP a stavu PRN, o přijimači a verzi, kvalitě satelitu a ID a pásnu UTM.

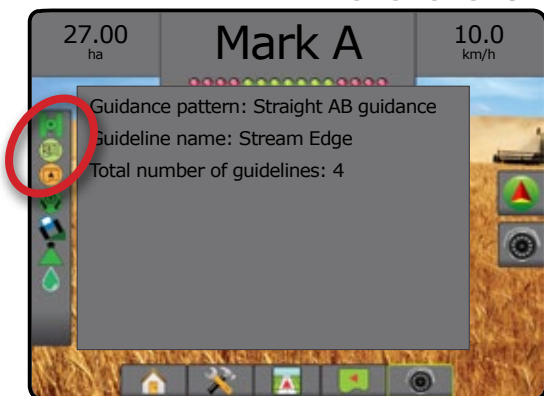
1. Stiskněte ikonu STAV GNSS



## Stav režimu navádění

Stav režimu navádění zobrazuje informace týkající se vzorů navádění, názvu aktuálního navádění a počtu navádění uložených v konzole.

1. Stiskněte ikonu REŽIM NAVÁDĚNÍ .



## Stav ohraničené plochy


Stav ohraničené plochy zobrazuje informace týkající se ploch, které jsou aktuálně ohraničeny.

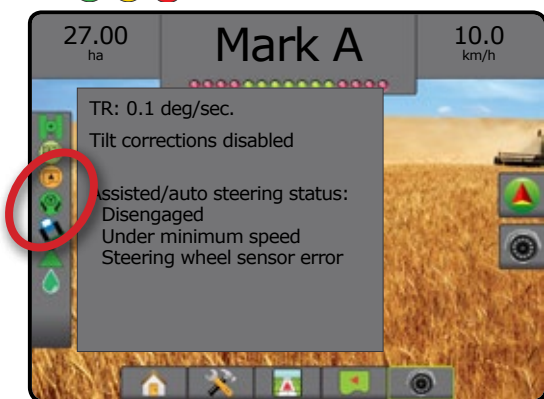
1. Stiskněte ikonu OHRANIČENÁ PLOCHA .



## Stav asistovaného / automatického řízení

Stav asistovaného / automatického řízení zobrazuje informace týkající se aktuálního stavu systému asistovaného / automatického řízení, a to včetně stavu náklonu.

1. Stiskněte ikonu STAVU ASISTOVANÉHO / AUTOMATICKÉHO ŘÍZENÍ .



## Stav korekce náklonu

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

1. Stiskněte ikonu STAV KOREKCE NÁKLONU .



## Stav BoomPilot

Stav BoomPilot zobrazuje informace týkající se aktuálního stavu systému BoomPilot.

1. Stiskněte ikonu STAV BOOMPILOT .



## Stav kapky / tlaku



Stav kapky / tlaku zobrazuje informace, které se týkají aktuálního stavu velikosti kapky a tlaku v systému.

1. Stiskněte ikonu STAV KAPKY / TLAKU .



## NAVIGAČNÍ OBRAZOVKY

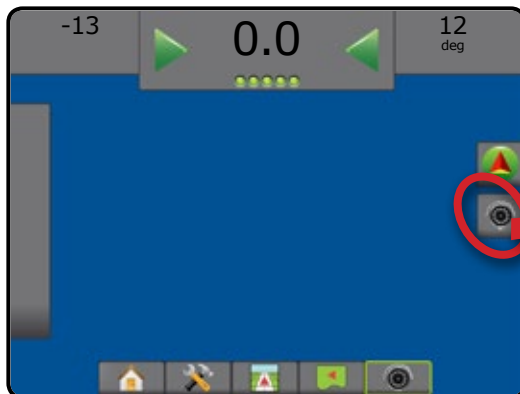
Přístup k navádění a navigaci je možný z obrazovky zobrazení vozidla, obrazovky zobrazení pole nebo z obrazovky RealView.

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

Obr. 7-5: Možnosti obrazovky navádění




Ikony přiblížení / oddálení nejsou k dispozici v Matrix Pro 840GS ani na stránkách navádění RealView



- Hlavní obrazovka / úloha (nebo stiskněte tlačítko hlavní obrazovky)
- Nastavení jednotky
- Navádění zobrazení vozidla
- Navádění zobrazení pole
- Navádění Realview

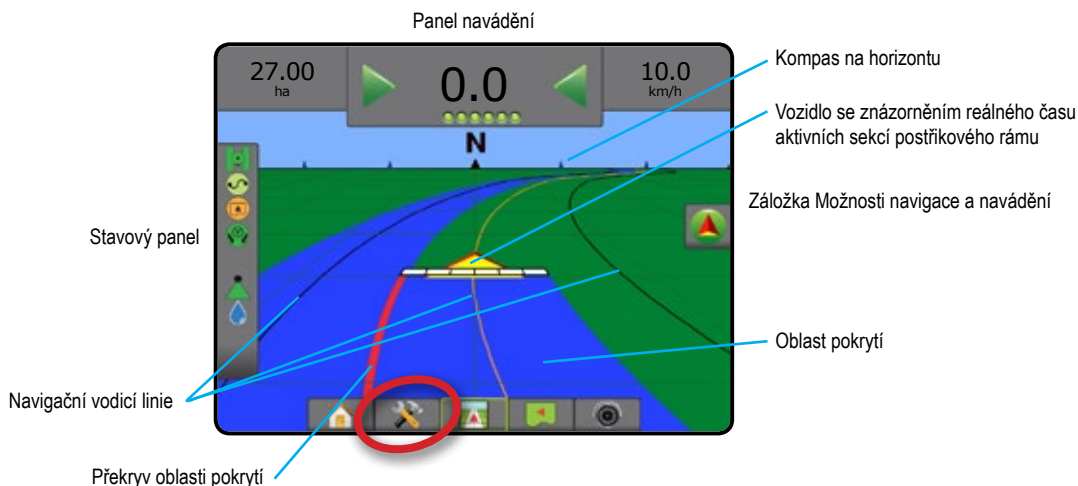
## Zobrazení vozidla

 Zobrazení vozidla vytváří počítačem generovaný obraz polohy vozidla, který je zobrazen v oblasti ošetření. Tato obrazovka umožňuje přístup ke všem nastavením a možnostem navigace, a to prostřednictvím záložky Možnosti, která je umístěná na pravé straně obrazovky.

Pro přístup na obrazovku Zobrazení vozidla:

1. Stiskněte záložku NAVÁDĚNÍ ZOBRAZENÍ VOZIDLA .

Obr. 7-6: Zobrazení vozidla





## Navádění pomocí obrazovky

- Vodící linie
  - ◀ Oranžová – aktivní čára navádění
  - ◀ Černá (vícenásobná) – sousední čára navádění
  - ◀ Černá – čára ohraničení
- Body – značky pro stanovené body
  - ◀ Červený bod – návrat do bodu
  - ◀ Modrý bod – značka A
  - ◀ Zelený bod – značka B
- Kompas horizontu – základní směr lze zobrazit na horizontu (v přibližném stavu)
- Oblast pokrytí – zobrazuje ošetřenou plochu a překryv:
  - ◀ Modrá – jedno ošetření
  - ◀ Červená – dvě nebo více ošetření
- Sekce
  - ◀ Prázdňá políčka – neaktivní sekce
  - ◀ Bílá políčka – aktivní sekce

## Záložka Možnosti navigace a navádění



## Tlačítko nápovědy pro konzolu Matrix Pro 840GS

- Přiblížení / oddálení a perspektiva – tlačítka Nahoru / dolů   nastavují zobrazení vozidla nebo perspektivu vůči horizontu, a to v rozsahu od zobrazení vozidla po ptačí perspektivu.

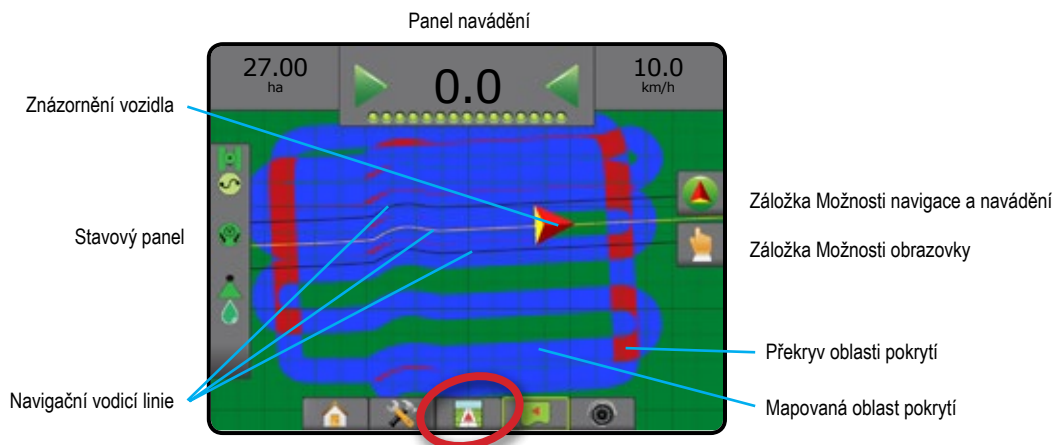
## Zobrazení pole

Zobrazení pole vytváří počítačem generovaný obraz polohy vozidla a ošetřené plochy, a to z vzdušné perspektivy. Tato obrazovka umožňuje přístup ke všem nastavením včetně panoramatického režimu, a to prostřednictvím záložky Možnosti, která je umístěná na pravé straně obrazovky.

Pro přístup na obrazovku Zobrazení pole:

1. Stiskněte záložku NAVÁDĚNÍ ZOBRAZENÍ POLE .


Obr. 7-7: Zobrazení pole



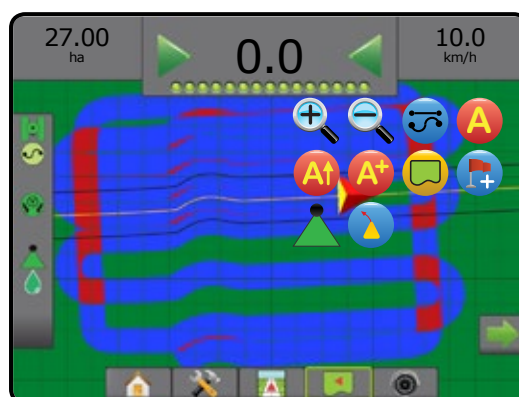
## Navádění pomocí obrazovky

- Vodící linie
  - ◀ Oranžová – aktivní čára navádění
  - ◀ Černá (vícenásobná) – sousední čára navádění
  - ◀ Černá – čára ohraničení
- Body – značky pro stanovené body
  - ◀ Červený bod – návrat do bodu
  - ◀ Modrý bod – značka A
  - ◀ Zelený bod – značka B
- Oblast pokrytí – zobrazuje ošetřenou plochu a překryv
  - ◀ Modrá – jedno ošetření
  - ◀ Červená – dvě nebo více ošetření

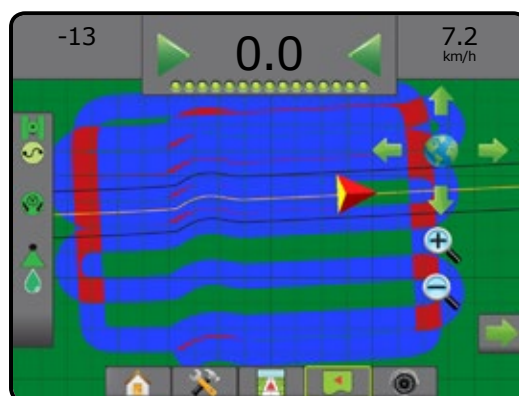
## Tlačítko nápovědy pro konzolu Matrix Pro 840GS

- Přiblížení / oddálení – tlačítka Nahoru / dolů   nastavují viditelné plochy mapy.

## Záložka Možnosti navigace a navádění




## Záložka Možnosti obrazovky








## REŽIMY NAVÁDĚNÍ

	<h3>Navádění po přímé dráze AB</h3> <p>Navádění po přímé dráze AB poskytuje navádění po přímé dráze, a to na základě referenčních bodů A a B. Výchozí body A a B jsou použity k výpočtu paralelních vodicích linií.</p> <p><i>POZNÁMKA: Odsazení sousedních vodicích linií se vypočítává pomocí šířky navádění: více informací se dozvíte v části „Konfigurace“ v kapitole Nastavení systému.</i></p>	
	<h3>Navádění po zakřivené dráze AB</h3> <p>Navádění po zakřivené dráze AB poskytuje navádění podél zakřivených linií, a to na základě výchozí referenční linie AB. Tento výchozí stav se používá k výpočtu dalších vodicích linií.</p> <p><i>POZNÁMKA: U navádění po zakřivené dráze se doporučuje nepřekročit 30° v rámci AB vodička.</i></p> <p><i>Odsazení sousedních vodicích linií se vypočítává pomocí šířky navádění: více informací se dozvíte v části „Konfigurace“ v kapitole Nastavení systému.</i></p> <p><i>TIP: Při práci na ohraničené ploše bude pro typ navádění, který přesahuje stanovené body AB, použito navádění po přímé dráze.</i></p>	
	<h3>Navádění po soustředných kruhových drahách</h3> <p>Navádění po soustředných kruhových drahách poskytuje navádění po kruhových drahách se společným středem a posunem směrem do středu nebo od středu, a to na základě výchozí referenční linie AB. Tento výchozí stav se používá k výpočtu dalších vodicích linií.</p> <p>Používá se pro ošetření postřikovou látkou na kruhovém poli při navádění po kruhových drahách, které odpovídají poloměru centrálního systému zavlažování.</p> <p><i>POZNÁMKA: Odsazení sousedních vodicích linií se vypočítává pomocí šířky navádění: více informací se dozvíte v části „Konfigurace“ v kapitole Nastavení systému.</i></p>	
	<h3>Navádění při posledním průjezdu</h3> <p>Navádění při posledním průjezdu* nabízí skutečnou navigaci pro poslední průjezd. Konzola automaticky určí nejbližší ošetřenou plochu a na základě toho definuje rovnoběžnou vodicí čáru.</p> <p><i>POZNÁMKA: Pokud je ohraničení stanoveno, ale během procesu stanovení ohraničení nedošlo k žádnému ošetření, navádění nebude aktivováno.</i></p>	
	<h3>Navigace další řádek</h3> <p>Navigace dalšího řádku* určuje umístění dalšího řádku a poskytuje navádění při přejezdu z konce jednoho řádku na začátek dalšího. Když operátor označí konec řádku a začne zatáčet na další řádek, dostane k dispozici navádění na přímou linii AB na dalším řádku. Jakmile se vozidlo dostane do správné linie dalšího řádku, navádění se vypne.</p> <p><i>POZNÁMKA: Odsazení dalšího řádku se vypočítává pomocí šířky navádění: více informací se dozvíte v části „Konfigurace“ v kapitole Nastavení systému.</i></p> <p><i>Navigace dalšího řádku neposkytuje podporu pro přeskokování řádků.</i></p>	
	<h3>Žádné navádění</h3> <p>Žádná navigace* vypíná navádění.</p> <p><i>POZNÁMKA: Režim žádné navigace nezpůsobí vymazání vodicích linií a bodů z konzoly. Chcete-li z konzoly smazat stanovená / uložená data, zjistěte více v části „Správa dat“ v kapitole Nastavení systému.</i></p>	

\*V závislosti na nainstalovaném systému asistovaného / automatického řízení nemusí být všechny možnosti navádění k dispozici.


## VODICÍ LINIE

Dostupnost vodicích linií AB, vodicích linií Azimut, vodicích linií dalšího průjezdu a vodicích linií dalšího řádku závisí na aktuálním režimu navádění. Na konzole může být uloženo až 25 stanovených vodicích linií na úlohu. Přepnutí z jednoho režimu navádění do druhého způsobí změnu aktuálně dostupných vodicích linií.



V každém režimu navádění mohou být vytvořeny mnohonásobné vodicí linie. Je-li v jednom režimu navádění uložena minimálně jedna vodicí linie, zobrazí se funkce Další vodicí linie. Stisknutím možnosti další vodicí linie    bude vozidlo nasměřováno na další vodicí linii uloženou v konzole.

Uživatel má možnost duplikovat a upravovat úlohy za účelem opětovného použití ohraničení a vodicích linií v rámci dalších ošetření stejného pole, a to prostřednictvím softwaru Fieldware Link nebo části Data -> Data úlohy -> Spravovat.

### Navádění předběžné korekce zakřivení

 Navádění předběžné korekce zakřivení určuje pomocí „ukazatele“, kam je aktuálně řízené vozidlo naváděno. Předběžná korekce zakřivení je dostupná ve všech režim navádění.

Chcete-li navádění předběžné korekce zakřivení aktivovat:



1. Stiskněte záložku MOŽNOSTI NAVIGACE A NAVÁDĚNÍ  pro zobrazení navádění.
2. Zvolte ikonu PŘEDBĚŽNÁ KOREKCE ZAKŘIVENÍ .

Ukazatel se zobrazí na navigační obrazovce.



Obr. 7-9: Předběžná korekce zakřivení








Chcete-li navádění předběžné korekce zakřivení odstranit:

1. Stiskněte záložku MOŽNOSTI NAVIGACE A NAVÁDĚNÍ  pro zobrazení navádění.
2. Zvolte ikonu PŘEDBĚŽNÁ KOREKCE ZAKŘIVENÍ .

### Vyznačení bodů A a B


  Chcete-li stanovit vodicí linii AB:

1. Najedte do požadované polohy odpovídající bodu A .
2. Stiskněte záložku MOŽNOSTI NAVIGACE A NAVÁDĚNÍ  pro zobrazení navádění.
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. „Přejete si tuto vodicí linii pojmenovat?“

Stiskněte:

- ▶ Ano – pro zadání jména a uložení vodicí linie v konzole
- ▶ Ne – pro automatické vygenerování jména a uložení vodicí linie v konzole

Konzola začne nyní poskytovat navigační informace.

**POZNÁMKA:** Ikona Značka B  není k dispozici pro výběr (je zobrazena šedě), dokud není ujeta minimální vzdálenost (3 metry u navádění po přímé nebo zakřivené dráze a 50 metrů u navádění po soustředných kruhových drahách).

**POZNÁMKA:** Pro zahájení navádění po soustředných kruhových drahách není nutné projet po celém obvodu kruhového pole.

Pomocí ikony ZRUŠENÍ ZNAČKY  zrušíte příkaz pro značku A a vrátíte se tak k původně stanovené trase (je-li stanovena).

Obr. 7-10: Bod Značky A



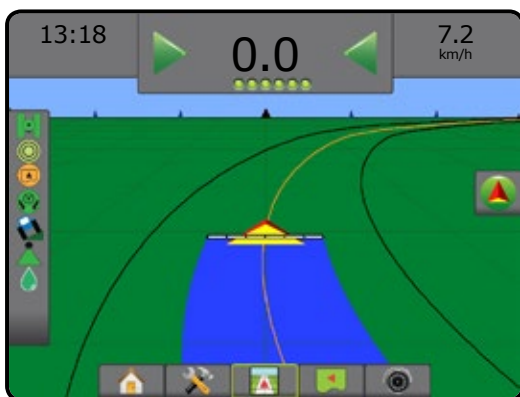
Obr. 7-11: Bod Značky B



Obr. 7-12: Uložení vodící linie




Obr. 7-13: Sledování navádění



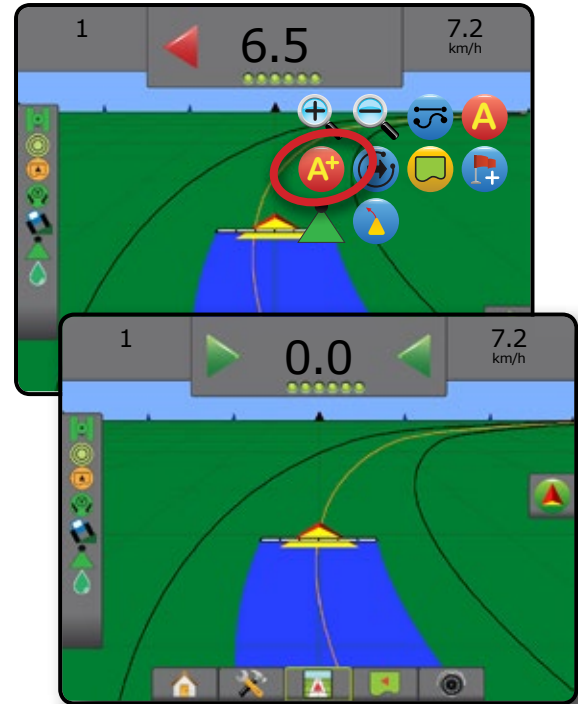
## Funkce posun A+

**A+** Funkce posunu A+ umožňuje posun stávajících vodících linií směrem k aktuální poloze vozidla.


Chcete-li nastavit vodící linie:

1. Stisknete záložku MOŽNOSTI NAVIGACE A NAVÁDĚNÍ  pro zobrazení navádění.
2. Stisknete ikonu POSUN A+ **A+**.



Obr. 7-14: Posun A+




## Funkce další vodící linie

 Je-li uložena minimálně jedna vodící linie, zobrazí se funkce další vodící linie. Stisknutím možnosti další vodící linie bude vozidlo nasměřováno na další vodící linii uloženou v konzole.

Chcete-li přejít na další dostupné vodící linie:

1. Stiskněte záložku MOŽNOSTI NAVIGACE A NAVÁDĚNÍ  pro zobrazení navádění.
2. Stiskněte ikonu DALŠÍ VODICÍ LINIE .

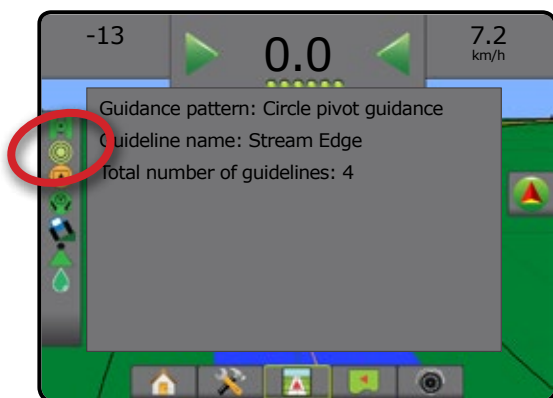
Pro navigaci mezi jednotlivými vodícími liniemi stiskněte znovu ikonu DALŠÍ VODICÍ LINIE .

Obr. 7-15: Další vodící linie




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

Obr. 7-16: Zobrazení aktivních vodících linií



## Vodící linie posledního průjezdu

 Navádění při posledním průjezdu nabízí skutečnou navigaci pro poslední průjezd. Konzola automaticky určí nejbližší ošetřenou plochu a na základě této plochy stanoví rovnoběžnou vodící linii.

*POZNÁMKA: \*V závislosti na nainstalovaném systému asistovaného / automatického řízení nemusí být navádění při posledním průjezdu k dispozici.*

Chcete-li aktivovat vodící linie posledního průjezdu:

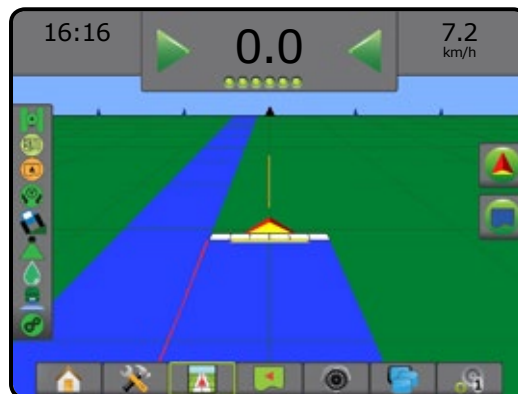
1. Najedte do požadované polohy a proveďte první průjezd.
2. Najedte vedle ošetřené plochy.
3. Konzola začne nyní poskytovat navigační informace.

*POZNÁMKA: Pokud je ohraničení stanoveno, ale během procesu stanovení ohraničení nedošlo k žádnému ošetření, navádění nebude aktivováno.*

Obr. 7-17: První průjezd



Obr. 7-18: Sledování navádění






## Vodící čára dalšího řádku

Navigatione dalšího řádku určuje na základě naprogramované šířky navádění umístění dalšího řádku a poskytuje navádění při přejezdu z konce uživatelem označeného řádku na začátek řádku dalšího. Jakmile operátor označí konec řádku, dostane k dispozici navádění na přímou dráhu AB na stávajícím řádku a navádění na další řádek. Jakmile se vozidlo dostane do správné linie dalšího řádku, navádění se vypne.

**POZNÁMKA:** Odsazení dalšího řádku se vypočítává pomocí šířky navádění: více informací se dozvíte v části „Konfigurace“ v kapitole Nastavení systému.

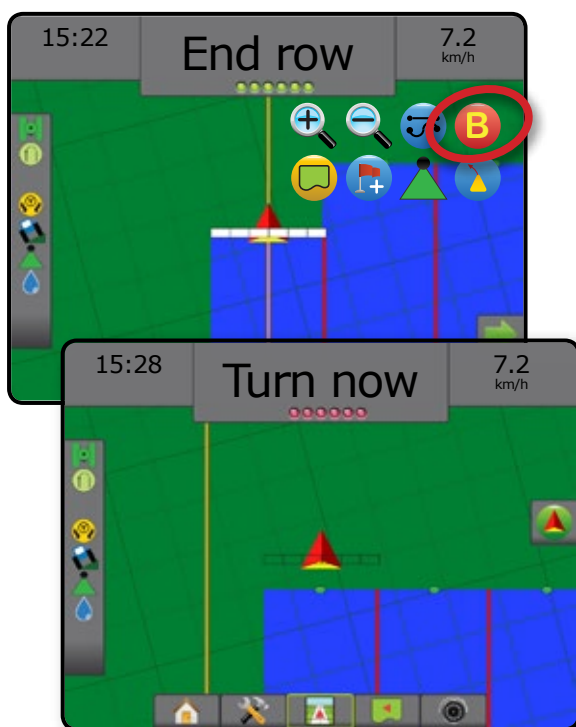
**POZNÁMKA:** \*V závislosti na nainstalovaném systému asistovaného / automatického řízení nemusí být navigace dalšího řádku k dispozici.

Chcete-li aktivovat Vodící linii dalšího řádku:

1. Stiskněte záložku MOŽNOSTI NAVIGACE A NAVÁDĚNÍ  pro zobrazení navádění.
2. Na konci řádku (zatímco sledujete přímou linii) stiskněte ikonu ZNAČKA B .
  - ◀ Konec řádku bude označen zeleným bodem .
3. Zatočte směrem k dalšímu řádku.
4. Na základě směru zatočení bude poskytnuto navádění na další sousední řádek.
  - ◀ Jakmile bude vozidlo v řádku, vodící linie bude odstraněna.
5. Tento postup opakujte na konci každého řádku.

**POZNÁMKA:** Navigace dalšího řádku neposkytuje podporu pro přeskokování řádků.

Obr. 7-19: Označení konce řádku




## Stupeň azimutu

**A↑** Azimut je definován jako úhel horizontu měřený ve směru pohybu hodinových ručiček od severu. Při použití azimutu představuje střed imaginárního kruhu bod, ze kterého azimut vychází. Sever = 0°, východ = 90°, jih = 180°, západ = 270°.

Stupeň azimutu může být zadán za účelem stanovení přesné polohy vozidla. Stupeň azimutu může být zadán, je-li vybrán režim přímého AB navádění.

Chcete-li stanovit vodící linii pomocí stupně azimutu:

1. Stiskněte záložku MOŽNOSTI NAVIGACE A NAVÁDĚNÍ  pro zobrazení navádění.
2. Stiskněte ikonu AZIMUT **A↑** pro zadání stupně azimutu.
3. Pro stanovení stupně azimutu použijte vstupní obrazovku.
4. „Přejete si tuto vodící linii pojmenovat?“  
Stiskněte:

- ▶ Ano – pro zadání jména uložení vodící linie
- ▶ Ne – pro automatické vygenerování jména

Konzola začne nyní poskytovat navigační informace.

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

Obr. 7-20: Navádění pomocí azimutu







## OHRANIČENÍ OŠETŘENÍ

Ohraničení ošetření stanoví plochy, které jsou nebo nejsou ošetřeny postřikovou látkou za použití systémů ABSC nebo BoomPilot. Ohraničení mohou být stanovena v jakémkoli režimu navádění. Současně může být uloženo jedno vnější a až pět (5) vnitřních ohraničení.



Prostřednictvím softwaru Fieldware Link nebo pomocí části Data -> Data úlohy -> Spravovat, má uživatel možnost duplikovat a upravovat úlohy za účelem opětovného použití ohraničení a vodicích linií v rámci dalších ošetření stejného pole.


Chcete-li stanovit vnější ohraničení ošetření:

1. Najedte do požadované polohy na obvodu oblasti ošetření.
2. Stiskněte záložku MOŽNOSTI NAVIGACE A NAVÁDĚNÍ  pro zobrazení navádění.
3. Stiskněte ikonu OHRANIČENÍ, zatímco je vozidlo v pohybu .
4. Projedte po obvodu oblasti ošetření.
5. Dokončete ohraničení:
  - ▶ Projedte dráhu v rozmezí šířky řádku, která odpovídá šířce v počátečním bodě. Ohraničení se uzavře automaticky (bílá vodicí linie se změní na černou).
  - ▶ Stiskněte ikonu UKONČIT OHRANIČENÍ . Přímá čára dokončí ohraničení mezi vaší aktuální pozicí a výchozím bodem.
6. Stiskněte:
  - ▶ Uložit – pro uložení ohraničení
  - ▶ Smazat – pro smazání ohraničení

**POZNÁMKA:** Na vnějším nebo výchozím ohraničení není pro výběr k dispozici ikona UKONČIT OHRANIČENÍ  (je zobrazena šedě), dokud není ujeta minimální vzdálenost (pět šířek řádku).

Je-li mapování ohraničení s jednou nebo více sekcí zahrnuto a vypnuto, je nezbytné zachovat konfiguraci této sekce během průjezdu ohraničením. Jakékoli změny v počtu zapnutých sekcí a tudíž i v šíři stroje provedené po zahájení procesu mapování ohraničení, bude mít za následek mapování ošetření za vnějším ohraničením všech naprogramovaných sekcí, přičemž tyto sekce nemusí být v době průjezdu ohraničením nutně zapnuty.

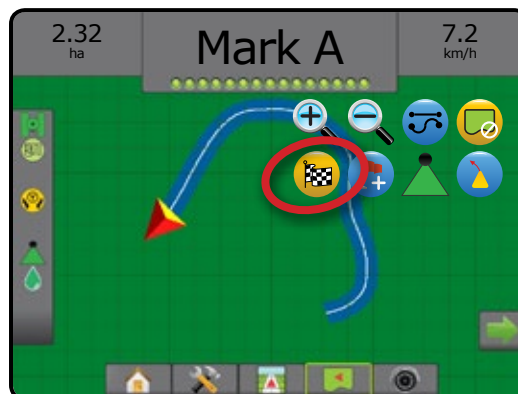
Jsou-li během mapování ohraničení některé sekce vypnuty, je nutné přepnout BoomPilot do ručního režimu  a ZAPNOUT hlavní spínač a spínače sekcí, a to pro všechny sekce, které budou použity během průjezdu ohraničením. Jakmile je průjezd ohraničením dokončen, spínače sekcí mohou být VYPNUTY, Hlavní spínač zůstane ZAPNUTÝ, BoomPilot může být vrácen do automatického režimu  a automatická kontrola sekce může být poté použita.

**POZNÁMKA:** Je-li ohraničení mapováno s některými sekcemi, jak je uvedeno výše, bud možná nutné použít ikonu POSUN A+  na vodicí linii směrem do správné polohy pro následující průjezdy na poli.

Obr. 7-21: Probíhá ohraničení



Obr. 7-22: Ukončení ohraničení – Přímá linie k počátečnímu bodu




Obr. 7-23: Ukončení ohraničení – Dráha k počátečnímu bodu



Obr. 7-24: Uložení ohraničení



Pro zrušení procesu stanovení nového ohraničení pole a návrat k předchozímu ohraničení (je-li stanoveno) použijte ikonu ZRUŠENÍ OHRANIČENÍ .


Chcete-li stanovit jedno nebo více vnitřních ohraničení, postupujte stejně jako při stanovení výchozího ohraničení.

Obr. 7-25: Přidání vnitřního ohraničení

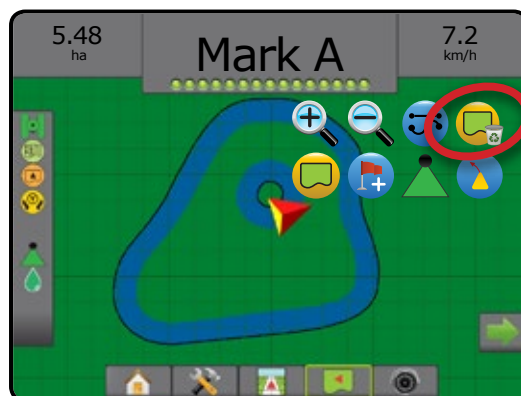




Při vytváření vnějšího nebo výchozího ohraničení bude linie ohraničení na vnější části nejzazší aktivní sekce. Při vytváření vnitřního nebo dodatečného ohraničení bude linie ohraničení na vnitřní části nejvnitřnější aktivní sekce.

Pokud nejsou aktivní žádné sekce, ohraničení bude označeno na ukončení nejzazší sekce.

Pro smazání všech ohraničení pole pro aktuální úlohu použijte ikonu SMAZÁNÍ OHRANIČENÍ .

Obr. 7-26: Smazání ohraničení



V souvislosti s vaší aktuální polohou se na stavovém panelu zobrazí ikona UVNITŘ OHRANIČENÍ  nebo ikona VNĚ OHRANIČENÍ , a to jakmile bude ohraničení stanoveno.

Obr. 7-27: Ohraničení na stavovém panelu



## NÁVRAT DO BODU




Návrat do bodu poskytuje navádění zpět k definovanému bodu v rámci zobrazení vozidla a zobrazení pole. V rámci zobrazení vozidla směřuje šipka vozidlo zpět k definovanému bodu. V rámci zobrazení pole je zobrazen pouze tento bod.

Bod návratu představuje nastavení pro danou úlohu a zůstane v aktivních úlohách aktivní, dokud nebude zrušen.

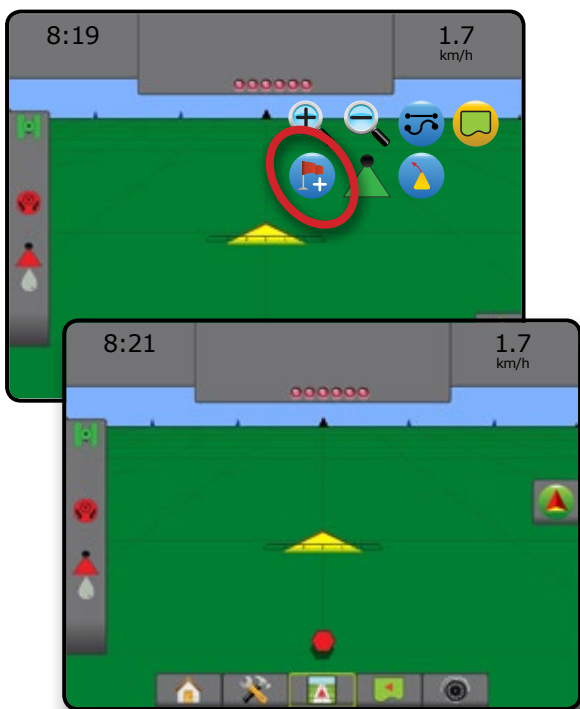
**POZNÁMKA:** \*V závislosti na nainstalovaném systému asistovaného / automatického řízení nemusí být navádění návratu do bodu k dispozici.

### Označení bodu návratu

Chcete-li označit bod návratu:



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

Obr. 7-28: Bod návratu byl stanoven – Výhled z vozidla



### Smazání bodu návratu

Chcete-li smazat stanovený bod návratu:

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



Ikona Smazat bod není dostupná, pokud je aktivní navádění návratu do bodu.

Obr. 7-29: Smazání bodu




### Navádění do bodu návratu

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

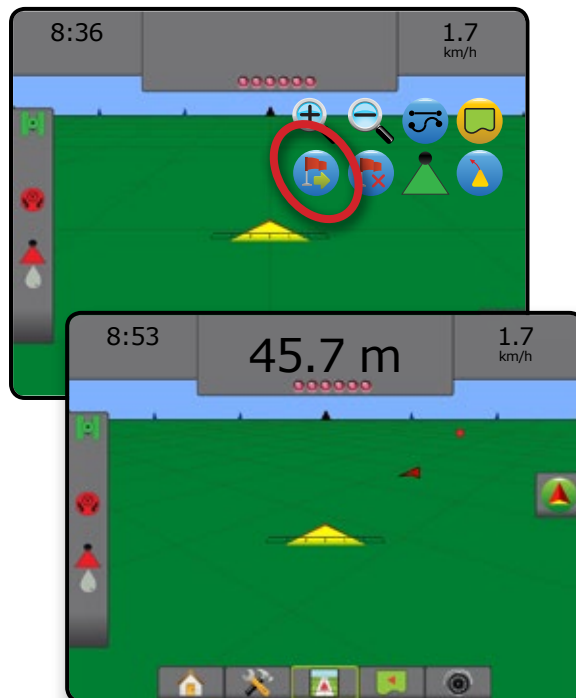
1. Stiskněte záložku MOŽNOSTI NAVIGACE A NAVÁDĚNÍ  pro zobrazení navádění.
2. Stiskněte ikonu NAVÁDĚNÍ NÁVRATU DO BODU .

Konzola začne na panelu navádění uvádět údaje o vzdálenosti vozidla od stanoveného bodu.

Chcete-li vzdálenost a navádění vozidla od stanoveného bodu skrýt, stiskněte ikonu ZRUŠIT NAVÁDĚNÍ NÁVRATU DO BODU .

Navádění nemůže být vypočítáno, pokud se na panelu navádění objeví „?“.

Obr. 7-30: Navádění návratu do bodu – Zobrazení vozidla



## BOOMPILOT

Pro řízení sekce BoomPilot je k dispozici několik možností, a to v závislosti na tom, jaký systém řízení sekce je dostupný a kdy, jaký typ řízení sekce je použit a jaké možnosti jsou povoleny.


Tato sekce obsahuje možnosti nastavení pro následující konfigurace:

- ▶ Žádný řídicí modul sekce
  - pouze konzola
  - s volitelným pracovním vypínačem
- ▶ S řídicím modulem sekce TeeJet a přepínačem nebo ISM
- ▶ S řídicím modulem sekce TeeJet

### Žádný řídicí modul sekce

Pokud systém řízení sekce není dostupný, tak se pro zapnutí nebo vypnutí jednotlivých sekcí používá ikona BoomPilot nebo volitelný pracovní vypínač. Zobrazí se pouze jedna šířka sekce a stavový panel nebude obsahovat žádnou ikonu.



**POZNÁMKA:** Pokud je k dispozici řídicí jednotka ISOBUS, SmartCable, Řídicí modul sekcí (SDM) nebo Modul pro přepínání funkcí (SFM), můžete si o nich přečíst více v následujících sekcích.

**POZNÁMKA:** Pokud GNSS není dostupné, ikona BOOMPILOT je šedá .

### Pouze konzola




Ikona BoomPilot se používá k zapnutí nebo vypnutí sekce.

Chcete-li nastavit konfiguraci:

1. Stiskněte tlačítko na spodní liště SYSTÉMOVÉ NASTAVENÍ .
2. Stiskněte tlačítko na postranní liště KONFIGURACE .
3. Stiskněte **Náradí**.
4. Nastavit „Ikona BoomPilot“ do pozice **Povolit**.

**POZNÁMKA:** Nastavení režimu spuštění BoomPilot nemá žádný vliv na funkci této možnosti.

Chcete-li aplikaci vypnout nebo zapnout pomocí konzoly:

1. Stiskněte záložku MOŽNOSTI NAVIGACE A NAVÁDĚNÍ  pro zobrazení navádění.
2. Stiskněte ikonu BOOMPILOT .
3. Stiskněte ikonu BOOMPILOT  pro zapnutí nebo vypnutí sekce.



Obr. 7-31: Ikona BoomPilot a Indikátor stavového panelu



### S volitelným pracovním vypínačem

Pracovní vypínač se používá k zapnutí nebo vypnutí sekce.

Chcete-li nastavit konfiguraci:

1. Stiskněte tlačítko na spodní liště SYSTÉMOVÉ NASTAVENÍ .
2. Stiskněte tlačítko na postranní liště KONFIGURACE .
3. Stiskněte **Náradí**.
4. Nastavit „Ikona BoomPilot“ do pozice **Zakázat**.

**POZNÁMKA:** Nastavení režimu spuštění BoomPilot nemá žádný vliv na funkci této možnosti.

Na plochách, na kterých je aplikace vyžadována:


1. Přepněte pracovní vypínač do pozice „zapnuto“.

Na plochách, na kterých není aplikace vyžadována:

1. Přepněte pracovní vypínač do pozice „vypnuto“.

### Použití konzoly

Chcete-li sekci kontrolovat pomocí ikony BoomPilot, v případě, že je pracovní vypínač v systému dostupný:

1. Nastavit „Ikona BoomPilot“ do pozice **Povolit**.
2. Pracovní vypínač musí zůstat v pozici „vypnuto“.
3. Stiskněte ikonu BOOMPILOT  pro zapnutí nebo vypnutí sekce.

## S řídicím modulem sekce TeeJet a přepínačem nebo ISM

K dispozici je SmartCable, Řídicí modul sekce (SDM) nebo Modul pro přepínání funkcí (SFM) a přepínač nebo Stavový modul implementace (ISM).

**POZNÁMKA:** Pokud GNSS není dostupné, ikona BOOMPILOT je šedá . Ikona BoomPilot na stavovém panelu bude vypnuta / manuální .

Chcete-li ošetření zapnout nebo vypnout automaticky:

1. Automatický / Manuální spínač postřikovacího rámu musí být v pozici „Auto“.

◀ Automaticky – ikona na stavovém panelu bude zelená .

2. Hlavní spínač a spínače sekce musí být v pozici „zapnuto“.

**POZNÁMKA:** Ošetření může být manuálně kontrolováno, jsou-li v automatickém BoomPilot režimu používány spínače na přepínači anebo spínače napojené na ISM.

Chcete-li ošetření zapnout nebo vypnout manuálně:

1. Automatický / Manuální spínač postřikovacího rámu musí být v pozici „Manuál“.

◀ Manuálně – ikona na stavovém panelu bude červená .

2. Použijte spínače na přepínači anebo spínače napojené na ISM.

## S řídicím modulem sekce TeeJet

SmartCable, Řídicí modul sekce (SDM) nebo Modul pro přepínání funkcí (SFM) jsou k dispozici a BoomPilot je používán k nastavení automatické kontroly sekce v režimu vypnuto / manuální , automatický nebo bodové ošetření .

**POZNÁMKA:** Pokud GNSS není dostupné, ikona BOOMPILOT je šedá . Ikona BoomPilot na stavovém panelu bude vypnuta / manuální .

Chcete-li ošetření zapnout nebo vypnout automaticky:

1. Stiskněte záložku MOŽNOSTI NAVIGACE A NAVÁDĚNÍ pro zobrazení navádění.
2. Stiskněte a uvolněte ikonu BOOMPILOT .
  - ◀ Povolit – ikona na stavovém panelu bude zelená .
  - ◀ Zakázat – ikona na stavovém panelu bude červená .

Chcete-li aplikovat bodové ošetření:

1. Stiskněte záložku MOŽNOSTI NAVIGACE A NAVÁDĚNÍ pro zobrazení navádění.
2. Stiskněte a přidržte ikonu BOOMPILOT nad plochou, kterou chcete ošetřit.
  - ◀ Bodové ošetření – ikona na stavovém panelu bude žlutá .

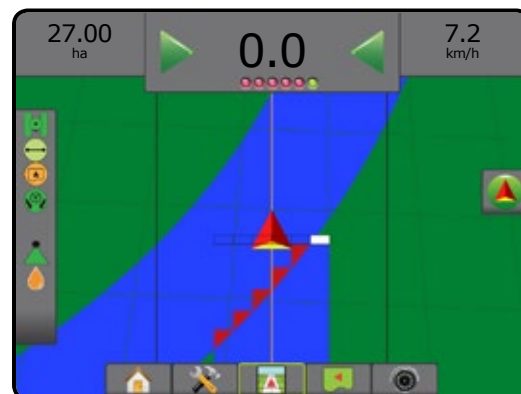
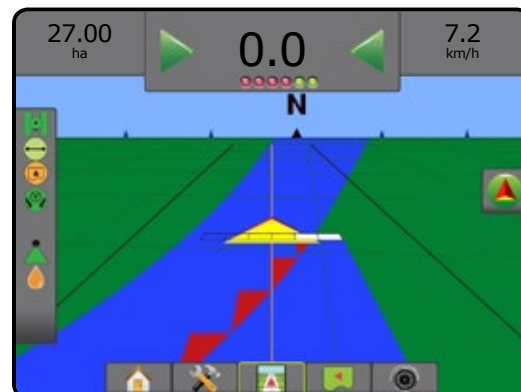
## FUNKCE PŘIBLÍŽIT / ODDÁLIT

### Zobrazení vozidla

Funkce přiblížit / oddálit a perspektiva se používá pro nastavení výhledu z vozidla nebo perspektivy k horizontu, a to v rozsahu od výhledu z vozidla po ptačí perspektivu.

- Funkce přiblížit nastaví zobrazení výhledu z vozidla a zobrazení kompasu na horizontu
- Funkce oddálit nastaví zobrazení výhledu z vozidla z ptačí perspektivy

Obr. 7-32: Od přiblížení po oddálení



### Zobrazení pole

Funkce přiblížit / oddálit se používá pro nastavení viditelné plochy mapy.

- Funkce přiblížit sníží počet viditelných ploch mapy
- Funkce oddálit zvýší počet viditelných ploch mapy



## PANORAMATICKÝ REŽIM

Panoramatický režim umožňuje při navádění zobrazení pole, aby displej byl podle potřeby polohován manuálně. Poloha mimo střed zůstane na displeji zobrazena, dokud bude stisknuta ikona Globální pohled.

Chcete-li nastavit panoramatický režim a panorama na celém displeji:

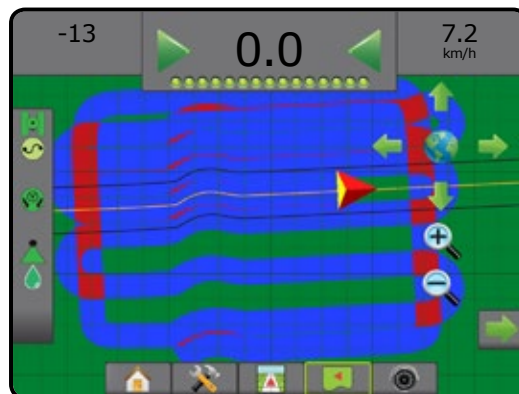
1. Stiskněte záložku MOŽNOSTI DISPLEJE .
2. Stiskněte:
  - ▶ A PŘETÁHNĚTE DISPLEJ příslušným směrem a změňte tak zobrazení na displeji.
  - ▶ ŠIPKY v příslušném směru tak, aby se posunulo zobrazení na displeji (dolů, vlevo, vpravo, nahoru).
  - ▶ ikonu GLOBÁLNÍ POHLED tak, abyste vozidlo na displeji posunuli na střed a rozšířili zobrazení displeje na nejširší možnou plochu.

**POZNÁMKA:** Stiskněte a přidržte ŠIPKY pro rychlou úpravu nastavení.

Chcete-li možnosti panoramatického režimu zavřít:

1. Stiskněte záložku ZAVŘÍT MOŽNOSTI .

Obr. 7-33: Panoramatický režim



## MAPOVÁNÍ OŠETŘENÍ

Mapování ošetření produktů založených na GNSS je dostupné v rámci zobrazení vozidla nebo zobrazení pole, v jakémkoli režimu navádění, pokud je řízení dávky od jiného výrobce odemknuto a pokud je řídicí jednotka dávkování v systému. Mapování může zaznamenat ošetřené plochy (pokrytí), dále kolik produktu bylo použito a kde (ošetření), a může řídit aplikaci jedné nebo různých dávek produktu (s ohledem na přednastavenou cílovou dávku a předpis).

**POZNÁMKA:** Před použitím mapování prosím nastavte nebo ověřte možnosti mapování produktu v sekci Konfigurace-> Produkt. Přečtěte si více o „Produktu“ v kapitole Nastavení systému.

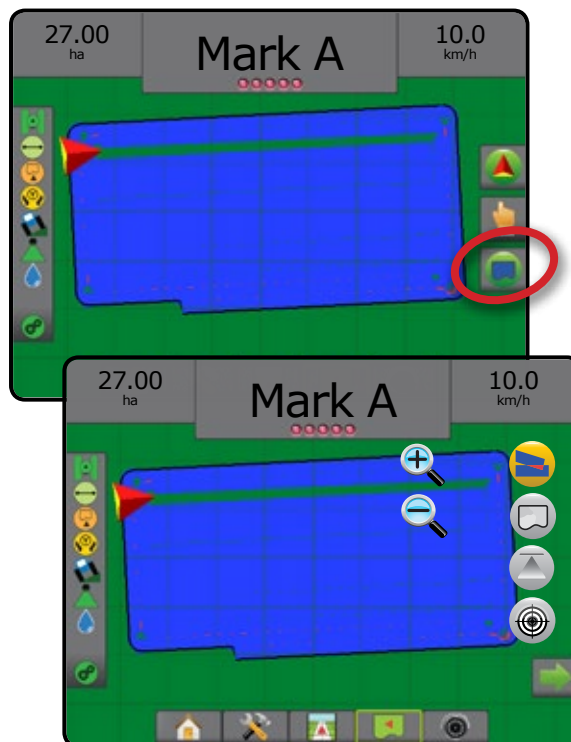
**POZNÁMKA:** Chcete-li se dozvědět více informací, přečtěte si kapitulu Řízení dávkování v tomto návodu.

Chcete-li mapovat ošetření:

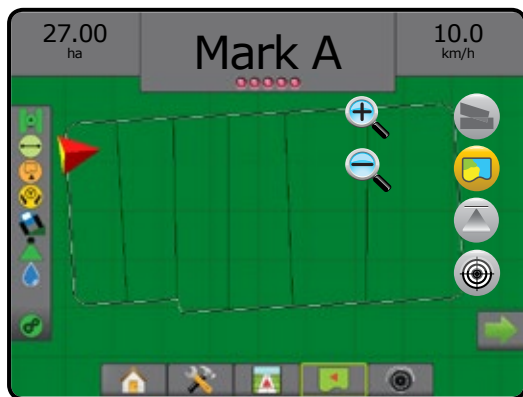
1. Stiskněte NAVÁDĚNÍ ZOBRAZENÍ VOZIDLA nebo NAVÁDĚNÍ ZOBRAZENÍ POLE na dolní liště .
2. Stiskněte záložku MOŽNOSTI MAPOVÁNÍ pro zobrazení možností mapování.
3. Zvolte jednu nebo více možností:
  - ▶ Mapa pokrytí – zobrazuje plochy pokryté nářadím, bez ohledu na to, zda byl produkt aplikován
  - ▶ Předepsaná mapa – přednastavená mapa, která řídicí jednotce dávkování poskytuje informace pro použití při aplikaci produktu
  - ▶ Mapa ošetření – zobrazuje, kolik produktu bylo aplikováno a kde, přičemž pro označení úrovně v poměru k přednastavení používá barvy nebo automaticky stanovuje maximální a minimální úrovně
  - ▶ Mapa cílové dávky – zobrazuje rychlost ošetření, které se regulátor dávky v jednotlivých oblastech pokusil dosáhnout

**POZNÁMKA:** Mapa ošetření a Mapa cílové dávky nemohou být zvoleny zároveň.

Obr. 7-34: Mapa pokrytí



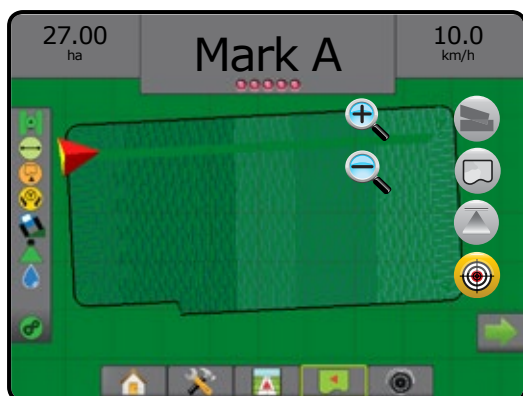
Obr. 7-35: Předepsaná mapa



Obr. 7-36: Mapa ošetření



Obr. 7-37: Mapa cílové dávky









## SPECIFICKÉ MOŽNOSTI REALVIEW

Navádění RealView umožňuje, namísto počítačem vytvořeného obrázku, zobrazit živý vstup videa. Nastavení možností RealView poskytuje přístup k dalším naváděcím nástrojům jako je navádění pomocí videa a indikátor úhlu řízení.

- ▶ Jedna kamera – jedna kamera je připojená přímo ke konzole
- ▶ Modul volby videa – pokud je v systému nainstalovaný Modul volby videa (VSM), pak jsou k dispozici dvě (2) volby videa:
  - Pohled jedné kamery – umožňuje zvolit jeden až z osmi vstupů kamery a zobrazení tohoto vstupu videa měnit.
  - Dělený obraz kamery – umožňuje zvolit jedno ze dvou nastavení čtyř vstupů kamery (A / B / C / D nebo E / F / G / H) a rozdělit zobrazení na čtyři samostatná pole videa.

Pro úpravu pohledu kamery [zpětně, obráceně] přejděte na Nastavení-> Konfigurace-> Video.


Chcete-li využít možnosti RealView:







1. Stiskněte NAVÁDĚNÍ REALVIEW na dolní liště .
2. Chcete-li zobrazit možnosti RealView, stiskněte lištu MOŽNOSTI REALVIEW .
3. Vyberte z následujících možností:
  - ▶ Zobrazení jedné kamery  [pouze VSM] – umožňuje zvolit jeden (1) až z osmi (8) vstupů kamery a zobrazení tohoto vstupu videa měnit
  - ▶ Dělený obraz kamery  [pouze VSM] – umožňuje zvolit jednu (1) ze dvou (2) konfigurací 4 vstupů kamery (A / B / C / D nebo E / F / G / H) a rozdělit zobrazení na čtyři samostatná pole videa
  - ▶ Možnosti navádění RealView  – poskytují přístup k dalším naváděcím nástrojům jako je navádění pomocí videa a indikátor úhlu řízení
  - ▶ Zachycení obrazu kamerou RealView  – uloží statickou fotografii aktuálního pohledu na obrazovce na USB jednotku

Obr. 7-38: Navádění Realview

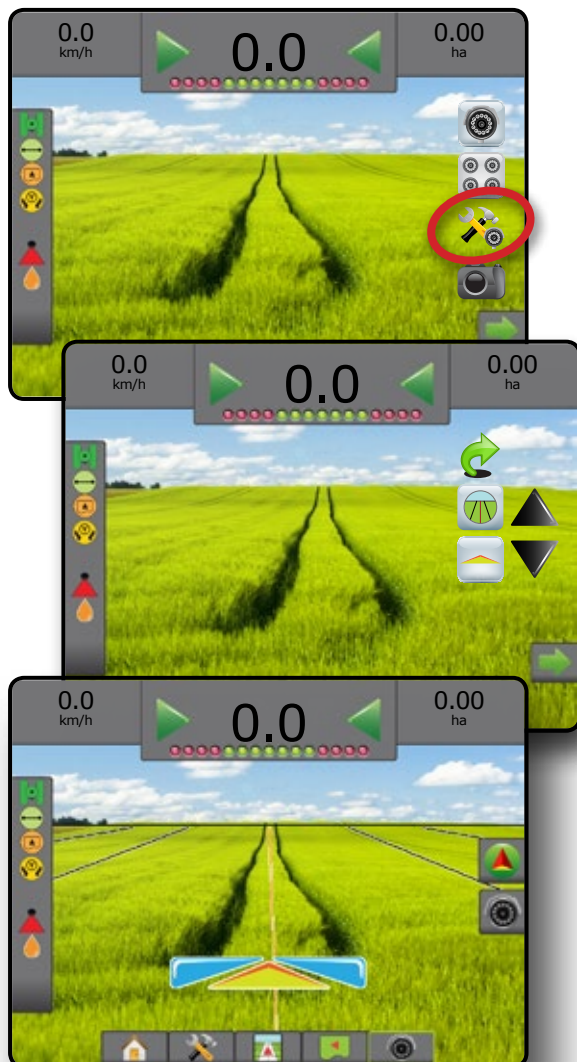


## Možnosti navádění RealView Guidance


 Nastavení možností RealView poskytuje přístup k dalším naváděcím nástrojům jako je navádění pomocí videa a indikátor úhlu řízení.



1. Chcete-li zobrazit možnosti RealView, stiskněte lištu MOŽNOSTI REALVIEW .
2. Stiskněte ikonu MOŽNOSTI NAVÁDĚNÍ REALVIEW .
3. Vyberte z následujících možností:
  - ▶ Navádění pomocí videa  – na jednotlivá pole videa umístěje trojrozměrné zobrazení vodicích linií pro podporu navigace
  - ▶ Indikátor úhlu řízení  – udává směr, ve kterém je nutné otočit volantem
  - ▶ Nastavení osy horizontu   – nastavuje osu horizontu na displeji směrem nahoru nebo dolů

Obr. 7-39: Možnosti nastavení RealView



## Snímek z kamery



 Snímek z kamery RealView uloží statickou fotografii aktuálního pohledu na obrazovce na jednotku USB.




1. Vložte USB jednotku.
2. Chcete-li zobrazit možnosti RealView, stiskněte lištu MOŽNOSTI REALVIEW .
3. Stiskněte ikonu SNÍMEK Z KAMERY .

Obr. 7-40: Zobrazení kamery RealView na celou obrazovku



## Možnosti kamery VSM

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

1. Chcete-li zobrazit možnosti RealView, stiskněte lištu MOŽNOSTI REALVIEW .
2. Vyberte z následujících možností:
  - ▶ Zobrazení jedné kamery  – pro změnu zobrazení video vstupů můžete zvolit jeden (1) až z osmi (8) vstupů kamery
  - ▶ Dělený obraz kamery  – umožňuje zvolit jedno (1) ze dvou (2) nastavení čtyř (4) vstupů kamery (A / B / C / D nebo E / F / G / H) a rozdělit displej na čtyři samostatná pole videa

Obr. 7-41: Volba jedné kamery s VSM



Obr. 7-42: Volba děleného obrazu s VSM



UVOD

HLAVNI

CELA OBRAZOVKA

NASTAVENI

GNSS

NAŘADI

NAVADENI

RIZENI DAVKOVANI

PRILOHY

## KAPITOLA 8 – ŘÍZENÍ DÁVKY OD JINÉHO VÝROBCE

Pokud je systém regulátoru dávky od jiného výrobce dostupný a regulátor dávky je odemknutý, na stránce navádění mohou být zobrazeny údaje o ošetření a mapování.



Chcete-li řídicí jednotku dávkování jiného výrobce přidat do systému:

1. Přidejte řídicí jednotku dávkování do systému.
2. Připojte se k řídicí jednotce dávkování.
3. Na konzole Matrix Pro GS odemkněte řízení dávky jiného výrobce.
4. Restartujte Matrix Pro GS.
5. Na konzole Matrix Pro GS konfigurujte nastavení regulátoru dávky od jiného výrobce – používané pro konfiguraci hardwarového rozhraní a komunikaci.
6. Na konzole Matrix Pro GS konfigurujte nastavení produktu – používané ke konfiguraci názvu produktu, objemu tanku / zásobníku, cílové aplikované dávky, přídavek pro úpravu cílové dávky a barevného mapování maximálních / minimálních úrovní dávky a příslušného zobrazení barev

### ODEMKNUTÍ REGULÁTORU DÁVKY OD JINÉHO VÝROBCE

Odblokování funkce se používá k odblokování rozšířených funkcí.

**POZNÁMKA:** Pro každou konzolu je platný jedinečný odblokovací kód. Kontaktujte zákaznickou podporu společnosti Teejet Technologies. Jakmile dojde k odblokování, funkce zůstane zablokována, dokud nedojde ke kompletnímu restartu konzoly.

1. Stiskněte postranní lištu KONZOLA .
2. Stiskněte **Odblokování funkce**.
3. Pro přístup k řízení dávky od jiného výrobce stiskněte tlačítko funkce uzamykání .
4. Zadejte odemkací kód.
5. Restartujte konzolu.



Obr. 8-1: Funkce odblokování



## MOŽNOSTI NASTAVENÍ

### Regulátor dávky od jiného výrobce

Pokud je řízení dávky jiného výrobce dostupné a regulátor dávky byl odemknut, je možné řízení dávky od jiného výrobce povolit / zakázat.

1. Stiskněte tlačítko na spodní liště SYSTÉMOVÉ NASTAVENÍ .
2. Stiskněte tlačítko na postranní liště KONFIGURACE .
3. Stiskněte **Řízení dávky od jiného výrobce**.
4. Zvolte, zda je řízení dávky od jiného výrobce povoleno či zakázáno.
5. Pokud je zakázán, vyberte z následujících možností:
  - ▶ Hardwarové rozhraní – používané k výběru rozhraní pro komunikaci s řízením dávky od jiného výrobce.
  - ▶ Komunikační protokol – používaný k výběru protokolu pro komunikaci s regulátorem dávky od jiného výrobce.
  - ▶ Režim regulátoru – pokud je vybrán příslušný protokol, používá se k výběru režimu regulátoru, který odpovídá konfiguraci regulátoru dávky.
  - ▶ Rychlost sériového přenosu – pokud používáte zařízení se sériovým rozhraním, používá se k výběru příslušné rychlosti sériového přenosu.

Kdykoli můžete vybrat:



- ▶ Stav řízení dávkování – používaný k zobrazení stavu připojeného regulátoru dávky od jiného výrobce.

Obr. 8-2: Regulátor dávky od jiného výrobce

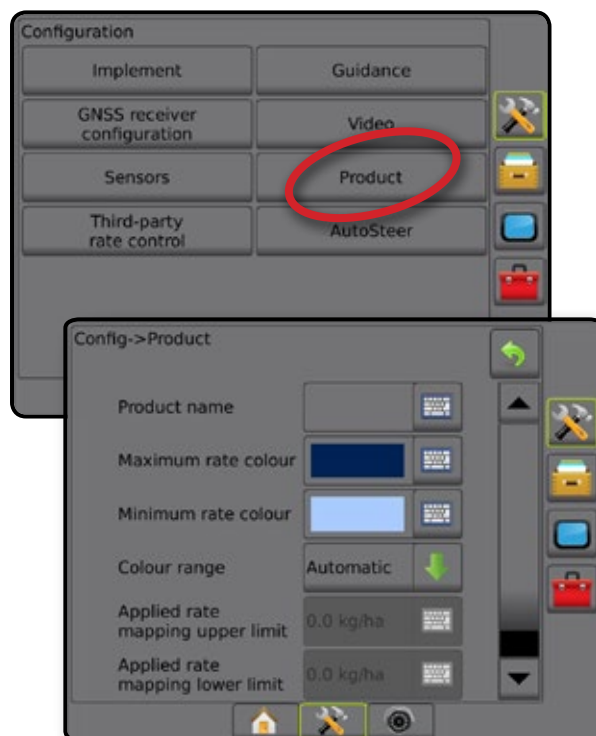


### Produkt

Pokud je systém regulátoru dávky od jiného výrobce dostupný a regulátor dávky je odemknutý, jsou k dispozici Možnosti produktu sloužící ke konfiguraci názvů řídicích kanálů produktu, maximálních / minimálních úrovní dávky a příslušného zobrazení barev pro mapování.

1. Stiskněte tlačítko na spodní liště SYSTÉMOVÉ NASTAVENÍ .
2. Stiskněte tlačítko na postranní liště KONFIGURACE .
3. Stiskněte **Produkt**.
4. Vyberte z následujících možností:
  - ▶ Název produktu – používaný k zadání názvu produktu pro aktuální řídicí kanál
  - ▶ Barva maximální / minimální dávky – používá se k vytvoření barevného schématu, který nejlépe vystihuje změnu dávky v rámci aplikace nebo mapy cílové dávky
  - ▶ Rozsah barev – používá se k výběru automatického nebo manuálního režimu za účelem nastavení barev maximální a minimální dávky
  - ▶ Horní limit mapování dávky aplikace [Pouze ruční rozsah barev] – používaný k nastavení maximální dávky, u které bude použita barva maximální dávky (při vyšších dávkách bude použita zvolená barva maximální dávky)
  - ▶ Dolní limit mapování dávky aplikace [Pouze ruční rozsah barev] – používaný k nastavení minimální dávky, u které bude použita barva min. dávky (při nižších dávkách bude použita zvolená barva min. dávky)

Obr. 8-3: Možnosti produktu



## MOŽNOSTI OBRAZOVKY NAVÁDĚNÍ

Pokud je řízení dávky jiného výrobce součástí systému, v rámci zobrazení vozidla a navádění zobrazení pole jsou k dispozici další regulátory dávky a možnosti mapování.

### Navádění pomocí obrazovky

S regulátorem dávky od jiného výrobce budou kromě standardních možností navádění k dispozici také následující informace:

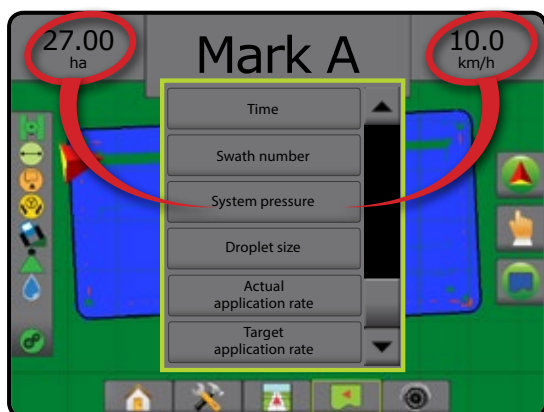
- Vodicí linie
  - ◀ Černá / bílá – předepsaná mapa pásma ohraničení
- Oblast pokrytí – zobrazuje ošetřenou plochu a překryv:
  - ◀ Zvoleno uživatelem – Mapa ošetření a mapa cílové dávky ošetřené plochy zobrazuje barevné sloupce s ohledem na zvolený rozsah barev a vybranou mapu.

### Panel navádění

S regulátorem dávky od jiného výrobce budou kromě standardních možností panelu navádění k dispozici také následující volitelné informace:

- ▶ Skutečná rychlost ošetření – zobrazuje aktuální rychlost ošetření
- ▶ Cílová aplikovaná dávka – zobrazuje cílovou aplikovanou dávku

Obr. 8-4: Volitelné informace na Panelu navádění



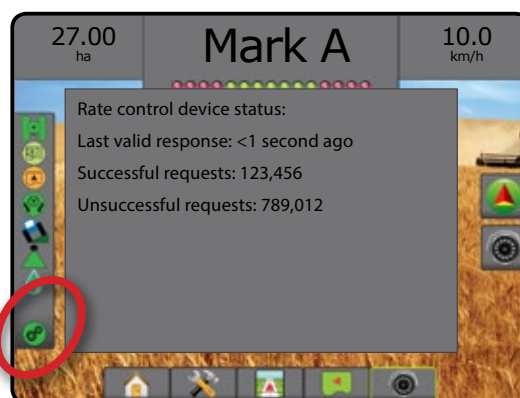
### Stavový panel

Kromě standardních možností stavového panelu, vám další informace o stavu řízení dávkování poskytne ikona stav řízení dávkování produktu.




Příslušné informace o stavu se zobrazí po stisknutí ikony.

1. Stiskněte ikonu STAV ŘÍZENÍ DÁVKOVÁNÍ PRODUKTU   .

Obr. 8-5: Stav řízení dávkování produktu



### Stav řízení dávkování





-  Zelená = běžný provoz
-  Žlutá = systémové varování (nesprávná rychlost, tlak a podobně)
-  Červená = systémová chyba (nesprávná rychlost, tlak a podobně)
- Žádná ikona = žádné řízení dávkování není nainstalováno




### Mapování ošetření

Mapování ošetření produktů založených na GNSS je dostupné v rámci zobrazení vozidla nebo zobrazení pole, v jakémkoli režimu navádění, pokud je řídicí jednotka dávkování v systému. Mapování může zaznamenat ošetřené plochy (pokrytí), dále kolik produktu bylo použito a kde (ošetření), a může řídit aplikaci jedné nebo různých dávek produktu (s ohledem na přednastavenou cílovou dávku a předpis).

**POZNÁMKA:** Před použitím mapování prosím nastavte nebo ověřte možnosti mapování produktu v sekci Konfigurace -> Produkt.

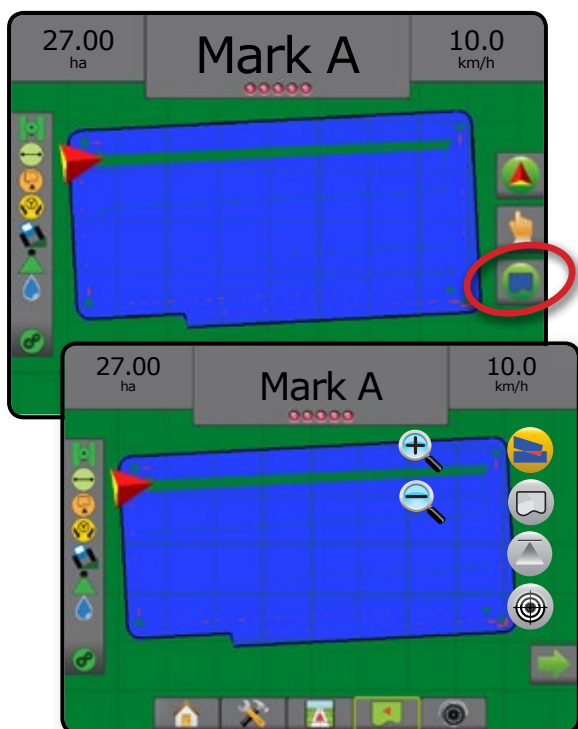
Chcete-li mapovat ošetření:

1. Stiskněte NAVÁDĚNÍ ZOBRAZENÍ VOZIDLA  nebo NAVÁDĚNÍ ZOBRAZENÍ POLE na dolní liště .
2. Stiskněte záložku MOŽNOSTI MAPOVÁNÍ  pro zobrazení možností mapování.
3. Zvolte jednu nebo více možností:
  - ▶ Mapa pokrytí  – zobrazuje plochy pokryté nářadím, bez ohledu na to, zda byl produkt aplikován

- ▶ Předepsaná mapa  – přednastavená mapa, která řídicí jednotce dávkování poskytuje informace pro použití při aplikaci produktu
- ▶ Mapa ošetření  – zobrazuje, kolik produktu bylo aplikováno a kde, přičemž pro označení úrovně v poměru k přednastavení používá barvy nebo automaticky stanovuje maximální a minimální úrovně
- ▶ Mapa cílové dávky  – zobrazuje rychlost ošetření, které se regulátor dávky v jednotlivých oblastech pokusil dosáhnout

**POZNÁMKA:** Mapa ošetření a Mapa cílové dávky nemohou být zvoleny zároveň.

Obr. 8-6: Mapa pokrytí




## Duplikování a přesouvání map

Mapy jsou uloženy v datech úlohy. Používání dat -> Data úlohy -> Spravovat, data úlohy obsahující mapy mohou být duplikována nebo přesunuta do připojení polního vybavení Fieldware Link, takže mapy mohou být otevřeny, prohlíženy, upravovány, vytištěny a přesunuty zpět na konzolu. Přečtěte si více o „Datech úlohy“ v kapitole Nastavení systému.

Používání dat -> Zprávy, zprávy, které obsahují data a mapy z úlohy, mohou být generovány v různých formátech.

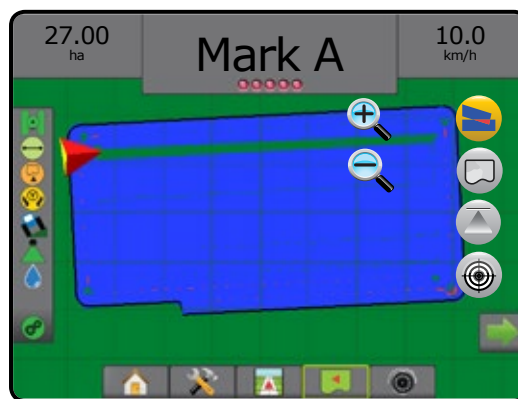
## Mapa pokrytí

 Mapa pokrytí zobrazující plochy pokryté nářadím. DCM nevyžaduje aplikaci produktu. ISOBUS nevyžaduje aplikaci produktu.


## Mapování na displeji

- Oblast pokrytí – zobrazuje ošetřenou plochu a překryv:
  - ◀ Modrá – jedno ošetření
  - ◀ Červená – dvě nebo více ošetření

Obr. 8-7: Mapa pokrytí



## Předepsaná mapa

 Předepsaná mapa je přednastavená mapa, která řídicí jednotce dávkování poskytuje informace pro použití při aplikaci produktu. Předepsaná mapa obsahuje georeferenční informace o dávkách produktu. Matrix Pro GS může importovat data úlohy obsahující předepsané mapy pro použití s aplikacemi s variabilní rychlostí (VRA) pomocí kompatibilních řídicích jednotek dávkování.

## Mapování na displeji

- Linie pásma:
  - ◀ Při přiblížení se k pásmu ošetření je černá.
  - ◀ V oblasti ošetření je bílá.
  - ◀ Další pásma mající stejnou dávku budou rovněž zobrazena bíle.
- Oblast pokrytí – zobrazuje různá pásma předepsaných dávek:
  - ◀ Zvoleno uživatelem – barvy pásma jsou zvoleny při vytvoření předepsané mapy.

S připojením polního vybavení Fieldware Link (verze 5.01 nebo novější) mohou uživatelé importovat VRA úlohy vytvořené v rámci připojení polního vybavení Fieldware Link a také exportovat data úlohy z konzoly, upravovat obsažené mapy za účelem vytvoření cílové dávky nebo předepsané mapy a přesunout je zpět na konzolu pro použití úlohy.

**POZNÁMKA:** Pro aplikace s variabilními dávkami jsou vyžadovány pokročilé režimy úlohy. Přečtěte si více o Možnostech (Režim úlohy) v kapitole Nastavení systému.

Obr. 8-8: Předepsaná mapa



## Mapa ošetření

Mapa ošetření zobrazuje, kolik produktu bylo aplikováno a kde, přičemž pro označení úrovně v poměru k přednastavení používá barvy nebo automaticky stanovuje maximální a minimální úrovně.

**POZNÁMKA:** Mapa ošetření a Mapa cílové dávky nemohou být zvoleny zároveň.

### Mapování na displeji


- Oblast pokrytí – zobrazuje ošetřenou plochu:
  - ◀ Zvoleno uživatelem – ošetřená plocha zobrazuje barevné sloupce s ohledem na zvolený rozsah barev a výběr mapy.

Obr. 8-9: Mapa ošetření

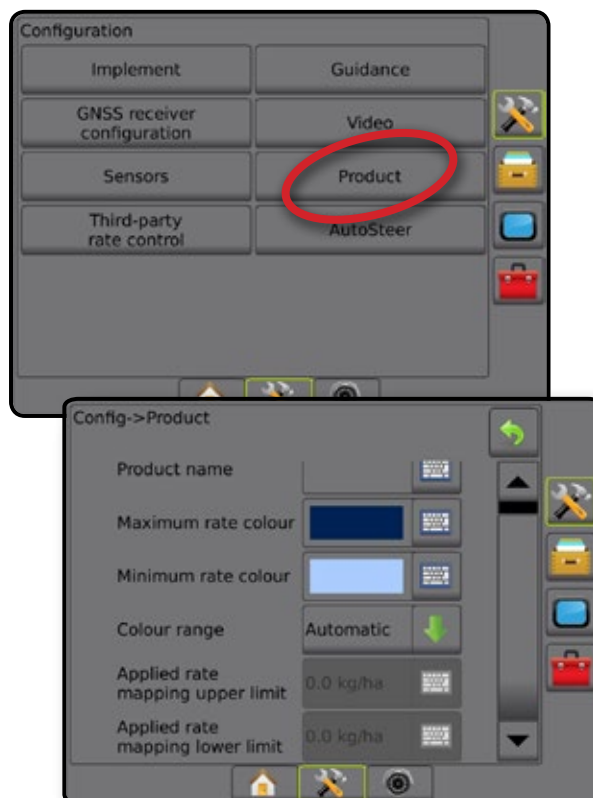


### Výběr rozsahu barev


Možnosti produktu konfigurují maximální / minimální limity dávky a příslušného zobrazení barev pro mapování.

1. Stiskněte tlačítko na postranní liště KONFIGURACE .
2. Stiskněte **Produkt**.
3. Zvolte:
  - ▶ Rozsah barev – režim používaný ke stanovení dávky pro barvu maximální dávky a barvu minimální dávky.
    - ◀ Automaticky – maximum a minimum bude stanoveno na základě aktuálních hodnot aplikované dávky nebo hodnot cílové dávky
    - ◀ Ručně – maximální a minimální limity budou nastaveny podle horního limitu mapování dávky aplikace a dolního limitu mapování dávky aplikace
  - ▶ Barva maximální dávky – používaná pro stanovení barvy pro maximální dávku. V režimu ručního rozsahu barev bude tato barva používaná pro všechny dávky s hodnotou vyšší, než je horní limit mapování dávky aplikace
  - ▶ Barva minimální dávky – používaná pro stanovení barvy pro minimální dávku. V režimu ručního rozsahu barev bude tato barva používaná pro všechny dávky s hodnotou nižší, než je dolní limit mapování dávky aplikace

Obr. 8-10: Možnosti produktu



## Mapa cílové dávky

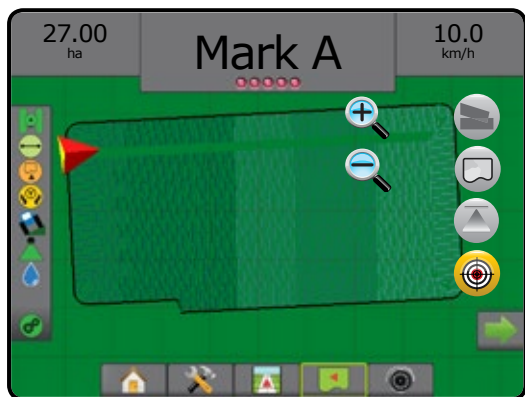
 Mapa cílové dávky zobrazuje cílovou aplikovanou dávku, které se regulátor dávky v jednotlivých oblastech pokusil dosáhnout.

**POZNÁMKA:** Mapa ošetření a Mapa cílové dávky nemohou být zvoleny zároveň.

### Mapování na displeji

- Oblast pokrytí – zobrazuje ošetřenou plochu:
  - ◀ Zvoleno uživatelem – ošetřená plocha zobrazuje barevné sloupce s ohledem na zvolený rozsah barev a výběr mapy.

Obr. 8-11: Mapa cílové dávky




### Cílové dávky

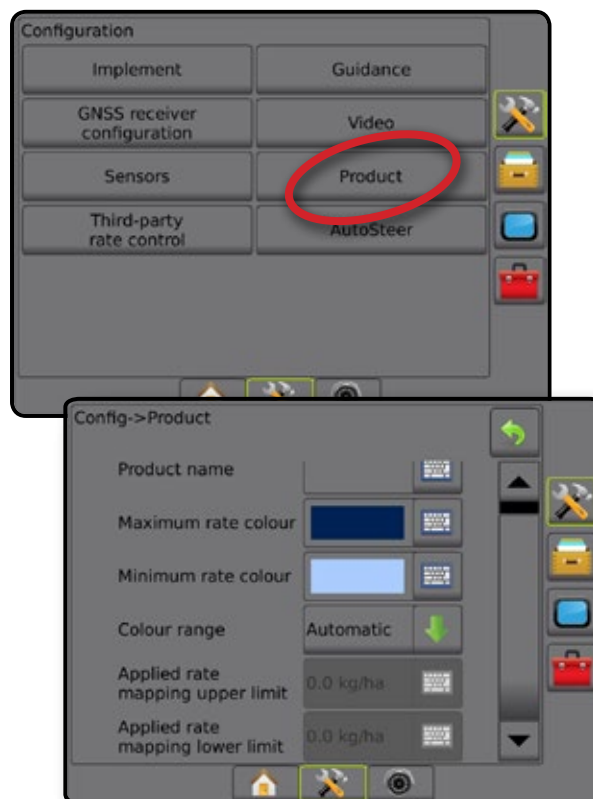
Přednastavené cílové aplikované dávky stanovují cílové dávky produktu aplikované na hektar / akr. Toto nastavení bude stejné pro ostatní aktivní úlohy.

## Výběr rozsahu barev

Možnosti produktu konfigurují maximální / minimální limity dávky a příslušného zobrazení barev pro mapování.

1. Stiskněte tlačítko na postranní liště KONFIGURACE .
2. Stiskněte **Produkt**.
3. Zvolte:
  - ▶ Rozsah barev – režim používaný ke stanovení dávky pro barvu maximální dávky a barvu minimální dávky.
    - ◀ Automaticky – maximum a minimum bude stanoveno na základě aktuálních hodnot aplikované dávky nebo hodnot cílové dávky.
    - ◀ Ručně – maximální a minimální limity budou nastaveny podle horního limitu mapování dávky aplikace a dolního limitu mapování dávky aplikace
  - ▶ Barva maximální dávky – používaná pro stanovení barvy pro maximální dávku. V režimu ručního rozsahu barev bude tato barva používaná pro všechny dávky s hodnotou vyšší, než je horní limit mapování dávky aplikace
  - ▶ Barva minimální dávky – používaná pro stanovení barvy pro minimální dávku. V režimu ručního rozsahu barev bude tato barva používaná pro všechny dávky s hodnotou nižší, než je dolní limit mapování dávky aplikace

Obr. 8-12: Možnosti produktu

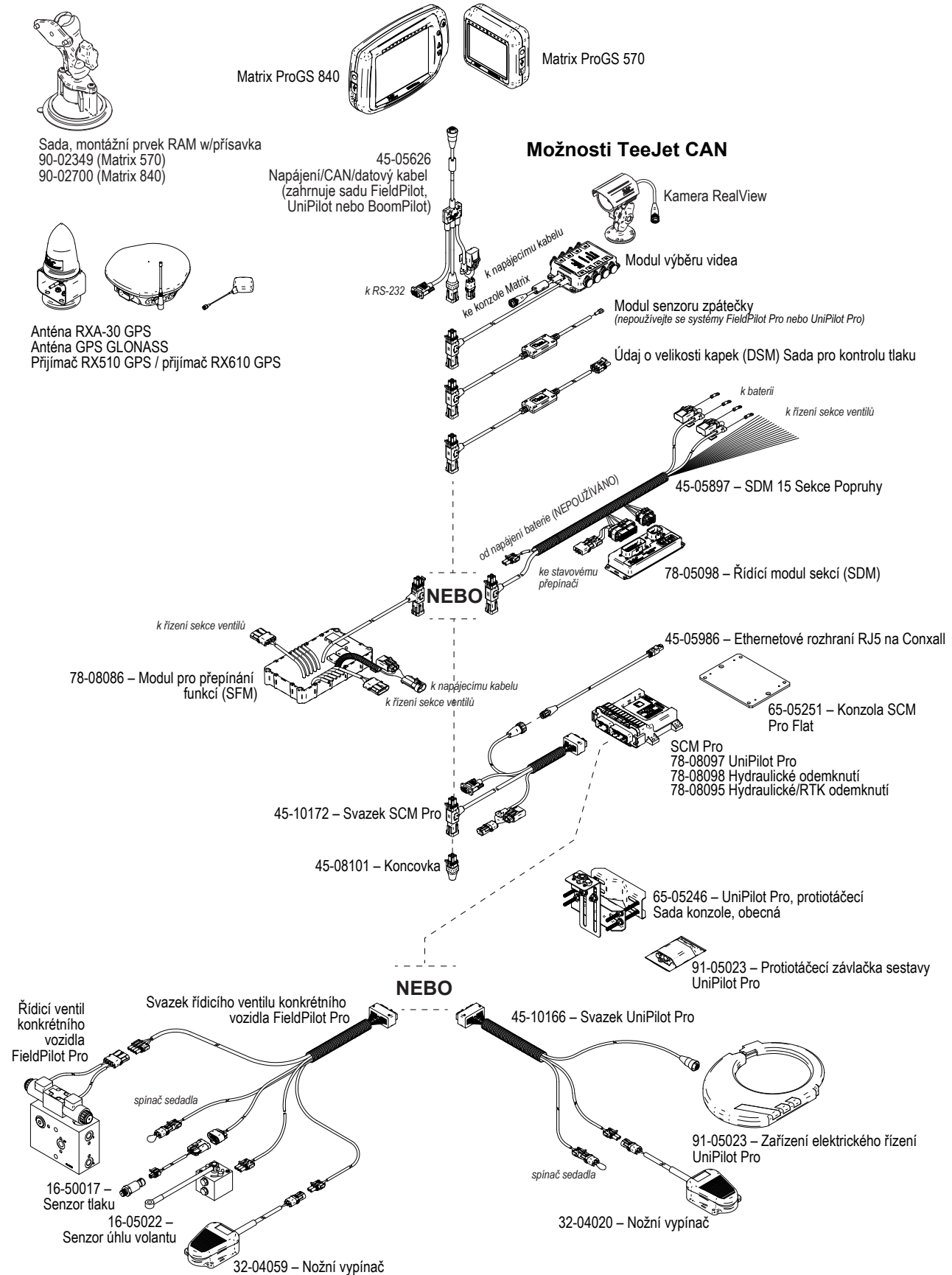




# Matrix® Pro 570GS • Matrix® Pro 840GS

Obr. A-2: Matrix Pro GS se systémem autořízení FieldPilot Pro nebo UniPilot Pro

ÚVOD  
 HLAVNÍ  
 CELÁ OBRAZOVKA  
 NASTAVENÍ  
 GNSS  
 NÁRAJÍ  
 NAVADENÍ  
 ŘÍZENÍ DÁVKOVÁNÍ  
 PŘÍLOHY



## PŘÍLOHA B – NASTAVENÍ NABÍDKY KONZOLY MATRIX PRO GS

Tato příloha obsahuje kromě nastavení nabídky konzoly Matrix Pro GS také následující:

- Nastavení dostupná s aktivní úlohou.
- Nastavení, která mohou být provedena v rámci samotné konzoly Matrix Pro GS, nebo pomocí softwaru připojení polního vybavení Fieldware Link.
- Nastavení, která jsou obsažena při exportu na příslušný profil z konzoly Matrix Pro GS nebo z připojení polního vybavení Fieldware Link.

### Symbody

Tyto symboly v následujících tabulkách uvádějí, zda jsou nastavení dostupná během aktivní úlohy:

- ✓ Dostupná během aktivní úlohy
- ✗ Nedostupná během aktivní úlohy
- ◀ Získáno z konzoly s profilem
- ▶ Získáno ze softwaru Fieldware Link s profilem

### Nastavení konfigurace

Nastavení konfigurace		Dostupné s aktivní úlohou	Může být upraveno v		Uložit do exportovaného profilu v		
			Matrix Pro	Připojení polního vybavení Fieldware Link	Matrix Pro	Připojení polního vybavení Fieldware Link	
Nářadí	Typ stroje .....	✗	✓	✗	✓	◀	
	Výška antény GNSS .....	✗	✓	✓	✓	✓	
	Typ nářadí .....	✗	✓	✓	✓	✓	
	Symetrické rozložení nářadí .....	✗	✓	✓	✓	✓	
	Počet sekcí nářadí .....	✗	✓	✓	✓	✓	
	Šířka navádění .....	✗	✓	✓	✓	✓	
	Činný / pracovní záběr .....	✗	✓	✓	✓	✓	
	Sledování velikosti kapek .....	✓	✓	✗	✓	◀	
	Výběr trysky	Aktuální tryska .....	✗	✓	✗	✓	◀
		Přednastavení trysky .....	✗	✓	✗	✓	◀
	Použitá výstražka .....	✓	✓	✗	✓	◀	
	Čas vjezdu .....	✓	✓	✗	✓	◀	
	Čas výjezdu .....	✓	✓	✗	✓	◀	
	Povolit BoomPilot při zpátečce .....	✓	✓	✗	✓	◀	
	Režim spuštění BoomPilot .....	✓	✓	✗	✓	◀	
	Ikona BoomPilot .....	✓	✓	✗	✓	◀	
	Zpoždění signálu zpátečky .....	✓	✓	✗	✓	◀	
	Přímý režim	Směr odsazení nářadí na linii .....	✗	✓	✓	✓	✓
		Vzdálenost odsazení nářadí na linii .....	✗	✓	✓	✓	✓
		Laterální směr odsazení nářadí .....	✗	✓	✓	✓	✓
		Vzdálenost laterálního odsazení nářadí .....	✗	✓	✓	✓	✓
		Překryv .....	✓	✓	✓	✓	✓
		Doba zpoždění zapnutí / vypnutí .....	✓	✓	✓	✓	✓
	Režim rozmetadla	<b>Typ nastavení: TeeJet</b> .....	✗	✓	✓	✓	✓
		Vzdálenost antény k diskům .....	✗	✓	✓	✓	✓
		Laterální směr odsazení nářadí .....	✗	✓	✓	✓	✓
		Vzdálenost laterálního odsazení nářadí .....	✗	✓	✓	✓	✓
		Překryv .....	✓	✓	✓	✓	✓
Doba zpoždění zapnutí / vypnutí .....		✓	✓	✓	✓	✓	
Vzdálenost odsazení rozmetání .....		✗	✓	✓	✓	✓	
Odsazení sekce .....		✗	✓	✓	✓	✓	
Délky sekce .....		✗	✓	✓	✓	✓	
<b>Typ nastavení: OEM</b> .....		✗	✓	✓	✓	✓	
Vzdálenost antény k diskům .....	✗	✓	✓	✓	✓		
Laterální směr odsazení nářadí .....	✗	✓	✓	✓	✓		
Vzdálenost laterálního odsazení nářadí .....	✗	✓	✓	✓	✓		
Vzdálenost k zapnutí / vypnutí .....	✗	✓	✓	✓	✓		
Sekce odsazení zapnutí / vypnutí .....	✗	✓	✓	✓	✓		

Pokračovat...

# Matrix® Pro 570GS • Matrix® Pro 840GS

ÚVOD  
HLAVNÍ  
CELÁ OBRAZOVKA  
NASTAVENÍ  
GNSS  
NÁŘADÍ  
NAVĚDĚNÍ  
ŘÍZENÍ DÁVKOVÁNÍ  
PŘÍLOHY

Nastavení konfigurace		Dostupné s aktivní úlohou	Může být upraveno v		Uložit do exportovaného profilu v		
			Matrix Pro	Připojení polního vybavení Fieldware Link	Matrix Pro	Připojení polního vybavení Fieldware Link	
Nářadí (pokračování)	Směr odsazení sekce 1 na linii.....	x	✓	✓	✓	✓	
	Vzdálenost odsazení sekce 1 na linii.....	x	✓	✓	✓	✓	
	Režim Laterální směr odsazení nářadí.....	x	✓	✓	✓	✓	
	Střídavého vzdálenost laterálního odsazení nářadí.....	x	✓	✓	✓	✓	
	uspořádání Překryv.....	✓	✓	✓	✓	✓	
	Doba zpoždění zapnutí / vypnutí.....	✓	✓	✓	✓	✓	
	Odsazení sekce.....	x	✓	✓	✓	✓	
Navádění	Intenzita LED.....	✓	✓	x	x	x	
	Režim zobrazení.....	✓	✓	x	x	x	
	Rozteč LED.....	✓	✓	x	x	x	
	Externí světelný panel.....	✓	✓	x	x	x	
	Intenzita LED externího světelného panelu.....	✓	✓	x	x	x	
	Intenzita textu externího světelného panelu.....	✓	✓	x	x	x	
	Stranová úchylna (externí panel).....	✓	✓	x	x	x	
	Číslo řádku (externí panel).....	✓	✓	x	x	x	
	Rychlost (externí panel).....	✓	✓	x	x	x	
	Skutečná dávka (externí panel).....	✓	✓	x	x	x	
Cílová dávka (externí panel).....	✓	✓	x	x	x		
Aplikovaný produkt (externí panel).....	✓	✓	x	x	x		
Přijímač GNSS, konfigurace	Typ GNSS.....	x	✓	x	x	x	
	Port GNSS.....	x	✓	x	x	x	
	Informace o stavu GNSS.....	✓	✓	x	x	x	
	Program.....	x	✓	x	x	x	
	PRN.....	x	✓	x	x	x	
Video	Zpátečka / zpětný chod.....	✓	✓	x	x	x	
Senzory	Senzor tlaku	Maximální jmenovitý tlak.....	✓	✓	✓	✓	
	IOM	Alarm nízký tlak.....	✓	✓	✓	✓	
		Alarm vysoký tlak.....	✓	✓	✓	✓	
Produkt*	Název produktu.....	x	✓	✓	✓	✓	
	Konstanta trysky.....	x	x	✓	▶	✓	
	Barva maximální dávky.....	✓	✓	x	✓	◀	
	Barva min. dávky.....	✓	✓	x	✓	◀	
	Rozsah barev.....	✓	✓	x	✓	◀	
Horní / dolní limit mapování dávky aplikace.....	x	✓	x	✓	◀		
Řízení dávky od jiného výrobce*	Povolit / zakázat.....	x	✓	x	x	x	
	Hardwarové rozhraní.....	x	✓	x	x	x	
	Komunikační protokol.....	x	✓	x	x	x	
	Režim regulátoru.....	x	✓	x	x	x	
	Rychlost sériového přenosu.....	x	✓	x	x	x	
Stav regulátoru dávky.....	✓	✓	x	x	x		
Autořízení se systémem FieldPilot Pro nebo UniPilot Pro	Správa vozidel	Nový.....	x	✓	x	x	x
		Načíst.....	x	✓	x	x	x
		Edítovat.....	x	✓	x	x	x
		Kopírovat.....	x	✓	x	x	x
	Upravit	Automatická kalibrace.....	x	✓	x	x	x
		Upravit.....	✓	✓	x	x	x
		Smazat.....	x	✓	x	x	x
		Ruční vypnutí.....	x	✓	x	x	x
		Agresivita motoru.....	✓	✓	x	x	x
		Vůle UniPilot Pro.....	✓	✓	x	x	x
		Odezva řízení.....	✓	✓	x	x	x
		Agresivita směru jízdy.....	✓	✓	x	x	x
		Chyba stranové úchylny.....	✓	✓	x	x	x
		Pořízení linky.....	✓	✓	x	x	x
Odezva zpátečky.....	✓	✓	x	x	x		
Kalibrace náklonu.....	x	✓	x	x	x		
Kalibrace senzoru úhlu volantu (WAS).....	x	✓	x	x	x		

Nastavení konfigurace		Dostupné s aktivní úlohou	Může být upraveno v		Uložit do exportovaného profilu v		
			Matrix Pro	Připojení polního vybavení Fieldware Link	Matrix Pro	Připojení polního vybavení Fieldware Link	
Autořízení (pokračování)	Vybrat QI hodnoty.....	✓	✓	✗	✗	✗	
	Maximální DOP .....	✓	✓	✗	✗	✗	
	Režim převážení.....	✓	✓	✗	✗	✗	
	Režim servisování .....	✓	✓	✗	✗	✗	
	Přítomnost operátora.....	✓	✓	✗	✗	✗	
Autořízení	Povolit / zakázat Asistované / automatické řízení.....	✓	✓	✗	✓	◀	
	Nastavení ventilu	Typ ventilu .....	✗	✓	✗	✓	◀
		Frekvence ventilu .....	✗	✓	✗	✓	◀
		Minimální cyklus výkonu levý / pravý.....	✗	✓	✗	✓	◀
		Maximální cyklus výkonu levý / pravý.....	✗	✓	✗	✓	◀
	Nastavení řízení	Nastavení hrubého řízení .....	✓	✓	✗	✓	◀
		Nastavení jemného řízení.....	✓	✓	✗	✓	◀
		Pásmo necitlivosti.....	✓	✓	✗	✓	◀
		Předběžná korekce.....	✓	✓	✗	✓	◀
		Test ventilu.....	✗	✓	✗	✓	◀
		Diagnostika ventilu .....	✗	✓	✗	✓	◀
	Možnosti	Senzor otáčení volantu.....	✗	✓	✗	✓	◀
	Senzor natočení kol	Povoleno / zakázáno .....	✗	✓	✗	✓	◀
Kalibrace senzoru.....		✓	✓	✗	✓	◀	
Kalibrace na linii .....		✓	✓	✗	✓	◀	
Korekce náklonu	Povoleno / zakázáno .....	✗	✓	✗	✓	◀	
	Rovina pole.....	✗	✓	✗	✓	◀	

\*Dostupný pouze pokud je řízení dávky od jiného výrobce součástí systému.

## Nastavení správy dat

Nastavení správy dat		Dostupné s aktivní úlohou	
Data úlohy	Přenos	Export .....	✗
		Import .....	✗
		Smazat .....	✗
	Správa	Nový .....	✗
		Kopírovat .....	✗
		Smazat .....	✗
Zprávy	Uložit PDF .....	✗	
	Uložit KML .....	✗	
	Uložit SHP .....	✗	
	Uložit všechny typy.....	✗	
Možnosti	Režim úlohy.....	✗	
Nastavení stroje	Přenos	Export .....	✓
		Import .....	✓
		Smazat .....	✓
	Správa	Nový .....	✓
		Kopírovat .....	✓
		Smazat .....	✓
		Uložit.....	✓
		Načíst .....	✗

## Nastavení konzoly

Nastavení konzoly		Dostupné s aktivní úlohou
Popis	Údaje o systému .....	✓
	Uložit .....	✓
Displej	Barevné schéma .....	✓
	Intenzita LCD .....	✓
	Snímek .....	✓
	Kalibrace displeje .....	✓
Místní nastavení	Jednotky .....	✓
	Jazyk .....	✓
	Časové pásmo .....	✓
Hlasitost zvuku	Hlasitost zvuku .....	✓
Demo GNSS	Start .....	✓
Funkce odblokování	BoomPilot pro rozmetadlo .....	✓
	Řízení dávky od jiného výrobce .....	✓
	FieldPilot Pro / UniPilot Pro .....	✓

## Nastavení nástrojů

Nastavení nástrojů		Dostupné s aktivní úlohou
Načíst software	Zařízení .....	✗
	Software .....	✗
Doplňky	Kalkulačka .....	✓
	Převodník jednotek .....	✓

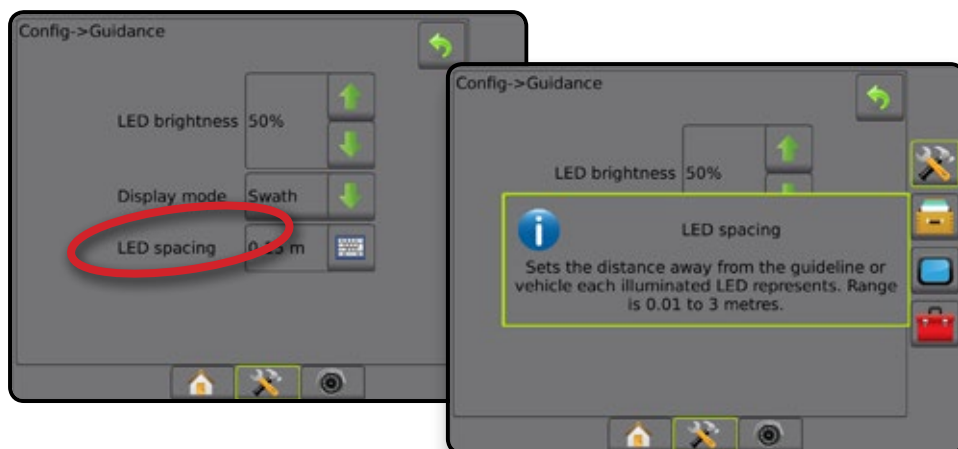
## PŘÍLOHA C – SPECIFIKACE JEDNOTKY

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	Příkon / CAN	8pólový Conxall
	Kamera	5pólový Conxall
	Rychlost / stav	8pólový Conxall
<i>VAROVÁNÍ! Některé originální konzoly Matrix jsou vybaveny 4pólovým kabelovým připojením. 4pólové a 8pólové kabely nelze vyměnit.</i>		
Prostředí	Úložiště	-10 až +70 °C
	Provoz	0 až +50 °C
	Vlhkost	90 % bez kondenzace
Displej	Matrix Pro 570GS	Rozlišení 320 x 240, 14,5 cm
	Matrix Pro 840GS	Rozlišení 800 x 600, 21,3 cm
Vstup / výstup		USB 2.0
Požadovaný příkon		< 9 W @ 12 V DC

## PŘÍLOHA D – NASTAVENÍ ROZSAHU

Stiskněte název možnosti jakékoli položky v nabídce, chcete-li zobrazit definici a škálu hodnot této položky.

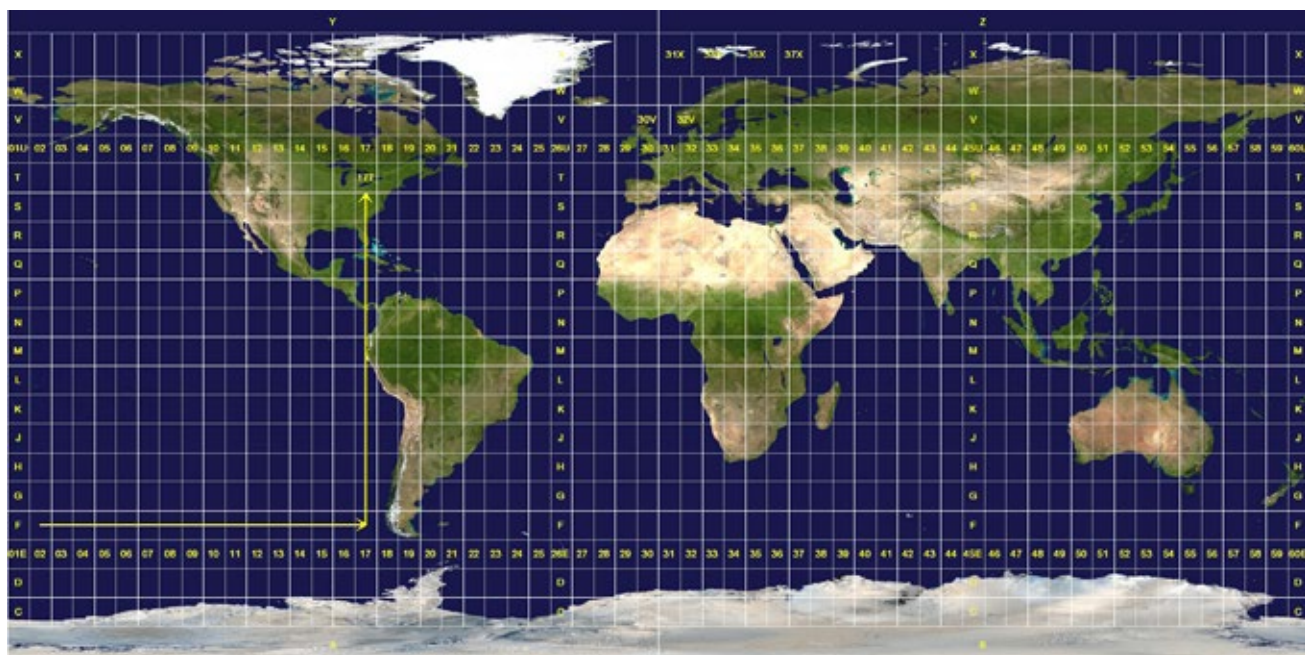
Obr. A-3: Příklad informačního textového okna



## PŘÍLOHA E – KOORDINAČNÍ SYSTÉM UTM A PÁSMA

Matrix® Pro 570GS a Matrix® Pro 840GS používají ke koordinaci systému sledování míst výkonu úloh Univerzální transversální Mercatorův systém souřadnic (UTM). Koordinační systém UTM dělí povrch Země na šedesát očíslovaných pásem ve směru sever-jih, která jsou dále rozdělena na šířková pásma označená písmeny (viz. zobrazení níže).

Obr. A-4: Koordinační systém UTM – globální



Konzola Matrix Pro GS tedy sleduje pásma UTM, ve kterých jsou jednotlivé úlohy ošetření prováděny. Tyto údaje o pásmech jsou pak použity k určení, zdali úloha může být zahájena nebo může pokračovat, nebo k nalezení uložené úlohy, která se nachází nejbližší aktuální poloze vozidla.

Pokud se zvolená úloha nachází mimo aktuální nebo sousední pásmo UTM, vedle funkce Vzdálenost se zobrazí „Mimo rozsah“

**Budou zakázány funkce Zahájit úlohu** nebo **Pokračovat**.

Pokud zvolená úloha nemá žádné nahrané informace, funkce Vzdálenost ukáže „Žádná data“.



## **Autorská práva**

© 2016 TeeJet Technologies. Všechna práva vyhrazena. Žádná část tohoto dokumentu ani v něm popisovaných počítačových programů nesmí být bez předchozího písemného souhlasu společnosti TeeJet Technologies reprodukována, kopírována, fotokopírována, překládána ani redukována žádným způsobem nebo prostředky, včetně elektronických nebo strojově čitelných forem, záznamů ani jiným způsobem.

## **Obchodní značky**

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

## **Omezení odpovědnosti**

SPOLEČNOST TEEJET TECHNOLOGIES POSKYTUJE TENTO DOKUMENT „TAK, JAK JE“, A TO BEZ JAKÝCHKOLIV ZÁRUK, AŤ JIŽ VYJÁDŘENÝCH, 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 TEEJET TECHNOLOGIES.



## **Informace o bezpečnosti**

Společnost Teejet Technologies neneše odpovědnost za poškození nebo fyzickou újmu způsobenou nedodržáním následujících bezpečnostních požadavků.

Jakožto operátor vozidla jste odpovědný za jeho bezpečný provoz.

Matrix Pro GS v kombinaci s jakýmkoli zařízením asistovaného / automatického řízení není určen k tomu, aby nahradil operátora vozidla.

Neopouštějte vozidlo, je-li Matrix Pro GS zapnutý.

Před zahájením a během provozu se ujistěte, že se v oblasti kolem vozidla nevyskytují žádné osoby nebo překážky.

Matrix Pro GS je navržen tak, aby podpořil a zlepšil výkonnost při práci na poli. Za kvalitu a výsledky provedené práce je plně odpovědný řidič.

Před zahájením provozu na veřejných komunikacích vypněte nebo odstraňte zařízení asistovaného nebo automatického řízení.

# MATRIX<sup>®</sup> PRO GS

## NÁVOD K POUŽITÍ

---

### Dostupné aktualizace produktu

- Automatické řízení FieldPilot<sup>®</sup>
- Asistované řízení UniPilot<sup>®</sup>
- Automatické řízení sekce postřikovacího rámu BoomPilot<sup>®</sup>
- Modul náklonu gyro
- Modul volby videa až pro 8 kamer
- Aktualizace externího přijímače GPS nebo antény
- Aplikace pro lepší organizaci dat Fieldware<sup>®</sup> Link
- Sada senzoru tlaku pro sledování velikosti kapek
- Regulátor dávky jiného výrobce



[www.teejet.com](http://www.teejet.com)

A Subsidiary of  Spraying Systems Co.<sup>®</sup>

98-05273-CS-A4 R6 Czech/Česky  
© TeeJet Technologies 2016