

MATRIX® PRO GS

NÁVOD K POUŽITÍ

Verze softwaru 4.11

MATRIX® PRO840GS



MATRIX® PRO570GS



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 Nástrojů  mohou být ovládnány 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 se mohou lišit podle toho, je-li dostupný SmartCable nebo Řídící modul sekci (SDM).

Nastavení AutoSteer






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

Možnosti asistovaného - automatického řízení jsou dostupné, je-li dostupný Modul ovládání řízení (SCM). Chcete-li získat podrobnější informace o nastavení, přečtěte si návod k instalaci asistovaného - automatického řízení.

#4 Přejít na obrazovku navádění

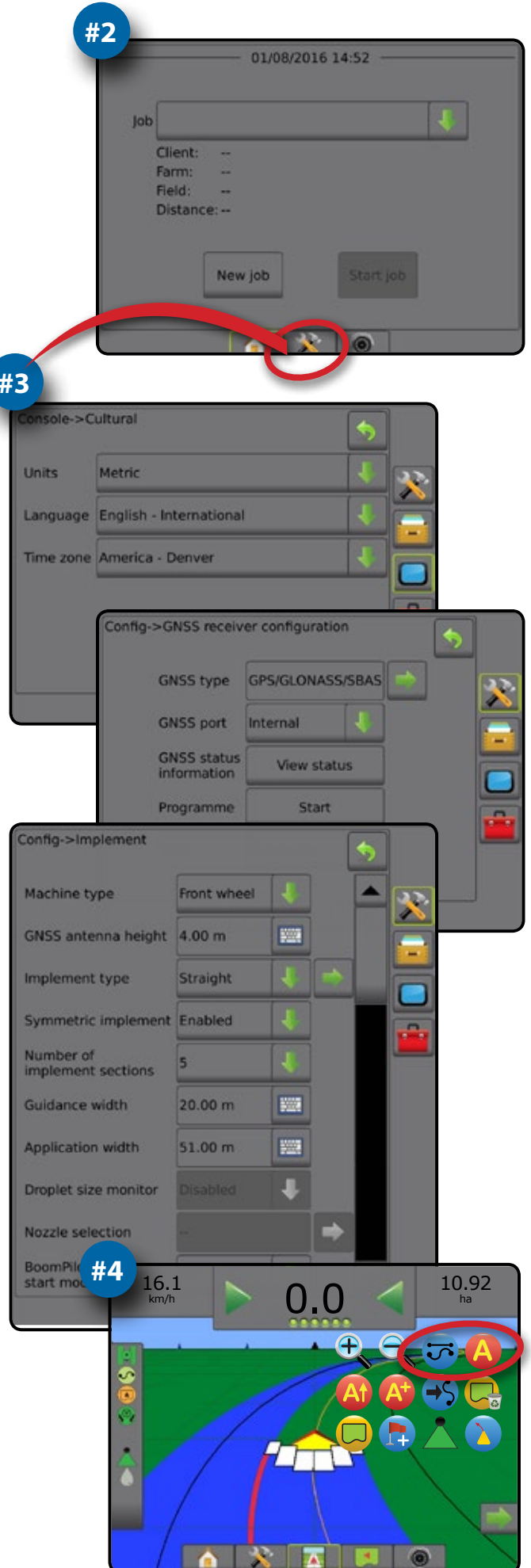
1. Stiskněte záložku NAVÁDĚNÍ ZOBRAZENÍ VOZIDLA , NAVÁDĚNÍ ZOBRAZENÍ POLE záložku  nebo záložku NAVÁDĚNÍ REALVIEW .
2. Stiskněte záložku MOŽNOSTI NAVIGACE A NAVÁDĚNÍ  pro zobrazení navádění.

Vyberte režim navádění

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

Vyznačení bodů A a B

Vytvoření vodící linie AB.



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

RealView® kamera..... 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

ÚVOD

DOMŮ

CELÁ OBRAZOVKA

NASTAVENÍ

GNSS

NÁŘADÍ

NAVÁDĚNÍ

ŘÍZENÍ DÁVKOVÁNÍ

PŘÍLOHA

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
Autořízení.....	17
<i>Asistované - automatické řízení není dostupné.....</i>	18
Korekce náklonu	18
<i>Rovina pole není dostupná</i>	18
<i>Korekce náklonu není dostupná</i>	18
Konfigurace přijímače GNSS.....	19
<i>PRN nezobrazeno.....</i>	19
Video	19
<i>Nastavení videa není k dispozici.....</i>	19
Senzory.....	20
<i>Senzory nejsou k dispozici.....</i>	20
Senzor tlaku vstupního/výstupního modulu.....	20
Sledování velikosti kapek	21



SPRÁVA DAT

21

Data úlohy	22
<i>Data úlohy nejsou dostupná</i>	22
Přenos	22
Správa	23
Zprávy.....	23
Možnosti (režim úlohy).....	24
Nastavení stroje.....	25
Přenos	26
Správa	26



KONZOLA

27

Popis.....	27
Displej.....	28
Místní nastavení.....	28
Hlasitost zvuku	29
Demo GNSS	29
Restart demo GNSS.....	30
Funkce odblokování	30



NÁSTROJE

31

Načíst software	31
Doplňky.....	32

KAPITOLA 5 – KONFIGURACE PŘIJÍMAČE GNSS

33

Konfigurace přijímače GNSS.....	33
Typ GNSS	34
Port GNSS	34
<i>Minimální požadavky na konfiguraci externího přijímače</i>	34
Informace o stavu GNSS	35
<i>Informace o stavu GNSS na stránkách navádění</i>	35
<i>Požadavky GGA</i>	35
Program	36
PRN	36
<i>Alternativní PRN</i>	36
<i>PRN nezobrazeno</i>	36
Glosář GNSS	37

KAPITOLA 6 – NASTAVENÍ NÁŘADÍ

38

TYP NÁŘADÍ

38

Čísla sekcí	38
Rovně	39
Jedna sekce	39
Mnohonásobné sekce	39
Rozmetadlo – TeeJet.....	40
Jedna sekce.....	40
Mnohonásobné sekce	41
Rozmetadlo – OEM.....	43
Jedna sekce.....	43
Mnohonásobné sekce	43
Stříd. uspořádáno	44
Mnohonásobné sekce	44

ČINNÝ NEBO PRACOVNÍ ZÁBĚR

46

Jedna sekce.....	46
Mnohonásobné sekce	46

NASTAVENÍ VZDÁLENOSTI LATERÁLNÍHO ODSAZENÍ NÁŘADÍ

47

Výpočet nastavení odsazení GNSS.....	47
Nastavení laterálního odsazení nářadí	48

MODUL SENZORU ZPÁTEČKY

49

Zpátečka na naváděcích obrazovkách	49
--	----

VÝBĚR TRYSKY





50






Přednastavení	50
Aktuální tryska	51

SLEDOVÁNÍ VELIKOSTI KAPEK

51

Nastavení	51
Povolit/zakázat sledování navádění kapek	51
Výběr trysky / Aktuální tryska	52
Senzor tlaku vstupního/výstupního modulu.....	52
Provoz	52
Stavový panel	52
<i>Tabulka velikostí kapek</i>	52
Panel navádění	52

UVOD	BOOMPILOT 53
	<i>Tabulka konfigurace systému</i>53
	Režim spuštění BoomPilot.....53
	Ikona BoomPilot.....54
	KAPITOLA 7 – NAVÁDĚNÍ 55
	Možnosti navigačních obrazovek 56
DOMŮ	PANEL NAVÁDĚNÍ 57
	Aktivita systému navigace a monitorování postřikovacího rámu57
	<i>Chyba stranové úchylky</i>57
	Volitelné informace.....58
CELÁ OBRAZOVKA	STAVOVÝ PANEĽ 58
	Obrazovky uvádějící stav/informace 59
NASTAVENÍ	 NAVIGAČNÍ OBRAZOVKY 61
	Zobrazení vozidla 62
	Zobrazení pole..... 63
	Navádění Realview..... 64
GNSS	 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 dalšího řádku 65
	Žádné navádění 65
NÁŘADÍ	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
NAVÁDĚNÍ	 OHRANIČENÍ OŠETŘENÍ 70
ŘÍZENÍ DAVKOVÁNÍ	 NÁVRAT DO BODU 72
	Označení bodu návratu72
	Smazání bodu návratu72
	Navádění do bodu návratu72
PŘÍLOHA	

	BOOMPILOT	73
	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
	FUNKCE PŘIBLÍŽIT/ODDÁLIT	74
	Zobrazení vozidla	74
	Zobrazení pole.....	74
	PANORAMATICKÝ REŽIM	75
	MAPOVÁNÍ OŠETŘENÍ	75
	SPECIFICKÉ MOŽNOSTI REALVIEW	76
	Možnosti navádění RealView Guidance	77
	Snímek z kamery.....	77
	Možnosti kamery VSM	77

KAPITOLA 8 – REGULÁTOR DÁVKY JINÉHO VÝROBCE **79**

	ODEMKNUTÍ REGULÁTORU DÁVKY JINÉHO VÝROBCE	79
	MOŽNOSTI NASTAVENÍ	80
	Regulátor dávky jiného výrobce.....	80
	Produkt	80
	MOŽNOSTI OBRAZOVKY NAVÁDĚNÍ	81
	Panel navádění	81
	Stavový panel	81
	Mapování ošetření	81
	<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

	PŘÍLOHA A – KONFIGURACE SYSTÉMU	85
ÚVOD	PŘÍLOHA B - NASTAVENÍ NABÍDKY KONZOLY MATRIX PRO GS	86
	PŘÍLOHA C - SPECIFIKACE JEDNOTKY	89
DOMŮ	PŘÍLOHA D - NASTAVENÍ ROZSAHU	89
	PŘÍLOHA E – KOORDINAČNÍ SYSTÉM UTM A PÁSMA	90
CELÁ OBRÁZOVKA		
NASTAVENÍ		
GNSS		
NÁŘADÍ		
NAVĚDĚNÍ		
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 prostřednictvím technologie sběrnice CAN. Dochází tak k náhradě několika konzol v kabině jediným robustním systémem.

Dostupné aktualizace produktu

- FieldPilot® automatické řízení
- UniPilot® podporované řízení
- BoomPilot® automatické řízení sekce postřikovacího rámu
- Modul náklonu gyro
- Modul volby videa až pro 8 kamer
- Aktualizace externího přijímače GNSS nebo antény
- Připojení® polního vybavení rozšiřuje aplikaci organizace dat.
- 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.

Obrázek 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.


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



Tlačítka

Zapnutí/vypnutí napájení

Zapnutí - Stisknutím tlačítka NAPÁJENÍ  zapnete konzolu. Po zapnutí Matrix Pro GS zahájí svou startovací sekvenci.



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

VAROVÁNÍ! Před restartováním konzoly počkejte 10 sekund.

Home (pouze Matrix Pro 840GS)

Tlačítko Home  umožňuje rychlý přístup na hlavní obrazovku.

Nahoru/dolů (pouze Matrix Pro 840GS)

Tlačítka Nahoru/dolů   nastavují výhled z vozidla nebo perspektivu vůči horizontu, a to v rozsahu od výhledu z vozidla po ptačí perspektivu 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 cm², a to co nejvíce dopředu.

RealView® kamera

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

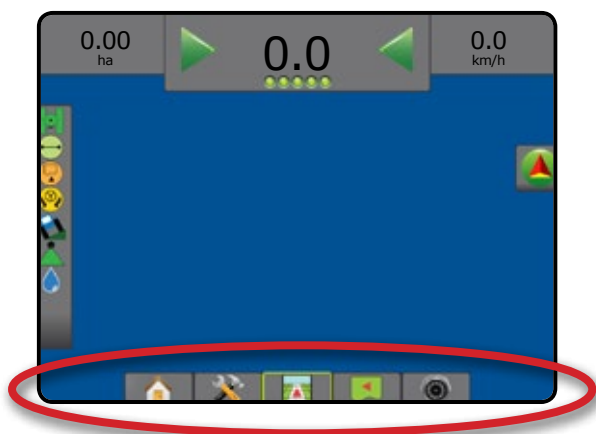
Tlačítka na dolní liště

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 videa kamery RealView na celou obrazovku

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

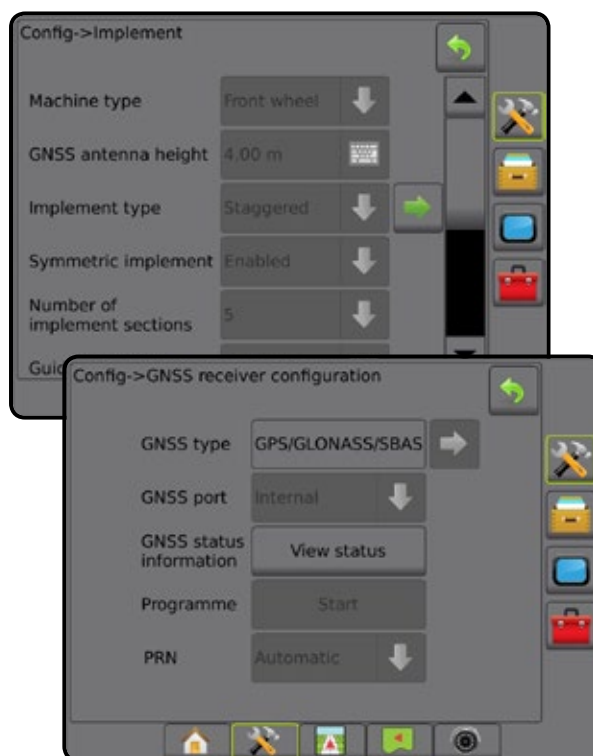
Obrázek 1-3: Tlačítka na dolní liště





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.

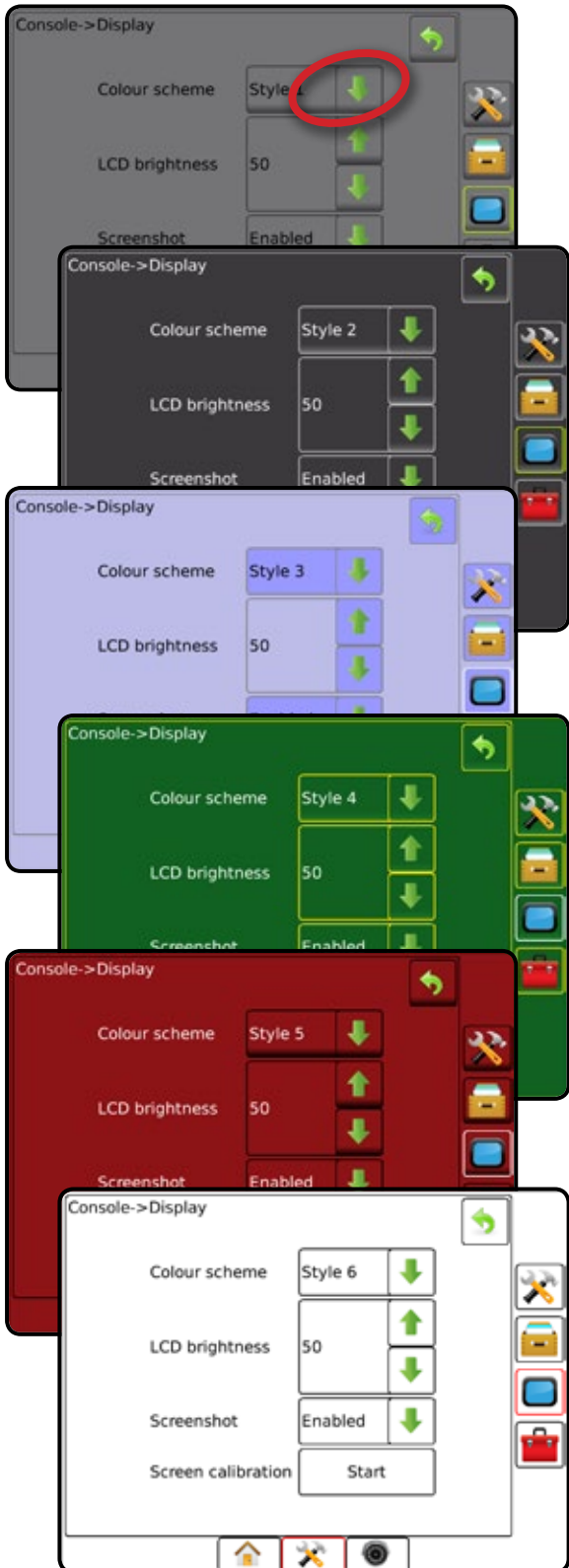
Obrázek 1-4: Příklady nedostupných možností



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.

Obrázek 1-5: Barevná schémata

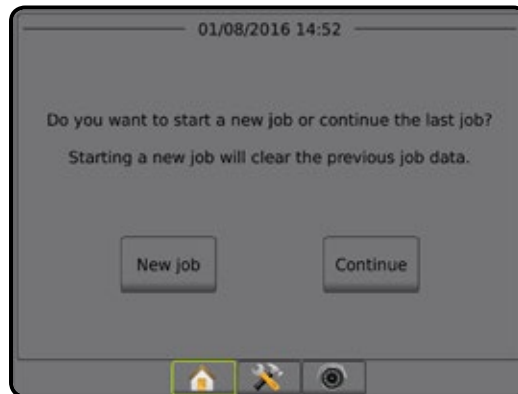


Jednoduchý nebo rozšířený režim

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 není dostupné.

Obrázek 1-6: Jednoduchý režim hlavní obrazovky

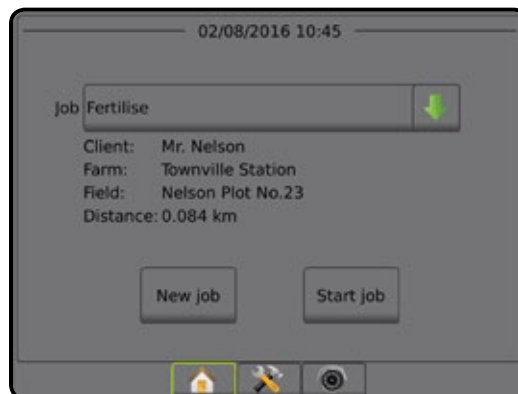


V rozšířeném režimu jsou jakékoli úlohy dostupné kdykoliv. Na hlavní obrazovce se zobrazí jméno klienta, farmy, pole a název úlohy, ohraničené plochy a oblasti pokrytí, doba ošetření a také vzdálenost od zvolené úlohy. Všechny uložené úlohy mohou být exportovány jako soubor ve formátu PDF, SHP nebo KML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

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

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

Obrázek 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.

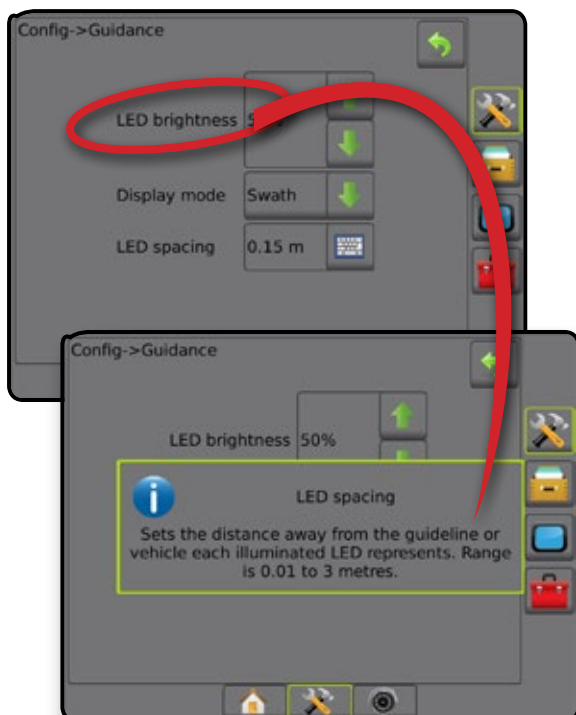
Obrázek 1-8: Příklad informačního textového okna



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.

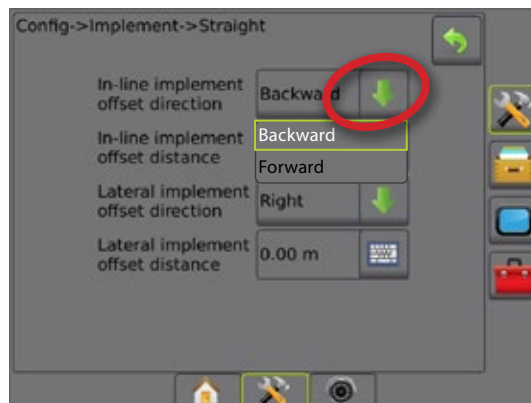
Obrázek 1-9: Příklad informačního textového okna



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.

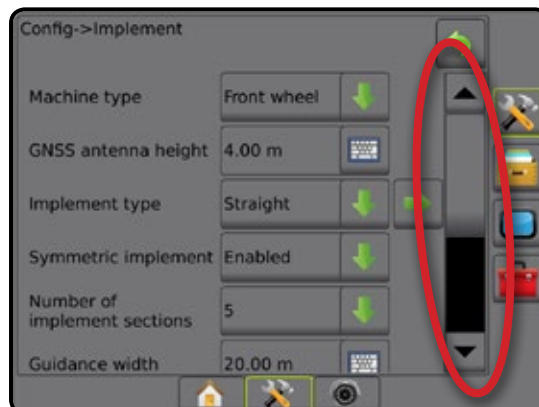
Obrázek 1-10: Příklad rozevírací nabídky



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.

Obrázek 1-11: Příklad rolovací obrazovky



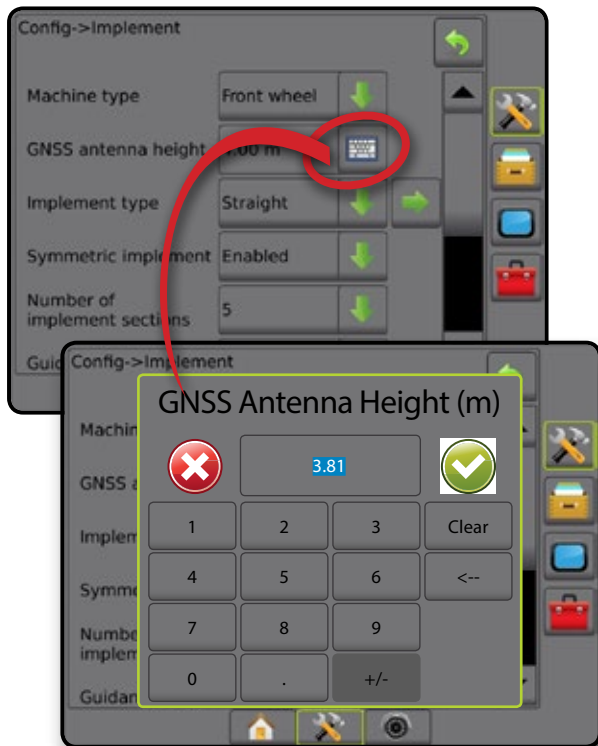
Obrazovka s funkcí klávesnice

Stiskněte ikonu KLÁVESNICE . Pro zadání hodnoty použijte numerickou klávesnici.


Stisknutím ikony PŘIJMOUT  uložíte nastavení.

Stisknutím ikony ZRUŠIT  opustíte klávesnici bez uložení.

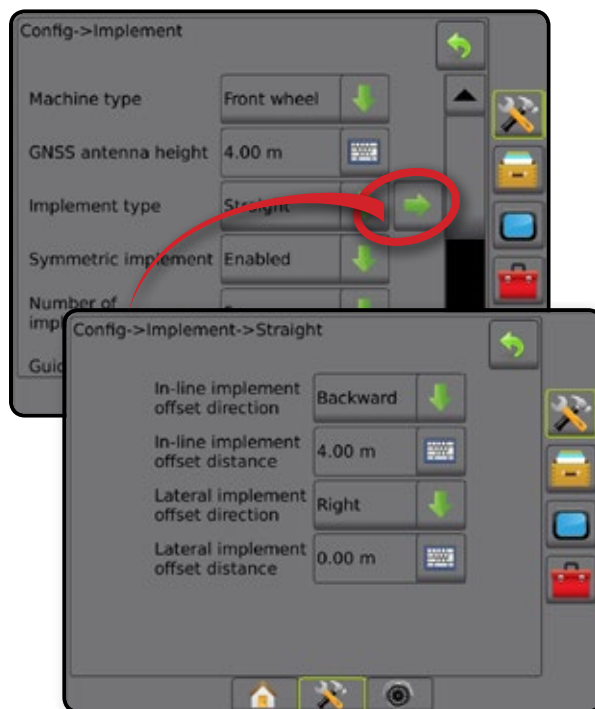
Obrázek 1-12: Příklady klávesnice



Další stránka

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

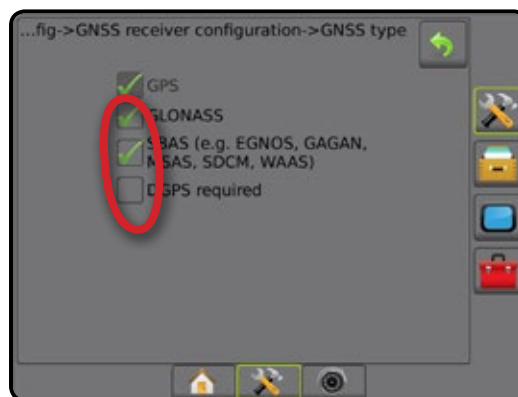
Obrázek 1-13: Příklad další stránky



Zaškrťovací políčka

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

Obrázek 1-14: Příklady 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 není dostupné.

Obrázek 2-1: Jednoduchý režim hlavní obrazovky



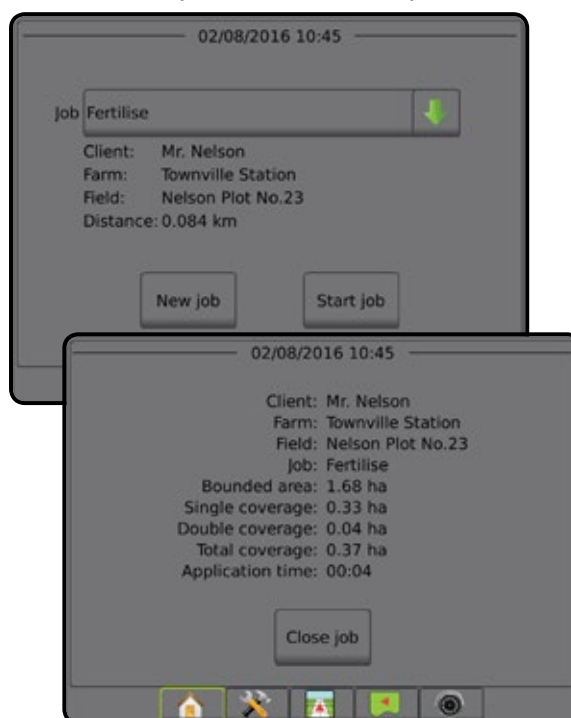
Rozšířený režim

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. Název úlohy lze upravit pouze prostřednictvím připojení polního vybavení.

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

Obrázek 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 přeskóčí na zobrazení vozidla.

Pokračování v úloze

Chcete-li pokračovat ve stávající úloze:

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

Konzola přeskóčí 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 jsou vloženy informace o klientovi, farmě a poli.

Konzola přeskóčí 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 přeskóčí 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.

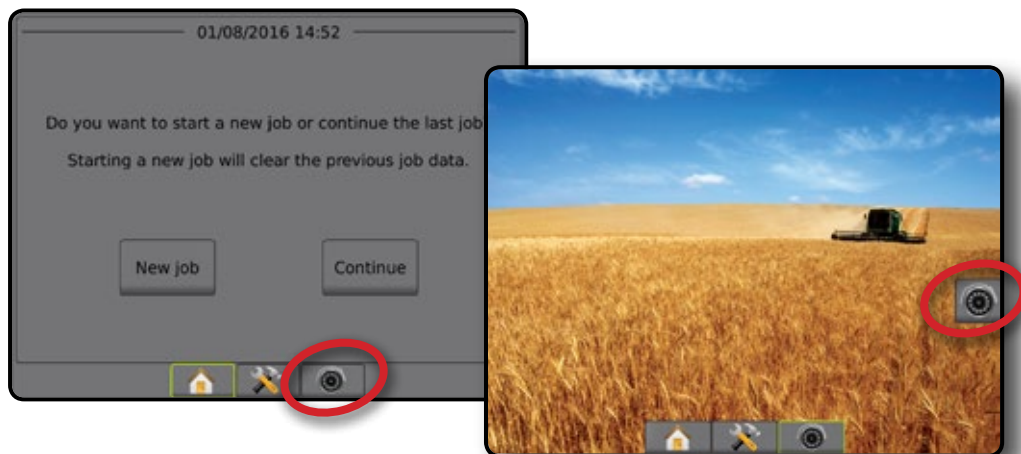
- ▶ Jedna kamera – jedna kamera je připojená přímo ke konzole
- ▶ Modul volby videa – pokud je v systému nainstalovaný Modul volby videa (VSM), pak jsou k dispozici dvě (2) volby videa:
 - Pohled jedné kamery – umožňuje zvolit jeden až z osmi vstupů kamery a zobrazení tohoto vstupu videa měnit.
 - Dělený 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 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
 - ▶ Zachycení obrazu kamerou RealView  – uloží statickou fotografii aktuálního pohledu na obrazovce na USB jednotku

Obrázek 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 .

Obrázek 3-2: Zobrazení RealView kamery na celou obrazovku





Obrázek 3-3: Volba jedné kamery s VSM







Obrázek 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)
- Autořízení (nastavení ventilu, nastavení řízení, test ventilu, diagnostika ventilu, senzor otáčení volantu, senzor natočení kol)
- Korekce náklonu
- Konfigurace přijímače GNSS
- Konfigurace videa
- Sensory (vstupní/výstupní modul (IOM) senzor tlaku)



Správa dat

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



Nastavení konzoly

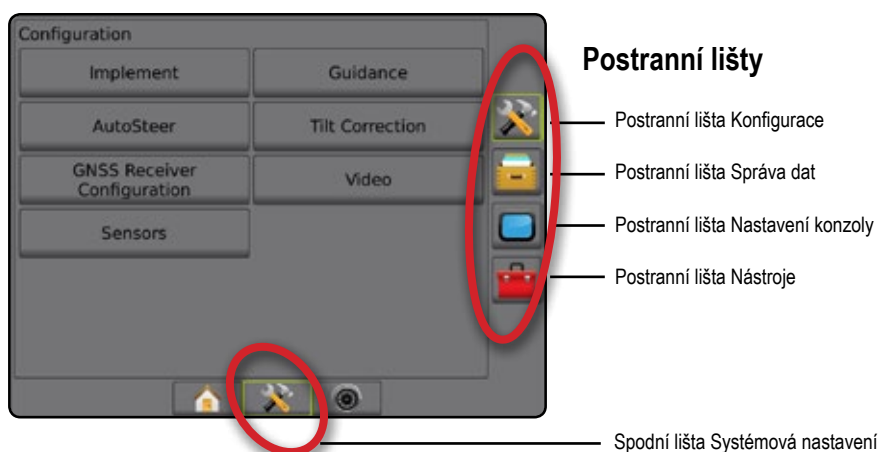
- Popis (systémová informace)
- Displej
- Místní nastavení
- Hlasitost zvuku
- Demo GNSS
- Funkce odblokování



Nástroje

- Načíst software
- Doplnky (kalkulačka, převodník jednotek)



Obrázek 4-1: Možnosti nastavení



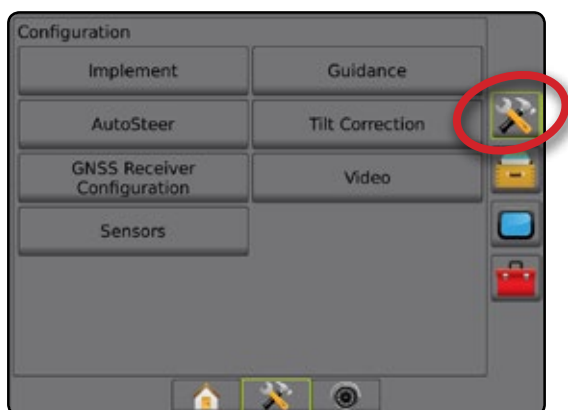
KONFIGURACE

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

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, modulů 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 vodící linie, která je vnímána jako nulová chyba
 - ▶ Autořízení – používá se k povolení/zakázání asistovaného - automatického řízení, stanovení nastavení ventilu, nastavení řízení, volantu a senzoru natočení kol, nebo provádění testů ventilu nebo jeho diagnostiku
 - ▶ Korekce náklonu – používá se k povolení/zakázání a kalibraci funkce korekce náklonu, a zlepšuje ošetření na kopcovitých či nakloněných terénech
 - ▶ 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

Obrázek 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*.

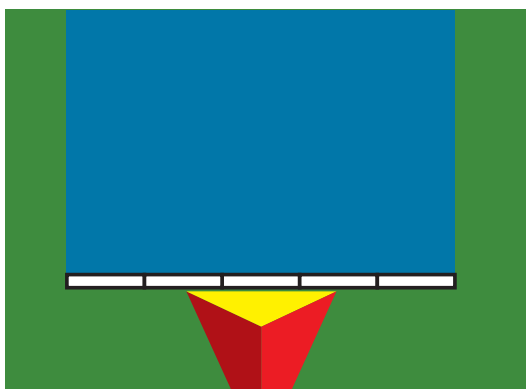
Typ nářadí

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

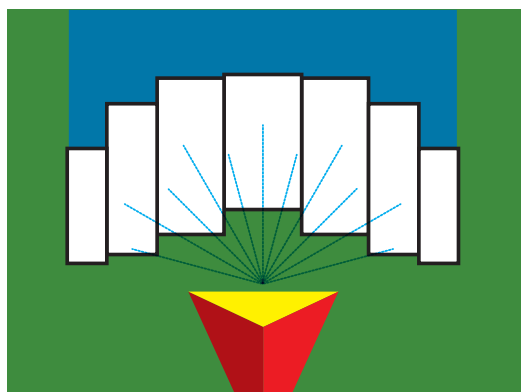
- V režimu rovně – sekce postřikovacího rámu nemají délku a jsou uspořádány na řádku s pevnou vzdáleností od antény
- V režimu rozmetače – je vytvořena virtuální linie v souladu s doručovacími disky, od kterých se může oddíl nebo oddíly ošetření lišit v délce a které mohou být v různé vzdálenosti od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

POZNÁMKA: Další informace získáte v v části "Typ nářadí" v kapitole "Nářadí" tohoto návodu.

Obrázek 4-3: Typ nářadí – přímé



Obrázek 4-4: Typ nářadí – rozmetadlo




Obrázek 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 – používá se k výběru stroje, který je nejpodobnější vašemu stroji
 - ▶ Výška antény GNSS – 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 dostupné] – používá se k povolení sledování velikosti kapek až pro pět přednastavených rozprašovacích trysek
 - ▶ Výběr trysky [je-li dostupný] – používá se k výběru rozprašovací trysky (série a kapacity) za účelem určení údajů o velikost 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.

Obrázek 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 – používá se k výběru stroje, který je nejpodobnější vašemu stroji
 - ▶ Výška antény GNSS – 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 dostupné] – 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.




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



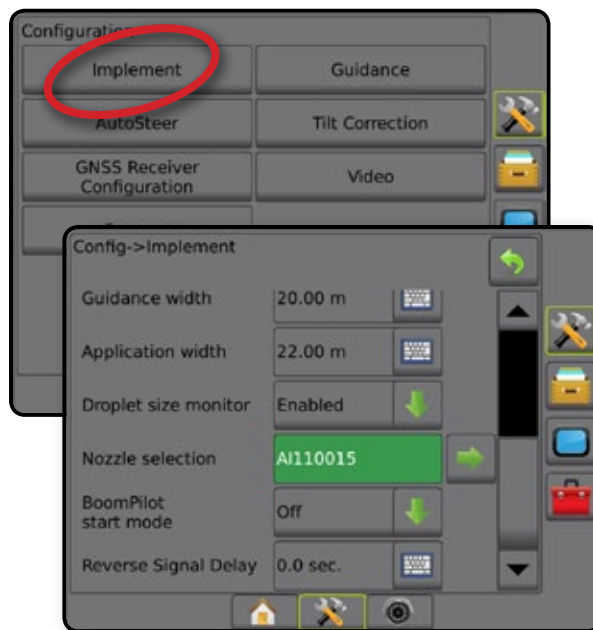
Sledování velikosti kapek

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.





Obrázek 4-8: Sledování velikosti kapek



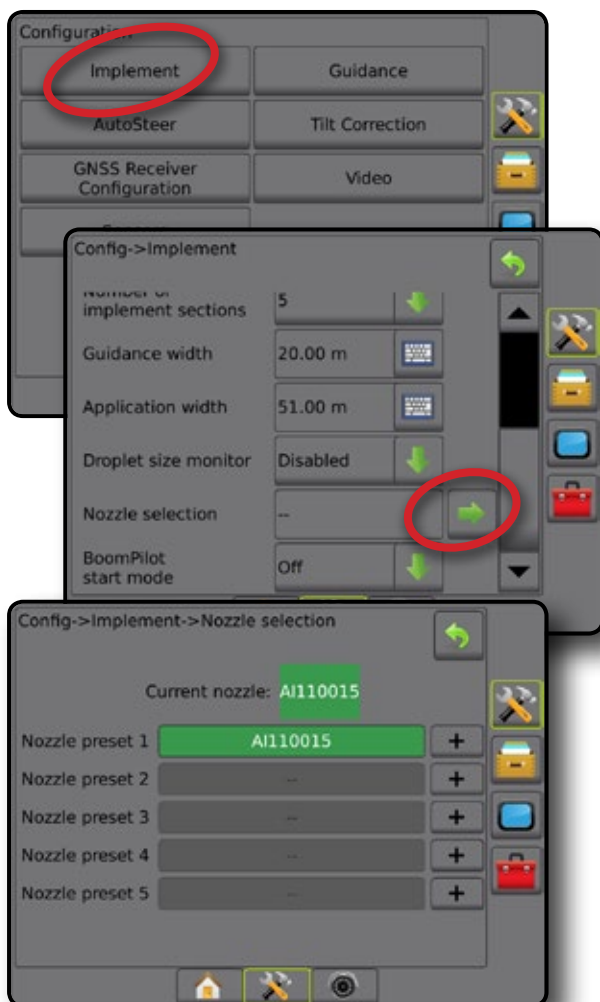
Výběr trysky

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.




Obrázek 4-9: Výběr trysky



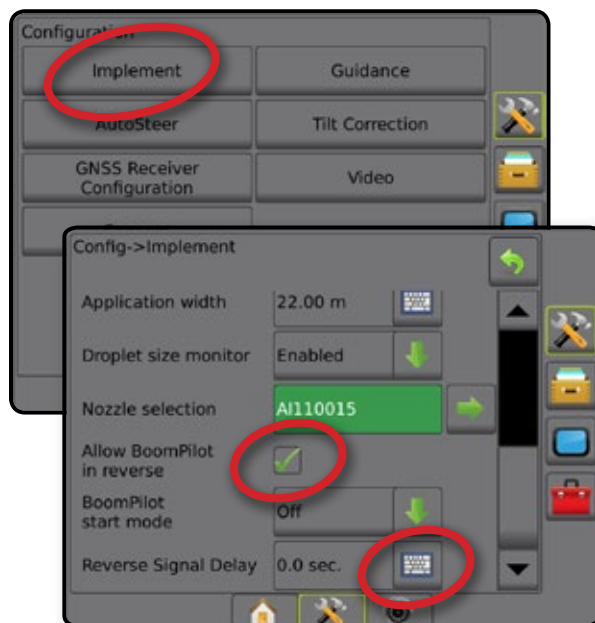
Modul senzoru zpátečky

Nastavení modulu senzoru zpátečky je používáno při přidání modulu senzoru zpátečky do 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 dostupný] – 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.




Obrázek 4-10: Modul senzoru zpátečky



Navádění [Světelný panel]

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

POZNÁMKA: V předchozích verzích softwaru byla tato funkce označena jako "Světelný panel".

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

Obrázek 4-11: Navádění






Autořzení

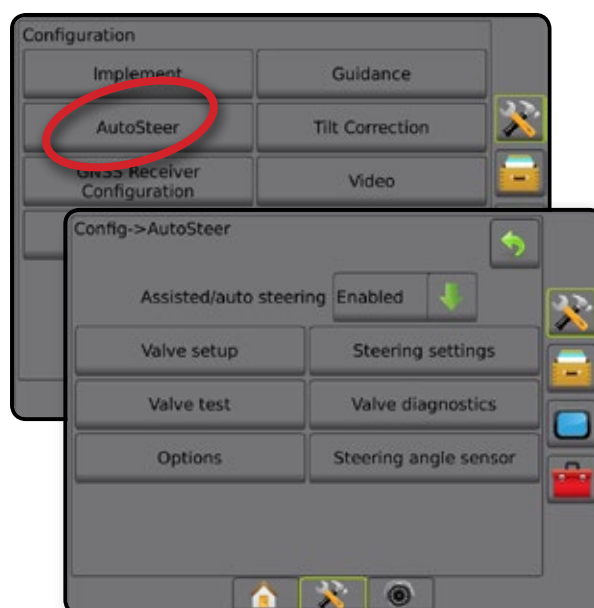
Možnosti asistovaného - automatického řízení jsou dostupné, je-li dostupný Modul ovládání řízení (SCM).

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

Nastavení autořízení se používá k povolení/zakázání asistovaného - automatického řízení a konfiguraci nastavení ventilu, nastavení řízení, senzoru otáčení volantu (volitelné) a senzoru natočení kol a k provádění testu ventilu nebo diagnostiky ventilu.

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/právého a maximálního cyklu výkonu levého/právého
 - ▶ 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
 - ▶ Senzor 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.

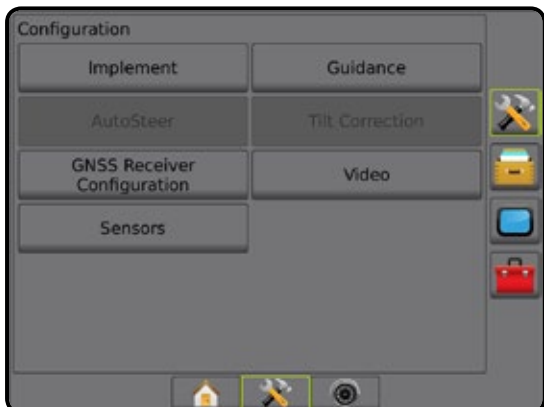
Obrázek 4-12: Autořízení



Asistované - automatické řízení není dostupné

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




Obrázek 4-13: Asistované - automatické řízení nebylo nalezeno



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.

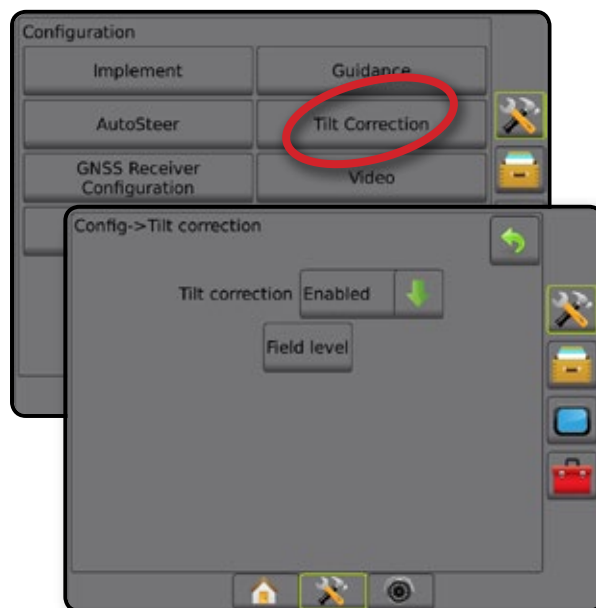
Instrukce k podrobnému nastavení naleznete ve speciálním návodu k instalaci asistovaného/automatického řízení nebo v bulletinu o nastavení náklonu.

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.

Obrázek 4-14: Korekce náklonu



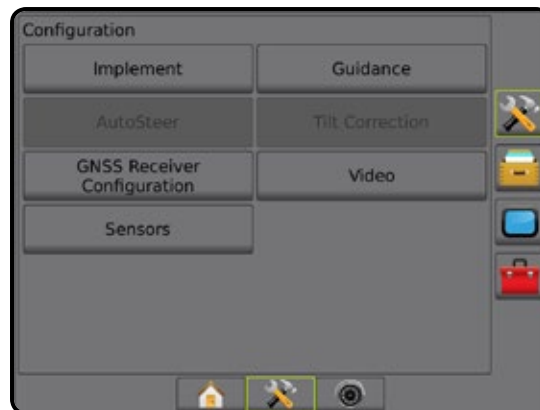
Rovina pole není dostupná

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.

Obrázek 4-15: Korekce náklonu nebyla nalezena







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.

Obrázek 4-16: Možnosti Konfigurace přijímače GNSS






PRN nezobrazeno

Možnosti PRN jsou dostupné pouze pokud je zvolený typ SBAS GNSS.

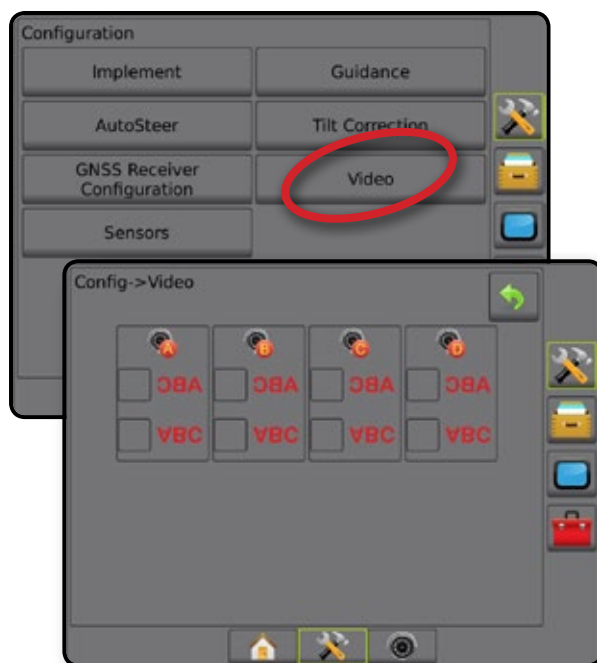
Video

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.

Obrázek 4-17: Možnosti videa se 4 kanály VSM



Nastavení videa není k dispozici

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


Obrázek 4-18: Video není k dispozici



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 ovládní.

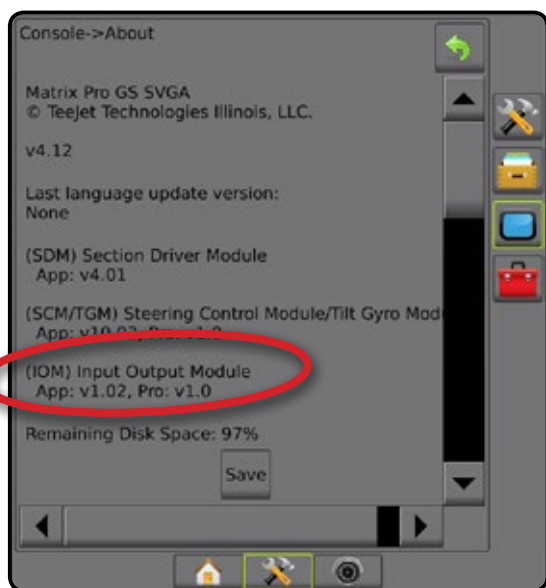
1. Stiskněte tlačítko na postranní liště KONFIGURACE .
2. Stiskněte **Senzory**.

Obrázek 4-19: Senzory



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

Obrázek 4-20: Vstupní/výstupní modul



Senzory nejsou k dispozici




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

Obrázek 4-21: Sada senzoru tlaku prostředí nebyla nalezena

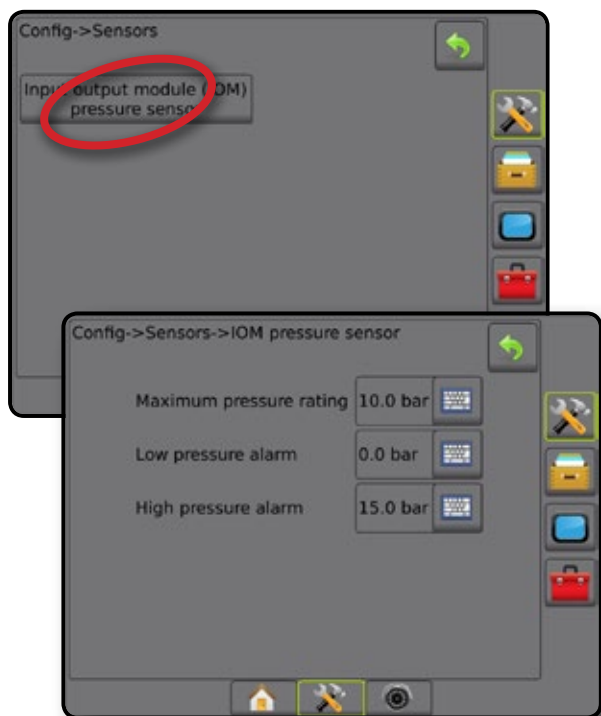


Senzor tlaku vstupního/výstupního modulu

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.

Obrázek 4-22: Vstupní/výstupní možnosti sledování senzoru tlaku

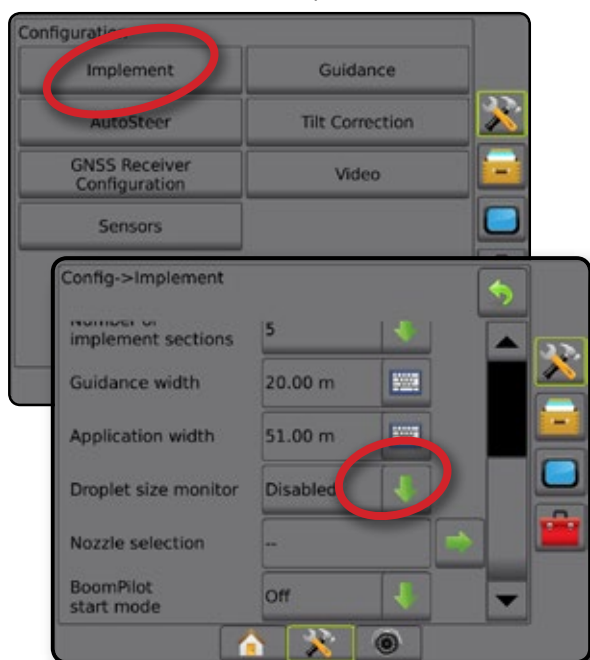


Sledování velikosti kapek

Pokud je Sada senzoru tlaku prostředím 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.

Obrázek 4-23: Sledování velikosti kapek



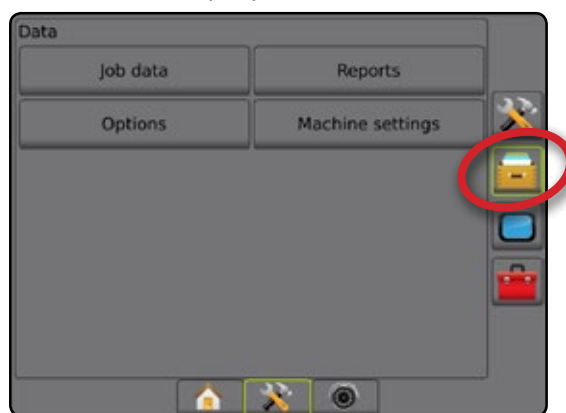
SPRÁVA DAT

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 režim úlohy jsou používána k přenosu údajů o úloze (smazání, importování, exportování) a správě údajů úlohy (vytvoření nové úlohy, smazání úlohy nebo kopírování vodičích 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)

Obrázek 4-24: Možnosti správy dat






Data úlohy

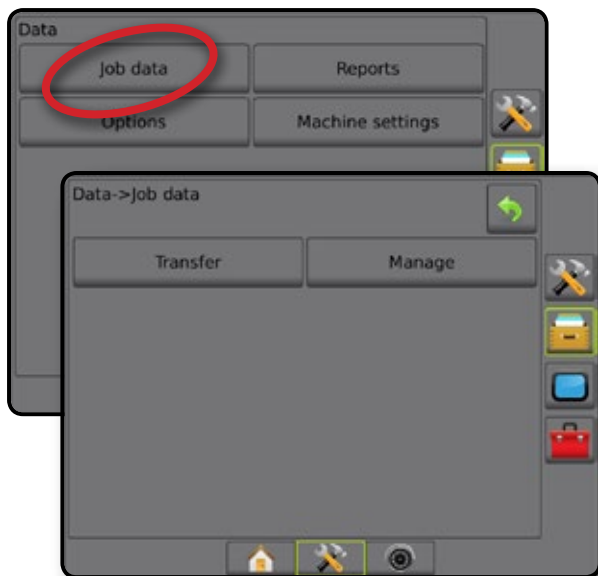
V rozšířeném režimu úlohy jsou data úlohy používána k přenosu údajů o úloze (smazání, importování, exportování) a správě údajů úlohy (vytvoření nové úlohy, smazání úlohy nebo kopírování vodících linií úlohy, ohraničení, dat ošetřené plochy a/nebo předepsané mapy do nové úlohy).

Data úlohy zahrnují:

- Název úlohy
- Jméno klienta, farmy a pole
- Ohraničení
- Oblast pokrytí
- Vodící 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** .

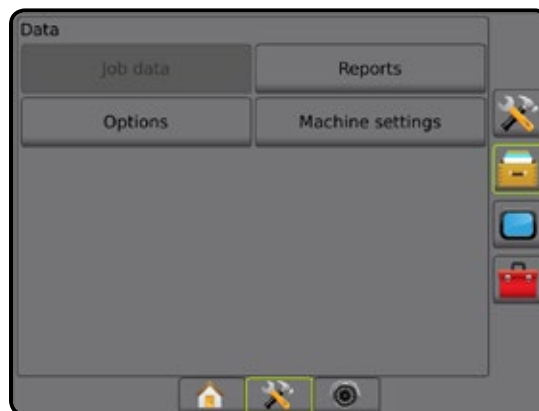
Obrázek 4-25: Možnosti dat úlohy



Data úlohy nejsou dostupná

V jednoduchém režimu úlohy nejsou možnosti dat úlohy dostupné.

Obrázek 4-26: 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.

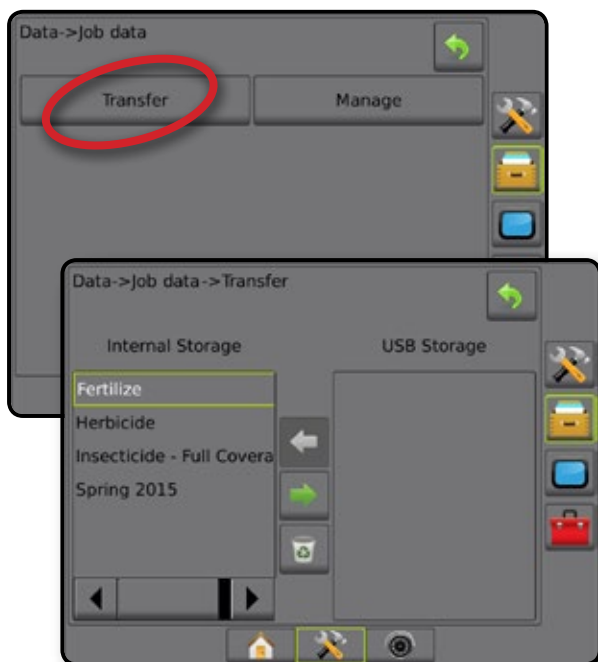
Úlohy přenesené na USB úložiště mohou být otevřeny a aktualizovány prostřednictvím připojení polního vybavení. V připojení polního vybavení může uživatel zadat údaje o klientovi, farmě a poli a dále kopírovat/upravovat úlohy za účelem dalšího použití ohraničení a vodících linií. Z připojení polního vybavení 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.

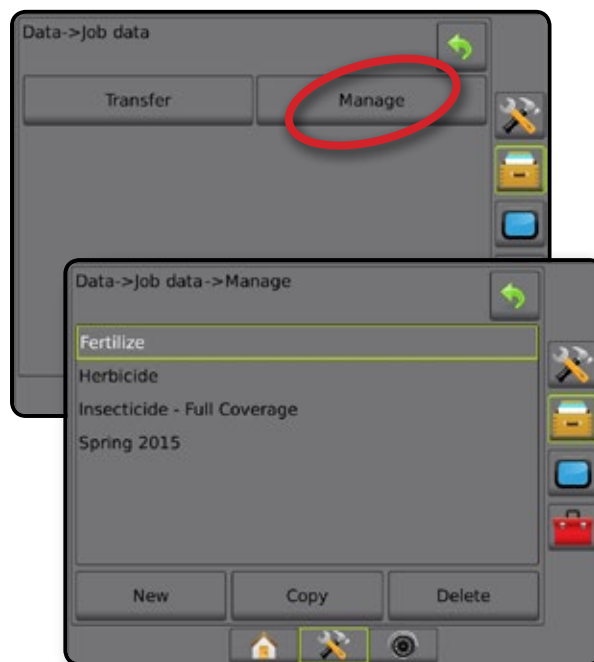
Úlohy přenesené na úložné zařízení jsou z konzoly odstraněny a nejsou již dále dostupné k použití.

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** .

Obrázek 4-27: Data úlohy - Přenos






Obrázek 4-28: Data úlohy - Správa



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** .








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.

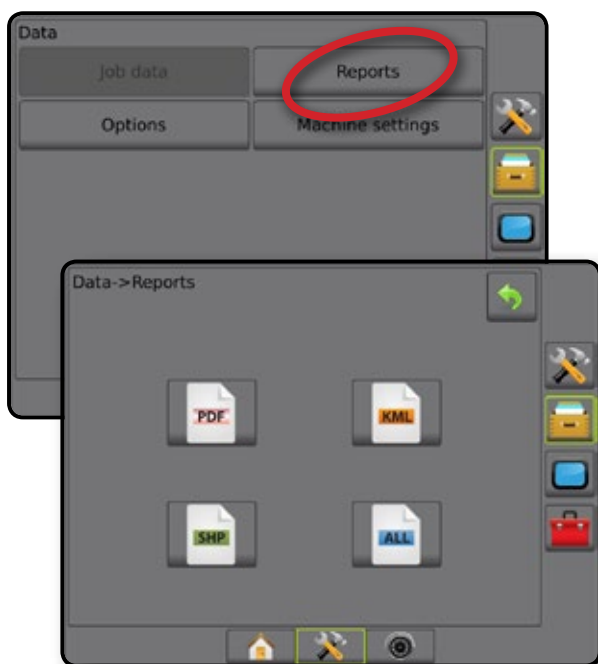
1. Stiskněte postranní lištu **SPRÁVA DAT** .
2. Stiskněte **Zprávy**.
3. Vložte USB jednotku do konzoly.
4. Zvolte úlohu určenou k uložení.
5. Zvolte:
 - ▶ PDF  – zpráva k vytisknutí
 - ▶ KML  – Google Earth Map
 - ▶ SHP  – ESRI formát dat
 - ▶ ALL  – všechny dostupné typy souborů
6. Chcete-li se vrátit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

Obrázek 4-29: Zprávy – Rozšířený režim úlohy



Obrázek 4-30: 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.

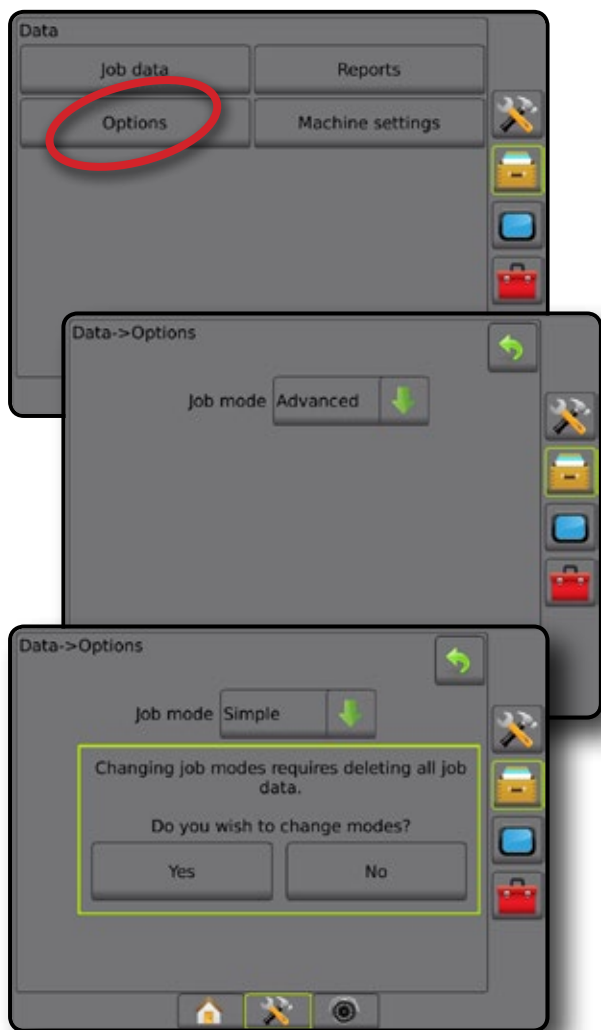
VAROVÁNÍ! Změna režimů úlohy smaže všechna interní data úlohy.

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 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.
 - Uživatel může duplikovat úlohy za účelem opětovného použití ohraničení, vodících linií, údajů o pokrytí a předepsaných map, a to prostřednictvím připojení polního vybavení nebo konzoly Data -> Data úlohy -> Spravovat.
5. "Změna režimu úlohy vyžaduje smazání všech dat úlohy. Přejete si režim úlohy změnit?"

Stiskněte:

 - ▶ Ano – pro provedení změny
 - ▶ Ne – pro zachování aktuálního nastavení
6. Chcete-li se vrátit na obrazovku Správa dat, stiskněte šipku **ZPĚT**  nebo postranní lištu **SPRÁVA DAT** .

Obrázek 4-31: 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).

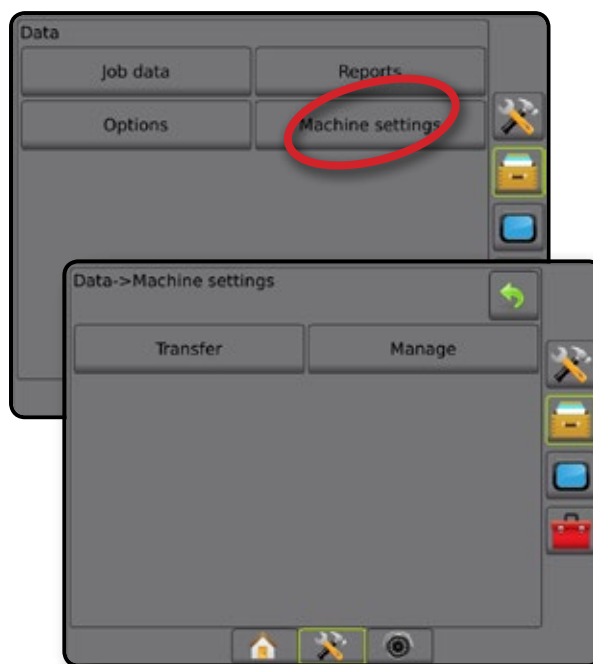
Nastavení stroje zahrnuje:

- 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".

1. Stiskněte postranní lištu **SPRÁVA DAT** .
2. Stiskněte **Nastavení stroje**.
3. 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.
4. Chcete-li se vrátit na obrazovku Správa dat, stiskněte šipku ZPĚT  nebo postranní lištu **SPRÁVA DAT** .

Obrázek 4-32: 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 .




Obrázek 4-33: Nastavení stroje - Přenos



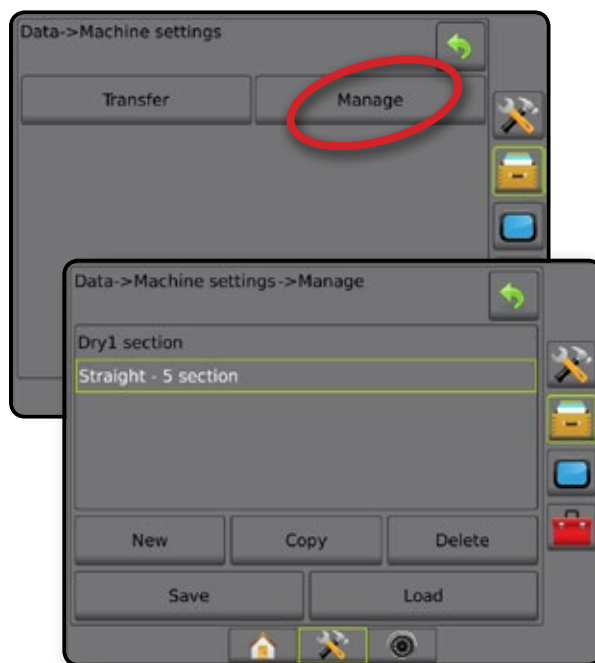
Správa

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 .

Obrázek 4-34: Nastavení stroje - Spravovat

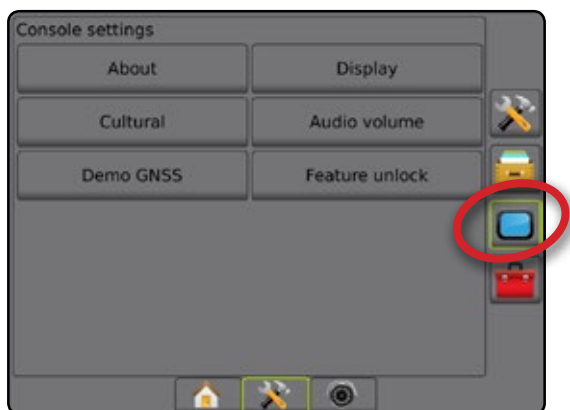


KONZOLA

Nastavení konzoly se používá k 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




Obrázek 4-35: Možnosti konzoly



Popis

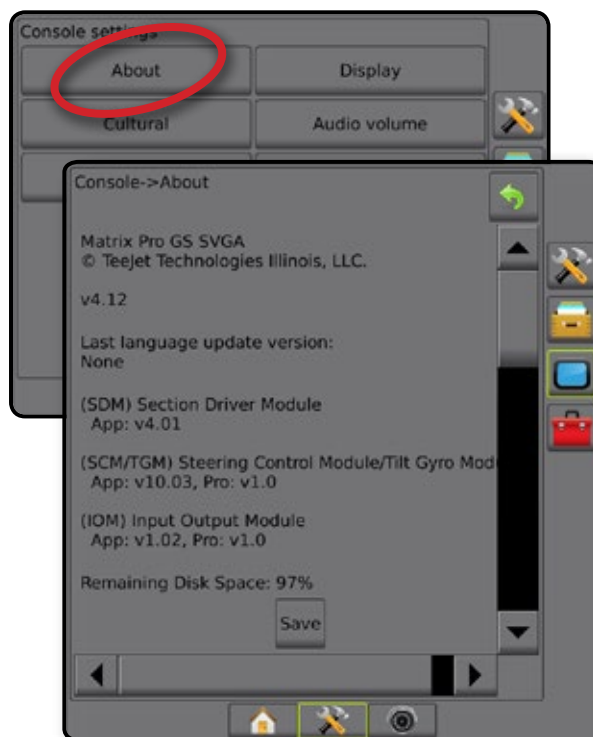
Na stránce Popis/Uložit obrazovku jsou zobrazeny verze softwaru systému a verze softwaru modulů připojených ke sběrnici CAN.

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.*

Obrázek 4-36: Možnosti popisu

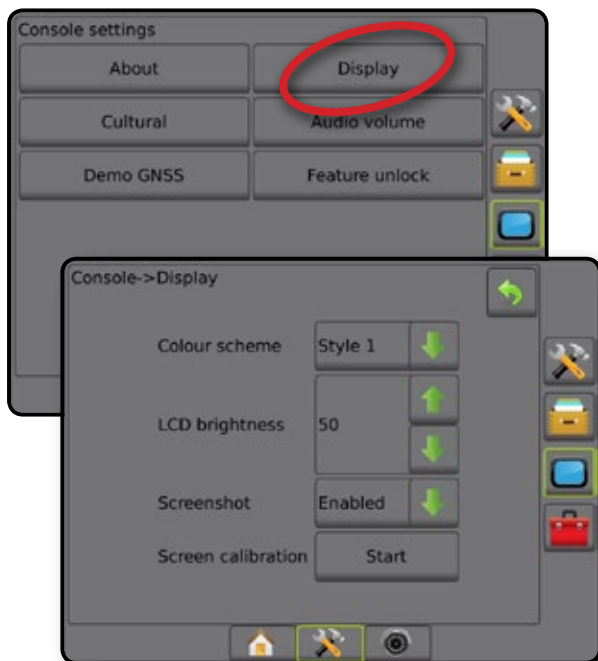


Displej

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 je vhodnější pro čtení
 - ▶ 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 .

Obrázek 4-37: 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 .

Obrázek 4-38: Možnosti místního nastavení

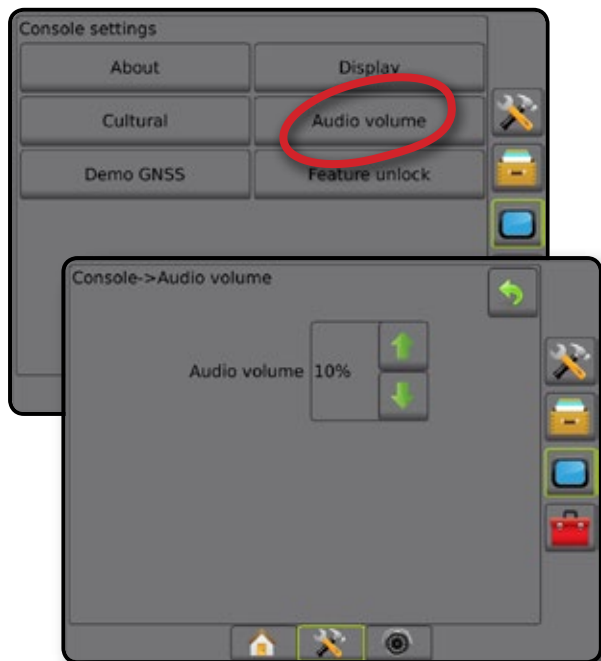


Hlasitost zvuku

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 .




Obrázek 4-39: Možnosti hlasitosti zvuku



Demo GNSS

Demo GNSS se používá k zahájení přehrávání simulovaného signálu GNSS.

VAROVÁNÍ! Tento nástroj zakáže přichodící 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.

Obrázek 4-40: 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 .



Obrázek 4-41: 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 k 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
 - ▶ Regulátor dávky jiného výrobce – umožňuje možnosti regulování dávky, a to za použití kompatibilního regulátoru dávky jiného výrobce
4. Zadejte kód pro odblokování.
5. Restartujte konzolu.

Obrázek 4-42: Odblokování funkce

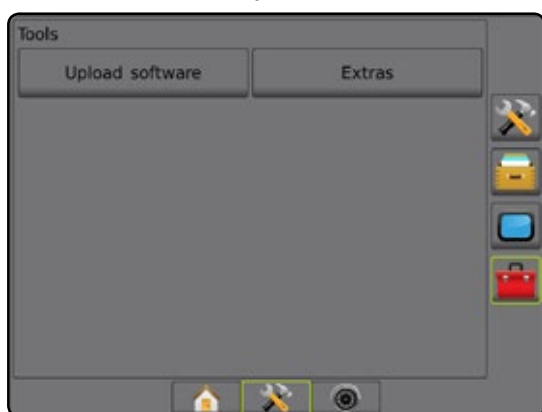


NÁSTROJE

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.
 - ▶ Doplnky – umožňují přístup ke kalkulačce a převodníku jednotek






Obrázek 4-43: Možnosti nástrojů



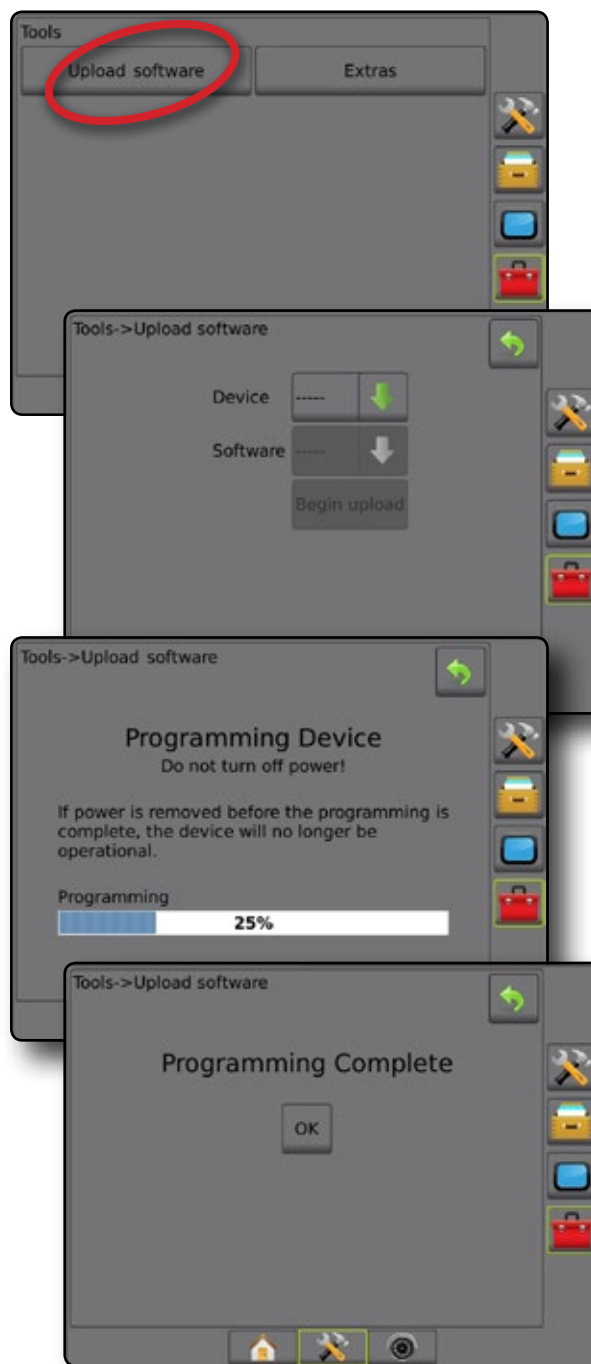
Načíst software

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** , anebo stiskněte postranní lištu **KONZOLA**  pro návrat na hlavní obrazovku Nastavení konzoly.

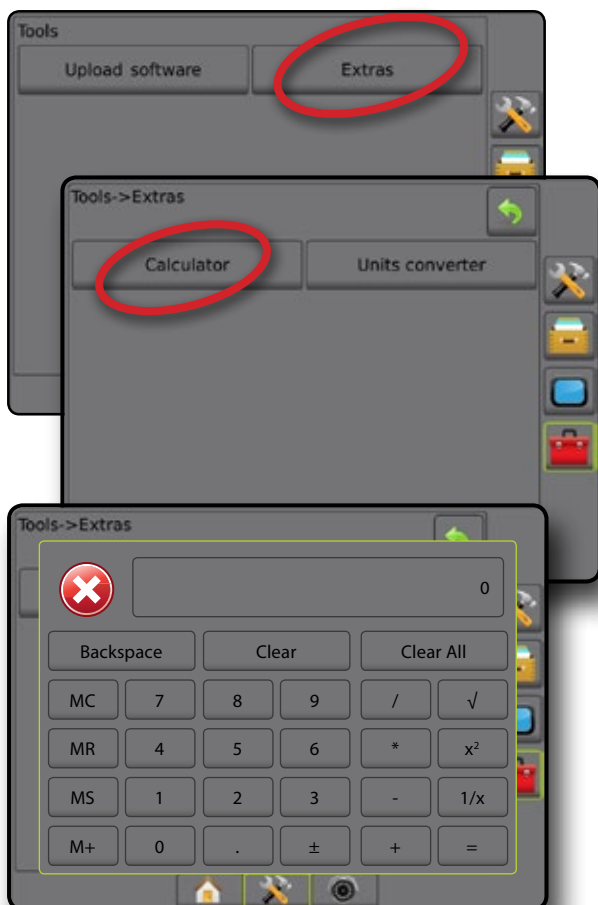
Obrázek 4-44: Načíst software



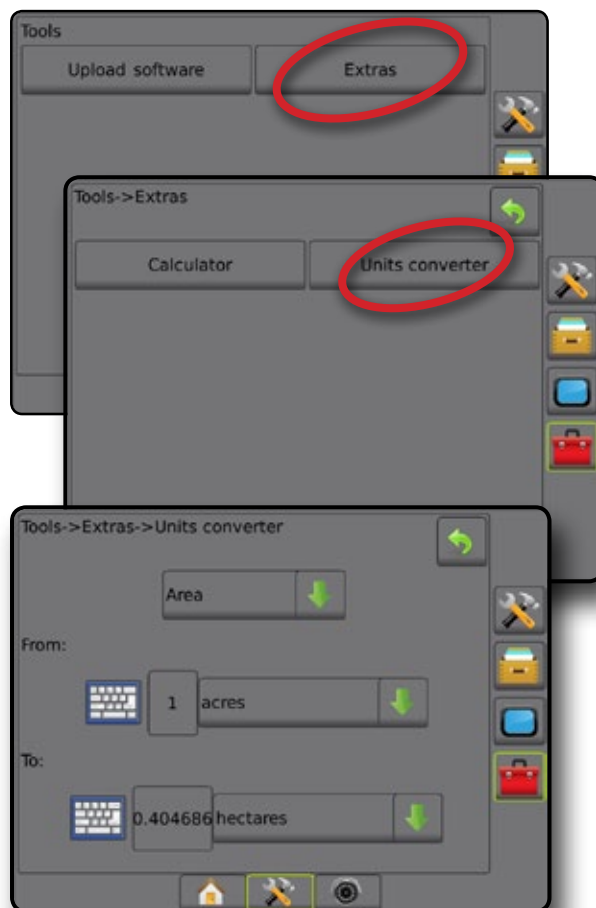
Doplňky

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

Obrázek 4-45: Kalkulačka



Obrázek 4-46: Převodník jednotek






KAPITOLA 5 – KONFIGURACE PŘIJÍMAČE GNSS

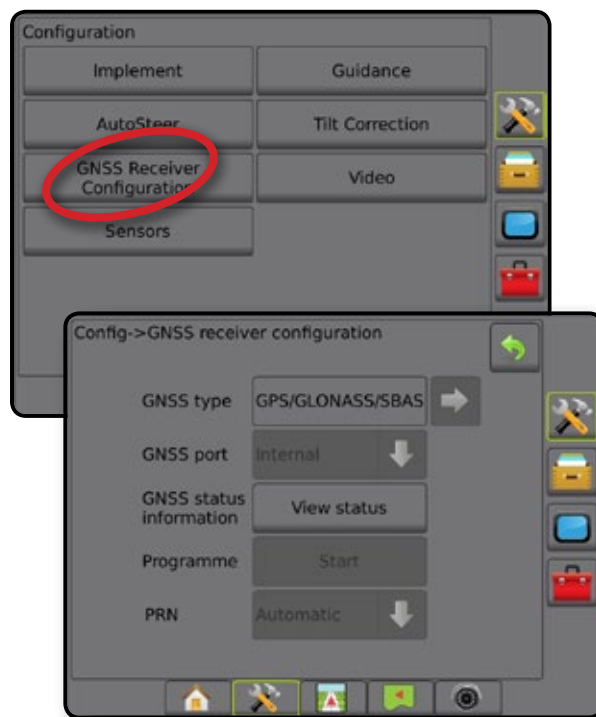
Konfigurace přijímače GNSS se používá pro nastavení typu GNSS, portu GNSS, PRN a dalších parametrů GNSS a pro zobrazení informace o stavu GNSS.

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: GGAVTG (data rychlostí), počet satelitů, HDOP, PRN, kvalita GGA, přijímač, verze přijímače, pásma 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 poskytnete druhou sestavu údajů diferenční korekce GNSS
4. Chcete-li se vrátit na hlavní obrazovku Konfigurace, stiskněte šipku ZPĚT  nebo tlačítko KONFIGURACE  na postranní liště.

Obrázek 5-1: Možnosti GNSS

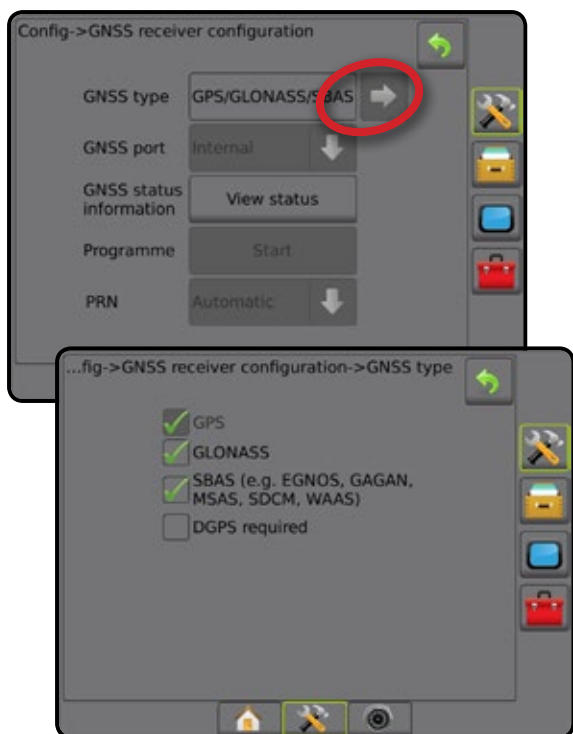


Typ GNSS

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.

Obrázek 5-2: Typ GNSS



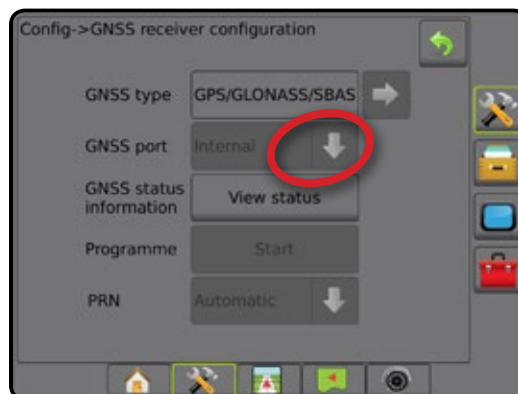
Port GNSS

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.

Obrázek 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:	19 200
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	5 Hz
Volitelný VTG	5 Hz, 2 Hz, vypnuto
ZDA	0,2 Hz

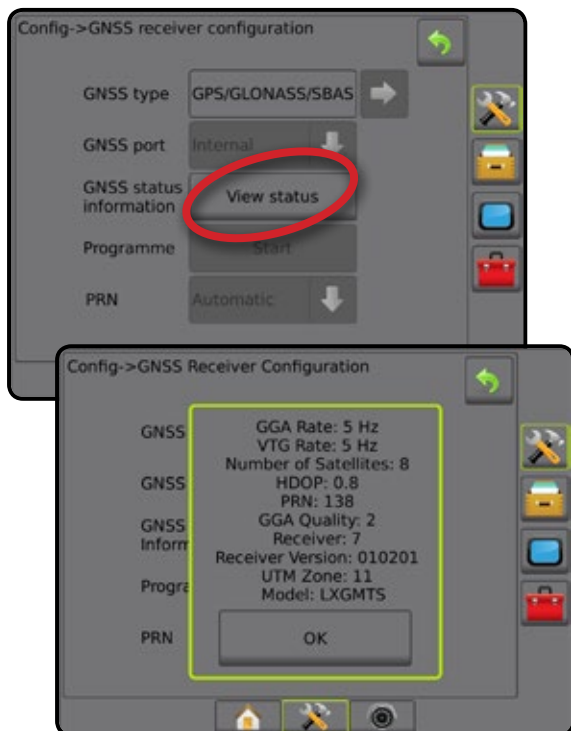
Informace o stavu GNSS

Informace o stavu GNSS zobrazuje snímek údajů aktuálního stavu GNSS.

1. Stiskněte tlačítko **Zobrazit stav**.
2. Zobrazení dat zahrnuje následující položky:
 - ◀ 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".

Obrázek 5-4: Informace o stavu GNSS



Informace o stavu GNSS na stránkách navigace

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 pásma UTM.

1. Stiskněte ikonu STAV GNSS

Obrázek 5-5: Informace o stavu GNSS na stránce navigace



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
Skluz/ClearPath	9	<1 m

Program

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

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

Obrázek 5-6: Programovací přijímače

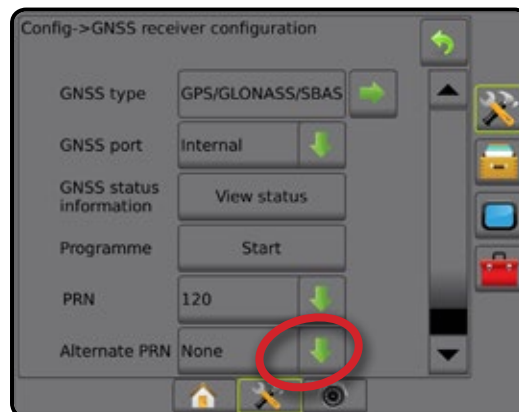


Alternativní PRN

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

Obrázek 5-8: Alternativní PRN



PRN nezobrazeno

Možnosti PRN jsou dostupné pouze pokud je zvolený typ SBAS GNSS.

Obrázek 5-9: PRN nezobrazeno

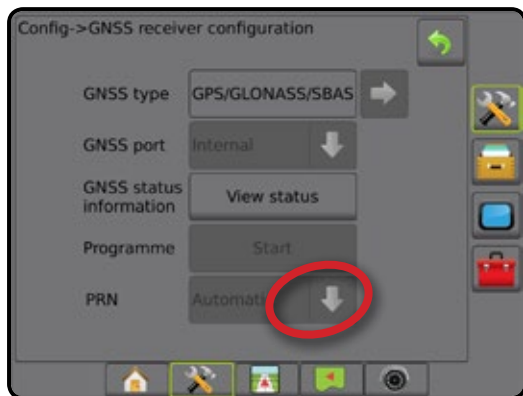


PRN

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

Obrázek 5-7: PRN



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 pokrývající 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 navigací):

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 +/-3 ft/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 provozovaného Ministerstvem obrany Spojených států amerických. Je složen z přibližně 30 družic, které neustále obíhají Zemi. Tento termín se také používá na jakékoli 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 nepřesnosti 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 "one-inch", známý i jako centimetr, krátkodobou relativní přesnost "pass-to-pass" a polohovou stabilitu dlouhodobou "year-to-year". 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.

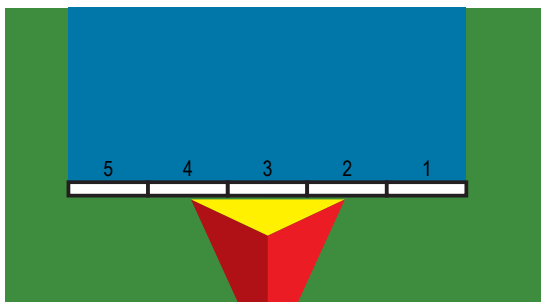
Nastavení se různí podle toho, zda je dostupné řízení sekce: SmartCable, Řídící modul sekcí (SDM) nebo Modul pro přepínání funkcí (SFM).

TYP NÁŘADÍ

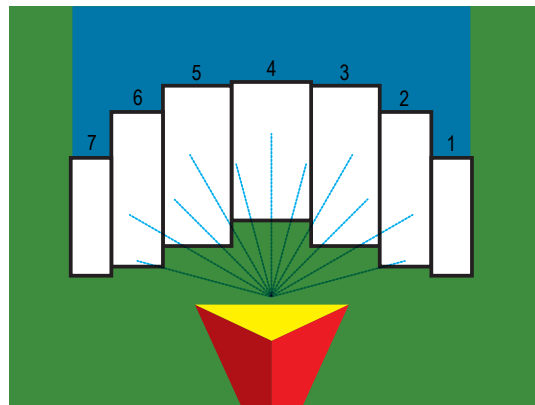
Typ nářadí vybere takový model ošetření, který nejlépe vystihuje váš systém.

- V režimu rovně – sekce postřikovacího rámu nemají délku a jsou uspořádány na řádku s pevnou vzdáleností od antény
- V režimu rozmetáče – 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 antény (dostupnost závisí na specifickém vybavení systému)

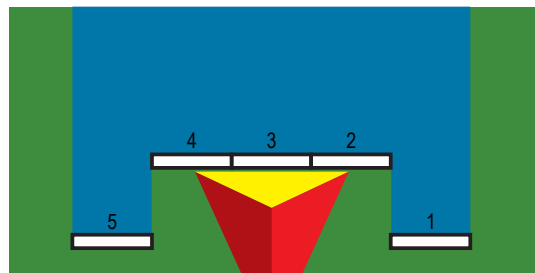
Obrázek 6-1: Typ nářadí – přímé



Obrázek 6-2: Typ nářadí – rozmetadlo



Obrázek 6-3: Typ nářadí – střídavě uspořádáno



Číslo sekcí

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

Rovně

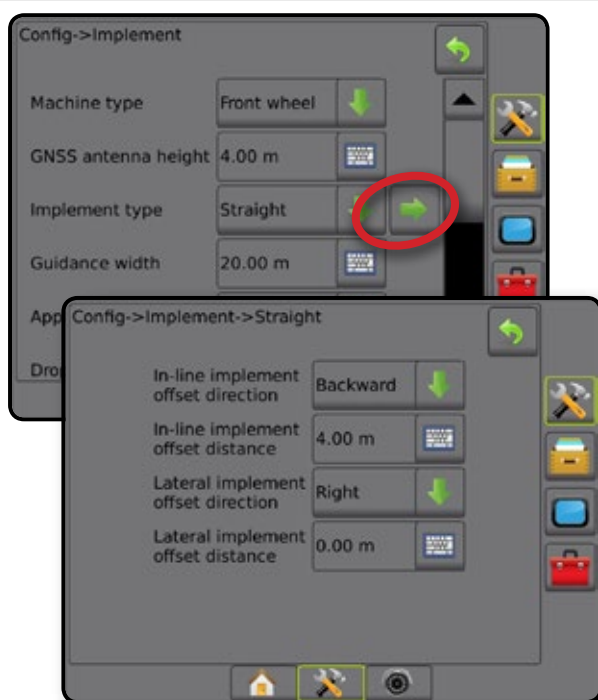
Sekce postřikovacího rámu nemají délku a jsou uspořádány na řádku s pevnou vzdáleností od antény.

Jedna sekce

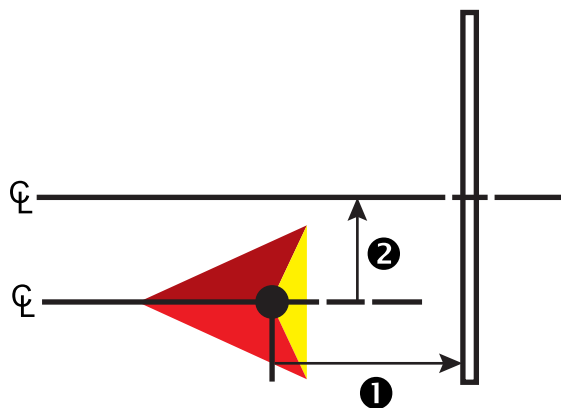
V systému není dostupné řízení sekce.

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 vzdálenost 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.

Obrázek 6-4: Jedna sekce



Obrázek 6-5: Směr a vzdálenosti odsazení

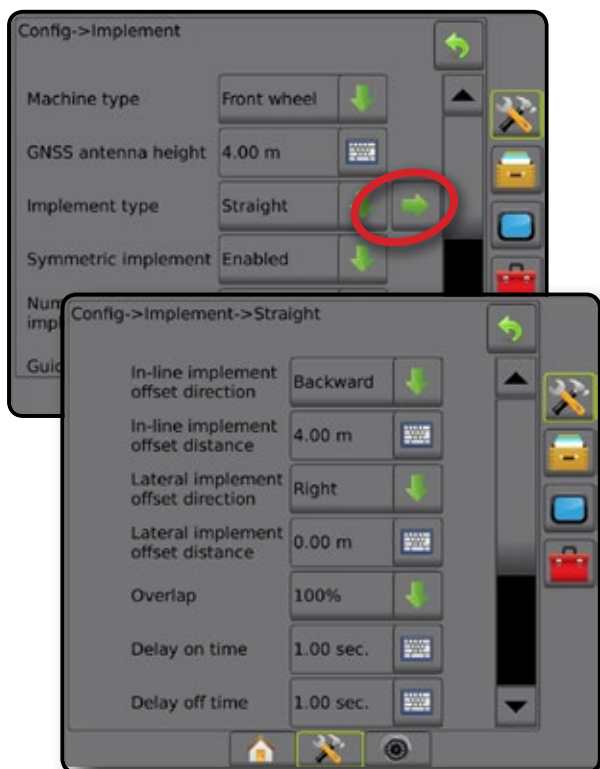


Mnohonásobné sekce

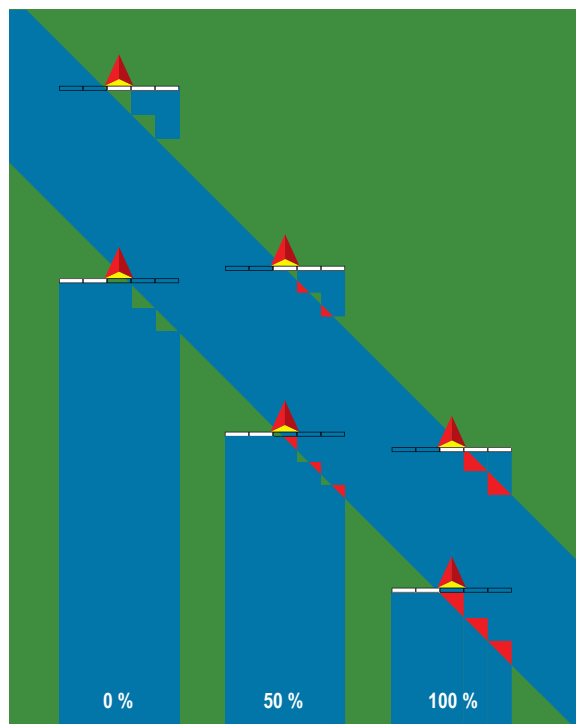
K dispozici je řízení sekce (SmartCable, Řídicí modul sekcí (SDM) nebo Modul pro přepínání funkcí (SFM nebo ISOBUS).

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 vzdálenost 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.

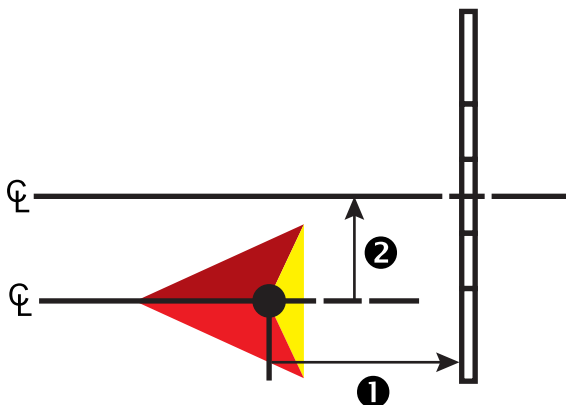
Obrázek 6-6: Mnohonásobné sekce



Obrázek 6-8: Překryv



Obrázek 6-7: Směr a vzdálenost odsazení



Rozmetadlo – TeeJet

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

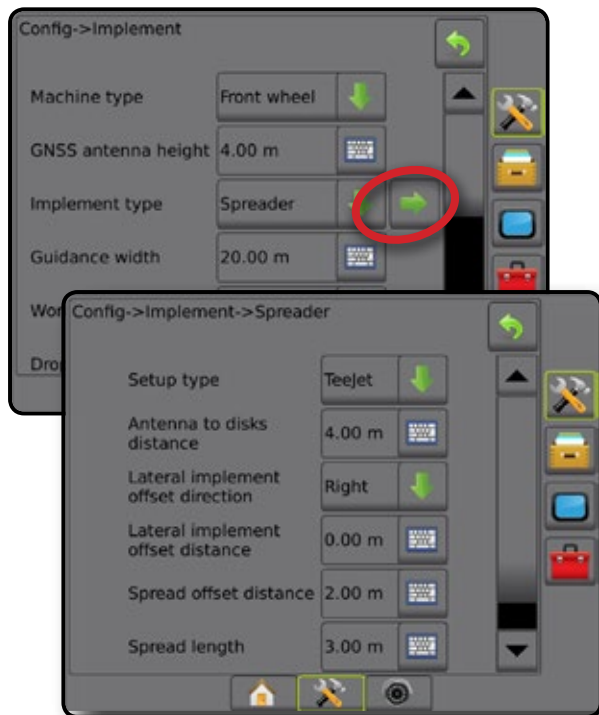
Jedna sekce

V systému není dostupné řízení sekce.

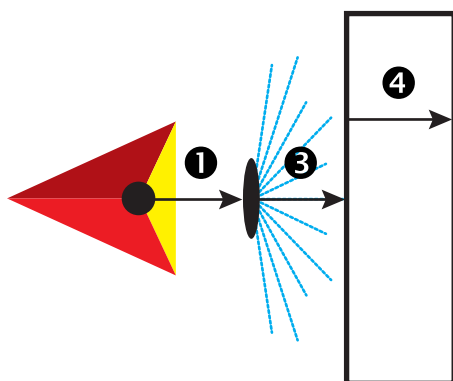
1. Zvolte **Rozmetadlo** typ nářadí na obrazovce nářadí.
2. Stiskněte šipku DALŠÍ STRÁNKA ➡ u položky **Typ nářadí**.
3. Vyberte z následujících možností:
 - ▶ Typ nastavení – používá se k výběru **TeeJet** typu rozmetadla
 - ▶ Vzdálenost antény k diskům ❶ – používá se k určení vzdálenosti od antény GNSS k diskům nebo disperznímu mechanismu
 - ▶ Směr laterálního odsazení nářadí ❷ – používá se k volbě laterálního směru ze středové linky stroje ke středu nářadí, při pohybu stroje směrem vpřed
 - ▶ Vzdálenost laterálního odsazení nářadí ❷ – používá se k vyjádření laterální vzdálenosti od středové linky 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.

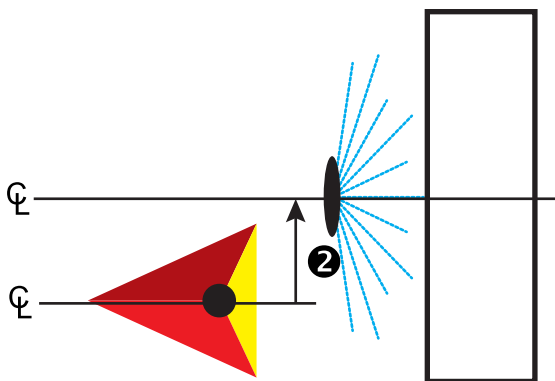
Obrázek 6-9: Jedna sekce



Obrázek 6-10: Vzdálenosti a délky



Obrázek 6-11: Směr a vzdálenost laterálního odsazení

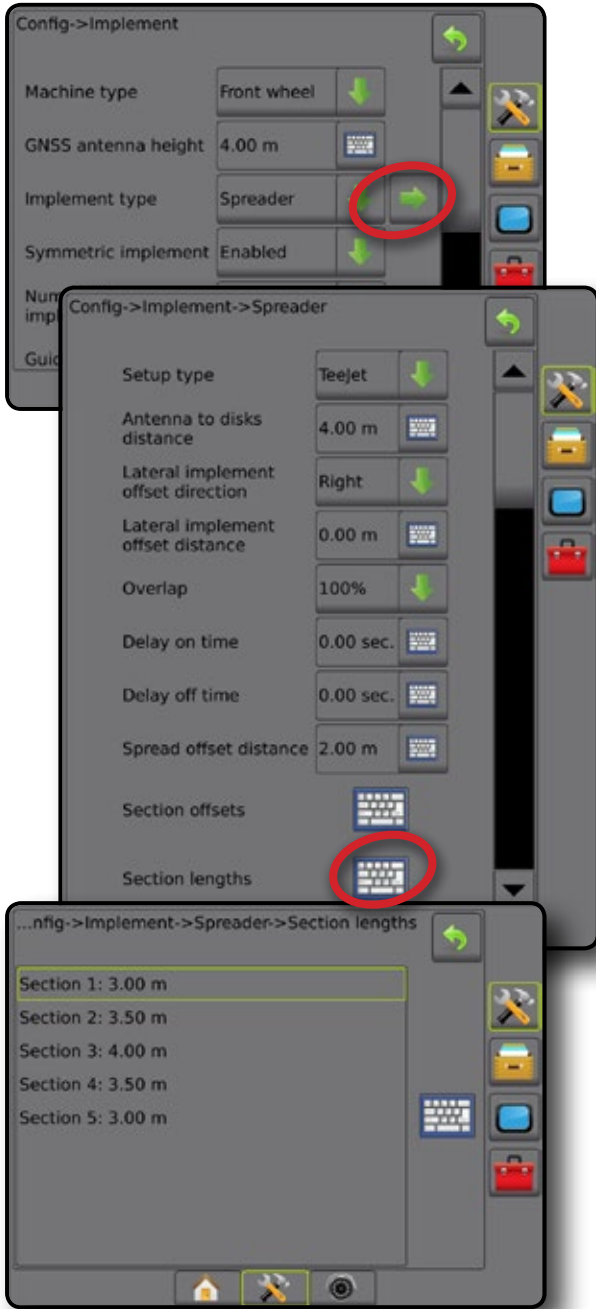


Mnohonásobné sekce

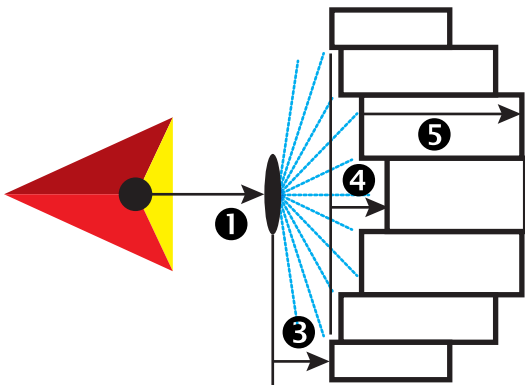
K dispozici je řízení sekce (SmartCable, Řídicí modul sekcí (SDM) nebo Modul pro přepínání funkcí (SFM nebo ISOBUS).

- Zvolte **Rozmetadlo** typ nářadí na obrazovce nářadí.
 - Stiskněte šipku DALŠÍ STRÁNKA ➡ u položky *Typ nářadí*.
 - Vyberte z následujících možností:
 - Typ nastavení – používá se k výběru **TeeJet** typu rozmetadla
 - 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
 - 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 ❸ – používá se k nastavení vzdálenosti mezi disky nebo rozmetacím mechanismem a místem, kde výrobek ze sekce 1 nejdříve dopadne na zem.
 - Odsazení sekce ❹ – 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 ❺ – 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.

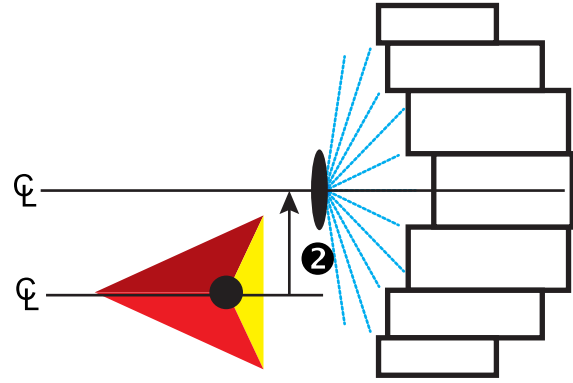
Obrázek 6-12: Mnohonásobné sekce



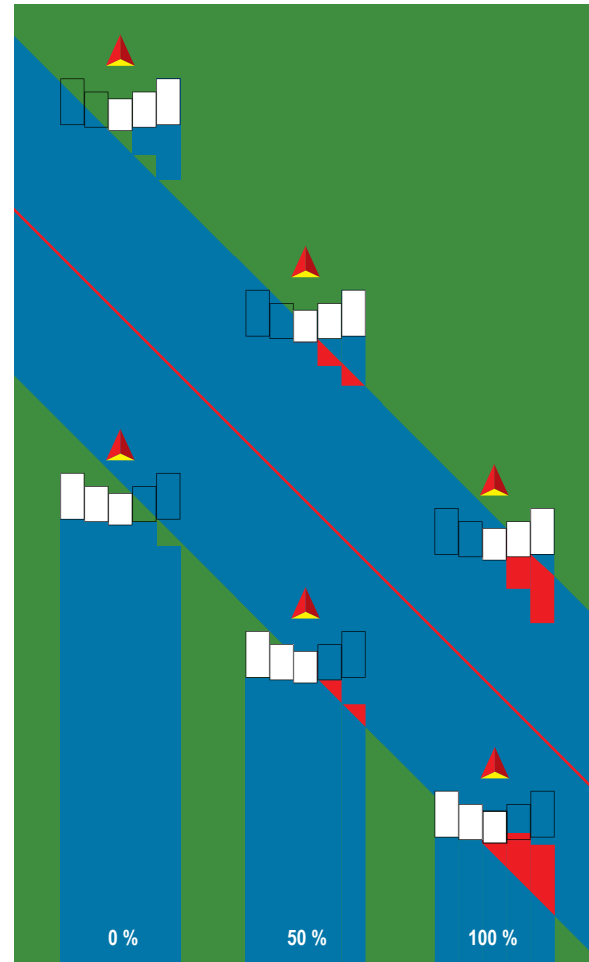
Obrázek 6-13: Vzdálenosti a délky



Obrázek 6-14: Směr a vzdálenost laterálního odsazení



Obrázek 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.

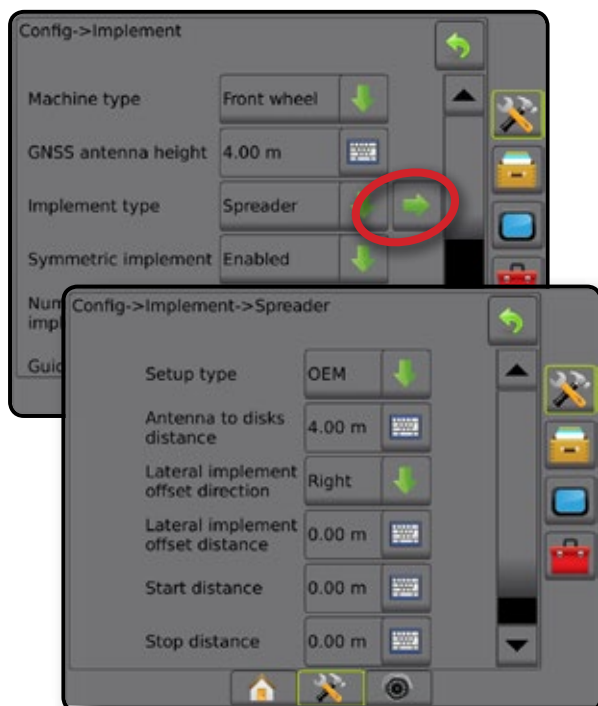
Jedna sekce

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 **OEM** typu rozmetadla
 - ▶ 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 zapnutí – 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.

Obrázek 6-16: Jedna sekce



Mnohonásobné sekce

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

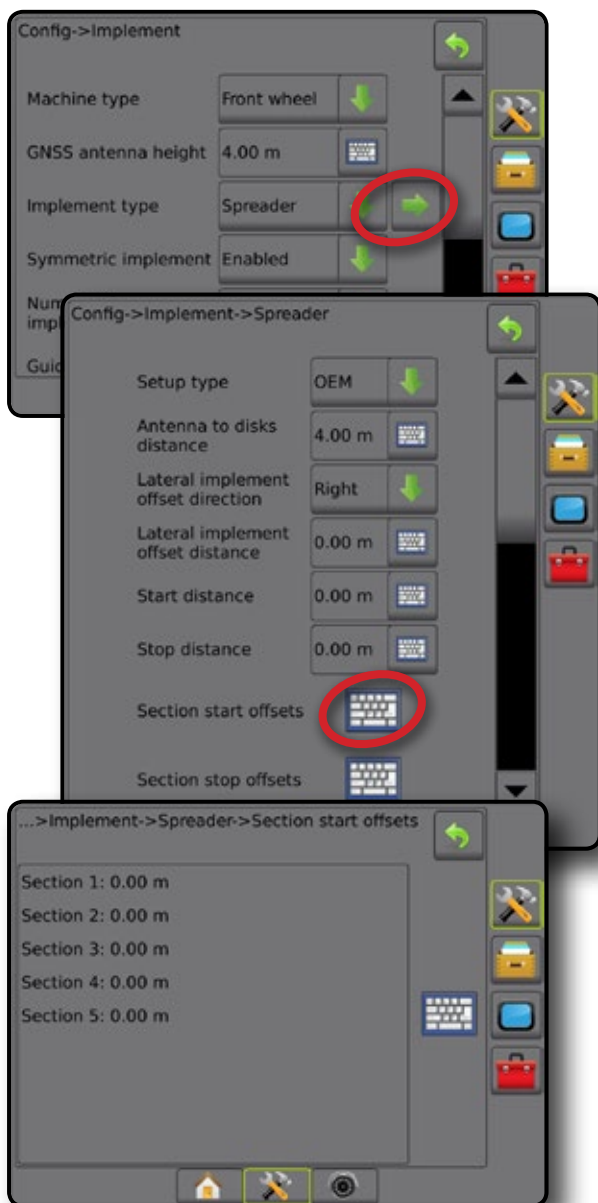
1. Zvolte **Rozmetadlo** typ nářadí na obrazovce nářadí.
2. Stiskněte šipku DALŠÍ STRÁNKA ➡ u položky *Typ nářadí*.
3. Vyberte z následujících možností:
 - ▶ Typ nastavení – používá se k výběru **OEM** typu rozmetadla
 - ▶ Vzdálenost antény k diskům – definuje vzdálenost od antény GNSS k diskům nebo 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 zapnutí – 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.

Obrázek 6-17: Mnohonásobné sekce



Stříd. uspořádáno

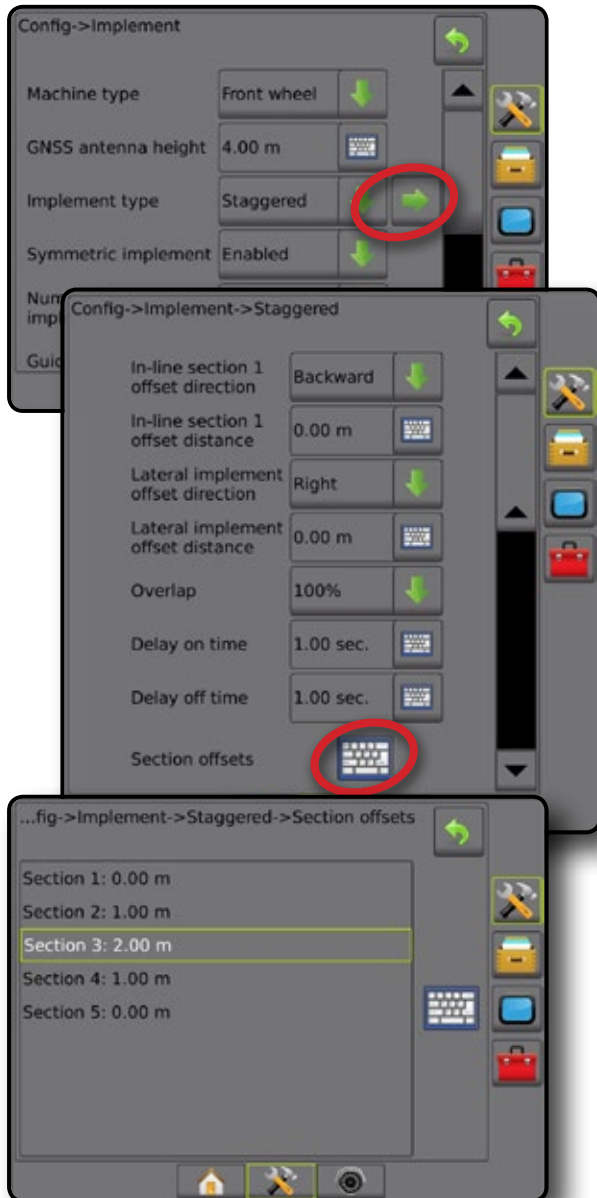
Je vytvořena virtuální linie v souladu se sekci 1, kde může mít sekce ošetření nulovou délku a mohou být v různých vzdálenostech od antény.

Mnohonásobné sekce

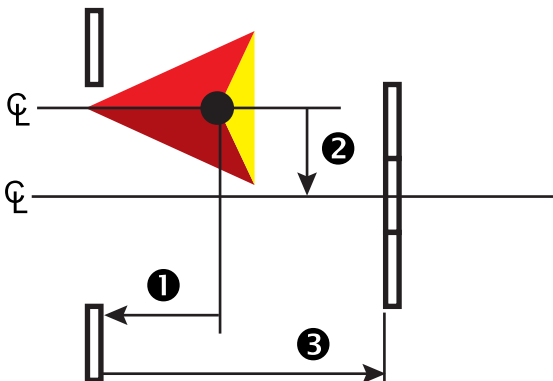
K dispozici je řízení sekce (SmartCable, Řídicí modul sekcí (SDM) nebo Modul pro přepínání funkcí (SFM nebo ISOBUS).

- Zvolte typ **střídavě** uspořádaného nářadí obrazovce nářadí.
- Stiskněte šipku DALŠÍ STRÁNKA ➡ u položky *Typ nářadí*.
- 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 vzdálenost 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. Záporná hodnota odsazení přesune sekci před Sekci 1. Sekce 1 je vždy 0. Všechny ostatní sekce mohou mít jiné vzdálenosti.
- Stiskněte šipku ZPĚT ↶ k návratu na obrazovku nářadí nebo boční lištu KONFIGURACE 🛠 k návratu na obrazovku nastavení.

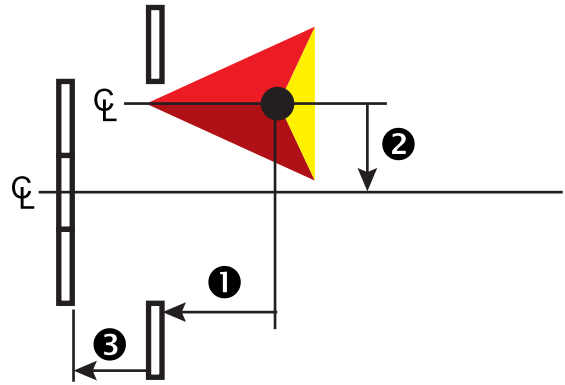
Obrázek 6-18: Mnohonásobné sekce



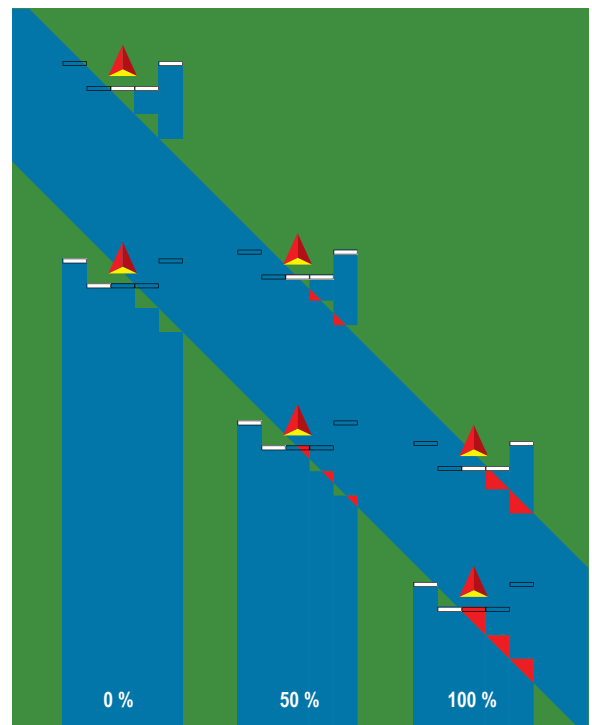
Obrázek 6-19: Směr a vzdálenosti odsazení - za sekci 1



Obrázek 6-20: Směr a vzdálenosti odsazení - před sekci 1



Obrázek 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.

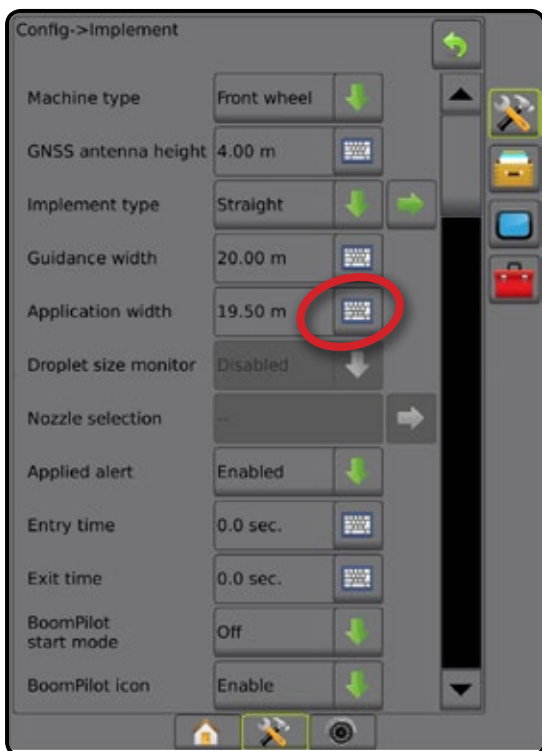
Jedna sekce

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.






Obrázek 6-22: Jedna sekce - Činný nebo pracovní záběr



Mnohonásobné sekce

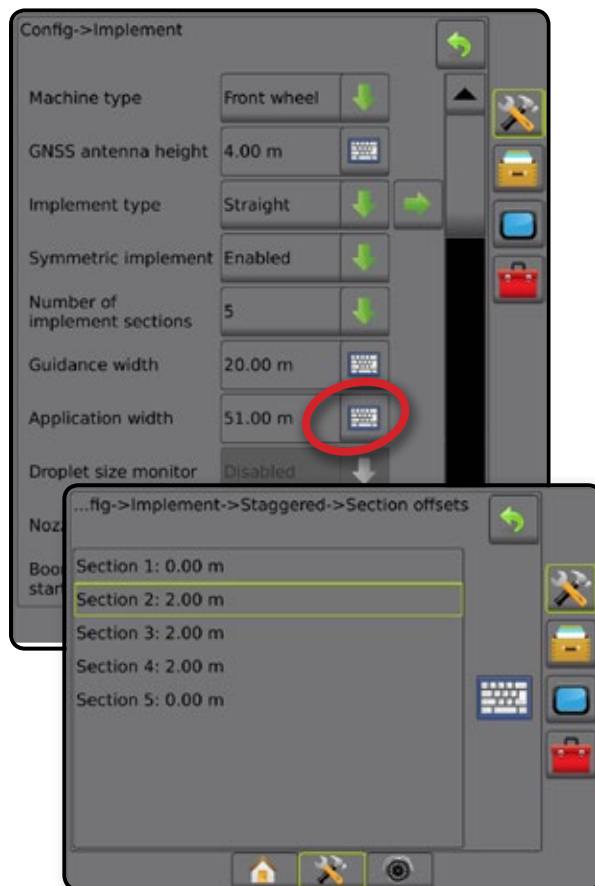
K dispozici je řízení sekce (SmartCable, Řídící modul sekcí (SDM) nebo Modul pro přepínání funkcí (SFM) nebo ISOBUS).

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.

Obrázek 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.

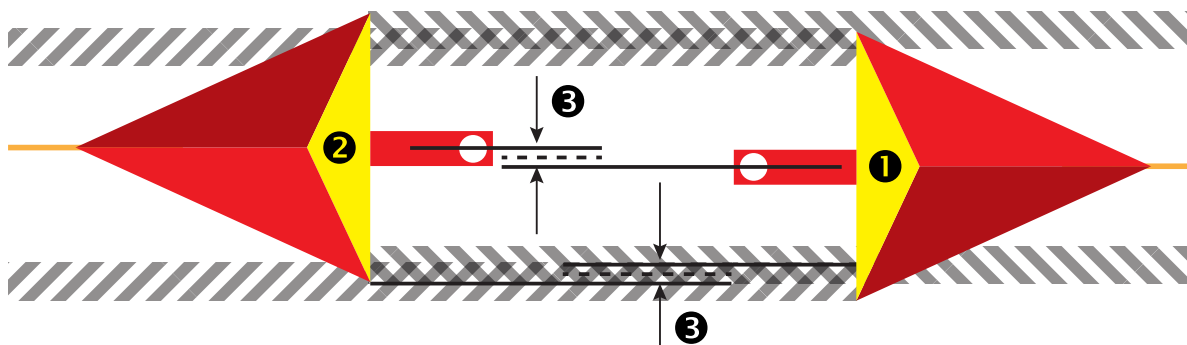
Výpočet nastavení odsazení GNSS

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

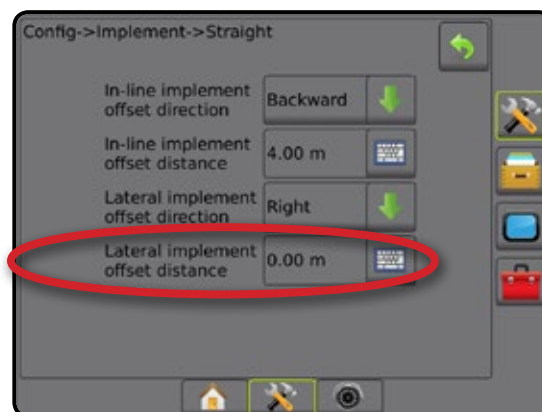
1. Vytvořte přímou dráhu AB.
2. Se zapnutým asistovaným - automatickým řízením projedte ❶ alespoň 30 metrů a na táhlo nebo vedle stroje umístěte praporky.
3. Otočte se a při průjezdu ❷ stejné vodicí linie AB zapněte asistované - automatické řízení. Umístěte praporky na táhlo nebo vedle stroje, nebo zastavte, 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 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 stop/m
Napravo od průjezdu ❶	Zvýšit hodnotu vzdálenosti odsazení	Snižit hodnotu vzdálenosti odsazení	Zvýšit hodnotu vzdálenosti odsazení
Nalevo od průjezdu ❶	Snižit hodnotu vzdálenosti odsazení	Zvýšit hodnotu vzdálenosti odsazení	Změnit směr odsazení nářadí vlevo a zvýšit hodnotu vzdálenosti odsazení

Obrázek 6-25: Vzdálenost odsazení GNSS



Obrázek 6-24: Vzdálenost laterálního odsazení nářadí



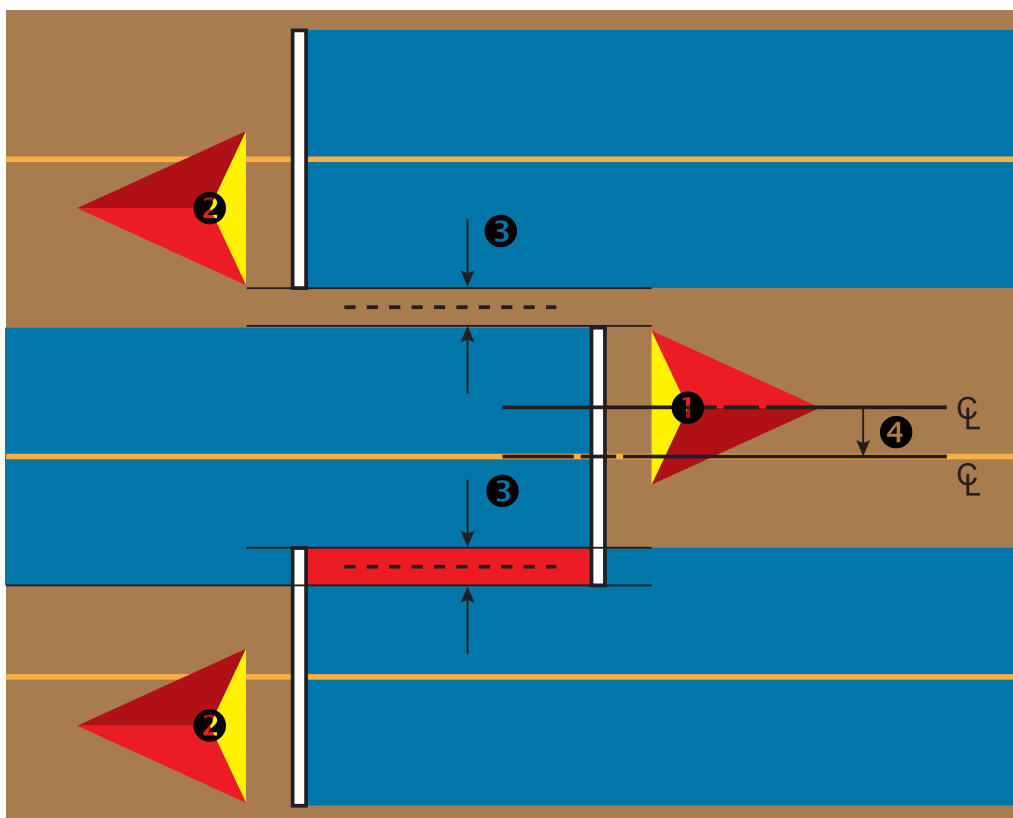
Nastavení laterálního odsazení nářadí

Chcete-li vypočítat nastavení odsazení nářadí za použití sousedních vodících 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 vodící linie AB zapněte asistované - automatické řízení. Umístěte dodatečné praporky na vnější hrany nářadí, nebo zastavte, jakmile dorazíte na vodící 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

Obrázek 6-26: Vzdálenost a směr laterálního odsazení nářadí

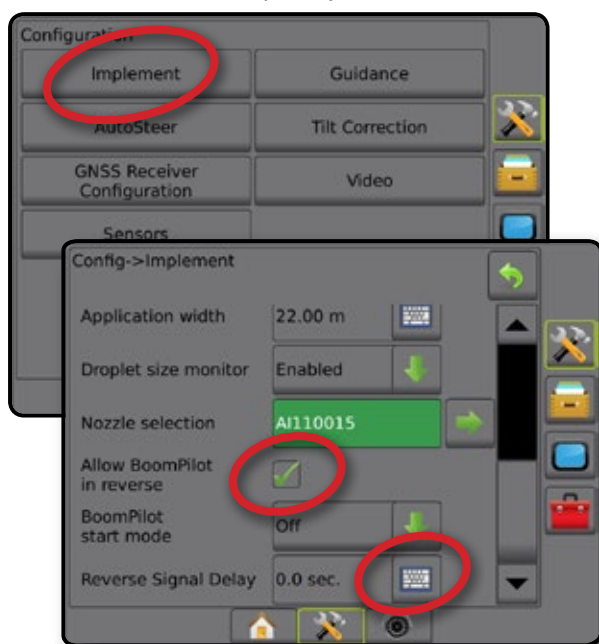


MODUL SENZORU ZPÁTEČKY

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

Obrázek 6-27: Modul senzoru zpátečky

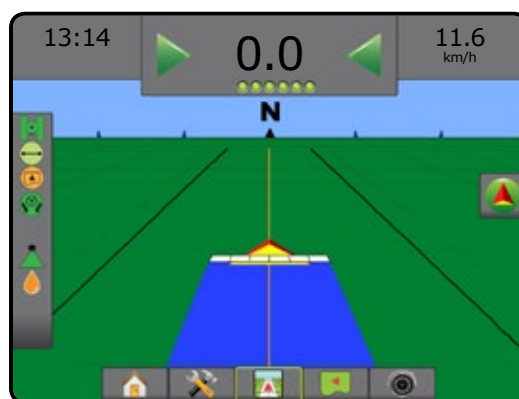


Zpátečka na naváděcích obrazovkách

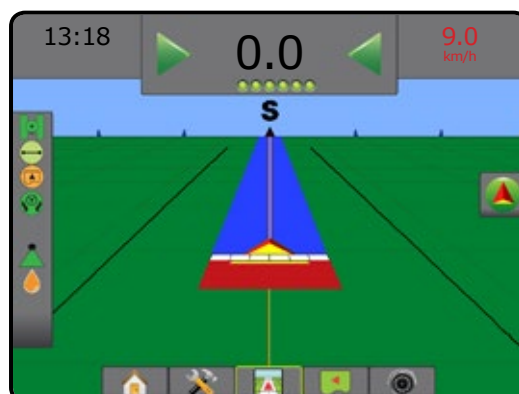
Aktivní BoomPilot při zpátečce umožní automatickou kontrolu sekce během couvání. Kontrola mapování ošetření a rychlosti ošetření bude fungovat stejně, jako kdyby stroj jel směrem dopředu.

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

Obrázek 6-28: Jízda dopředu







Obrázek 6-29: Couvání

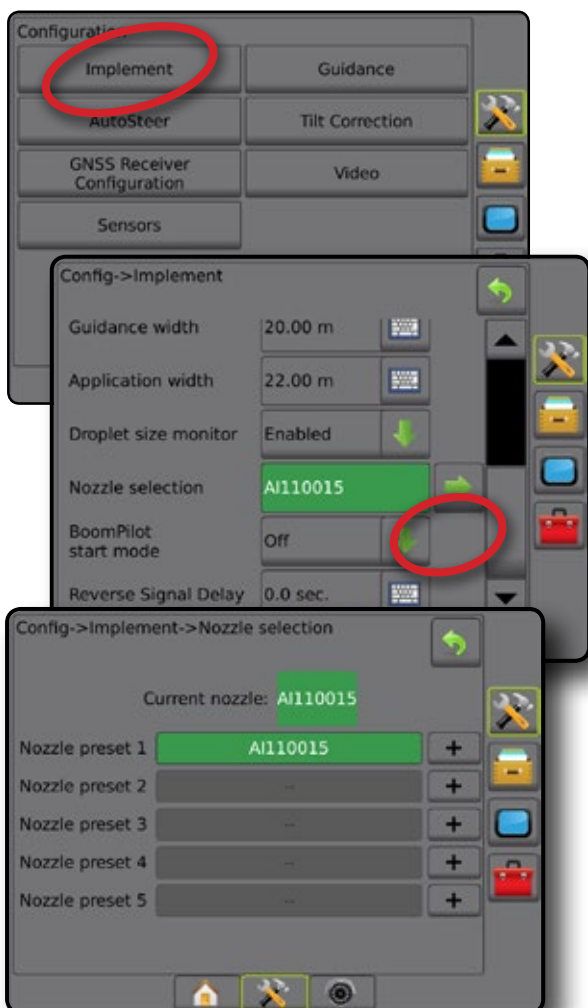


VÝBĚR TRYSKY

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.

Obrázek 6-30: Sledování velikosti kapek

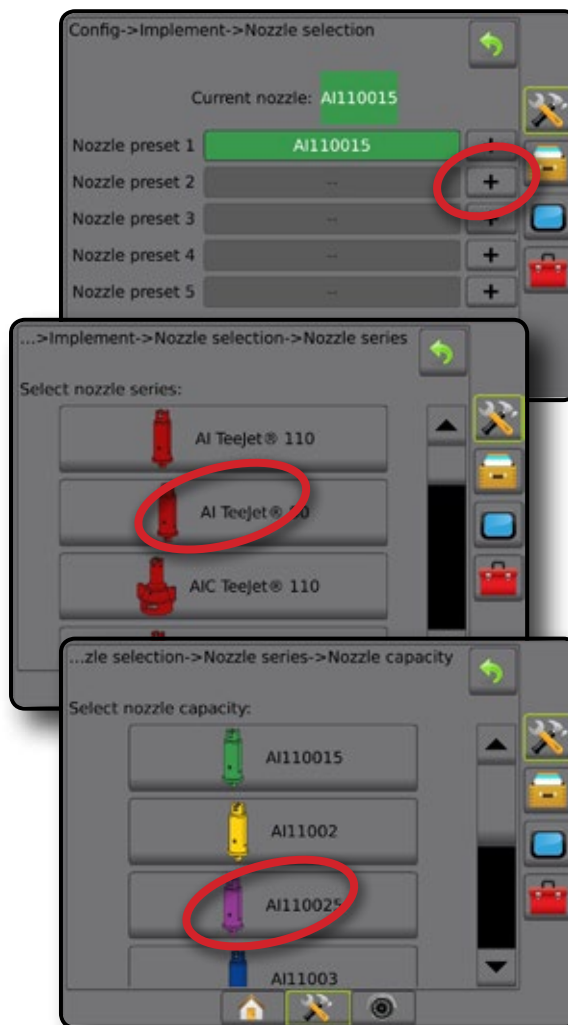


Přednastavení

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

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

Obrázek 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

Obrázek 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.

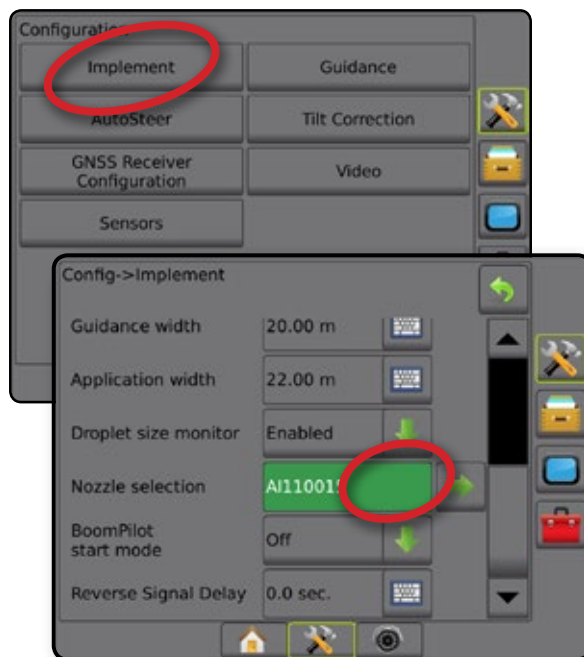
Nastavení

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.

Obrázek 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*.

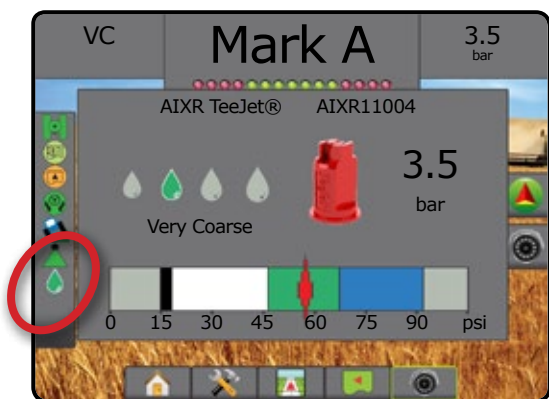
Provoz

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 naváděcí obrazovku, dotkněte se displeje kdekoliv.

Obrázek 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 = s 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.

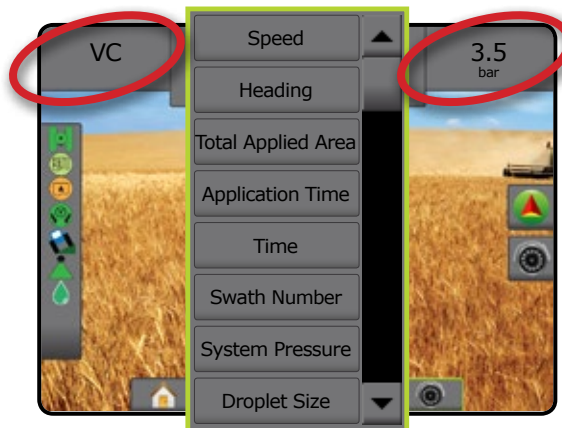
Kategorie	Symbol	Kód barvy
Obzvlášť jemné	XF	Fialová
Velmi jemné	VF	Červená
Jemné	F	Oranžová
Střední	M	Žlutá
Hrubé	C	Modrá
Velmi hrubé	VC	Zelená
Obzvlášť hrubé	XC	Bílá
Extrémně hrubé	UC	Černá

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 naváděcí obrazovku, dotkněte se obrazovky kdekoliv mimo okno volitelných informací.

Obrázek 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 aktivaci ikony pro ruční kontrolu BoomPilot
4. Chcete-li se vrátit na hlavní obrazovku Konfigurace, stiskněte šipku ZPĚT  nebo tlačítko KONFIGURACE  na postranní liště.

Tabulka konfigurace systému

	Režim spuštění BoomPilot k dispozici	Ikona BoomPilot k dispozici
Žádný řídicí modul sekce (SCM)		
Pouze konzola	*	✓ - Povoleno
s Volitelným pracovním vypínačem	*	✓ - Zakázáno
s Modulem ovládání řízení sekce TeeJet (SCM) a Přepínačem nebo ISM	x	x
s Modulem ovládání řízení sekce TeeJet (SCM)	✓	x



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

✓ *Dostupný.*

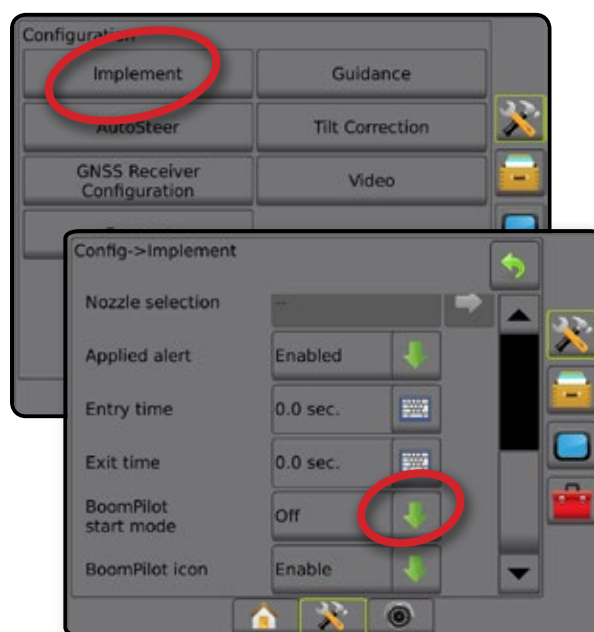
x *Nedostupný.*

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

Obrázek 6-36: Ikona BoomPilot

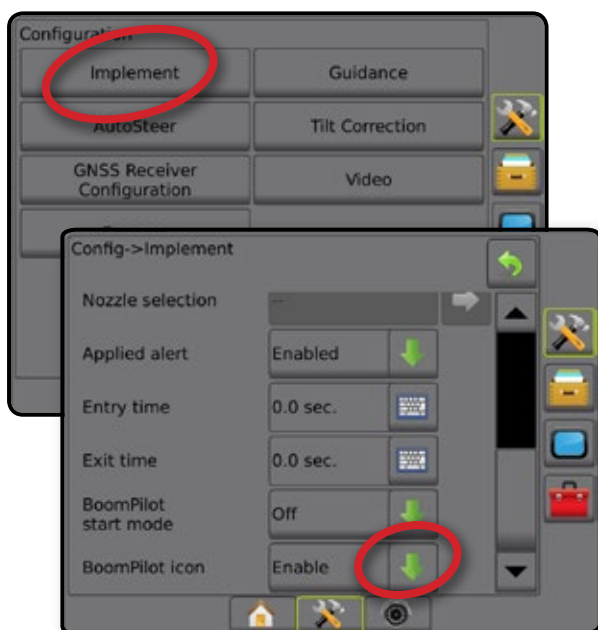


Ikona BoomPilot

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 **Nářadí**.
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










Obrázek 6-37: Ikona BoomPilot



Obrázek 6-38: Ikona BoomPilot na Naváděcí obrazovce

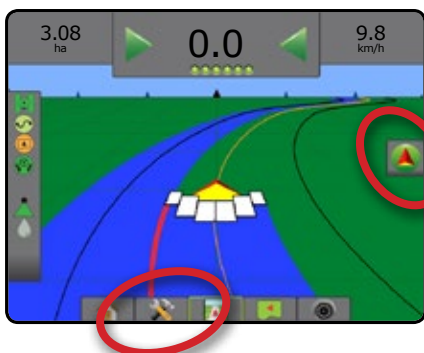


KAPITOLA 7 – NAVÁDĚNÍ

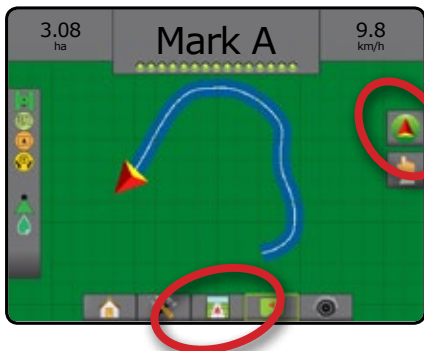
Matrix Pro GS umožňuje současné provádění aplikace postřikových látek a navádění vozidla. Jakmile je jednotka nastavena, navádění může být zahájeno. Pět režimů navádění umožňuje operátorovi optimalizovat práci na poli: Přímá dráha AB , Zakřivená dráha AB , Soustředné kruhové dráhy , Poslední průjezd  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 .

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 generovaný obraz polohy vozidla a ošetřené plochy, a to z vzdušné perspektivy.



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



Chcete-li zvolit Režim navádění:













1. Stiskněte záložku MOŽNOSTI NAVIGACE A NAVÁDĚNÍ  pro zobrazení navádění.
2. Stiskněte ikonu REŽIM NAVÁDĚNÍ .
3. Vyberte z následujících možností:
 - ▶ Navádění po přímé dráze AB 
 - ▶ Navádění po zakřivené dráze AB 
 - ▶ Navádění po soustředných kruhových drahách 
 - ▶ Navádění při posledním průjezdu 
 - ▶ Navádění dalšího řádku 
 - ▶ Žádná navigace 





Obrázek 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
	Navádění 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 nejněvnější 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 vodících linií.
	Navádění pomocí videa - umožňuje na jednotlivá pole videa umístit trojrozměrné zobrazení vodících linií pro podporu navigace.
	Indikátor úhlu řízení – udává směr, ve kterém je nutné otočit volantem.
	Ikony nahoru a dolů - používají se k nastavení vodících linií a osy horizontu, tak aby odpovídaly pohledu kamery.
	Pořizování fotografií pomocí kamery - ukládá fotografie aktuálního zobrazení na obrazovce na USB jednotku.

PANEL NAVÁDĚNÍ

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

Aktivita systému navigace a monitorování postřikovacího rámu

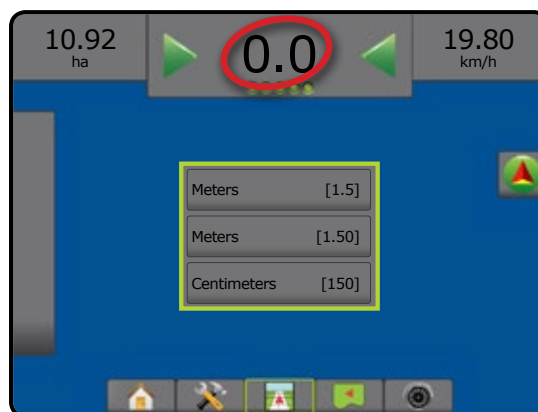
Stav GNSS - zobrazuje "žádné GNSS", pokud není GNSS dostupné, anebo "pomalé GNSS", pokud GNSS přijímá GGA data pomaleji než rychlostí 5Hz

Chyba stranové úchyly - 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

Obrázek 7-2: Aktivita systému navigace/Stav sekce



Chyba stranové úchyly

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

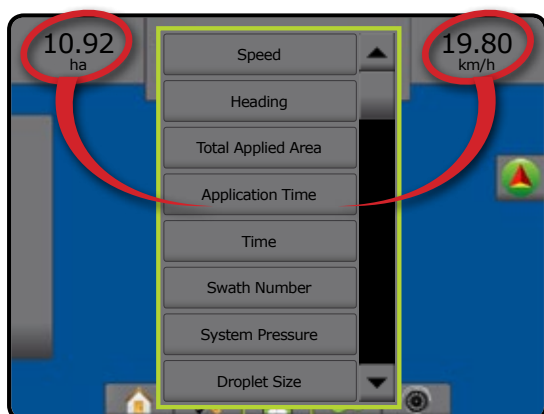
Čas - zobrazuje aktuální čas na základě zvoleného časového pásma

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)

Obrázek 7-3: Volitelné informace

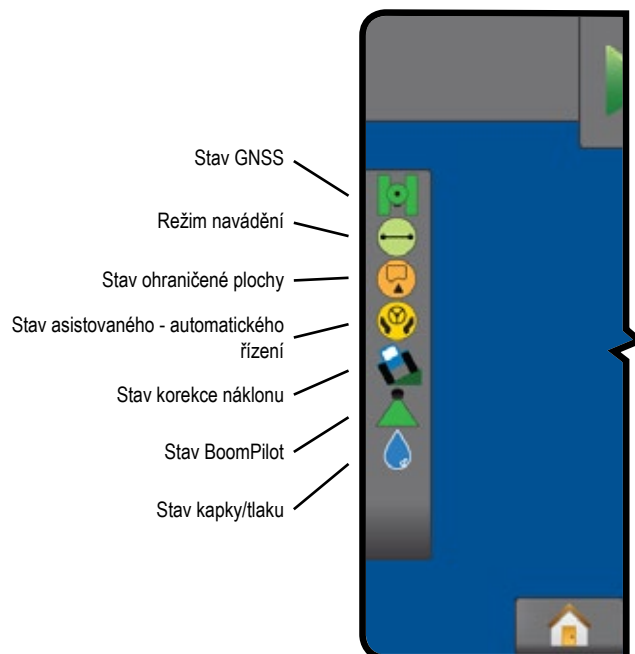


STAVOVÝ PANEĽ

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

Příslušné informace o stavu se zobrazí po stisknutí ikony.

Obrázek 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 dalšího řádku
- 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


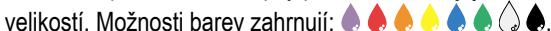

Stav korekce náklonu

-  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 přijímači a verzi, kvalitě satelitu a ID a pásnu UTM.

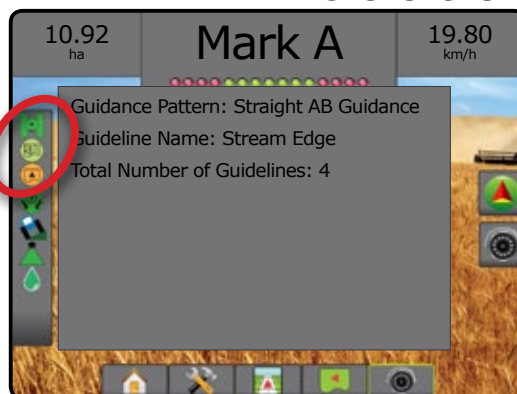
1. Stiskněte ikonu STAV GNSS .



Stav režimu navádění

Stav režimu navádění zobrazuje informace týkající se vzorcu 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 BoomPilot




Stav BoomPilot zobrazuje informace týkající se aktuálního stavu systému BoomPilot.

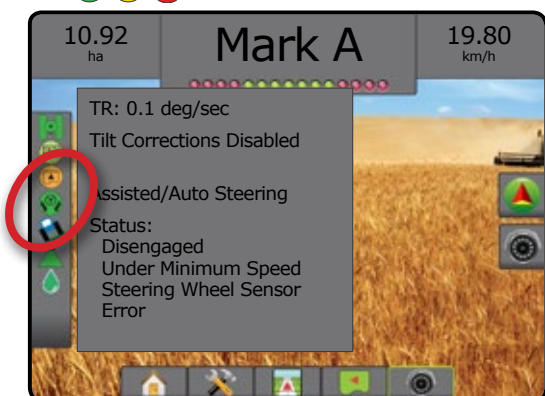
1. Stiskněte ikonu STAV BOOMPILOT   .



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 kapky/tlaku

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

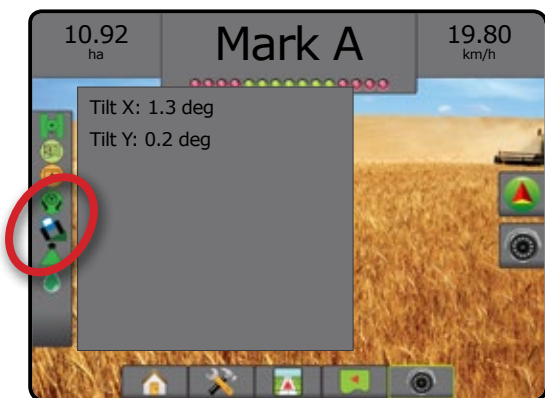
1. Stiskněte ikonu STAV KAPKY/TLAKU



Stav korekce náklonu

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



1. Stiskněte ikonu STAV KOREKCE NÁKLONU  .



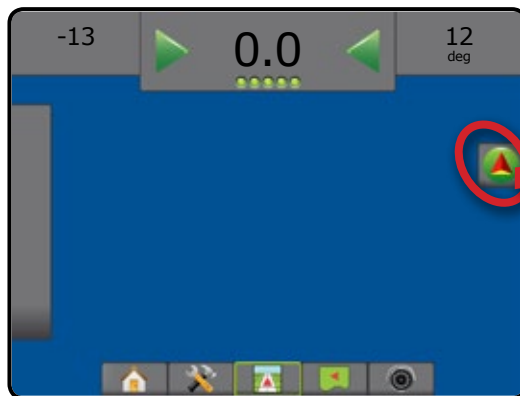


NAVIGAČNÍ OBRAZOVKY

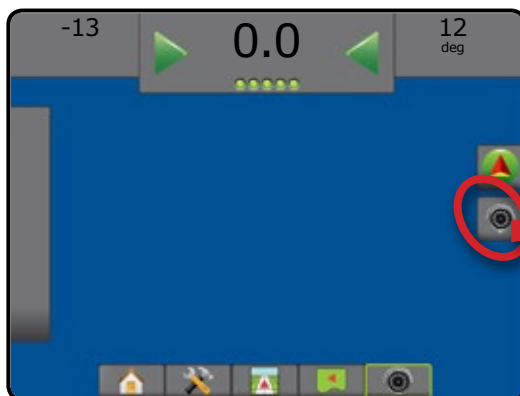
Přístup k navádění a navigaci je možný z obrazovky zobrazení vozidla, obrazovky zobrazení pole nebo z obrazovky RealView.

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

Obrázek 7-5: Možnosti obrazovky navádění




Přiblížené/oddálené ikony nejsou k dispozici v Matrix Pro 840GS ani na stránkách navádění RealView



- Hlavní stránka/Zobrazení úlohy
(nebo stiskněte tlačítko Hlavní stránka)
- Nastavení jednotky
- Navádění zobrazení vozidla
- Navádění zobrazení pole
- Navádění Realview

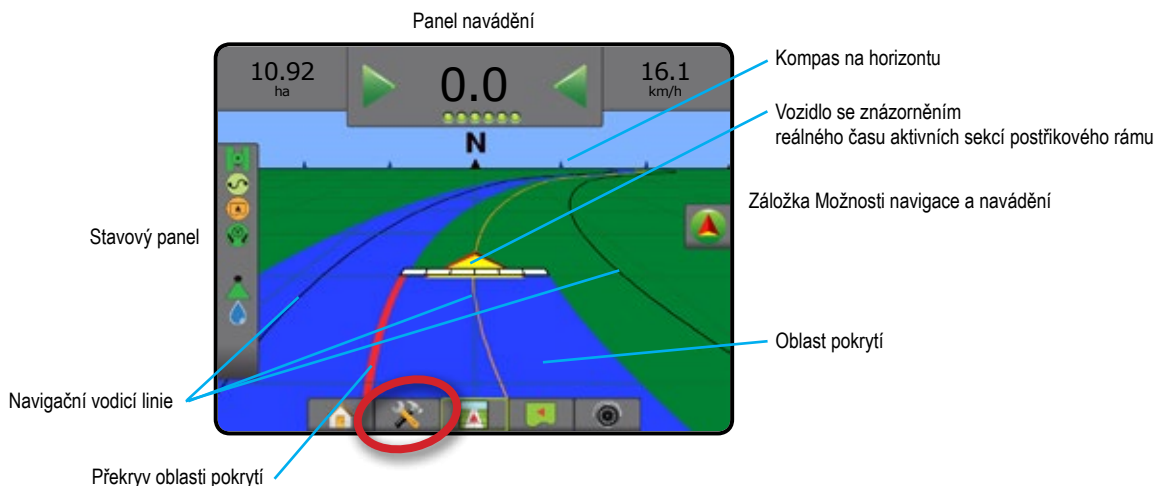
Zobrazení vozidla

 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 .

Obrázek 7-6: Zobrazení vozidla





Navádění pomocí obrazovky

- Vodící linie
 - ◀ Oranžová – aktivní vodící linie
 - ◀ Černá (vícenásobná) – sousední vodící linie
 - ◀ Černá – linie 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 přiblíženém stavu)
- Oblast pokrytí – zobrazuje ošetřenou plochu a překryv:
 - ◀ Modrá – jedno ošetření
 - ◀ Červená – dvě nebo více ošetření
- Sekce
 - ◀ Prázdná 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 výhled z vozidla nebo perspektivu vůči horizontu, a to v rozsahu od výhledu z vozidla po ptačí perspektivu.

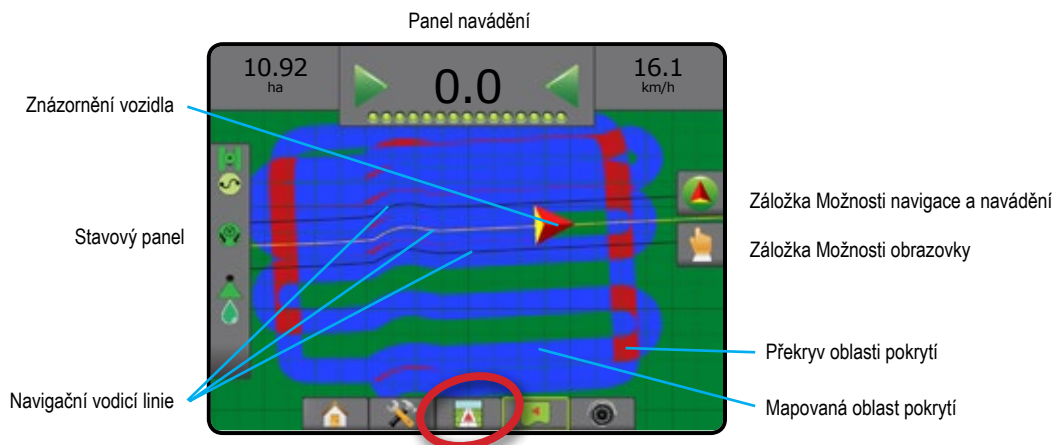
Zobrazení pole

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 .



Obrázek 7-7: Zobrazení pole



Navádění pomocí obrazovky

- Vodící linie
 - ◀ Oranžová – aktivní vodící linie
 - ◀ Černá (více násobná) – sousední vodící linie
 - ◀ Černá – linie 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

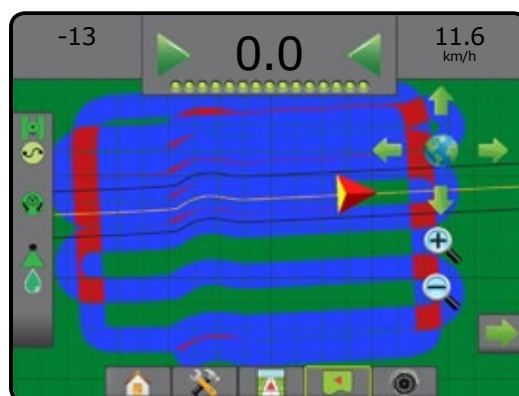
Tlačítko nápovědy pro konzolu Matrix Pro 840GS

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

Záložka Možnosti navigace a navádění



Záložka Možnosti obrazovky



Navádění Realview

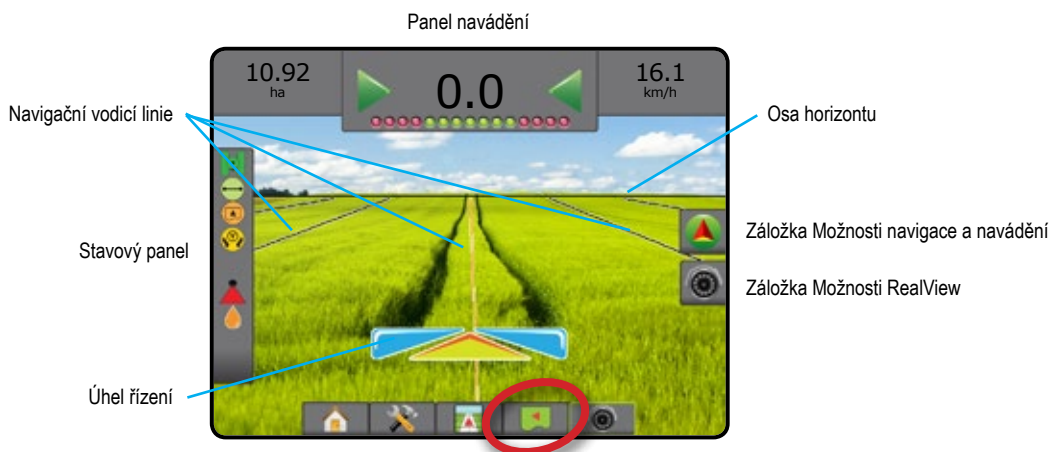
Navádění RealView umožňuje, namísto počítačem generovaného obrazu, zobrazit živý vstup videa. Tato obrazovka umožňuje přístup ke všem nastavením a možnostem navigace, a to prostřednictvím záložek, které jsou umístěny na pravé straně obrazovky. Pro úpravu pohledu kamery [zpětně, obráceně] přejděte na Nastavení-> Konfigurace-> Video.

- ▶ 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 přístup na obrazovku RealView:

1. Stiskněte záložku NAVÁDĚNÍ REALVIEW .

Obrázek 7-8: Navádění Realview



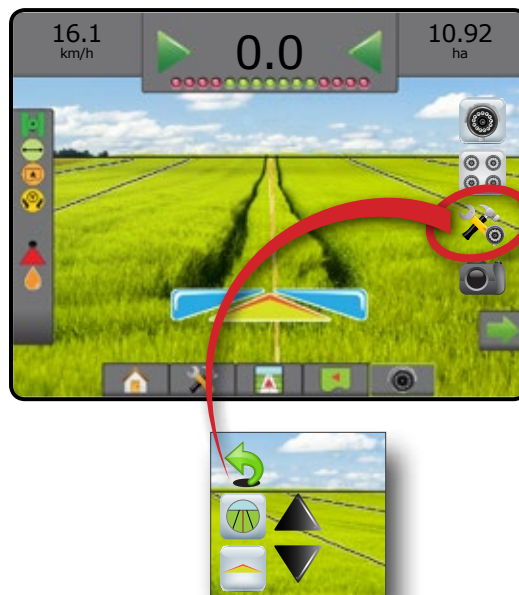
Navádění pomocí obrazovky

- Vodící linie
 - ◀ Oranžová – aktivní vodící linie
 - ◀ Černá (vícenásobná) – sousední vodící linie
 - ◀ Horizontální černá linie – nastavitelná osa horizontu

Záložka Možnosti navigace a navádění



Záložka Možnosti RealView (s VSM)






REŽIMY NAVÁDĚNÍ

	<p>Navádění po přímé dráze AB</p> <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>	
	<p>Navádění po zakřivené dráze AB</p> <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 vodicí linie AB.</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>DOPORUČENÍ: Při práci na ohraničené ploše bude pro typ navádění, který přesahuje stanovené body AB, použito navádění po přímé dráze.</i></p>	
	<p>Navádění po soustředných kruhových drahách</p> <p>Navádění po soustředných kruhových drahách poskytuje navádění po kruhových drahách se společným středem a posunem směrem do středu nebo od středu, 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>	
	<p>Navádění při posledním průjezdu</p> <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>	
	<p>Navigace dalšího řádku</p> <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>	
	<p>Žádné navádění</p> <p>Žádná navádění vypíná navádění.</p> <p><i>POZNÁMKA: Režim bez navádění 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>	


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 připojení polního vybavení 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.



Obrázek 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 stanovená).

Obrázek 7-10: Bod Značky A



Obrázek 7-11: Bod Značky B



Obrázek 7-12: Uložení vodící linie




Obrázek 7-13: Sledování navádění



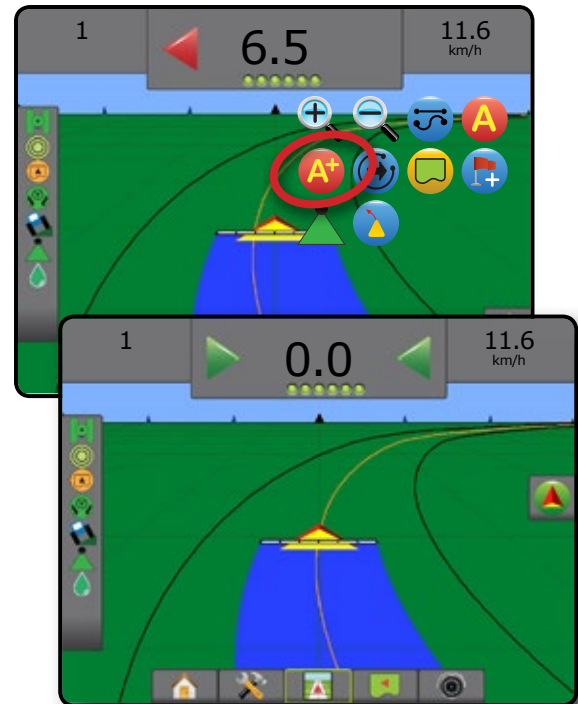
Funkce posun A+

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+**.



Obrázek 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 .

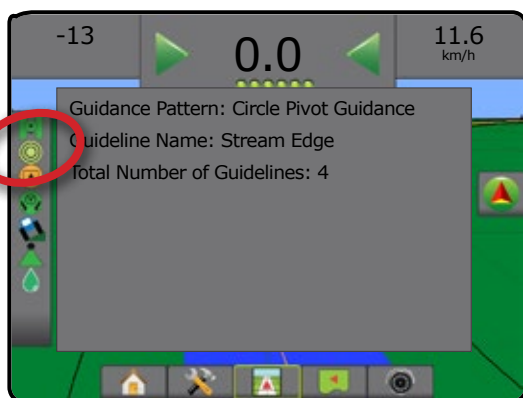
Pro navigaci mezi jednotlivými vodícími liniemi stiskněte znovu ikonu DALŠÍ VODICÍ LINIE .

Obrázek 7-15: Další vodící linie




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

Obrázek 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.

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.

Obrázek 7-17: První průjezd



Obrázek 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.

Chcete-li aktivovat Vodící linii dalšího řádku:

1. Stiskněte záložku MOŽNOSTI NAVIGACE A NAVÁDĚNÍ  pro zobrazení navádění.
2. Stiskněte ikonu Značka B  na konci řádku (zatímco sledujete přímou linii).
◀ 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.

Obrázek 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?"

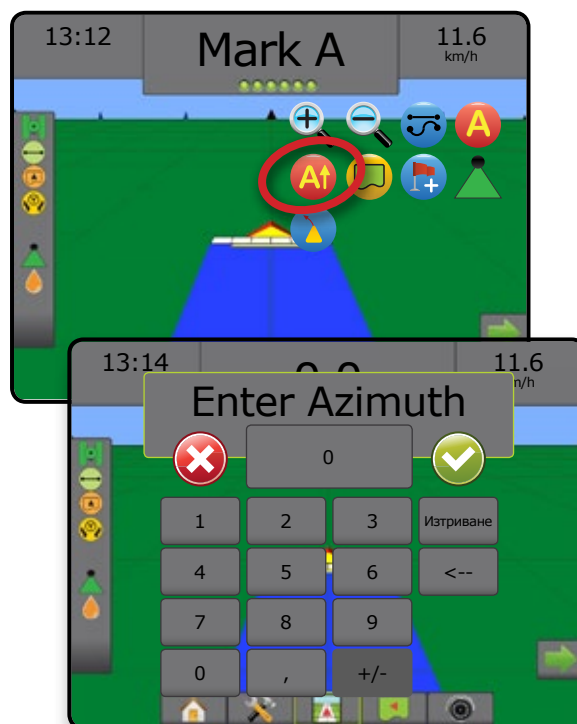
Stiskněte:

- ▶ 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.

Obrázek 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 připojení polního vybavení nebo části Použití dat -> 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

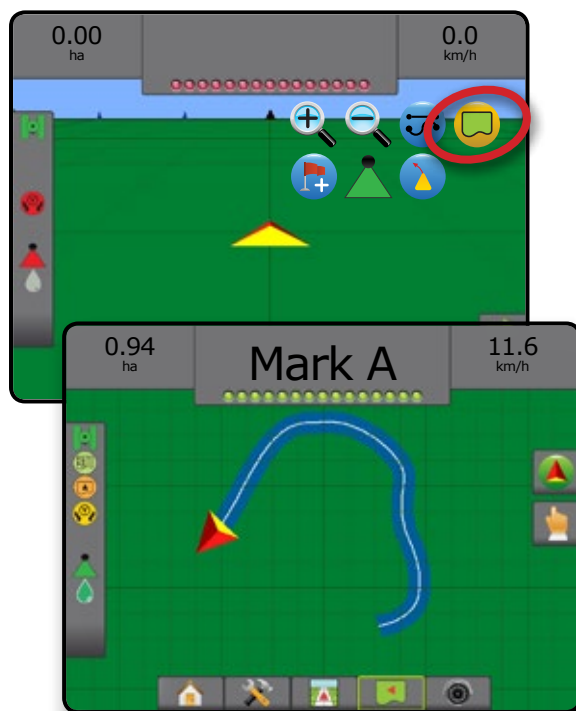
POZNÁMKA: Na vnějším nebo výchozím ohraničení není pro výběr k dispozici ikona UKONČIT OHRANIČENÍ (je zobrazena šedě), dokud není ujeta minimální vzdálenost (pět šířek řádku).

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.

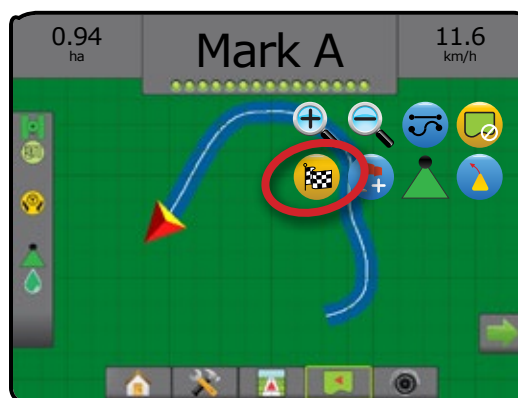
Jsou-li během mapování ohraničení některé sekce vypnuty, je nutné přepnout BoomPilot do ručního režimu  a ZAPNOUT hlavní spínač a spínače sekcí, a to pro všechny sekce, které budou použity během průjezdu ohraničením. Jakmile je průjezd ohraničením dokončen, spínače sekcí mohou být VYPNUTY, Hlavní spínač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

Obrázek 7-21: Probíhá ohraničení



Obrázek 7-22: Ukončení ohraničení - Přímá linie k počátečnímu bodu




Obrázek 7-23: Ukončení ohraničení - Dráha k počátečnímu bodu



Obrázek 7-24: Uložení ohraničení



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


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

Obrázek 7-25: Přidání vnitřního ohraničení

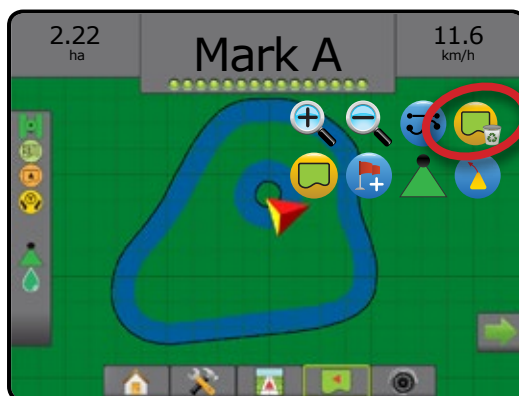





Při vytváření vnějšího nebo výchozího ohraničení bude linie ohraničení na vnější části nejzazší aktivní sekce. Při vytváření vnitřního nebo dodatečného ohraničení bude linie ohraničení na vnitřní části nejvnitřnější aktivní sekce.

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

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

Obrázek 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 stanoven.

Obrázek 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.

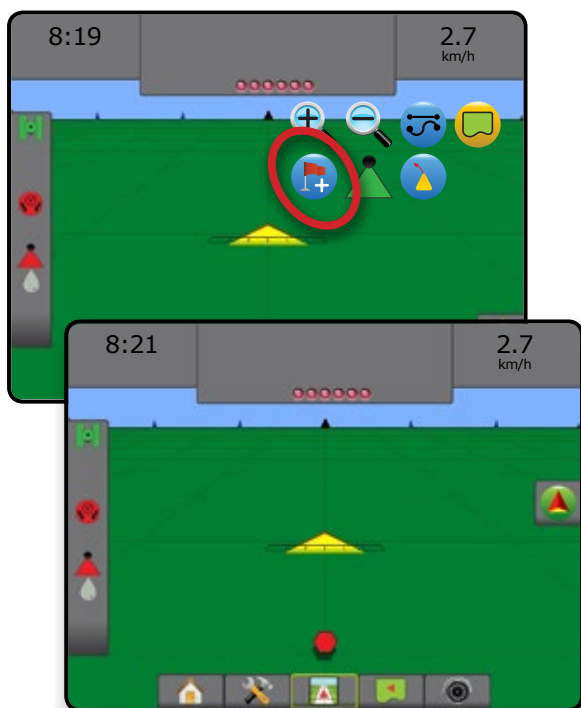
Bod návratu představuje nastavení pro danou úlohu a zůstane v aktivních úlohách aktivní, dokud nebude zrušen.

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 .

Obrázek 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.

Obrázek 7-29: Smazání bodu




Navádění do bodu návratu

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

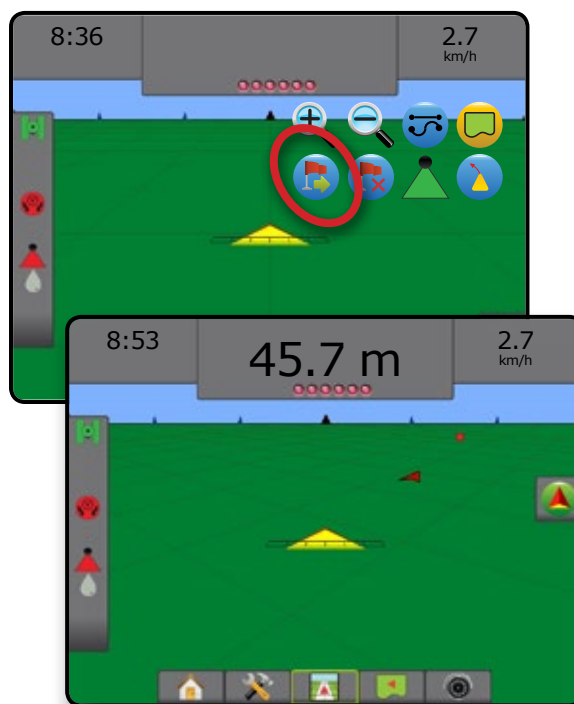
1. Stiskněte záložku MOŽNOSTI NAVIGACE A NAVÁDĚNÍ  pro zobrazení navádění.
2. Stiskněte ikonu NAVÁDĚNÍ NÁVRATU DO BODU .

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 "?".

Obrázek 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 **Nářadí**.
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.



Obrázek 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 **Nářadí**.
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 sekci (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 sekci (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 .

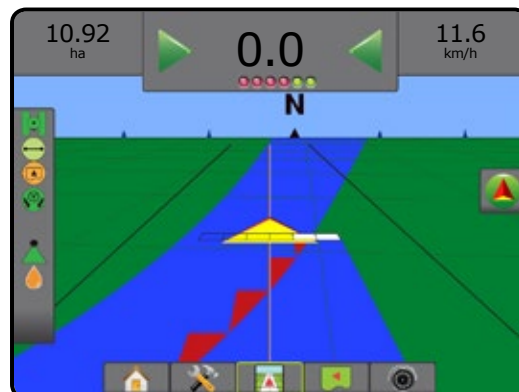
FUNKCE PŘIBLIŽIT/ODDÁLIT

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

Obrázek 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:

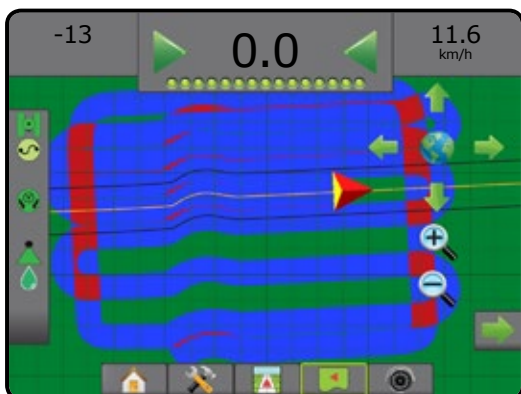
1. Stiskněte záložku MOŽNOSTI DISPLEJE .
2. Stiskněte:
 - ▶ A PŘETÁHNĚTE DISPLEJ příslušným směrem a změňte tak zobrazení na displeji.
 - ▶ ŠIPKY v příslušném směru tak, aby se posunulo zobrazení na displeji (dolů, vlevo, vpravo, nahoru).
 - ▶ ikonu GLOBÁLNÍ POHLED tak, abyste vozidlo na displeji posunuli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

Obrázek 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 regulátor dávky jiného výrobce odemknut 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: 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.

Obrázek 7-34: Mapa pokrytí



Obrázek 7-35: Předepsaná mapa



Obrázek 7-36: Mapa ošetření



Obrázek 7-37: Mapa cílové dávky









SPECIFICKÉ MOŽNOSTI REALVIEW

Navádění RealView umožňuje, namísto počítačem generovaného obrazu, 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 připojena 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 ze dvou 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

Obrázek 7-38: Navádění Realview

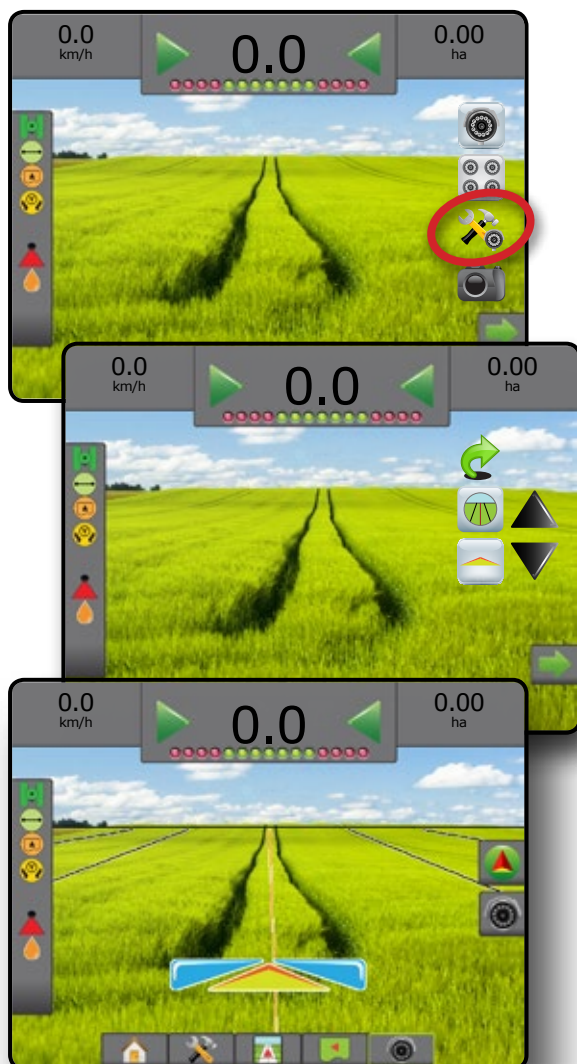


Možnosti navádění RealView Guidance

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 umístí 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

Obrázek 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**.

Obrázek 7-40: Zobrazení RealView kamery 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

Obrázek 7-41: Volba jedné kamery s VSM



Obrázek 7-42: Volba děleného obrazu s VSM



ÚVOD

DOMŮ

CELÁ OBRAZOVKA

NASTAVENÍ

GNSS

NÁŘADÍ

NAVÁDĚNÍ

ŘÍZENÍ DÁVKOVÁNÍ

PŘÍLOHY

KAPITOLA 8 – REGULÁTOR DÁVKY JINÉHO VÝROBCE

Pokud je systém regulátoru dávky 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 regulátor dávky jiného výrobce.
4. Restartujte Matrix Pro GS.
5. Na konzole Matrix Pro GS konfigurujte nastavení regulátoru dávky jiného výrobce - používané pro konfiguraci hardwarového rozhraní a komunikaci.
6. Na konzole Matrix Pro GS konfigurujte nastavení produktu - používané k 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 JINÉHO

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 k kompletnímu restartu konzoly.

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



Obrázek 8-1: Odblokování funkce



MOŽNOSTI NASTAVENÍ

Regulátor dávky jiného výrobce

Pokud je regulátor dávky jiného výrobce dostupný a regulátor dávky byl odemknut, je možné regulátor dávky jiného výrobce povolit/zakázat.

1. Stiskněte tlačítko na spodní liště SYSTÉMOVÉ NASTAVENÍ .
2. Stiskněte tlačítko na postranní liště KONFIGURACE .
3. Stiskněte **Regulátor dávky jiného výrobce**.
4. Zvolte, zda je regulátor dávky jiného výrobce povolen či zakázán.
5. Pokud je zakázán, vyberte z následujících možností:
 - ▶ Hardwarové rozhraní - používané k výběru rozhraní pro komunikaci s regulátorem dávky jiného výrobce.
 - ▶ Komunikační protokol – používaný k výběru protokolu pro komunikaci s regulátorem dávky 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 jiného výrobce.

Obrázek 8-2: Regulátor dávky jiného výrobce

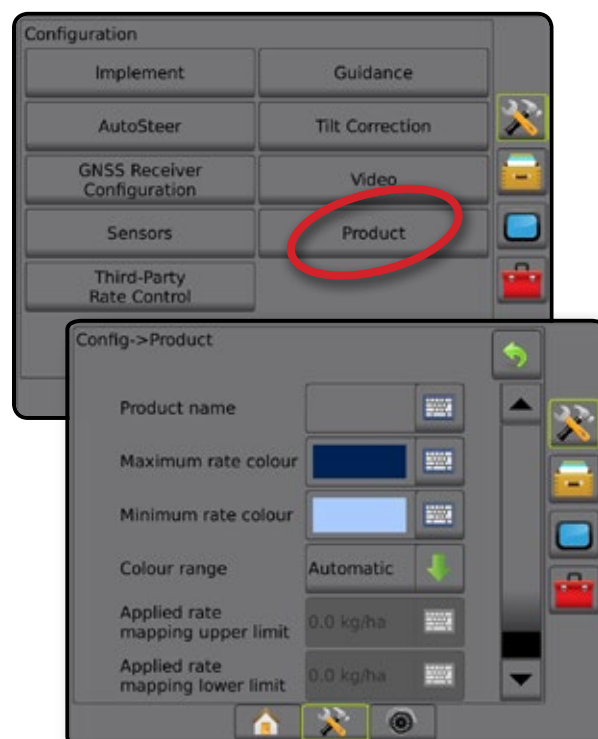


Produkt

Pokud je systém regulátoru dávky 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 [Manuální rozsah barev pouze] – 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 [Manuální rozsah barev pouze] – používaný k nastavení minimální dávky, u které bude použita barva minimální dávky (při nižších dávkách bude použita zvolená barva minimální dávky)

Obrázek 8-3: Možnosti produktu



MOŽNOSTI OBRAZOVKY NAVÁDĚNÍ

Pokud je regulátor 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 jiného výrobce budou kromě standardních možností navádění k dispozici také následující informace:

- Vodící linie
 - ◀ Černá/bílá – předepsaná mapa pásma ohraničení
- Oblast pokrytí – zobrazuje ošetřenou plochu a překryv:
 - ◀ Uživatel zvolen – Mapa ošetření a mapa cílové dávky ošetřené plochy zobrazuje barevné sloupce s ohledem na zvolený rozsah barev a výběr mapy.

Panel navádění

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

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

Obrázek 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. Stisknete ikonu STAV ŘÍZENÍ DÁVKOVÁNÍ PRODUKTU

Obrázek 8-5: Stav řízení dávkování produktu



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 klik produktů bylo použito a kde (ošetření), a může řídit aplikaci jedné nebo různých dávek produktu (s ohledem na přednastavenou cílovou dávku a předpis).

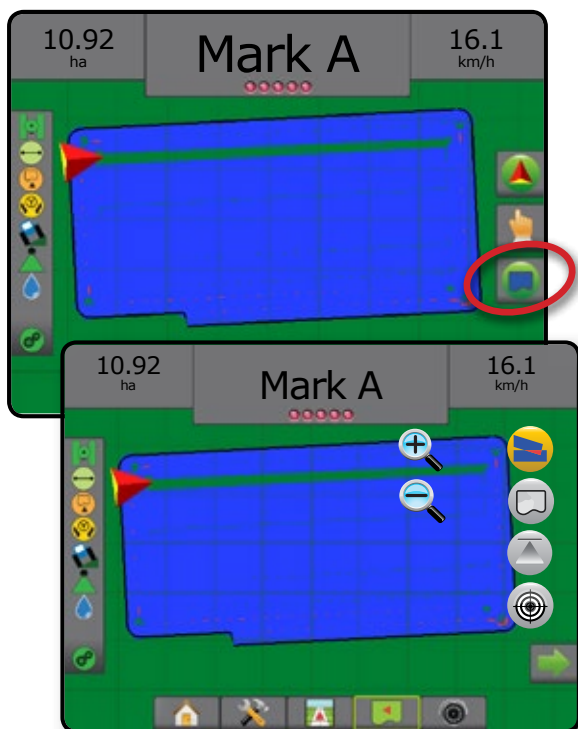
POZNÁMKA: Před použitím mapování prosím nastavte nebo ověřte možnosti mapování produktu v sekci Konfigurace -> Produkt.

Chcete-li mapovat ošetření:

1. Stisknete NAVÁDĚNÍ ZOBRAZENÍ VOZIDLA nebo NAVÁDĚNÍ ZOBRAZENÍ POLE na dolní liště .
2. Stisknete 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 klik 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.

Obrázek 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, 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

Obrázek 8-7: Mapa pokrytí



Předepsaná mapa

Předepsaná mapa je přednastavená mapa, která řídící 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 regulátorů dávek.

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 zobrazeny v bílé barvě.
- Oblast pokrytí - zobrazuje různá pásma předepsaných dávek:
 - ◀Uživatel zvolen - barvy pásma jsou zvoleny při vytvoření předepsané mapy.


S připojením polního vybavení (verze 5.01 nebo novější) mohou uživatelé importovat VRA úlohy vytvořené v rámci připojení polního vybavení 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.

Obrázek 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:
 - ◀ Uživatel zvolen – ošetřená plocha zobrazuje barevné sloupce s ohledem na zvolený rozsah barev a výběr mapy.

Obrázek 8-9: Mapa ošetření

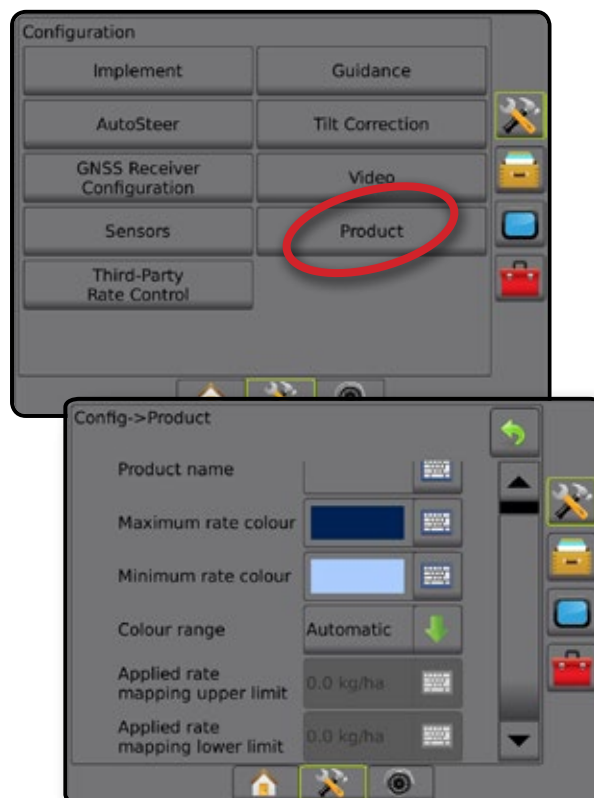


Výběr rozsahu barev


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

Obrázek 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:
 - ◀ Uživatel zvolen – ošetřená plocha zobrazuje barevné sloupce s ohledem na zvolený rozsah barev a výběr mapy.

Obrázek 8-11: Mapa cílové dávky




Cílové dávky

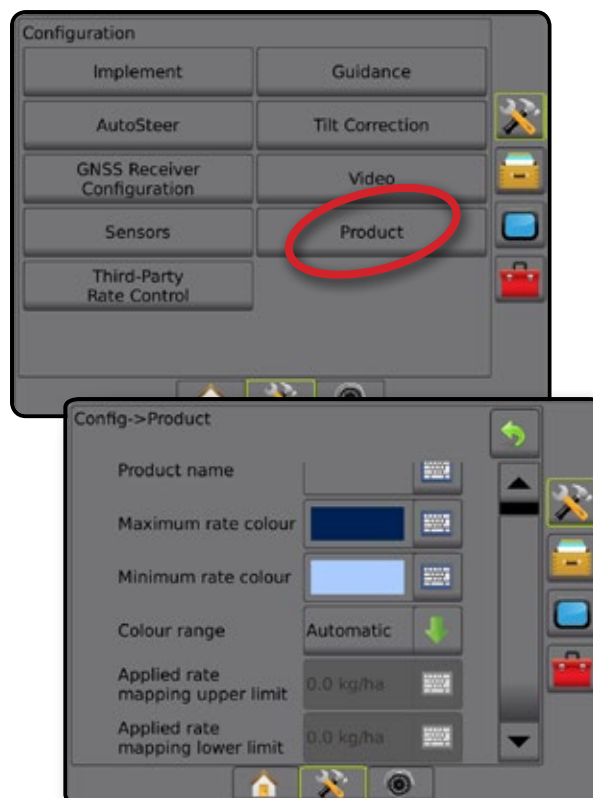
Přednastavené cílové aplikované dávky stanovují cílové dávky produktu aplikované na hektar/akr. Toto nastavení bude stejné pro ostatní aktivní úlohy.

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

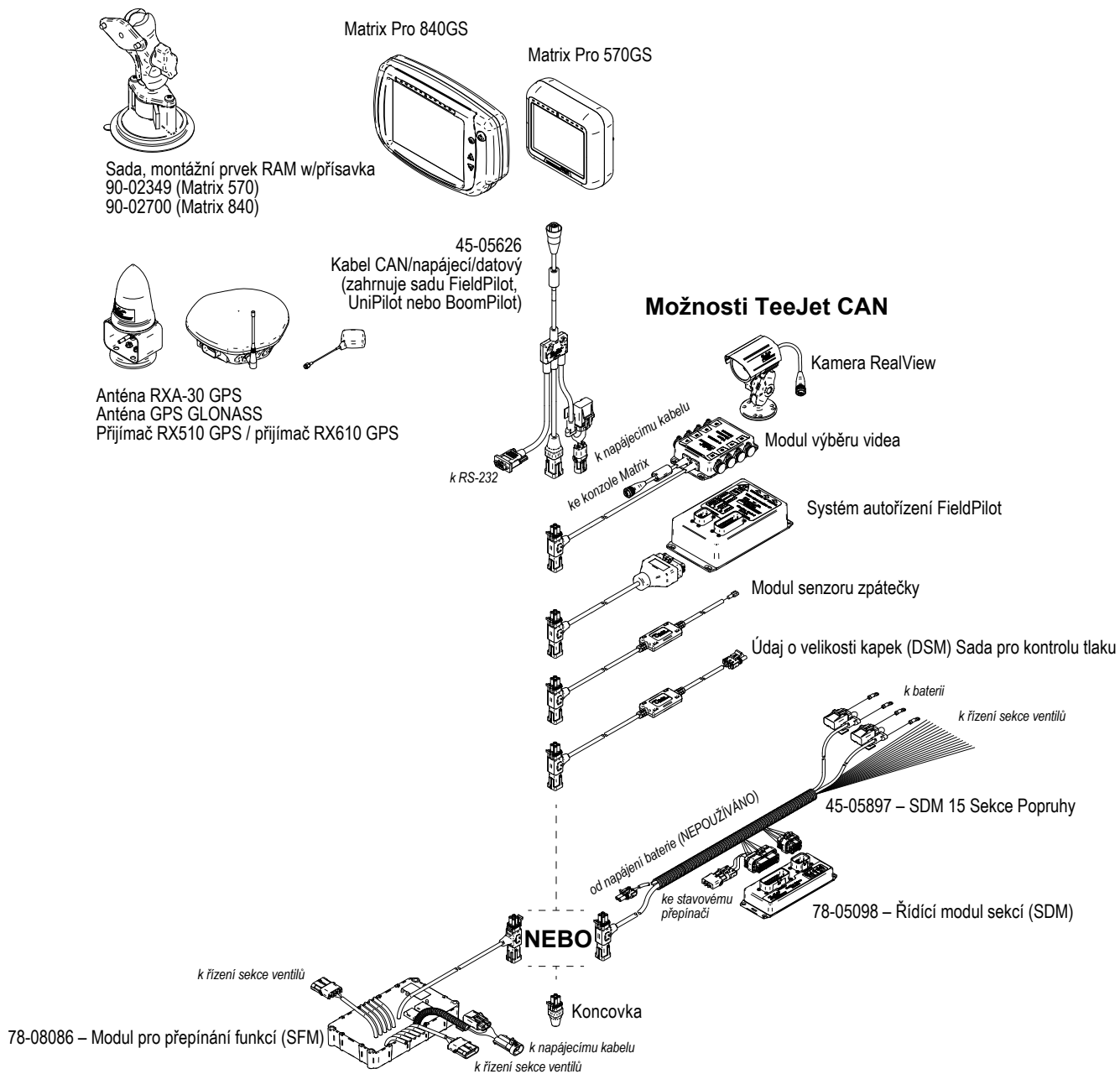
Obrázek 8-12: Možnosti produktu



PŘÍLOHA A – KONFIGURACE SYSTÉMU

Níže uvedená schémata ukazují typické konfigurace Matrixu Pro GS. Vzhledem k široké škále možných konfigurací používejte tato schémata pouze pro referenci.

Obrázek A-1: Matrix Pro GS



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.
- Nastavení, která jsou obsažena při exportu na příslušný profil z konzoly Matrix Pro GS nebo z připojení polního vybavení.

Symboly


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

- ✓ Dostupná během aktivní úlohy
- ✗ Nedostupná během aktivní úlohy

Nastavení konfigurace


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

Pokračovat...


 Nastavení konfigurace			Dostupné s aktivní úlohou	Může být upraveno v		Uložit do exportovaného profilu v	
				Matrix Pro	Připojení polního vybavení	Matrix Pro	Připojení polního vybavení
Nářadí (pokračování)	Režim střídavého uspořádání	Směr odsazení sekce 1 na linii.....	✗	✓	✓	✓	✓
		Vzdálenost odsazení sekce 1 na linii.....	✗	✓	✓	✓	✓
		Laterální směr odsazení nářadí.....	✗	✓	✓	✓	✓
		Vzdálenost laterálního odsazení nářadí.....	✗	✓	✓	✓	✓
		Překryv.....	✓	✓	✓	✓	✓
		Doba zpoždění zapnutí/vypnutí.....	✓	✓	✓	✓	✓
		Odsazení sekce.....	✗	✓	✓	✓	✓
Navádění	Intenzita LED.....	✓	✓	✗	✗	✗	
	Režim zobrazení.....	✓	✓	✗	✗	✗	
	Rozteč LED.....	✓	✓	✗	✗	✗	
Autořízení	Povolit/zakázat Asistované - automatické řízení.....		✓	✓	Pouze pro referenci	✓	Získáno z konzoly
	Nastavení ventilu	Typ ventilu.....	✗	✓	Pouze pro referenci	✓	Získáno z konzoly
		Frekvence ventilu.....	✗	✓			
		Minimální cyklus výkonu levý/pravý.....	✗	✓			
		Maximální cyklus výkonu levý/pravý.....	✗	✓			
	Nastavení řízení	Nastavení hrubého řízení.....	✓	✓	Pouze pro referenci	✓	Získáno z konzoly
		Nastavení jemného řízení.....	✓	✓			
		Pásmo necitlivosti.....	✓	✓			
			Předběžná korekce.....	✓	✓	✓	
			Test ventilu.....	✗	✓	Pouze pro referenci	✓
		Diagnostika ventilu.....	✗	✓	Pouze pro referenci	✓	Získáno z konzoly
Možnosti		Senzor otáčení volantu.....	✗	✓	Pouze pro referenci	✓	Získáno z konzoly
Senzor natočení kol		Povoleno/zakázáno.....	✗	✓	Pouze pro referenci	✓	Získáno z konzoly
		Kalibrace senzoru.....	✓	✓			
		Kalibrace na linii.....	✓	✓			
Korekce náklonu		Povoleno/zakázáno.....	✗	✓	Pouze pro referenci	✓	Získáno z konzoly
		Rovina pole.....	✗	✓			
Konfigurace přijímače GNSS		Typ GNSS.....	✗	✓	Pouze pro referenci	✓	Získáno z konzoly
		Port GNSS.....	✗	✓			
		Informace o stavu GNSS.....	✓	✓			
		Program.....	✗	✓			
		PRN.....	✗	✓			
Video		Zpátečka/zpětný chod.....	✓	✓	✓	✓	✓
Senzory	Senzor tlaku vstupu/výstupu modul (IOM)	Maximální jmenovitý tlak.....	✓	✓	✓	✓	✓
		Alarm nízký tlak.....	✓	✓	✓	✓	✓
		Alarm vysoký tlak.....	✓	✓	✓	✓	✓
Produkt*		Název produktu.....	✗	✓	✓	✓	✓
		Barva maximální dávky.....	✓	✓	✓	✓	✓
		Barva min. dávky.....	✓	✓	✓	✓	✓
		Rozsah barev.....	✓	✓	✓	✓	✓
		Horní limit mapování dávky aplikace.....	✗	✓	✓	✓	✓
		Dolní limit mapování dávky aplikace.....	✗	✓	✓	✓	✓
Regulátor dávky jiného výrobce*		Povolit/zakázat.....	✗	✗	✗	✗	✗
		Hardwarové rozhraní.....	✗	✗	✗	✗	✗
		Komunikační protokol.....	✗	✗	✗	✗	✗
		Režim regulátoru.....	✗	✗	✗	✗	✗
		Rychlost sériového přenosu.....	✗	✗	✗	✗	✗
		Stav řízení dávkování.....	✓	✗	✗	✗	✗

*Dostupný pouze pokud je regulátor dávky jiného výrobce součástí systému.


Nastavení správy dat

 Nastavení správy dat			Dostupné s aktivní úlohou
Data úlohy	Přenos	Export	✘
		Import	✘
		Smazat	✘
	Správa	Export	✘
		Import	✘
		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	✓	
	Regulátor dávky jiného výrobce	✓	

Nastavení nástrojů

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

ÚVOD

DOMŮ

CELÁ OBRAZOVKA

NASTAVENÍ

GNSS

NÁŘADÍ

NAVAŘENÍ

ŘÍZENÍ DÁVKOVÁNÍ

PŘÍLOHY

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	320 x 240 rozlišení 14,5 cm
	Matrix Pro 840GS	800 x 600 rozlišení 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.

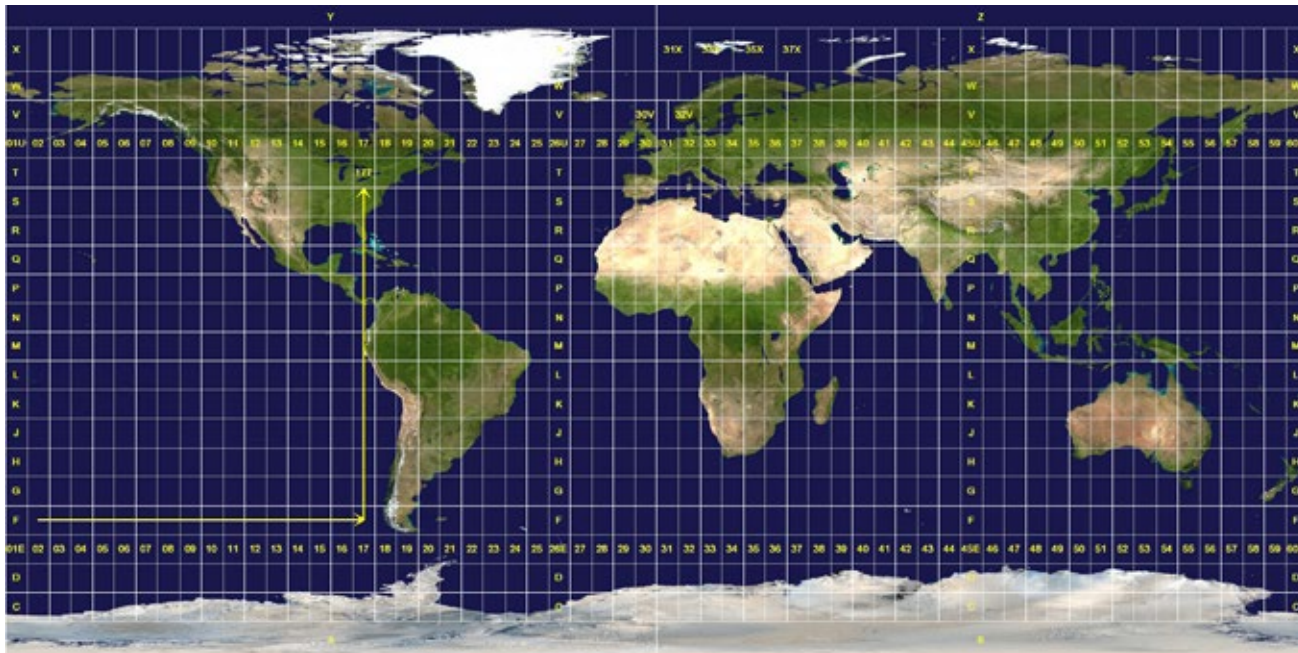
Obrázek A-2: Příklad informačního textového okna



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). Koordináční 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).

Obrázek A-3: Koordináční systém UTM – zobrazení celého Světa



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 v jiném pásmu UTM než je aktuální nebo sousedící pásmo UTM, vedle Vzdálenosti se zobrazí "Mimo rozsah" a možnosti

Zahájit úlohu nebo **Pokračovat** budou zakázány.

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

Autorská práva

© 2015 TeeJet Technologies. Všechna práva vyhrazena. Žádná část tohoto dokumentu ani v něm popisovaných počítačových programů nesmí být reprodukována, kopírována, fotokopírována, překládána ani redukována žádným způsobem nebo prostředky, a to včetně elektronických nebo strojově čitelných forem, záznamů, ani jiným způsobem bez předchozího písemného souhlasu TeeJet Technologies.

Obchodní značky

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

Omezení odpovědnosti

TEEJET TECHNOLOGIES POSKYTUJÍ TENTO DOKUMENT "V DANÉM STAVU", A TO BEZ JAKÝCHKOLIV ZÁRUK, AŽ JIŽ VYJÁDŘENÝCH NEBO PŘEDPOKLÁDANÝCH. NENÍ PŘEDPOKLÁDANÁ ŽÁDNÁ ODPOVĚDNOST ZA AUTORSKÁ NEBO PATENTOVÁ PRÁVA. 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

Teejet Technologies neneše odpovědnost za poškození nebo fyzickou újmu způsobenou nedodržením 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. Řidič je plně odpovědný za kvalitu a výsledky provedené práce.

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

MATRIX[®] PRO GS

NÁVOD K POUŽITÍ

Dostupné aktualizace produktu

- FieldPilot[®] automatické řízení
- UniPilot[®] podporované řízení
- BoomPilot[®] automatické řízení sekce postřikovacího rámu
- Modul náklonu gyro
- Modul volby videa až pro 8 kamer
- Aktualizace externího přijímače GPS nebo antény
- Připojení[®] polního vybavení rozšiřuje aplikaci organizace dat.
- Sada senzoru tlaku pro sledování velikosti kapek
- Regulátor dávky jiného výrobce



www.teejet.com

A Subsidiary of  Spraying Systems Co.[®]

98-05273-CS-A4 R5 Czech/Česky
© TeeJet Technologies 2015