

MATRIX® PRO GS

MANUAL DEL USUARIO

MATRIX® PRO 840GS




MATRIX® PRO 570GS

TeeJet®
TECHNOLOGIES

A Subsidiary of  Spraying Systems Co.®

INTRODUCCIÓN

N.º 1 Encender


Presione el botón de ENCENDIDO  para encender la consola.




N.º 2 Pantalla de inicio

Una vez que se complete la secuencia de encendido, aparecerá la pantalla de Inicio con la opción de iniciar un nuevo trabajo o continuar un trabajo existente.


N.º 3 Ir a configuración de la unidad

1. Presione la pestaña inferior CONFIGURAR UNIDAD .

Las opciones de configuración  se mostrarán primero.

Se tienen acceso a la Administración de datos , Configuración de la consola  y Herramientas  desde los botones de pestañas laterales.

Configuración cultural

2. Presione la pestaña lateral CONSOLA .

3. Presione **Cultural**.

Cultura se utiliza para configurar unidades, el lenguaje y la zona horaria.


Configuración de GPS

1. Presione la pestaña lateral CONFIGURACIÓN .

2. Presione **GPS**.

GPS se utiliza para configurar el tipo de GPS, el puerto de GPS y PRN, además para ver la información del estado de GPS.

Configuración de implemento

1. Presione la pestaña lateral CONFIGURACIÓN .

2. Presione **Implemento**.

La configuración del implemento se utiliza para establecer varias configuraciones asociadas con modo recto, modo de esparcidor o modo escalonado. Las configuraciones variarán según si está presente un SmartCable o un Módulo de controlador de sección (SDM).




Configuración de Dirección automática/asistida


1. Presione la pestaña lateral CONFIGURACIÓN .

2. Presione **Dirección automática/asistida**.

Cuando un módulo de control de dirección (SCM) está presente, las opciones de dirección asistida/automática estarán disponibles. Para obtener instrucciones de instalación detalladas, consulte el manual de instalación de dirección asistida/automática específico.

N.º 4 Ir a la pantalla de guía

1. Presione la pestaña GUÍA DE VISTA DE VEHÍCULO , la pestaña GUÍA DE VISTA DE LOTE  o la pestaña GUÍA REALVIEW .

2. Presione la pestaña OPCIONES DE NAVEGACIÓN Y GUÍA  para mostrar las opciones de navegación.

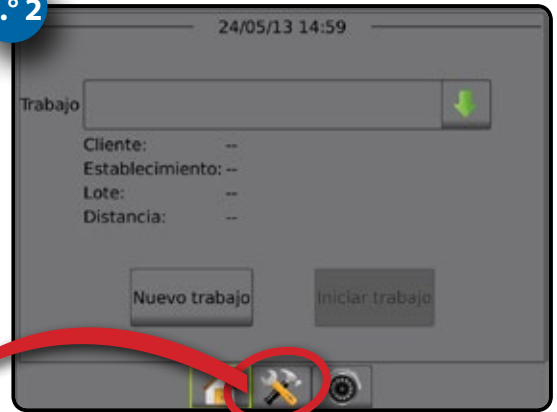
Elija un modo de guía

- ▶ AB recta 
- ▶ Último pase 
- ▶ AB encorvada 
- ▶ Línea siguiente 
- ▶ Eje de círculo 

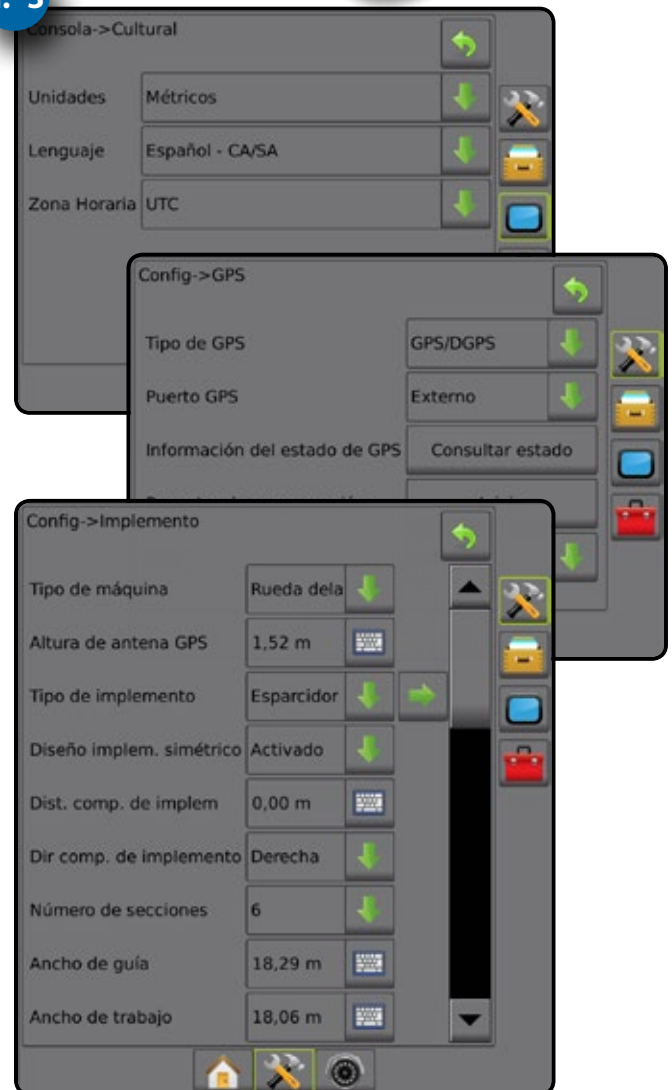
Marcar puntos A y B

Para establecer instrucciones de AB

N.º 2



N.º 3



N.º 4



Contenido

CAPÍTULO 1: DESCRIPCIÓN GENERAL DEL SISTEMA 1

Actualizaciones de productos disponibles 1

COMPONENTES DEL SISTEMA 1

Consola Matrix Pro 570GS 1

Consola Matrix Pro 840GS 2

Cámara RealView® 2

Información adicional 2

Encendido 2

Apagado 2

Secuencia de inicio 2

Instalación de antena recomendada 2

CONFIGURACIONES 3

CAPÍTULO 2: INTRODUCCIÓN 4

USO BÁSICO DE LA PANTALLA 4

Teclas de pestaña inferiores 4

Opciones no disponibles cuando un trabajo está activo 4

Colores de la pantalla de la consola 5

Elementos emergentes de advertencias e información 6

Selecciones de menú desplegable 6

Pantallas de desplazamiento 6

Información de opciones de configuración 6

Pantalla de introducción de datos con teclado 6

OPCIONES DE MENÚ DE MODO DE CONFIGURACIÓN DE UNIDAD 7

CAPÍTULO 3 : TRABAJOS/PANTALLA DE INICIO 8

MODO SIMPLE 9

Nuevo trabajo 9

Continuar trabajo 9

Cerrar trabajo 9

MODO AVANZADO 9

Nuevo trabajo 9

Iniciar trabajo 9

Cerrar trabajo 9

CAPÍTULO 4: VISTA DE VIDEO DE PANTALLA COMPLETA 10

CAPÍTULO 5: CONFIGURACIÓN DEL SISTEMA 11

DESCRIPCIÓN GENERAL 11

Opciones no disponibles cuando un trabajo está activo 12

CONFIGURACIÓN 12

DESCRIPCIÓN GENERAL

INTRODUCCIÓN

INICIO

PANTALLA COMPLETA

CONFIGURACIÓN

GUÍA

GPS

IMPLEMENTO

MONITOR DE GOTAS

Implemento	13
<i>Tipo de implemento</i>	13
Configuración de sección única	13
Configuración de SmartCable o Módulo de controlador de sección.....	14
Barra de luces	15
Dirección automática/asistida	15
<i>Dirección automática/asistida no disponible</i>	16
Corrección de inclinación	16
<i>Nivel de lote no disponible</i>	16
<i>Corrección de inclinación no disponible.....</i>	16
GPS.....	17
<i>PRN no mostrado</i>	17
Video	17
<i>Configuración de vídeo no disponible.....</i>	17
Sensores.....	18
<i>Sensores no disponibles.....</i>	18
Sensor de presión	18
Control de tamaño de gotas.....	19
<i>Control de tamaño de gotas no disponible</i>	19



ADMINISTRACIÓN DE DATOS

20

Datos del trabajo	20
<i>Datos del trabajo no disponibles.....</i>	20
Transferir	21
Administrar.....	21
Informes	22
Opciones.....	22
Configuración máquina	23
Transferir	24
Administrar.....	24
Disponibilidad de la configuración de máquina	25



CONSOLA

26

Pantalla.....	26
Cultural	27
Volumen de audio	27
Modo de demostración.....	28
Acerca de	28



HERRAMIENTAS

29

CAPÍTULO 6: GUÍA

30

Opciones de pantallas de navegación.....	31
--	----

BARRA DE GUÍA

32

Información que se puede seleccionar	32
Actividad de navegación y estado de la barra.....	32

BARRA DE ESTADO

33








Pantallas de estado/información	33
---------------------------------------	----



PANTALLAS DE NAVEGACIÓN

35

Vista de vehículo	36
Vista de lote	37
Guía RealView	38

	MODOS DE GUÍA	39
	Guía AB recta.....	39
	Guía AB encorvada.....	39
	Guía de eje de círculo.....	39
	Guía de última pasada.....	39
	Guía de Línea siguiente.....	39
	Sin guía.....	39
	GUÍAS	40
	Guía de anticipación de curva.....	40
	Marcación de puntos A y B.....	40
	Función A+ desplazamiento.....	41
	Función próxima guía.....	42
	Guías de última pasada.....	42
	Guías Línea siguiente.....	43
	Grado de acimut.....	43
	LÍMITE DE APLICACIÓN	44
	RETORNO A PUNTO	46
	Marcación de punto de retorno.....	46
	Eliminar el punto de retorno.....	46
	Guía a un punto de retorno.....	46
	BOOMPILOT	47
	Sección única.....	47
	Consola solamente.....	47
	Con interruptor de encendido/apagado opcional de trabajo.....	47
	<i>Cómo utilizar el interruptor de encendido/apagado de trabajo.....</i>	47
	<i>Cómo utilizar la consola.....</i>	47
	SmartCable o Módulo de controlador de sección.....	48
	Consola solamente.....	48
	Controlador de velocidad o caja de interruptores.....	48
	<i>Controlador de velocidad con Módulo de controlador de sección interno.....</i>	48
	<i>Interruptor de encendido/apagado de trabajo.....</i>	48
	ACERCAMIENTO/ALEJAMIENTO	49
	Vista de vehículo.....	49
	Vista de lote.....	49
	MODO PANORÁMICO	49
	OPCIONES ESPECÍFICAS DE REALVIEW	50
	Opciones de configuración de RealView.....	51

CAPÍTULO 7: GPS

52

GPS.....	52
Tipo de GPS.....	53
Puerto GPS.....	53
<i>Requisitos de configuración mínimos del receptor externo.....</i>	53
<i>Información del estado de GPS en pantallas de guía.....</i>	54
<i>Requisitos de GGA.....</i>	54
Receptor de programación.....	54

PRN	54
PRN alterno	55
PRN no mostrado	55

CAPÍTULO 8: CONFIGURACIÓN DE IMPLEMENTO 56

Tipo de implemento	56
--------------------------	----

USO BÁSICO DE PANTALLA 57

CONFIGURACIÓN DE SECCIÓN ÚNICA 58

Tipo de implemento recto	59
Tipo de implemento de esparcidor TeeJet	59
Tipo de implemento de esparcidor OEM	60

CONFIGURACIÓN DE SMARTCABLE O MÓDULO DE CONTROLADOR DE SECCIÓN 61

Tipo de implemento recto	62
Tipo de implemento de esparcidor TeeJet	63
Tipo de implemento de esparcidor OEM	64
Tipo de implemento escalonado	64

AJUSTAR DISTANCIA DE COMPENSACIÓN DE IMPLEMENTO 66

Cálculo de ajuste de compensación de GPS	66
Ajustar compensación de implemento	67

CONFIGURACIONES Y RANGOS DE FÁBRICA 68

Sección única	68
Smartcable o Módulo de controlador de sección	68

CAPÍTULO 9: CONTROL DE TAMAÑO DE GOTAS 70

CONFIGURACIÓN DEL CONTROL DE TAMAÑO DE GOTAS 70

Sensor de presión	70
Control de tamaño de gotas	71
Control de tamaño de gotas no disponible	71
Activar/desactivar Control de tamaño de gotas	71
Valor predeterminado de boquilla	72
Boquilla actual	72

OPERACIÓN DE CONTROL DE TAMAÑO DE GOTAS 73

Gráfico del tamaño de la gota	73
Barra de guía	73



Información de seguridad

TeeJet Technologies no se hace responsable de daños ni de daño físico causado por no adherirse a los siguientes requisitos de seguridad.

Como el conductor del vehículo, usted es responsable de su funcionamiento seguro.

El Matrix Pro GS en combinación con cualquier dispositivo de dirección automática/asistida no está diseñado para sustituir el operador del vehículo.

No deje un vehículo mientras que el Matrix Pro GS esté activado.

Asegúrese de que no haya personas ni obstáculos en el área alrededor del vehículo antes y durante la activación.

El Matrix Pro GS está diseñado para apoyar y mejorar la eficacia mientras se trabaja en el campo. El conductor tiene la plena responsabilidad de la calidad y los resultados relacionados con el trabajo.

Desactive o quite cualquier dispositivo de dirección automática/asistida antes de conducir en la vía pública.

CAPÍTULO 1: DESCRIPCIÓN GENERAL DEL SISTEMA

Matrix Pro GS permite la administración de varios módulos conectados además de la asignación de GPS, guía, FieldPilot®, BoomPilot® y recopilación de datos en una sola consola utilizando la tecnología de bus de la red CAN. Esto reemplaza varias consolas en la cabina por un solo sistema robusto.

Actualizaciones de productos disponibles

- Dirección automática FieldPilot®
- Dirección asistida UniPilot®
- Control de sección de la barra automatizado de BoomPilot®
- Módulo giroscópico de inclinación
- Módulos de selección de video para 8 cámaras máximo
- Receptor GPS externo o actualizaciones de antena
- Aplicación de organización de datos mejorados de enlace Fieldware® Link
- Kit de interfaz de sensor de presión para el Control de tamaño de gotas

COMPONENTES DEL SISTEMA

Consola Matrix Pro 570GS

La consola Matrix Pro 570GS está diseñada para brindar años de servicio en típicas condiciones de operaciones agrícolas. Un gabinete bien ajustado, junto con cubiertas de goma para todos los conectores, hace que los ambientes de polvo típicos no causen problemas de funcionamiento. Mientras que las salpicaduras ocasionales de agua no la dañarían, la unidad Matrix Pro 570GS no está diseñada para la exposición directa a la lluvia. Tenga cuidado de no utilizar la Matrix Pro GS en condiciones húmedas.

Figura 1-1: Parte anterior y parte posterior de la consola Matrix Pro 570GS



Consola Matrix Pro 840GS

La consola Matrix Pro 840GS está diseñada para brindar años de servicio en típicas condiciones de operaciones agrícolas. Un gabinete bien ajustado, junto con cubiertas de goma para todos los conectores, hace que los ambientes de polvo típicos no causen problemas de funcionamiento. Mientras que las salpicaduras ocasionales de agua no dañarán la unidad, la unidad Matrix Pro 840GS no está diseñada para la exposición directa a la lluvia. Tenga cuidado de no utilizar la Matrix Pro GS en condiciones húmedas.

Figura 1-2: Parte anterior y parte posterior de la consola Matrix Pro 840GS



Cámara RealView®

La cámara RealView de TeeJet Technologies permite que las imágenes de video se muestren en la pantalla de Matrix Pro GS. La cámara se puede colocar viendo hacia el frente para activar la guía RealView sobre video o se puede colocar para visualizar otros aspectos operativos del equipo. La cámara está equipada con soporte de RAM flexible, un parasol esencial y proporciona iluminación infrarroja, lo que produce imágenes de video nítidas, incluso en condiciones de oscuridad.

Información adicional

Todos los cambios se guardan automáticamente.


La consola necesita apagarse y volverse a encender cuando se cambia o se conecta cualquier equipo al sistema Matrix Pro GS.

Encendido

Presione el botón de ENCENDIDO  para encender la consola.

Al encenderse, el Matrix Pro GS comenzará la secuencia de inicio.

Apagado

Presione el botón de ENCENDIDO  y manténgalo presionado brevemente hasta que una pantalla de confirmación reconozca el modo de apagado.

¡ADVERTENCIA! Espere 30 segundos antes de reiniciar la consola después de apagarla.

Secuencia de inicio

La consola tarda aproximadamente 40 segundos en encenderse. Durante este tiempo se mostrarán una serie de pantallas, las luces LED se encenderán y se apagarán y los niveles de brillo fluctuarán. Una vez que se complete la secuencia de encendido, aparecerá la pantalla de Inicio.

Instalación de antena recomendada

La antena GPS se debe montar lo más hacia adelante posible en la parte superior de la cabina sobre una superficie de metal de por lo menos 10 cm cuadrados.

CAPÍTULO 2: INTRODUCCIÓN

La consola Matrix Pro GS se puede utilizar como sistema para un trabajo actual simple o como sistema avanzado para varios trabajos. Independientemente del modo en que se encuentre la consola, las funciones básicas de la pantalla son las mismas.






- Las pestañas inferiores y las pestañas laterales brindan acceso a varias pantallas y pantallas secundarias
- Los elementos emergentes de advertencias e información señalan las actividades de la consola y los detalles sobre las funciones de configuración y de guía
- Las opciones de configuración se pueden ajustar fácilmente por medio de menús desplegables o de pantallas de introducción de datos con teclado

Para encontrar rápidamente una función de configuración, consulte el gráfico de la estructura de menú de los modos de configuración de la unidad.

USO BÁSICO DE LA PANTALLA

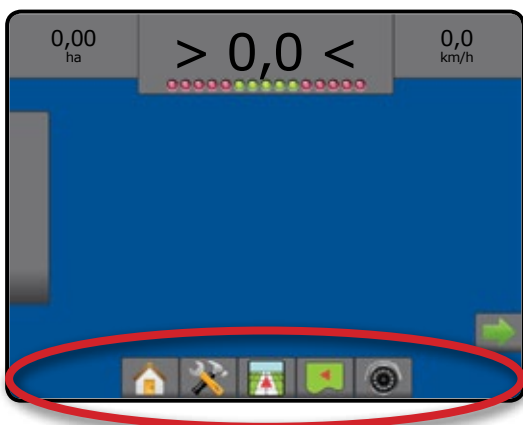
Teclas de pestaña inferiores

Las teclas de pestaña inferiores siempre están disponibles en la pantalla. Estas teclas dan acceso a trabajos, opciones de configuración y navegación.

-  Pantalla de inicio/trabajo
-  Configuración de la unidad
-  Guía de vista de vehículo
-  Guía de vista de lotes
-  Guía RealView o vista de video de pantalla completa de cámara RealView

NOTA: Las opciones de guía de RealView solo están disponibles si una cámara está instalada en el sistema.

Figura 2-1: Teclas de pestaña inferiores



Opciones no disponibles cuando un trabajo está activo

Cuando un trabajo está activo, algunas opciones de configuración no están disponibles. Consulte el gráfico de estructura de menú de los modos de configuración de la unidad para ver qué opciones no son accesibles.

Figura 2-2: Ejemplos de opciones no disponibles



Colores de la pantalla de la consola



La consola está disponible en seis esquemas de colores. Desde la tecla inferior de configuración de la unidad, presione la pestaña lateral CONSOLA  e introduzca las opciones de Pantalla. Presione la flecha hacia ABAJO  para obtener acceso a las opciones de esquemas de colores para seleccionar el modo de color.

Figura 2-3: Esquemas de colores

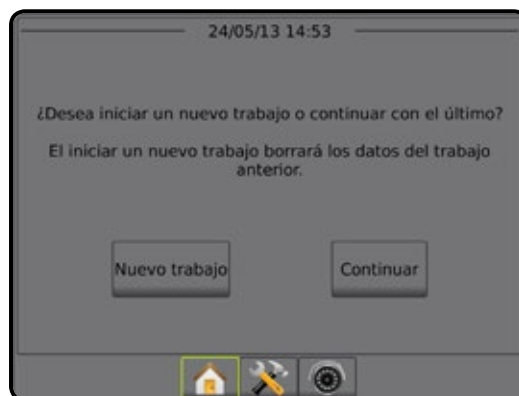


Modo simple o avanzado

Para cambiar entre el modo simple y el modo avanzado, consulte el capítulo de configuración, en Administración de datos: opciones.

En el modo simple, solo un trabajo estará disponible a la vez. Solo las áreas delimitadas y de cobertura se muestran en la pantalla de inicio. Solo el trabajo actual está disponible para guardar en Informes. El uso con Fieldware Link no se encuentra disponible.

Figura 2-4: Pantalla de inicio de modo simple



En modo avanzado, más de un trabajo estará disponible en cualquier momento. Cliente, establecimiento, lote y trabajo; áreas delimitadas y de cobertura y la distancia del trabajo seleccionado se muestran en la pantalla de inicio. De los nombres, solo el nombre del trabajo se puede introducir por medio de la consola. Todos los trabajos guardados se pueden convertir en un archivo PDF, SHP o KML en Datos -> Informes. Con Fieldware Link, un usuario puede introducir datos de cliente, establecimiento y lote, así como duplicar/editar trabajos para volver a usar límites y guías. La información del cliente, establecimiento y lote solo se puede introducir utilizando Fieldware Link.

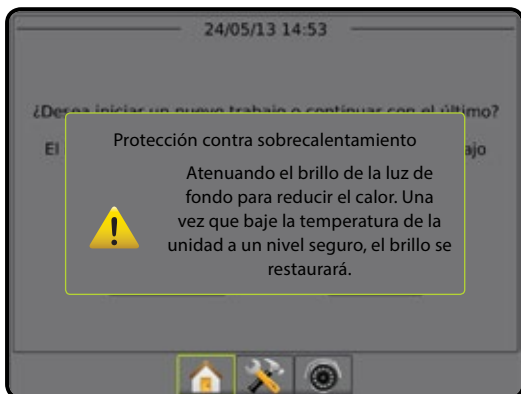
Figura 2-5: Pantalla de inicio del modo avanzado



Elementos emergentes de advertencias e información

Un elemento emergente de advertencia o información aparecerá durante casi cinco (5) segundos. Para quitar el cuadro de información, púntee en cualquier parte de la pantalla.

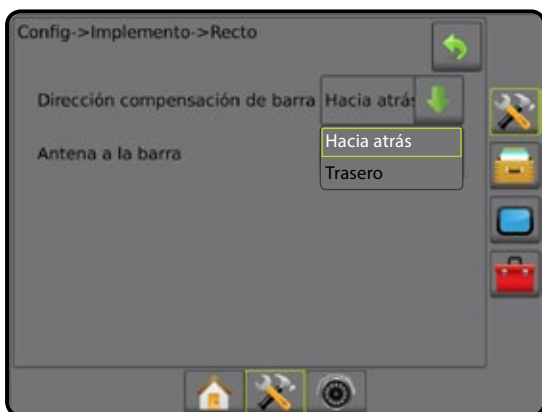
Figura 2-6: Pantallas de información



Selecciones de menú desplegable

Presione la flecha hacia ABAJO ↓ para obtener acceso a las opciones. Utilice las flechas ARRIBA/ABAJO ▲/▼ o la barra deslizante si es necesario para desplazarse por la lista extendida. Seleccione la opción apropiada. Para cerrar la lista sin seleccionar una opción, púntee en cualquier parte de la pantalla fuera del menú desplegable.

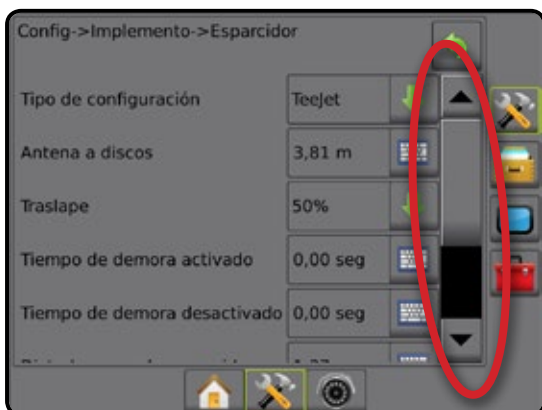
Figura 2-7: Ejemplo de menú desplegable



Pantallas de desplazamiento

Algunas pantallas tienen más información u opciones que se pueden ver más allá de la pantalla actual. Utilice las flechas hacia ARRIBA/ABAJO ▲/▼ o la barra deslizante para obtener acceso a opciones adicionales o a información que no esté visible en ese momento en la pantalla.

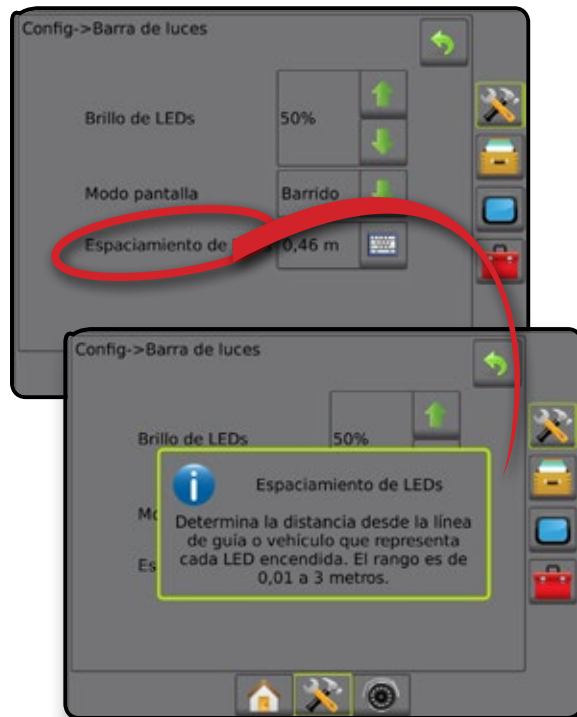
Figura 2-8: Ejemplo de pantalla de desplazamiento



Información de opciones de configuración

Presione el icono de opción o el nombre de opción de cualquier elemento del menú para mostrar una definición y el rango de valores de ese elemento. Para quitar el cuadro de información, presione en cualquier parte de la pantalla.

Figura 2-9: Ejemplo de cuadro de texto de información

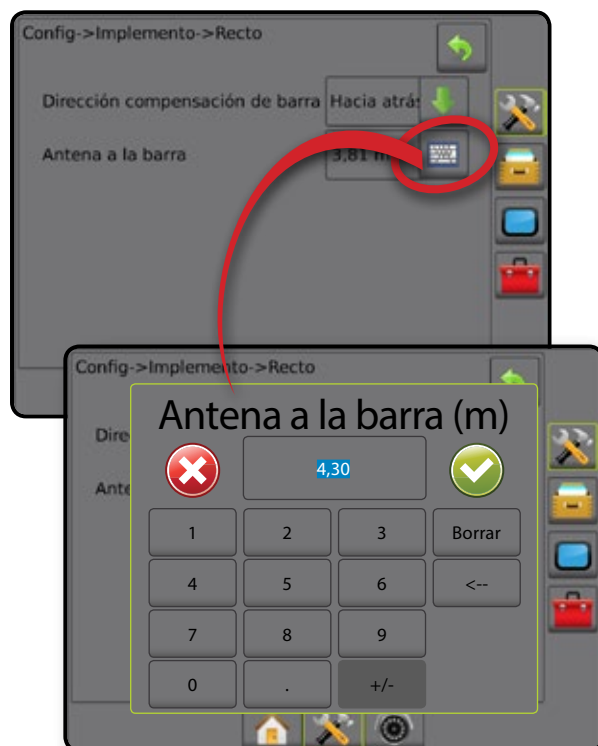


Pantalla de introducción de datos con teclado


Presione el icono TECLADO [Keyboard icon]. Utilice el teclado numérico para introducir un valor.


Presione el icono ACEPTAR [Checkmark icon] para guardar la configuración o el icono CANCELAR [Red X icon] para salir del teclado sin guardar.


Figura 2-10: Ejemplo de teclado





OPCIONES DE MENÚ DE MODO DE CONFIGURACIÓN DE UNIDAD

 Configuración (página 12)			
	Tipo de máquina	✗	
	Altura de la antena de GPS	✗	
	Tipo de implemento	✗	
	Diseño de implem. simétrico	✗	
Implemento	- Distancia de compensación de implemento	✗	
	Dirección de compensación del implemento	✗	
	Número de secciones de implemento	✗	
	Ancho de guía	✗	
	Ancho de aplicación/trabajo	✗	
	Alarma de área aplicada	✓	
	Modo recto	Dirección de compensación de la barra	✗
		Distancia de la antena a la barra	✗
		Traslape	✓
		Tiempo de demora activado/desactivado	✓
	Modo de esparcidor	Tipo de configuración: TeeJet	✗
		• Distancia de la antena a los discos	✗
		• Traslape	✓
		• Tiempo de demora activado/desactivado	✓
• Distancia de compensación de esparcidor		✗	
• Compensaciones de sección		✗	
• Longitudes de sección		✗	
Tipo de configuración: OEM		✗	
• Distancia de la antena a los discos		✗	
• Distancia de inicio/detención		✗	
• Compensaciones de inicio/detención de sección	✗		
Modo escalonado	Dirección de compensación de sección 1	✗	
	Antena a sección 1	✗	
	Traslape	✓	
	Tiempo de demora activado/desactivado	✓	
	Compensaciones de sección	✗	
- Activado/desactivado		✓	
Dirección automática/asistida	Configuración de válvula	Tipo de válvula	✗
		Frecuencia de la válvula	✗
		Ciclo de servicio mínimo derecha/izquierda	✗
		Ciclo de servicio máximo	✗
		Ajuste aproximado de dirección	✓
	Ajustes de dirección	Ajuste fino de dirección	✓
		Banda muerta	✓
		Anticipación	✓
	- Prueba de válvula		✗
	- Diagnósticos de válvula		✗
Opciones	Sensor de la dirección	✗	
	Sensor de ángulo de dirección	✗	
	Activar Calibración sensor ángulo dirección	✓	
	Calibración en la línea	✓	
Corrección de inclinación	- Activado/desactivado		✓
	Nivel de lote		✓
Barra de luces	Brillo de LEDs		✓
	- Modo pantalla		✓
	Espaciamiento de LEDs		✓
GPS	Tipo de GPS	✗	
	Puerto GPS	✗	
	- Información del estado de GPS		✓
	Receptor de programa	✗	
	PRN	✗	

 Configuración (página 12)			
Video	- Cámaras	✓	
Sensores	- Presión:	Clasificación de presión máxima	✓
		Alarma de baja presión	✓
		Alarma de alta presión	✓
Control de tamaño de gotas	- Activado/desactivado		✓
		Selección de boquillas	

 Administración de datos (página 20)			
Datos del trabajo	- Transferir	Exportar	✗
		Importar	✗
		Eliminar	✗
	- Administrar	Nuevo	✗
		Copiar	✗
		Eliminar	✗
Informes		Guardar en PDF	✗
	-	Guardar en KML	✗
		Guardar en SHP	✗
		Guardar todos los tipos	✗
Opciones	- Modo de trabajo		✗
Configuración máquina	- Transferir	Exportar	✓
		Importar	✓
		Eliminar	✓
	- Administrar	Nuevo	✓
		Copiar	✓
		Eliminar	✓
		Guardar	✓
		Cargar	✗

 Configuración de la consola (página 26)			
Pantalla		Esquema de colores de la interfaz del usuario	✗
	-	Brillo de pantalla	✓
		Instantánea	✓
		Calibrar pantalla	✓
Cultural		Unidades	✓
	-	Lenguaje	✓
		Zona horaria	✓
Volumen de audio	- Volumen de audio		✓
Modo de demostración	- Iniciar		✓
Acerca de		Información del sistema	✓
	-	Código QR: enlace directo al manual de usuario	✓
		Información del sistema de guardar	✓

 Herramientas (página 29)		
Adicionales	- Calculadora	✓
	- Convertidor de unidades	✓

✓ Disponible durante un trabajo activo

✓ No disponible durante un trabajo activo

CAPÍTULO 3 : TRABAJOS/PANTALLA DE INICIO

Una vez que se complete la secuencia de encendido, aparecerá la pantalla de Inicio con la opción de iniciar un nuevo trabajo o continuar un trabajo existente. La consola debe tener GPS antes de iniciar o continuar un trabajo.

La configuración de la máquina específica y sus componentes debe estar completa antes de iniciar un trabajo.

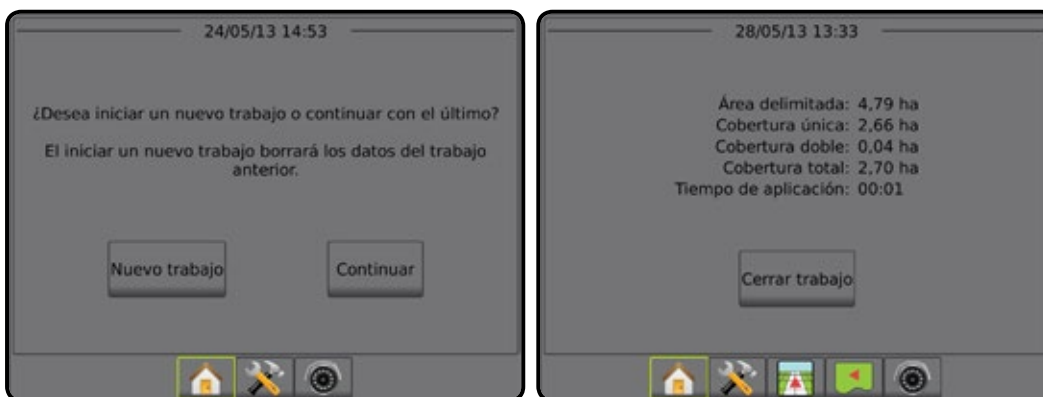
Una vez que un trabajo esté activo, algunas opciones de configuración no están disponibles para cambiarse. Consulte el gráfico de estructura de menú de los modos de configuración de la unidad en el capítulo Introducción para obtener detalles.

Para cambiar entre el modo simple y el modo avanzado, consulte el capítulo de configuración en Administración de datos → Opciones.

Modo simple

En el modo simple, solo un trabajo estará disponible a la vez. En la pantalla de inicio solo se muestran área delimitada, áreas de cobertura y tiempo de aplicación. Solo el trabajo actual está disponible para guardar en Informes. El uso con Fieldware Link no se encuentra disponible.

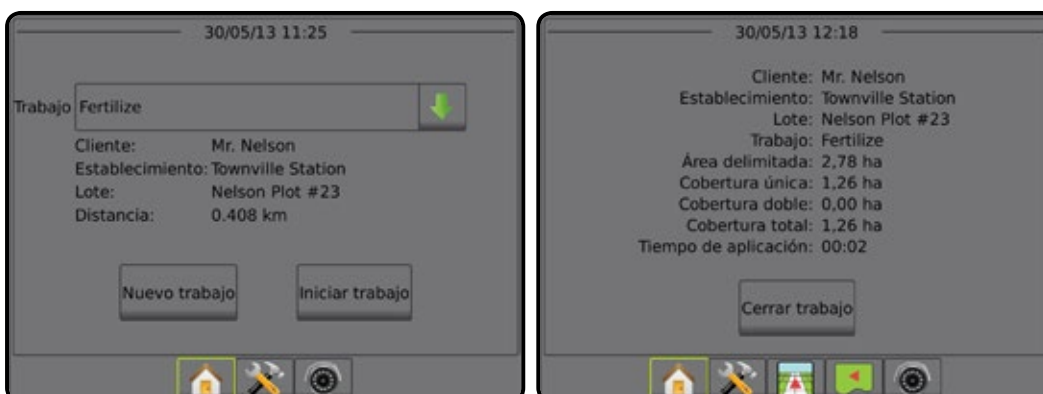
Figura 3-1: Pantalla de inicio de modo simple



Modo avanzado

En modo avanzado, más de un trabajo estará disponible en cualquier momento. Cliente, establecimiento, lote y trabajo; área delimitada y áreas de cobertura, tiempo de aplicación y la distancia del trabajo seleccionado se muestran en la pantalla de inicio. De los nombres, solo el nombre del trabajo se puede introducir por medio de la consola. Todos los trabajos guardados se pueden convertir en un archivo PDF, SHP o KML en Datos → Informes. Con Fieldware Link, un usuario puede introducir datos de cliente, establecimiento y lote, así como duplicar/editar trabajos para volver a usar límites y guías. La información del cliente, establecimiento y lote solo se pueden introducir utilizando Fieldware Link.

Figura 3-2: Pantalla de inicio del modo avanzado



MODO SIMPLE

Una vez que se complete la secuencia de encendido, aparecerá la pantalla de inicio con la opción de iniciar un nuevo trabajo o continuar un trabajo existente.

La consola debe tener GPS antes de iniciar o continuar un trabajo.

Nuevo trabajo

El iniciar un nuevo trabajo borrará los datos del trabajo anterior.

Para iniciar un nuevo trabajo:

1. En la pantalla de Inicio , presione **Nuevo trabajo**.

La consola cambiará a Vista de vehículo.

Continuar trabajo

El botón Continuar no está disponible cuando el trabajo actual es de más de dos (2) zonas UTM de distancia.

Para continuar con el trabajo actual:

1. En la pantalla de Inicio , presione **Continuar**.


La consola cambiará a Vista de vehículo y comenzará a proporcionar información de navegación.

Cerrar trabajo

Para cerrar un trabajo:

1. En la pantalla de Inicio , presione **Cerrar trabajo**.

Para crear un reporte del trabajo cuando se cierre un trabajo:

1. Inserte una unidad USB en el puerto USB de la consola.
2. En la pantalla de Inicio , presione **Cerrar trabajo**.
3. Seleccione:
 - ▶ Sí: para crear un reporte del último trabajo
 - ▶ No: para regresar a la pantalla de Inicio sin guardar

MODO AVANZADO

Una vez que se complete la secuencia de encendido, aparecerá la pantalla de inicio con la opción de iniciar un nuevo trabajo o continuar un trabajo existente.

La consola debe tener GPS antes de iniciar o continuar un trabajo.

Nuevo trabajo

El iniciar un nuevo trabajo borrará los datos del trabajo anterior.

Para iniciar un nuevo trabajo:

1. En la pantalla de Inicio , presione **Nuevo trabajo**.
2. Presione:

▶ Sí: para generar un nombre automáticamente

▶ No: para introducir un nombre por medio del teclado en la pantalla

La información del cliente, establecimiento y lote se introducen utilizando Fieldware Link.



La consola cambiará a Vista de vehículo.

Iniciar trabajo

La Matrix Pro está programada con una herramienta de búsqueda de lotes para ayudarle al usuario a encontrar el trabajo más cercano a la ubicación del vehículo. Con la adquisición de GPS, la lista de selección de trabajos se actualizará cada diez segundos. Durante esta actualización, la lista de trabajos se ordena por distancia y los dos trabajos más cercanos se muestran en la parte superior de la lista. Los trabajos restantes se enumeran después de éstos.

El botón Iniciar trabajo no está disponible y la distancia mostrará "Fuera de rango" cuando el trabajo actual se encuentre a más de dos (2) zonas UTM de distancia. La distancia mostrará "No hay datos" cuando el trabajo actual no tenga información registrada.

Para continuar con el trabajo actual:

1. En la pantalla de Inicio , presione la flecha hacia ABAJO  para obtener acceso a la lista de trabajos guardados en la consola.
2. Seleccione el nombre del trabajo a iniciar/continuar.
3. Presione **Iniciar trabajo**.


La consola cambiará a Vista de vehículo y comenzará a proporcionar información de navegación.

Cerrar trabajo

Para cerrar un trabajo:

1. En la pantalla de Inicio , presione **Cerrar trabajo**.



Para crear un reporte del trabajo cuando se cierre un trabajo:

1. Inserte una unidad USB en el puerto USB de la consola.
2. En la pantalla de Inicio , presione **Cerrar trabajo**.
3. Seleccione:
 - ▶ Sí: para crear un reporte del último trabajo
 - ▶ No: para regresar a la pantalla de Inicio sin guardar

CAPÍTULO 4: VISTA DE VIDEO DE PANTALLA COMPLETA

La vista de video de pantalla completa RealView permite que se muestre la entrada de video en directo. Ver videos y establecer cámaras sin GPS disponible. Las opciones de guías de RealView no están disponibles en esta pantalla.

Si un módulo de selección de video (VSM) está instalado en el sistema, dos (2) opciones de video están disponibles:

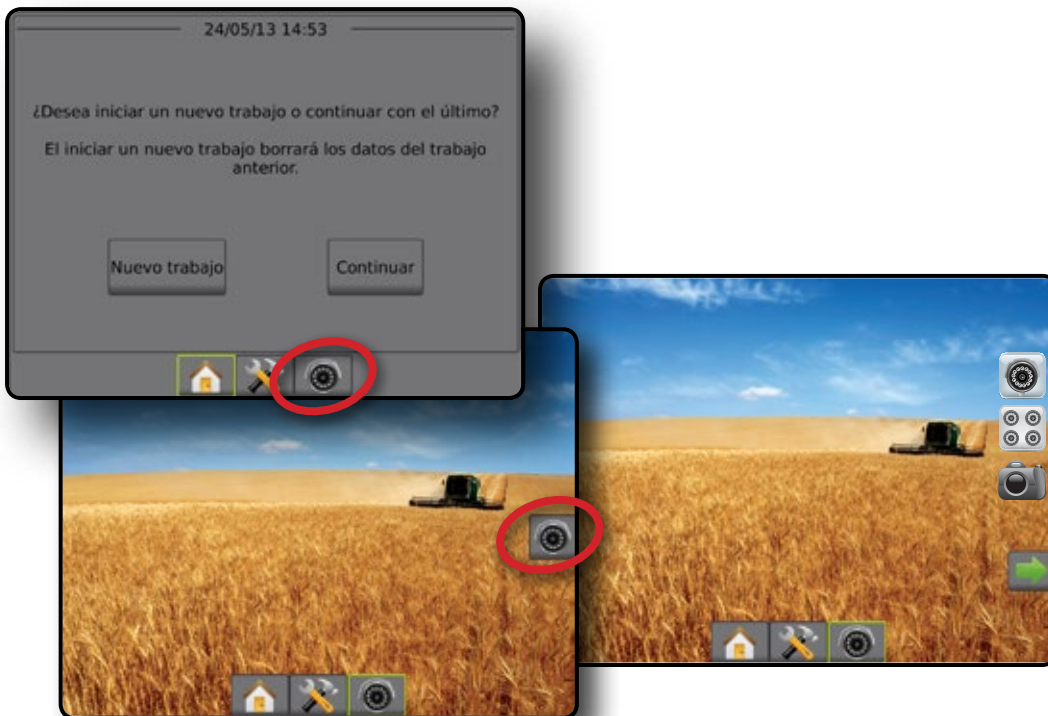
- ▶ Vista de una sola cámara : una (1) a ocho (8) entradas de cámara se puede seleccionar para cambiar la vista de la entrada de video.
- ▶ Vista de cámaras divididas : uno (1) de dos (2) grupos de cuatro (4) entradas de cámara (A/B/C/D o E/F/G/H) se puede seleccionar para dividir la pantalla en cuatro señales de video por separado.

También está disponible:

- ▶ Instantánea de cámara RealView : guarda una foto fija de la vista actual en la pantalla en una unidad USB

1. Presione la pestaña inferior VISTA DE VIDEO DE PANTALLA COMPLETA DE CÁMARA REALVIEW .

Figura 4-1: Vista de video de pantalla completa de cámara RealView




CAPÍTULO 5: CONFIGURACIÓN DEL SISTEMA

La configuración del sistema se utiliza para configurar la consola, la máquina y sus implementos. Cuatro pestañas laterales dan acceso a las opciones de la configuración de máquina/implemento, administración de datos, configuración de la consola y herramientas.

DESCRIPCIÓN GENERAL

Cuatro pestañas laterales dan acceso a las opciones de configuración para:

-  Configuración de máquina/implemento
 - Implemento (recto, esparcidor, escalonado)
 - Barra de luces
 - Dirección automática/asistida (configuración de válvula, configuración de la dirección, prueba de válvula, diagnósticos de válvula, sensor de la dirección, sensor de ángulo de dirección)
 - Corrección de inclinación
 - GPS
 - Configuración de vídeo
 - Sensores (monitor de presión)
 - Control de tamaño de gotas




-  Administración de datos
 - Datos del trabajo (transferir, administrar)
 - Informes
 - Opciones: Modo de trabajo
 - Configuración de máquina (transferir, administrar)
-  Configuración de la consola
 - Pantalla
 - Cultural
 - Volumen de audio
 - Modo de demostración
 - Información acerca del sistema
-  Herramientas (calculadora, convertidor de unidades)

Figura 5-1: Opciones de configuración



Opciones no disponibles cuando un trabajo está activo

Cuando un trabajo está activo, algunas opciones de configuración no están disponibles. Consulte el gráfico de estructura de menú de los modos de configuración de la unidad para ver qué opciones no son accesibles.



Figura 5-2: Ejemplos de opciones no disponibles



CONFIGURACIÓN

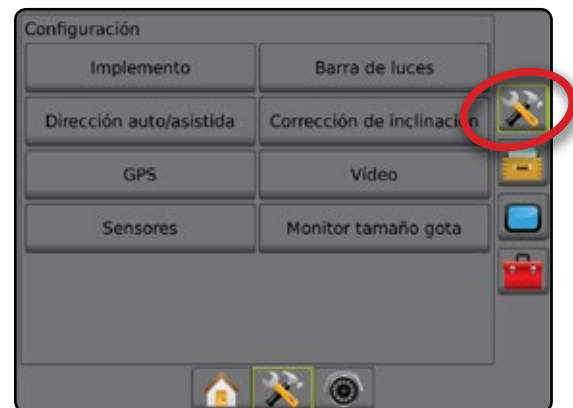
La configuración se utiliza para configurar el implemento, barra de luces, Dirección automática/asistida, corrección de inclinación, GPS, video, sensores y Control de tamaño de gotas.

NOTA: La disponibilidad de las funciones variará dependiendo de los dispositivos disponibles en el sistema de Matrix Pro GS.

1. Presione la pestaña inferior CONFIGURAR UNIDAD .
2. Presione la pestaña lateral CONFIGURACIÓN .
3. Seleccione entre:

- ▶ **Implemento:** se utiliza para establecer el tipo de máquina, la altura de la antena GPS, el tipo de implemento, el diseño de implemento simétrico, la distancia/dirección de compensación del implemento, el número de secciones de implemento, el ancho de guía, el ancho de aplicación/trabajo y los tiempos de alarma del área aplicada.
 - En modo recto: dirección de compensación de barra, distancia de la antena a la barra, porcentaje de traslape, tiempo de demora activado y tiempo de demora desactivado
 - En modo de esparcidor: TeeJet: distancia de antena a discos, porcentaje de traslape, tiempo de demora activado, tiempo de demora desactivado, distancias de compensación de esparcidor, distancias de compensaciones de secciones y longitudes de secciones
 - En modo de esparcidor: OEM: distancia de antena a discos, distancia de inicio, distancia de detención, compensaciones de inicio de sección y compensaciones de detención de sección
 - En modo escalonado: dirección de compensación de Sección 1, distancia de la antena a la Sección 1, porcentaje de traslape, tiempo de demora activado, tiempo de demora desactivado y compensaciones de secciones
- ▶ **Barra de luces:** se utiliza para establecer el brillo de los LED, el modo de pantalla y el espaciamiento de los LED
- ▶ **Dirección automática/asistida:** se utiliza para activar/desactivar la dirección automática/asistida, así como para establecer los valores de configuración de válvula, la configuración de la dirección, la configuración del sensor de ángulo de dirección y realizar pruebas de válvulas o diagnósticos de válvulas
- ▶ **Corrección de inclinación:** se utiliza para activar/desactivar y calibrar el módulo giroscópico de inclinación, lo que permite la corrección de la inclinación para su aplicación en terreno montañoso o con pendientes
- ▶ **GPS:** se utiliza para establecer el tipo de GPS, el puerto y PRN, además para ver la información del estado de GPS
- ▶ **Video:** se utiliza para establecer cámaras individuales
- ▶ **Sensor:** se utiliza para establecer la configuración de sensor de presión
- ▶ **Control de tamaño de gotas:** se utiliza para activar/desactivar y configurar boquillas preestablecidas y actuales

Figura 5-3: Opciones de configuración



Implemento

La configuración del implemento se utiliza para establecer varias configuraciones asociadas con modo recto, modo de esparcidor o modo escalonado. Para obtener instrucciones de instalación detalladas, consulte el capítulo de implemento en este manual.

Las configuraciones variarán según si está presente un SmartCable o un Módulo de controlador de sección (SDM).

Tipo de implemento

El tipo de implemento selecciona el tipo de patrón de aplicación que mejor represente su sistema.

- En modo recto: En modo recto: las secciones de barra no tienen longitud y se encuentran en una línea a una distancia fija de la antena
- En modo esparcidor: se crea una línea virtual en línea con los discos de entrega a partir de la cual la sección o las secciones de aplicaciones pueden variar en longitud y pueden estar a diferentes distancias desde la línea
- En modo escalonado: se crea una línea virtual en línea con la sección 1, a partir de la cual la sección o las secciones de aplicación no tienen longitud y pueden estar a diferentes distancias de la antena

Figura 5-4: Tipo de implemento: recto



Figura 5-5: Tipo de implemento: esparcidor

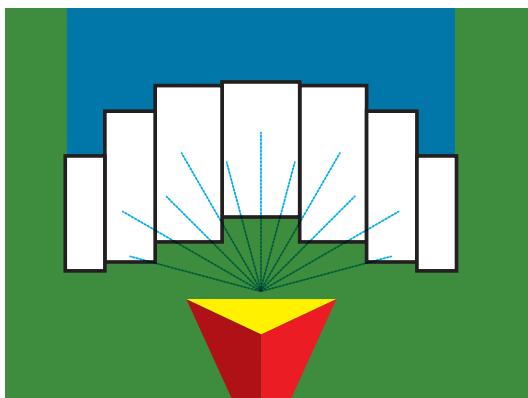


Figura 5-6: Tipo de implemento: escalonado



Configuración de sección única

La configuración de sección única se utiliza cuando en el sistema no hay un SmartCable o un módulo de controlador de sección (SDM). Toda el área de barra o de entrega es considerada como una sección.

NOTA: Si hay un SmartCable o un módulo de controlador de sección (SDM), consulte "Configuración de SmartCable o Módulo de controlador de sección" para ver los pasos de configuración.

1. Presione la pestaña lateral CONFIGURACIÓN
2. Presione **Implemento**.
3. Seleccione entre:
 - ▶ Tipo de máquina: se utiliza para seleccionar el tipo de máquina que mejor represente su máquina.
 - ▶ Altura de antena GPS: se utiliza para medir la altura de la antena desde el suelo
 - ▶ Tipo de implemento: se utiliza para seleccionar la disposición de las secciones para la ubicación del producto aplicado.
 - ▶ Distancia de compensación de implemento: se utiliza para introducir la distancia entre la línea central de la máquina al centro del implemento
 - ▶ Dirección de compensación del implemento: dirección de la línea central de la máquina al centro del implemento mientras esté orientado hacia delante de la máquina
 - ▶ Ancho de guía: se utiliza para introducir la distancia entre las guías
 - ▶ Ancho de aplicación [tipo de implemento recto]: se utiliza para introducir el ancho total del implemento
 - ▶ Ancho de trabajo [tipo de implemento esparcidor]: se utiliza para introducir el ancho total del implemento
 - ▶ Alarma de área aplicada: se utiliza para establecer una alerta para señalar al salir o entrar en un área aplicada
4. Presione la flecha PÁGINA SIGUIENTE para configurar las opciones específicas del tipo de implemento seleccionadas.


Figura 5-7: Implemento



Configuración de SmartCable o Módulo de controlador de sección

La configuración de SmartCable o del módulo de controlador de sección se utiliza cuando en el sistema no hay un Smartcable o un módulo de controlador de sección (SDM). La barra o el área de entrega se pueden introducir hasta en un máximo de 15 secciones. Cada sección puede variar en anchura y, en el modo de esparcidor, puede variar en longitud. Opciones adicionales disponibles con SDM incluyen traslape de aplicaciones, demora de aplicaciones y el modo escalonado.

NOTA: Si hay un SmartCable o un módulo de controlador de sección (SDM), consulte "Configuración de sección única" para ver los pasos de configuración.

1. Presione la pestaña lateral CONFIGURACIÓN .
2. Presione **Implemento**.
3. Seleccione entre:
 - ▶ Tipo de máquina: se utiliza para seleccionar el tipo de máquina que mejor represente su máquina.
 - ▶ Altura de antena GPS: se utiliza para medir la altura de la antena desde el suelo
 - ▶ Tipo de implemento: se utiliza para seleccionar la disposición de las secciones para la ubicación del producto aplicado.
 - ▶ Diseño de implemento simétrico: se utiliza para establecer si las secciones están emparejadas y por lo tanto comparten los mismos valores de anchura, compensación y longitud


- ▶ Distancia de compensación de implemento: se utiliza para introducir la distancia entre la línea central de la máquina al centro del implemento
 - ▶ Dirección de compensación del implemento: dirección de la línea central de la máquina al centro del implemento mientras esté orientado hacia delante de la máquina
 - ▶ Número de secciones de implemento: se utiliza para seleccionar el número de secciones del implemento
 - ▶ Ancho de guía: se utiliza para introducir la distancia entre las guías
 - ▶ Ancho de aplicación [tipo de implemento recto o tipo de implemento escalonado]: se utiliza para introducir el ancho total de todas las secciones del implemento
 - ▶ Ancho de trabajo [tipo de implemento esparcidor]: se utiliza para introducir el ancho total de todas las secciones del implemento
4. Presione la flecha PÁGINA SIGUIENTE  para configurar las opciones específicas del tipo de implemento seleccionadas.

Figura 5-8: Implemento



Barra de luces

La configuración de la barra de luces se utiliza para configurar el brillo de los LED, el modo de pantalla y el espaciamiento de los LED.




1. Presione la pestaña lateral CONFIGURACIÓN .
2. Presione **Barra de luces**.
3. Seleccione entre:
 - ▶ Brillo de LEDs: se utiliza para ajustar el brillo de los LED
 - ▶ Modo pantalla: se utiliza para determinar si la barra de luces representa el barrido o el vehículo. Cuando se configura en "barrido", los LED representan la ubicación de guía y los LED en movimiento representan el vehículo. Cuando se configura en "vehículo", los LED centrales representan la ubicación del vehículo y los LED en movimiento representan la guía.
 - ▶ Espaciamiento de LEDs: se utiliza para establecer la distancia de la guía o vehículo que cada LED iluminado representa
4. Presione la flecha de RETORNO  o la pestaña lateral de CONFIGURACIÓN  para regresar a la pantalla de Configuración principal.

Figura 5-9: Barra de luces



Dirección automática/asistida

Cuando un módulo de control de dirección (SCM) está presente, las opciones de dirección asistida/automática estarán disponibles. Para obtener instrucciones de instalación detalladas, consulte el manual de instalación de dirección asistida/automática específico.

NOTA: Podría necesitarse una actualización de su software SCM cuando se actualiza a un Matrix Pro GS de sistemas Matrix anteriores. Para ver la versión de información de software, consulte la pantalla Consola-> Acerca.

La configuración Dirección automática/asistida se utiliza para activar/desactivar la dirección automática/asistida y la configuración de válvula, configuración de la dirección, prueba de válvula, diagnósticos de válvulas y sensor de ángulo de dirección.




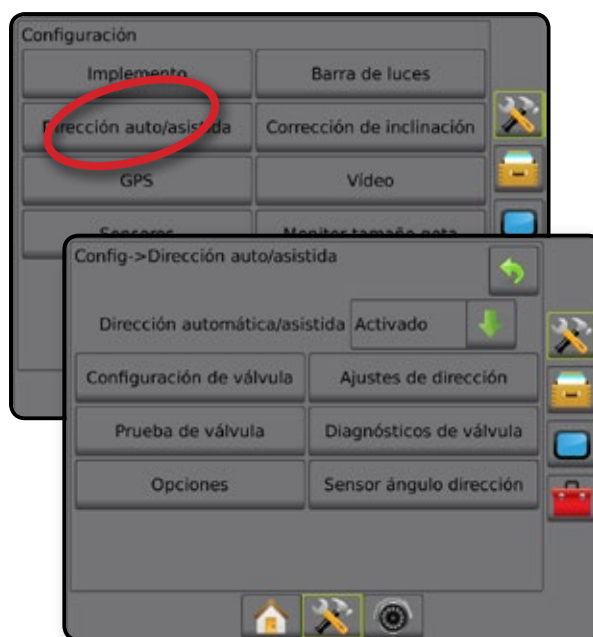
1. Presione la pestaña lateral CONFIGURACIÓN .
2. Presione **Dirección automática/asistida**.
3. Seleccione si la dirección automática/asistida está activada o desactivada.
4. Cuando esté activado, seleccione entre:
 - ▶ Configuración de válvula: se utiliza para configurar el tipo de válvula, la frecuencia de la válvula, el ciclo de servicio mínimo de izquierda/derecha y el ciclo de servicio máximo
 - ▶ Configuración de la dirección: se utiliza para establecer el ajuste aproximado de la dirección, ajuste fino de dirección, banda muerta y anticipación
 - ▶ Prueba de válvula: se utiliza para verificar si la dirección se dirige correctamente
 - ▶ Diagnósticos de válvula: se utiliza para comprobar las válvulas y determinar si están conectadas correctamente
 - ▶ Opciones: Sensor de la dirección: se utiliza para seleccionar si el sensor de desactivación de dirección es magnético o basado en sensor de presión
 - ▶ Sensor de ángulo de dirección: se utiliza para establecer y calibrar el Sensor de ángulo de dirección (SAS) como el sensor de retroalimentación primaria de dirección automática.
5. Presione la flecha de RETORNO  o la pestaña lateral de CONFIGURACIÓN  para regresar a la pantalla de Configuración principal.

Figura 5-10: Dirección automática/asistida



Dirección automática/asistida no disponible

Si un sistema de dirección automático no está instalado, las opciones de configuración no estarán disponibles.




Figura 5-11: No se detecta dirección automática/asistida



Corrección de inclinación

Cuando haya un módulo de control de dirección (SCM) o módulo giroscópico de inclinación (TGM), las opciones de corrección de inclinación estarán disponibles. Para obtener instrucciones de instalación detalladas, consulte el manual de instalación de dirección asistida/automática específico o folleto de instalación de inclinación.

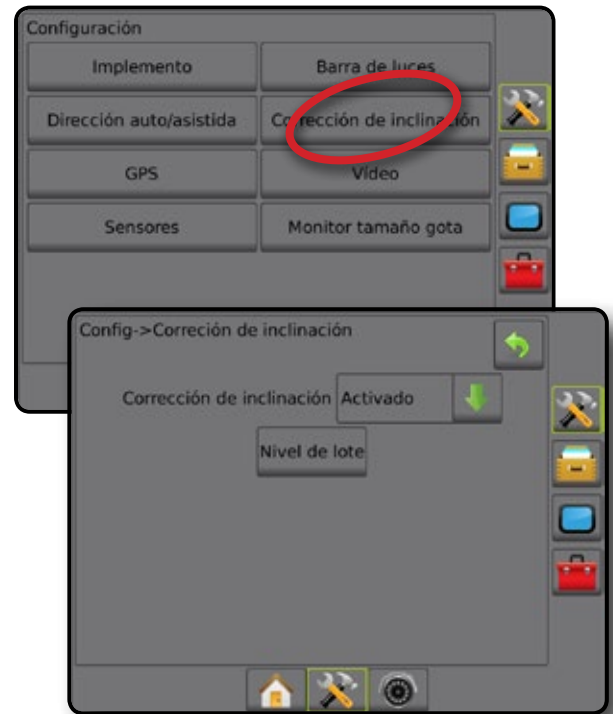
La función de corrección de inclinación corrige la señal GPS para compensar los errores en la posición GPS cuando se opera en terreno inclinado.

1. Presione la pestaña lateral CONFIGURACIÓN .
2. Presione **Corrección de inclinación**.
3. Seleccione si la corrección de inclinación está activada o desactivada.
4. Cuando esté activada, seleccione **Nivel de lote** para calibrar la corrección de inclinación.
5. Presione la flecha de RETORNO  o la pestaña lateral de CONFIGURACIÓN  para regresar a la pantalla de Configuración principal.

NOTA: Si se está utilizando FieldPilot o UniPilot, hay un módulo giroscópico de inclinación integrado al sistema.

NOTA: La altura de la antena se debe introducir antes de la calibración de la inclinación.

Figura 5-12: Corrección de inclinación



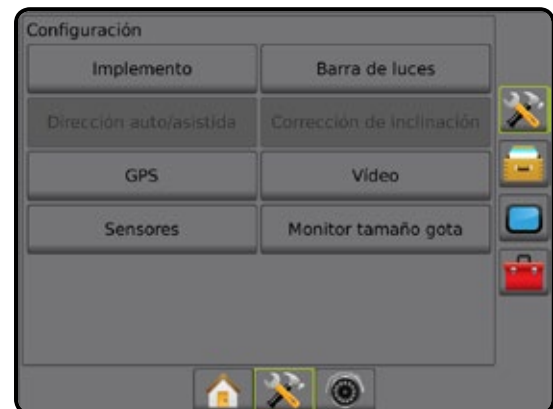
Nivel de lote no disponible

Si el vehículo está en movimiento, la opción de nivel de lote no estará disponible. El vehículo debe ser detenido durante al menos 10 segundos para comenzar a calibrar la corrección de inclinación.

Corrección de inclinación no disponible

Si no se conecta un TGM o VSM, las opciones de configuración no estarán disponibles.

Figura 5-13: No se detecta la corrección de inclinación



GPS

GPS se utiliza para configurar el tipo de GPS, el puerto de GPS y PRN, además para ver la información del estado de GPS. Para obtener instrucciones de instalación detalladas, consulte el capítulo de GPS en este manual.

NOTA: Estas configuraciones son necesarias para la dirección automática/asistida y el funcionamiento del sensor de inclinación, así como el manejo adecuado del implemento.




1. Presione la pestaña lateral CONFIGURACIÓN .
2. Presione **GPS**.
3. Seleccione entre:
 - ▶ Tipo de GPS: seleccione GPS para aceptar transmisiones
 - ▶ Puerto GPS: configura el puerto de comunicación (D)GPS
 - ▶ Información del estado de GPS: muestra información sobre GGA/VTG (velocidades de datos), número de satélites, HDOP, PRN, calidad de GGA, receptor GPS, receptor de versión y zona UTM
 - ▶ Programa: permite la programación directa del receptor GPS a través de una interfaz de línea de comandos
 - ▶ PRN: selecciona el SBAS PRN que proporcionará los datos de corrección diferencial GNSS. Configure a **Automático** para la selección PRN automática.
 - ▶ PRN alterno: cuando PRN no es automático, un segundo SBAS PRN alternativo proporcionará un segundo conjunto de datos de corrección diferencial GNSS.
4. Presione la flecha de RETORNO  o la pestaña lateral de CONFIGURACIÓN  para regresar a la pantalla de Configuración principal.

Figura 5-14: GPS




PRN no mostrado

Cuando el tipo de GPS está configurado como "GPS + GLONASS", las opciones PRN no están disponibles, ni aparecen en la pantalla.

Video

Configuración de vídeo se utiliza para configurar una sola cámara conectada directa o cámaras individuales durante el uso de un módulo selector de vídeo (VSM) de ocho (8) o cuatro (4) canales. Se pueden configurar hasta 8 cámaras si se ha instalado un VSM.

1. Presione la pestaña lateral CONFIGURACIÓN .
2. Presione **Video**.
3. Seleccione las casillas apropiadas:
 - ▶ Invertir: **ABC**
 - ▶ Girar 180 grados: **VBC**



Para utilizar la vista de vídeo normal **ABC** desactive todas las casillas.
4. Presione la flecha de RETORNO  o la pestaña lateral de CONFIGURACIÓN  para regresar a la pantalla de Configuración principal.

Figura 5-15: Video con 4 canales VSM



Configuración de vídeo no disponible

Si no se conecta una cámara o VSM, las opciones de configuración no estarán disponibles.

Figura 5-16: Video no disponible



Sensores

Cuando un sensor está presente en el sistema, las opciones para instalar y configurar el sensor estarán disponibles.


1. Presione la pestaña lateral CONFIGURACIÓN .
2. Presione **Sensores**.

Figura 5-17: Sensores



El kit de interfaz de sensor de presión se reconoce en el bus de la red CAN como un módulo de entrada/salida (IOM)

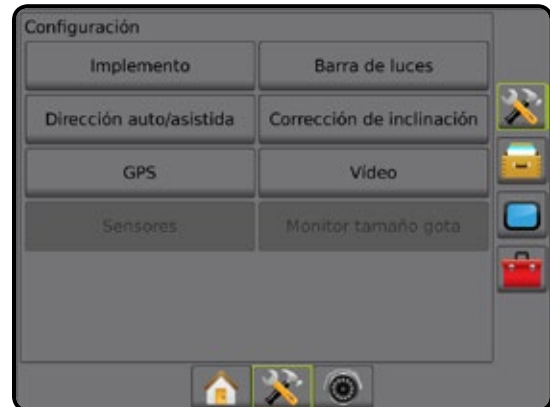
Figura 5-18: Módulo de entrada/salida



Sensores no disponibles

Si un kit de interfaz de sensor de presión no está instalado, las opciones de configuración no estarán disponibles.

Figura 5-19: No se detecta el kit de interfaz de sensor de presión



Sensor de presión

Si un kit de interfaz de sensor de presión está presente, se utilizan las opciones del sensor de presión para introducir la clasificación de presión máxima de fábrica del sensor y establecer alarmas de alta presión y de baja presión que determina el usuario.

NOTA: Si se está utilizando un kit de interfaz de sensor de presión, el Control de tamaño de gotas estará disponible.




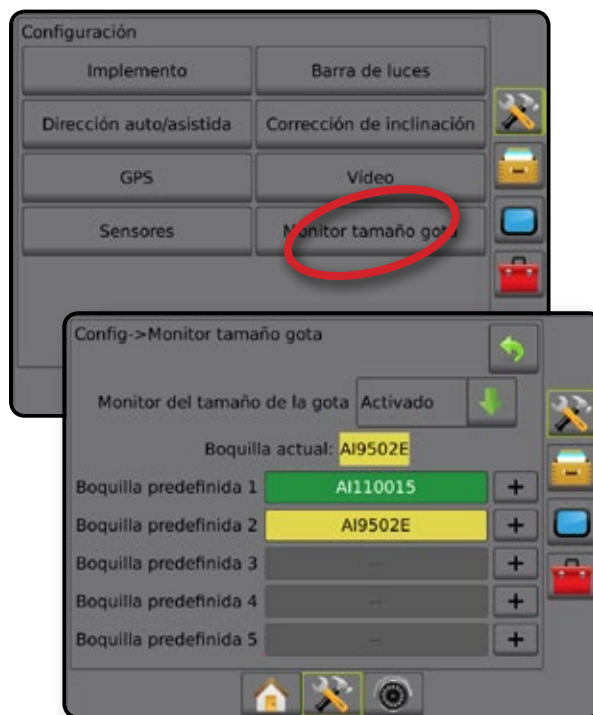
1. Presione la pestaña lateral CONFIGURACIÓN .
2. Presione **Sensores**.
3. Presione **Sensor de presión**.
4. Seleccione entre:
 - ▶ Clasificación de presión máxima: se utiliza para establecer la clasificación de presión máxima del sensor de presión, según las recomendaciones del fabricante
 - ▶ Alarma de baja presión: se utiliza para introducir el punto de baja presión determinado por el usuario en el cual sonará la alarma
 - ▶ Alarma de alta presión: se utiliza para introducir el punto de alta presión determinado por el usuario en el cual sonará la alarma
5. Presione la flecha de RETORNO  o la pestaña lateral de CONFIGURACIÓN  para regresar a la pantalla de Configuración principal.

Figura 5-20: Sensor de presión






Figura 5-21: Control de tamaño de gotas



Control de tamaño de gotas

Cuando un kit de interfaz de sensor de presión está presente, el Control de tamaño de gotas se utiliza para activar/desactivar el Control de tamaño de gotas (DSM), preestablecer hasta cinco (5) boquillas y seleccionar la boquilla actual.

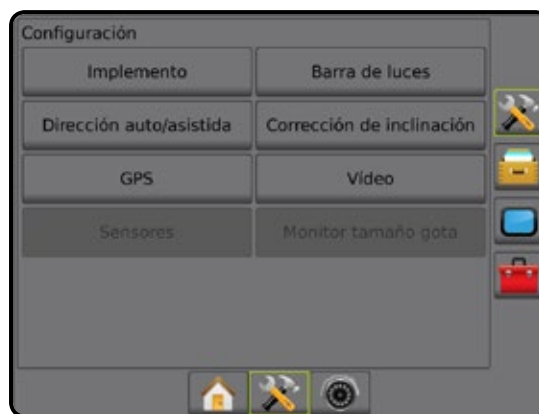
Para obtener instrucciones de instalación detalladas, consulte el capítulo del Control de tamaño de gotas en este manual.

1. Presione la pestaña lateral CONFIGURACIÓN .
2. Presione **Monitor tamaño gota**.
3. Seleccione si el Control de tamaño de gotas está activado o desactivado.
4. Cuando esté activado, seleccione entre:
 - ▶ Valores preestablecidos de boquilla: selecciona hasta (5) boquillas para recuperar rápidamente
 - ▶ Boquilla actual: selecciona la boquilla actual para determinar la información del tamaño de la gota
5. Presione la flecha de RETORNO  o la pestaña lateral de CONFIGURACIÓN  para regresar a la pantalla de Configuración principal.

Control de tamaño de gotas no disponible

Si un kit de interfaz de sensor de presión no está instalado, las opciones de configuración no estarán disponibles.

Figura 5-22: No se detecta el kit de interfaz de sensor de presión



ADMINISTRACIÓN DE DATOS

La administración de datos permite la transferencia y administración de los datos del trabajo, informar datos del trabajo, cambiar de modo de trabajo y transferir y administrar las configuraciones de máquina.



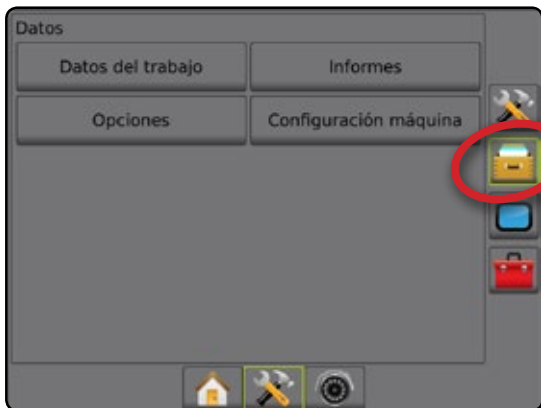
1. Presione la pestaña inferior CONFIGURAR UNIDAD .
2. Presione la pestaña lateral ADMINISTRACIÓN DE DATOS .
3. Seleccione entre:
 - ▶ Datos del trabajo: en el modo de trabajo avanzado, se utiliza para transferir información de trabajo (eliminar, importar, exportar) y administrar la información de trabajo (crear un nuevo trabajo, eliminar un trabajo o copiar los datos de guía de un trabajo, datos de límite y/o datos aplicados a un nuevo trabajo)
 - ▶ Informes: se utiliza para crear informes del trabajo y guardarlos en una unidad USB
 - ▶ Opciones: se utiliza para seleccionar el modo de trabajo simple o el modo de trabajo avanzado
 - ▶ Configuración de máquina: se utiliza para transferir las configuraciones de máquina (eliminar, importar, exportar) y administrar la configuración de máquina (crear una nueva configuración de máquina, copiar una configuración de máquina, eliminar una configuración de máquina, guardar la configuración actual de máquina al archivo seleccionado o cargar la configuración de máquina del archivo seleccionado)

Figura 5-23: Opciones de administración de datos



Datos del trabajo

En el modo de trabajo avanzado, se utiliza para transferir información de trabajo (eliminar, importar, exportar) y administrar la información de trabajo (crear nuevo trabajo, eliminar un trabajo o copiar datos de guía de un trabajo, datos de límite y/o datos aplicados a un nuevo trabajo).

Datos del trabajo incluyen:

- Nombre de trabajo
- Nombres del cliente, establecimiento y lote
- Límite
- Área de cobertura
- Guías


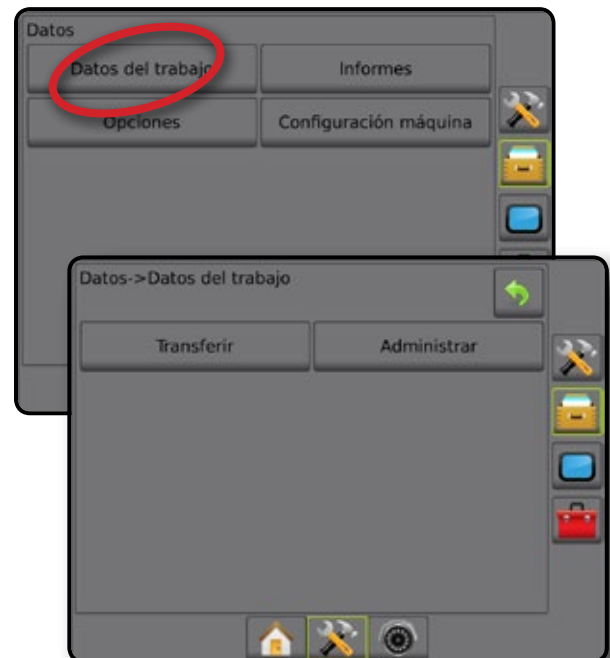
1. Presione la pestaña lateral ADMINISTRACIÓN DE DATOS .
2. Presione **Datos del trabajo**.

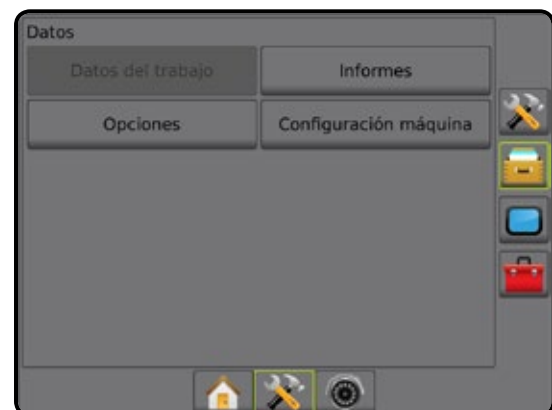
Figura 5-24: Datos del trabajo



Datos del trabajo no disponibles

En el modo de trabajo simple, las opciones de datos del trabajo no estarán disponibles.

Figura 5-25: Datos del trabajo no disponibles



Transferir

En el modo de trabajo avanzado, la pantalla de transferencia de datos del trabajo permite la transferencia de trabajos seleccionados hacia o desde una unidad USB, así como eliminar trabajos.

Los trabajos transferidos a un dispositivo de almacenamiento USB se pueden abrir y actualizar con Fieldware Link. En Fieldware Link, un usuario puede introducir datos de cliente, establecimiento y lote, así como copiar/editar trabajos para volver a usar límites y guías. Desde Fieldware Link, los trabajos se pueden trasladar de nuevo a un dispositivo de almacenamiento USB para ser trasladados de nuevo al almacenamiento interno de la consola para su uso.

NOTA: Cuando un trabajo está activo/iniciado, las opciones de transferencia no están disponibles para seleccionar. Detenga el trabajo actual para activar la función.

Los trabajos transferidos a un dispositivo de almacenamiento se quitan de la consola y ya no están disponibles para su uso.




1. Presione la pestaña lateral ADMINISTRACIÓN DE DATOS .
2. Presione **Datos del trabajo**.
3. Presione **Transferir**.
4. Seleccione entre:
 - ▶ Mover datos de trabajo a almacenamiento USB: se utiliza para mover datos de trabajo de almacenamiento interno a almacenamiento USB
 - ▶ Mover datos de trabajo a almacenamiento interno: se utiliza para mover datos de trabajo de almacenamiento USB al almacenamiento interno
 - ▶ Eliminar datos de trabajo: se utiliza para eliminar datos de trabajo del almacenamiento interno o del almacenamiento USB
5. Presione la flecha RETORNO  o la pestaña lateral ADMINISTRACIÓN DE DATOS  para regresar a la pantalla principal de administración de datos.

Figura 5-26: Datos del trabajo: transferir



Administrar

En el modo de trabajo avanzado, la pantalla de administración de datos de trabajo permite la creación de un nuevo trabajo vacío y copiar los datos de guía de un trabajo seleccionado, los datos de límite y/o datos aplicados a un nuevo trabajo, así como eliminar un trabajo seleccionado.

NOTA: Cuando un trabajo está activo/iniciado, las opciones de administración no están disponibles para seleccionar. Detenga el trabajo actual para activar la función.




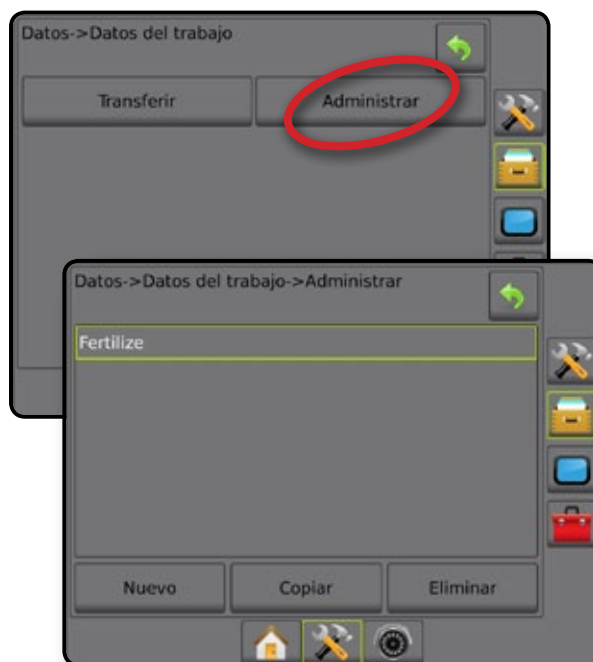
1. Presione la pestaña lateral ADMINISTRACIÓN DE DATOS .
2. Presione **Datos del trabajo**.
3. Presione **Administrar**.
4. Seleccione entre:
 - ▶ Crear nuevo trabajo: se utiliza para crear un nuevo trabajo vacío sin datos de guía asociados, datos de límite ni datos aplicados
 - ▶ Copiar datos de trabajo: se utiliza para copiar los datos de la guía del trabajo seleccionado, datos de límite y/o datos aplicados a un nuevo trabajo
 - ▶ Eliminar datos de trabajo del almacenamiento interno: se utiliza para eliminar los datos de trabajo del almacenamiento interno
5. Presione la flecha RETORNO  o la pestaña lateral ADMINISTRACIÓN DE DATOS  para regresar a la pantalla principal de administración de datos.

Figura 5-27: Datos del trabajo: administrar










Informes

Informes se utiliza para crear informes del trabajo y guardarlos en una unidad USB.

NOTA: Si se selecciona el modo de trabajo simple en la página de opciones, solo el trabajo actual se puede guardar.

Quando un trabajo está activo/iniciado, los informes no están disponibles para seleccionar. Detenga el trabajo actual para activar la función.

Quando se cierra un trabajo con una unidad USB en la consola, tiene la opción de crear un reporte del trabajo actual.

1. Presione la pestaña lateral ADMINISTRACIÓN DE DATOS .
2. Presione **Informes**.
3. Inserte la unidad USB en la consola.
4. Seleccione el trabajo a guardar
5. Seleccione:
 - ▶ PDF : reporte para imprimir
 - ▶ KML : mapa de Google Earth
 - ▶ SHP : datos de forma ESRI
 - ▶ ALL : todos los tipos de archivo disponibles
6. Presione la flecha RETORNO  o la pestaña lateral ADMINISTRACIÓN DE DATOS  para regresar a la pantalla principal de administración de datos.


NOTA: Los iconos o botones  de archivos no están disponibles para su selección (están atenuados) hasta que una unidad USB se haya insertado correctamente.

Figura 5-28: Informes: modo de trabajo avanzado



Figura 5-29: Informes: modo de trabajo simple





Opciones

Opciones permite al operador seleccionar entre el modo de trabajo simple o avanzado.

NOTA: Cuando un trabajo está activo/iniciado, cambiar el modo de trabajo no está disponible. Detenga el trabajo actual para activar la función.

¡ADVERTENCIA! El cambio de modos de trabajo elimina todos los datos de trabajo internos.

1. Presione la pestaña lateral ADMINISTRACIÓN DE DATOS .
2. Presione **Opciones**.
3. Presione la flecha ABAJO  para tener acceso a la lista de opciones.
4. Seleccione:
 - ▶ Simple: solo las áreas delimitadas y de cobertura se muestran en la pantalla de inicio. Solo el trabajo actual está disponible para guardar en Informes. El uso con Fieldware Link no se encuentra disponible.
 - ▶ Avanzado: cliente, establecimiento, lote y trabajo; áreas delimitadas y de cobertura y la distancia del trabajo seleccionado se muestran en la pantalla de inicio. De los nombres, solo el nombre del trabajo se puede introducir por medio de la consola. Todos los trabajos guardados se pueden convertir en un archivo PDF, SHP o KML en Datos -> Informes. Con Fieldware Link, un usuario puede introducir datos de cliente, establecimiento y lote, así como duplicar/editar trabajos para volver a usar límites y guías. La información del cliente, establecimiento y lote solo se puede introducir utilizando Fieldware Link.
5. "El cambio de modo del trabajo requiere eliminar todos los datos del trabajo. ¿Desea cambiar de modo?"

Presione:



 - ▶ Sí: para hacer el cambio
 - ▶ No: para mantener la configuración actual
6. Presione la flecha RETORNO  o la pestaña lateral ADMINISTRACIÓN DE DATOS  para regresar a la pantalla principal de administración de datos.

Figura 5-30: Opciones: cambiar modo de trabajo



Configuración máquina

Configuración máquina se utiliza para transferir perfiles para configuraciones de máquina (eliminar, importar, exportar) y administrar perfiles para las configuraciones de máquina (crear un nuevo perfil, copiar o eliminar un perfil, guardar el perfil actual al perfil seleccionado o cargar las configuraciones de máquina del perfil seleccionado).

Configuración máquina incluye:

- Configuración de implemento
- Configuración de Dirección automática/asistida
- Inclinación activada/desactivada

NOTA: No todas las configuraciones se guardan como parte de las configuraciones de la máquina. Consulte la tabla de disponibilidad de configuración para obtener detalles.


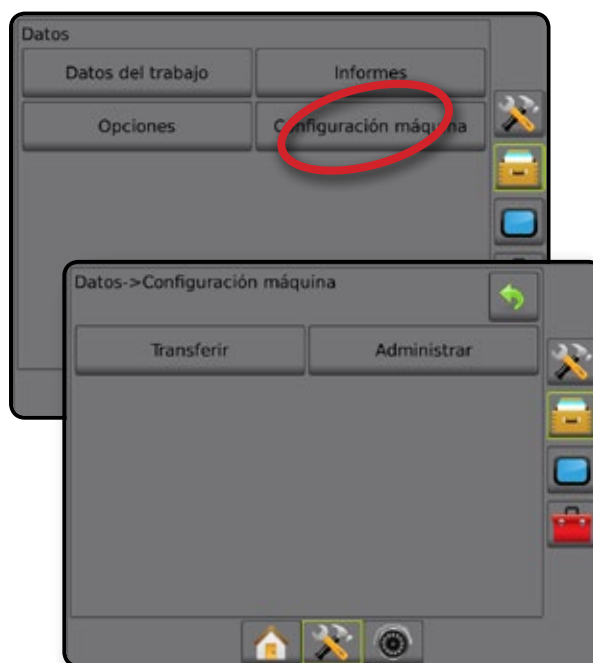
1. Presione la pestaña lateral ADMINISTRACIÓN DE DATOS .
2. Presione Configuración máquina.

Figura 5-31: Configuración máquina



Transferir

La pantalla de transferencia de configuraciones de máquina permite la transferencia de configuraciones de máquina seleccionadas hacia o desde una unidad USB, así como borrar configuraciones de máquina.

Las configuraciones de máquina transferidas a un dispositivo de almacenamiento USB se pueden abrir y actualizar con Fieldware Link. Desde Fieldware Link, las configuraciones de máquina se pueden trasladar de nuevo a un dispositivo de almacenamiento USB para ser trasladadas de nuevo al almacenamiento interno de la consola para su uso.

NOTA: No todas las configuraciones guardadas como parte de las configuraciones de la máquina están disponibles para ser editadas en Fieldware Link. Consulte la tabla de disponibilidad de configuración para obtener detalles.

Las configuraciones de máquina transferidas hacia un dispositivo de almacenamiento se quitan de la consola y ya no están disponibles para su uso.




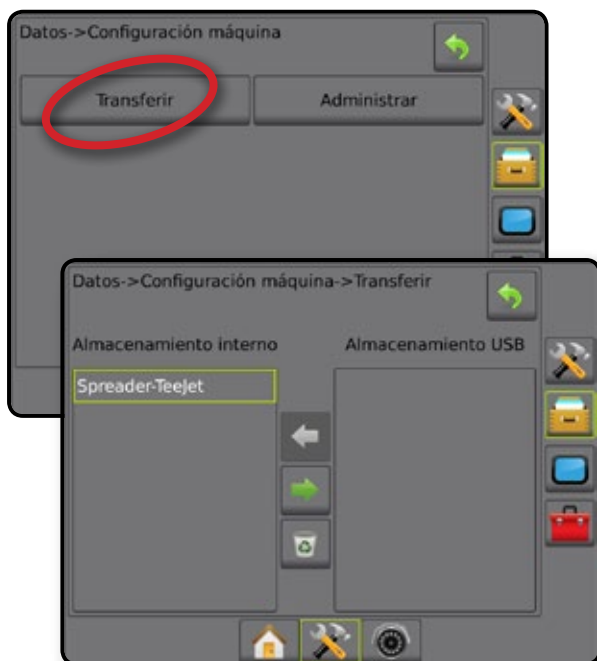
1. Presione la pestaña lateral ADMINISTRACIÓN DE DATOS .
2. Presione **Configuración máquina**.
3. Presione **Transferir**.
4. Seleccione entre:
 - Mover configuraciones de máquina a almacenamiento USB: se utiliza para mover configuraciones de máquina de almacenamiento interno a almacenamiento USB
 - Mover configuraciones de máquina a Alm. Interno: se utiliza para mover configuraciones de máquina de almacenamiento USB a almacenamiento interno
 - Eliminar configuraciones de máquina: se utiliza para eliminar las configuraciones de almacenamiento interno o almacenamiento USB
5. Presione la flecha RETORNO  o la pestaña lateral ADMINISTRACIÓN DE DATOS  para regresar a la pantalla principal de administración de datos.

Figura 5-32: Configuraciones de máquina: transferir



Administrar

La pantalla de administración de configuración de máquina permite la creación de nuevas configuraciones de máquina vacías, la copia de configuraciones de máquina seleccionadas a nuevas configuraciones de máquina, la eliminación de configuraciones de máquina seleccionadas, el guardar las configuraciones actuales de máquina a las configuraciones de máquina seleccionadas o la carga de las configuraciones de la máquina seleccionadas a las configuraciones actuales.




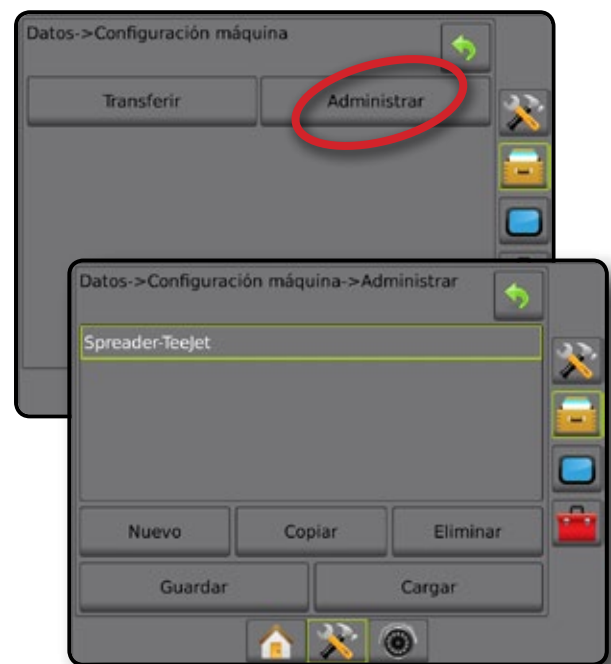
1. Presione la pestaña lateral ADMINISTRACIÓN DE DATOS .
2. Presione **Configuración máquina**.
3. Presione **Administrar**.
4. Seleccione entre:
 - Crear configuraciones nuevas de máquina: se utiliza para crear una nueva configuración de la máquina sin información de implemento asociada
 - Copiar configuración de máquina: se utiliza para copiar la configuración de la máquina seleccionada a una nueva configuración de máquina
 - Eliminar la configuración de máquina del almacenamiento interno: se utiliza para eliminar la configuración de la máquina seleccionada del almacenamiento interno
 - Guardar configuración de máquina: se utiliza para guardar la configuración de la máquina actual a la configuración de la máquina seleccionada
 - Cargar configuración de máquina: se utiliza para cargar la configuración de la máquina seleccionada a la configuración actual
5. Presione la flecha RETORNO  o la pestaña lateral ADMINISTRACIÓN DE DATOS  para regresar a la pantalla principal de administración de datos.

Figura 5-33: Configuración de máquina: administrar



Disponibilidad de la configuración de máquina

Configuración	Se puede editar en		Guardado en el perfil exportado en		
	Matrix Pro GS	FieldWare Link	Matrix Pro GS	FieldWare Link	
Tipo de máquina	✓	✗	✓	retenida de Matrix Pro GS	
Altura de la antena de GPS	✓	✓	✓	✓	
Tipo de implemento	✓	✓	✓	✓	
Diseño de implem. simétrico	✓	✗	✗	✗	
- Distancia de compensación de implemento	✓	✓	✓	✓	
Dirección de compensación del implemento	✓	✓	✓	✓	
Número de secciones de implemento	✓	✓	✓	✓	
Ancho de guía	✓	✓	✓	✓	
Ancho de aplicación/trabajo	✓	✓	✓	✓	
Alarma de área aplicada	✓	✗	✗	✗	
Implemento	Modo recto	Dirección de compensación de la barra	✓	✓	✓
		Distancia de la antena a la barra	✓	✓	✓
		Traslape	✓	✓	✓
		Tiempo de demora activado/desactivado	✓	✓	✓
	Modo de esparcidor	Tipo de configuración: TeeJet	✓	✓	✓
		• Distancia de la antena a los discos	✓	✓	✓
		• Traslape	✓	✓	✓
		• Tiempo de demora activado/desactivado	✓	✓	✓
		• Distancia de compensación de esparcidor	✓	✓	✓
	• Compensaciones de sección	✓	✓	✓	
	• Longitudes de sección	✓	✓	✓	
	Modo escalonado	Tipo de configuración: OEM	✓	✓	✓
		• Distancia de la antena a los discos	✓	✓	✓
		• Distancia de inicio/detención	✓	✓	✓
		• Compensaciones de inicio/detención de sección	✓	✓	✓
	Modo escalonado	Dirección de compensación de sección 1	✓	✓	✓
Antena a sección 1		✓	✓	✓	
Traslape		✓	✓	✓	
Tiempo de demora activado/desactivado		✓	✓	✓	
Compensaciones de sección		✓	✓	✓	
Aplicación	- Configuración máquina	✗	✓	✗	
	- Producto	✗	✓	✗	
Dirección automática/asistida	- Activado/desactivado	✓	✗	✓	
	- Configuración de válvula	Tipo de válvula	✓	✗	retenida de Matrix Pro GS
		Frecuencia de la válvula	✓	✗	retenida de Matrix Pro GS
		Ciclo de servicio mínimo derecha/izquierda	✓	✗	retenida de Matrix Pro GS
		Ciclo de servicio máximo	✓	✗	retenida de Matrix Pro GS
	- Ajustes de dirección	Ajuste aproximado de dirección	✓	✗	retenida de Matrix Pro GS
		Ajuste fino de dirección	✓	✗	retenida de Matrix Pro GS
		Banda muerta	✓	✗	retenida de Matrix Pro GS
		Anticipación	✓	✗	retenida de Matrix Pro GS
	- Prueba de válvula		✓	✗	retenida de Matrix Pro GS
- Diagnósticos de válvula		✓	✗	retenida de Matrix Pro GS	
- Opciones	Sensor de la dirección	✓	✗	retenida de Matrix Pro GS	
- Sensor de ángulo de dirección	Activar	✓	✗	retenida de Matrix Pro GS	
	Calibración de sensor	✓	✗	retenida de Matrix Pro GS	
	Calibración en línea	✓	✗	retenida de Matrix Pro GS	
Corrección de inclinación	- Activado/desactivado	✓	✗	retenida de Matrix Pro GS	
	- Nivel de lote	✓	✗	retenida de Matrix Pro GS	

continua...

DESCRIPCIÓN GENERAL

INTRODUCCIÓN

INICIO

PANTALLA COMPLETA

CONFIGURACIÓN

GUÍA

GPS

IMPLEMENTO

MONITOR DE GOTAS

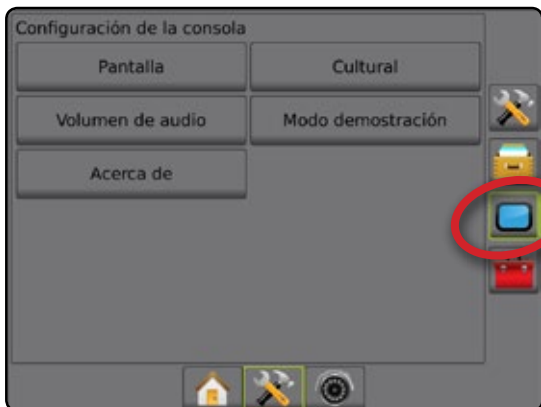
Configuración	Se puede editar en		Guardado en el perfil exportado en	
	Matrix Pro GS	FieldWare Link	Matrix Pro GS	FieldWare Link
Barra de luces	✓	✗	✗	✗
GPS	✓	✗	✗	✗
Video	✓	✗	✗	✗
Sensores	- Presión: Clasificación de presión máxima Alarma de baja presión Alarma de alta presión	✓	✗	✗
		✓	✗	✗
		✓	✗	✗
Control de tamaño de gotas	- Activado/desactivado Selección de boquillas	✓	✗	✗
		✓	✗	✗

CONSOLA

La configuración de la consola se utiliza para configurar la pantalla y los valores culturales. Podrá encontrar información acerca de otros dispositivos conectados al sistema en la sección Acerca de.

1. Presione la pestaña inferior CONFIGURAR UNIDAD
2. Presione la pestaña lateral CONSOLA
3. Seleccione entre:
 - ▶ Pantalla: se utiliza para configurar el esquema de colores y el brillo de la pantalla, establecer la disponibilidad de instantáneas y calibrar la pantalla táctil
 - ▶ Cultural: se utiliza para configurar las unidades, el lenguaje y la zona horaria
 - ▶ Volumen de audio: se utiliza para ajustar el nivel de volumen del altavoz.
 - ▶ Modo demostración: se utiliza para iniciar la reproducción de los datos GPS simulados.
 - ▶ Acerca de: se utiliza para mostrar la versión de software del sistema, así como las versiones de software de módulos conectados al bus de la red CAN y muestra el código QR para el enlace directo a los manuales de usuario

Figura 5-34: Opciones de consola



Pantalla

Pantalla se utiliza para configurar el esquema de colores y el brillo de la pantalla, establecer la disponibilidad de instantáneas y calibrar la pantalla táctil.

1. Presione la pestaña lateral CONSOLA
2. Presione **Pantalla**.
3. Seleccione entre:
 - ▶ Esquema de colores: se utiliza para cambiar el fondo y los colores del texto en la pantalla
 - ▶ Brillo de pantalla: se utiliza para ajustar el brillo de la pantalla de la consola
 - ▶ Instantánea: se utiliza para permitir que las imágenes de pantalla se guarden en una unidad USB
 - ▶ Calibración pantalla táctil: se utiliza para forzar una calibración de la pantalla táctil
4. Presione la flecha de RETORNO o la pestaña lateral CONSOLA para regresar a la pantalla principal de configuración de la consola.

Figura 5-35: Opciones de pantalla



Cultural

Cultura se utiliza para configurar unidades, el lenguaje y la zona horaria.




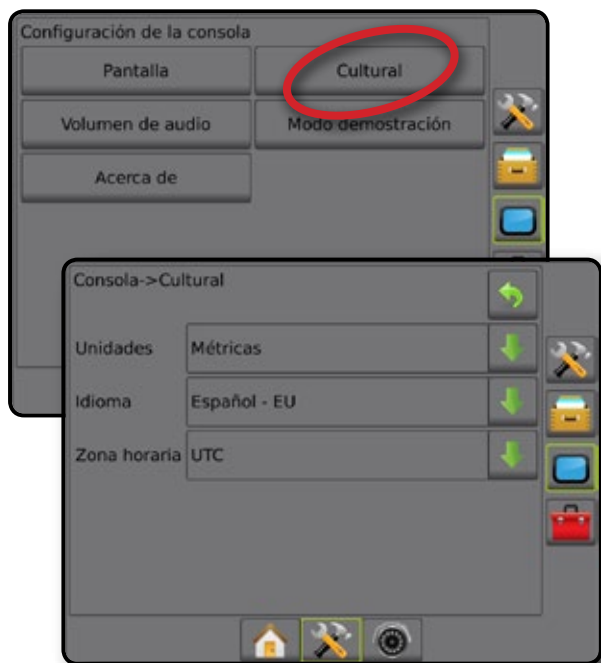
1. Presione la pestaña lateral CONSOLA .
2. Presione **Cultural**.
3. Seleccione entre:
 - ▶ Unidades: se utiliza para definir las mediciones del sistema
 - ▶ Idioma: se utiliza para definir el idioma del sistema
 - ▶ Zona horaria: se utiliza para establecer la zona horaria local
4. Presione la flecha de RETORNO  o la pestaña lateral CONSOLA  para regresar a la pantalla principal de configuración de la consola.

Figura 5-36: Opciones culturales



Volumen de audio

El volumen de audio ajusta el nivel de volumen del altavoz.






1. Presione la pestaña lateral CONSOLA .
2. Presione **Volumen de audio**.
3. Presione:
 - ▶ La flecha ARRIBA  para aumentar el sonido
 - ▶ La flecha ABAJO  para disminuir el sonido
4. Presione la flecha de RETORNO  o la pestaña lateral CONSOLA  para regresar a la pantalla principal de configuración de la consola.

Figura 5-37: Opciones de volumen de audio



Modo de demostración

El modo Demostración se utiliza para iniciar la reproducción de una señal GPS simulada.

NOTA: Esta herramienta desactivará las posiciones GPS entrantes e iniciará la reproducción de datos simulados. Es necesario reiniciar la consola para restaurar el GPS real




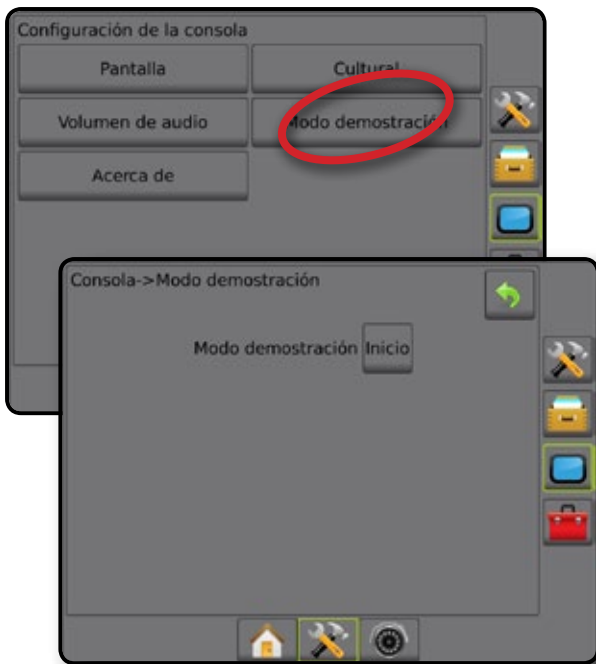
1. Presione la pestaña lateral CONSOLA .
2. Presione **Modo de demostración**.
3. Presione **Inicio**.
4. Presione la flecha de RETORNO  o la pestaña lateral CONSOLA  para regresar a la pantalla principal de configuración de la consola.




Figura 5-38: Opciones del modo Demostración



Acerca de

La pantalla Acerca de/guardar muestra la versión de software del sistema, así como las versiones de software de módulos conectados al bus de la red CAN y muestra el código QR para el enlace directo a manuales de usuario.

Para ayudar en la solución de problemas en el lote, un usuario final puede utilizar el botón Guardar para descargar un archivo de texto que contenga información actual de software en una unidad USB y después enviar el archivo por correo electrónico al personal de soporte.

1. Presione la pestaña lateral CONSOLA .
2. Presione **Acerca de** para ver datos como:
 - ◀ Número de modelo de la unidad
 - ◀ Versión de software
 - ◀ Código QR: enlace directo a la página de manuales de usuario Matrix Pro GS en www.TeeJet.com
 - ◀ Módulos conectados
3. Presione la flecha de RETORNO  o la pestaña lateral CONSOLA  para regresar a la pantalla principal de configuración de la consola.

NOTA: La opción **Guardar** no está disponible para seleccionar (está atenuada) hasta que una unidad USB se inserte correctamente.

Figura 5-39: Opciones de Acerca de



HERRAMIENTAS

El menú Herramientas permite al operador hacer diversos cálculos en una calculadora normal o en un convertidor de unidades. El convertidor de unidades calcula diversas mediciones en base al área, longitud o volumen.



1. Presione la pestaña inferior CONFIGURAR UNIDAD .
2. Presione la pestaña lateral HERRAMIENTAS .
3. Presione **Extras**.
4. Seleccione entre:
 - ▶ Calculadora: se utiliza para realizar cálculos matemáticos
 - ▶ Convertidor de unidades: se utiliza para realizar conversiones de unidades de área, longitud y volumen

Figura 5-40: Herramientas



Figura 5-41: Calculadora

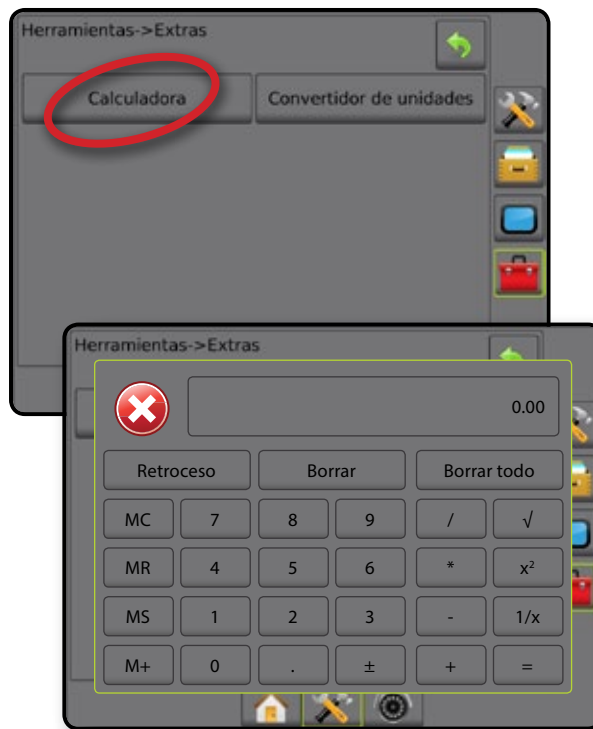
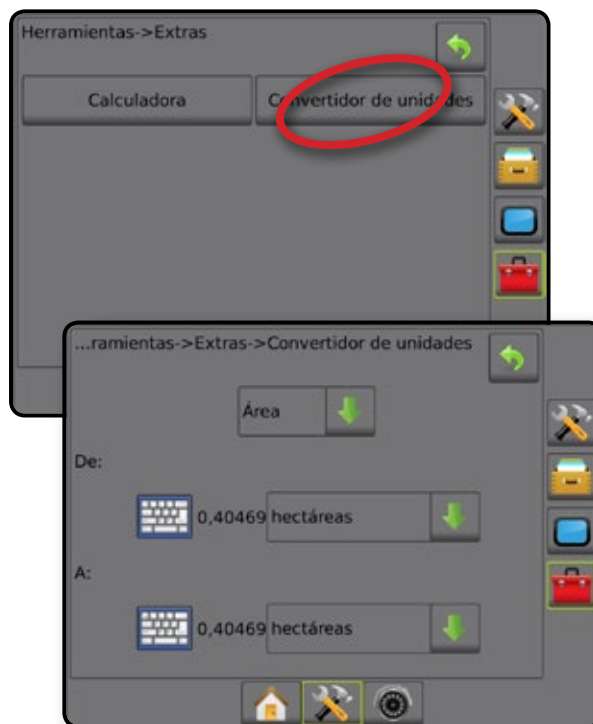











Figura 5-42: Convertidor de unidades

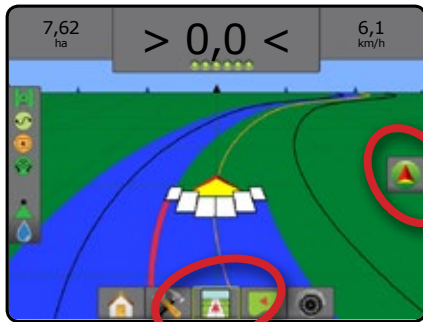


CAPÍTULO 6: GUÍA

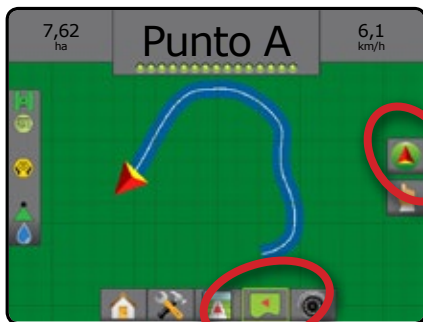
La Matrix Pro GS permite realizar simultáneamente la aplicación del producto y guiar el vehículo. Una vez configurada la unidad, la guía puede comenzar. Cinco modos de guía permiten al operador optimizar el trabajo en el lote: AB recta , AB encorvada , Eje de círculo , Última pasada , y Línea siguiente . La optimización adicional se puede lograr con aplicaciones Límite , Anticipación curva , guía de Retorno a punto  y guía RealView sobre vídeo .

Tres pantallas de guía ayudan a mantener informado al usuario.

La guía de Vista de vehículo crea una imagen generada por computadora de la posición del vehículo mostrada en el área de la aplicación



Guía de vista de Lote crea una imagen generada por computadora de la posición del vehículo y del área de aplicación desde una perspectiva aérea.



Guía RealView permite se muestre la entrada de vídeo en directo en lugar de una imagen generada por computadora.



Para elegir un Modo de guía:








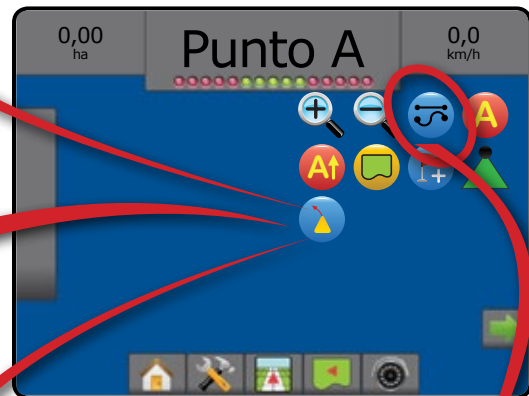
1. Presione la pestaña OPCIONES DE NAVEGACIÓN Y GUÍA  para mostrar las opciones de navegación.
2. Presione el icono MODO DE GUÍA .
3. Seleccione entre:
 - ▶ Guía AB recta 
 - ▶ Guía AB encorvada 
 - ▶ Guía de eje de círculo 
 - ▶ Guía de última pasada 
 - ▶ Guía de Línea siguiente 

Figura 6-1: Elija un modo de guía



Opciones de pantallas de navegación

Opciones de guía y navegación

Guías	
	Punto A : marca el primer punto de la guía.
	Punto B : marca el punto final de la guía. Atenuado = no se ha recorrido la distancia mínima.
	Cancelar Punto A: cancela el proceso del Punto A. Se revierte a la guía AB anterior (cuando se haya establecido).
	Línea siguiente Punto B : marca el punto final de la fila.
	Grado acimut : establece una guía recta medida en grados hacia la derecha desde la línea de base del norte. Norte = 0, Este = 90, Sur = 180, Oeste = 270.
	A+ desplazamiento: desplaza la guía existente a la posición actual del vehículo.
	Próxima AB recta o guía de grados Acimut: muestra la próxima guía recta guardada en el trabajo actual.
	Próxima Guía AB encorvada: muestra la próxima Guía AB encorvada guardada en el trabajo actual.
	Próxima guía de eje de círculo: muestra la próxima guía AB eje de círculo guardada en el trabajo actual.
	Anticipación curva: proporciona una indicación de donde la dirección actual se llevará el vehículo con un "puntero" como guía.

Retorno a punto	
	Punto de marca : establece un punto en la ubicación del vehículo. Atenuado = GPS no está disponible.
	Guía de retorno a punto: proporciona la distancia y guía para volver a un punto establecido.
	Eliminar punto: elimina el punto marcado.
	Cancelar guía: oculta la distancia y guía de regreso al punto marcado.

Límites	
	Marcar límite: establece el área de aplicación y determina las zonas do no aplicar. Al crear un límite externo o inicial, la línea de límite estará en el exterior de la sección de la barra más externa. Al crear un límite interior o adicional, la línea de límite estará en el interior de la sección de la barra más interior. Atenuado = GPS no está disponible.
	Terminar límite: finaliza el proceso de límite. Los límites también se pueden cerrar al realizar una trayectoria dentro de un ancho de barrido del punto de partida. Atenuado = no se ha recorrido la distancia mínima.
	Cancelar límite: cancela el proceso nuevo de marcar límite. Se revierte al límite anterior (cuando se haya establecido).
	Eliminar límite: elimina todos los límites establecidos del trabajo actual.

BoomPilot	
	Sección única: enciende o apaga todas las barras. Atenuado = GPS no está disponible.
	SmartCable/SDM: selecciona el modo BoomPilot Atenuado = GPS no está disponible.

Opciones de guía RealView

	Selección de cámara de vídeo: selecciona una de hasta ocho vistas de cámara si se conecta un módulo de selección de vídeo (VSM).
	Vista de cámaras divididas: selecciona uno de dos grupos de cuatro entradas de cámara (A/B/C/D o E/F/G/H) para dividir la pantalla en cuatro señales de vídeo por separado.
	Configuración de guía sobre vídeo: acceso para encender guía sobre vídeo o ángulo de dirección y ajustar guías.
	Guía sobre vídeo: coloca guías en tres dimensiones sobre la señal de vídeo para la asistencia de navegación.
	Ángulo de dirección: muestra la dirección en la que el volante dirección se necesita ajustar.
	Iconos de abajo y arriba: se utilizan para ajustar las líneas de guías y la guía del horizonte para coincidir con la vista de la cámara.
	Captura de imágenes de cámara: guarda una foto fija de la vista actual en la pantalla en una unidad USB.

Opciones de pantalla

Acercamiento/Alejamiento	
	Iconos: para utilizarse en el Matrix Pro 570GS
	Botones: para utilizarse en el Matrix Pro 840GS
	Vista de vehículo: los iconos o botones ajustan la vista o la perspectiva del vehículo para el horizonte de la vista del vehículo a vista aérea.
	Vista de lote: los iconos o botones aumentan/ disminuyen el área mostrado en la pantalla.

Panorámico	
	Flechas: le permite al operador enfocarse en áreas del mapa específicas sin mover el vehículo. Mueva la vista a la dirección correspondiente.
	Vista mundial: amplía la vista de pantalla al área más amplia disponible.

BARRA DE GUÍA

La barra de guía lo mantiene al tanto la información de su preferencia que puede seleccionar (velocidad actual, encabezado, total de área aplicada, tiempo actual, Número de barrido, presión actual del sistema y tamaño de gotas actual), la actividad de navegación (error de traza [metros], la actividad actual y el estado de GPS) y el estado de la barra.

Figura 6-2: Ejemplo de barra de guía



Información que se puede seleccionar

Velocidad: muestra la velocidad actual de la trayectoria

Encabezado: muestra la trayectoria basada hacia la izquierda desde una línea de base norte. Norte = 0, Este = 90, Sur = 180, Oeste = 270.

Total de área aplicada: muestra el área total acumulada que ha aplicado la aplicación incluyendo las áreas de doble cobertura

Tiempo de aplicación: muestra el tiempo total que la aplicación está activa durante el trabajo actual.

Tiempo: muestra la hora actual, basada en la zona horaria seleccionada.

Número de barrido: muestra el número de barrido actual en referencia a la línea de guía inicial. El número se mostrará como un número positivo cuando el vehículo esté a la derecha de la línea de base AB o un número negativo cuando el vehículo esté a la izquierda de la línea de base AB.

Presión del sistema: muestra la presión actual del sistema (disponible solo cuando un sensor de presión está en el sistema).

Tamaño de gotas: muestra el tamaño actual de gotas de boquilla (disponible solo cuando un sensor de presión está en el sistema).

Actividad de navegación y estado de la barra

Estado de GPS: muestra "Sin GPS" cuando GPS no está disponible o "GPS lento" cuando GPS recibe datos GGA a menos de 5Hz.

Error de traza: muestra la distancia de su guía deseada.

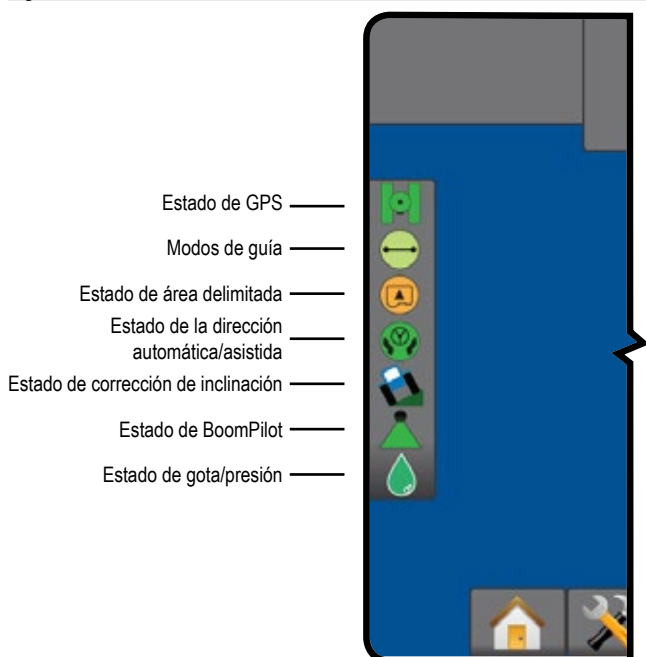
Actividad actual: muestra actividades como la marca de un punto A o B, aproximarse al final de una fila, indicar virar ya y la distancia para volver a un punto marcado.

Estado de la barra: se muestra un punto para cada sección de la barra programada. Un punto verde indica que la sección está activa y uno rojo, que actualmente la sección no está activa.

BARRA DE ESTADO

La barra de estado proporciona información sobre el estado del GPS, modo de guía, área de límite, activación de la dirección asistida/automática, información de corrección de inclinación, estado de control del implemento e información del tamaño de gotas.

Figura 6-3: Barra de estado



Estado de GPS

- Rojo = sin GPS
- Amarillo = solamente GPS
- Verde = DGPS, WAAS/RTK, GLONASS
- Naranja = deslizar/ClearPath

Modos de guía

- Guía AB recta
- Guía AB encorvada
- Guía de eje de círculo
- Guía de última pasada
- Guía de Línea siguiente
- Sin icono = sin guía

Estado de área delimitada

- Límite exterior = actualmente con trayectoria fuera del área delimitada
- Límite interior = actualmente con trayectoria dentro del área delimitada
- Sin icono = sin límite establecido

Estado de la dirección automática/asistida

- Verde = activado, con dirección activamente
- Amarillo = activado, todas las condiciones se han cumplido para permitir la dirección asistida/automática
- Amarillo = desactivado, todas las condiciones se han cumplido para permitir la dirección asistida/automática.
- Sin icono = sin dirección asistida/automática instalada en el sistema

Estado de corrección de inclinación

- Con color = activado, aplicando corrección de inclinación activamente
- Rojo = desactivado
- Sin icono = sin módulo giroscópico de inclinación instalado en el sistema o la inclinación está asociada con el sistema de dirección asistida/automática

Estado de BoomPilot

- Rojo = apagado/manual
- Verde = automático
- Amarillo = todo encendido
- Sin icono = sección de la barra única (sin SmartCable o SDM instalados en el sistema)

Estado de gota/presión

- Con color = activado. El color de la gota está asociado directamente con el tamaño de la gota actual. Las opciones de colores incluyen:
- Tachada = Desactivada
- Sin icono = no hay kit de interfaz de sensor de presión instalado

Pantallas de estado/información

Estado de GPS

El estado de GPS muestra información sobre las velocidades (tasas) de datos, el número de satélites en la vista, la calidad y la identificación de los satélites.

- Presione el icono ESTADO DE GPS

Figura 6-4: Estado de GPS

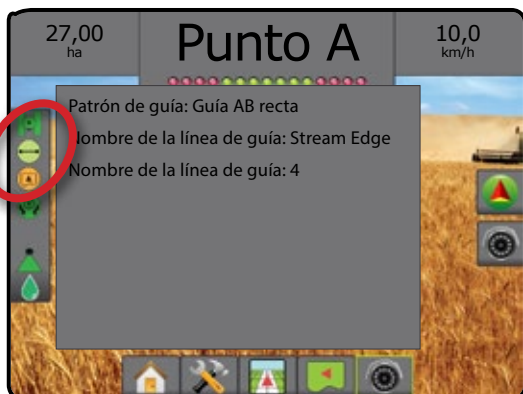


Estado de modo de guía

El estado del modo de guía muestra información sobre el patrón de guía, el nombre de la guía actual y la cantidad de guías que se guardan en la consola.

1. Presione el icono MODO DE GUÍA

Figura 6-5: Estado de modo de guía



Estado de área delimitada

El estado de área delimitada muestra información sobre las áreas en los límites actuales.

1. Presione el icono ÁREA DELIMITADA

Figura 6-6: Estado de área delimitada

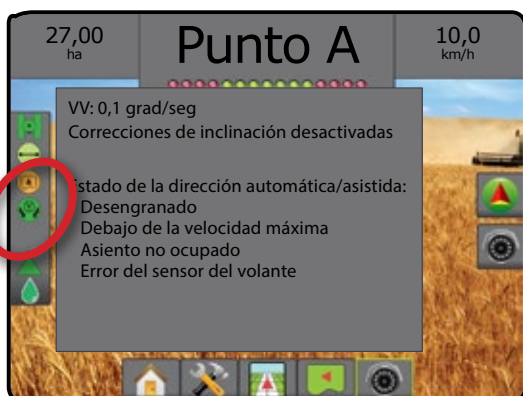


Estado de la dirección automática/asistida

El estado de la dirección automática/asistida muestra información sobre el estado actual del sistema de dirección asistida/automática incluyendo el estado de inclinación.

1. Presione el icono ESTADO DE LA DIRECCIÓN ASISTIDA/AUTOMÁTICA

Figura 6-7: Estado de la dirección automática/asistida



Estado de corrección de inclinación

El estado de corrección de inclinación muestra información sobre el estado actual del sistema de corrección de inclinación.

1. Presione el icono ESTADO DE CORRECCIÓN DE INCLINACIÓN

Figura 6-8: Estado de corrección de inclinación



Estado de BoomPilot

El estado de BoomPilot muestra información sobre el estado actual del sistema BoomPilot.

1. Presione el icono ESTADO DE BOOMPILLOT

Figura 6-9: Estado de BoomPilot



Estado de gota/presión

El estado de gota/presión muestra información sobre el estado actual del tamaño de la gota y la presión del sistema.

1. Presione el icono ESTADO DE GOTA/PRESIÓN

Figura 6-10: Estado de gota/presión





PANTALLAS DE NAVEGACIÓN

Se puede acceder a la guía y navegación del Matrix Pro GS desde la pantalla de vista del vehículo, pantalla de vista de Lote o vehículo o de la pantalla RealView.



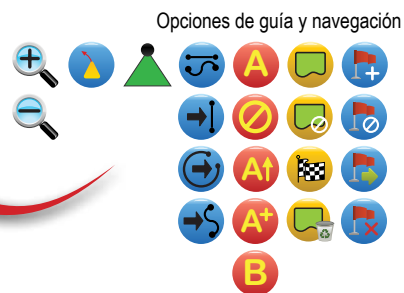
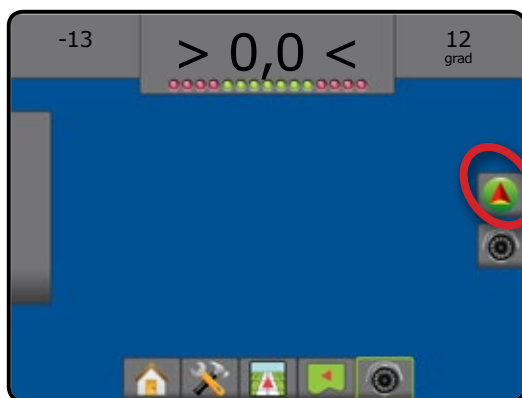
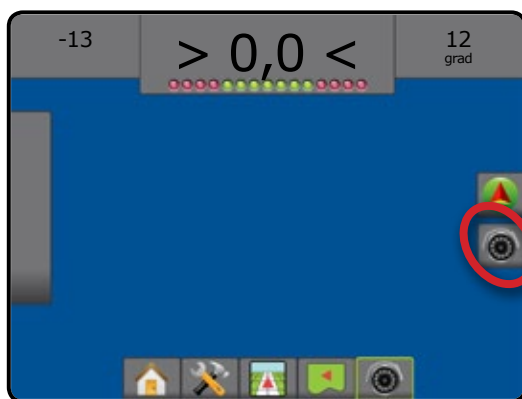
- Presione la pestaña OPCIONES DE NAVEGACIÓN Y GUÍA  para mostrar las opciones de navegación
- Presione la pestaña OPCIONES REALVIEW  para mostrar las opciones de configuración de la cámara y guía

Figura 6-11: Opciones de pantalla de guía



Los iconos de acercamiento/alejamiento no están disponibles en Matrix Pro 840GS ni en las pantallas de guía RealView



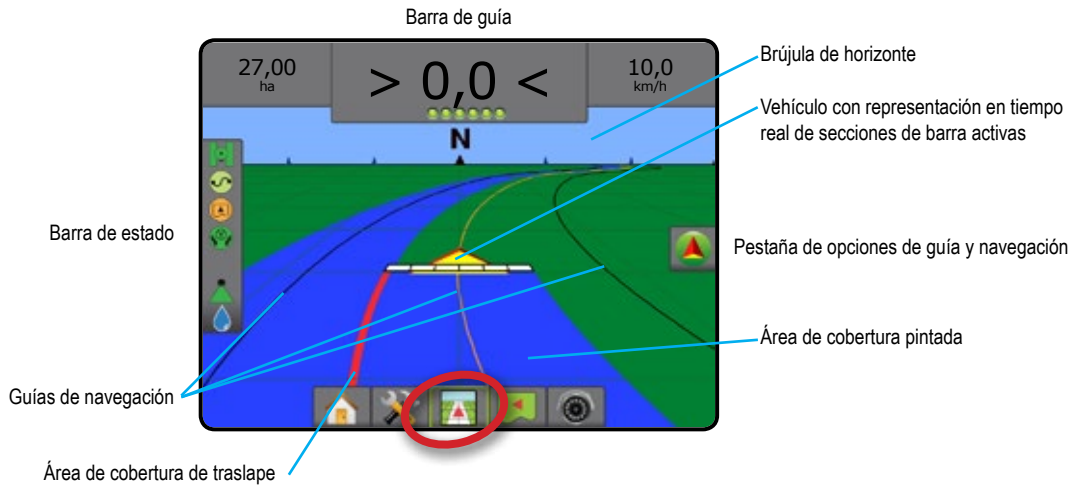
- Pantalla de inicio/trabajo (o presione el botón Inicio)
- Configuración de la unidad
- Guía de vista de vehículo
- Guía de vista de lotes
- Guía de RealView

Vista de vehículo



La vista de vehículo crea una imagen generada por computadora de la posición del vehículo mostrada en el área de la aplicación. Desde esta pantalla todas las opciones de navegación configuración y se pueden acceder a través de la pestaña en la parte derecha de la pantalla.

Figura 6-12: Vista de vehículo



Guía en la pantalla

- Guías
 - ◀ Naranja: línea de guía activa
 - ◀ Negro (varias): líneas de guía adyacentes
 - ◀ Negro: línea de límite
- Puntos: marcadores para puntos establecidos
 - ◀ Punto rojo: retorno a punto
 - ◀ Punto azul: marca A
 - ◀ Punto verde: marca B
- Brújula del horizonte: el rumbo general se puede mostrar en el horizonte (al acercarse)
- Área de cobertura: ilustra el área aplicada y traslape:
 - ◀ Azul: una aplicación
 - ◀ Rojo: dos o más aplicaciones

- Acercamiento/Alejamiento y perspectiva: ajusta la vista del vehículo o perspectiva al horizonte de la vista de vehículo a la vista aérea.
- Secciones de la barra
 - ◀ Casillas negras: barras inactivas
 - ◀ Casillas blancas: barras activas

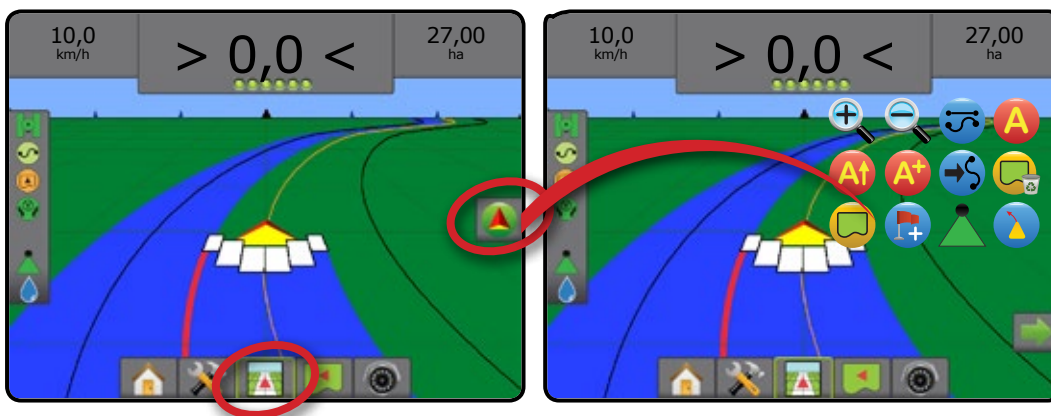
Asistencia de botón de la consola Matrix Pro 840GS

- Acercamiento/Alejamiento y perspectiva: los botones Arriba/Abajo ▲ ▼ ajustan la vista del vehículo o perspectiva al horizonte de la vista de vehículo a la vista aérea.
- Pantalla de Inicio/trabajo: el botón Inicio 🏠 da acceso a la pantalla Inicio/trabajo.

Para tener acceso a la pantalla de Vista de vehículo:

1. Presione la pestaña GUÍA DE VISTA DE VEHÍCULO .

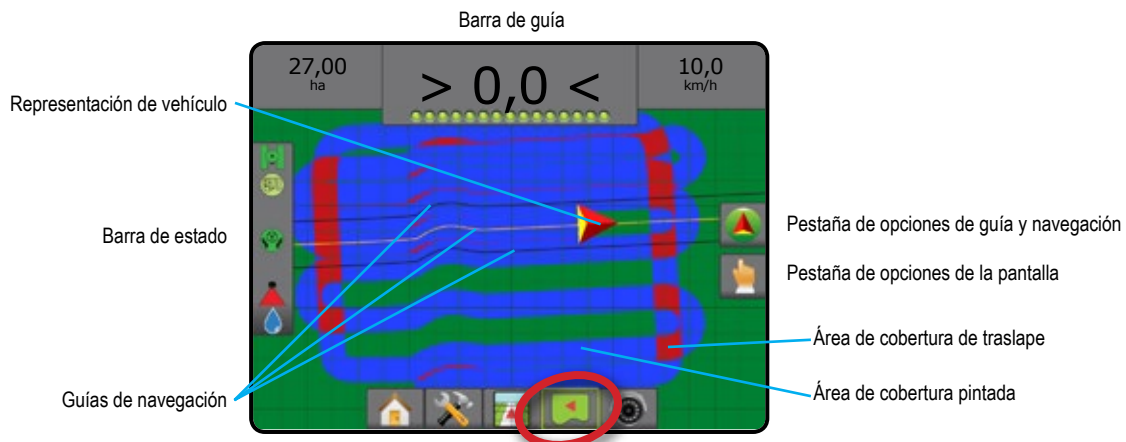
Figura 6-13: Vista de vehículo con iconos comunes mostrados



Vista de lote

La vista de lote crea una imagen generada por computadora la posición del vehículo y área de aplicación desde una perspectiva aérea. Desde esta pantalla todas las opciones de navegación, configuración y el modo panorámico se pueden acceder a través de la pestaña en la parte derecha de la pantalla.

Figura 6-14: Vista de lote



Guía en la pantalla

- Guías
 - ◀ Naranja: línea de guía activa
 - ◀ Negro (varias): líneas de guía adyacentes
 - ◀ Negro: línea de límite
- Puntos: marcadores para puntos establecidos
 - ◀ Punto rojo: retorno a punto
 - ◀ Punto azul: marca A
 - ◀ Punto verde: marca B
- Área de cobertura: ilustra el área aplicada y traslape:
 - ◀ Azul: una aplicación
 - ◀ Rojo: dos o más aplicaciones

- Panorámico: ajusta el área visible del mapa sin mover el vehículo.
- Acercamiento/Alejamiento: el área visible del mapa.

Asistencia de botón de la consola Matrix Pro 840GS

- Acercamiento/Alejamiento: los botones Arriba/Abajo ▲ ▼ ajustan el área visible del mapa.
- Pantalla de Inicio/trabajo: el botón Inicio 🏠 obtiene acceso a la pantalla Inicio/trabajo.

Para obtener acceso a la pantalla de Vista de lote:

1. Presione la pestaña GUÍA DE VISTA DE LOTE

Figura 6-15: Vista de lote con iconos comunes mostrados









MODOS DE GUÍA

	<p>Guía AB recta</p> <p>La guía AB recta proporciona guía de línea recta basada en puntos de referencia A y B. Los puntos A y B originales se utilizan para calcular las demás guías paralelas.</p> <p><i>NOTA: Las guías de compensación a guías adyacentes se calcularán utilizando el ancho de guía, que está codificado en la Configuración de unidades en las opciones de Implemento.</i></p>	
	<p>Guía AB encorvada</p> <p>La Guía AB encorvada proporciona guía sobre líneas curvas basada en una línea de referencia inicial AB. Esta línea de base inicial se utiliza para calcular todas las demás guías.</p> <p><i>NOTA: Se recomienda que la guía curva que no exceda 30 ° dentro de la guía AB. Las guías de compensación a guías adyacentes se calcularán utilizando el ancho de guía, que está codificado en la Configuración de unidades en las opciones de Implemento.</i></p> <p><i>SUGERENCIA: Mientras trabaja en un área delimitada, el patrón de guía que se extiende más allá de los puntos AB establecidos será guía de línea recta.</i></p>	
	<p>Guía de eje de círculo</p> <p>La guía de eje de círculo proporciona guía en torno a una ubicación central que irradia hacia dentro o hacia fuera sobre la base de una línea de referencia inicial AB. Esta línea de base inicial se utiliza para calcular todas las demás guías.</p> <p>Se utiliza para la aplicación del producto en un lote de pivote central mientras es guiado a lo largo de una guía circular que coincide con un radio de sistema de riego de eje central.</p> <p><i>NOTA: Las guías de compensación a guías adyacentes se calcularán utilizando el ancho de guía, que está codificado en la Configuración de unidades en las opciones de Implemento.</i></p>	
	<p>Guía de última pasada</p> <p>La guía de última pasada proporciona navegación real de última pasada. La consola detectará automáticamente el área de aplicación más cercana y establecerá guías paralelas basadas en esa área.</p> <p><i>NOTA: Si se establece un límite, pero no se produjo ninguna aplicación durante el proceso de límite, la guía no iniciará.</i></p>	
	<p>Guía de Línea siguiente</p> <p>La guía de Línea siguiente indica donde se encuentra Línea siguiente y proporciona una guía en los extremos de la fila a la siguiente fila adyacente. Cuando el operador marca el final de la fila y comienza a girar a la fila siguiente, una línea de guía AB recta se presenta en la siguiente fila. Cuando el vehículo está en Línea siguiente, la guía se apaga.</p> <p><i>NOTA: Las guías de compensación a Línea siguiente se calcularán utilizando el ancho de guía, que está codificado en la Configuración de unidades en las opciones de Implemento.</i></p> <p><i>La guía de Línea siguiente no admite omitir filas.</i></p>	
	<p>Sin guía</p> <p>Sin guía apaga la guía.</p> <p><i>NOTA: En el modo Sin guía no se eliminan las líneas de guías establecidas ni los puntos de la consola. Para eliminar datos establecidos/guardados de la consola, consulte la sección de administración de datos bajo Configuración de unidad.</i></p>	

GUÍAS


Anticipación curva  indica qué dirección tomará el vehículo en cualquier dirección dada.

Las guías AB, guías Acimut, guías de próxima pasada y guías Línea siguiente están disponibles dependiendo del modo de guía actual. En la consola se pueden almacenar hasta 25 guías establecidas por trabajo. El cambio de un modo de guía a otro cambiará las guías actuales disponibles.



Se pueden crear guías múltiples en cada modo de guía. Si se guarda más de una guía en un solo modo de guía, la próxima función de guía estará disponible. Al presionar la opción de próxima guía   , el vehículo será dirigido a la próxima guía guardada en la consola.

Un usuario puede duplicar y editar trabajos para la reutilización de los límites y guías para diferentes aplicaciones en el mismo lote al utilizar Fieldware Link o la opción Datos->Datos de trabajo->Administrar.

Guía de anticipación de curva

 La guía de anticipación de curva indica hacia dónde la dirección actual llevará al vehículo con un "puntero" como guía. La opción Anticipación de curva está disponible en todos los modos de guía.

Para activar la guía de anticipación de curva:



1. Presione la pestaña OPCIONES DE NAVEGACIÓN Y GUÍA  para mostrar las opciones de navegación.
2. Seleccione el icono ANTICIPACIÓN CURVA: .

El puntero será visible en la pantalla de navegación.



Figura 6-18: Anticipación curva








Para eliminar la guía de anticipación de curva:

1. Presione la pestaña OPCIONES DE NAVEGACIÓN Y GUÍA  para mostrar las opciones de navegación.
2. Seleccione el icono ANTICIPACIÓN CURVA: .

Marcación de puntos A y B


  Para establecer una guía AB:

1. Conduzca a la ubicación deseada del Punto A .
2. Presione la pestaña OPCIONES DE NAVEGACIÓN Y GUÍA  para mostrar las opciones de navegación.
3. **Mientras el vehículo esté en movimiento**, presione el icono PUNTO A .
4. Conduzca a la ubicación deseada del Punto B .
5. Presione el icono PUNTO B  para establecer la línea AB.
6. "¿Desea dar un nombre a esta guía?"

Presione:

- ▶ Sí: para introducir un nombre y guardar la guía en la consola
- ▶ No: para generar automáticamente un nombre y guardar la guía en la consola

La consola comenzará a proporcionar información de navegación.

NOTA: El icono PUNTO B  no está disponible para seleccionar (atenuado) hasta que se haya realizado la trayectoria mínima (3,0 metros en guía recta o curva, 50,0 metros en guía de eje de círculo).

NOTA: No es necesario conducir toda la circunferencia del eje central con el fin de iniciar la guía de eje círculo.


Utilice el icono CANCELAR PUNTO  para cancelar el comando Punto A y revertir a la guía anterior (cuando se haya establecido).

Figura 6-19: Punto A de marcación



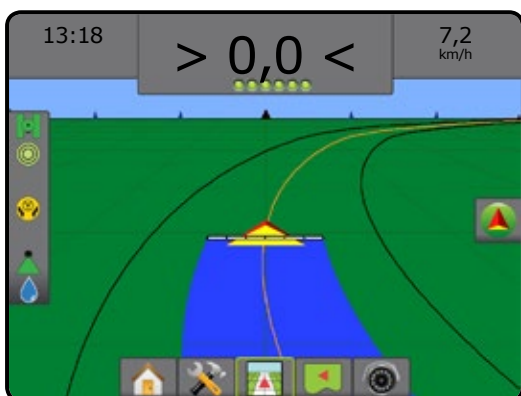
Figura 6-20: Punto B de marcación



Figura 6-21: Guardar guía



Figura 6-22: Seguir la guía



Función A+ desplazamiento

La función A+ desplazamiento permite que la guía actual sea desplazada a la ubicación actual del vehículo.

Para ajustar la guía:



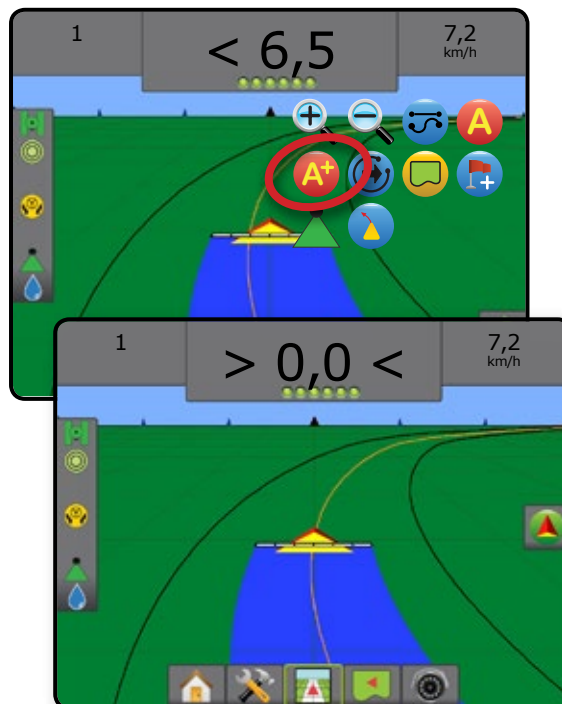



1. Presione la pestaña OPCIONES DE NAVEGACIÓN Y GUÍA  para mostrar las opciones de navegación.
2. Presione el icono A+ DESPLAZAMIENTO .





Figura 6-23: A+ desplazamiento



Función próxima guía

Si se guarda más de una guía, la próxima función de guía estará disponible. Al presionar la opción de próxima guía   , el vehículo será dirigido a la próxima guía guardada en la consola.

Para cambiar a otras guías disponibles:

1. Presione la pestaña OPCIONES DE NAVEGACIÓN Y GUÍA  para mostrar las opciones de navegación.
2. Presione el icono PRÓXIMA GUÍA   .




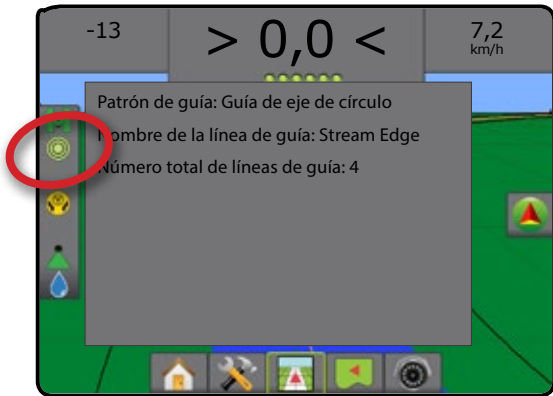
Alterne entre todas las guías al presionar el icono PRÓXIMA GUÍA    otra vez.

Figura 6-24: Próxima guía




Para ver qué guía está activa, presione el icono de modo de guía en la barra de estado.

Figura 6-25: Ver cual guía está activa



Guías de última pasada

 La guía de última pasada proporciona navegación real de última pasada. La consola detectará automáticamente el área de aplicación más cercana y establecerá guías paralelas basadas en esa área.

Para activar las guías de última pasada:

1. Conduzca a una ubicación deseada para aplicar la primera pasada.
2. Después vaya al área aplicada.
3. La consola comenzará a proporcionar información de navegación.

NOTA: Si se establece un límite, pero no se produjo ninguna aplicación durante el proceso de límite, la guía no iniciará.

Figura 6-26: Aplicar primera pasada

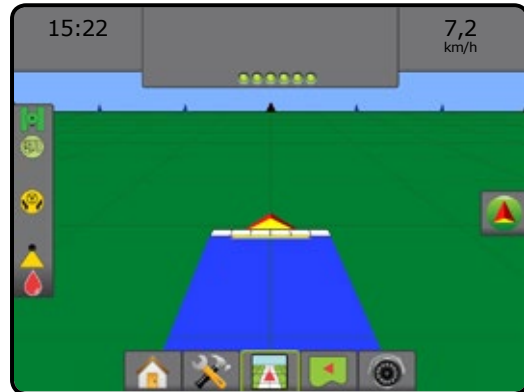
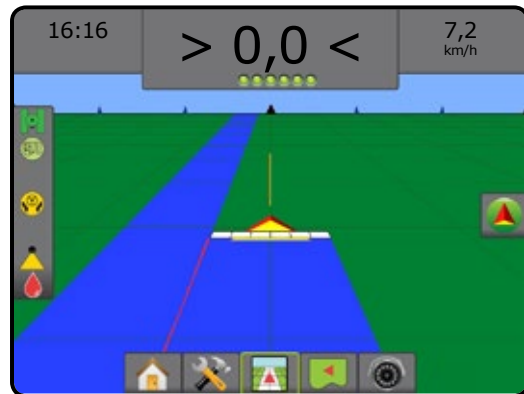


Figura 6-27: Seguir la guía






Guías Línea siguiente

La guía Línea siguiente indica donde se encuentra la próxima fila basado en el ancho de guía programado y proporciona la guía en los extremos de fila marcados por el usuario a la siguiente fila adyacente. Cuando el operador indica el final de la fila, una línea AB recta se establecerá en la fila actual y se proporciona la guía para Línea siguiente. Cuando el vehículo está en Línea siguiente, la guía se apaga.

NOTA: Las guías de compensación a Línea siguiente se calcularán utilizando el ancho de guía, que está establecido en la Configuración de unidades bajo la configuración de Implemento.

Para activar las guías Línea siguiente:


1. Presione la pestaña OPCIONES DE NAVEGACIÓN Y GUÍA  para mostrar las opciones de navegación.
2. Al final de la fila (al conducir en una línea recta) presione el icono PUNTO A .
 - ◀ El final de la fila se marcará con un punto verde .
3. Gire hacia la siguiente fila.
4. Basado en esa misma dirección, se proporcionará la guía para la siguiente fila adyacente.
 - ◀ Cuando el vehículo está en la fila, se retira la guía
5. Repita al final de la fila siguiente.

NOTA: La función guía Línea siguiente no admite omitir filas.

Figura 6-28: Marcar el fin de la fila







Grado de acimut

 Se define acimut como el ángulo horizontal medido hacia la derecha desde una línea de base norte. Al utilizar un acimut, el punto de origen del acimut es el centro de un círculo imaginario. El círculo se divide por 360°. Norte = 0, Este = 90, Sur = 180, Oeste = 270.

Se puede introducir un grado de acimut para determinar la ubicación exacta del vehículo. Cuando se selecciona un modo de navegación, se puede introducir el grado del acimut.

Para establecer una guía de grados de acimut:

1. Presione la pestaña OPCIONES DE NAVEGACIÓN Y GUÍA  para mostrar las opciones de navegación.
2. Presione el icono ACIMUT  para ingresar el grado de acimut.
3. Utilice la pantalla de entrada para establecer el grado de acimut.
4. Presione:
 - ▶ Aceptar  para guardar las configuraciones
 - ▶ Cancelar  para dejar el teclado sin guardar
5. “¿Desea dar un nombre a esta guía?”

Presione:

- ▶ Sí: para introducir un nombre y guardar la guía
- ▶ No: para generar un nombre automáticamente

La consola comenzará a proporcionar información de navegación.

Para establecer guías de acimut adicionales, siga los mismos pasos que la guía inicial de acimut.

Figura 6-29: Guía acimut







LÍMITE DE APLICACIÓN

Los límites de aplicación establecen áreas donde la aplicación se aplica y no se aplica al utilizar ABSC o BoomPilot. Se pueden establecer límites en todos los modos de guía. Un límite exterior y hasta cinco (5) límites interiores se pueden almacenar al mismo tiempo.



Al utilizar Fieldware Link o la opción Datos->Datos de trabajo->Administrar, un usuario puede duplicar y editar trabajos para la reutilización de los límites y guías para diferentes aplicaciones en el mismo lote.

Para establecer un límite de aplicación exterior:

1. Conduzca a una ubicación deseada en el perímetro del área de lote/aplicación.
2. Presione la pestaña OPCIONES DE NAVEGACIÓN Y GUÍA  para mostrar las opciones de navegación.
3. Mientras el vehículo esté en movimiento, presione el icono LÍMITE .
4. Realice la trayectoria del perímetro del área/lote.
5. Terminar límite:
 - ▶ Viaje hacia dentro de un ancho de barrido del punto de partida. El límite se cerrará automáticamente (la guía blanca cambiará a color negro)
 - ▶ Presione el icono TERMINAR LÍMITE . Una línea recta completará límite entre su ubicación actual y el punto de partida
6. Presione:
 - ▶ Guardar: para guardar el límite
 - ▶ Eliminar: para eliminar el límite

NOTA: En el límite externo o inicial, el icono TERMINAR LÍMITE  no se puede seleccionar (atenuado) hasta que la distancia mínima se recorra (cinco veces el ancho de barrido).

Si la asignación de un límite con una o más barras está doblada hacia dentro y apagada, es necesario mantener esta configuración de la barra para la duración de la pasada límite. Cualquier cambio realizado al número de barras encendidas y por lo tanto el ancho de la máquina después de que el proceso de asignación de límite haya comenzado resultará en la asignación de aplicación del límite en el borde exterior de todas las barras programadas: no necesariamente las que estén encendidas en cualquier momento durante la pasada límite.

Al asignar un límite con algunas barras apagadas, es necesario cambiar BoomPilot al modo manual  y ENCENDER los interruptores maestros y de barra para todas las barras que se utilizarán durante la pasada límite. Una vez que la pasada límite se haya completado, los interruptores de barra pueden ser APAGADOS, el interruptor Maestro permanece encendido, el BoomPilot se puede revertir al modo automático  y entonces el control automático de secciones de la barra se puede utilizar.


Nota: Si se asigna un límite con algunas barras dobladas como se describe anteriormente, puede ser necesario utilizar el icono A+ DESPLAZAMIENTO  en la guía sobre la posición correcta para las pasadas posteriores en el lote.

Figura 6-30: Límite en curso



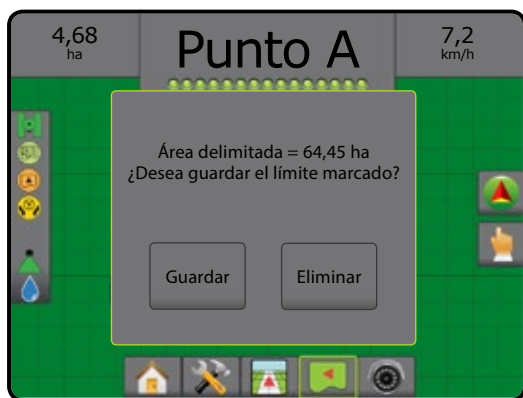
Figura 6-31: Terminar límite: línea recta a punto de inicio



Figura 6-32: Terminar límite: ir al punto de inicio



Figura 6-33: Guardar límite



Utilice el icono CANCELAR LÍMITE  para cancelar el nuevo proceso de límite de lote y revertir al límite anterior (cuando se haya establecido)

Para establecer uno o más límites interiores, siga los mismos pasos que en el límite inicial.

Figura 6-34: Agregar límite interior



Al crear un límite externo o inicial, la línea de límite estará en el exterior de la sección de la barra más externa. Al crear un límite interior o adicional, la línea de límite estará en el interior de la sección de la barra más interior.

Utilice el icono ELIMINAR LÍMITE  para eliminar todos los límites de lote para el trabajo actual.

Figura 6-35: Terminar límite: ir al punto de inicio





En correspondencia a su ubicación actual, el icono LÍMITE INTERIOR  o el icono LÍMITE EXTERIOR  aparecen en la barra de estado una vez que se haya establecido el límite.

Figura 6-36: Terminar límite: ir al punto de inicio



RETORNO A PUNTO

El retorno a punto proporciona la guía de regreso a un punto establecido en la vista de vehículo y vista de lote. En la vista de vehículo una flecha dirige el vehículo al punto establecido. En la vista de lote se muestra únicamente el punto.

Un punto de retorno es específico del trabajo y se mantendrá activo en el trabajo activo hasta que se cancele.

Marcación de punto de retorno

Para marcar un punto de retorno:




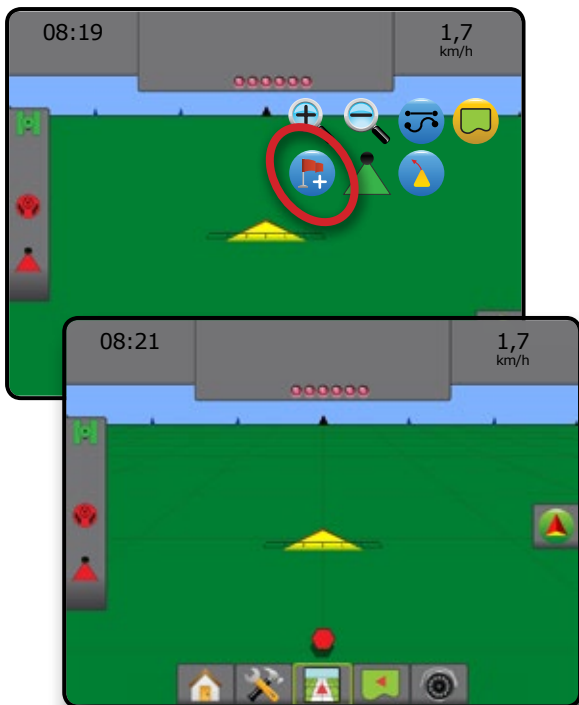


1. Conduzca a la ubicación deseada del punto de retorno .
2. Presione la pestaña OPCIONES DE NAVEGACIÓN Y GUÍA  para mostrar las opciones de navegación.
3. Presione el icono AGREGAR PUNTO .

Figura 6-37: Punto de retorno establecido: vista de vehículo



Eliminar el punto de retorno

Para eliminar el punto de retorno establecido:

1. Presione la pestaña OPCIONES DE NAVEGACIÓN Y GUÍA  para mostrar las opciones de navegación.
2. Presione el icono ELIMINAR PUNTO .



El icono Eliminar punto no está disponible mientras está activa la guía de retorno a punto.

Figura 6-38: Eliminar punto




Guía a un punto de retorno

Para mostrar la distancia y la guía al punto de retorno establecido:

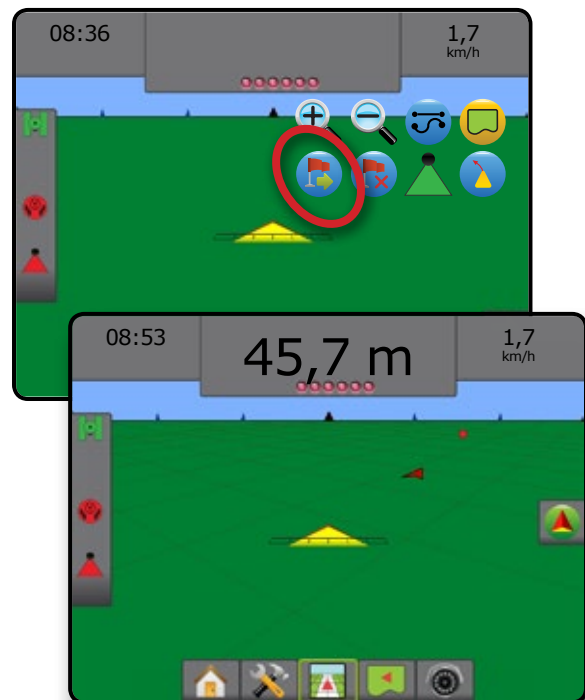
1. Presione la pestaña OPCIONES DE NAVEGACIÓN Y GUÍA  para mostrar las opciones de navegación.
2. Presione el icono GUÍA DE RETORNO A PUNTO .

La consola comenzará a proporcionar la información de la distancia en la barra de guía del vehículo hasta el punto establecido.

Utilice el icono CANCELAR GUÍA DE RETORNO A PUNTO  para ocultar la distancia y la guía al punto establecido.

La guía no se puede calcular cuando el signo "?" aparece en la barra de guía.

Figura 6-39: Guía de retorno a punto: vista de vehículo



BOOMPILOT



Sección única


Si un SmartCable o un módulo de controlador de sección (SDM) no están presentes, se utiliza BoomPilot para encender o apagar todas las barras. Solo un ancho de sección de la barra será ilustrado y la barra de estado no tendrá ningún icono.

NOTA: Si un SmartCable o un módulo de controlador de sección (SDM) está presente, consulte la sección de SmartCable o SDM para más obtener más información.


Consola solamente

Para apagar o encender la aplicación utilizando la consola:

1. Presione la pestaña OPCIONES DE NAVEGACIÓN Y GUÍA  para mostrar las opciones de navegación.
2. Presione el icono BOOMPILOT .

NOTA: GPS no está disponible cuando el icono BOOMPILOT está atenuado .

En áreas donde no se desea la aplicación:

◀ Presione el icono BOOMPILOT .


Presione el icono BOOMPILOT  otra vez para reanudar la aplicación.

Figura 6-40: Todas las barras encendidas/apagadas: sin SDM



Con interruptor de encendido/apagado opcional de trabajo

El BoomPilot se puede anular con un interruptor opcional de encendido/apagado.

NOTA: Si el interruptor de encendido/apagado de trabajo está en la posición "encendido", la sección entera será activada y el icono BOOMPILOT  no tendrá ningún efecto.

Cómo utilizar el interruptor de encendido/apagado de trabajo

Para encender la aplicación utilizando el interruptor de encendido/apagado:



1. Cambie el interruptor de encendido/apagado de trabajo a la posición "encendido."


Para apagar la aplicación utilizando el interruptor de encendido/apagado:

1. Cambie el interruptor de encendido/apagado de trabajo a la posición "apagado."


Cómo utilizar la consola


Para controlar la aplicación con la consola:

1. El interruptor de encendido/apagado de trabajo debe permanecer en la posición "apagado."
2. Presione la pestaña OPCIONES DE NAVEGACIÓN Y GUÍA  para mostrar las opciones de navegación.
3. Presione el icono BOOMPILOT .




NOTA: GPS no está disponible cuando el icono BOOMPILOT está atenuado .

En áreas donde no se desea la aplicación:

1. Presione el icono BOOMPILOT .

Para reanudar la aplicación, presione el icono BOOMPILOT  otra vez.

SmartCable o Módulo de controlador de sección

Si hay un SmartCable o un módulo de controlador de sección (SDM), BoomPilot se utiliza para establecer el control de sección automático a apagado/manual , automático  o todo encendido .

NOTA: Si no hay un SmartCable o un módulo de controlador de sección (SDM), consulte la sección única para ver un ejemplo.



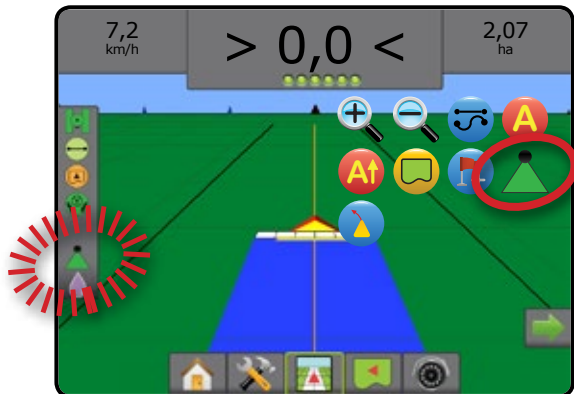



GPS no está disponible cuando el icono BOOMPILOT está atenuado . El estado del icono de la barra de BoomPilot estará apagado/manual .


Figura 6-41: Automático para todas las secciones en el modo encendido





Consola solamente


Para cambiar BoomPilot al modo automático :

1. Presione la pestaña OPCIONES DE NAVEGACIÓN Y GUÍA  para mostrar las opciones de navegación.
2. Presione el icono BOOMPILOT .


◀Automático: el icono de la barra de estado se cambiará al color verde .



En áreas donde no se desea la aplicación:


1. Presione la pestaña OPCIONES DE NAVEGACIÓN Y GUÍA  para mostrar las opciones de navegación.
2. Presione el icono BOOMPILOT .

◀Apagado/manual: el icono de la barra de estado cambiará a color rojo. .



Presione el icono BOOMPILOT  otra vez para reanudar la aplicación.



Para encender todas las secciones :


1. Presione la pestaña OPCIONES DE NAVEGACIÓN Y GUÍA  para mostrar las opciones de navegación.
2. Presione y sostenga el icono BOOMPILOT .

◀Todo encendido: el icono de la barra de estado se cambiará al color amarillo .



Controlador de velocidad o caja de interruptores


Para alternar el BoomPilot entre apagado/manual  y automático  cuando un controlador de velocidad o caja de interruptores está en el sistema:

1. Cambie el interruptor maestro de controlador de velocidad a la posición "Encendido". Los interruptores de secciones de la barra individuales deben permanecer en la posición "Apagado".
2. Presione la pestaña OPCIONES DE NAVEGACIÓN Y GUÍA  para mostrar las opciones de navegación.
3. Presione el icono BOOMPILOT .

◀Automático: el icono de la barra de estado se cambiará al color verde .

En áreas donde no se desea la aplicación:


1. Presione la pestaña OPCIONES DE NAVEGACIÓN Y GUÍA  para mostrar las opciones de navegación.
2. Presione el icono BOOMPILOT .

◀Apagado/manual: el icono de la barra de estado cambiará a color rojo. .


Presione el icono BOOMPILOT  otra vez para reanudar la aplicación.



O


1. "Apague" manualmente el interruptor maestro de controlador de velocidad para apagar las barras.

◀Apagado/manual: el icono de la barra de estado cambiará a color rojo. .

"Encienda" el interruptor maestro para reanudar la aplicación.

Para encender todas las secciones :

1. Presione la pestaña OPCIONES DE NAVEGACIÓN Y GUÍA  para mostrar las opciones de navegación.
2. Presione y sostenga el icono BOOMPILOT .

◀Todo encendido: el icono de la barra de estado se cambiará al color amarillo .



Controlador de velocidad con Módulo de controlador de sección interno

Cuando se utiliza un controlador de velocidad con un módulo de controlador de sección interno, tanto el interruptor maestro y los interruptores de secciones de la barra tienen que estar en la posición "Encendido".

Interruptor de encendido/apagado de trabajo

Una vez instalado, el interruptor encendido/apagado de trabajo debe permanecer en la posición "apagado" para todas las opciones de configuración.

Configuración del interruptor Matrix Pro GS BoomPilot

Sistema BoomPilot (ABSC)	Controlador de velocidad		RC con SDM interno		Interruptor de trabajo	Icono de esparidor
	Maestro	Interruptores de la barra	Maestro	Interruptores de la barra		
Modo automático	Encendido	Apagado	Encendido	Encendido	Apagado	
Modo manual	Encendido	Encendido	Encendido	Encendido	Apagado	

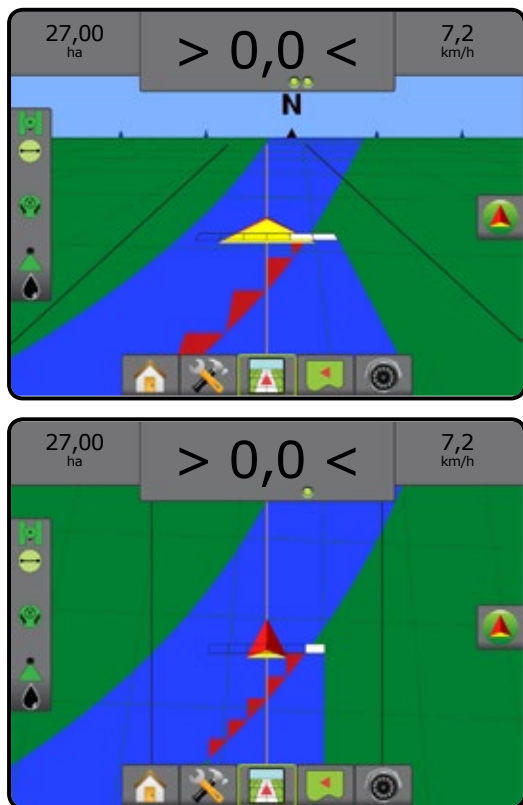
ACERCAMIENTO/ALEJAMIENTO

Vista de vehículo

Las opciones Acercamiento/Alejamiento y perspectiva se utilizan para ajustar la vista o perspectiva del vehículo al horizonte a partir de la vista del vehículo a la vista aérea.

- Acercamiento ajustará la vista a la vista de vehículo mostrando una brújula en el horizonte
- Alejamiento ajustará la vista a la vista aérea.

Figura 6-42: Paso del acercamiento al alejamiento



Vista de lote

Acercamiento/Alejamiento se utiliza para ajustar el área visible del mapa.

- El Acercamiento disminuirá la cantidad de área visible del mapa
- El Alejamiento aumentará la cantidad de área visible del mapa

MODO PANORÁMICO

En la guía de vista de lote, el modo panorámico permite que la pantalla se coloque manualmente si lo desea. La posición descentrada en la pantalla se mantendrá hasta que se presione el icono Mundial.

Para entrar en el modo panorámico y utilizarlo:

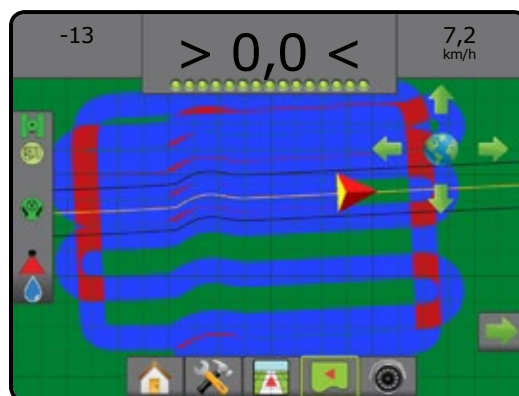
1. Presione la pestaña OPCIONES DE PANTALLA .
2. Presione
 - ▶ Y ARRASTRE LA PANTALLA en la dirección correspondiente para mover la vista en la pantalla.
 - ▶ FLECHAS en la dirección correspondiente para mover la vista en la pantalla (abajo, izquierda, derecha, arriba).
 - ▶ Icono VISTA MUNDIAL para centrar el vehículo en la pantalla y ampliar la vista de la pantalla a la zona más amplia disponible.

NOTA: Presione y sostenga las FLECHAS para ajustar las configuraciones rápidamente.

Para cerrar las opciones del modo panorámico:

1. Presione la pestaña CERRAR OPCIONES .



Figura 6-43: Modo panorámico




OPCIONES ESPECÍFICAS DE REALVIEW

Guía RealView permite se muestre la entrada de vídeo en directo en lugar de una imagen generada por computadora.

Si un módulo de selección de vídeo (VSM) está instalado en el sistema, dos (2) opciones de vídeo están disponibles:

- ▶ Vista de una sola cámara : se puede seleccionar una (1) de hasta ocho (8) entradas de cámara para cambiar la vista de la entrada de vídeo.
- ▶ Vista de cámaras divididas : se puede seleccionar uno (1) de dos (2) grupos de cuatro (4) entradas de cámara (A/B/C/D o E/F/G/H) para dividir la pantalla en cuatro señales de vídeo por separado.

También está disponible:

- ▶ Captura de imágenes de cámara RealView : guarda una foto fija de la vista actual en la pantalla en una unidad USB

Las opciones de guía RealView también incluyen la guía sobre vídeo, un indicador de ángulo de dirección y captura de imágenes de cámara.

Figura 6-44: Opciones de RealView

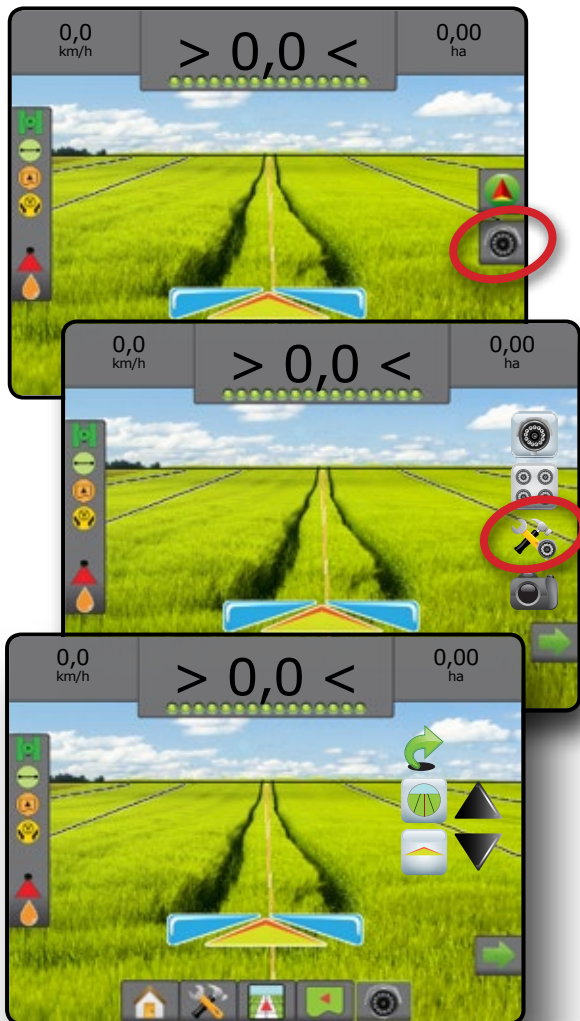


Figura 6-45: Selección de cámara única



Figura 6-46: Seleccionar vista dividida



Opciones de configuración de RealView

Las opciones de configuración RealView obtienen acceso a herramientas de guía adicionales que incluyen la guía sobre vídeo y un indicador de ángulo de dirección.

Para obtener acceso a las opciones RealView:







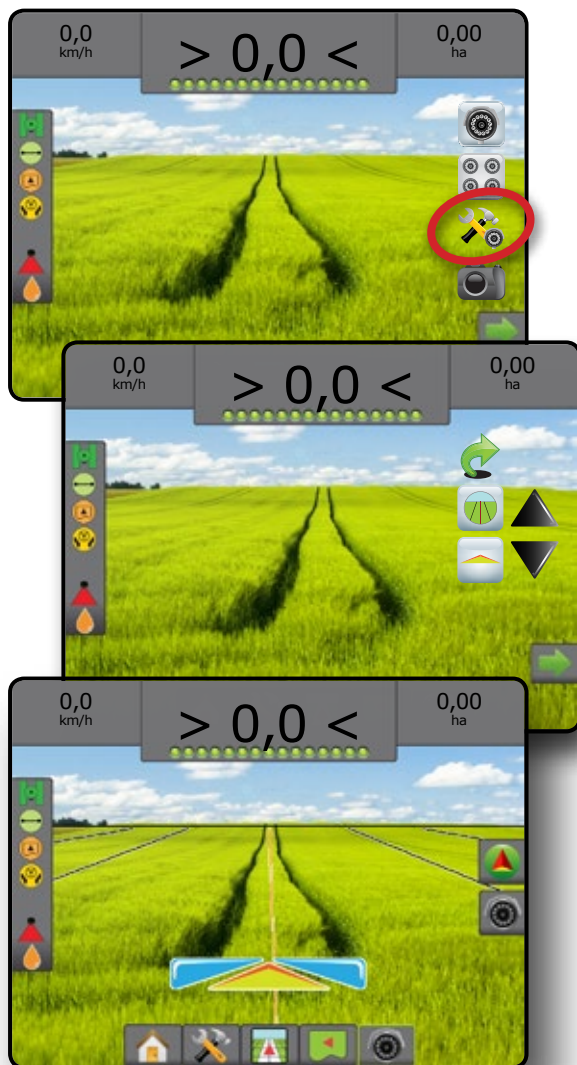
1. Presione la pestaña OPCIONES REALVIEW  para mostrar las opciones RealView
2. Presione el icono OPCIONES DE GUÍA REALVIEW .
3. Seleccione entre:
 - ▶ Guía sobre vídeo : coloca guías en tres dimensiones sobre la señal de vídeo para la asistencia de navegación
 - ▶ Indicador de ángulo de dirección : muestra la dirección en la que se debe ajustar el volante de dirección
 - ▶ Ajuste de línea de horizonte  : ajusta la línea del horizonte en pantalla hacia arriba o hacia abajo

Figura 6-47: Opciones de configuración de RealView



CAPÍTULO 7: GPS

GPS se utiliza para configurar el tipo de GPS, el puerto de GPS y PRN, además para ver la información del estado de GPS.

GPS

NOTA: Estas configuraciones son necesarias para la dirección automática/asistida y el funcionamiento del sensor de inclinación, así como el manejo adecuado del implemento.




1. Presione la pestaña lateral CONFIGURACIÓN .
2. Presione **GPS**.
3. Seleccione entre:
 - ▶ Tipo de GPS: se configura para aceptar transmisiones de fuente GPS
 - ▶ Puerto GPS: configura el puerto de comunicación (D)GPS
 - ▶ Información del estado de GPS: muestra información sobre GGA/VTG (tasas), número de satélites, HDOP, PRN, calidad de GGA, receptor GPS, receptor de versión y zona UTM
 - ▶ Programa: permite la programación directa del receptor GPS a través de una interfaz de línea de comandos
 - ▶ PRN: selecciona el SBAS PRN que proporcionará los datos de corrección diferencial para el GNSS
 - ▶ PRN alterno: cuando el PRN no es automático, un segundo SBAS PRN alternativo proporcionará un segundo conjunto de datos de corrección diferencial para el GNSS
4. Presione la flecha de RETORNO  o la pestaña lateral de CONFIGURACIÓN  para regresar a la pantalla de configuración principal.

Figura 7-1: GPS

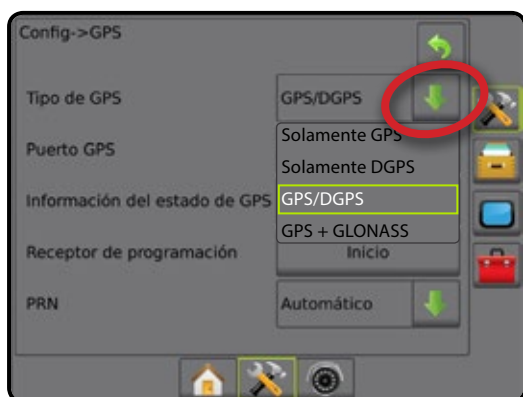


Tipo de GPS

El tipo de GPS se puede personalizar para que acepte transmisiones de fuentes GPS (sólo señales sin corrección), fuentes de transmisión DGPS (sólo señales con corrección diferencial) o para ambos tipos de señales.

1. Presione la flecha ABAJO ↓ para tener acceso a la lista de opciones.
2. Seleccione:
 - ▶ Solamente GPS: señales sin corrección
 - ▶ Solamente DGPS: señales con corrección diferencial
 - ▶ GPS/DGPS: cualquier tipo de señal
 - ▶ GPS + GLONASS: señales sin corrección, tanto de los sistemas GPS y GLONASS

Figura 7-2: Tipo de GPS



NOTA: Cuando se selecciona "GPS + GLONASS", PRN no está disponible, ni se muestra en la pantalla.

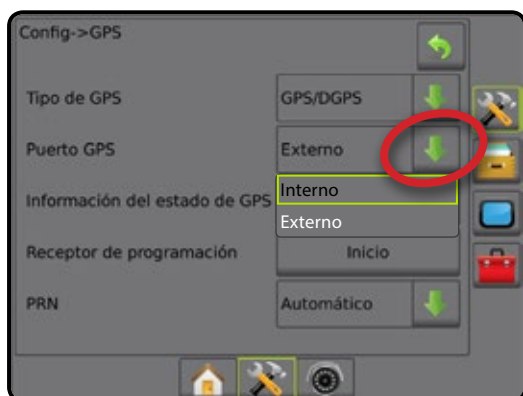
Puerto GPS

El puerto COM puede definirse como "Interno" para usar el (D)GPS interno (si cuenta con uno) y transmitir, o como "Externo" para recibir datos (D)GPS externos.

1. Presione la flecha ABAJO ↓ para tener acceso a la lista de opciones.
2. Seleccione:
 - ▶ Interno: utilizar el (D)GPS interno (si cuenta con uno) y transmitir fuera
 - ▶ Externo: recibir datos (D)GPS externos

NOTA: Para trabajar con las señales de GPS, como Omnistar HP/XP o RTK, será necesario que el puerto de GPS se configure como Externo.

Figura 7-3: Puerto GPS



Requisitos de configuración mínimos del receptor externo

Antes de que el Matrix se conecte y trabaje con un receptor GPS externo, se deben cumplir estos requisitos de configuración mínimos.

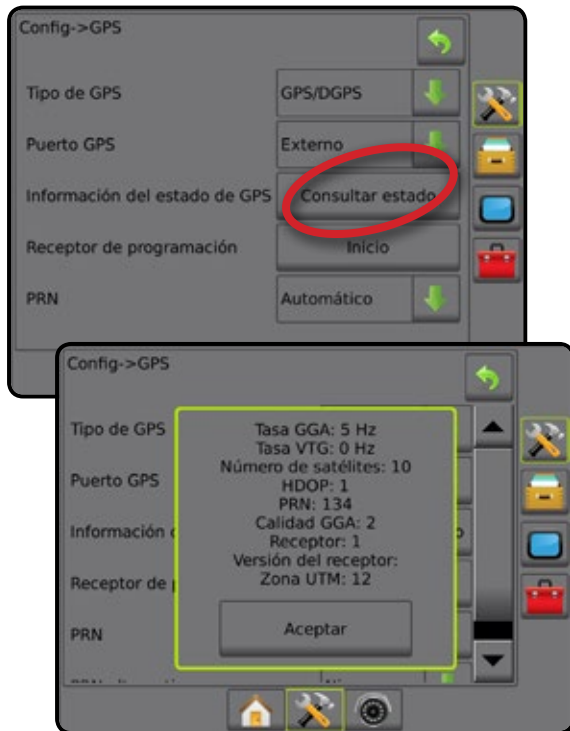
Configuración del puerto serie	
Velocidad en baudios:	19,200
Bits de datos:	8
Paridad:	No tiene
Bits de detención	1
Requisitos del puerto serie	
Cable macho de 9 pines RS-232	
NOTA: Puede requerir adaptador de módem nulo según el pin del receptor.	
Cadenas NMEA	
GGA	5 Hz
VTG opcional	5 Hz, 2 Hz, Apagado
ZDA	0,2 Hz

Información del estado de GPS

Estado de GPS muestra una instantánea con la información actual del estado de GPS.

1. Presione **Consultar estado**.
 2. Ver datos, que incluyen:
 - ◀ Tasas GGA/VTG: el número de posiciones del GPS por segundo.
 - ◀ Número de satélites: el número de satélites de GPS a la vista (mínimo de 4 son necesarios para DGPS)
 - ◀ HDOP: una medida de la potencia de la geometría de los satélites en el plano horizontal. Es preferible un valor HDOP inferior a 2.
 - ◀ PRN: la identificación del satélite DGPS actual
 - ◀ Calidad GGA: el indicador de calidad actual de la señal del GPS (consulte el gráfico GGA)
 - ◀ Receptor: el indicador actual del receptor
 - ◀ Versión de receptor: la versión del software instalado en el receptor
 - ◀ Zona UTM: zona de ubicación actual
 3. Presione **Aceptar** para regresar a la pantalla de configuración del GPS.
- NOTA: Si el GPS no está disponible, todas las entradas serán "no válidas"

Figura 7-4: Información del estado de GPS



Información del estado de GPS en pantallas de guía

El estado de GPS muestra información sobre las velocidades (tasas) de datos, el número de satélites en la vista, la calidad y la identificación de los satélites.

1. Presione el icono ESTADO DE GPS .



Requisitos de GGA

La calidad de GGA requerida para poder trabajar con diferentes tipos de señales puede variar. Consulte los requisitos en la tabla a continuación

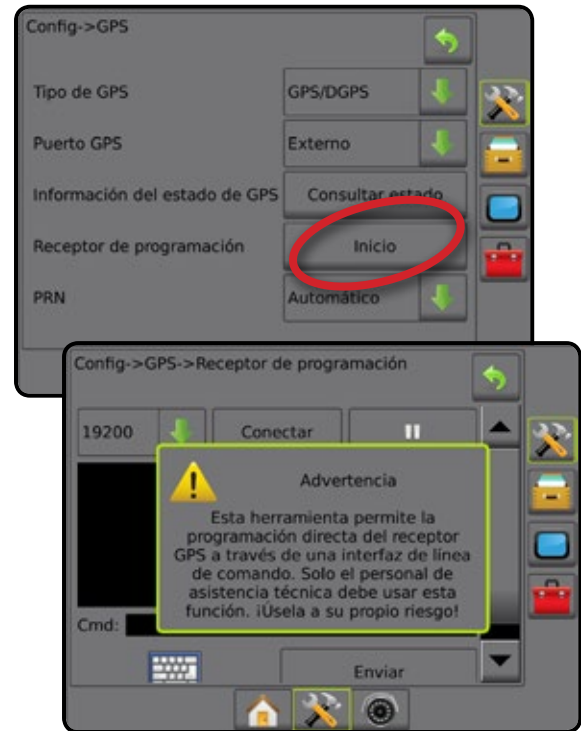
Servicio	Indicador	Precisión
Solamente GPS	1	<3 m
WAAS/EGNOS/Beacon	2	<1 m
RTK	4	4 cm
Omnistar HP/XP	5	10 cm
Deslizar/ClearPath	9	<1 m

Receptor de programación

El programa permite la programación directa del receptor GPS a través de una interfaz de línea de comandos. Solo los técnicos de soporte de TeeJet deben utilizar esta función. ¡Úsela a su propio riesgo!

1. Presione **Inicio**.
2. Ajuste la programación según sea necesario.

Figura 7-5: Receptor de programación



PRN

PRN selecciona el SBAS PRN que proporcionará los datos de corrección diferencial GNSS.


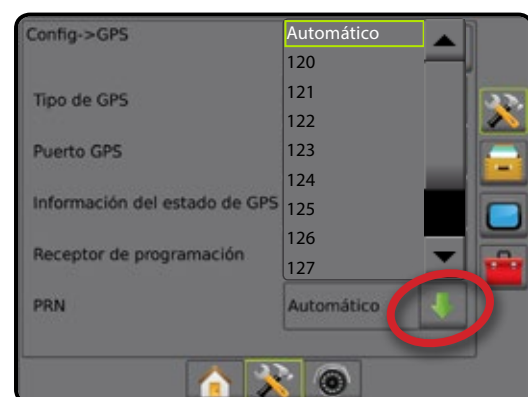
1. Presione la flecha ABAJO  para tener acceso a la lista de opciones.
2. Seleccione:
 - ▶ Automático: selección PRN automática
 - ▶ Número: contacte al distribuidor local para obtener el número asociado a su lugar de operación

Figura 7-6: PRN

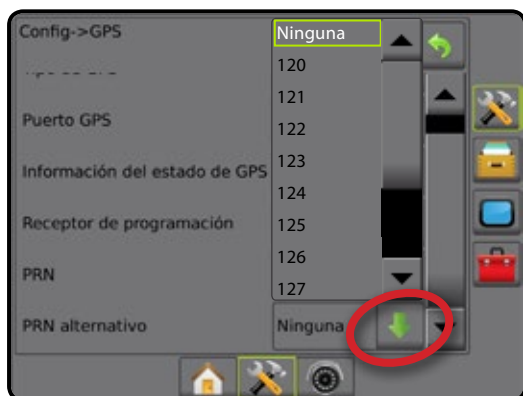


PRN alterno

Cuando el PRN no es automático, un segundo SBAS PRN alternativo proporcionará un segundo conjunto de datos de corrección diferencial para el GNSS.

1. Presione la flecha ABAJO ↓ para tener acceso a la lista de opciones.
2. Seleccione:
 - ▶ Ninguno: sin número PRN alterno
 - ▶ Número: contacte al distribuidor local para obtener el número asociado a su lugar de operación

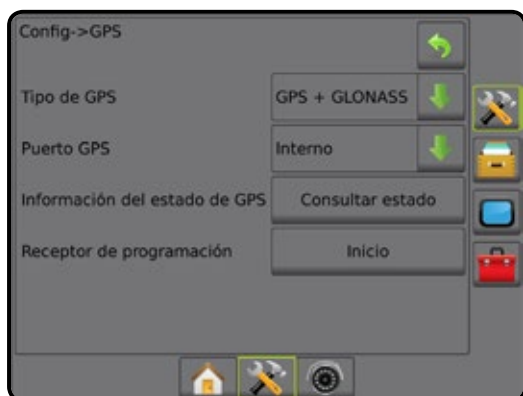
Figura 7-7: PRN alterno



PRN no mostrado

Cuando el tipo de GPS está configurado como "GPS + GLONASS", las opciones PRN no están disponibles, ni aparecen en la pantalla.

Figura 7-8: PRN



CAPÍTULO 8: CONFIGURACIÓN DE IMPLEMENTO

La configuración del implemento se utiliza para establecer varias configuraciones asociadas con modo recto, modo de esparcidor o modo escalonado. Las configuraciones variarán según si está presente un SmartCable o un Módulo de controlador de sección (SDM).

Tipo de implemento

El tipo de implemento selecciona el tipo de patrón de aplicación que mejor represente su sistema.

- En modo recto: las secciones de barra no tienen longitud y se encuentran en una línea a una distancia fija de la antena
- En modo esparcidor: se crea una línea virtual en línea con los discos de entrega a partir de la cual la sección o las secciones de aplicaciones pueden variar en longitud y pueden estar a diferentes distancias desde la línea
- En modo escalonado: se crea una línea virtual en línea con la sección 1, a partir de la cual la sección o las secciones de aplicación no tienen longitud y pueden estar a diferentes distancias de la antena

Figura 8-1: Tipo de implemento: recto

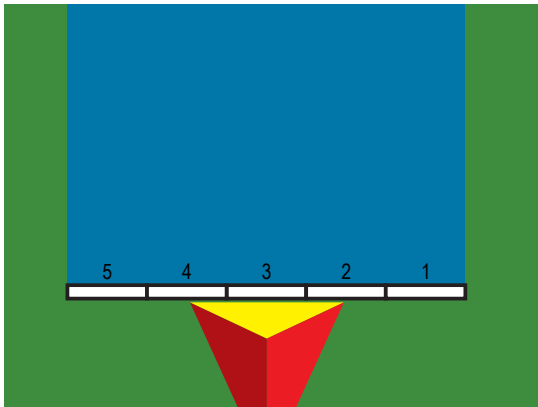


Figura 8-3: Tipo de implemento: escalonado

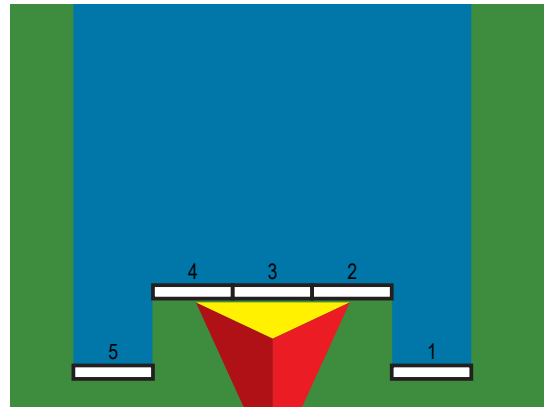
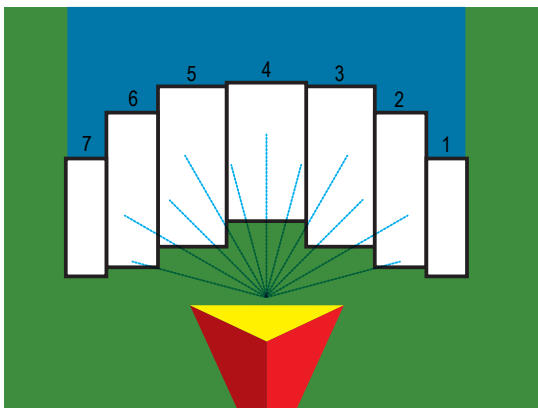


Figura 8-2: Tipo de implemento: esparcidor



Números de sección

Las secciones están numeradas de izquierda a derecha mientras estén orientadas hacia delante de la máquina.

USO BÁSICO DE PANTALLA

Opciones no disponibles cuando un trabajo está activo

Cuando un trabajo está activo, algunas opciones de configuración no están disponibles. Consulte el gráfico de estructura de menú de los modos de configuración de la unidad para ver qué opciones no son accesibles.

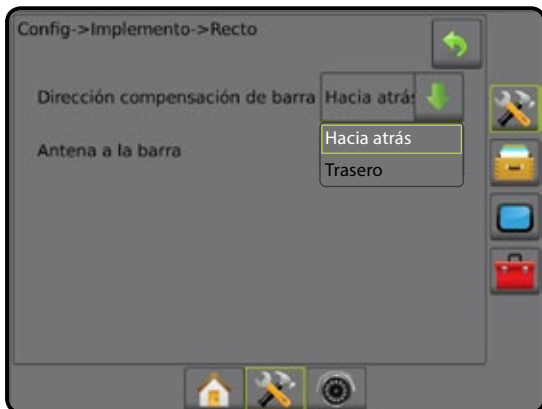
Figura 8-4: Ejemplos de opciones no disponibles



Selecciones de menú desplegable

Presione la flecha ABAJO ↓ para tener acceso a las opciones. Utilice las flechas ARRIBA/ABAJO ▲/▼ o la barra deslizable si es necesario para desplazarse por la lista extendida. Seleccione la opción apropiada. Para cerrar la lista sin seleccionar una opción, puntee en cualquier parte de la pantalla fuera del menú desplegable.

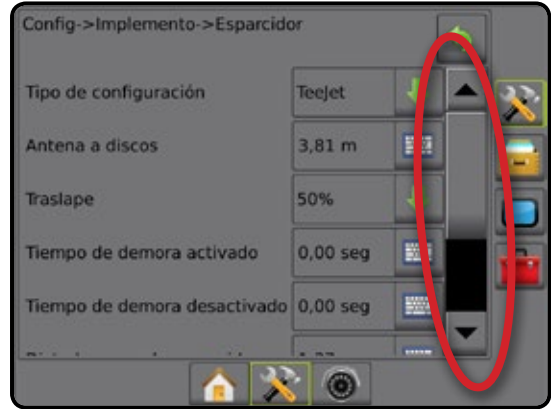
Figura 8-5: Ejemplo de menú desplegable



Pantallas de desplazamiento

Algunas pantallas tienen más información u opciones que se pueden ver más allá de la pantalla actual. Utilice las flechas ARRIBA/ABAJO ▲/▼ o la barra deslizable para obtener acceso a opciones adicionales o información no visible en la pantalla.

Figura 8-6: Ejemplo de pantalla de desplazamiento

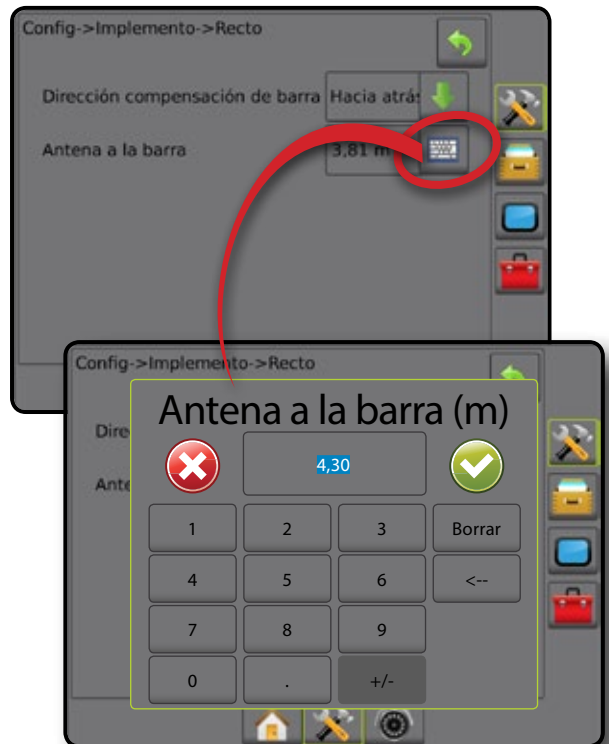


Pantalla de introducción de datos con teclado

Presione el icono TECLADO [Keyboard icon]. Utilice el teclado numérico para introducir un valor.

Presione el icono ACEPTAR [Checkmark icon] para guardar la configuración o el icono CANCELAR [Red X icon] para salir del teclado sin guardar.


Figura 8-7: Ejemplo de teclado



CONFIGURACIÓN DE SECCIÓN ÚNICA

La configuración de sección única se utiliza cuando en el sistema no hay un SmartCable o un módulo de controlador de sección (SDM). Toda el área de barra o de entrega es considerada como una sección.

NOTA: Si hay un SmartCable o un módulo de controlador de sección (SDM), consulte "Configuración de SmartCable o Módulo de controlador de sección" para ver los pasos de configuración.

1. Presione la pestaña lateral CONFIGURACIÓN .
2. Presione **Implemento**.
3. Seleccione entre:
 - ▶ Tipo de máquina: se utiliza para seleccionar el tipo de máquina que mejor represente su máquina.
 - ▶ Altura de antena GPS: se utiliza para medir la altura de la antena desde el suelo. El rango es de 0,0 a 10,0 metros.
 - ▶ Tipo de implemento: se utiliza para seleccionar la disposición de las secciones para la ubicación del producto aplicado.
 - ▶ Distancia comp. de implemento **1** se utiliza para introducir la distancia entre la línea central de la máquina al centro del implemento. El rango es de 0 a 10,0 metros.


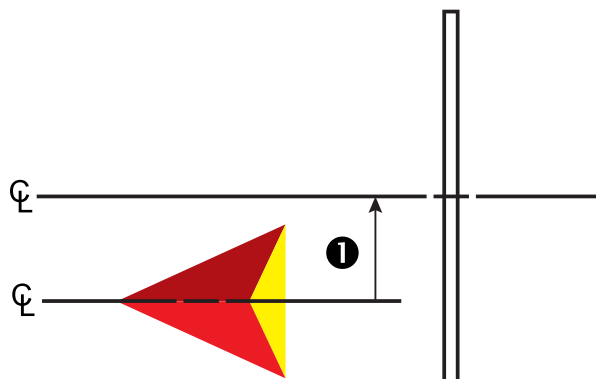
NOTA: Para obtener instrucciones de instalación detalladas, consulte la sección de compensación de implemento de este capítulo.
 - ▶ Dir. comp. de implemento **1** dirección de la línea central de la máquina al centro del implemento mientras esté orientado hacia delante de la máquina.
 - ▶ Ancho de guía: se utiliza para introducir la distancia entre las guías. El rango es de 1,0 a 75,0 metros.
 - ▶ Ancho de aplicación [tipo de implemento recto]: se utiliza para introducir el ancho total del implemento.
 - ▶ Ancho de trabajo [tipo de implemento esparcidor]: se utiliza para introducir el ancho total del implemento.
 - ▶ Alarma de área aplicada: se utiliza para establecer una alerta para señalar al salir o entrar en un área aplicada.
 - ▶ Tiempo de salida de alerta aplicada: cuando la alarma de área aplicada está activada, se utiliza para establecer la cantidad de tiempo antes de salir de un área aplicada en la que sonará la alarma. El rango es de 0 a 10 segundos.
 - ▶ Tiempo de entrada de alerta aplicada: cuando la alarma de área aplicada está activada, se utiliza para establecer la cantidad de tiempo antes de entrar a un área aplicada en la que sonará la alarma. El rango es de 0 a 10 segundos.
4. Presione la flecha PÁGINA SIGUIENTE  para configurar las opciones específicas del tipo de implemento seleccionado.

Figura 8-8: Implemento: sección única



Figura 8-9: Distancia de compensación de implemento y dirección



Tipo de implemento recto

1. Seleccione el tipo de implemento **Recto** en la pantalla de implemento.
2. Presione la flecha PÁGINA SIGUIENTE ➡.
3. Seleccione entre:
 - ▶ Dirección de compensación de la barra: se utiliza para seleccionar si la barra se encuentra al frente o detrás de la antena GPS conforme el vehículo avanza hacia adelante
 - ▶ Distancia de barra a la antena ❶: se utiliza para ingresar la distancia de la antena GPS a la barra. El rango es de 0,0 a 50,0 metros.
4. Presione la flecha de RETORNO ↶ para regresar a la pantalla de implemento o la pestaña lateral de CONFIGURACIÓN ⚙ para regresar a la pantalla principal de configuración.

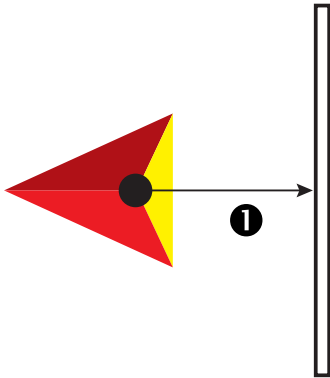
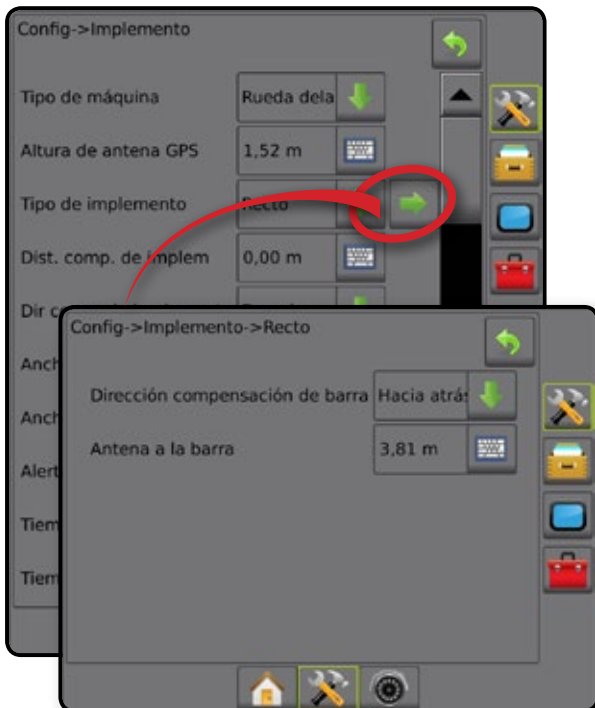


Figura 8-10: Opciones de configuración de implemento en modo recto



Tipo de implemento de esparcidor TeeJet

1. Seleccione el tipo de implemento **Esparcidor** en la pantalla de implemento.
2. Presione la flecha PÁGINA SIGUIENTE ➡.
3. Seleccione entre:
 - ▶ Tipo de configuración: se utiliza para seleccionar el tipo de esparcidor **TeeJet**
 - ▶ Antena a discos ❶: se utiliza para introducir la distancia entre la antena GPS a los discos de entrega o mecanismo de dispersión. El rango es de 0,0 a 50,0 metros
 - ▶ Distancia de compensación de esparcidor ❷: se utiliza para introducir la distancia de compensación de los discos o el mecanismo de dispersión, al lugar donde el producto toca por primera vez el suelo. El rango es de 0,0 a 75,0 metros
 - ▶ Longitud de esparcidor ❸: se utiliza para introducir la duración de la aplicación de la sección. El rango es de 0,0 a 75,0 metros
4. Presione la flecha de RETORNO ↶ para regresar a la pantalla de implemento o la pestaña lateral de CONFIGURACIÓN ⚙ para regresar a la pantalla principal de configuración.

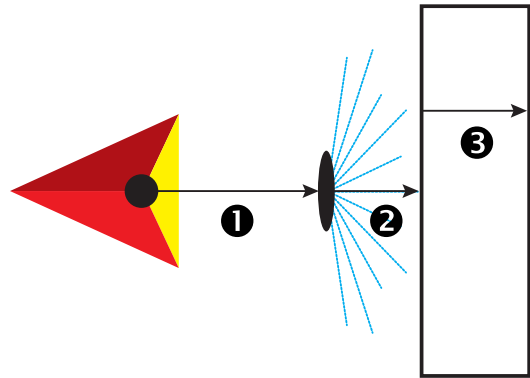
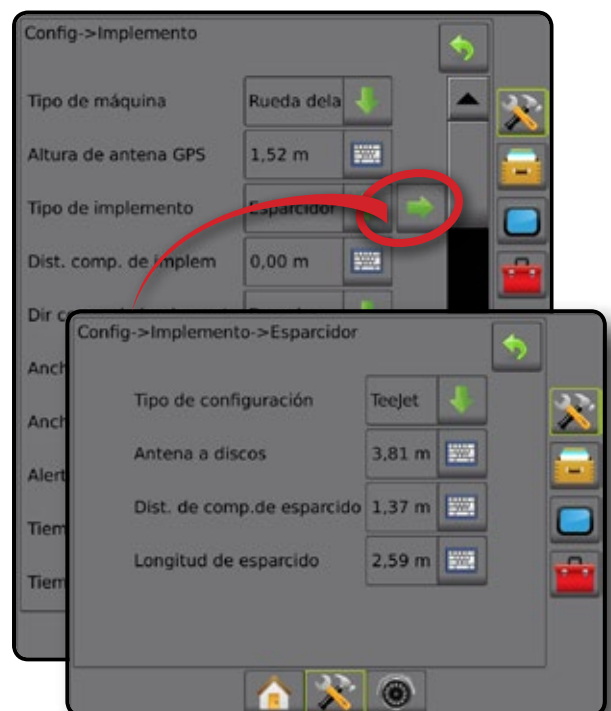


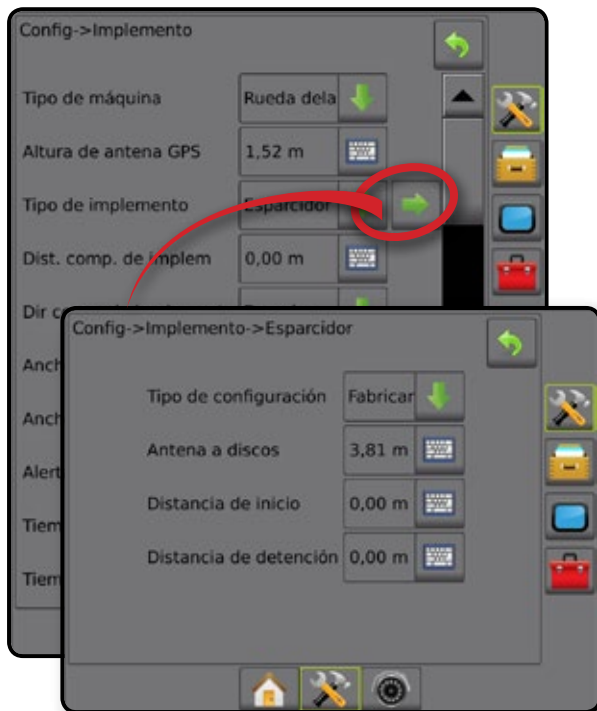
Figura 8-11: Opciones de configuración de implemento en modo esparcidor TeeJet



Tipo de implemento de esparcidor OEM

1. Seleccione el tipo de implemento **Esparcidor** en la pantalla de implemento.
2. Presione la flecha PÁGINA SIGUIENTE ➡.
3. Seleccione entre:
 - ▶ Tipo de configuración: se utiliza para seleccionar el tipo de esparcidor **OEM**
 - ▶ Antena a discos: se utiliza para introducir la distancia entre la antena GPS a los discos de entrega o mecanismo de dispersión. El rango es de 0,0 a 50,0 metros
 - ▶ Distancia de inicio: se utiliza para configurar la distancia de inicio al salir de un área aplicada. Consulte el valor al fabricante del esparcidor.
 - ▶ Distancia de detención: se utiliza para configurar la distancia de detención al entrar a un área aplicada. Consulte el valor al fabricante del esparcidor.
4. Presione la flecha de RETORNO ↶ para regresar a la pantalla de implemento o la pestaña lateral de CONFIGURACIÓN ⚙ para regresar a la pantalla principal de configuración.


Figura 8-12: Opciones de configuración de implemento en modo esparcidor OEM



CONFIGURACIÓN DE SMARTCABLE O MÓDULO DE CONTROLADOR DE SECCIÓN

La configuración de SmartCable o del módulo de controlador de sección se utiliza cuando en el sistema no hay un Smartcable o un módulo de controlador de sección (SDM). La barra o el área de entrega se pueden introducir hasta en un máximo de 15 secciones. Cada sección puede variar en anchura y, en el modo de esparcidor, puede variar en longitud. Opciones adicionales disponibles con SDM incluyen traslape de aplicaciones, demora de aplicaciones y el modo escalonado.

NOTA: Si hay un SmartCable o un módulo de controlador de sección (SDM), consulte "Configuración de sección única" para ver los pasos de configuración.

1. Presione la pestaña lateral CONFIGURACIÓN .
2. Presione **Implemento**.
3. Seleccione entre:
 - ▶ Tipo de máquina: se utiliza para seleccionar el tipo de máquina que mejor represente su máquina.
 - ▶ Altura de antena GPS: se utiliza para medir la altura de la antena desde el suelo. El rango es de 0,0 a 10,0 metros.
 - ▶ Tipo de implemento: se utiliza para seleccionar la disposición de las secciones para la ubicación del producto aplicado.
 - ▶ Diseño de implemento simétrico: se utiliza para establecer si las secciones están emparejadas y por lo tanto comparten los mismos valores de anchura, compensación y longitud
 - ▶ Distancia comp. de implemento **1** se utiliza para introducir la distancia entre la línea central de la máquina al centro del implemento. El rango es de 0 a 10,0 metros
NOTA: Para obtener instrucciones de instalación detalladas, consulte la sección de compensación de implemento de este capítulo.
 - ▶ Dir. comp. de implemento **1** dirección de la línea central de la máquina al centro del implemento mientras esté orientado hacia delante de la máquina
 - ▶ Número de secciones de implemento: se utiliza para seleccionar el número de secciones del implemento
 - ▶ Ancho de guía: se utiliza para introducir la distancia entre las guías. El rango es de 1,0 a 75,0 metros
 - ▶ Ancho de aplicación [tipo de implemento recto o tipo de implemento escalonado]: se utiliza para introducir el ancho total de todas las secciones del implemento. Cada sección puede tener un ancho diferente. Las secciones están numeradas de izquierda a derecha mientras estén orientadas hacia delante de la máquina. El rango para cada sección es de 0,0 a 75,0 metros. El total para todas las secciones debe ser mayor a 1,0 metro.
 - ▶ Ancho de trabajo [tipo de implemento esparcidor]: se utiliza para introducir el ancho total de todas las secciones del implemento. Cada sección puede tener un ancho diferente. Las secciones están numeradas de izquierda a derecha mientras estén orientadas hacia delante de la máquina. El rango para cada sección es de 0,0 a 75,0 metros. El total para todas las secciones debe ser mayor a 1,0 metro.


4. Presione la flecha PÁGINA SIGUIENTE  para configurar las opciones específicas del implemento.

Figura 8-13: Implemento: Smartcable o Módulo de controlador de sección

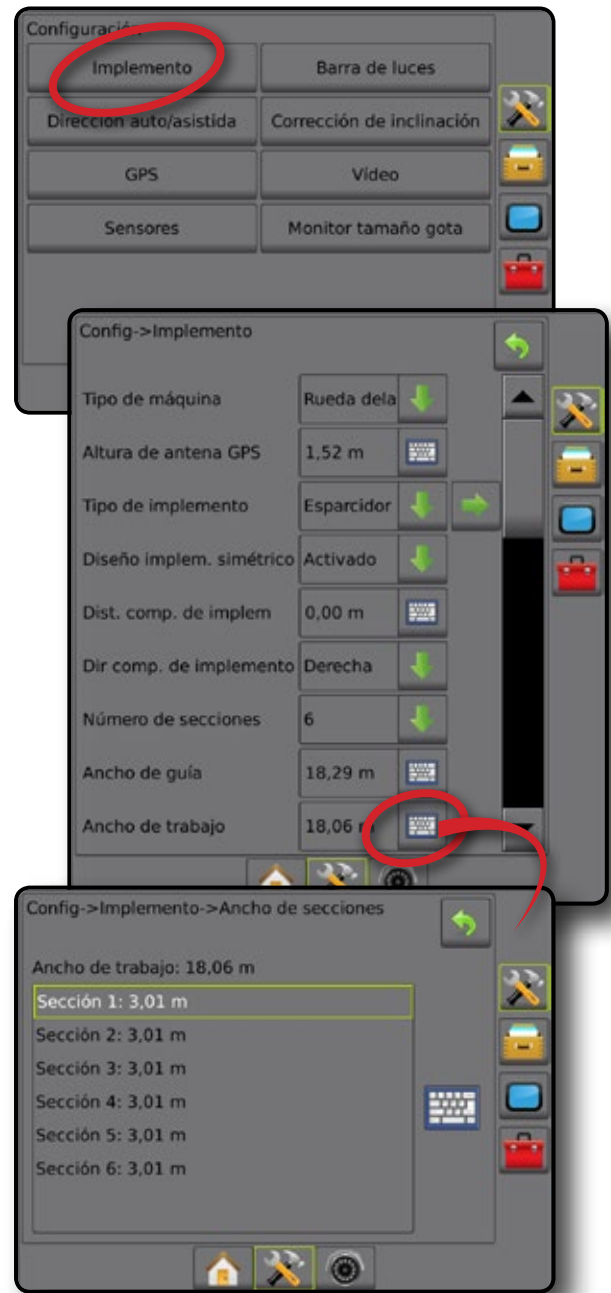
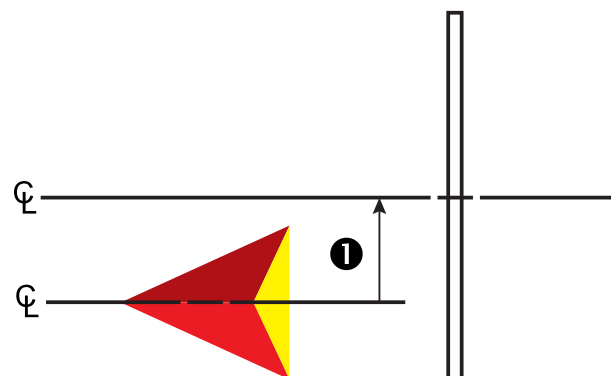


Figura 8-14: Distancia de compensación de implemento y dirección



Tipo de implemento recto

1. Seleccione el tipo de implemento **Recto** en la pantalla de implemento.
2. Presione la flecha PÁGINA SIGUIENTE ➡.
3. Seleccione entre:
 - ▶ Dirección de compensación de la barra: se utiliza para seleccionar si la barra se encuentra al frente o detrás de la antena GPS conforme el vehículo avanza hacia adelante
 - ▶ Distancia de barra a la antena ①: se utiliza para ingresar la distancia de la antena GPS a la barra. El rango es de 0,0 a 50,0 metros.
 - ▶ Traslape: se utiliza para seleccionar la cantidad de traslape permitido cuando las secciones se encienden y se apagan durante el uso de control de sección de barra automático
 - ▶ Tiempo de demora activado: se utiliza para establecer el tiempo en que cada sección se enciende al entrar en un área que no ha sido aplicada. Si la aplicación se enciende demasiado pronto al entrar en un área sin aplicar, disminuya el tiempo de demora activado Si la aplicación se enciende demasiado tarde, aumente el tiempo de demora activado. El rango es de 0 a 10 segundos.
 - ▶ Tiempo de demora desactivado: se utiliza para establecer el tiempo en que cada sección se apaga al entrar en un área que ha sido aplicada. Si la aplicación se apaga demasiado pronto al entrar en un área aplicada, disminuya el tiempo de demora desactivado Si la aplicación se apaga demasiado tarde, aumente el tiempo de demora desactivado. El rango es de 0 a 10 segundos.
4. Presione la flecha de RETORNO ↶ para regresar a la pantalla de implemento o la pestaña lateral de CONFIGURACIÓN ⚙ para regresar a la pantalla principal de configuración.

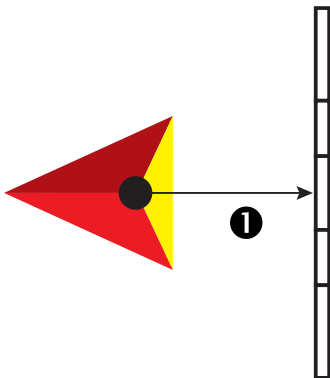


Figura 8-15: Opciones de configuración de implemento en modo recto

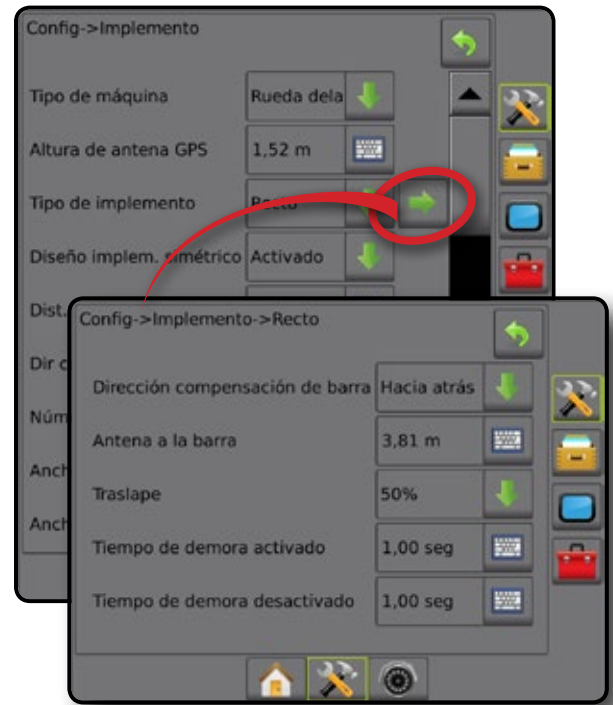
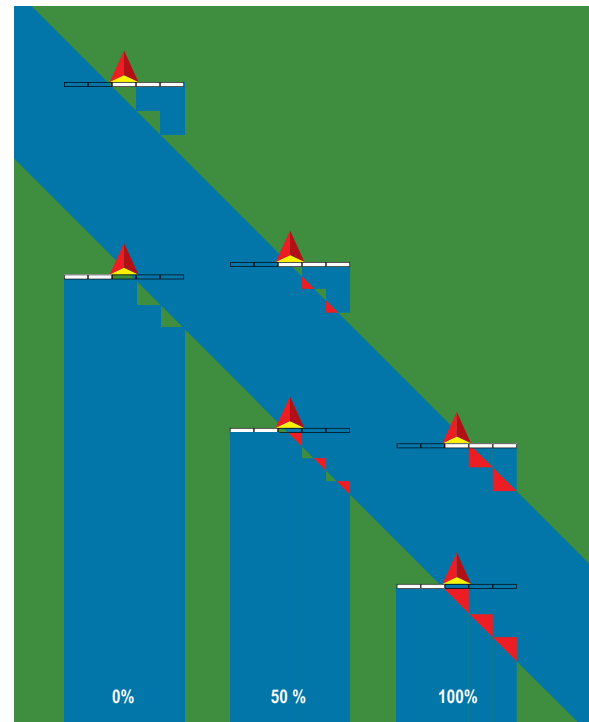


Figura 8-16: Traslape



Tipo de implemento de esparcidor TeeJet

1. Seleccione el tipo de implemento **Esparcidor** en la pantalla de implemento.
2. Presione la flecha PÁGINA SIGUIENTE ➡.
3. Seleccione entre:
 - ▶ Tipo de configuración: se utiliza para seleccionar el tipo de esparcidor **TeeJet**
 - ▶ Antena a discos ❶: se utiliza para introducir la distancia entre la antena GPS a los discos de entrega o mecanismo de dispersión. El rango es de 0,0 a 50,0 metros
 - ▶ Traslape: se utiliza para seleccionar la cantidad de traslape permitido cuando las secciones se encienden y se apagan durante el uso de control de sección de barra automático
 - ▶ Tiempo de demora activado: se utiliza para establecer el tiempo en que cada sección se enciende al entrar en un área que no ha sido aplicada. Si la aplicación se enciende demasiado pronto al entrar en un área sin aplicar, disminuya el tiempo de demora activado Si la aplicación se enciende demasiado tarde, aumente el tiempo de demora activado. El rango es de 0 a 10 segundos.
 - ▶ Tiempo de demora desactivado: se utiliza para establecer el tiempo en que cada sección se apaga al entrar en un área que ha sido aplicada. Si la aplicación se apaga demasiado pronto al entrar en un área aplicada, disminuya el tiempo de demora desactivado Si la aplicación se apaga demasiado tarde, aumente el tiempo de demora desactivado. El rango es de 0 a 10 segundos.
 - ▶ Distancia de compensación de esparcidor ❷: se utiliza para introducir la distancia de compensación de los discos o el mecanismo de dispersión, al lugar donde el producto toca por primera vez el suelo en la sección 1. El rango es de 0,0 a 75,0 metros.
 - ▶ Compensación de sección ❸: se utiliza para introducir la distancia de compensación del borde delantero de la sección 1 (la línea de compensación del esparcidor) para el borde delantero de cada sección. La sección 1 siempre es 0,0 metros Todas las demás secciones pueden tener distancias diferentes. Las secciones están numeradas de izquierda a derecha mientras estén orientadas hacia delante de la máquina. El rango es de 0,0 a 75,0 metros.
 - ▶ Longitud de esparcidor ❹: se utiliza para introducir la duración de la aplicación de cada sección. Cada sección puede tener una longitud diferente. Las secciones están numeradas de izquierda a derecha mientras estén orientadas hacia delante de la máquina. El rango es de 0,0 a 75,0 metros.
4. Presione la flecha de RETORNO ↩ para regresar a la pantalla de implemento o la pestaña lateral de CONFIGURACIÓN ⚙ para regresar a la pantalla principal de configuración.

Figura 8-17: Opciones de configuración de implemento en modo esparcidor TeeJet

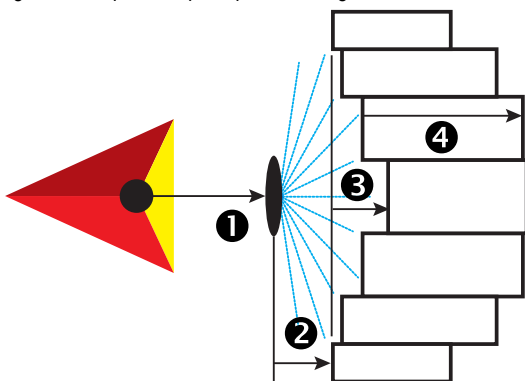
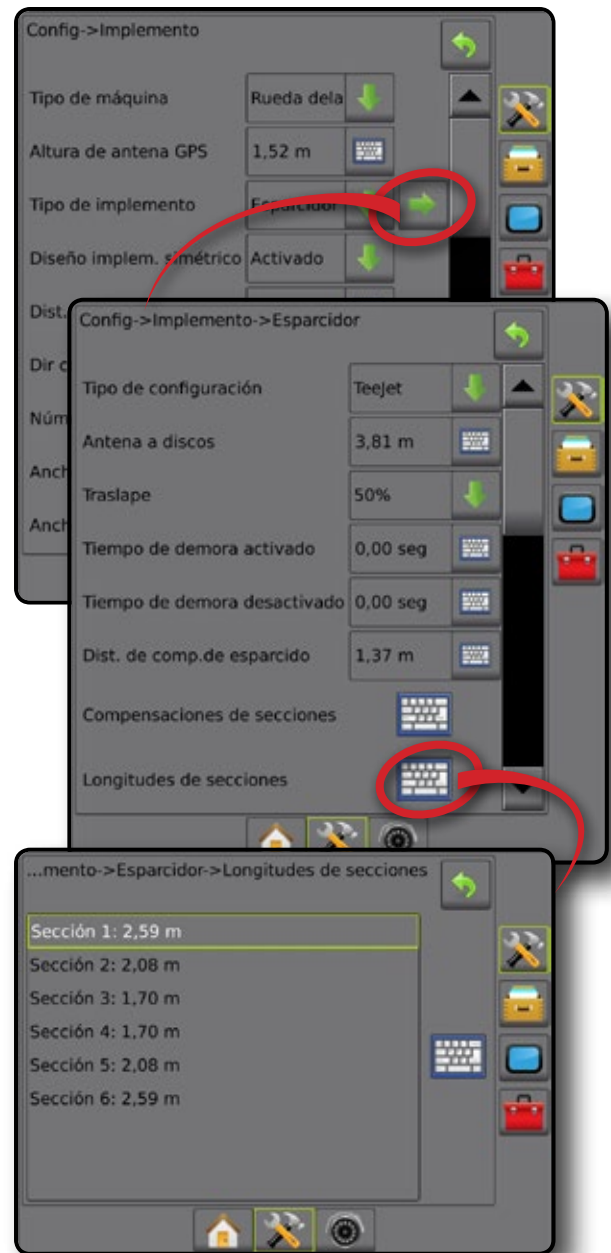
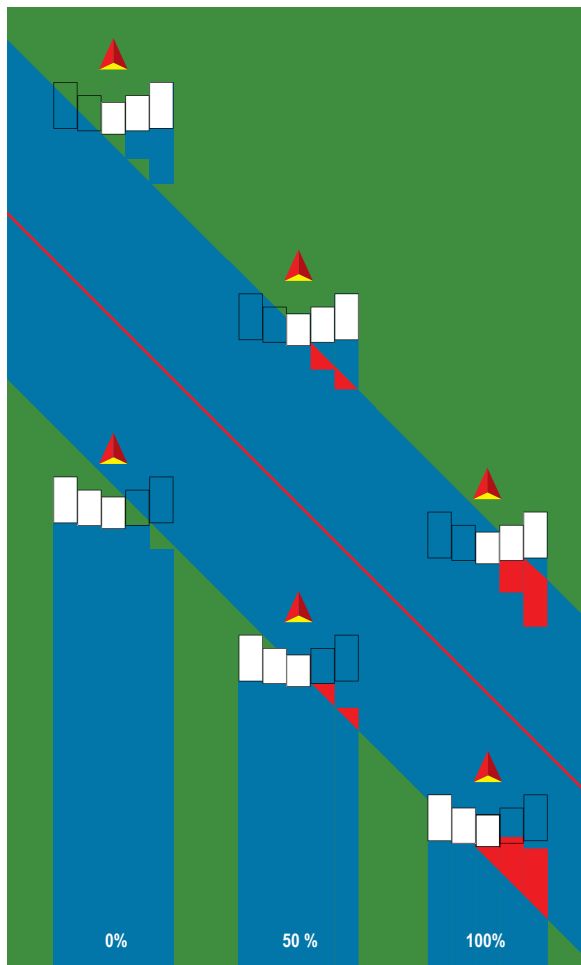


Figura 8-18: Traslape

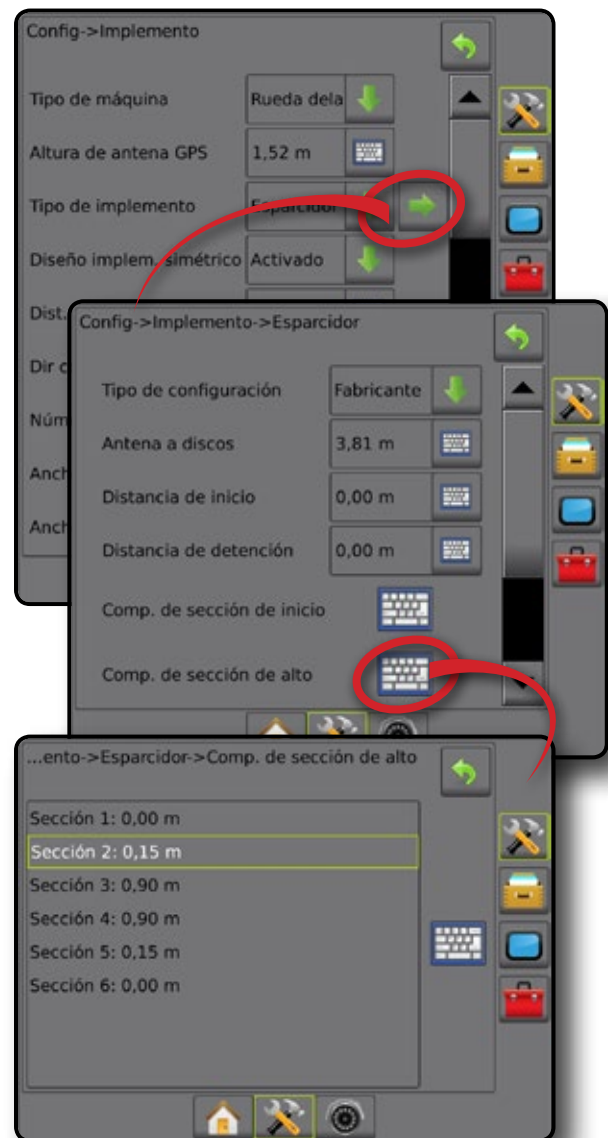


Tipo de implemento de esparcidor OEM

1. Seleccione el tipo de implemento **Esparcidor** en la pantalla de implemento.
2. Presione la flecha PÁGINA SIGUIENTE ➡.
3. Seleccione entre:
 - ▶ Tipo de configuración: se utiliza para seleccionar el tipo de esparcidor **OEM**.
 - ▶ Antena a discos: se utiliza para introducir la distancia entre la antena GPS a los discos de entrega o mecanismo de dispersión. El rango es de 0,0 a 50,0 metros.
 - ▶ Distancia de inicio: se utiliza para configurar la distancia de inicio al salir de un área aplicada. Consulte el valor al fabricante del esparcidor.
 - ▶ Distancia de detención: se utiliza para configurar la distancia de detención al entrar a un área aplicada. Consulte el valor al fabricante del esparcidor.
 - ▶ Compensación de inicio de sección: se utiliza para configurar la distancia de compensación del borde delantero de la sección 1 al borde delantero de cada sección. La sección 1 siempre es 0,0 metros. Todas las demás secciones pueden tener distancias diferentes. Las secciones están numeradas de izquierda a derecha mientras estén orientadas hacia delante de la máquina. Consulte el valor al fabricante del esparcidor.
 - ▶ Compensación de detención de sección: se utiliza para configurar la distancia de compensación del borde delantero de la sección 1 al borde posterior de cada sección. Cada sección puede tener una distancia diferente. Las secciones están numeradas de izquierda a derecha mientras estén orientadas hacia delante de la máquina. Consulte el valor al fabricante del esparcidor.

4. Presione la flecha de RETORNO ↶ para regresar a la pantalla de implemento o la pestaña lateral de CONFIGURACIÓN ⚙ para regresar a la pantalla principal de configuración.

Figura 8-19: Opciones de configuración de implemento en modo esparcidor OEM



Tipo de implemento escalonado

1. Seleccione el tipo de implemento **Escalonado** en la pantalla de implemento.
2. Presione la flecha PÁGINA SIGUIENTE ➡.
3. Seleccione entre:
 - ▶ Dirección de compensación de la sección 1: se utiliza para establecer si la sección 1 (el punto cero de las compensaciones de la sección) se encuentra al frente o detrás de la antena GPS conforme el vehículo avanza hacia adelante.
 - ▶ Distancia de la antena a la sección 1 ①: se utiliza para introducir la distancia desde la antena GPS a la sección 1 (el punto cero de las compensaciones de la sección). El rango es de 0,0 a 50,0 metros.

- ▶ **Traslape:** se utiliza para seleccionar la cantidad de traslape permitido cuando las secciones se encienden y se apagan durante el uso de control de sección de barra automática.
 - ▶ **Tiempo de demora activado:** se utiliza para establecer el tiempo en que cada sección se enciende al entrar en un área que no ha sido aplicada. Si la aplicación se enciende demasiado pronto al entrar en un área sin aplicar, disminuya el tiempo de demora activado. Si la aplicación se enciende demasiado tarde, aumente el tiempo de demora activado. El rango es de 0 a 10 segundos.
 - ▶ **Tiempo de demora desactivado:** se utiliza para establecer el tiempo en que cada sección se apaga al entrar en un área que ha sido aplicada. Si la aplicación se apaga demasiado pronto al entrar en un área aplicada, disminuya el tiempo de demora desactivado. Si la aplicación se apaga demasiado tarde, aumente el tiempo de demora desactivado. El rango es de 0 a 10 segundos.
 - ▶ **Compensaciones de sección ②:** se utiliza para configurar la distancia de compensación desde la sección 1 (la línea de distancia de la antena a la sección 1) hasta cada sección. El valor de compensación positivo desplazará la sección hacia atrás de la sección 1. El valor de compensación negativo desplazará la sección hacia adelante de la sección 1. La sección 1 siempre es 0 metros. Todas las demás secciones pueden tener distancias diferentes. Las secciones están numeradas de izquierda a derecha mientras estén orientadas hacia delante de la máquina. El rango es de -75,0 a 75,0 metros.
4. Presione la flecha de RETORNO ↩ para regresar a la pantalla de implemento o la pestaña lateral de CONFIGURACIÓN ⚙ para regresar a la pantalla principal de configuración.

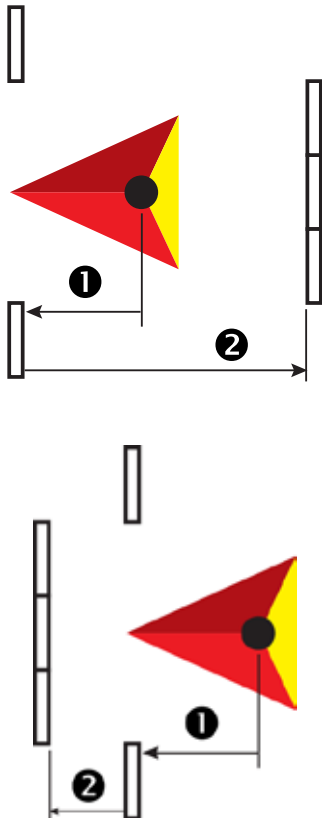


Figura 8-20: Opciones de configuración de implemento en modo escalonado

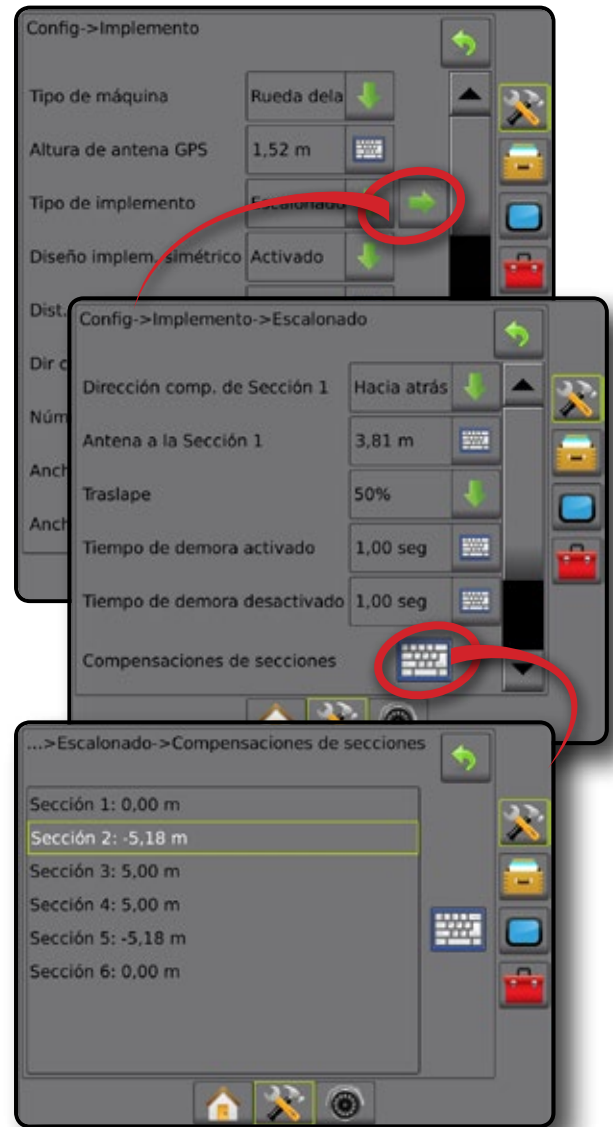
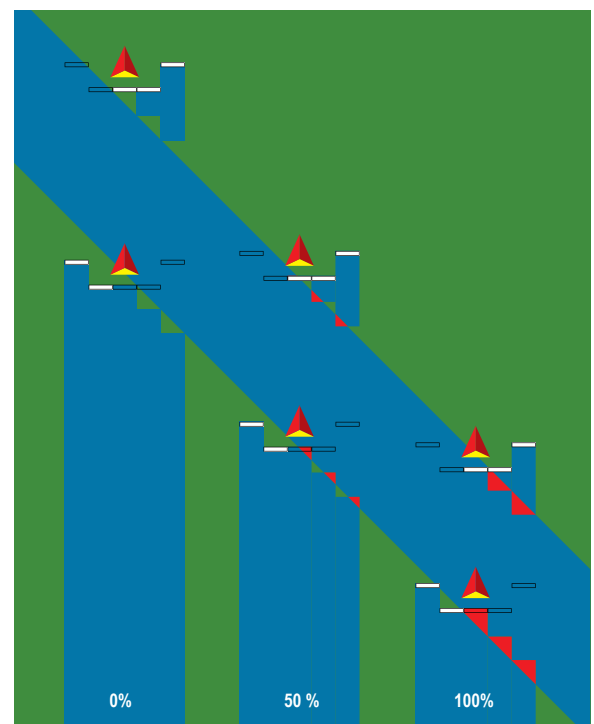


Figura 8-21: Traslape



AJUSTAR DISTANCIA DE COMPENSACIÓN DE IMPLEMENTO

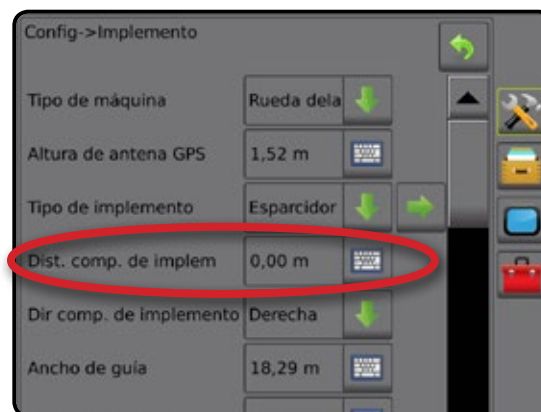
La distancia de compensación de implemento se utiliza para introducir la distancia desde la línea central de la máquina hasta el centro del implemento. Cuando la asignación en pantalla no muestra ningún traslape ni intervalo, sin embargo, la aplicación de lote produce un traslape o intervalo de modo consistente hacia un solo lado en la dirección de desplazamiento, se deberá calcular un ajuste a la distancia de compensación de implemento y ser llevado al valor de la distancia de compensación del implemento.

Si utiliza un aspersor o esparcidor autopropulsado, utilice el cálculo de ajuste de compensación de GPS para determinar el ajuste de distancia de compensación del implemento.

Si usa un implemento arrastrado o remolcado, utilice el cálculo de ajuste de compensación del implemento para determinar el ajuste de la distancia de compensación del implemento.

NOTA: Durante el uso de la dirección automática/asistida, si la asignación en la pantalla muestra traslapes e intervalos, es posible que deban realizarse ajustes a la configuración de dirección automática/asistida.

Figura 8-22: Distancia comp. de implemento



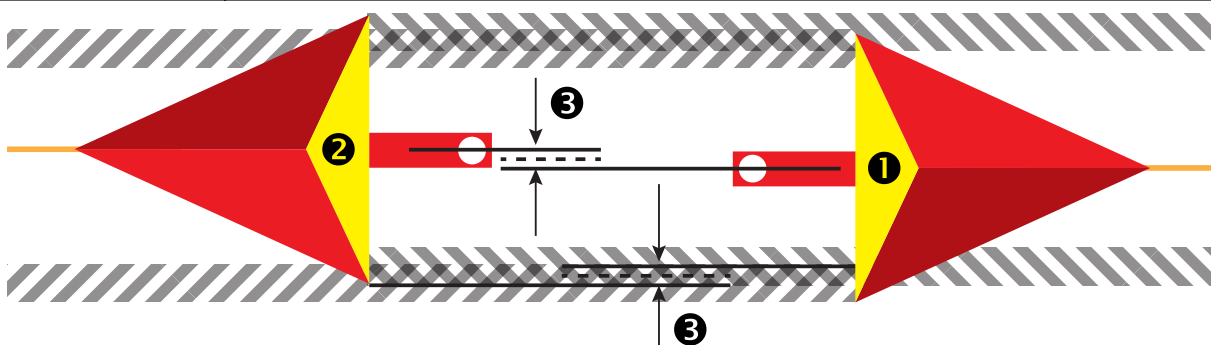
Cálculo de ajuste de compensación de GPS

Para calcular un ajuste de compensación de GPS utilizando la misma guía:

1. Cree una línea AB recta.
2. Con la dirección automática/asistida activada, conduzca en pasada ❶ al menos 30 metros y coloque marcadores en la barra de tracción o junto a la máquina.
3. Gire y active la dirección automática/asistida sobre el paso ❷ en la misma guía AB. Coloque marcadores en la barra de tracción o junto a la máquina, o deténgase mientras esté en la guía AB junto a las marcas que colocó sobre el paso ❶.
4. Mida la diferencia ❸ entre las marcas de pasada ❶ y pase ❷.
5. Divida entre dos la distancia medida ❸. La diferencia será el ajuste de compensación.
6. Aumente o disminuya la distancia de compensación según sea necesario dependiendo de dónde se produzca el traslape de la aplicación de lote y la configuración actual de dirección de compensación del implemento.

Traslape de la aplicación de lote	Configuración de compensación actual		
	Dirección de compensación = izquierda	Dirección de compensación = derecha	Dirección de compensación = derecha distancia de compensación = 0 m
A la derecha del paso ❶	Aumente el valor de compensación de distancia	Disminuya el valor de compensación de distancia	Aumente el valor de compensación de distancia
A la izquierda del paso ❶	Disminuya el valor de compensación de distancia	Aumente el valor de compensación de distancia	Cambie para implementar la dirección de compensación hacia la izquierda y aumente el valor de compensación de distancia

Figura 8-23: Distancia de compensación de GPS



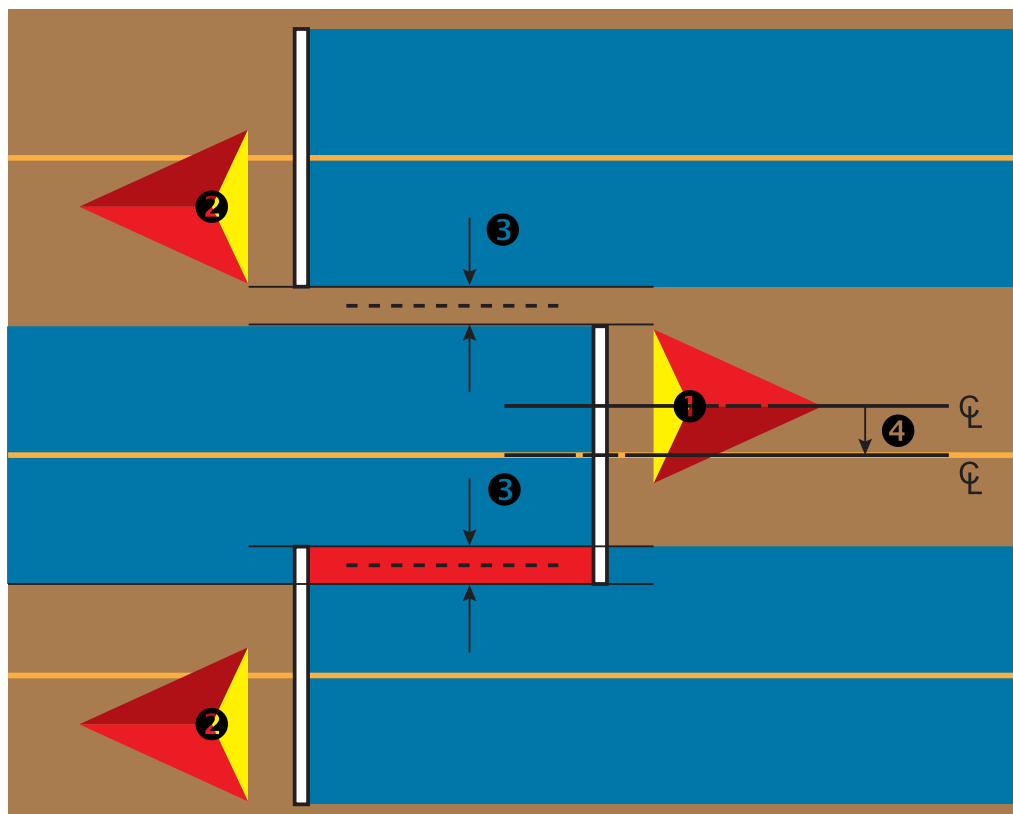
Ajustar compensación de implemento

Para calcular un ajuste de compensación de implemento con las guías adyacentes:

1. Cree una línea AB recta.
2. Con la dirección automática/asistida activada, conduzca por el paso ❶ como si estuviera operando el implemento y coloque marcas en los bordes exteriores del implemento.
3. Gire y active la dirección automática/asistida sobre el paso ❷ en la guía AB adyacente. Coloque banderas adicionales en los bordes exteriores del implemento o deténgase mientras que esté en la guía AB junto a las banderas que colocó sobre el paso ❶.
4. Mida la diferencia ❸ entre las marcas de pasada ❶ y pase ❷.
5. Divida entre dos la distancia medida ❸. La diferencia será el ajuste de compensación.
6. Aumente o disminuya la distancia de compensación ❹ según sea necesario dependiendo de dónde se produzca el traslape de la aplicación de lote y la configuración actual de dirección de compensación del implemento.

Aplicación de lote	Configuración de compensación actual		
	Dirección de compensación = izquierda	Dirección de compensación = derecha	Dirección de compensación = derecha distancia de compensación = 0 m
Traslape en la derecha del paso ❶ o Intervalo en la izquierda del paso ❶	Aumente el valor de compensación de distancia	Disminuya el valor de compensación de distancia	Aumente el valor de compensación de distancia
Traslape en la izquierda del paso ❶ o Intervalo en la derecha de paso ❶	Disminuya el valor de compensación de distancia	Aumente el valor de compensación de distancia	Cambie para implementar la dirección de compensación hacia la izquierda y aumente el valor de compensación de distancia

Figura 8-24: Distancia de compensación de implemento y dirección



CONFIGURACIONES Y RANGOS DE FÁBRICA

Sección única

Descripción	Configuración de fábrica	Rango
Tipo de máquina	Rueda dela	
Altura de antena GPS	3,81 m	0,0 a 10,0 m
Tipo de implemento	Recto	
Dist. comp. de implemento	0,0 m	0,0 a 10,0 m
Dirección de compensación de implemento	Derecho	
Ancho de guía	18,288 m	1,0 a 75,0 m
Ancho de aplicación/ancho de trabajo	3,6576 m	1,0 a 75,0 m
Alarma de área aplicada	Desactivada	
Alarma de salida	0,0 seg.	0,0 a 10,0 seg.
Alarma de entrada	0,0 seg.	0,0 a 10,0 seg.

Tipo de implemento recto

Descripción	Configuración de fábrica	Rango
Dirección de compensación de la barra	Hacia atrás	
Antena a barra	0,0 m	0,0 a 50,0 m

Tipo de implemento de esparcidor TeeJet

Descripción	Configuración de fábrica	Rango
Tipo de configuración	TeeJet	
Antena a discos	0,0 m	0,0 a 50,0 m
Distancia de compensación de esparcidor	0,0 m	0,0 a 75,0 m
Longitud de esparcidor	0,0 m	0,0 a 75,0 m

Tipo de implemento de esparcidor OEM

Descripción	Configuración de fábrica	Rango
Tipo de configuración	OEM	
Antena a discos	0,0 m	0,0 a 50,0 m
Distancia de inicio	Consulte el valor al fabricante del esparcidor.	
Distancia de detención	Consulte el valor al fabricante del esparcidor.	

Smartcable o Módulo de controlador de sección

Descripción	Configuración de fábrica	Rango
Tipo de máquina	Rueda dela	
Altura de antena GPS	3,81 m	0,0 a 10,0 m
Tipo de implemento	Recto	
Diseño de implem. simétrico	Activado	
Dist. comp. de implemento	0,0 m	0,0 a 10,0 m
Dirección de compensación de implemento	Derecho	
Número de secciones de implemento	Depende del cable o SDM	
Ancho de guía	18,288 m	1,0 a 75,0 m
Ancho de aplicación/ancho de trabajo	El total para todas las secciones debe ser mayor a 1,0 m.	
Ancho de sección	3,6576 m	0,0 a 75,0 m

Tipo de implemento recto

Descripción	Configuración de fábrica	Rango
Dirección de compensación de la barra	Hacia atrás	
Antena a barra	0,0 m	0,0 a 50,0 m
Traslape	50 %	
Tiempo de demora activado	1,0 seg.	0,0 a 10,0 seg.
Tiempo de demora desactivado	1,0 seg.	0,0 a 10,0 seg.

Tipo de implemento de esparcidor TeeJet

Descripción	Configuración de fábrica	Rango
Tipo de configuración	TeeJet	
Antena a discos	0,0 m	0,0 a 50,0 m
Traslape	50 %	
Tiempo de demora activado	0,0 seg.	0,0 a 10,0 seg.
Tiempo de demora desactivado	0,0 seg.	0,0 a 10,0 seg.
Distancia de compensación de esparcidor	0,0 m	0,0 a 75,0 m
Compensaciones de sección	0,0 m	0,0 a 75,0 m
Longitud de esparcidor	0,0 m	0,0 a 75,0 m

Tipo de implemento de esparcidor OEM

Descripción	Configuración de fábrica	Rango
Tipo de configuración	OEM	
Antena a discos	0,0 m	0,0 a 50,0 m
Distancia de inicio	Consulte el valor al fabricante del esparcidor.	
Distancia de detención	Consulte el valor al fabricante del esparcidor.	
Compensaciones de inicio de sección	Consulte el valor al fabricante del esparcidor.	
Compensaciones de detención de sección	Consulte el valor al fabricante del esparcidor.	

Tipo de implemento escalonado

Descripción	Configuración de fábrica	Rango
Dirección de compensación de Sección 1	Hacia atrás	
Distancia de antena a sección 1	0,0 m	0,0 a 50,0 m
Traslape	50 %	
Tiempo de demora activado	1,0 seg.	0,0 a 10,0 seg.
Tiempo de demora desactivado	1,0 seg.	0,0 a 10,0 seg.
Compensaciones de sección	0,0 m	-75,0 a 75,0 m

CAPÍTULO 9: CONTROL DE TAMAÑO DE GOTAS

La configuración del Control de tamaño de gotas se utiliza para configurar y activar el Control de tamaño de gotas (DSM). Se requiere un kit de interfaz del sensor de presión para activar el Control de tamaño de gotas. El DSM está disponible en todas las páginas de guía a través de la barra de estados.

CONFIGURACIÓN DEL CONTROL DE TAMAÑO DE GOTAS

Sensor de presión

Si un kit de interfaz de sensor de presión está presente, se utilizan las opciones del sensor de presión para introducir la clasificación de presión máxima de fábrica del sensor y establecer alarmas de alta presión y de baja presión que determina el usuario.

NOTA: Si se está utilizando un kit de interfaz de sensor de presión, el Control de tamaño de gotas estará disponible.







1. Presione la pestaña lateral CONFIGURACIÓN .
2. Presione **Sensores**.
3. Presione **Sensor de presión**.
4. Presione el icono TECLADO  para seleccionar entre:
 - ▶ Clasificación de presión máxima: se utiliza para establecer la clasificación de presión máxima del sensor de presión, según las recomendaciones del fabricante
 - ▶ Alarma de baja presión: se utiliza para introducir el punto de baja presión determinado por el usuario en el cual sonará la alarma
 - ▶ Alarma de alta presión: se utiliza para introducir el punto de alta presión determinado por el usuario en el cual sonará la alarma
5. Utilice el teclado numérico para introducir un valor.
6. Presione el icono ACEPTAR  para guardar la configuración o el icono CANCELAR  para salir del teclado sin guardar.
7. Presione la flecha de RETORNO  o la pestaña lateral de CONFIGURACIÓN  para regresar a la pantalla de Configuración principal.

Figura 9-1: Sensor de presión



Control de tamaño de gotas

Cuando un kit de interfaz de sensor de presión está presente, el Control de tamaño de gotas se utiliza para activar/desactivar el Control de tamaño de gotas (DSM), preestablecer hasta cinco (5) boquillas y seleccionar la boquilla actual.




1. Presione la pestaña lateral CONFIGURACIÓN .
2. Presione **Monitor tamaño gota**.
3. Seleccione si el Control de tamaño de gotas está activado o desactivado.
4. Cuando esté activado, seleccione entre:
 - ▶ Valores preestablecidos de boquilla: selecciona hasta (5) boquillas para recuperar rápidamente
 - ▶ Boquilla actual: selecciona la boquilla actual para determinar la información del tamaño de la gota
5. Presione la flecha de RETORNO  o la pestaña lateral de CONFIGURACIÓN  para regresar a la pantalla de Configuración principal.

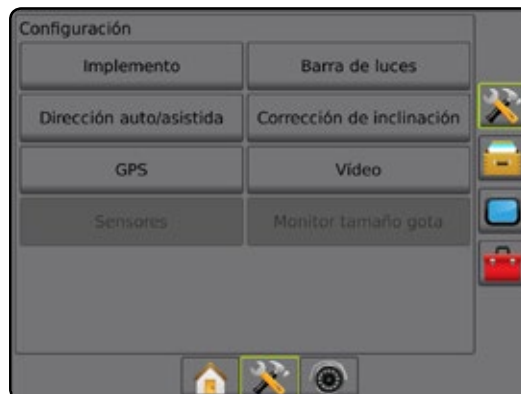
Figura 9-2: Control de tamaño de gotas y boquillas



Control de tamaño de gotas no disponible


Si un kit de interfaz de sensor de presión no está instalado, las opciones de configuración no estarán disponibles.

Figura 9-3: No se detecta el kit de interfaz de sensor de presión



Activar/desactivar Control de tamaño de gotas

Establezca el Control de tamaño de gotas (DSM) como activado o desactivado.

1. Presione la flecha ABAJO  para obtener acceso a la lista de opciones.
2. Seleccione:
 - ▶ Activado
 - ▶ Desactivado

Si DSM está configurado como "desactivado", todas las capacidades de la boquilla y funciones de configuración se desactivarán (las opciones aparecerán en gris).

Figura 9-4: Opciones DSM activadas y desactivadas

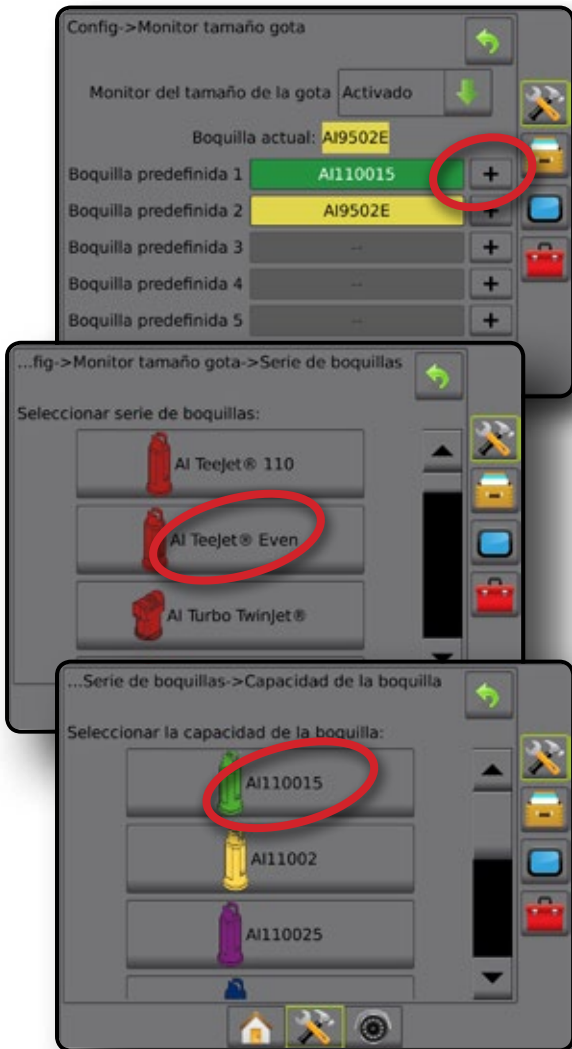


Valor predeterminado de boquilla

Los valores predeterminados de la boquilla permiten guardar hasta cinco boquillas para una recuperación rápida.

1. Presione: **+**.
2. Seleccione una serie de boquillas TeeJet.
3. Seleccione la capacidad de la boquilla.

Figura 9-5: Boquilla preestablecida



Boquilla actual

La boquilla actual muestra la boquilla activa para determinar la información actual del tamaño de la gota. Las boquillas deben ser preestablecidas para que estén disponibles para la selección de la boquilla actual.

1. Presione la boquilla deseada.

La boquilla seleccionada también estará visible en la pantalla de estado Gota/Presión de la barra de estado en las pantallas de guía.

Figura 9-7: Boquilla actual

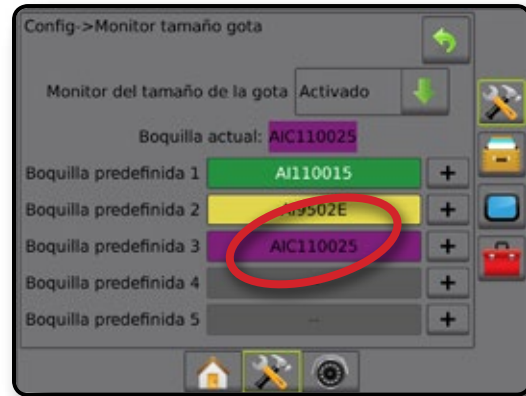
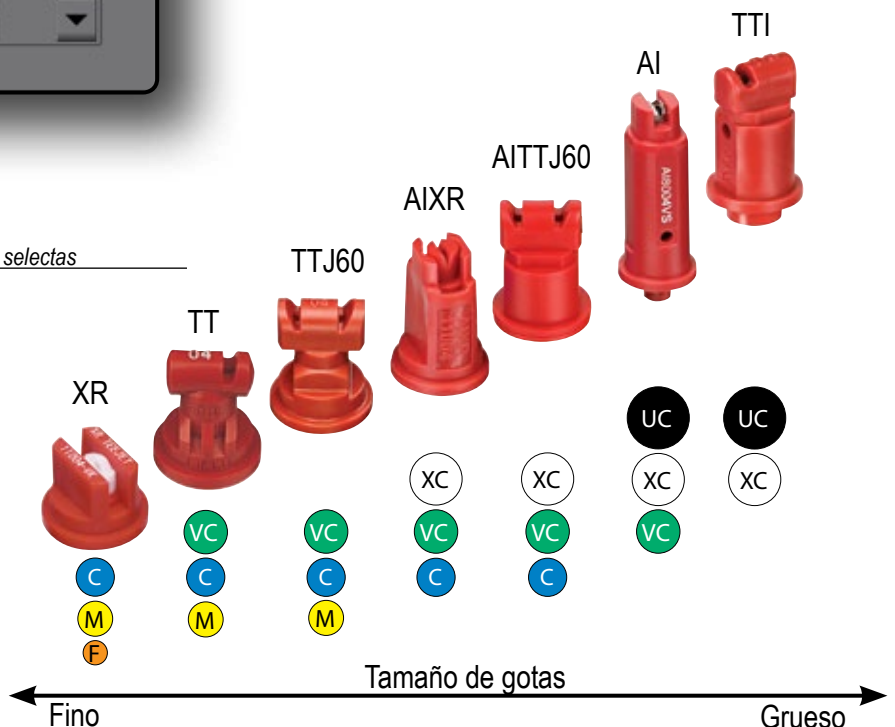


Figura 9-6: Tamaños de gotas para boquillas TeeJet selectas



OPERACIÓN DE CONTROL DE TAMAÑO DE GOTAS

Barra de estado

El estado de gota/presión muestra información sobre el estado actual del tamaño de la gota y la presión del sistema.

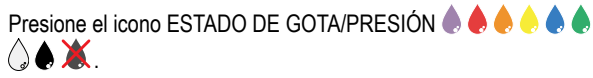
1. Presione el icono ESTADO DE GOTA/PRESIÓN .
2. Presione la pantalla en cualquier lugar para volver a la pantalla de guía.

Figura 9-8: Estado de gota/presión



Estado de gota/presión


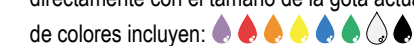

-  Con color = activado. El color de la gota está asociado directamente con el tamaño de la gota actual. Las opciones de colores incluyen: 
-  Tachada = Desactivada
- Sin icono = no hay kit de interfaz de sensor de presión instalado en el sistema

Gráfico del tamaño de la gota

Al elegir una boquilla de aspersión que produzca distintos tamaños de gotas en una de las ocho categorías de clasificación de tamaños de gota, es importante recordar que una sola boquilla puede producir diferentes clasificaciones de tamaños de gota a diferentes presiones. Una boquilla podría producir gotas medianas a bajas presiones, mientras que produce gotas finas a medida que aumenta la presión.

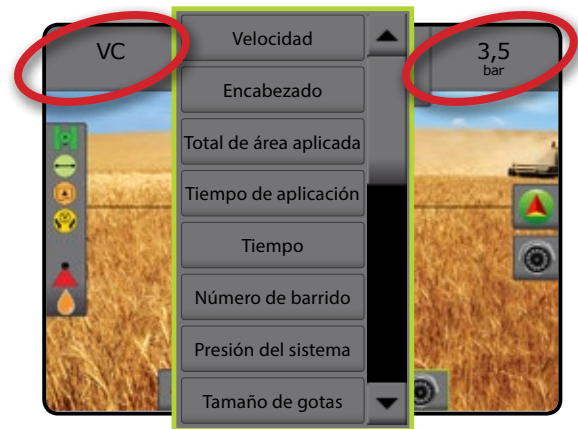
Categoría	Símbolo	Código de colores
Extremadamente fino	XF	Violeta
Muy fino	VF	Rojo
Fino	F	Naranja
Medio	M	Amarillo
Grueso	C	Azul
Muy grueso	VC	Verde
Extremadamente grueso	XC	Blanco
Ultra grueso	UC	Negro

Barra de guía

La barra de guía lo mantiene informado de su elección de la información seleccionable, lo que incluye la presión actual del sistema y el tamaño actual de las gotas.

1. Presione la caja INFORMACIÓN SELECCIONABLE.
2. Seleccione entre:
 - ▶ Presión del sistema: muestra la presión del sistema actual
 - ▶ Tamaño de gotas: muestra el tamaño de las gotas de boquilla actual
3. Presione fuera del cuadro de selección para volver a la pantalla de guía.

Figura 9-9: Información seleccionable de la barra de guía



Especificaciones de unidades

Dimensiones	Matrix Pro 570GS	16,15 × 14,91 × 5,84 cm
	Matrix Pro 840GS	27,0 × 18,0 × 6,0 cm
Peso	Matrix Pro 570GS	0,794 kg
	Matrix Pro 840GS	1,06 kg
Conector	Potencia/red CAN	Conxall de 8 pines
	Cámara	Conxall de 5 pines
	Velocidad/estado	Conxall de 8 pines <i>¡ADVERTENCIA! Algunas consolas Matrix originales tienen una conexión de cable Conxall de 4 pines. Los cables de 4 pines y 8 pines no son intercambiables.</i>
Ambiental	Almacenamiento	de -10 a +70 °C
	Operación	de 0 a +50 °C
	Humedad	90 % sin condensación
Pantalla	Matrix Pro 570GS	Resolución de 320 × 240 14,5 cm
	Matrix Pro 840GS	Resolución de 800 × 600 21,3 cm
Entrada/salida		USB 2.0
Requisito de potencia		< 9 vatios a 12 V c.c.

Derechos reservados

© 2013 TeeJet Technologies. Todos los derechos reservados. Ninguna parte de este documento o de los programas informáticos descritos en él se pueden reproducir, copiar, fotocopiar, traducir o reducir en cualquier forma o por cualquier medio, electrónico o legible por máquina, de grabación o cualquier otro, sin el consentimiento previo por escrito de TeeJet Technologies.

Marcas registradas

A menos que se indique lo contrario, todas las otras marcas o nombres de productos son marcas comerciales o marcas comerciales registradas de sus respectivas empresas u organizaciones.

Limitación de responsabilidad

TEEJET TECHNOLOGIES PROPORCIONA ESTA MATERIAL "TAL CUAL" SIN GARANTÍA DE NINGÚN TIPO, YA SEA EXPRESA O IMPLÍCITA. NO SE ASUME NINGUNA RESPONSABILIDAD DE DERECHOS O PATENTES. EN NINGÚN CASO SERÁ TEEJET TECHNOLOGIES RESPONSABLE POR CUALQUIER PÉRDIDA DE NEGOCIO, PÉRDIDA DE GANANCIAS, PÉRDIDA DE USO O DE DATOS, INTERRUPCIÓN DEL NEGOCIO, O POR DAÑOS INDIRECTOS, ESPECIALES, IMPREVISTOS, O RESULTANTES DE CUALQUIER TIPO, INCLUSO SI TEEJET TECHNOLOGIES HAYA SIDO ADVERTIDO DE TALES DAÑOS DERIVADOS DE SOFTWARE TEEJET TECHNOLOGIES.

MATRIX® PRO GS

MANUAL DEL USUARIO

Actualizaciones de productos disponibles

- Dirección automática FieldPilot®
- Dirección asistida UniPilot®
- Control de sección de la barra automatizado de BoomPilot®
- Módulo giroscópico de inclinación
- Módulos de selección de video para 8 cámaras máximo
- Receptor GPS externo o actualizaciones de antena
- Aplicación de organización de datos mejorados de enlace Fieldware® Link
- Kit de sensor de presión para el Control de tamaño de gotas



TeeJet Technologies
1801 Business Park Drive
Springfield, Illinois 62703
USA

www.teejet.com

TeeJet Aabybro
Mølhavevej 2
DK 9440 Aabybro
Dinamarca

TeeJet Technologies Orléans
431 Rue de la Bergeresse
45160 Olivet (Orléans)
Francia

TeeJet Technologies Sudamérica
Avenida João Paulo Ablas, n° 287
CEP: 06711-250
Cotia - São Paulo - Brasil

TeeJet Technologies
Centroamérica y el Caribe
Acceso B No. 102
Parque Industrial Jurica
76120 Querétaro, Qro.
México

A Subsidiary of  **Spraying Systems Co.**

98-05273-ES R4 Spanish/Español
© TeeJet Technologies 2013