

# MATRIX® PRO GS

## MANUAL DE USUARIO

Versión 4.33 del software

**MATRIX® PRO 840GS**



**MATRIX® PRO 570GS**

**TeeJet®**  
TECHNOLOGIES

A Subsidiary of  Spraying Systems Co.®

## 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 CONFIGURACIÓN DE UNIDAD .

Las opciones de configuración  se mostrarán primero. Se tiene acceso a Administración de datos , Configuración de la consola  y Herramientas  desde las teclas en las pestañas laterales.

### Configuración cultural

1. Presione la pestaña lateral CONSOLA .
2. Presione **Cultural**.


Cultura se usa para configurar unidades, el idioma y la zona horaria.

### Configuración del receptor de GNSS

1. Presione la pestaña lateral CONFIGURACIÓN .
2. Presione **Configuración del receptor de GNSS**.


La configuración del receptor de GNSS se utiliza para configurar el tipo de GNSS, el puerto de GNSS, la tasa de datos de GNSS y PRN, y además para ver la información del estado de GNSS.

### Configuración de implemento

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


La configuración de implemento se usa para establecer varios valores de configuración asociados con modo recto, modo de esparcidor o modo escalonado. La configuración variará según si está presente el sistema AutoSteer o BoomPilot.

### Configuración de la ubicación de asignación

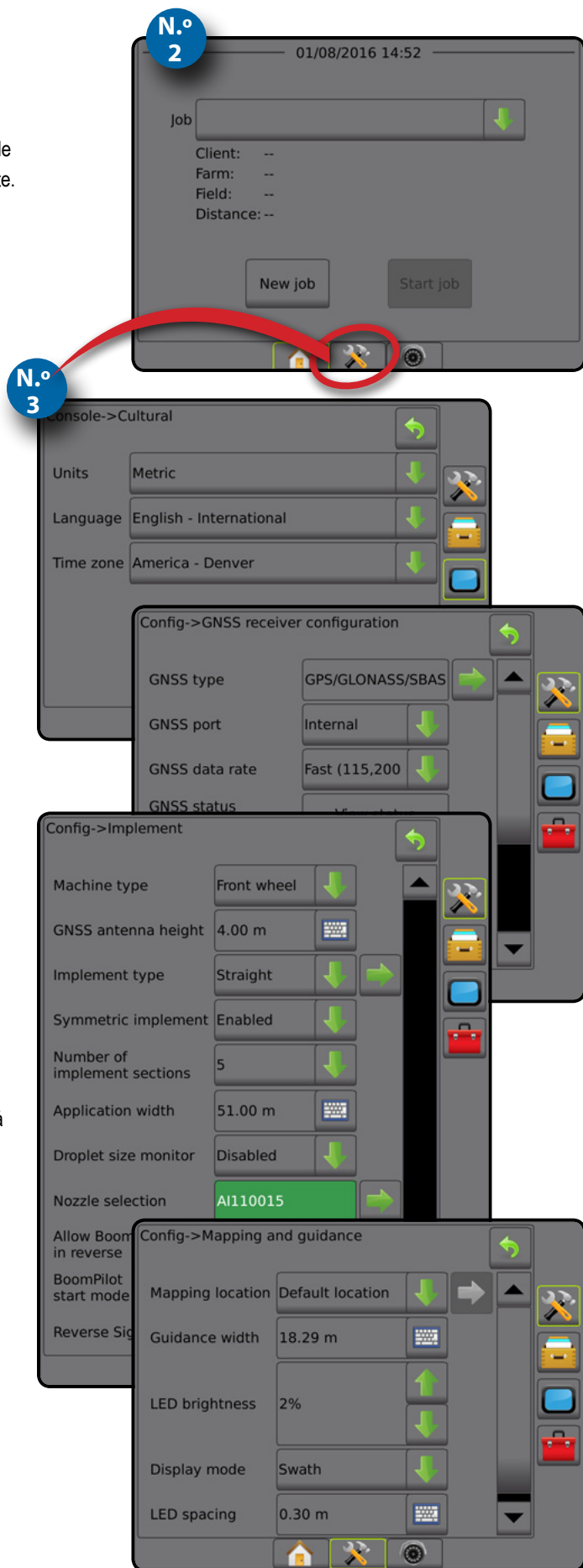
1. Presione la pestaña lateral CONFIGURACIÓN .
2. Presione **Asignación y guía**.

La ubicación de asignación establece la ubicación desde la cual tendrá lugar la generación de mapas del límite y el polígono.


### Configuración de AutoSteer

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

Cuando un módulo de control de dirección (SCM o SCM Pro) está presente, las opciones de piloto asistido/automático estarán disponibles. Para obtener instrucciones de configuración detalladas, consulte el manual de instalación de AutoSteer específico.



## Inicie un trabajo nuevo n.º 4

1. Presione la pestaña inferior de INICIO .
2. Presione **Trabajo nuevo**.





Para cambiar entre el modo simple y el modo avanzado, en la configuración del sistema vaya a Datos -> Opciones -> Modo de trabajo.

### Modo simple o avanzado

Para cambiar entre el modo simple y el modo avanzado, consulte el capítulo de configuración, en Datos -> Opciones.

- ▶ 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.
- ▶ Modo avanzado: más de un trabajo estará disponible en cualquier momento. Nombres de cliente, predio, lote y trabajo; áreas delimitadas y áreas de cobertura; hora de aplicación y la distancia del trabajo seleccionado se muestran en la pantalla de inicio. Todos los trabajos guardados se pueden exportar como un archivo PDF, SHP o KML a una unidad USB mediante Datos -> Informes.

## N.º 5. Vaya 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 DE REALVIEW .
2. Presione la pestaña OPCIONES DE GUÍA Y NAVEGACIÓN  para mostrar las opciones de navegación.

### Elija un modo de guía


- ▶ AB recta 
- ▶ AB curva 
- ▶ Pivote circular 
- ▶ Última pasada 
- ▶ Próxima fila 
- ▶ Curva de adaptación 

### Marque los puntos A y B




Para establecer una guía de AB.

3. Presione la pestaña OPCIONES DE LÍMITE Y POLÍGONO  para mostrar las opciones de límite y polígono.

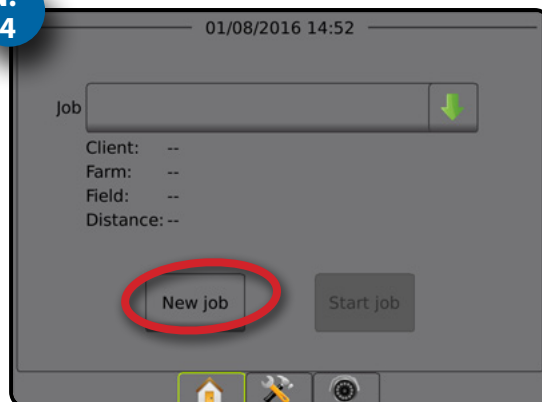
### Crear un límite de aplicación

La pestaña Opciones de límites y polígonos  está disponible en cualquier pantalla de guía y muestra las opciones de límite exterior, límite interior y de polígono.

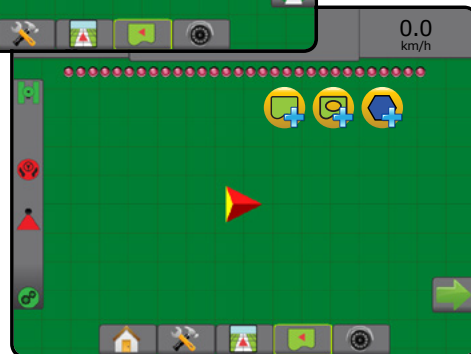
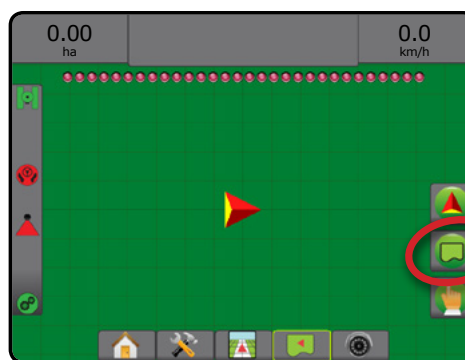
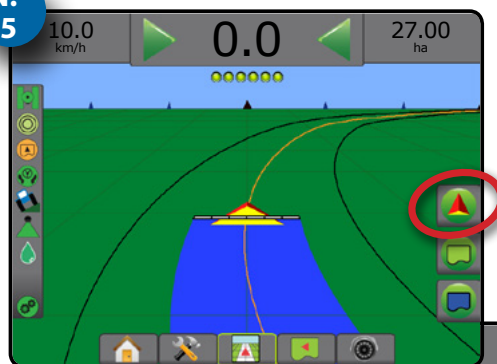
Los límites de aplicación establecen áreas de trabajo donde el producto se aplica y no se aplica al utilizar ASC o BoomPilot.

- Límite exterior : establece un área de trabajo en la que se aplicará la aplicación mientras se usa ASC o BoomPilot
- Límite interior : establece un área de trabajo en la que NO se aplicará la aplicación mientras se usa ASC o BoomPilot
- Polígono : establece las áreas de asignación

N.º  
4



N.º  
5



## Tabla de contenido

INTRODUCCIÓN  
 INICIO  
 PANTALLA COMPLETA  
 CONFIGURACIÓN  
 GUIS  
 IMPLEMENTO  
 GUÍA  
 CONTROL DE TAREAS  
 APÉNDICE

### INFORMACIÓN IMPORTANTE DE SEGURIDAD X

#### ADVERTENCIAS Y PRECAUCIONES GENERALES X

### CAPÍTULO 1: INTRODUCCIÓN 1

Actualizaciones de productos disponibles ..... 1

#### COMPONENTES DEL SISTEMA 1

Consola Matrix Pro 570GS ..... 1

Consola Matrix Pro 840GS ..... 2

Botones ..... 2

Información adicional ..... 2

    Encendido y movimiento inicial con piloto asistido/automático ..... 3

    Cámara RealView® ..... 3

#### CONFIGURACIÓN 3

#### USO BÁSICO DE LA PANTALLA 3

    Teclas de pestaña inferiores ..... 3

    Opciones no disponibles cuando un trabajo está activo ..... 3

    Colores de la pantalla de la consola ..... 4

    Modo simple o avanzado ..... 4

    Elementos emergentes de advertencia e información ..... 5

    Información de opciones de configuración ..... 5

    Selecciones del menú desplegable ..... 5

    Pantallas de desplazamiento ..... 5

    Pantalla de introducción de datos con teclado ..... 6

    Página siguiente ..... 6

    Casillas ..... 6

### CAPÍTULO 2: PANTALLA DE TRABAJOS/INICIO 7

    Modo simple ..... 7

    Modo avanzado ..... 7

#### MODO SIMPLE 8

    Nuevo trabajo ..... 8

    Continuar trabajo ..... 8

    Cerrar trabajo ..... 8

#### MODO AVANZADO 8

    Nuevo trabajo ..... 8

    Iniciar trabajo ..... 8

*Distancia* ..... 8

    Cerrar trabajo ..... 8

### CAPÍTULO 3: VISTA DE VIDEO DE PANTALLA COMPLETA 9

    Instantánea de cámara ..... 10

    Opciones de la cámara VSM ..... 10

## CAPÍTULO 4: CONFIGURACIÓN DEL SISTEMA

11

### DESCRIPCIÓN GENERAL

11



### CONFIGURACIÓN

12

Implemento.....	13
<i>Tipo de implemento</i> .....	13
Configuración de sección única .....	13
Secciones múltiples con configuración SDM/SFM.....	14
Monitor del tamaño de la gota .....	15
Selección de boquillas.....	15
Opciones del sensor de reversa .....	16
Asignación y guía [barra de luces] .....	16
Asignación y guía [consola solamente].....	17
Asignación y guía mediante una barra de luces externa .....	17
Ubicación de asignación introducida por el usuario .....	18
Configuración del receptor de GNSS .....	19
<i>PRN no mostrado</i> .....	20
Video.....	20
<i>Configuración de video no disponible</i> .....	20
Sensores .....	20
<i>Sensores no disponibles</i> .....	21
Sensor de presión del módulo de entrada/salida .....	21
<i>Monitor del tamaño de la gota</i> .....	21
Producto.....	22
Controlador de tasas de terceros .....	22
AutoSteer .....	22
<i>Piloto asistido/automático no disponible</i> .....	23
FieldPilot [usando un SCM] .....	23
FieldPilot Pro/UniPilot Pro [usando un SCM Pro] .....	23
<i>Vehículo activo</i> .....	24
Corrección de inclinación.....	25
<i>Nivel de lote no disponible</i> .....	25
<i>Corrección de inclinación no disponible</i> .....	25



### ADMINISTRACIÓN DE DATOS

25

Datos del trabajo.....	26
<i>Datos del trabajo no disponibles</i> .....	26
Transferir.....	26
Administrar .....	27
Informes.....	28
Opciones (modo de trabajo).....	29
Configuración de la máquina .....	30
Transferir.....	30
Administrar .....	31
<i>Copiar perfil de máquina</i> .....	31



### CONSOLA

32

Acerca de.....	32
Mostrar .....	33
Cultural.....	33
Volumen de audio.....	34

INTRODUCCIÓN

INICIO

PANTALLA COMPLETA

CONFIGURACIÓN

GNSS

IMPLEMENTO

GUÍA

CONTROL DE TASAS

APÉNDICE

# MATRIX® Pro 570GS • MATRIX® Pro 840GS

INTRODUCCIÓN

Demostración de GNSS.....	34
Reiniciar la demostración de GNSS.....	34
Desbloqueo de funciones.....	35



## HERRAMIENTAS

36

Cargar software.....	36
Extras .....	36

INICIO

## CAPÍTULO 5: CONFIGURACIÓN DEL RECEPTOR DE GNSS

38

Configuración del receptor de GNSS .....	38
Tipo de GNSS .....	39
Puerto de GNSS.....	39
<i>Requisitos de configuración mínimos del receptor externo</i> .....	40
Tasa de datos de GNSS .....	40
Información del estado de GNSS.....	40
<i>Pantallas de guía de la información del estado de GNSS</i> .....	41
<i>Requisitos de GGA</i> .....	41
Programa .....	41
PRN .....	41
<i>PRN alternativo</i> .....	42
<i>PRN no mostrado</i> .....	42
Mostrar el botón Actualizar posición de GNSS.....	42
Glosario de GNSS.....	43

PANTALLA COMPLETA

CONFIGURACIÓN

GNSS

## CAPÍTULO 6: CONFIGURACIÓN DE IMPLEMENTO

45

Módulos de salida de sección múltiple.....	45
--	----

### TIPO DE IMPLEMENTO

46

Números de sección.....	46
Recto.....	46
Sección única.....	46
Secciones múltiples.....	47
Esparcidor: TeeJet.....	48
Sección única.....	48
Secciones múltiples.....	49
Esparcidor: OEM.....	50
Sección única.....	50
Secciones múltiples.....	51
Escalonado .....	52
Secciones múltiples.....	52

IMPLEMENTO

GUÍA

### ANCHO DE TRABAJO O DE APLICACIÓN

54

Sección única.....	54
Secciones múltiples.....	54

### AJUSTE DE LA DISTANCIA DE COMPENSACIÓN LATERAL DEL IMPLEMENTO

55

Cálculo de ajuste de compensación de GNSS .....	55
Ajuste de compensación lateral del implemento .....	56

### SENSOR DE REVERSA

57

Pantallas de guía de la reversa .....	57
---------------------------------------	----

### SELECCIÓN DE BOQUILLAS

58

Predefinido.....	58
Boquilla actual.....	59

CONTROL DE TASAS

APÉNDICE

<b>MONITOR DEL TAMAÑO DE LA GOTA</b>	<b>59</b>
Configuración.....	59
Activar/desactivar el DSM .....	59
Selección de boquillas/boquilla actual .....	60
Sensor de presión del módulo de entrada/salida .....	60
Operación .....	60
Barra de estado.....	60
<i>Gráfico de tamaños de gota</i> .....	60
Barra de guía .....	60
<b>CONTROL DE SECCIONES BOOMPILOT</b>	<b>61</b>

## **CAPÍTULO 7: GUÍA Y ASIGNACIÓN** **63**

Descripción general .....	63
Opciones de pantallas.....	64

### **BARRA DE GUÍA** **68**

Actividad de navegación y estado de la barra.....	68
<i>Error de traza</i> .....	68
Información que se puede seleccionar.....	68

### **BARRA DE ESTADO** **69**

Pantallas de estado/información.....	70
--------------------------------------	----

### **PANTALLAS DE NAVEGACIÓN** **72**

Vista de vehículo .....	72
Vista de lote.....	73
Guía de RealView.....	74

### **MODOS DE GUÍA** **75**

Guía de AB recta .....	75
Guía de AB curva .....	75
Guía de AB curva de adaptación .....	75
Guía de pivote circular .....	75
Guía de última pasada.....	75
Guía de la próxima fila.....	76
Sin guía .....	76










### **GUÍAS** **76**

Marcado de los puntos A y B.....	76
Función A+ desplazamiento.....	77
Función Próxima guía .....	78
Guías de última pasada.....	78
Guía de la próxima fila.....	79
Grado de acimut.....	79

### **RETORNO A PUNTO** **80**

Marcación de un punto de retorno .....	80
Eliminar el punto de retorno .....	80
Guía a un punto de retorno.....	80

INTRODUCCIÓN  
INICIO  
PANTALLA COMPLETA  
CONFIGURACIÓN  
GNSS  
IMPLEMENTO  
GUÍA  
CONTROL DE TASAS  
APÉNDICE

INTRODUCCIÓN	 <b>BOOMPILOT</b> <span style="float: right;">81</span>
	Sin módulo de control de sección .....81
	Consola solamente.....81
	Con interruptor de encendido/apagado de trabajo opcional .....81
	<i>Cómo utilizar la consola</i> .....81
Con módulo de control de secciones de TeeJet y caja de interruptores o ISM .....81	
Con módulo de control de secciones de TeeJet.....82	
INICIO	 <b>ANTICIPACIÓN CURVA</b> <span style="float: right;">82</span>
	 <b>ACTUALIZAR POSICIÓN DE GNSS</b> <span style="float: right;">82</span>
PANTALLA COMPLETA	 <b>LÍMITES Y POLÍGONOS</b> <span style="float: right;">83</span>
	<i>Ubicación de asignación</i> .....83
	Límites.....83
	Eliminar el último límite marcado .....85
	Superficie cultivable en la barra de estado .....85
Polígonos .....85	
Eliminar el último polígono marcado .....86	
CONFIGURACIÓN	 <b>OPCIONES DE ASIGNACIÓN</b> <span style="float: right;">87</span>
	Asignación de polígono.....87
	Asignación de control de tasas .....87
GNSS	 <b>ACERCAMIENTO/ALEJAMIENTO</b> <span style="float: right;">88</span>
	Vista de vehículo .....88
	Vista de lote.....88
IMPLEMENTO	 <b>MODO PANORÁMICO</b> <span style="float: right;">88</span>
	 <b>OPCIONES ESPECÍFICAS DE REALVIEW</b> <span style="float: right;">89</span>
	Opciones de guía de RealView .....89
Instantánea de cámara.....90	
Opciones de la cámara VSM .....90	
GUÍA	<b>CAPÍTULO 8: CONTROLADOR DE TASAS DE TERCEROS</b> <span style="float: right;"><b>91</b></span>
	<b>DESBLOQUEO DEL CONTROLADOR DE TASAS DE TERCEROS</b> <span style="float: right;">91</span>
	<b>OPCIONES DE CONFIGURACIÓN</b> <span style="float: right;">92</span>
	Controlador de tasas de terceros.....92
	Producto .....92
	<b>OPCIONES DE LA PANTALLA DE GUÍA</b> <span style="float: right;">93</span>
	Barra de guía .....93
	Barra de estado.....93
	 <b>OPCIONES DE ASIGNACIÓN</b> <span style="float: right;">94</span>
	<i>Cómo duplicar y transferir mapas</i> .....94
Mapa de cobertura .....94	
<i>Asignación en pantalla</i> .....94	
APÉNDICE	

Mapa de polígonos.....	95
<i>Asignación en pantalla</i> .....	95
Mapa de prescripción .....	95
<i>Asignación en pantalla</i> .....	95
Mapas de aplicación y tasa deseada .....	95
Mapa de la aplicación.....	95
<i>Asignación en pantalla</i> .....	95
Mapa de tasa deseada .....	96
<i>Asignación en pantalla</i> .....	96
<i>Tasas deseadas</i> .....	96

---

**APÉNDICE A: CONFIGURACIÓN DEL SISTEMA 97**

---

**APÉNDICE B: CONFIGURACIÓN DEL MENÚ DE LA CONSOLA MATRIX PRO GS 99**

---

**APÉNDICE C: ESPECIFICACIONES DE UNIDADES 103**

---

**APÉNDICE D: RANGOS DE LA CONFIGURACIÓN 103**

---

**APÉNDICE E: COORDENADAS Y ZONAS UTM 104**

---

**OPCIONES DE CONFIGURACIÓN PARA EL SOFTWARE VERSIÓN 4.33 105**

---

## INFORMACIÓN IMPORTANTE DE SEGURIDAD

Antes de hacer funcionar el sistema se deben leer todas las instrucciones operativas y relacionadas con la seguridad. La operación segura de la maquinaria es responsabilidad de los operadores. Los procedimientos de seguridad deben publicarse cerca del equipo, estar claramente a la vista del operador y ser legibles. Los procedimientos de seguridad deberán cumplir con todas las regulaciones locales y de la empresa, así como con todos los requisitos en las hojas de datos de seguridad del material (MSDS). Para obtener asistencia, comuníquese con el distribuidor local.

### Definiciones de los símbolos de alerta de seguridad:



**¡PELIGRO!** Este símbolo está reservado para las situaciones más extremas en las que son inminentes las lesiones personales graves o la muerte.



**¡ADVERTENCIA!** Este símbolo indica una situación peligrosa que podría producir lesiones personales graves o la muerte.



**¡PRECAUCIÓN!** Este símbolo peligrosa que podría producir lesiones personales menores o moderadas.



**NOTA:** Este símbolo señala prácticas en las que el operador debe estar atento.

## ADVERTENCIAS Y PRECAUCIONES GENERALES



### ¡PELIGRO!

- Lea y siga las instrucciones. Si las instrucciones no son claras después de leer el manual, comuníquese con un distribuidor local.
- Mantenga a los niños alejados del equipo.
- No haga funcionar la maquinaria bajo los efectos del alcohol o cualquier sustancia ilegal.
- Algunos sistemas incluyen un calefactor con ventilador. ¡Nunca cubra el calentador pues se produciría un peligro grave de incendio!



### ¡ADVERTENCIA! PELIGROS ELÉCTRICOS O DE ELECTROCUCIÓN

- Antes de trabajar en cualquier componente específico, asegúrese de que todas las fuentes de alimentación se hayan apagado y no se puedan encender accidentalmente.
- Desconecte los contactos de alimentación antes de usar una soldadora de arco eléctrico en el equipo o cualquier cosa conectada al equipo.
- Los sistemas que incluyen unidades de frecuencia presentan un riesgo de electrocución por tensión residual. No se permite abrir el equipo ni desconectar el sistema o cualquier conexión rápida hasta 5 minutos después de que se haya retirado la alimentación.
- Haga funcionar el sistema únicamente con la fuente de alimentación que se indica en el manual. Si no está seguro de la fuente de alimentación, consulte con personal de servicio calificado.
- No use un limpiador de alta presión para limpiar los componentes eléctricos. Esto podría dañar los componentes eléctricos y crear un riesgo de electrocución para el operador.
- El suministro eléctrico al equipo deberá instalarse y conectarse correctamente con el equipo. Todas las conexiones deberán cumplir con los requisitos especificados.



## ¡ADVERTENCIA! SISTEMAS HIDRÁULICOS PRESURIZADOS

- Siempre use equipo de protección personal (PPE) al trabajar en los sistemas hidráulicos.
- Respete las instrucciones de mantenimiento aprobadas por el fabricante de la máquina cuando trabaje en el sistema hidráulico.
- Siempre apague el equipo cuando trabaje en el sistema hidráulico. Tome las precauciones adecuadas cuando abra sistemas que se han presurizado previamente.
- Tenga presente que el aceite hidráulico puede estar extremadamente caliente y a presión alta.



## ¡ADVERTENCIA! MANEJO DE SUSTANCIAS QUÍMICAS

- Siempre use PPE cuando maneje sustancias químicas.
- Siempre siga las etiquetas e instrucciones de seguridad que proporcione el fabricante o el proveedor de las sustancias químicas.
- El operador deberá tener la información completa sobre la naturaleza y la cantidad del material que se va a distribuir.
- **RESPETE LAS REGULACIONES FEDERALES, ESTATALES Y LOCALES RELACIONADAS CON EL MANEJO, EL USO Y DESECHO DE LAS SUSTANCIAS QUÍMICAS AGRÍCOLAS.**



## ¡ADVERTENCIA! SISTEMA PRESURIZADO DE PULVERIZACIÓN

- Es importante reconocer las precauciones de seguridad adecuadas al momento de usar un sistema presurizado de pulverización. Los fluidos bajo presión pueden penetrar la piel u ocasionar lesiones personales graves.
- La presión del sistema nunca deberá superar el componente que tenga la capacidad nominal más baja. Siempre conozca las capacidades del sistema y de todos los componentes, así como las presiones máximas y los caudales.
- Los filtros solo se pueden abrir cuando las válvulas manuales, en la parte delantera y trasera del filtro, estén en posición cerrada. Si cualquier aparato debe retirarse de la tubería, las válvulas manuales en la parte delantera y trasera de este aparato deben estar en posición cerrada. Si se vuelven a instalar, asegúrese de hacerlo correctamente, que este aparato esté bien alineado y que todas las conexiones sean firmes.
- El suministro de plomería al equipo deberá cumplir con todas las regulaciones locales y de la empresa, y deberá instalarse y conectarse correctamente con el equipo. Todas las conexiones deberán cumplir con los requisitos especificados
- Se debe drenar y purgar el tren de líquido cuando el equipo no se vaya a usar durante un periodo de tiempo prolongado.



## ¡ADVERTENCIA! SEGURIDAD DEL PILOTO AUTOMÁTICO

- Para evitar lesiones personales graves o la muerte causada por atropellamiento por el vehículo o el movimiento automatizado del sistema de dirección, nunca abandone el asiento del operador del vehículo con el sistema engranado.
- Para evitar lesiones personales graves o la muerte causada por atropellamiento por el vehículo o el movimiento automatizado del sistema de dirección, compruebe que en el área alrededor del vehículo no haya personas ni obstáculos antes de encender, calibrar, ajustar o engranar el sistema.
- Asegúrese de que el equipo esté firmemente sujeto a los componentes apropiados.
- Nunca conduzca en caminos públicos con el sistema engranado.



## ¡PRECAUCIÓN! SEGURIDAD, MANTENIMIENTO Y SERVICIO DEL EQUIPO

- Solo el personal correctamente capacitado y calificado deberá operar el equipo. Estos deberán haber demostrado sus habilidades en la operación del equipo.
- Antes de usar el equipo, el operador debe revisar si el equipo está en buenas condiciones y si se puede usar de manera segura. De no ser así, el equipo no se puede usar.
- Todo el PPE necesario debe estar listo para el operador en todo momento.
- Revise el sistema y los componentes habitualmente en busca de desgaste y daños. Reemplácelos o repárelos cuando sea necesario.
- Solo los expertos autorizados y calificados tienen permitido reparar o dar mantenimiento a la instalación. El mantenimiento y las instrucciones de operación deberán observarse y respetarse estrictamente.
- Un manual completo del equipo deberá estar disponible para el operador o técnico de mantenimiento en todo momento.



## ¡PRECAUCIÓN! SEGURIDAD DE LAS MANGUERAS Y LOS CABLES DEL ARNÉS

- Revise de manera rutinaria todos los cables del arnés y las mangueras en busca de daños o desgaste. Reemplácelos o repárelos cuando sea necesario.
- No instale los cables del arnés y las mangueras con dobleces agudos.
- No ate los cables del arnés y las mangueras a líneas que presenten alta vibración o elevaciones de presión.
- No ate los cables del arnés y las mangueras a líneas que transporten fluidos calientes.
- Proteja los cables del arnés y las mangueras de objetos afilados, restos de equipo y acumulación de materiales.
- Permita la longitud suficiente para que los cables del arnés y las mangueras tengan movimiento libre en las secciones que se mueven durante la operación, y asegúrese de que los cables del arnés y las mangueras no cuelguen por debajo del equipo.
- Permita el espacio libre suficiente para los cables del arnés y las mangueras del implemento y las zonas operativas de la máquina.
- Al limpiar el equipo, proteja los cables del arnés de los lavados con alta presión.



## NOTA: CUIDADO DE LA PANTALLA TÁCTIL

- Mantenga los objetos afilados alejados del dispositivo de pantalla táctil. Tocar la pantalla con un objeto afilado podría provocar daños a la pantalla.
- No use químicos agresivos para limpiar la consola o la pantalla. La manera correcta de limpiar una consola o pantalla es usar un paño suave y húmedo o una toallita antiestática, similar a la limpieza del monitor de una computadora.



## NOTA: PIEZAS RECOMENDADAS DE REEMPLAZO

- El sistema se diseñó con componentes que funcionan juntos para proporcionar el mejor rendimiento del sistema. Cuando el sistema requiere piezas de repuesto, solo se deben usar componentes recomendados de TeeJet para mantener la operación y la seguridad adecuadas del sistema.

## CAPÍTULO 1: INTRODUCCIÓN

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

### Actualizaciones de productos disponibles

- Piloto automático FieldPilot® o FieldPilot® Pro
- Piloto asistido UniPilot® o UniPilot® Pro
- Control de secciones automatizado de la barra de BoomPilot®
- Módulo giroscópico de inclinación
- Módulos de selección de video para 8 cámaras máximo
- Receptor de GNSS externo o actualizaciones de antena
- Aplicación de organización de datos mejorados de Fieldware Link®
- Kit de interfaz de sensor de presión para el monitor del tamaño de la gota
- Control de tasas de terceros

## COMPONENTES DEL SISTEMA

### Consola Matrix Pro 570GS

La consola Matrix Pro 570GS está diseñada para ofrecer años de servicio en condiciones típicas 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. Aunque las salpicaduras ocasionales de agua no dañarán la unidad, la consola Matrix Pro 570GS no está diseñada para la exposición directa a la lluvia. Tenga cuidado de no utilizar la consola 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 ofrecer años de servicio en condiciones típicas 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. Aunque las salpicaduras ocasionales de agua no dañarán la unidad, la consola Matrix Pro 840GS no está diseñada para la exposición directa a la lluvia. Tenga cuidado de no utilizar la consola Matrix Pro GS en condiciones húmedas.


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



## Botones


### Encendido/apagado

Encendido: presione el botón de ENCENDIDO  para encender la consola. Al encenderse, la consola 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 10 segundos antes de reiniciar la consola.*

### Inicio (Matrix Pro 840GS solamente)

El botón de inicio  proporciona un acceso directo a la pantalla de inicio.

### Arriba/Abajo (Matrix Pro 840GS solamente)

Los botones Arriba/Abajo   ajustan la vista del vehículo o perspectiva al horizonte de la vista del vehículo a vista aérea en Vista de vehículo y Guía de vista de lote.

## 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.

### Secuencia de inicio

La consola tarda aproximadamente dos minutos en encenderse. Durante este tiempo se mostrará 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 GNSS 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 × 10 cm.

## Encendido y movimiento inicial con piloto asistido/ automático

Se prefiere que no se encienda el sistema hasta que la antena GNSS tenga una vista despejada del cielo y pueda calcular una posición.

El primer movimiento del vehículo después de encender el sistema siempre deberá estar orientado hacia adelante.

Si no se siguen estas recomendaciones y la orientación del mapa en la pantalla no es correcta, conduzca la máquina en la dirección orientada hacia adelante por ~150 m a velocidades mayores a las siguientes, a fin de permitir que el SCM Pro restablezca la orientación correcta del vehículo:

Receptor de GNSS	Velocidad
RTK	1,6 km/h
GNSS y SBAS autónomos	3,6 km/h
PPP y RTK var	5,4 km/h

## 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 de RealView sobre video o se puede colocar para ver 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.

## CONFIGURACIÓN

El diagrama que estaba en este lugar en las versiones anteriores del software se trasladó al apéndice.

## USO BÁSICO DE LA PANTALLA






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 proporcionan 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 establecer fácilmente por medio de menús desplegables o de pantallas de introducción de datos con teclado

Para encontrar rápidamente una función de configuración, consulte "Configuración del menú de la consola Matrix Pro GS" en este manual.

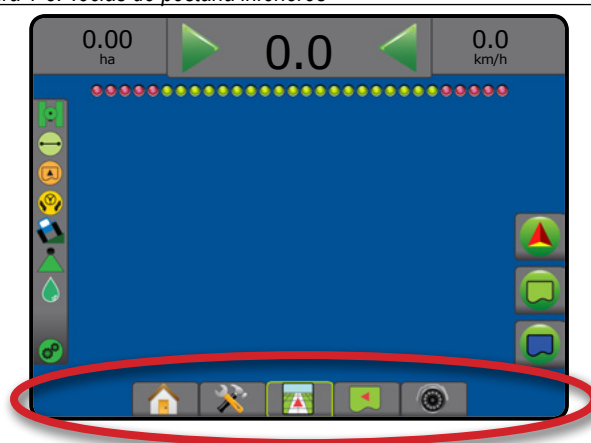
## Teclas de pestaña inferiores

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 del sistema
-  Guía de vista de vehículo
-  Guía de vista de lote
-  Guía de RealView o Vista de video de pantalla completa de la cámara RealView

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

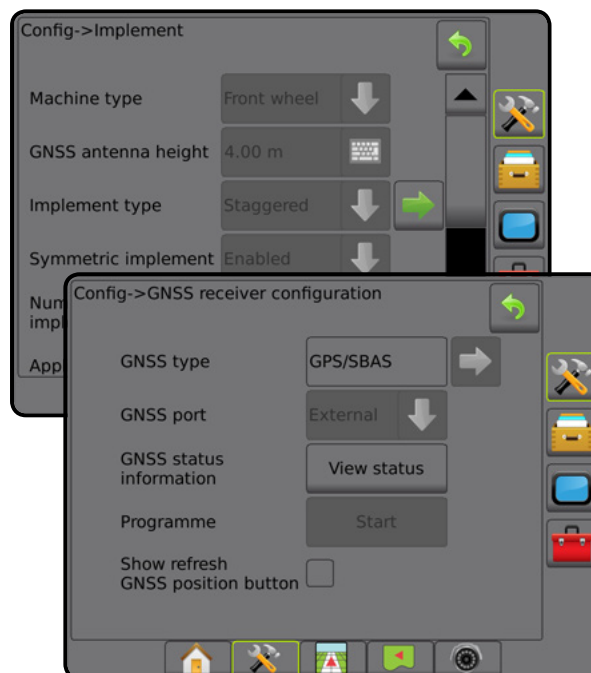
Figura 1-3: Teclas de pestaña inferiores



## Opciones no disponibles cuando un trabajo está activo

Cuando un trabajo está activo, algunas opciones de configuración no están disponibles: consulte "Configuración del menú de la consola Matrix Pro GS" en este manual.

Figura 1-4: 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 colores.

Figura 1-5: Esquemas de colores

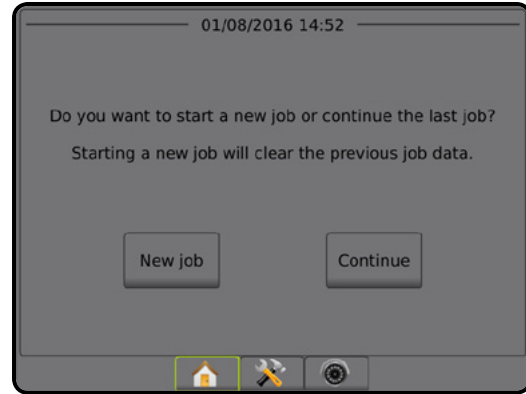


## Modo simple o avanzado

Para cambiar entre el modo simple y el modo avanzado, consulte el capítulo de configuración, en 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 1-6: Pantalla de inicio del modo simple

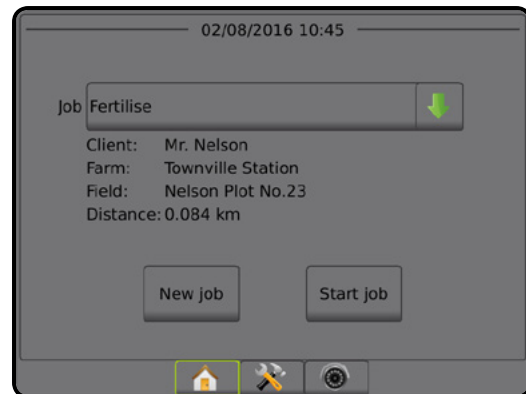


En el modo avanzado, más de un trabajo estará disponible en cualquier momento. Nombres de cliente, predio, lote y trabajo; áreas delimitadas y áreas de cobertura; hora de aplicación y la distancia del trabajo seleccionado se muestran en la pantalla de inicio. Todos los trabajos guardados se pueden exportar como un archivo PDF, SHP o KML a una unidad USB mediante Datos -> Informes.

La información del cliente, predio y lote, así como los mapas de prescripción, solo se pueden introducir utilizando Fieldware Link. El nombre de un trabajo solo se puede editar utilizando Fieldware Link.

Un usuario puede duplicar trabajos para la reutilización de guías, límites, datos aplicados, mapa de prescripción y/o polígonos al utilizar Fieldware Link o la opción Datos -> Datos del trabajo -> Administrar en la consola.

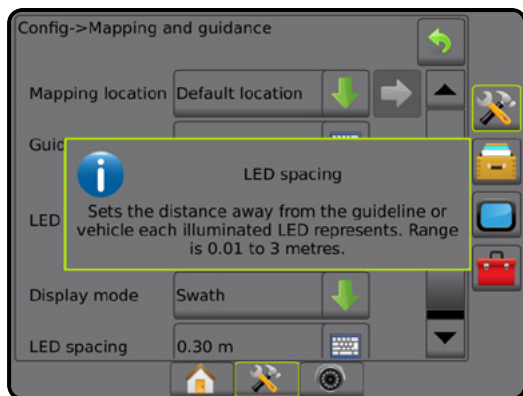
Figura 1-7: Pantalla de inicio del modo avanzado



## Elementos emergentes de advertencia e información

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

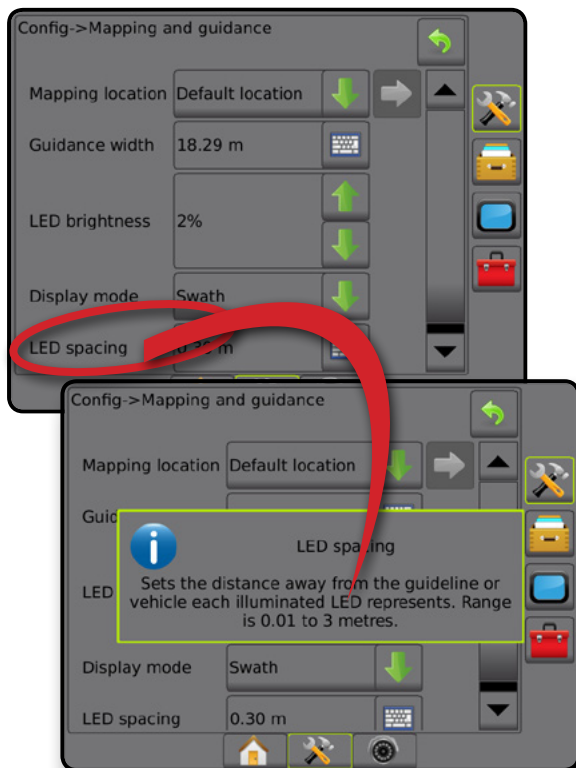
Figura 1-8: Ejemplo de cuadro de texto de información



## 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.

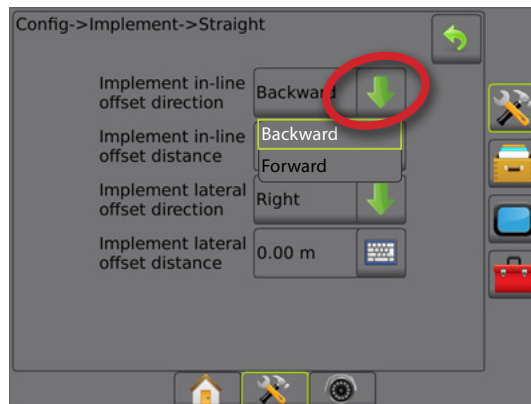
Figura 1-9: Ejemplo de cuadro de texto de información



## Selecciones del menú desplegable

Presione la flecha 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, pulse en cualquier parte de la pantalla fuera del menú desplegable.

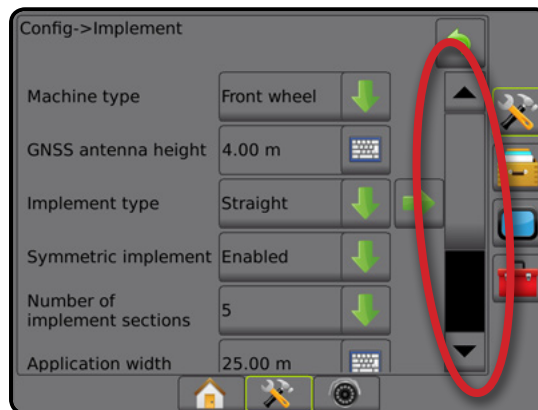
Figura 1-10: Ejemplo de menú desplegable




## 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 deslizante para obtener acceso a opciones adicionales o información no visible en la pantalla.

Figura 1-11: Ejemplo de pantalla de desplazamiento

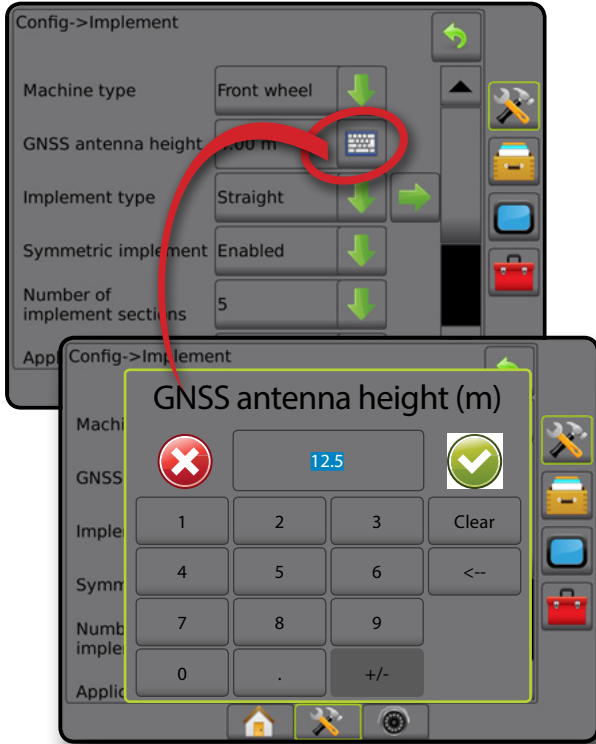


## Pantalla de introducción de datos con teclado

Presione el icono TECLADO NUMÉRICO . Use el teclado numérico para introducir un valor.

Presione el icono ACEPTAR  para guardar la configuración o el icono CANCELAR  para salir del teclado numérico sin guardar.

Figura 1-12: Ejemplo de teclado



## Página siguiente


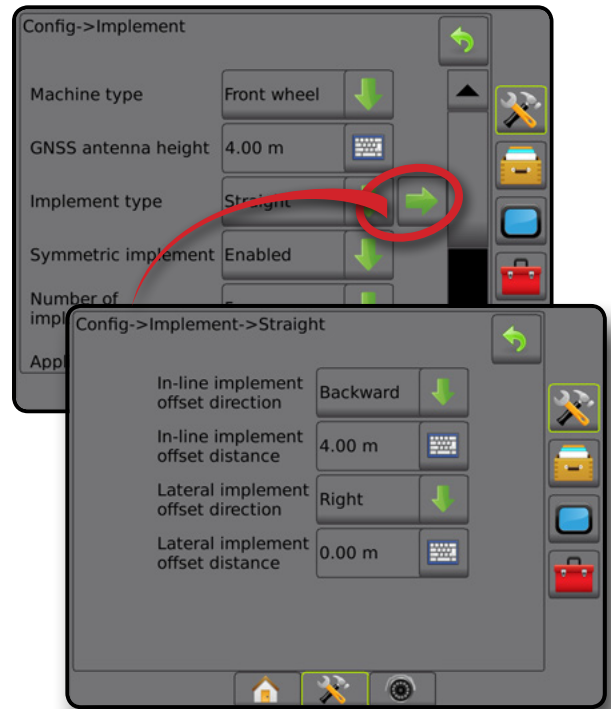
Presione la flecha PÁGINA SIGUIENTE  para configurar las opciones adicionales para el elemento seleccionado.

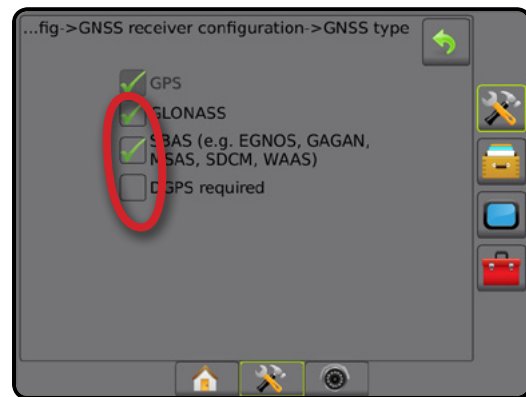
Figura 1-13: Ejemplo de página siguiente



## Casillas

Presione la CASILLA  /  para seleccionarla o deseleccionarla.

Figura 1-14: Ejemplos de casillas



## CAPÍTULO 2: PANTALLA DE TRABAJOS/INICIO

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

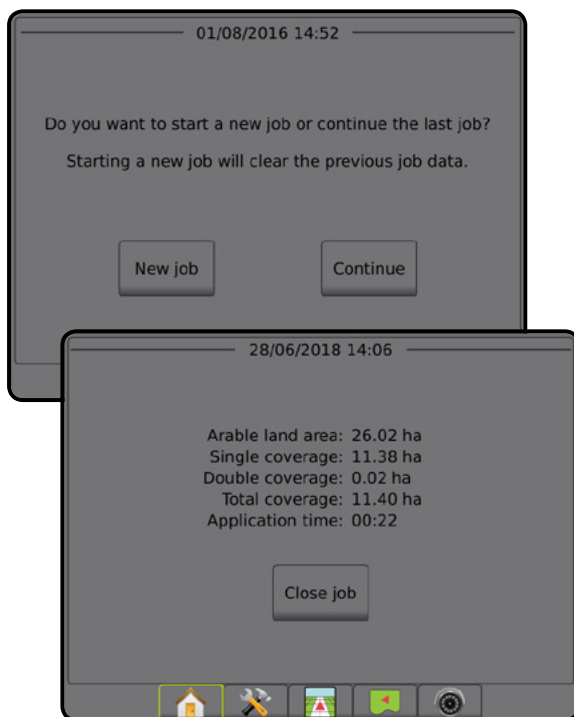
**La configuración de la máquina específica y sus componentes debe estar completa antes de iniciar un trabajo.** Una vez que un trabajo esté activo, algunas opciones de configuración ya no se pueden cambiar. Consulte "Configuración del menú de la consola Matrix Pro GS" en el apéndice de este manual.

Para cambiar entre el modo simple y el modo avanzado, en la configuración del sistema vaya a Datos -> Opciones -> Modo de trabajo.

### 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 hora de aplicación. Solo el trabajo actual está disponible para guardar en Informes. El uso con Fieldware Link no se encuentra disponible.

Figura 2-1: Pantalla de inicio del modo simple



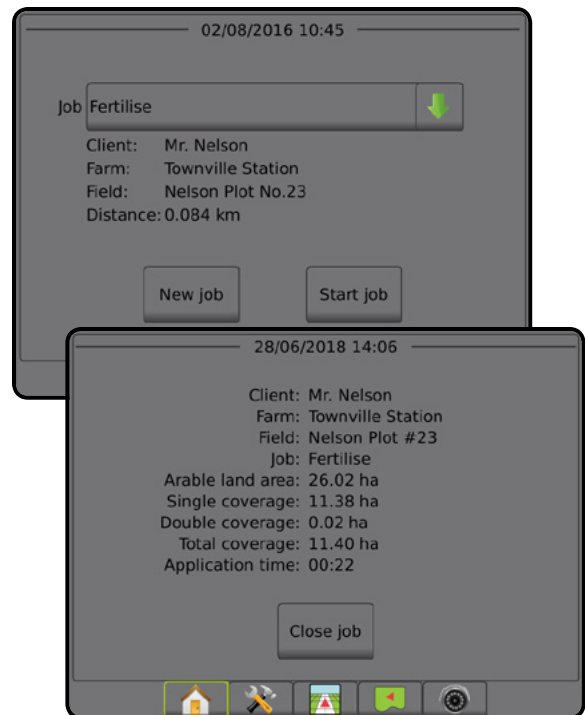
### Modo avanzado

En el modo avanzado, más de un trabajo estará disponible en cualquier momento. Nombres de cliente, predio, lote y trabajo; áreas delimitadas y áreas de cobertura; hora de aplicación y la distancia del trabajo seleccionado se muestran en la pantalla de inicio. Todos los trabajos guardados se pueden exportar como un archivo PDF, SHP o KML a una unidad USB mediante Datos -> Informes.

La información del cliente, predio y lote, así como los mapas de prescripción, solo se pueden introducir utilizando Fieldware Link. El nombre de un trabajo solo se puede editar utilizando Fieldware Link.

Un usuario puede duplicar trabajos para la reutilización de guías, límites, datos aplicados, mapa de prescripción y/o polígonos al utilizar Fieldware Link o la opción Datos -> Datos del trabajo -> Administrar en la consola.

Figura 2-2: 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 GNSS 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

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.

Si el trabajo seleccionado se encuentra en una zona UTM distinta a la zona UTM actual o adyacente, la opción **Continuar** estará desactivada.


*NOTA: Para obtener más información, consulte el apéndice Zona UTM.*

### Cerrar trabajo

Para cerrar un trabajo:

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

Para crear un informe 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 informe del último trabajo
  - ▶ No: para volver 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 GNSS 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 de cliente, predio y lote se introduce utilizando Fieldware Link.

La consola cambiará a Vista de vehículo.

## Iniciar trabajo

La consola Matrix Pro GS 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 GNSS, 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 estos.

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.

### Distancia

Si el trabajo seleccionado se encuentra en una zona UTM distinta de la zona UTM actual o adyacente, junto a la distancia se mostrará “Fuera de rango” y la opción **Iniciar trabajo** estará desactivada.

*NOTA: Para obtener más información, consulte el apéndice Zona UTM.*


Si un trabajo seleccionado no tiene información registrada, la distancia mostrará “Sin datos”.

### Cerrar trabajo

Para cerrar un trabajo:

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

Para crear un informe 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 informe del último trabajo
  - ▶ No: para volver a la pantalla de inicio sin guardar

## CAPÍTULO 3: VISTA DE VIDEO DE PANTALLA COMPLETA

La vista de video de pantalla completa RealView permite que se muestre la entrada de video en directo. Vea videos y configure cámaras sin que GNSS esté disponible. Las opciones de guía de RealView no están disponibles en esta pantalla.

- ▶ Una sola cámara: una sola cámara está conectada directamente a la consola
- ▶ Módulo de selección de video: 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: se puede seleccionar una de hasta ocho entradas de la cámara para cambiar la vista de la entrada de video.
  - Vista de cámaras divididas: se puede seleccionar uno de dos grupos de cuatro entradas de la cámara (A/B/C/D o E/F/G/H) para dividir la pantalla en cuatro señales de video por separado.

Para ajustar la vista de cámara [reversa, girar 180 grados], vaya a Ajustes -> Configuración -> Video.

Para ingresar en el modo de vista de video de pantalla completa:






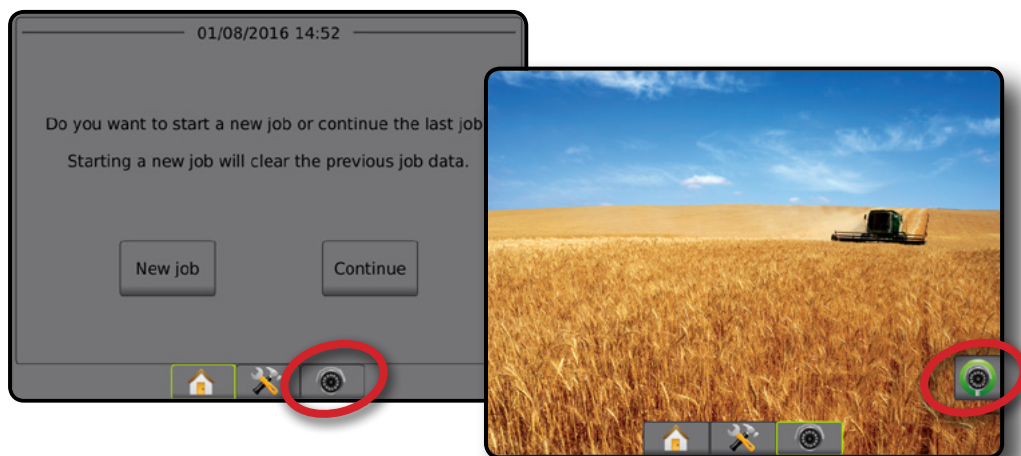
1. Presione la pestaña inferior VISTA DE VIDEO DE PANTALLA COMPLETA DE CÁMARA REALVIEW .
2. Presione la pestaña OPCIONES DE REALVIEW  para mostrar las opciones de RealView.
3. Seleccione entre:
  - ▶ Vista de una sola cámara  [solo VSM]: se puede seleccionar una (1) de hasta ocho (8) entradas de la cámara para cambiar la vista de la entrada de video.
  - ▶ Vista de cámaras divididas  [solo VSM]: se puede seleccionar uno (1) de dos (2) grupos de cuatro (4) entradas de la cámara (A/B/C/D o E/F/G/H) para dividir la pantalla en cuatro señales de video por separado.
  - ▶ Captura de imágenes de cámara RealView : guarda una foto fija de la vista actual en la pantalla en una unidad USB

Figura 3-1: Vista de video de pantalla completa RealView



## Instantánea de cámara

La instantánea de cámara RealView guarda una foto fija de la vista actual en la pantalla en una unidad USB.




1. Inserte una unidad USB.
2. Presione la pestaña inferior VISTA DE VIDEO DE PANTALLA COMPLETA DE CÁMARA REALVIEW .
3. Presione la pestaña OPCIONES DE REALVIEW  para mostrar las opciones de RealView.
4. Presione el icono INSTANTÁNEA DE CÁMARA .

Figura 3-2: Vista de video de pantalla completa de la cámara RealView



Figura 3-3: Selección de una sola cámara con VSM







Figura 3-4: Seleccionar vista dividida con VSM



## Opciones de la cámara VSM

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

1. Presione la pestaña inferior VISTA DE VIDEO DE PANTALLA COMPLETA DE CÁMARA REALVIEW .
2. Presione la pestaña OPCIONES DE REALVIEW  para mostrar las opciones de RealView.
3. Seleccione entre:
  - ▶ Vista de una sola cámara : se puede seleccionar una (1) de hasta ocho (8) entradas de la cámara para cambiar la vista de la entrada de video.
  - ▶ Vista de cámaras divididas : se puede seleccionar uno (1) de dos (2) grupos de cuatro (4) entradas de la cámara (A/B/C/D o E/F/G/H) para dividir la pantalla en cuatro señales de video por separado.

## CAPÍTULO 4: CONFIGURACIÓN DEL SISTEMA

La configuración del sistema se usa 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

- Implemento (configuraciones de implemento recto, esparcidor o escalonado; información de selección de boquilla que incluye la información del monitor del tamaño de la gota, configuración de reversa)
- Asignación y guía (ubicación de asignación, barra de luces, barra de luces externa)
- Configuración del receptor de GNSS
- Configuración de video
- Sensores (sensor de presión del módulo de entrada/salida [IOM])
- Configuración del producto
- Configuración del controlador de tasas de terceros
- AutoSteer
  - ◀ FieldPilot (configuración de válvula, configuración de dirección, prueba de válvula, diagnóstico de válvulas, sensor de volante, sensor de ángulo de dirección)
  - ◀ FieldPilot Pro/UniPilot Pro (administrar vehículos, calibraciones, ajustes, seleccionar valores de IC, modo de transporte, modo de servicio)
- Corrección de inclinación



#### Administración de datos

- Datos del trabajo (transferir, administrar)
- Informes
- Opciones (modo de trabajo)
- Configuración de la máquina (transferir, administrar)



#### Configuración de la consola

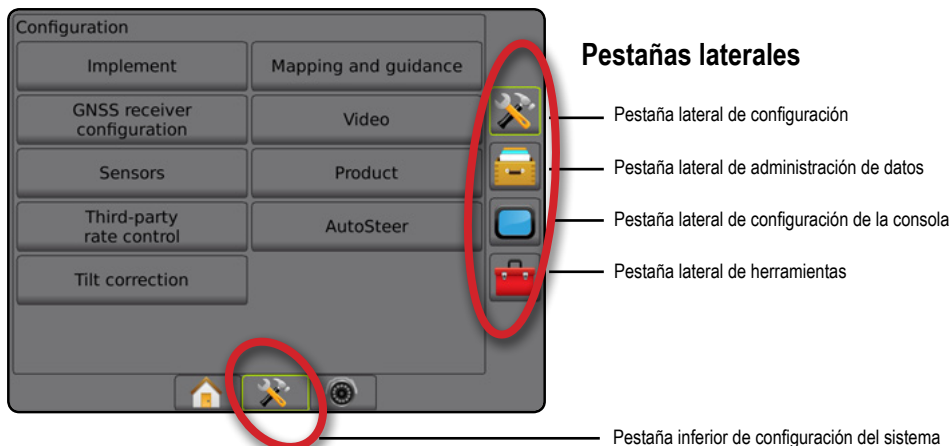
- Acerca de (información del sistema)
- Mostrar
- Cultural
- Volumen de audio
- Demostración de GNSS
- Desbloqueo de funciones



#### Herramientas

- Cargar software
- Extras (calculadora, conversor de unidades)

Figura 4-1: Opciones de configuración



## CONFIGURACIÓN

La configuración se usa para configurar los componentes del sistema, lo que incluye implementos, guías, dirección, monitores y sensores.

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



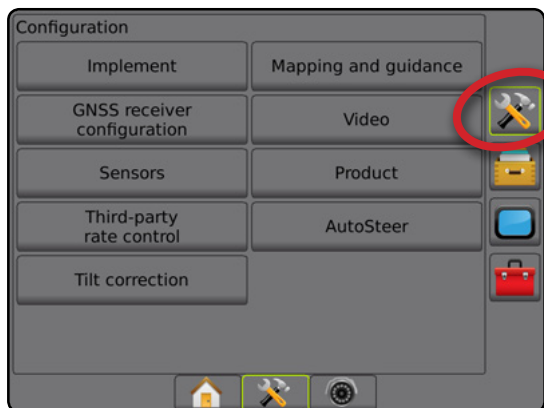
1. Presione la pestaña inferior CONFIGURACIÓN DEL SISTEMA .
2. Presione la pestaña lateral CONFIGURACIÓN .
3. Seleccione entre:
  - ▶ **Implemento:** se usa para establecer (según corresponda) el tipo de máquina, la altura de la antena de GNSS, el tipo de implemento, el diseño de implemento simétrico, los módulos de salida de la sección, el número de secciones de implemento, el ancho de aplicación/trabajo, el monitor del tamaño de la gota, la selección de la boquilla, el espaciamiento de la boquilla, el modo de inicio de BoomPilot, el módulo de sensor de reversa
    - En el modo recto: la distancia/dirección de compensación en línea/lateral del implemento, porcentaje de traslape, tiempo de demora activado/desactivado del implemento
    - En el modo de esparcir:
      - TeeJet: distancia de antena a discos, distancia/dirección de compensación lateral del implemento, porcentaje de traslape, tiempo de demora activado/desactivado, distancia de compensación de esparcir, distancias de compensación de sección y longitudes de sección
      - OEM: distancia de antena a discos, distancia/dirección de compensación lateral del implemento, distancia de inicio/detención, distancias de compensación de inicio/detención de la sección
    - En modo escalonado: distancia/dirección de compensación en línea/lateral de sección 1, porcentaje de traslape, tiempos de demora activados/desactivados, compensaciones de sección
  - ▶ **Asignación y guía:** se utilizan para configurar la ubicación de asignación, el ancho de guía y el error de traza que se muestran en la barra de luces
  - ▶ **Configuración del receptor de GNSS:** se usa para establecer el tipo de GNSS, el puerto, la tasa de datos y PRN, así como para ver la información del estado de GNSS
  - ▶ **Video:** se usa para activar/desactivar la cámara de reversa automática y para definir la configuración de la cámara
  - ▶ **Sensor:** se usa para establecer la configuración del sensor de presión
  - ▶ **Producto:** se usa para configurar el nombre del producto, los límites de tasas máximo/mínimo de asignación de colores, así como los colores correspondientes en la pantalla
  - ▶ **Configuración de controlador de tasas de terceros:** se usa para configurar la interfaz de hardware y la comunicación.
  - ▶ **AutoSteer:** se usa para activar/desactivar y calibrar el piloto asistido/automático
    - **FieldPilot:** se utiliza para establecer los valores de configuración de válvula, la configuración de dirección, la configuración de volante y del sensor de ángulo de dirección y para realizar pruebas de válvulas o diagnóstico de válvulas
    - **FieldPilot Pro/UniPilot Pro:** se utiliza para administrar los valores de configuración del vehículo, calibrar los sensores y seleccionar valores de IC, además para establecer el modo de transporte y el modo de servicio
  - ▶ **Corrección de inclinación:** se utiliza para activar/desactivar y calibrar la función de corrección de inclinación y mejorar la aplicación en terreno montañoso o con pendientes

Figura 4-2: Opciones de configuración



## Implemento

La configuración de implemento se usa para establecer varios valores de configuración asociados con el modo recto, el modo de esparcidor o el modo escalonado. Los valores de configuración disponibles variarán de acuerdo con el equipo específico presente en el sistema.

Esta sección incluye las opciones de configuración para estas configuraciones de implementos:

- ▶ Sección única
- ▶ Secciones múltiples con un módulo del controlador de sección o un módulo de función del interruptor

*NOTA: Para obtener más información, consulte el capítulo Implemento de este manual.*

### Tipo de implemento

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

- En el modo recto: las secciones de barra no tienen longitud y se encuentran en una línea a una distancia fija de la antena
- En el modo de esparcidor: se crea una línea virtual en línea con los discos de entrega a partir de la cual la sección o las secciones de la aplicación pueden variar en longitud y pueden estar a distancias diferentes desde la línea (la disponibilidad depende del equipo específico en el sistema)
- En el modo escalonado: se crea una línea virtual en línea con la sección 1, a partir de la cual la sección o secciones de la aplicación no tienen longitud y pueden tener distancias diferentes con respecto a la línea (la disponibilidad depende del equipo específico en el sistema)

*NOTA: Para obtener más información, consulte el "Tipo de implemento" en el capítulo Implemento de este manual.*

Figura 4-3: Tipo de implemento: recto

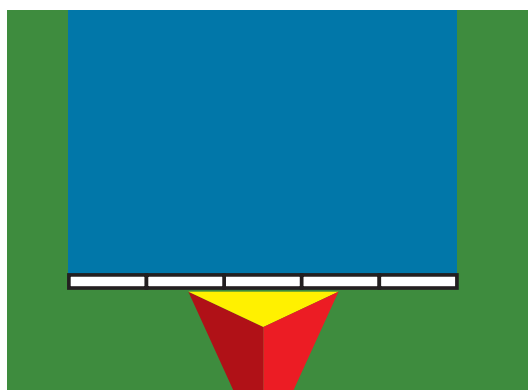


Figura 4-4: Tipo de implemento: esparcidor

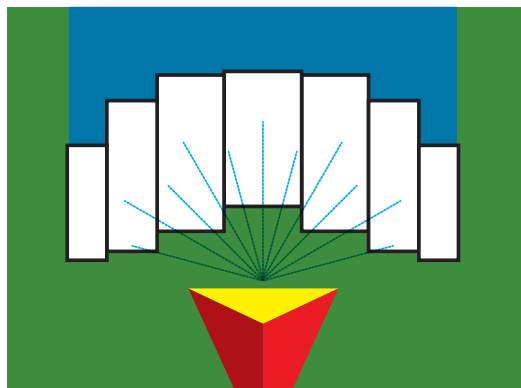


Figura 4-5: Tipo de implemento: escalonado



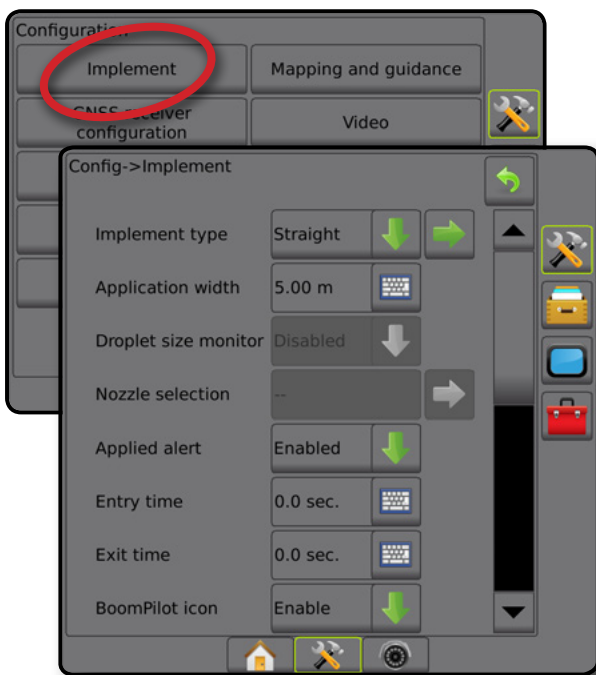
### Configuración de sección única

La configuración de sección única se usa cuando el sistema no tiene un SmartCable, módulo del controlador de sección (SDM) o un módulo de función del interruptor (SFM) (es decir, no está presente ningún control de secciones). Toda el área de la barra o de entrega se considera como una sección.

1. Presione la pestaña lateral CONFIGURACIÓN
2. Presione **Implemento**.
3. Seleccione entre:
  - ▶ Tipo de máquina [cuando está disponible]: se usa para seleccionar el tipo de máquina que mejor represente su máquina
  - ▶ Altura de la antena de GNSS [cuando está disponible]: se usa para medir la altura de la antena desde el suelo
  - ▶ Tipo de implemento: se usa para seleccionar la disposición de las secciones para la ubicación del producto aplicado
  - ▶ Ancho de trabajo [tipo de implemento esparcidor]: se usa para introducir el ancho total del implemento
  - ▶ Ancho de aplicación [tipo de implemento recto]: se usa para introducir el ancho total del implemento
  - ▶ Monitor del tamaño de la gota [cuando esté disponible]: se usa para activar la monitorización del tamaño de gota hasta cinco boquillas del pulverizador preseleccionadas

- ▶ Selección de boquilla [cuando esté disponible]: se usa para seleccionar el tipo de boquilla del pulverizador (serie y capacidad) para determinar la información del tamaño de gota
  - ▶ Alerta de aplicación: se usa para establecer una alerta para señalar al salir o entrar en un área aplicada
  - ▶ Icono de BoomPilot: se usa para activar el icono de pantalla de guía para controlar manualmente la aplicación de pintura en la pantalla
4. Presione la flecha PÁGINA SIGUIENTE ➡ para configurar las opciones específicas del implemento. Consulte el capítulo Implemento para obtener detalles.
  5. Presione la flecha de RETORNO ↶ o la pestaña lateral de CONFIGURACIÓN 🛠️ para volver a la pantalla de configuración principal.

Figura 4-6: Implemento: configuración de sección única



## Secciones múltiples con configuración SDM/SFM

Las secciones múltiples con configuración SDM/SFM se utilizan cuando está presente en el sistema un módulo del controlador de sección (SDM) o un módulo de función del interruptor (SFM). La barra o el área de entrega puede incluir hasta 30 secciones de ancho y longitud variables (en modo de esparcidor). Las opciones adicionales disponibles con SDM incluyen el traslape de la aplicación, la demora de la aplicación y el modo escalonado.

1. Presione la pestaña lateral CONFIGURACIÓN 🛠️.
2. Presione **Implemento**.
3. Seleccione entre:
  - ▶ Tipo de máquina [cuando esté disponible]: se usa para seleccionar el tipo de máquina que mejor represente su máquina

- ▶ Altura de la antena de GNSS [cuando esté disponible]: se usa para medir la altura de la antena desde el suelo
- ▶ Tipo de implemento: se usa para seleccionar la disposición de las secciones para la ubicación del producto aplicado
- ▶ Implemento simétrico: se utiliza si las secciones están emparejadas y por lo tanto comparten los mismos valores de anchura, compensación y longitud
- ▶ Los módulos de salida de sección múltiple: se usan para activar varios módulos de salida de sección en el bus de la red CAN
- ▶ Número de secciones de implemento: se usa para seleccionar el número de secciones de implemento
- ▶ Ancho de aplicación [tipo de implemento escalonado o recto]: se utiliza para introducir el ancho total de todas las secciones del implemento
- ▶ Ancho de trabajo [tipo de implemento esparcidor]: se usa para introducir el ancho total del implemento
- ▶ Monitor del tamaño de la gota [cuando esté disponible]: se usa para activar la monitorización del tamaño de gota hasta cinco boquillas del pulverizador preseleccionadas
- ▶ Selección de boquilla [tipo de implemento escalonado o recto]: se usa para seleccionar el tipo de boquilla del pulverizador
- ▶ Modo de inicio de BoomPilot [cuando esté disponible]: se usa para establecer el modo en el que se inicia un trabajo.
  - Automático: el control automatizado de secciones se activa y la activación de sección o la asignación en pantalla será controlada por GNSS y velocidad
  - Apagado: el control automático de secciones está desactivado pero la activación de una sección o la asignación en pantalla se pueden activar manualmente mediante una caja de interruptores o el icono de BoomPilot en las opciones de guía y navegación de las pantallas de guía

4. Presione la flecha PÁGINA SIGUIENTE ➡ para configurar las opciones específicas del implemento. Consulte el capítulo Implemento para obtener detalles.
5. Presione la flecha de RETORNO ↶ o la pestaña lateral de CONFIGURACIÓN 🛠️ para volver a la pantalla de configuración principal.

Figura 4-7: Implemento: secciones múltiples con configuración SDM o SFM

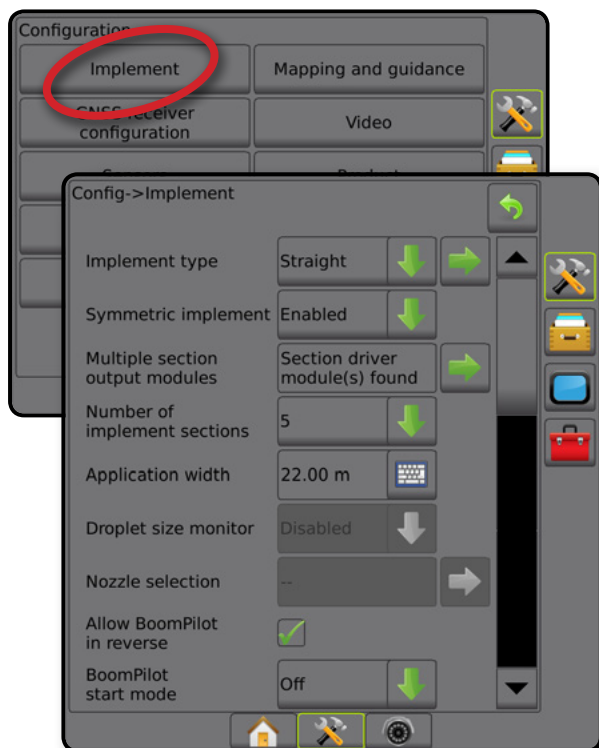
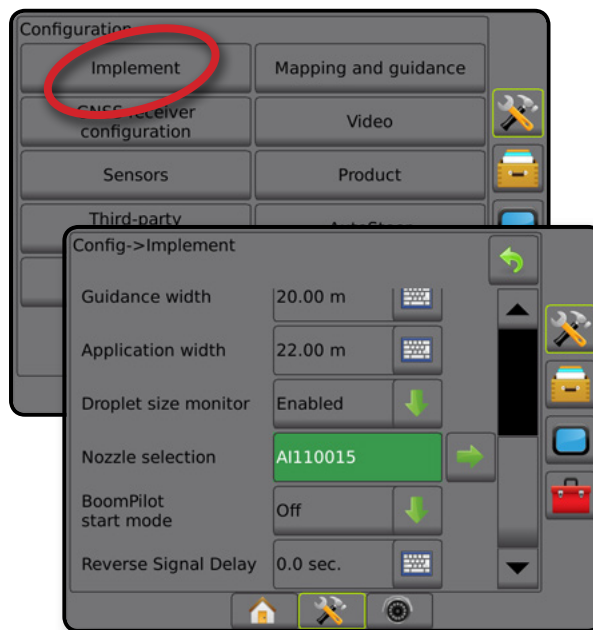





Figura 4-8: Monitor del tamaño de la gota



## Monitor del tamaño de la gota

Cuando el sistema incluye un kit de interfaz del sensor de presión (PSIK), el monitor del tamaño de la gota se puede activar/desactivar. El DSM después está disponible en las pantallas de operación.

NOTA: Para obtener más información, consulte "Monitor del tamaño de la gota" en el capítulo Implemento de este manual.

1. Presione la pestaña lateral CONFIGURACIÓN .
2. Presione **Implemento**.
3. Seleccione si el monitor del tamaño de la gota está activado o desactivado. (Si está activado, también debe leer la información que se muestra y presionar **Acepto**).
4. Presione la flecha de RETORNO  o la pestaña lateral de CONFIGURACIÓN  para volver a la pantalla de configuración principal.

## Selección de boquillas

La selección de boquillas permite que se predefinan hasta cinco (5) boquillas para recuperación rápida y se pueda seleccionar la boquilla actual.

NOTA: Para obtener más información, consulte "Selección de boquillas" en el capítulo Implemento de este manual.





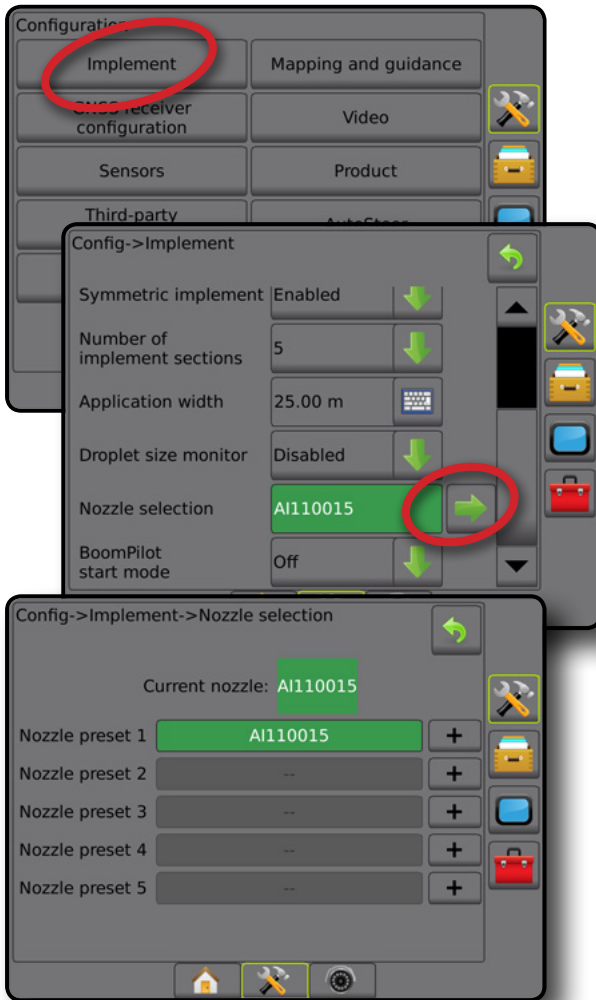
1. Presione la pestaña lateral CONFIGURACIÓN .
2. Presione **Implemento**.
3. Presione la flecha PÁGINA SIGUIENTE en la selección de boquillas .
4. Seleccione entre:
  - Valores predefinidos de boquilla 1 a 5: selecciona hasta cinco (5) boquillas para recuperación rápida y la boquilla seleccionada actual para determinar la información del tamaño de gota
  - Boquilla actual: muestra la boquilla actual
5. Presione la flecha de RETORNO  o la pestaña lateral de CONFIGURACIÓN  para volver a la pantalla de configuración principal.


Figura 4-9: Selección de boquillas



## Opciones del sensor de reversa

Las opciones del sensor de reversa se usan cuando se agrega un módulo de sensor de reversa o SCM Pro (módulo de control de dirección Pro para FieldPilot Pro/UniPilot Pro) a cualquier configuración. Esto permite el control y la asignación de la aplicación y una guía en pantalla al realizar un recorrido en reversa.

NOTA: Para obtener más información, consulte "Módulo de sensor de reversa" en el capítulo Implemento de este manual.

1. Presione la pestaña lateral CONFIGURACIÓN .
2. Presione **Implemento**.
3. Seleccione:
  - ▶ Permitir BoomPilot en reversa [cuando está disponible]: se usa para activar la función de BoomPilot mientras realiza un recorrido en reversa
  - ▶ Demora en la señal de reversa: se usa para establecer la demora cuando la marcha va de adelante a reversa o de reversa hacia adelante, antes de que el icono del vehículo de la pantalla de navegación cambie de dirección



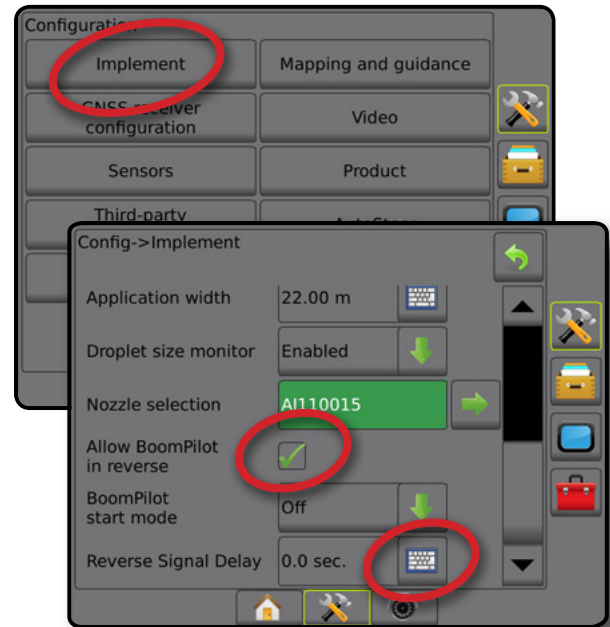
4. Presione la flecha de RETORNO  o la pestaña lateral de CONFIGURACIÓN  para volver a la pantalla de configuración principal.

Figura 4-10: Opciones del sensor de reversa



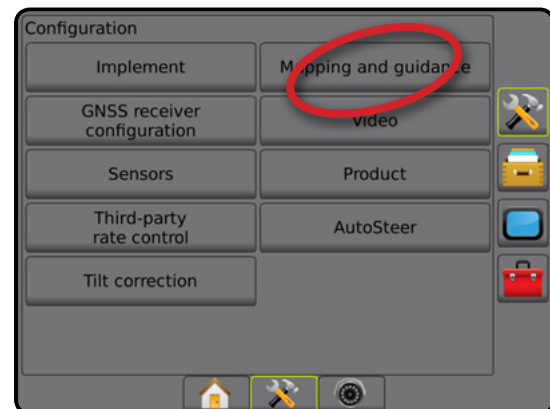
## Asignación y guía [barra de luces]

Las opciones de asignación y guía se utilizan para configurar la ubicación de asignación, el ancho de guía y el error de traza que se muestra en la barra de luces. Se puede usar un módulo de barra de luces externa (ELM) opcional para brindar información de guía adicional.

NOTA: En las versiones anteriores del software, esta función se denominaba "Barra de luces".

- Asignación y guía [consola solamente]: se usa para configurar la ubicación de asignación, el ancho de guía y la sensibilidad de guía/error de traza que se muestra en la barra de guía en la pantalla
- Asignación y guía [con una barra de luces externa]: se usa para configurar un módulo de barra de luces externa (ELM) opcional que proporciona información de guía adicional.

Figura 4-11: Asignación y guía



## Asignación y guía [consola solamente]




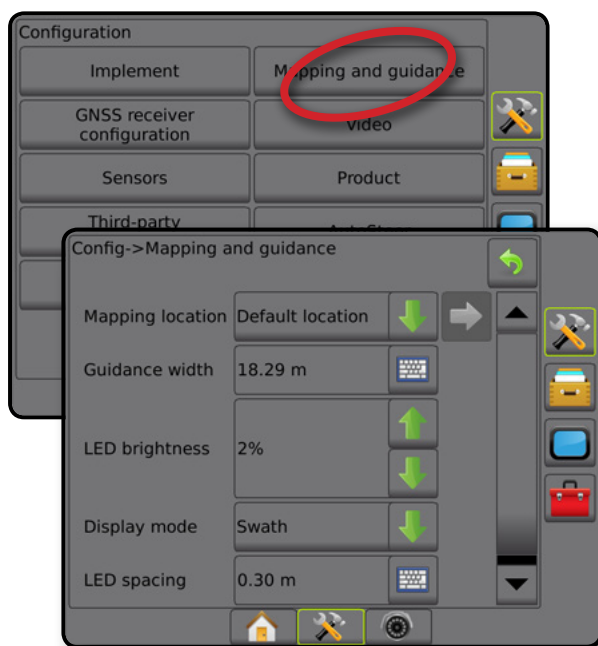

1. Presione la pestaña lateral CONFIGURACIÓN .
2. Presione **Asignación y guía**.
3. Seleccione:
  - ▶ Ubicación de asignación: establece el diseño de la ubicación desde la que se asignará el límite o polígono.
    - Ubicación predeterminada: al crear un polígono o límite exterior, la línea de límite estará en el exterior de la sección activa más externa. Al crear un límite interior, la línea estará en el interior de la sección activa más interior. Si no hay secciones activas, el límite se marcará al final de la sección más externa.
    - Entrada de usuario: el usuario puede especificar la compensación en línea o lateral desde las direcciones y distancias de la antena GNSS. Se pueden crear hasta cinco (5) entradas de usuario. Consulte "Ubicación de asignación introducida por el usuario" para ver los detalles.
  - ▶ Ancho de guía: se usa para establecer la distancia entre guías
  - ▶ Brillo de LED: se usa para ajustar el brillo de los LED
  - ▶ Modo pantalla: se usa para determinar si la barra de luces representa el barrido o el vehículo
    - Cuando se establece en "barrido", los LED representan la ubicación de la guía y los LED en movimiento representan el vehículo
    - Cuando se establece en "vehículo", los LED centrales representan la ubicación del vehículo y los LED en movimiento representan la guía
  - ▶ Espaciamento de LED: se usa 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 volver a la pantalla de configuración principal.

Figura 4-12: Asignación y guía



## Asignación y guía mediante una barra de luces externa

Hay más opciones de configuración disponibles cuando se usa una barra de luces externa.

1. Presione la pestaña lateral CONFIGURACIÓN .
2. Presione **Asignación y guía**.
3. Seleccione entre:
  - ▶ Ubicación de asignación: establece el diseño de la ubicación desde la que se asignará el límite o polígono.
    - Ubicación predeterminada: al crear un polígono o límite exterior, la línea de límite estará en el exterior de la sección activa más externa. Al crear un límite interior, la línea estará en el interior de la sección activa más interior. Si no hay secciones activas, el límite se marcará al final de la sección más externa.
    - Entrada de usuario: el usuario puede especificar la compensación en línea o lateral desde las direcciones y distancias de la antena GNSS. Se pueden crear hasta cinco (5) entradas de usuario. Consulte "Ubicación de asignación introducida por el usuario" para ver los detalles.
  - ▶ Ancho de guía: se usa para establecer la distancia entre guías
  - ▶ Brillo de LED: se usa para ajustar el brillo de los LED de la consola
  - ▶ Modo de pantalla: cuando la barra de luces externa está "activada", determina si las barras de luces representan el barrido o el vehículo
    - Cuando se establece en "barrido", los LED representan la ubicación de la guía y los LED en movimiento representan el vehículo
    - Cuando se establece en "vehículo", los LED centrales representan la ubicación del vehículo y los LED en movimiento representan la guía
  - ▶ Espaciamento de LED:
    - Cuando la barra de luces externa está "activada", establece la distancia de separación de la guía o vehículo que representa cada LED iluminado
    - Cuando la barra de luces externa esta "desactivada", establece la distancia alrededor de la guía que se percibe como error igual a cero
  - ▶ Barra de luces externa: activa/desactiva el uso de la barra de luces externa
4. Con un módulo de barra de luces externa (ELM) activado, seleccione entre:
  - ▶ Brillo de LED de barra de luces externa: ajusta el brillo de las LED de la barra de luces externa
  - ▶ Brillo del texto de la barra de luces externa: ajusta el brillo del texto de la barra de luces externa
  - ▶ Traza externa: activa/desactiva la visualización de información de error de traza en la barra de luces externa



- ▶ Número de barrido externo: activa/desactiva la visualización de información del número de barrido en la barra de luces externa
  - ▶ Velocidad externa: activar/desactiva la visualización de información de velocidad en la barra de luces externa
  - ▶ Tasa actual externa [disponible con el controlador de tasas de terceros]: activa/desactiva la visualización de la información de la tasa actual en la barra de luces externa
  - ▶ Tasa deseada externa [disponible con el controlador de tasas de terceros]: activa/desactiva la visualización de la información de la tasa deseada en la barra de luces externa.
  - ▶ Producto aplicado externo [disponible con el controlador de tasas de terceros]: activa/desactiva la visualización de la información del producto aplicado en la barra de luces externa.
5. Presione la flecha de RETORNO  o la pestaña lateral de CONFIGURACIÓN  para volver a la pantalla de configuración principal.

Figura 4-13: Asignación y guía con una barra de luces externa



## Ubicación de asignación introducida por el usuario

La ubicación de asignación establece la ubicación desde la cual tendrá lugar la generación de mapas del límite y el polígono.





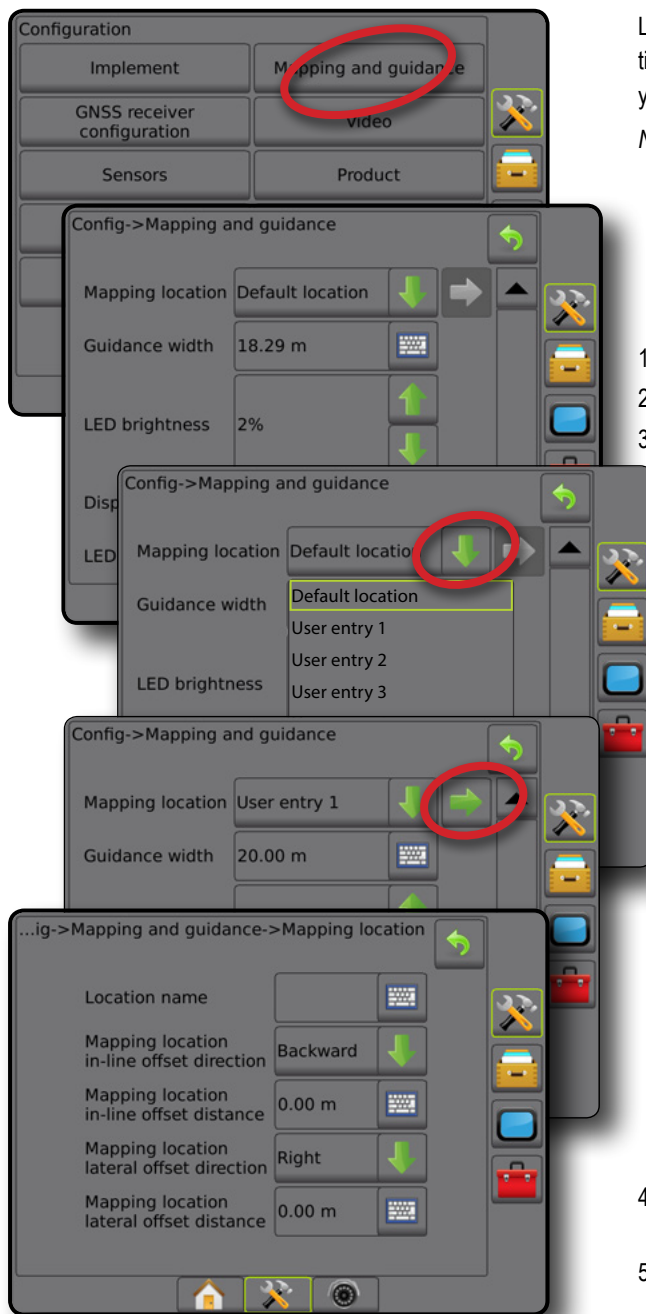
1. Presione la pestaña lateral CONFIGURACIÓN .
2. Presione **Asignación y guía**.
3. Seleccione la ubicación de entrada del usuario en las opciones desplegadas de Ubicaciones de asignación.
4. Presione la flecha PÁGINA SIGUIENTE DE UBICACIÓN DE ASIGNACIÓN  para configurar las opciones seleccionadas específicas de ubicación de asignación.
5. Seleccione:
  - ▶ Nombre de la ubicación: se usa para introducir el nombre de la ubicación de asignación para la entrada seleccionada de usuario actual
  - ▶ Dirección de compensación en línea de la ubicación de asignación: se usa para seleccionar si la ubicación de asignación se encuentra al frente o detrás de la antena GNSS mientras el vehículo se mueve orientado hacia adelante
  - ▶ Distancia de compensación en línea de la ubicación de asignación: se usa para definir la distancia en línea, desde la antena GNSS hasta la ubicación de asignación
  - ▶ Dirección de compensación lateral de la ubicación de asignación: se usa para seleccionar la dirección lateral desde la línea central de la máquina a la ubicación de asignación en la misma dirección cuando la máquina está orientada hacia adelante
  - ▶ Distancia de compensación lateral de la ubicación de asignación: se usa para definir la distancia lateral desde la línea central de la máquina a la ubicación de asignación
6. Presione la flecha de RETORNO  para volver a la pantalla Asignación y guía o a la pestaña lateral CONFIGURACIÓN  para volver a la pantalla principal de configuración.

Figura 4-14: Ubicación de asignación introducida por el usuario



## Configuración del receptor de GNSS

La configuración del receptor de GNSS se utiliza para configurar el tipo de GNSS, el puerto de GNSS, la tasa de datos de GNSS y PRN, y además para ver la información del estado de GNSS.

NOTA: Para obtener más información, consulte el capítulo *Configuración del receptor de GNSS* de este manual.

Estos valores de configuración son necesarios para el piloto asistido/automático y el funcionamiento del sensor de inclinación y la funcionalidad de control de tasas, así como el manejo adecuado del implemento.





1. Presione la pestaña lateral CONFIGURACIÓN .
2. Presione **Configuración del receptor de GNSS**.
3. Seleccione entre:
  - ▶ Tipo de GNSS: se configura para aceptar transmisiones de fuente GNSS: GPS, GLONASS, SBAS (con o sin necesidad de DGPS)
  - ▶ Puerto GNSS: configura el puerto de comunicación GNSS ya sea como interno o externo
  - ▶ Tasa de datos de GNSS: define la tasa de transmisión del puerto GNSS y la frecuencia de los mensajes de NMEA disponibles en el puerto RS232 de la consola.
  - ▶ Información del estado de GNSS: muestra la información del estado actual de GNSS
  - ▶ Programa: solo los técnicos de soporte de TeeJet deben utilizar esta función
  - ▶ PRN: selecciona el primero de dos PRN SBAS posibles para proporcionar datos de corrección de SBAS. Establezca a **Automático** para la selección PRN automática.
  - ▶ PRN alterno: cuando el PRN no es automático, permite la posible selección de un segundo PRN SBAS para proporcionar datos de corrección
  - ▶ Mostrar el botón Actualizar posición de GNSS: determina si el botón de actualización de GNSS está disponible en las pantallas de guía.
4. Presione la flecha PÁGINA SIGUIENTE  para configurar las opciones específicas de GNSS.
5. Presione la flecha de RETORNO  o la pestaña lateral CONFIGURACIÓN  para volver a la pantalla de configuración principal.

Figura 4-15: Opciones de configuración del receptor de GNSS




### PRN no mostrado

Las opciones de PRN solo están disponibles si se seleccionó el tipo GNSS SBAS.

## Video

Configuración de video se utiliza para activar/desactivar la cámara de reversa automática y para configurar una sola cámara conectada directamente o cámaras individuales durante el uso de un módulo selector de video (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 entre:
  - ▶ Cámara de reversa: con un dispositivo de detección de reversa instalado, permite cambiar automáticamente a la vista de video de la cámara RealView o a la guía de RealView cuando se mueve en reversa. Cuando se detecte el movimiento hacia adelante, volverá a la pantalla/vista previa. Si se detecta un VSM, la cámara de reversa estará en la posición A.
  - ▶ Configuración de la cámara: se usa para configurar una sola cámara conectada directamente o cámaras independientes (si se detecta un VSM) en la vista normal, la vista de reversa, la vista de arriba a abajo o una combinación de dos de las tres opciones de visualización.
    - Reversa: **ABC**
    - Girar 180 grados: **VBC**

– Para utilizar la vista de video normal **ABC** desactive todas las casillas.



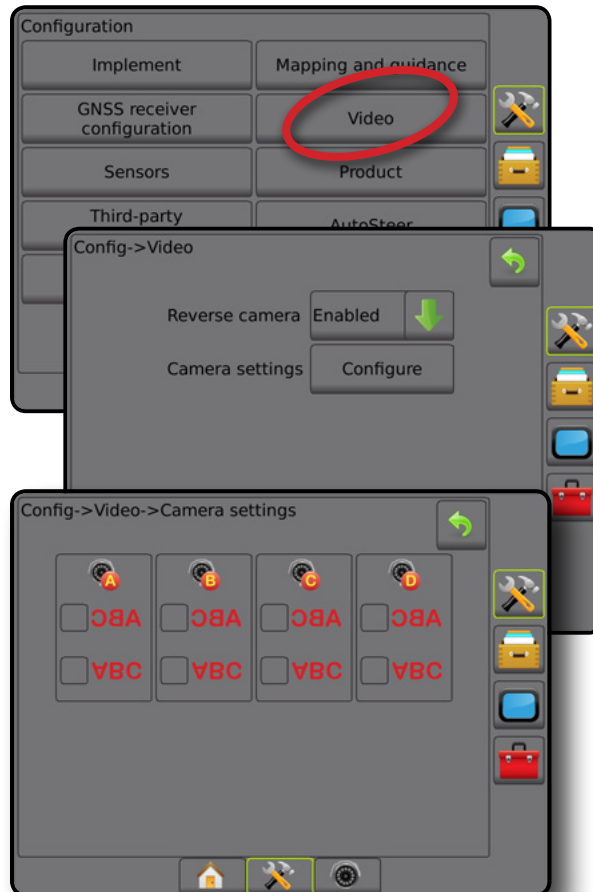
4. Presione la flecha de RETORNO  o la pestaña lateral de CONFIGURACIÓN  para volver a la pantalla de configuración principal.

Figura 4-16: Opciones de video con 4 canales VSM



### Configuración de video no disponible

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

## Sensores

Cuando hay un kit de interfaz de sensor de presión (específicamente, un módulo de entrada salida [IOM]) presente en el sistema, las opciones para instalar y configurar el sensor estarán disponibles.


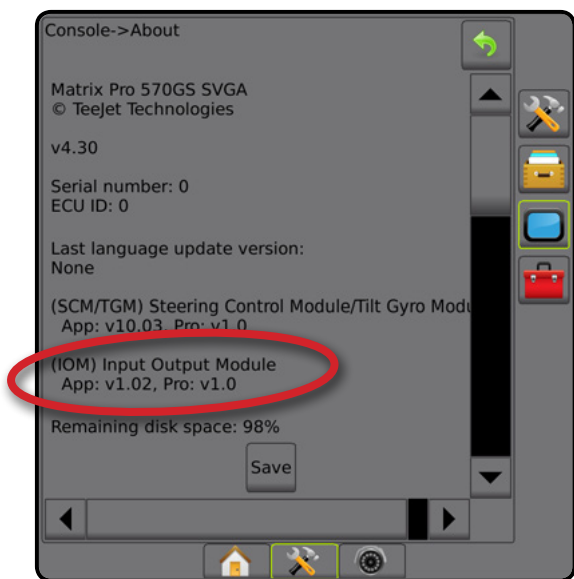
1. Presione la pestaña lateral CONFIGURACIÓN .
2. Presione **Sensores**.

Figura 4-17: Sensores



El kit de interfaz de sensor de presión se reconoce en la pantalla "Acerca de" de la consola como un módulo de entrada/salida (IOM).

Figura 4-18: Módulo de entrada/salida



### Sensores no disponibles

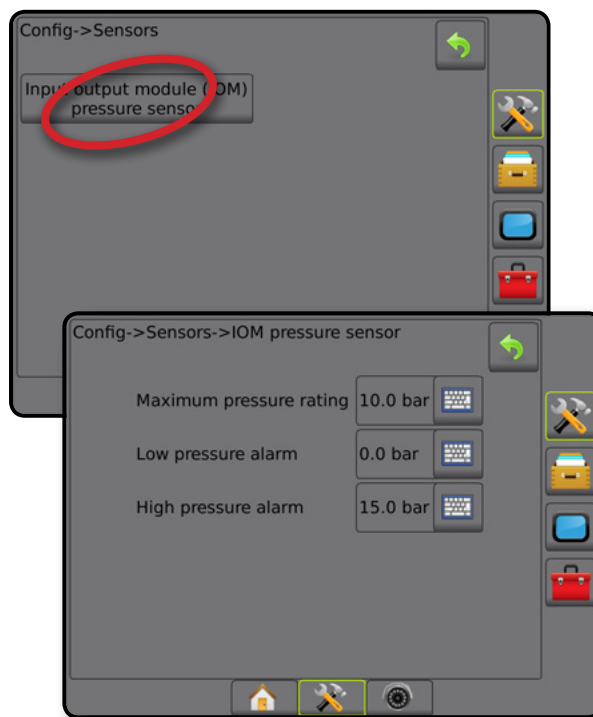
Si no está instalado un kit de interfaz de sensor de presión, las opciones de configuración no estarán disponibles.

### Sensor de presión del módulo de entrada/salida

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

1. Presione la pestaña lateral CONFIGURACIÓN
2. Presione **Sensores**.
3. Presione **Sensor de presión del módulo de entrada salida (IOM)**.
4. Seleccione entre:
  - ▶ Tasa de presión máxima: se utiliza para establecer la tasa de presión máxima del sensor de presión, según las recomendaciones del fabricante
  - ▶ Alarma de presión baja: se usa para introducir el punto de baja presión determinado por el usuario y en el cual sonará la alarma
  - ▶ Alarma de presión alta: se usa para introducir el punto de alta presión determinado por el usuario y en el cual sonará la alarma
5. Presione la flecha de RETORNO o la pestaña lateral de CONFIGURACIÓN para volver a la pantalla de configuración principal.

Figura 4-19: Opciones del sensor de presión del monitor de entrada/salida

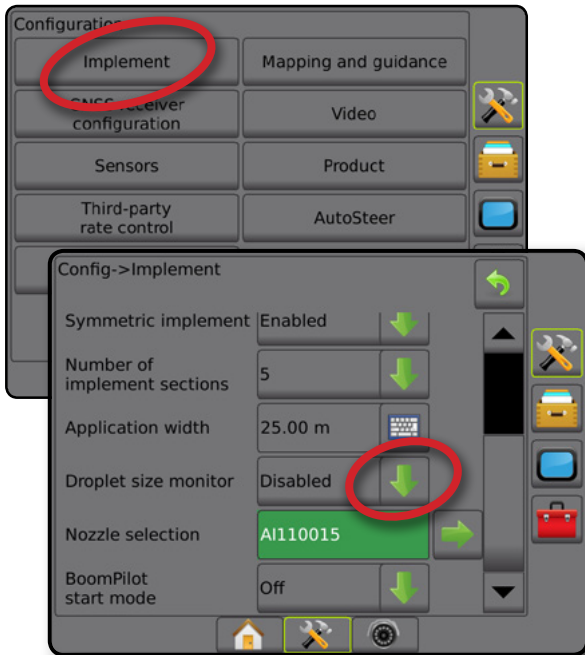


### Monitor del tamaño de la gota

Si se está usando un kit de interfaz de sensor de presión, el monitor del tamaño de la gota estará disponible.

1. Presione la pestaña lateral CONFIGURACIÓN
2. Presione **Implemento**.
3. Presione **Monitor del tamaño de la gota**.
4. Seleccione si el monitor del tamaño de la gota está activado o desactivado.
5. Presione la flecha de RETORNO o la pestaña lateral de CONFIGURACIÓN para volver a la pantalla de configuración principal.

Figura 4-20: Monitor del tamaño de la gota

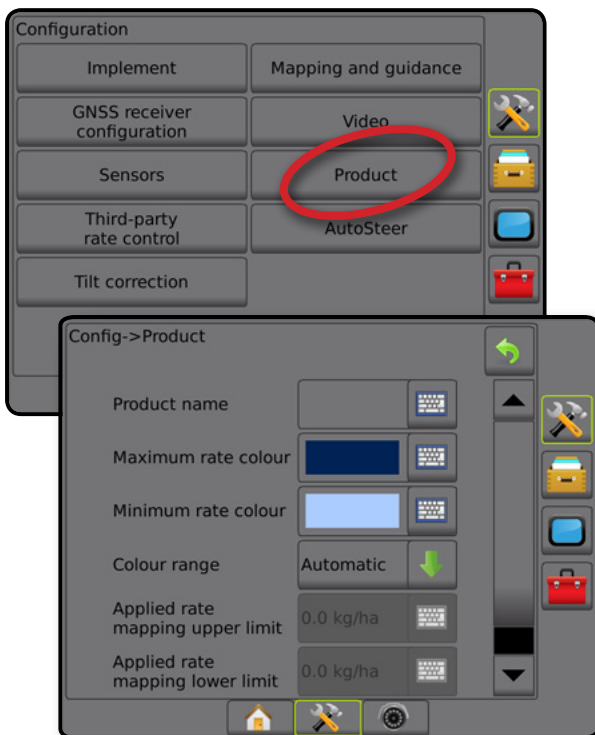


## Producto

Cuando un sistema de controlador de tasas de terceros está presente y el control de tasas se ha desbloqueado, las opciones del producto están disponibles para configurar los nombres de los canales de control del producto y los límites máximos/mínimos de las tasas y los colores de visualización correspondientes de la asignación de mapas.

Consulte el capítulo Control de tasas de este manual para obtener más información.

Figura 4-21: Opciones del producto

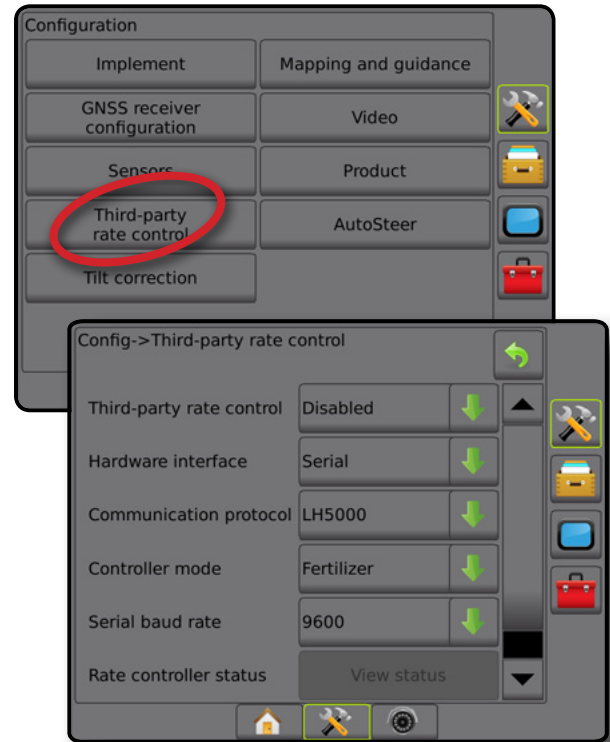


## Controlador de tasas de terceros

Cuando un sistema de controlador de tasas de terceros está presente y el control de tasas se ha desbloqueado, el controlador de tasas de terceros se puede activar/desactivar.

Consulte el capítulo Control de tasas de este manual para obtener más información.

Figura 4-22: Controlador de tasas de terceros



## AutoSteer

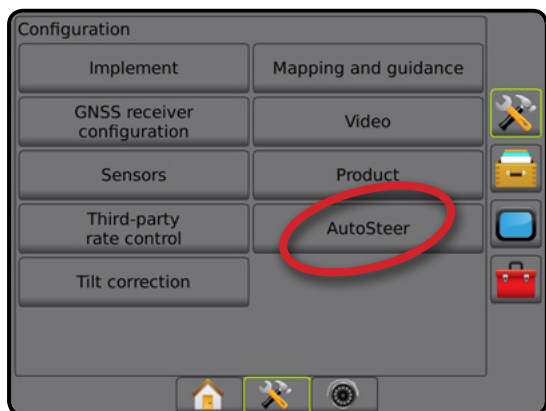
Cuando un módulo de control de dirección (SCM o SCM Pro) está presente, las opciones de piloto asistido/automático estarán disponibles.

*NOTA: Para obtener instrucciones de configuración detalladas, consulte el manual de instalación del piloto asistido/automático específico.*

La configuración de AutoSteer se usa para activar/desactivar y calibrar el piloto asistido/automático.

- FieldPilot [usando un SCM]: se usa para establecer los valores de configuración de válvula, la configuración de dirección, la configuración de volante y del sensor de ángulo de dirección y para realizar pruebas de válvulas o diagnóstico de válvulas
- FieldPilot Pro/UniPilot Pro [usando un SCM Pro]: se utiliza para administrar los valores de configuración del vehículo, calibrar los sensores y seleccionar valores de IC, además para establecer el modo de transporte y el modo de servicio

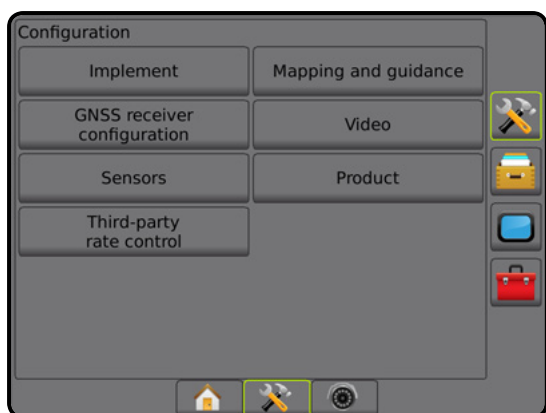
Figura 4-23: AutoSteer




### Piloto asistido/automático no disponible

Si no está instalado un sistema de piloto asistido/automático, las opciones de configuración no estarán disponibles.

Figura 4-24: No se detecta piloto asistido/automático



### FieldPilot [usando un SCM]

1. Presione la pestaña lateral CONFIGURACIÓN .
2. Presione **AutoSteer**.
3. Seleccione si el piloto asistido/automático está activado o desactivado.
4. Cuando esté activado, seleccione entre:
  - Configuración de válvula: se utiliza para configurar el tipo de válvula, la frecuencia de válvula, el ciclo de trabajo mínimo de izquierda/derecha y el ciclo de trabajo máximo de izquierda/derecha
  - Configuración de dirección: se usa para establecer el ajuste grueso de dirección, ajuste exacto de dirección, zona muerta y anticipación
  - Prueba de válvula: se usa para verificar si la dirección se dirige correctamente
  - Diagnóstico de válvulas: se usa para comprobar las válvulas y determinar si están conectadas correctamente
  - Opciones: Sensor de volante: se utiliza para seleccionar si el sensor de desengrane de dirección es magnético o basado en sensor de presión



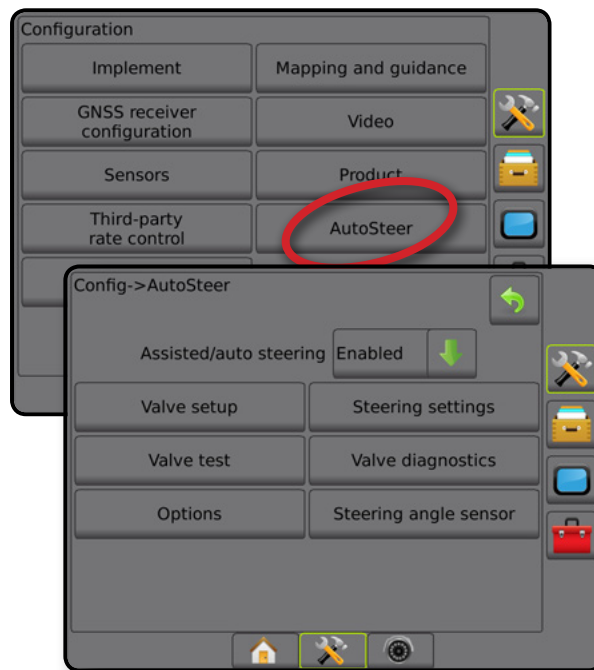



- Sensor de ángulo de dirección: se utiliza para establecer y calibrar el Sensor de ángulo de dirección (SAS) como el sensor de retroalimentación principal del piloto automático
5. Presione la flecha de RETORNO  o la pestaña lateral de CONFIGURACIÓN  para volver a la pantalla de configuración principal.


Figura 4-25: AutoSteer




### FieldPilot Pro/UniPilot Pro [usando un SCM Pro]

1. Presione la pestaña lateral CONFIGURACIÓN .
  2. Presione **AutoSteer**.
  3. Seleccione entre:
    - Administrar vehículos: permite al operador seleccionar, editar, copiar o eliminar perfiles del vehículo, así como
      - Realizar una calibración del vehículo y de los sensores para el vehículo actual
      - Realizar la calibración de inclinación solamente. Esta opción está disponible solo después de que el vehículo activo haya finalizado la calibración inicial.
      - Realizar ajustes en la respuesta de la dirección, adquisición de línea, agresividad de rumbo, error de traza, respuesta de reversa y agresividad del motor (para UniPilot Pro).
- NOTA: Al crear un nuevo perfil del vehículo o editar un perfil de vehículo existente, se debe configurar el desengrane manual antes de realizar la calibración automática.*
- ◀ Nuevo : crea un nuevo perfil de vehículo.
  - ◀ Cargar: activa el perfil de vehículo resaltado.
  - ◀ Editar : permite al operador modificar los parámetros del perfil de vehículo activo, incluida la distancia entre ejes, la dirección y distancia de compensación en línea de la antena, la dirección y distancia de compensación lateral de la antena, la altura de la antena, la dirección

y distancia de compensación en línea de SCM Pro, la dirección y distancia de compensación lateral de SCM Pro, la altura de SCM Pro, la orientación de SCM Pro y el tipo de dirección

- ◀ Copiar: duplica el perfil de vehículo activo
- ◀ Calibración automática : guía al operador a través del proceso de calibración del vehículo activo. Los pasos de calibración indican al sistema FieldPilot Pro o UniPilot Pro las características del vehículo y los pasos que son fundamentales para lograr el rendimiento de control óptimo.
- ◀ Ajustar: después de calibrado el vehículo, este debe tener un rendimiento adecuado para la mayoría de las operaciones normales en el lote. No obstante, en algunas situaciones, es posible que sea necesario ajustar el rendimiento de la dirección para que se tengan en cuenta las condiciones del lote, la selección de implementos, la velocidad de recorrido, etc. La pantalla Ajuste del vehículo permite al operador ajustar el rendimiento de la dirección del vehículo para que coincida con estas condiciones cambiantes.

- Desengrane manual : ajuste el límite al que se desengrana FieldPilot Pro o UniPilot Pro cuando el volante se vira manualmente.

- ◀ Eliminar: permite al operador eliminar un perfil de vehículo que ya no es necesario. No se puede eliminar el perfil de vehículo activo.



- ▶ Seleccionar valores de IC: permite al usuario configurar los requisitos de calidad de posición de GNSS mínimos (nivel de precisión) para permitir la activación de FieldPilot Pro o UniPilot Pro y que este permanezca engranado
- ▶ DOP máxima: la dilución de precisión (DOP) máxima establece el valor máximo de la calidad general de una posición de GNSS en función de la geometría del satélite que se usa para calcularla.

Un valor de 1 a 2 es excelente, 2-5 es bueno, 5-10 es moderado, 10-20 es justo y algo superior a 20 es malo.

La dirección de piloto asistido/automático debe realizarse cuando la DOP está por debajo de 4 para lograr los mejores resultados.

- ▶ Modo de transporte: al activarse, todas las funciones de AutoSteer se desactivan y no pueden activarse.
- ▶ Modo de mantenimiento: cuando se active, el WiFi estará disponible durante el presente reinicio (solamente) para que un técnico pueda conectarse directamente al SCM Pro y realizar tareas de mantenimiento
- ▶ Presencia del operador: establezca la respuesta del interruptor de presencia del operador

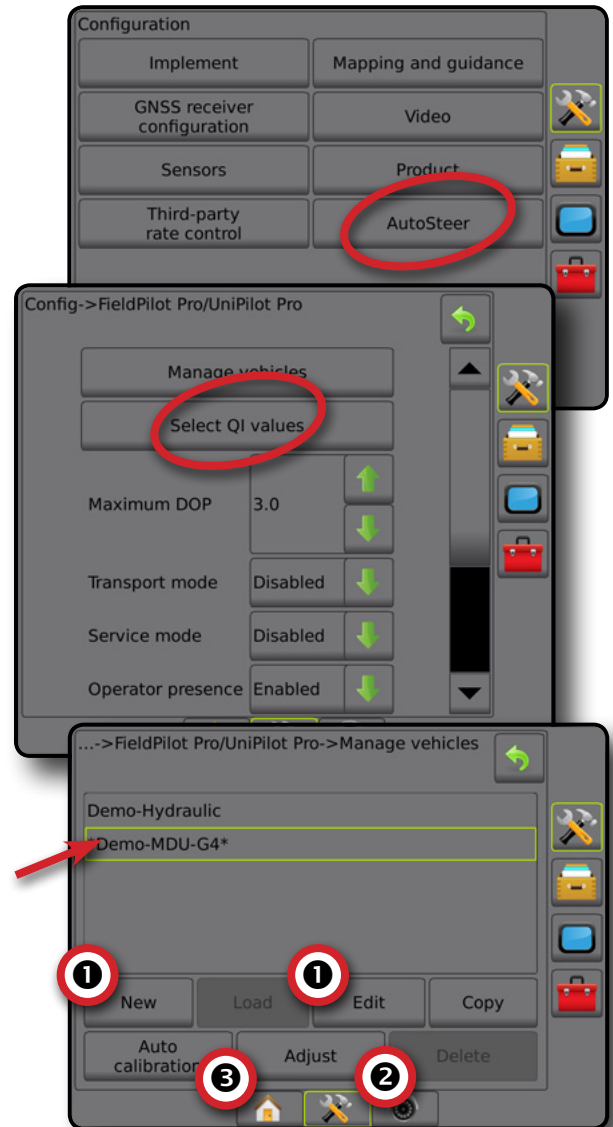
- Activar: no es posible usar FieldPilot Pro o UniPilot Pro con el interruptor ABIERTO. Configuración recomendada sin importar la presencia/ausencia del interruptor de presencia del operador.
- Desactivar: se ha desactivado la detección de presencia del operador y esto no afectará a FieldPilot Pro o UniPilot Pro. Esta es una función de seguridad esencial que solo debe desactivarse cuando el fabricante de la máquina o TeeJet Technologies lo indiquen.

4. Presione la flecha de RETORNO  o la pestaña lateral de CONFIGURACIÓN  para volver a la pantalla de configuración principal.

### Vehículo activo

El vehículo activo está resaltado con una serie de asteriscos (\*). Este es el perfil de vehículo que el sistema FieldPilot Pro o UniPilot Pro está programado para usar ahora.




Figura 4-26: Pantalla de apertura de configuración de FieldPilot Pro o UniPilot Pro



## Corrección de inclinación

Cuando haya un módulo de control de dirección (SCM) o módulo giroscópico de inclinación (TGM) presente, las opciones de corrección de inclinación estarán disponibles. Esto corrige la señal de GNSS para compensar los errores en la posición GNSS cuando se opera en terreno montañoso o con pendientes.

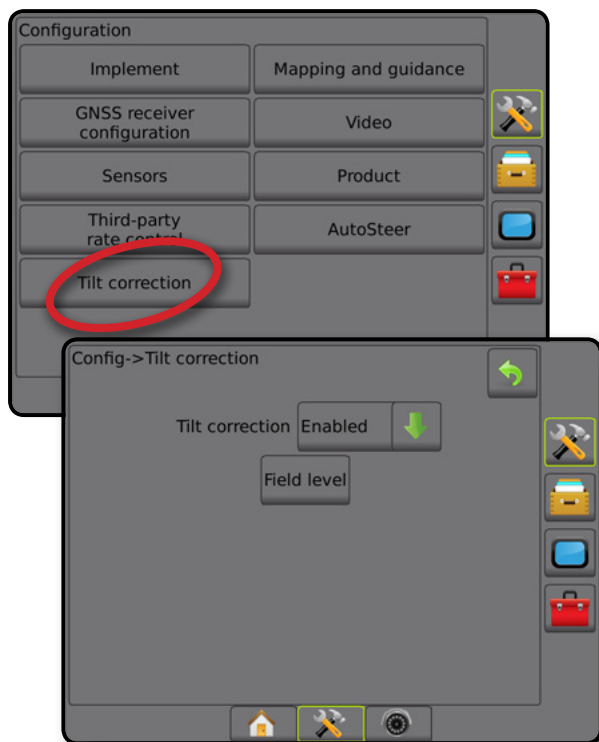
Para obtener instrucciones de configuración detalladas, consulte el manual de instalación del piloto asistido/automático específico o el boletín de configuración de inclinación.

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 volver a la pantalla de configuración principal.

*NOTA: Si se está utilizando FieldPilot o UniPilot, un módulo giroscópico de inclinación está integrado en el sistema. Cuando se usa un FieldPilot Pro o UniPilot Pro, la corrección de inclinación se calibra en Configuración -> Configuración -> AutoSteer -> Administrar vehículos -> Ajustar -> Calibración de inclinación.*

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

Figura 4-27: 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 detenerse durante al menos 10 segundos para comenzar a calibrar la corrección de inclinación.

## Corrección de inclinación no disponible

Si no se conecta un SCM o TGM, las opciones de configuración no estarán disponibles. Cuando se usa un FieldPilot Pro o UniPilot Pro, la corrección de inclinación se calibra en Configuración -> Configuración -> AutoSteer -> Administrar vehículos -> Ajustar -> Calibración de inclinación.

## ADMINISTRACIÓN DE DATOS

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



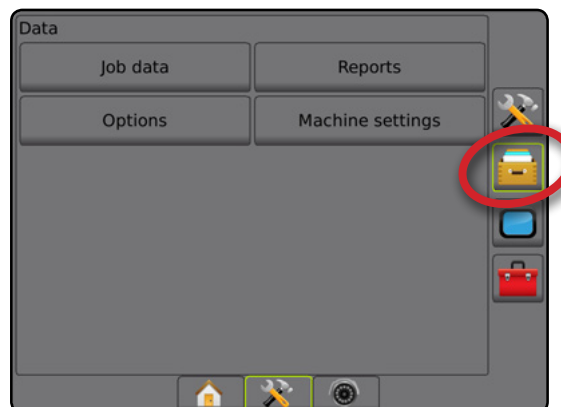
1. Presione la pestaña inferior CONFIGURACIÓN DEL SISTEMA .
2. Presione la pestaña lateral ADMINISTRACIÓN DE DATOS .
3. Seleccione entre:
  - Datos del trabajo: en el modo de trabajo avanzado, se utiliza para transferir información de trabajo (eliminar, importar, exportar) y administrar la información de trabajo (crear un nuevo trabajo, eliminar un trabajo o copiar las guías, límites, datos aplicado, mapa de prescripción y/o los polígonos de un trabajo a un nuevo trabajo)
  - Informes: se usa para crear informes del trabajo y guardarlos en una unidad USB
  - Opciones: se usa para seleccionar el modo de trabajo simple o el modo de trabajo avanzado
  - Configuración de la máquina: se usa para transferir la configuración de la máquina (eliminar, importar, exportar) y administrar la configuración de la máquina (crear una nueva configuración de máquina, copiar una configuración de máquina, eliminar una configuración de máquina, guardar la configuración actual de máquina en el archivo seleccionado o cargar la configuración de máquina del archivo seleccionado)

Figura 4-28: Opciones de administración de datos



## Datos del trabajo

En el modo de trabajo avanzado, las opciones de datos del trabajo se usan para transferir la información del trabajo (eliminar, importar, exportar) y administrar la información de trabajo (crear un nuevo trabajo, eliminar un trabajo o copiar las guías, límites, datos aplicados, mapa de prescripción y/o los polígonos de un trabajo a un nuevo trabajo).

Los datos del trabajo incluyen lo siguiente:

- Nombre del trabajo
- Nombres del cliente, predio y lote
- Límite (externo, interno)
- Polígonos
- Área de cobertura
- Guías
- Mapas (cobertura, prescripción, aplicación, tasa deseada predefinida)




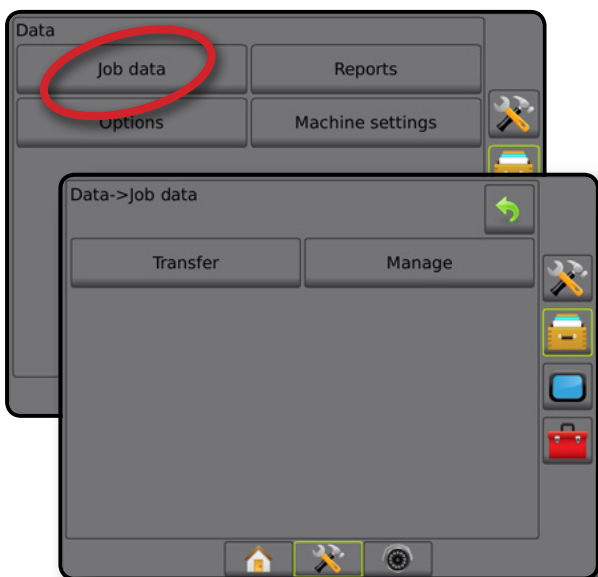
1. Presione la pestaña lateral ADMINISTRACIÓN DE DATOS .
2. Presione **Datos del trabajo**.
3. Seleccione entre:
  - ▶ Transferir: en el modo de trabajo avanzado permite la transferencia de trabajos seleccionados hacia o desde una unidad USB, así como eliminar trabajos
  - ▶ Administrar: en el modo de trabajo avanzado, permite crear un nuevo trabajo vacío, copiar las guías, los límites, los datos aplicados, el mapa de prescripción y/o los polígonos del trabajo seleccionado a un nuevo trabajo, así como eliminar un trabajo seleccionado
4. Presione la flecha RETORNO  o la pestaña lateral ADMINISTRACIÓN DE DATOS  para volver a la pantalla principal de administración de datos.

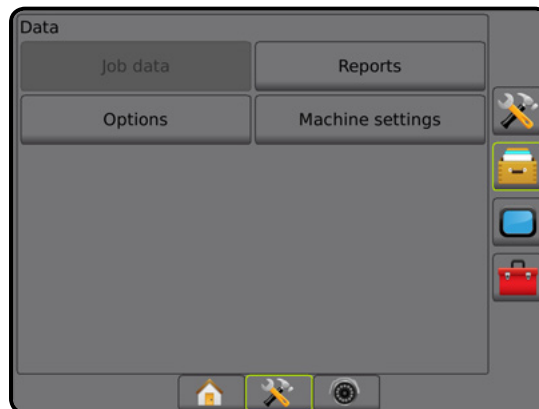
Figura 4-29: Opciones de los datos del trabajo



## Datos del trabajo no disponibles

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

Figura 4-30: Datos del trabajo no disponibles



## Transferir

En el modo de trabajo avanzado, la pantalla de transferencia de datos del trabajo permite transferir 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, predio 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 trasladarse 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 del trabajo al almacenamiento USB : se usa para mover datos del trabajo del almacenamiento interno al almacenamiento USB
  - ▶ Mover datos del trabajo al almacenamiento interno : se usa para mover datos del trabajo del almacenamiento USB al almacenamiento interno
  - ▶ Eliminar datos del trabajo : se usa para eliminar datos del trabajo del almacenamiento interno
5. Presione la flecha RETORNO  o la pestaña lateral ADMINISTRACIÓN DE DATOS  para volver a la pantalla principal de administración de datos.

Figura 4-31: Datos del trabajo: transferir

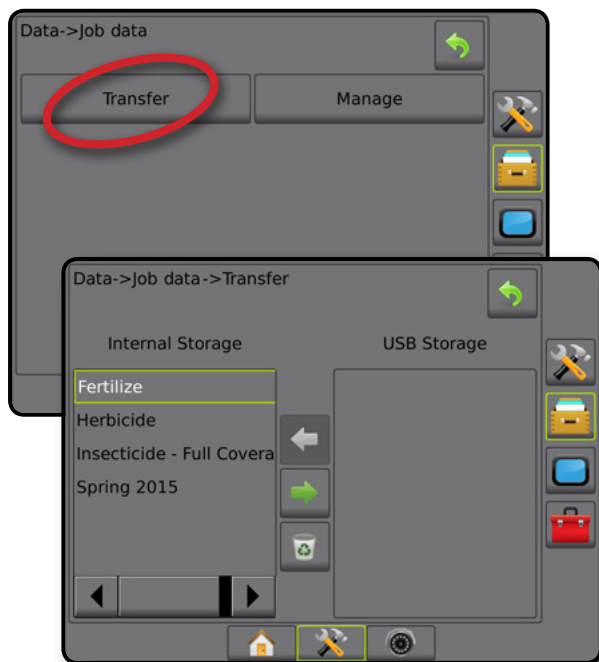
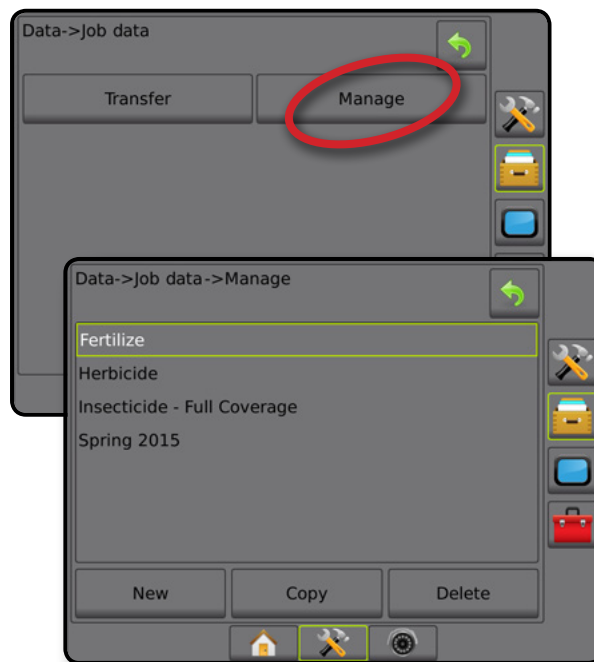





Figura 4-32: Datos del trabajo: administrar



## Administrar

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

**NOTA:** Cuando un trabajo está activo/iniciado, las opciones de Administrar 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:
  - ▶ Nuevo: se utiliza para crear un nuevo trabajo vacío sin datos de guía, límites, datos aplicados o mapa de prescripción asociados
  - ▶ Copiar: se usa para copiar las guías, los límites, los datos aplicados, el mapa de prescripción y/o los polígonos del trabajo seleccionado a un nuevo trabajo
  - ▶ Eliminar: se usa para eliminar datos del trabajo del almacenamiento interno
5. Presione la flecha RETORNO  o la pestaña lateral ADMINISTRACIÓN DE DATOS  para volver a la pantalla principal de administración de datos.

**NOTA:** No se recomienda copiar datos aplicados porque el usuario terminará con dos copias que se pueden cambiar. Al hacer una copia de respaldo de los datos, es mejor transferir el trabajo a Fieldware Link y hacer una copia de respaldo del catálogo.

## Copiar datos del trabajo

Cuando se encuentra en modo de trabajo avanzado, la opción de copiar datos del trabajo se usa para duplicar la información del trabajo (guías, límites, datos aplicados, mapa de prescripción y/o polígonos) a un nuevo trabajo.






1. Presione la pestaña lateral ADMINISTRACIÓN DE DATOS .
2. Presione **Datos del trabajo**.
3. Presione **Administrar**.
4. Presione **Copiar**.
5. Seleccione las guías, los límites, los datos aplicados, el mapa de prescripción y/o los polígonos del trabajo que se van a copiar a un nuevo trabajo.
6. Presione **Copiar**.
7. Asigne un nombre al nuevo trabajo.
8. Presione el icono ACEPTAR  para guardar el nuevo trabajo o el icono CANCELAR  para salir del teclado sin guardar.
9. Presione la flecha RETORNO  o la pestaña lateral ADMINISTRACIÓN DE DATOS  para volver a la pantalla principal de administración de datos.

Figura 4-33: Datos del trabajo: copiar datos










## Informes

Los informes brindan opciones para generar un informe de los datos del trabajo en tres formatos distintos 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.

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

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

1. Presione la pestaña lateral ADMINISTRACIÓN DE DATOS .
2. Presione **Informes**.
3. Inserte una unidad USB en la consola.
4. Seleccione el trabajo a guardar.
5. Seleccione:
  - ▶ PDF : informe para imprimir
  - ▶ KML : mapa de Google Earth
  - ▶ SHP : datos de forma ESRI
  - ▶ ALL : todos los tipos de archivos disponibles
6. Presione la flecha RETORNO  o la pestaña lateral ADMINISTRACIÓN DE DATOS  para volver 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 4-34: Informes: modo de trabajo avanzado

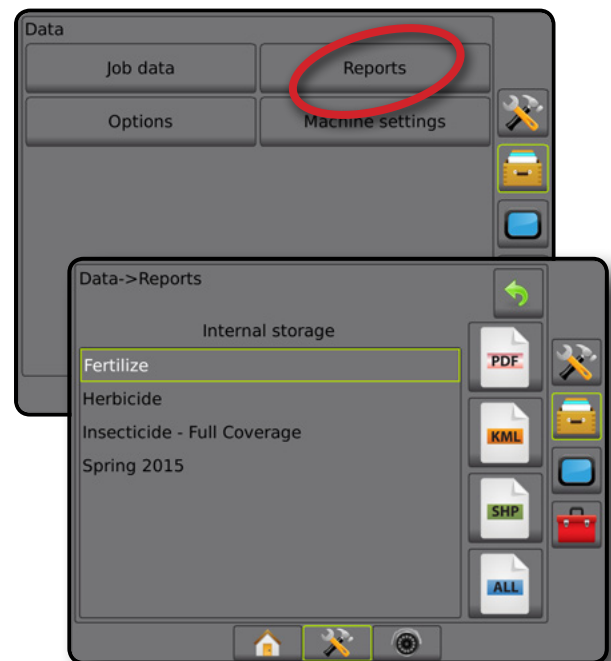
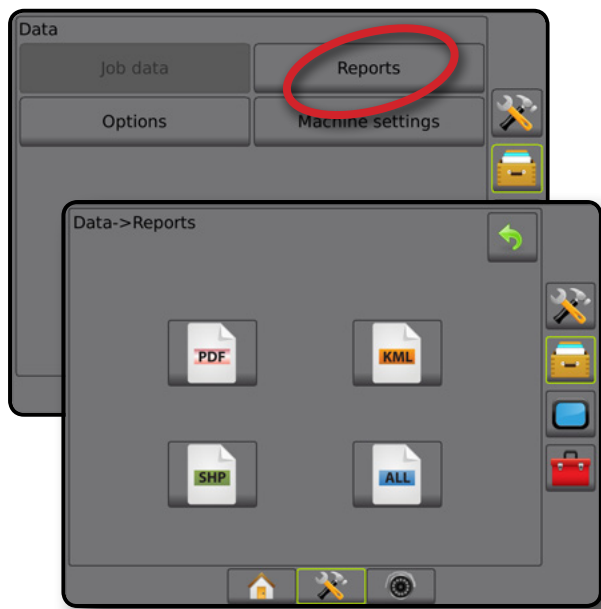


Figura 4-35: Informes: modo de trabajo simple





## Opciones (modo de trabajo)

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

1. Presione la pestaña lateral ADMINISTRACIÓN DE DATOS .
  2. Presione **Opciones**.
  3. Presione la flecha ABAJO  para obtener acceso a la lista de opciones.
  4. Seleccione:
    - ▶ Simple: solo el área delimitada y áreas 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: más de un trabajo estará disponible en cualquier momento. Nombres de cliente, predio, lote y trabajo; áreas delimitadas y áreas de cobertura; hora de aplicación y la distancia del trabajo seleccionado se muestran en la pantalla de inicio. Todos los trabajos guardados se pueden exportar como un archivo PDF, SHP o KML a una unidad USB mediante Datos -> Informes.
- La información del cliente, predio y lote, así como los mapas de prescripción, solo se pueden introducir utilizando Fieldware Link. El nombre de un trabajo solo se puede editar utilizando Fieldware Link.

- Un usuario puede duplicar trabajos para la reutilización de guías, límites, datos aplicados, mapas de prescripción y/o polígonos mediante el uso de Fieldware Link o la opción Datos -> Datos del trabajo -> Administrar en la consola.

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



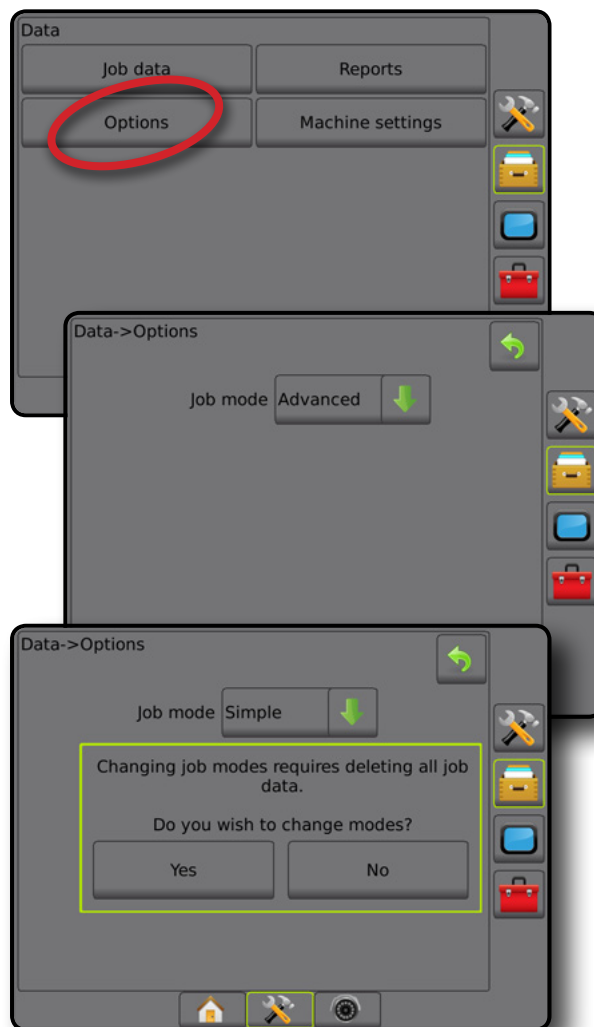
6. Presione la flecha RETORNO  o la pestaña lateral ADMINISTRACIÓN DE DATOS  para volver a la pantalla principal de administración de datos.

Figura 4-36: Opciones: cambiar modo de trabajo



## Configuración de la máquina

El menú de configuración de la máquina se usa para crear y administrar perfiles individuales de máquina que representan la configuración de la consola en una configuración particular de vehículo/equipo. Cada perfil de máquina registra la configuración que se usa al momento en que se genera el perfil, lo que permite que el cliente recupere su configuración exacta para usarla posteriormente. Los perfiles de máquina se pueden usar para transferir la configuración a otra consola de la misma marca y modelo con el mismo hardware conectado.

La configuración de la máquina incluye lo siguiente:

- Configuración del implemento
- Configuración de la corrección de inclinación/AutoSteer
- Configuración del control de tasas
- Valores de configuración específicos del trabajo (entre ellos, las asignaciones de las tasas de aplicación, el tipo de aplicación y del canal del producto)

**NOTA:** No todos los valores de configuración se guardan como parte de la configuración de la máquina. Consulte el apéndice "Configuración del menú de la consola Matrix Pro GS" para obtener detalles.




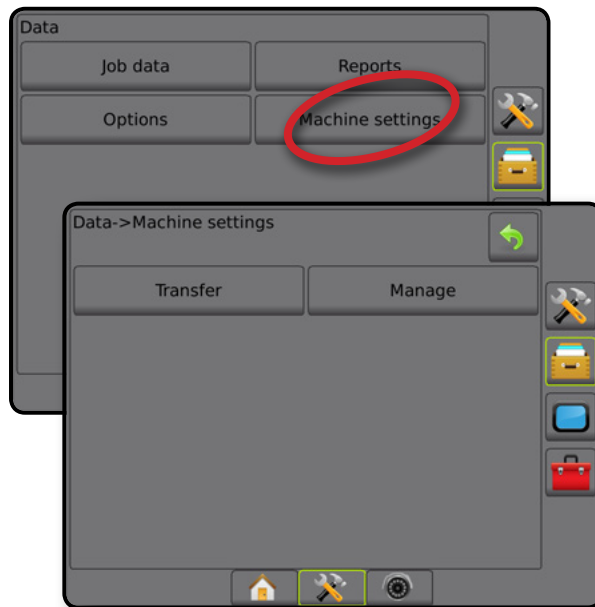
1. Presione la pestaña lateral ADMINISTRACIÓN DE DATOS .
2. Presione **Configuración de la máquina**.
3. Seleccione entre:
  - ▶ **Transferencia:** permite la transferencia de configuración de la máquina seleccionada hacia o desde una unidad USB, así como borrar la configuración de la máquina
  - ▶ **Administrar:** permite la creación de una nueva configuración de la máquina vacía, la copia de una configuración de la máquina seleccionada a una nueva configuración de la máquina, la eliminación de configuración de la máquina seleccionada, el guardado de la configuración actual de la máquina a la configuración de la máquina seleccionada o la carga de la configuración de la máquina seleccionada a la configuración actual
4. Presione la flecha RETORNO  o la pestaña lateral ADMINISTRACIÓN DE DATOS  para volver a la pantalla principal de administración de datos.

Figura 4-37: Configuración de la máquina






## Transferir

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

Los valores de configuración de la máquina transferidos a un dispositivo de almacenamiento USB se pueden abrir y actualizar con Fieldware Link. Desde Fieldware Link, los valores de configuración de la máquina se pueden trasladar de nuevo a un dispositivo de almacenamiento USB para trasladarse de nuevo al almacenamiento interno de la consola para su uso.

**NOTA:** No todos los valores de configuración guardados como parte de la configuración de la máquina están disponibles para editarse en Fieldware Link. Consulte el apéndice "Configuración del menú de la consola Matrix Pro GS" para obtener detalles.

*La configuración de la máquina transferida hacia un dispositivo de almacenamiento se quita de la consola y ya no está disponible para su uso.*

1. Presione la pestaña lateral ADMINISTRACIÓN DE DATOS .
2. Presione **Configuración de la máquina**.
3. Presione **Transferir**.
4. Seleccione entre:
  - ▶ Mover configuración de la máquina al almacenamiento USB : se utiliza para mover la configuración de la máquina, del almacenamiento interno al USB
  - ▶ Mover configuración de la máquina al almacenamiento interno : se utiliza para mover la configuración de la máquina, del USB al almacenamiento interno




- ▶ Eliminar configuración de la máquina : se usa para eliminar la configuración de la máquina del almacenamiento interno o almacenamiento USB
5. Presione la flecha RETORNO  o la pestaña lateral ADMINISTRACIÓN DE DATOS  para volver a la pantalla principal de administración de datos.

Figura 4-38: Configuración de la máquina: transferir





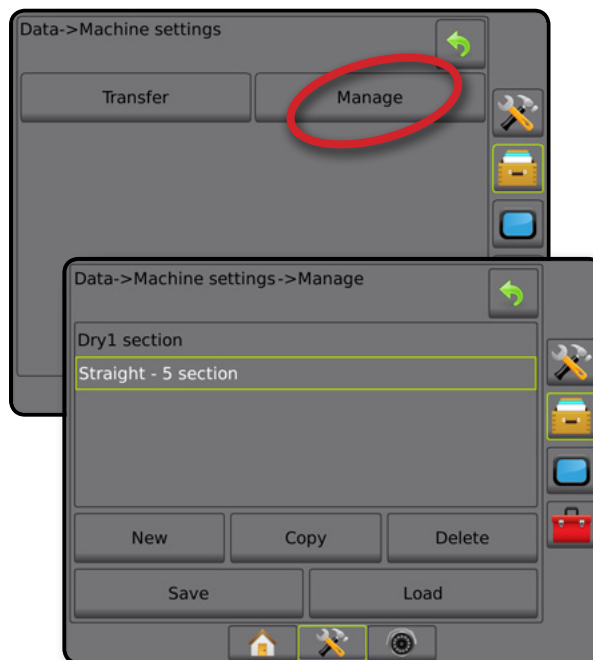
- ▶ Guardar: se usa para guardar la configuración de la máquina actual a la configuración de la máquina seleccionada
  - ▶ Cargar: se usa para cargar la configuración de la máquina seleccionada a la configuración actual
5. Presione la flecha RETORNO  o la pestaña lateral ADMINISTRACIÓN DE DATOS  para volver a la pantalla principal de administración de datos.


Figura 4-39: Configuración de la máquina: administrar



## Administrar

La pantalla Administrar configuración de la máquina permite crear una nueva configuración de la máquina vacía, copiar la configuración de la máquina seleccionada a una nueva configuración de la máquina, eliminar la configuración de la máquina seleccionada, guardar la configuración actual de la máquina a la configuración de la máquina seleccionada o cargar la configuración de la máquina seleccionada a la configuración actual.

*NOTA: No todos los valores de configuración se guardan como parte de la configuración de la máquina. Consulte el apéndice "Configuración del menú de la consola Matrix Pro GS" para obtener detalles.*

1. Presione la pestaña lateral ADMINISTRACIÓN DE DATOS .
2. Presione **Configuración de la máquina**.
3. Presione **Administrar**.
4. Seleccione entre:
  - ▶ Nueva: se usa para crear una nueva configuración de máquina sin información de implemento asociada
  - ▶ Copiar: se usa para copiar la configuración de la máquina seleccionada a una nueva configuración de la máquina
  - ▶ Eliminar: se usa para eliminar la configuración de la máquina seleccionada del almacenamiento interno

## Copiar perfil de máquina

La opción de copiar perfil de máquina se usa para duplicar el perfil de la máquina seleccionada para recuperarlo para su uso posterior. Los perfiles de máquina se pueden usar para transferir la configuración a otra consola de la misma marca y modelo con el mismo hardware conectado.






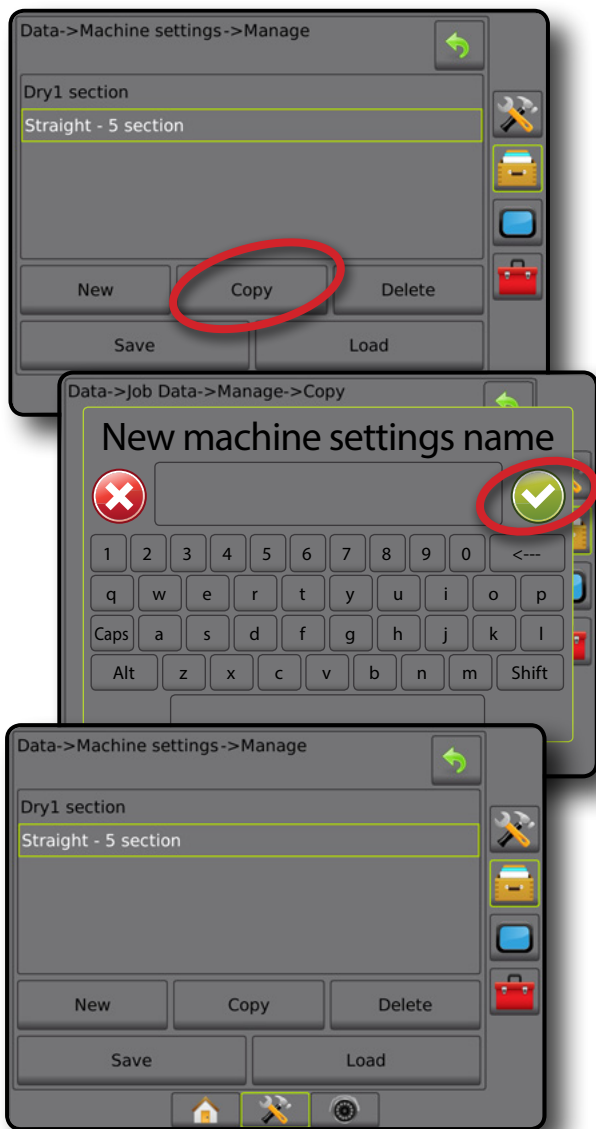
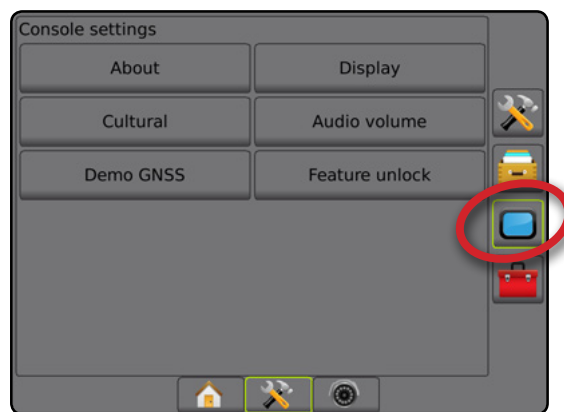
1. Presione la pestaña lateral ADMINISTRACIÓN DE DATOS .
2. Presione **Configuración de la máquina**.
3. Presione **Administrar**.
4. Seleccione el perfil de máquina que se va a copiar a un nuevo perfil.
5. Presione **Copiar**.
6. Asigne un nombre al nuevo perfil.
7. Presione el icono ACEPTAR  para guardar el nuevo perfil o el icono CANCELAR  para salir del teclado sin guardar.
8. Presione la flecha RETORNO  o la pestaña lateral ADMINISTRACIÓN DE DATOS  para volver a la pantalla principal de administración de datos.

Figura 4-40: Configuración de la máquina: copiar perfil



- ▶ Cultural: se usa para configurar las unidades, el idioma y la configuración de la zona horaria
- ▶ Volumen de audio: se usa para ajustar el nivel de volumen del altavoz
- ▶ Demostración de GNSS: se usa para iniciar la reproducción de los datos simulados de GNSS
- ▶ Desbloqueo de funciones: se usa para desbloquear las funciones avanzadas




Figura 4-41: Opciones de consola



## 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.

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**.
3. Seleccione entre:
  - ▶ Ver información incluyendo el número de serie de la unidad, la versión del software y los modos conectados
  - ▶ Con una unidad USB en la consola, presione **Guardar** para guardar la información Acerca de en una unidad USB. Se guardó información de la versión de la unidad USB confirmará guardar.
4. Presione la flecha de RETORNO  o la pestaña lateral de CONSOLA  para volver a la pantalla de configuración de la consola principal.

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

## CONSOLA

La configuración de consola se utiliza para configurar la pantalla y la configuración cultural, desbloquear funciones avanzadas y reproducir los datos de demostración de GNSS. Podrá encontrar información acerca de otros dispositivos conectados al sistema en la sección Acerca de.



1. Presione la pestaña inferior CONFIGURACIÓN DEL SISTEMA .
2. Presione la pestaña lateral CONSOLA .
3. Seleccione entre:
  - ▶ Acerca de: se usa para mostrar la versión de software del sistema, así como las versiones de software de módulos conectados al bus de la red CAN
  - ▶ Pantalla: se utiliza para configurar el esquema de colores y el brillo de LCD, establecer disponibilidad de captura de pantalla y calibrar la pantalla táctil

Figura 4-42: Opciones de Acerca de

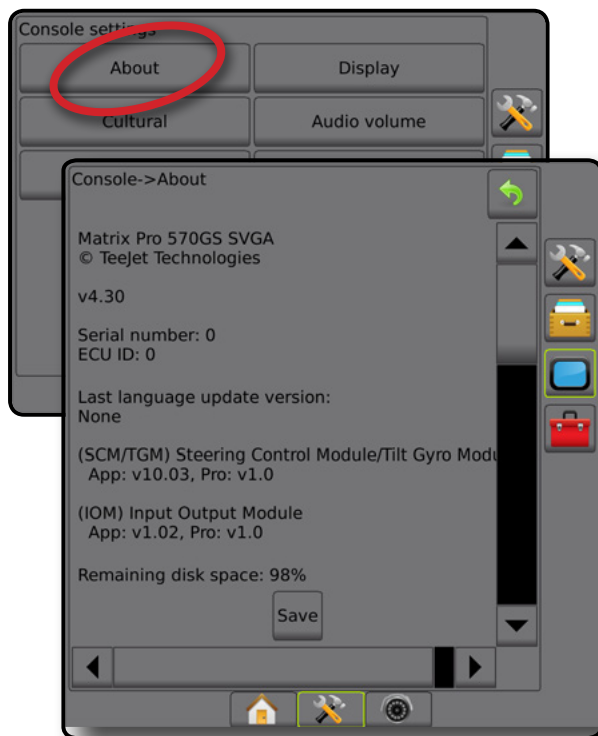





Figura 4-43: Opciones de visualización



## Mostrar

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

1. Presione la pestaña lateral CONSOLA .
2. Presione **Pantalla**.
3. Seleccione entre:
  - ▶ Esquema de colores: se utiliza para elegir el esquema de colores que sea más fácil de leer
  - ▶ Brillo de LCD: se utiliza para ajustar el brillo de la pantalla de la consola
  - ▶ Modo nocturno: se usa para oscurecer la pantalla a fin de mejorarla durante el uso nocturno. Los valores de configuración cambian el esquema de colores de la interfaz de usuario a Estilo 2 y el brillo de LCD a 20 %. Desactívelo para volver a los valores anteriores de configuración del esquema de colores de la interfaz de usuario y el brillo de LCD.
  - ▶ Captura de pantalla: se usa para permitir que las imágenes de pantalla se guarden en una unidad USB
  - ▶ Calibración de pantalla: se usa para calibrar la pantalla táctil
4. Presione la flecha de RETORNO  o la pestaña lateral de CONSOLA  para volver a la pantalla de configuración de la consola principal.

## Cultural

Cultural se usa para configurar unidades, el idioma y la configuración de la zona horaria.




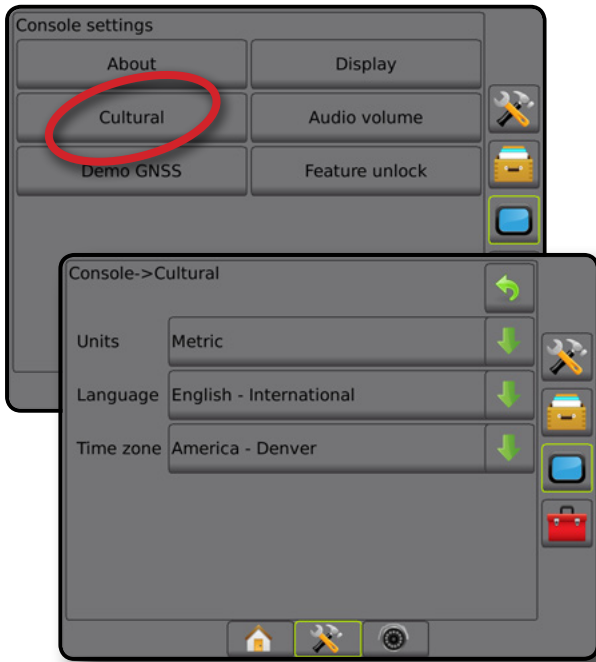
1. Presione la pestaña lateral CONSOLA .
2. Presione **Cultural**.
3. Seleccione entre:
  - ▶ Unidades: se usa para definir las unidades del sistema
  - ▶ Idioma: se usa para definir el idioma del sistema
  - ▶ Zona horaria: se usa para establecer la zona horaria local
4. Presione la flecha de RETORNO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

Figura 4-44: Opciones de Cultural



## Volumen de audio

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






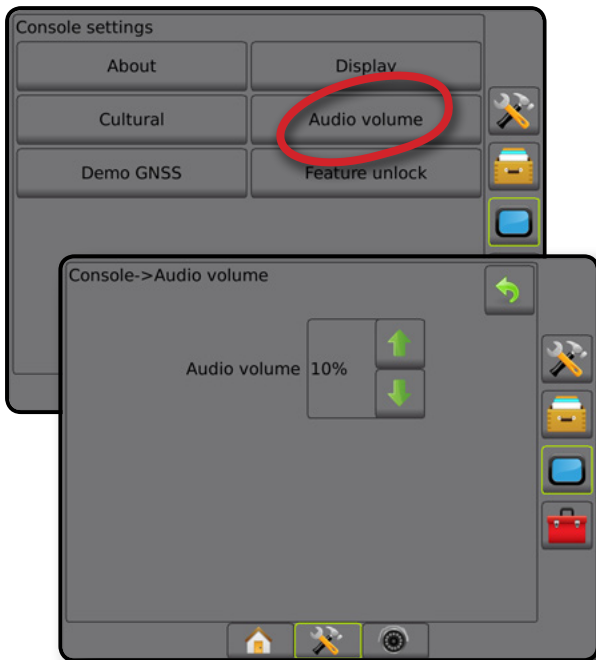
1. Presione la pestaña lateral CONSOLA .
2. Presione **Volumen de audio**.
3. Presione:
  - ▶ La flecha ARRIBA  para aumentar el sonido
  - ▶ La flecha ABAJO  para disminuir el sonido
4. Presione la flecha de RETORNO  o la pestaña lateral de CONSOLA  para volver a la pantalla de configuración de la consola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




Figura 4-45: Opciones de volumen de audio



## Demostración de GNSS

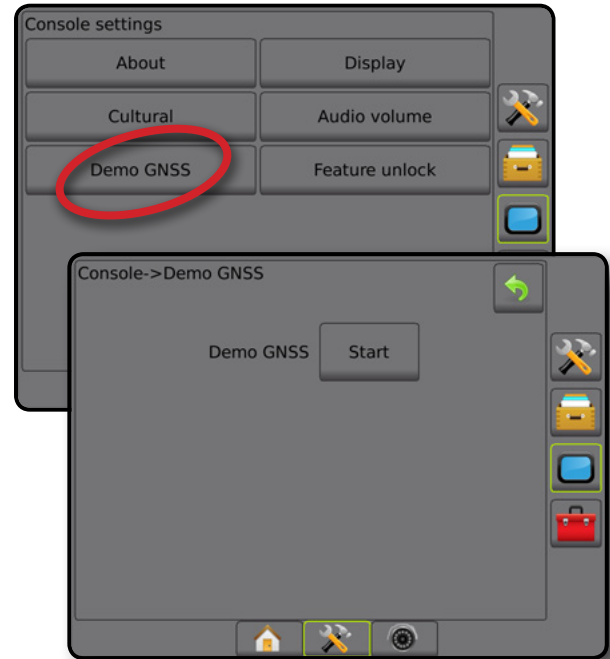
La demostración de GNSS se usa para iniciar la reproducción de una señal de GNSS simulada.

*¡ADVERTENCIA! Esta herramienta desactivará las posiciones del GNSS entrantes e iniciará la reproducción de datos simulados. Es necesario reiniciar la consola para restaurar el GNSS real.*

1. Presione la pestaña lateral CONSOLA .
2. Presione **Demostración de GNSS**.
3. Presione **Inicio**.
4. Presione la flecha de RETORNO  o la pestaña lateral de CONSOLA  para volver a la pantalla de configuración de la consola principal.

*NOTA: Es necesario reiniciar la consola para restaurar un GNSS real.*

Figura 4-46: Demostración de GNSS



## Reiniciar la demostración de GNSS

El GNSS de demostración se puede reiniciar.




1. Presione la pestaña lateral CONSOLA .
2. Presione **Demostración de GNSS**.
3. Presione **Reiniciar**.
4. Presione la flecha de RETORNO  o la pestaña lateral de CONSOLA  para volver a la pantalla de configuración de la consola principal.

Figura 4-47: Reiniciar la demostración de GNSS



## Desbloqueo de funciones

El desbloqueo de funciones se usa para desbloquear funciones avanzadas.

**NOTA:** El código de desbloqueo es único para cada consola.

Comuníquese con el servicio de atención al cliente de TeeJet Technologies. Una vez desbloqueada, la función permanecerá así salvo que la consola se restablezca completamente.



1. Presione la pestaña lateral CONSOLA .
2. Presione **Desbloqueo de funciones**.
3. Presione el botón bloqueado de la función  para la función bloqueada:
  - ▶ BoomPilot para esparcidor: activa las opciones de la aplicación de esparcidor cuando se usa con un implemento esparcidor compatible
  - ▶ FieldPilot Pro / UniPilot Pro: permite que se empleen las opciones de AutoSteer cuando se usa un SCM Pro
  - ▶ Controlador de tasas de terceros: activa las opciones de control de tasas cuando se usa un controlador de tasas de terceros compatible
4. Ingrese el código de desbloqueo si es necesario.
5. Reinicie la consola.

Figura 4-48: Función desbloqueada



## HERRAMIENTAS

Herramientas se utiliza para cargar en los dispositivos del sistema las actualizaciones del software y para realizar muchos cálculos mediante una calculadora normal o un convertor de unidades.



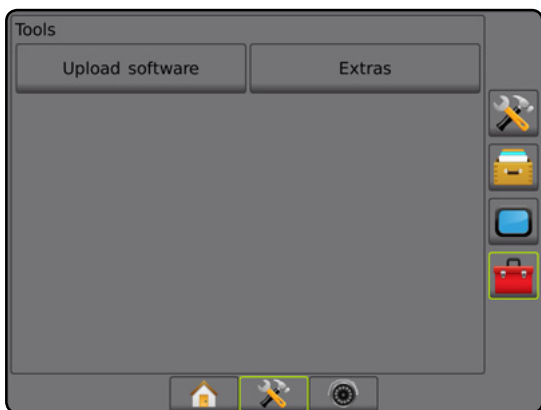
1. Presione la pestaña inferior CONFIGURACIÓN DEL SISTEMA .
2. Presione la pestaña lateral HERRAMIENTAS .
3. Seleccione entre:
  - ▶ Cargar software: se usa para cargar en los dispositivos del sistema las actualizaciones del software desde una unidad USB.
  - ▶ Extras: accede a la calculadora y el convertor de unidades

Figura 4-49: Opciones de herramientas



### Cargar software

La pantalla Cargar software se usa para cargar en los dispositivos del sistema las actualizaciones del software desde una unidad USB.

NOTA: La disponibilidad de esta función variará dependiendo de la versión del software.






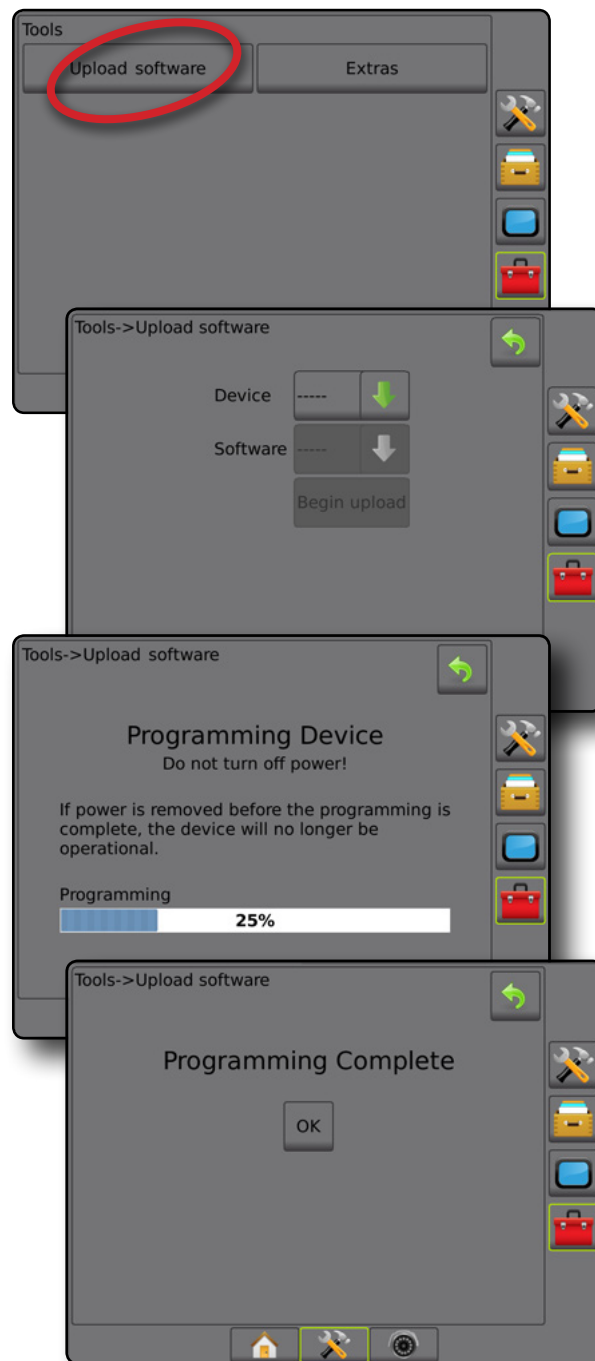
1. Presione la pestaña lateral HERRAMIENTAS .
2. Presione **Cargar software**.
3. Inserte en la consola la unidad USB que contiene las actualizaciones del soporte.
4. Presione la flecha ABAJO  del dispositivo y seleccione el dispositivo para el cual se actualizará el software:
5. Presione la flecha ABAJO  del software y seleccione el software que se cargará en el dispositivo.
6. Presione **Iniciar la carga**.
7. Cuando vea la indicación, presione **OK**.
8. Presione la flecha de RETORNO  para volver a la pantalla de herramientas, o la pestaña lateral CONSOLA  para volver a la pantalla principal de configuración de la consola.

Figura 4-50: Cargar software



### Extras


1. Presione la pestaña lateral HERRAMIENTAS .
2. Presione **Extras**.
3. Seleccione entre:
  - ▶ Calculadora: se usa para realizar cálculos matemáticos
  - ▶ Convertor de unidades: se usa para realizar conversiones de unidades de área, longitud y volumen, presión, masa, temperatura o ángulo

Figura 4-51: Calculadora

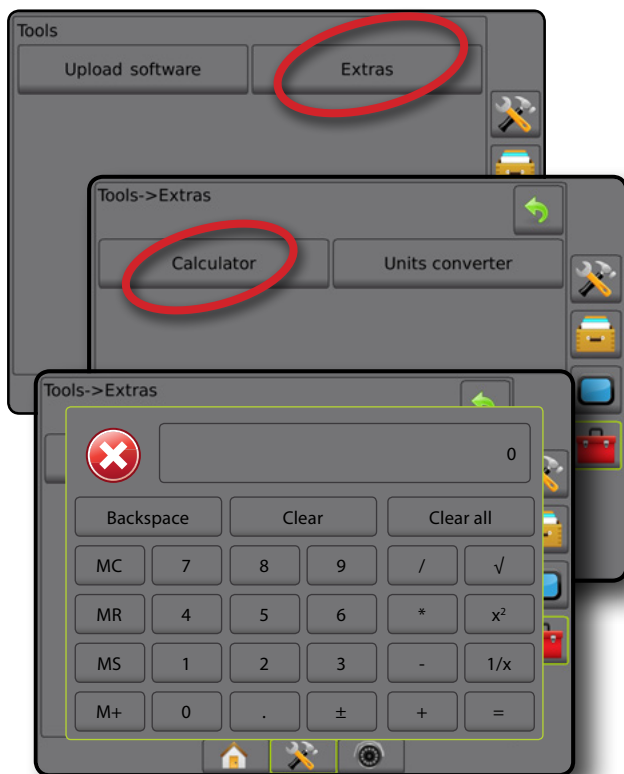
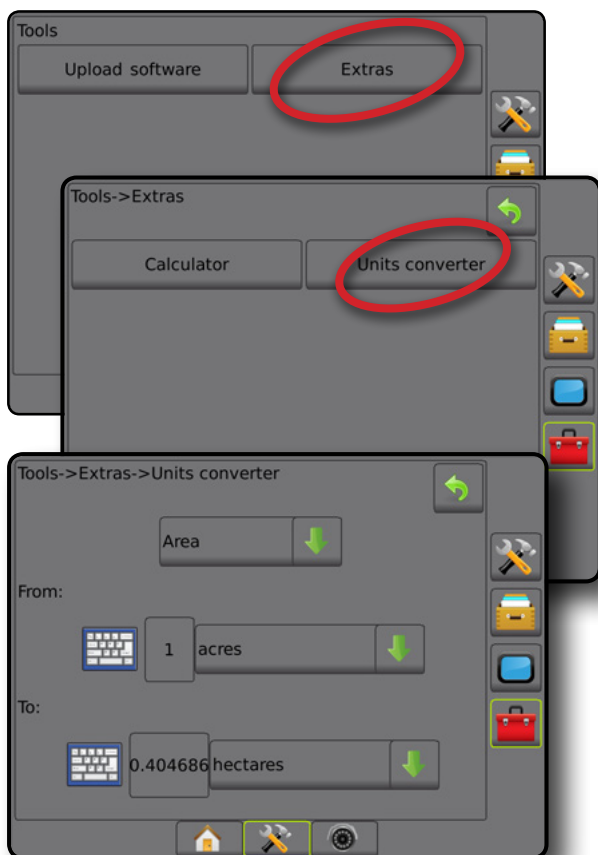


Figura 4-52: Conversor de unidades



## CAPÍTULO 5: CONFIGURACIÓN DEL RECEPTOR DE GNSS

La configuración del receptor de GNSS se utiliza para configurar el tipo de GNSS, el puerto de GNSS, PRN, otros parámetros de GNSS y para ver la información del estado de GNSS.

### Configuración del receptor de GNSS

**NOTA:** Estos valores de configuración son necesarios para el control de tasas, el piloto asistido/automático y la operación del sensor de inclinación, así como el manejo adecuado del implemento.





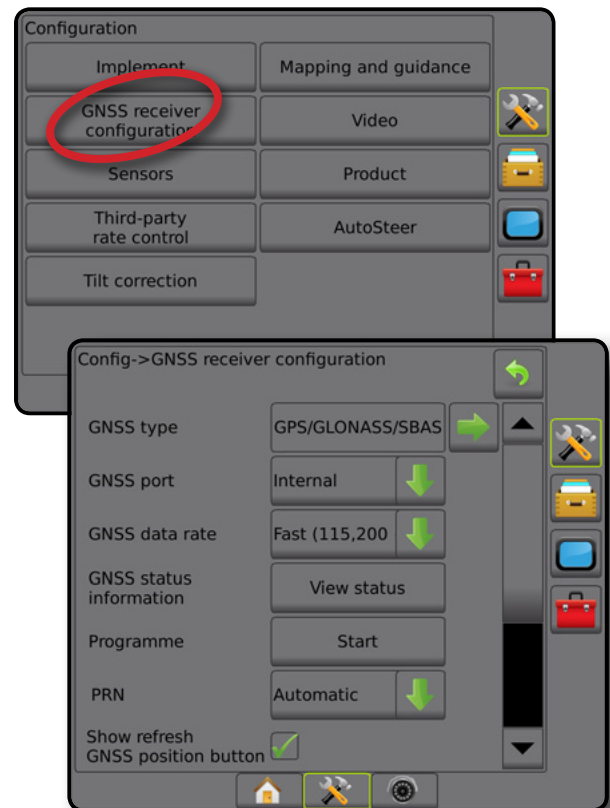
- Presione la pestaña lateral CONFIGURACIÓN .
- Presione **Configuración del receptor de GNSS**.
- Seleccione entre:
  - Tipo de GNSS: se configura para aceptar transmisiones de fuente GNSS: GPS, GLONASS o SBAS (con o sin necesidad de DGPS).
  - Puerto GNSS: configura el puerto de comunicación GNSS, ya sea como interno o externo
  - Tasa de datos de GNSS: define la tasa de transmisión del puerto GNSS y la frecuencia de los mensajes de NMEA disponibles en el puerto RS232 de la consola.
  - Información del estado de GNSS: muestra la información actual de la tasa de transmisión, el estado de la tasa de transmisión, la información del estado de GNSS: GGA/VTG (tasas de datos), número de satélites, HDOP, PRN, calidad de GGA, receptor, versión del receptor, zona UTM y modelo de corrección
  - Programa: permite la programación directa del receptor de GNSS a través de una interfaz de línea de comandos. Solo los técnicos de soporte de TeeJet deben utilizar esta función. ¡Utilice a su propio riesgo!
  - PRN: selecciona el primero de dos PRN SBAS posibles para proporcionar datos de corrección de SBAS.
  - PRN alternativo: permite la posible selección de un segundo PRN SBAS para proporcionar datos de corrección
  - Mostrar el botón Actualizar posición de GNSS: determina si el botón de actualización de GNSS está disponible en las pantallas de guía
- Presione la flecha PÁGINA SIGUIENTE  para configurar las opciones específicas de GNSS.
- Presione la flecha de RETORNO  o la pestaña lateral de CONFIGURACIÓN  para volver a la pantalla de configuración principal.

Figura 5-1: Opciones de GNSS



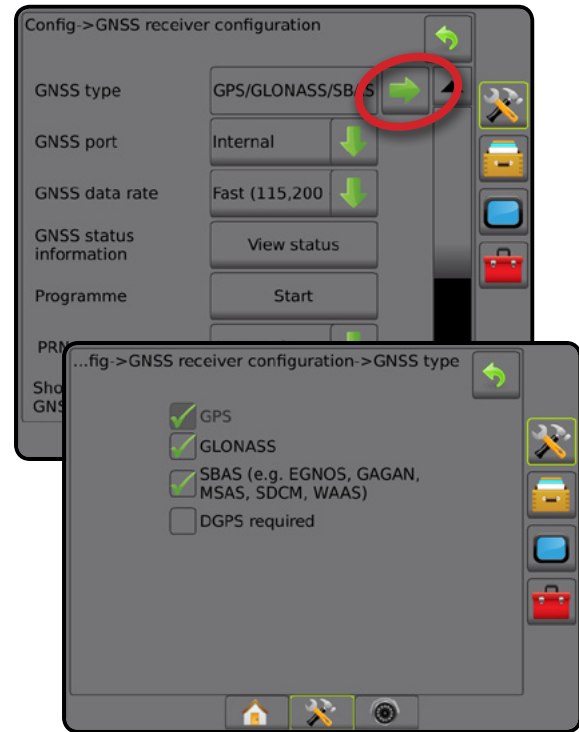
## Tipo de GNSS

Este menú permite que el usuario especifique los requisitos de los datos de GGA que el software de la aplicación recibe con base en el campo de datos Indicador de calidad de GGA. Estas selecciones determinan los comandos que se envían para programar el receptor interno para su uso.

- GPS: señales sin corrección desde el sistema GPS
  - GLONASS: señales sin corrección desde el sistema GLONASS
  - SBAS (por ej., EGNOS, GAGAN, MSAS, SDCM, WAAS): señales con corrección diferencial desde el sistema SBAS
  - Se requiere DGPS: señales de GPS con corrección diferencial
1. Presione la flecha PÁGINA SIGUIENTE ➡ para obtener acceso a la lista de opciones.
  2. Seleccione:
    - ▶ GPS: se aceptan datos de posición sin corrección de punto único con base en GPS solamente con el IC de GGA de "1".  
*NOTA: GPS siempre está seleccionado.*
    - ▶ GPS+GLONASS: se aceptan datos de posición sin corrección de punto único con base en GPS y GLONASS con el IC de GGA de "1".
    - ▶ GPS+SBAS: se aceptan datos de posición con corrección SBAS o sin corrección de punto único; IC de GGA de "1" o "2" (también se aceptan 3, 4 o 5).
    - ▶ GPS+GLONASS+SBAS: se aceptan datos de posición con corrección SBAS o sin corrección de punto único; IC de GGA de "1" o "2" (también se aceptan 3, 4 o 5).
    - ▶ GPS+GLONASS+SBAS+DGPS: solamente se aceptan datos GGA con un valor de IC de "2" o superior (también se aceptan 3, 4 o 5).

*NOTA: Todas las funciones de asignación, aplicación y guía basadas en la consola terminan si el valor de IC de GGA cae por debajo de "2" con esta configuración seleccionada.*
  3. Salga de esta pantalla para empezar la inicialización del receptor de GNSS. Esto tarda aproximadamente un minuto y la consola no responderá hasta que se haya completado.

Figura 5-2: Tipo de GNSS



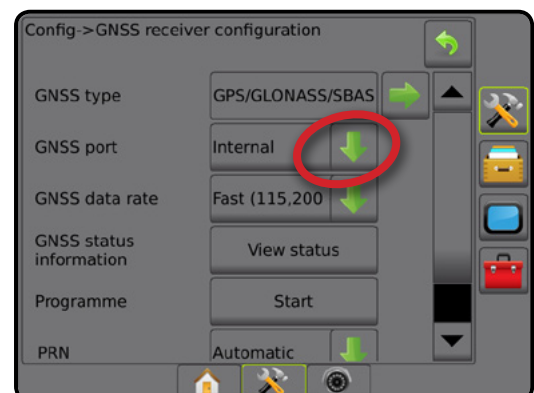
## Puerto de GNSS

El puerto COM se puede establecer a "Interno" para usar el receptor de GNSS interno y transmitir fuera, o bien a "Externo" para recibir datos de GNSS externos.

1. Presione la flecha ABAJO ↓ para obtener acceso a la lista de opciones.
2. Seleccione:
  - ▶ Interno: usa los datos de posición del receptor de GNSS interno; estos datos de NMEA se envían al "Puerto A" serie RS-232 del arnés de Matrix a la tasa de datos de GNSS seleccionada
  - ▶ Externo: usa los datos de posición de un receptor de GNSS conectado de manera externa al "Puerto A" serie RS-232 del arnés de Matrix

*NOTA: Se requiere un receptor externo para trabajar con datos de posición de TerraStar, OmniStar HP/XP o RTK.*

Figura 5-3: Puerto de GNSS



## Requisitos de configuración mínimos del receptor externo

Antes de que la consola se conecte y trabaje con un receptor de GNSS externo, se debe cumplir con estos requisitos de configuración mínimos.

Configuración del puerto en serie	
Tasa de transmisión:	no se permite menos de 38.400
Recomendado	38.400, 56.000, 57.600, 76.800 o 115.200
FieldPilot Pro / UniPilot Pro	115.200
Bits de datos:	8
Paridad:	Ninguno
Bits de detención:	1

**Requisitos de conexión del puerto serie**  
 Cable macho en serie de 9 pines RS-232  
 NOTA: Podría requerir adaptador de módem nulo según el pin del receptor.

Cadenas NMEA	
GGA	10,0 Hz
VTG opcional	10,0 Hz
ZDA	1,0 Hz

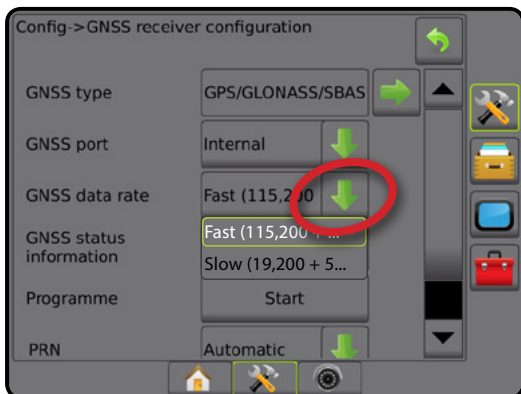
## Tasa de datos de GNSS

Cuando se usa el receptor de GNSS interno, la Tasa de datos de GNSS define la tasa de transmisión del puerto GNSS y la frecuencia de los mensajes de NMEA disponibles en el puerto RS232 de la consola.

NOTA: FieldPilot Pro/UniPilot Pro requieren de los valores de configuración Rápido; por lo tanto, las opciones no estarán disponibles cuando FieldPilot Pro/UniPilot Pro esté desbloqueado.

- Presione la flecha ABAJO ↓ para obtener acceso a la lista de opciones.
- Seleccione:
  - ▶ Rápido (115.200 + 10 Hz): tasa de transmisión de 115.200, GGA a 10 Hz, VTG a 10 Hz, ZDA a 1 Hz
  - ▶ Lento (19.200 + 5 Hz): tasa de transmisión de 19.200, GGA a 5 Hz, VTG a 5 Hz, ZDA a 1 Hz

Figura 5-4: Tasa de datos de GNSS



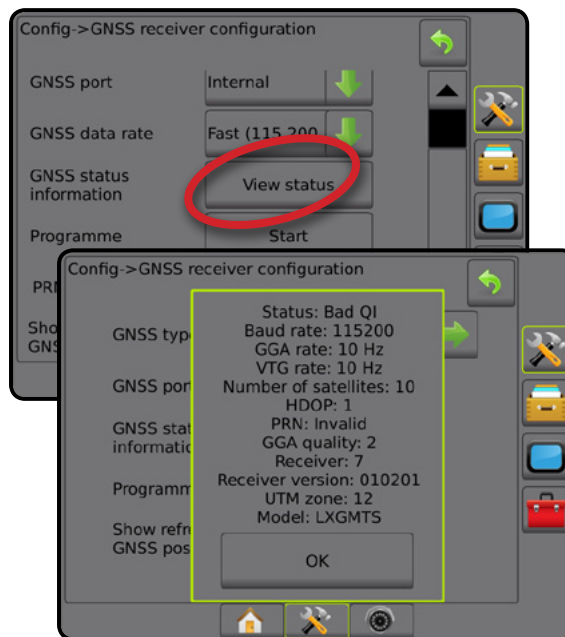
## Información del estado de GNSS

La información de estado de GNSS muestra una instantánea de la información del estado actual de GNSS.

- Presione **Ver estado**.
- Ver datos, que incluyen:
  - ◀ Tasa de transmisión: el estado actual del GNSS
  - ◀ Estado de la tasa de transmisión: la tasa a la cual la información se transfiere/comunica.  
 NOTA: Una tasa de transmisión mínima puede ser necesaria para que alguna versión del software funcione con rendimiento óptimo.
  - ◀ Tasas de datos GGA/VTG/TCP: el número de posiciones del GNSS por segundo.
  - ◀ Número de satélites: el número de satélites de GNSS a la vista (son necesarios un mínimo de 4 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 de GGA: el indicador de calidad actual de la señal de GNSS (consulte el gráfico de requisitos GGA)
  - ◀ Receptor: el indicador actual del receptor
  - ◀ Versión de receptor: la versión del software instalado en el receptor
  - ◀ Zona UTM: la zona de la ubicación actual (consulte "Coordenadas y zonas UTM" en este manual)
  - ◀ Modelo: los modelos de corrección disponibles que se utilizarán con la configuración actual del receptor
- Presione **OK** para volver a la pantalla de configuración del receptor de GNSS.

NOTA: Si el GNSS no está disponible, todas las entradas serán "no válidas".

Figura 5-5: Información del estado de GNSS

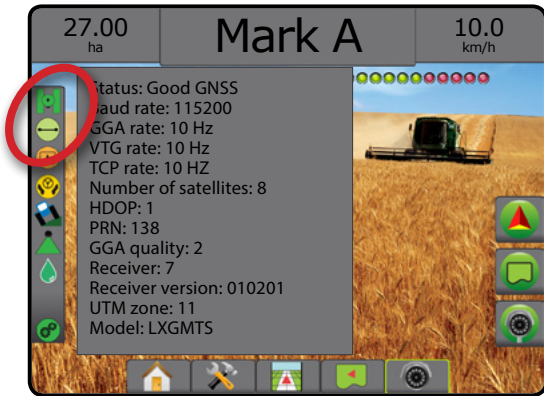


## Pantallas de guía de la información del estado de GNSS

El estado de GNSS muestra información sobre el estado actual de GNSS, las velocidades (tasas) de datos, el número de satélites en la vista, el estado de HDOP y PRN, el receptor y la versión, la calidad e identificación de los satélites y la zona UTM.

1. Presione el icono ESTADO DE GNSS .

Figura 5-6: Pantalla de guía de la información del estado de GNSS



## Requisitos de GGA

La tabla a continuación muestra el indicador de calidad de GGA que se puede esperar de distintos tipos de señal de GNSS.

Tipo de señal de GNSS	Indicador de calidad de GGA	Precisión típica
Un punto/GNSS autónomo	1	<2 m
Un punto/GNSS autónomo con GLIDE/ClearPath	1	<1 m*
Sistemas SBAS que incluyen WAAS, EGNOS, GAGAN, MSAS, etc.	2 o 9	0,7 m
TerraStar L (convergente)	2	40 cm
RTK (fijo)	4	1,0 cm + 1 ppm
RTK (var.)	5	4 cm
TerraStar C (convergente)	5	4 cm
OmniStar HP/XP/G2	5	~10 cm

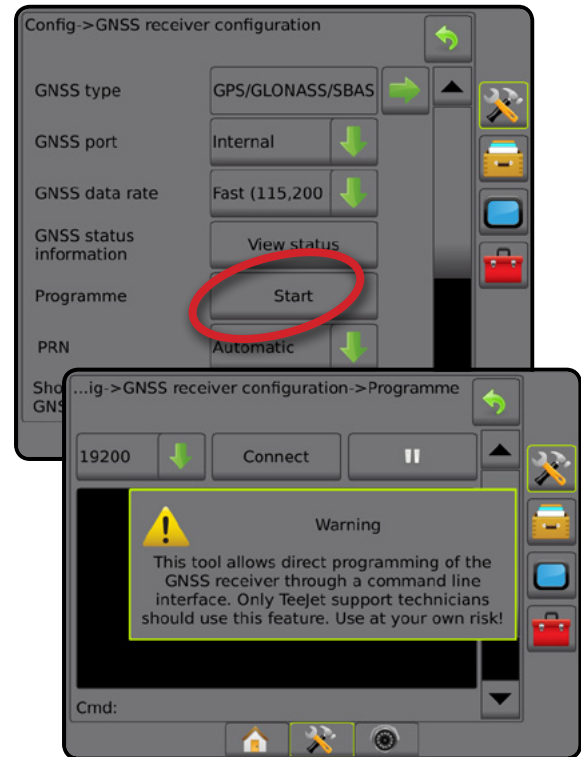
\*Durante un periodo de 60 minutos.

## Programa

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

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

Figura 5-7: Programando receptor



## PRN

Cuando se usa el receptor de GNSS interno, el menú PRN permite seleccionar hasta dos satélites SBAS específicos para usarlos para correcciones de SBAS. Esto permite que el usuario elimine los datos de corrección de SBAS de los satélites SBAS que no funcionan bien.


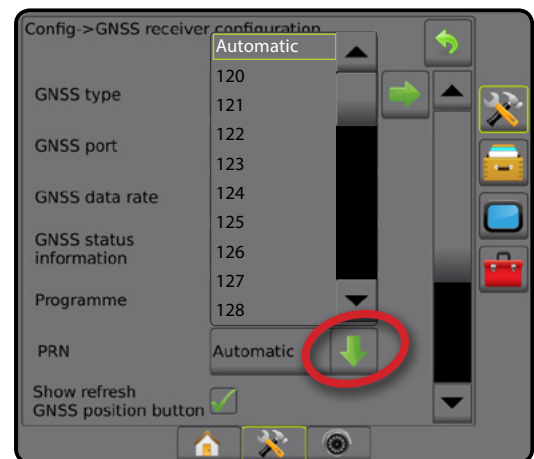
1. Presione la flecha ABAJO  para obtener acceso a la lista de opciones.
2. Seleccione:
  - ▶ Automático: selección PRN automática
  - ▶ Número: comuníquese con el distribuidor local para obtener el número asociado con su lugar de operación

Figura 5-8: PRN

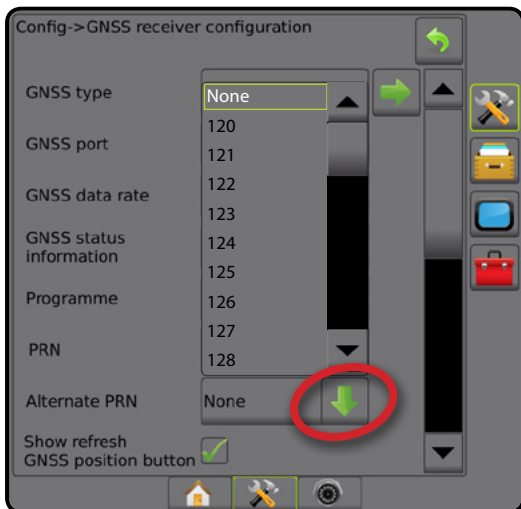


## PRN alterno

Cuando el PRN no es automático, permite la posible selección de un segundo PRN SBAS para proporcionar datos de corrección.

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

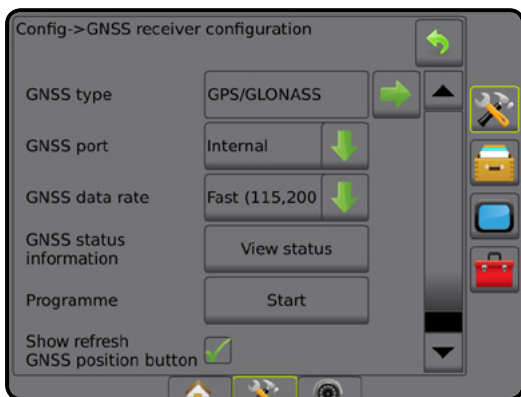
Figura 5-9: PRN alterno



## PRN no mostrado

Las opciones de PRN solo están con el tipo de GNSS SBAS seleccionado, cuando se configura para el receptor de GNSS interno.

Figura 5-10: PRN no mostrado



## Mostrar el botón Actualizar posición de GNSS

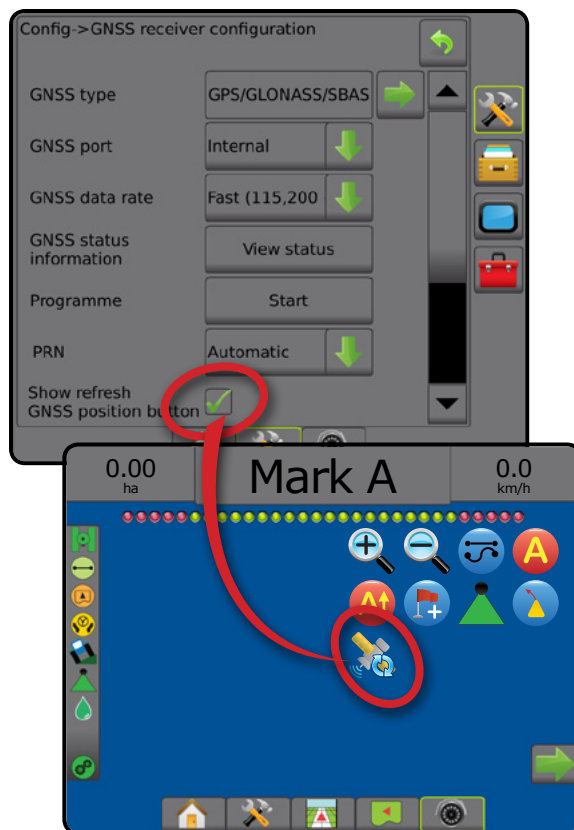
Mostrar el botón Actualizar posición de GNSS: determina si el botón de actualización de GNSS está disponible en las pantallas de guía.

El botón Actualizar posición de GNSS restablecerá el filtro ClearPath en el receptor OEMStar en casos en los que el usuario ha hecho funcionar el receptor muy cerca de copas densas de árboles y/o edificios.

*NOTA: Si se activa la actualización mientras se encuentra en un trabajo, se producirá una interrupción momentánea en el relé de los datos de GNSS. Muy probablemente, esto provocará que secciones que ya están activadas en el modo BoomPilot automático se desactiven durante un breve periodo.*

*No se deberá ejecutar una actualización durante la aplicación activa.*

Figura 5-11: Botón Actualizar posición de GNSS



## Glosario de GNSS

### Proveedor de satélites comerciales:

Otra fuente común para las señales DGPS. La información de corrección de errores que se obtiene de las estaciones base y se envía a los satélites de comunicaciones (que son independientes de los satélites de GPS) y la transmiten al usuario. Estas correcciones basadas en satélite suelen tener una cobertura más amplia que las transmisiones basadas en torres (enlaces FM) y la precisión del sistema no se ve afectada en gran medida por la distancia a que se encuentra el usuario de los receptores de la estación base. La mayor parte de estos proveedores de servicio requieren de una tarifa de suscripción para utilizarlo. Un proveedor comúnmente conocido es OmniSTAR.

### CORS (Estación de referencia de funcionamiento continuo)/red RTK:

Una serie de estaciones base esparcidas a lo largo de una región geográfica determinada (como todo un estado/condado) que están interconectadas a través de una computadora central y que transmiten los datos de corrección RTK por Internet. Las redes CORS pueden ser de propiedad/operación pública o privada y pueden ofrecer una señal gratuita o requerir de una tarifa de suscripción anual. Al obtener acceso a una red CORS a través de una conexión celular, el usuario final elimina la necesidad de una estación base propia.

### Correcciones diferenciales

Las correcciones diferenciales representan una solución específica para el algoritmo de "doble diferenciación" que se usa para determinar los valores de corrección que aplica RTK a los datos de rango de cada satélite GNSS. "Correcciones" es el término genérico que se aplica a todas las formas de correcciones potenciales de SBAS (WAAS/EGNOS) a Omnistar, TerraStar PPP y RTK.

### GPS diferencial (DGPS):

Uso de la solución específica de RTK para aplicar correcciones diferenciales a los datos de constelación de satélite de GPS.

### EGNOS (Servicio Europeo de Navegación por Complemento Geostacionario):

Un sistema de aumentación basada en satélite (SBAS) desarrollado en forma conjunta por la Agencia Espacial Europea (ESA), la Comunidad Europea y EUROCONTROL. El sistema es de uso gratuito y proporciona cobertura de corrección diferencial principalmente en todo el continente europeo. EGNOS ofrece precisión entre pasadas de 15 a 25 cm y precisiones de año a año de +/- 1 m.

### GLONASS (sistema global de navegación por satélite):

Un sistema de navegación satelital global desarrollado y operado por el gobierno ruso. Consta de aproximadamente 24 satélites que orbitan la Tierra continuamente. Si bien los primeros receptores de GNSS por lo general utilizaban únicamente señales GPS, una gran cantidad de los receptores GNSS actuales pueden utilizar señales GPS y GLONASS, lo que aumenta de manera eficaz la cantidad total de satélites disponibles para usar.

### Posicionamiento de punto preciso (PPP) de GNSS

El PPP es una transmisión de servicio de corrección satelital que se proporciona mundialmente, mediante suscripción, a los receptores de GNSS que tienen el equipo adecuado. El PPP utiliza un arreglo global de estaciones de referencia para corregir errores de reloj y órbita de satélites que luego se transmiten a los receptores locales. El PPP no requiere un tiempo de convergencia.

### GNSS (sistema global de navegación por satélite):

Término general que se refiere a un sistema de navegación de varios satélites que es utilizado por un receptor para calcular su posición. Ejemplos de estos sistemas incluyen: GPS desarrollado por los Estados Unidos y GLONASS por Rusia. Los sistemas adicionales que están en desarrollo incluyen Galileo de la Unión Europea y Compass de China. La nueva generación de receptores GNSS se está diseñando para utilizar varias señales GNSS (como GPS y GLONASS). Dependiendo de la constelación y los niveles de precisión deseados, es posible mejorar el rendimiento del sistema al tener acceso a un mayor número de satélites.

### GPS (sistema de posicionamiento global):

El nombre de la red de navegación satelital mantenida por el Departamento de Defensa de los Estados Unidos. Consta de aproximadamente 30 satélites que orbitan la Tierra continuamente. El término también se utiliza para referirse a cualquier dispositivo cuya funcionalidad dependa de la navegación satelital.

### NTRIP (red de transporte de datos en formato RTCM vía el protocolo de Internet):

Una aplicación basada en Internet que pone a disposición los datos de corrección RTCM de las estaciones CORS a cualquier persona que cuente con una conexión de Internet y las credenciales de inicio de sesión apropiadas para el servidor NTRIP. Por lo general utiliza un enlace celular para conectarse a Internet y al servidor NTRIP.

## Variación de posición

El cambio constante en el cálculo de posición de GNSS provocado principalmente por los cambios atmosféricos e ionosféricos, geometría satelital deficiente (posiblemente provocada por obstrucciones como edificios y árboles) errores de reloj satelital y cambios de constelación satelital. Para obtener precisión subdecimétrica se recomiendan los receptores de doble frecuencia que usan soluciones PPP o RTK.

### RTK (navegación cinética satelital en tiempo real):

Actualmente es el sistema de corrección GPS más preciso disponible que utiliza una estación de referencia en tierra que se encuentra relativamente cerca del receptor de GPS. RTK puede proporcionar una precisión entre pasadas de una pulgada (también conocida como centímetro) y proporciona además una estabilidad en cuanto a la posición entre años. Los usuarios de RTK pueden tener sus propias estaciones base, suscribirse a las redes RTK o utilizar CORS.

### SBAS (sistema de aumentación basado en satélites):

Término general que se refiere a cualquier sistema de corrección diferencial basado en satélites. Ejemplos de SBAS incluyen los siguientes: WAAS en los Estados Unidos, EGNOS en Europa y MSAS en Japón. Es muy probable que en el futuro se activará un SBAS adicional que cubra otras regiones del mundo.

### WAAS (sistema de aumentación de área amplia):

Es un servicio de corrección satelital desarrollado por la Administración General de Aviación (FAA). Se utiliza gratuitamente y proporciona cobertura en todo EE. UU. junto con partes de Canadá y México. WAAS ofrece precisión entre pasadas de 15 a 25 cm; sin embargo, la precisión de año a año estará en el rango de +/- 1 m.

## CAPÍTULO 6: CONFIGURACIÓN DE IMPLEMENTO

La configuración de implemento se usa para establecer varios valores de configuración asociados con el modo recto, el modo de esparcidor y el modo escalonado.

Las configuraciones variarán según si está disponible un control de secciones: SmartCable, módulo del controlador de sección (SDM) o módulo de función del interruptor (SFM).

### Módulos de salida de sección múltiple

Se pueden instalar módulos de salida de sección múltiple en el bus CAN para permitir más secciones de las que permite un solo módulo. Si hay un módulo de control de secciones en el sistema, primero se deben definir los valores de configuración para los módulos de salida de sección múltiple.






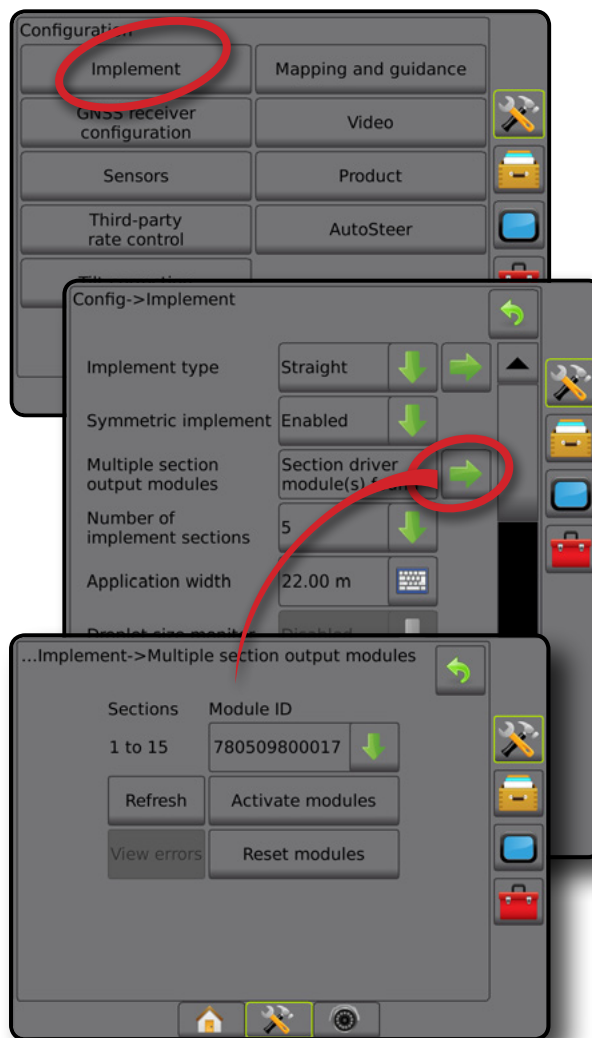
1. Presione la pestaña lateral CONFIGURACIÓN .
2. Presione **Implemento**.
3. Presione la flecha PÁGINA SIGUIENTE de los módulos de salida de sección múltiple .
4. Presione **Actualizar**.
5. Presione la flecha ABAJO  y asigne la id. del módulo correcta a las secciones.
6. Presione **Activar módulos**.
7. Presione la flecha de RETORNO  para volver a la pantalla del implemento o la pestaña lateral CONFIGURACIÓN  para volver a la pantalla principal de configuración.

Figura 6-1: Opciones de configuración para módulos de salida de sección múltiple



## TIPO DE IMPLEMENTO

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

- En el modo recto: las secciones de barra no tienen longitud y se encuentran en una línea a una distancia fija de la antena
- En el modo de esparcidor: se crea una línea virtual en línea con los discos de entrega a partir de la cual la sección o las secciones de la aplicación pueden variar en longitud y pueden estar a distancias diferentes desde la línea (la disponibilidad depende del equipo específico en el sistema)
- En el modo escalonado: se crea una línea virtual en línea con la sección 1, a partir de la cual la sección o secciones de la aplicación no tienen longitud y pueden tener distancias diferentes con respecto a la línea (la disponibilidad depende del equipo específico en el sistema)

### Números de sección

Las secciones están numeradas de izquierda a derecha orientadas en la misma dirección cuando la máquina está orientada hacia adelante.

Figura 6-2: Tipo de implemento: recto

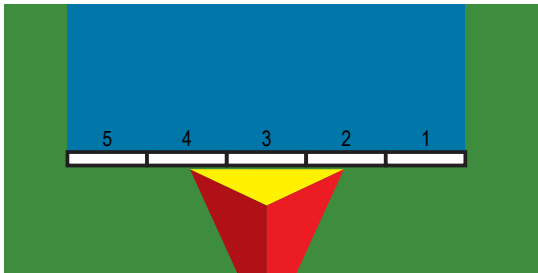


Figura 6-3: Tipo de implemento: esparcidor

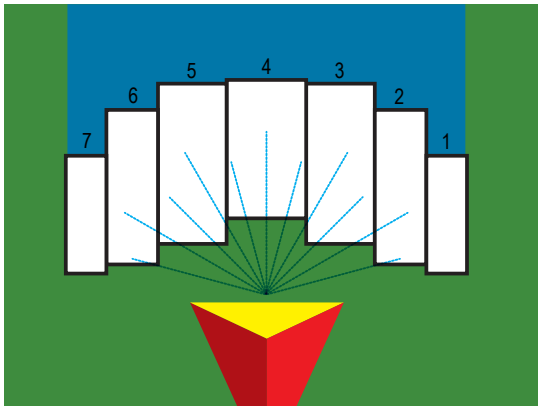
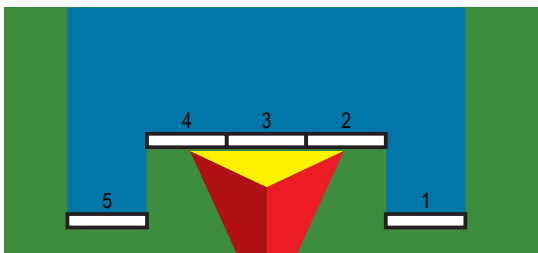


Figura 6-4: Tipo de implemento: escalonado



### Recto

Las secciones de barra no tienen longitud y se encuentran en una línea a una distancia fija de la antena.

### Sección única

Ningún control de secciones está disponible en el sistema.

1. Seleccione el tipo de implemento **Recto** en la pantalla del implemento.
2. Presione la flecha PÁGINA SIGUIENTE en Tipo de implemento →.
3. Seleccione entre:
  - ▶ Dirección de compensación en línea del implemento ①: establece si el implemento se encuentra al frente (hacia adelante) o atrás (hacia atrás) de la antena GNSS en la misma dirección cuando el vehículo está orientado hacia adelante
  - ▶ Distancia de compensación en línea del implemento ①: se mide paralelamente a la línea central del vehículo, define la distancia en línea desde la antena GNSS hasta el implemento en metros decimales
  - ▶ Dirección de compensación lateral del implemento ②: define la dirección lateral, ya sea izquierda o derecha, de la línea central de la máquina al centro del implemento en la misma dirección cuando la máquina está orientada hacia adelante
  - ▶ Distancia de compensación lateral del implemento ②: define la distancia lateral desde la línea central de la máquina hasta el centro del implemento, en metros decimales
4. Presione la flecha de RETORNO ↶ para volver a la pantalla del implemento o la pestaña lateral CONFIGURACIÓN ⚙ para volver a la pantalla principal de configuración.

Figura 6-5: Sección única

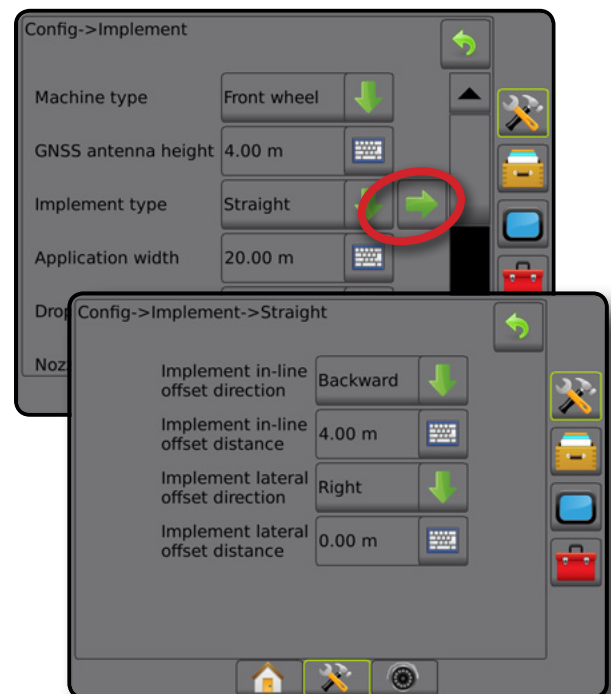
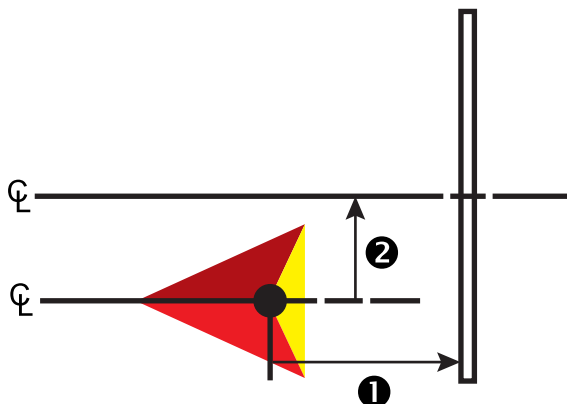


Figura 6-6: Direcciones y distancias de compensación



## Secciones múltiples

El control de secciones está disponible (SmartCable, módulo del controlador de sección [SDM] o módulo de función del interruptor [SFM]).

1. Seleccione el tipo de implemento **Recto** en la pantalla del implemento.
2. Presione la flecha PÁGINA SIGUIENTE en Tipo de implemento ➡.
3. Seleccione entre:
  - ▶ Dirección de compensación en línea del implemento **1**: establece si el implemento se encuentra al frente (hacia adelante) o atrás (hacia atrás) de la antena GNSS en la misma dirección cuando el vehículo está orientado hacia adelante
  - ▶ Distancia de compensación en línea del implemento **1**: se mide paralelamente a la línea central del vehículo, define la distancia en línea desde la antena GNSS hasta el implemento en metros decimales
  - ▶ Dirección de compensación lateral del implemento **2**: define la dirección lateral, ya sea izquierda o derecha, de la línea central de la máquina al centro del implemento en la misma dirección cuando la máquina está orientada hacia adelante
  - ▶ Distancia de compensación lateral del implemento **2**: define la distancia lateral desde la línea central de la máquina hasta el centro del implemento, en metros decimales
  - ▶ Traslape: se usa para definir la cantidad de traslape permitido cuando se usa el control de secciones automático de la barra
  - ▶ Anticipación de activado: se usa para establecer el momento en que cada sección se encenderá al entrar en un área que no se ha aplicado

*NOTA: Si la aplicación se enciende demasiado pronto al entrar en un área sin aplicar, disminuya el tiempo de anticipación de activado. Si la aplicación se enciende demasiado tarde, aumente el tiempo de anticipación de activado.*

- ▶ Anticipación de desactivado: se usa para establecer el momento en que cada sección se apagará al entrar en un área que se ha aplicado

*NOTA: Si la aplicación se apaga demasiado pronto al entrar en un área sin aplicar, disminuya el tiempo de anticipación de desactivado. Si la aplicación se apaga demasiado tarde, aumente el tiempo de anticipación de desactivado.*

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

Figura 6-7: Secciones múltiples

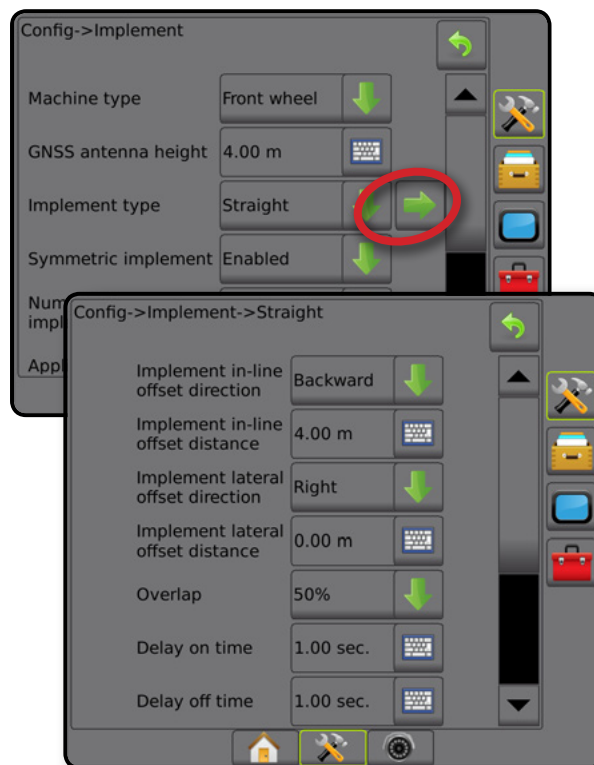


Figura 6-8: Direcciones y distancias de compensación

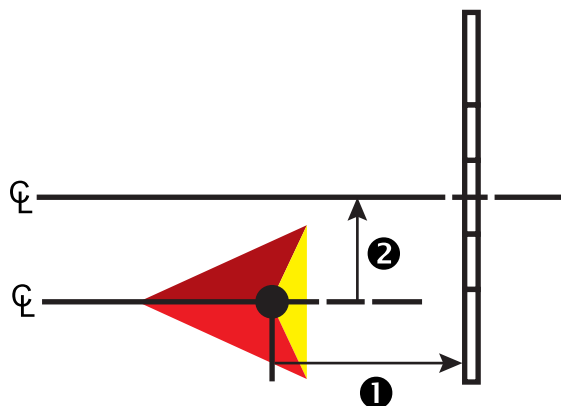
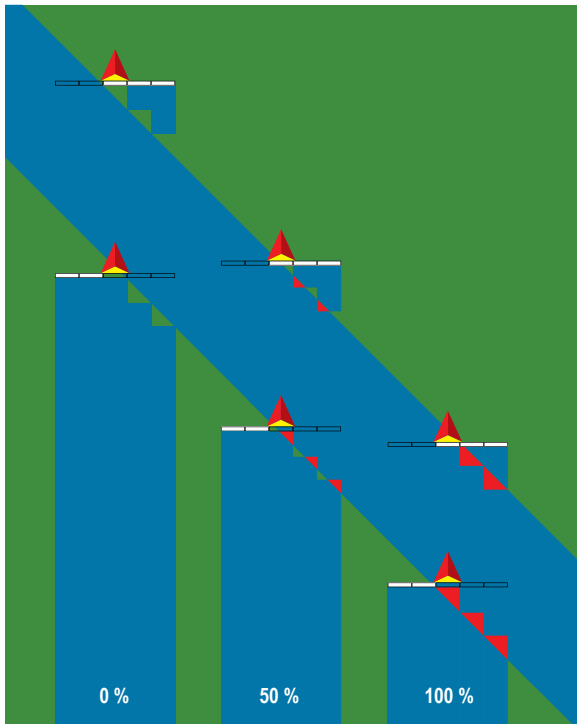


Figura 6-9: Traslape



## Esparcidor: TeeJet

Se crea una línea virtual en línea con los discos de entrega a partir de la cual la sección o secciones de la aplicación pueden variar en longitud y pueden estar a distancias diferentes desde la línea (la disponibilidad depende del equipo específico en el sistema).

### Sección única

Ningún control de secciones está disponible en el sistema.

1. Seleccione el tipo de implemento **Esparcidor** en la pantalla de implemento.
2. Presione la flecha PÁGINA SIGUIENTE en Tipo de implemento →.
3. Seleccione entre:
  - ▶ Tipo de configuración: se usa para seleccionar el tipo de esparcidor **TeeJet**
  - ▶ Distancia de antena a discos ❶: se usa para definir la distancia desde la antena GNSS a los discos o mecanismo de dispersión
  - ▶ Dirección de compensación lateral del implemento ❷: define la dirección lateral, ya sea izquierda o derecha, de la línea central de la máquina al centro del implemento en la misma dirección cuando la máquina está orientada hacia adelante
  - ▶ Distancia de compensación lateral del implemento ❷: define la distancia lateral desde la línea central de la máquina hasta el centro del implemento, en metros decimales
  - ▶ Distancia de compensación de esparcidor ❸: se usa para establecer 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

▶ Longitud del esparcidor ❹: se utiliza para establecer la longitud de la aplicación de la sección

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

Figura 6-10: Sección única

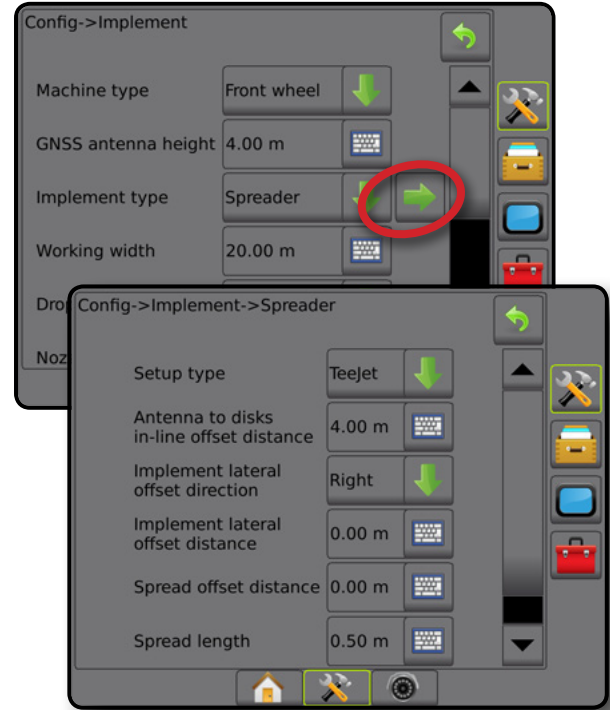


Figura 6-11: Distancias y longitud

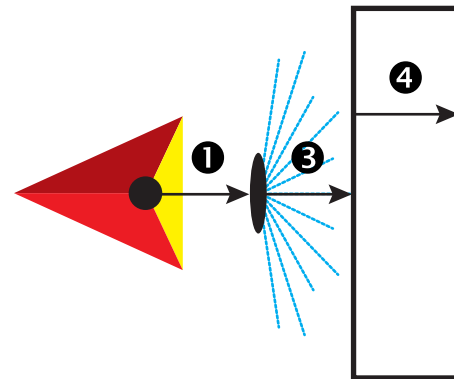
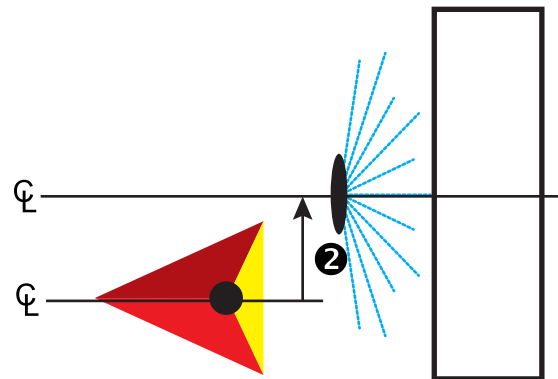


Figura 6-12: Distancia y dirección de compensación lateral



## Secciones múltiples

El control de secciones está disponible (SmartCable, módulo del controlador de sección [SDM] o módulo de función del interruptor [SFM]).

1. Seleccione el tipo de implemento **Esparcidor** en la pantalla de implemento.
2. Presione la flecha PÁGINA SIGUIENTE ➡ en Tipo de implemento.
3. Seleccione entre:

- ▶ Tipo de configuración: se usa para seleccionar el tipo de esparcidor **TeeJet**
- ▶ Distancia de antena a discos ❶: se usa para definir la distancia desde la antena GNSS a los discos o mecanismo de dispersión
- ▶ Dirección de compensación lateral del implemento ❷: define la dirección lateral, ya sea izquierda o derecha, de la línea central de la máquina al centro del implemento en la misma dirección cuando la máquina está orientada hacia adelante
- ▶ Distancia de compensación lateral del implemento ❷: define la distancia lateral desde la línea central de la máquina hasta el centro del implemento, en metros decimales
- ▶ Traslape: se usa para definir la cantidad de traslape permitido cuando se usa el control de secciones automático de la barra
- ▶ Anticipación de activado: se usa para establecer el momento en que cada sección se encenderá al entrar en un área que no se ha aplicado

*NOTA: Si la aplicación se enciende demasiado pronto al entrar en un área sin aplicar, disminuya el tiempo de anticipación de activado. Si la aplicación se enciende demasiado tarde, aumente el tiempo de anticipación de activado.*

- ▶ Anticipación de desactivado: se usa para establecer el momento en que cada sección se apagará al entrar en un área que se ha aplicado

*NOTA: Si la aplicación se apaga demasiado pronto al entrar en un área sin aplicar, disminuya el tiempo de anticipación de desactivado. Si la aplicación se apaga demasiado tarde, aumente el tiempo de anticipación de desactivado.*

- ▶ Distancia de compensación de esparcidor ❸: se usa para establecer la distancia de compensación entre los discos o el mecanismo de dispersión y el lugar donde el producto toca por primera vez el suelo en la sección 1.
- ▶ Compensaciones de sección ❹: se utiliza para establecer la distancia de compensación desde la sección 1 (la línea de compensación de esparcidor) hasta el borde delantero de cada sección. La sección 1 siempre es 0. Todas las demás secciones pueden tener distancias diferentes.
- ▶ Longitud de la sección ❺: se usa para establecer la longitud de la aplicación en cada sección. Cada sección puede tener una longitud diferente.

*NOTA: Las secciones están numeradas de izquierda a derecha orientadas en la misma dirección cuando la máquina está orientada hacia adelante.*

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

Figura 6-13: Secciones múltiples

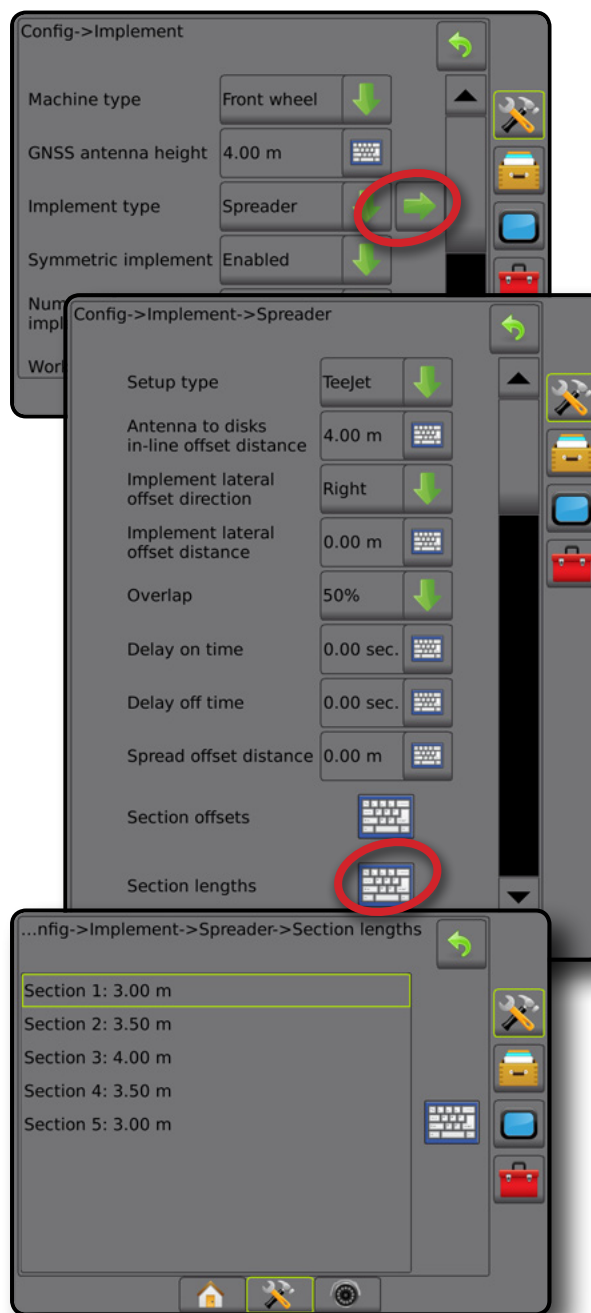


Figura 6-14: Distancias y longitud

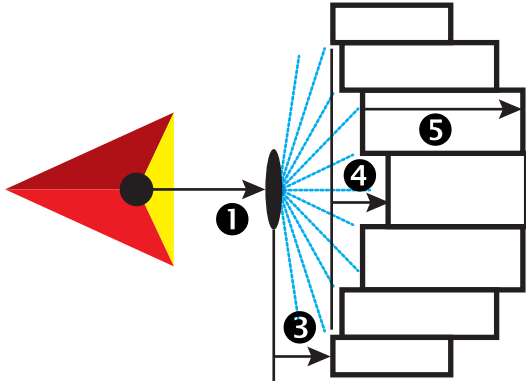


Figura 6-15: Distancia y dirección de compensación lateral

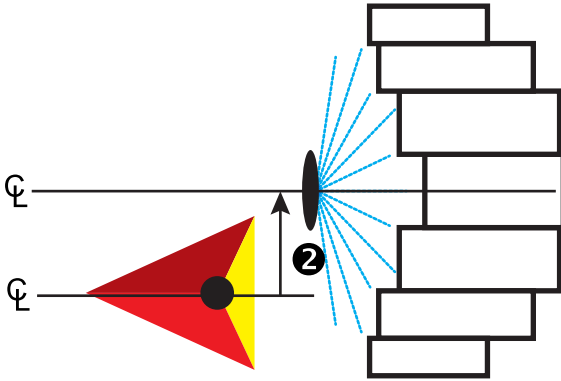
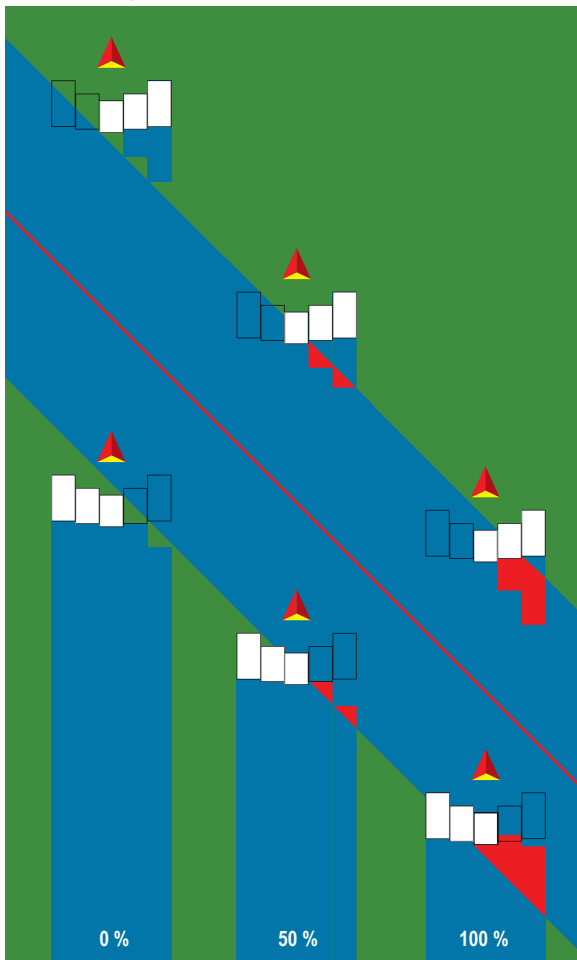


Figura 6-16: Traslape



## Esparcidor: OEM

Se crea una línea virtual en línea con los discos de entrega a partir de la cual la sección o las secciones de la aplicación pueden variar en longitud y pueden estar a distancias diferentes desde la línea.

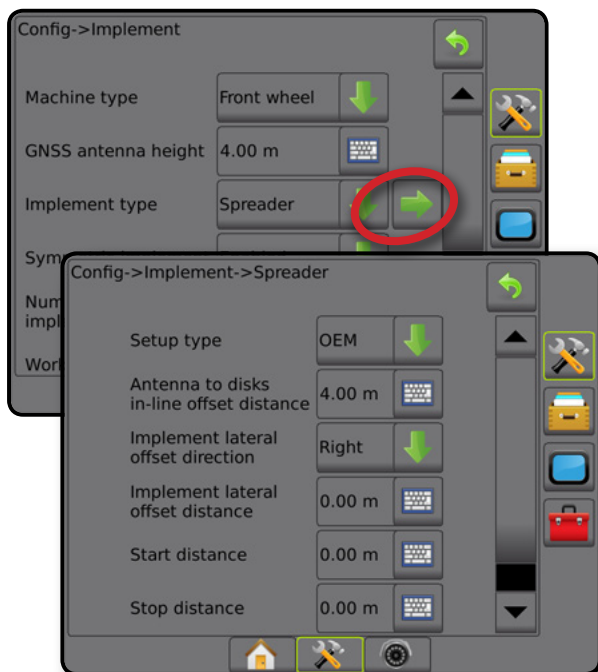
### Sección única

Ningún control de secciones está disponible en el sistema.

1. Seleccione el tipo de implemento **Esparcidor** en la pantalla de implemento.
2. Presione la flecha PÁGINA SIGUIENTE ➡ en Tipo de implemento.
3. Seleccione entre:
  - ▶ Tipo de configuración: se utiliza para seleccionar el tipo de esparcidor **OEM**
  - ▶ Distancia de antena a discos: se usa para definir la distancia desde la antena GNSS a los discos o el mecanismo de dispersión
  - ▶ Dirección de compensación lateral del implemento: define la dirección lateral, ya sea izquierda o derecha, de la línea central de la máquina al centro del implemento en la misma dirección cuando la máquina está orientada hacia adelante
  - ▶ Distancia de compensación lateral del implemento: define la distancia lateral desde la línea central de la máquina hasta el centro del implemento, en metros decimales
  - ▶ Distancia de inicio: se utiliza para establecer la distancia de inicio al salir de un área aplicada (consulte este valor con el fabricante del esparcidor)
  - ▶ Distancia de detención: se usa para establecer la distancia de detención al ingresar a un área aplicada (consulte este valor con el fabricante del esparcidor)

*NOTA: Consulte al fabricante del esparcidor para conocer las distancias de inicio y detención.*
4. Presione la flecha de RETORNO ↶ para volver a la pantalla del implemento o la pestaña lateral CONFIGURACIÓN ⚙ para volver a la pantalla principal de configuración.

Figura 6-17: Sección única



## Secciones múltiples

El control de secciones está disponible (SmartCable, módulo del controlador de sección [SDM] o módulo de función del interruptor [SFM]).

1. Seleccione el tipo de implemento **Esparcidor** en la pantalla de implemento.
2. Presione la flecha PÁGINA SIGUIENTE ➡ en Tipo de implemento.
3. Seleccione entre:

- ▶ Tipo de configuración: se utiliza para seleccionar el tipo de esparcidor **OEM**
- ▶ Distancia de antena a discos: se usa para definir la distancia desde la antena GNSS a los discos o el mecanismo de dispersión
- ▶ Dirección de compensación lateral del implemento: define la dirección lateral, ya sea izquierda o derecha, de la línea central de la máquina al centro del implemento en la misma dirección cuando la máquina está orientada hacia adelante
- ▶ Distancia de compensación lateral del implemento: define la distancia lateral desde la línea central de la máquina hasta el centro del implemento, en metros decimales
- ▶ Distancia de inicio: se utiliza para establecer la distancia de inicio al salir de un área aplicada (consulte este valor con el fabricante del esparcidor)
- ▶ Distancia de detención: se usa para establecer la distancia de detención al ingresar a un área aplicada (consulte este valor con el fabricante del esparcidor)

*NOTA: Consulte al fabricante del esparcidor para conocer las distancias de inicio y detención.*

- ▶ Compensaciones de inicio de sección: se usan para establecer la distancia de compensación desde la sección 1 hasta el

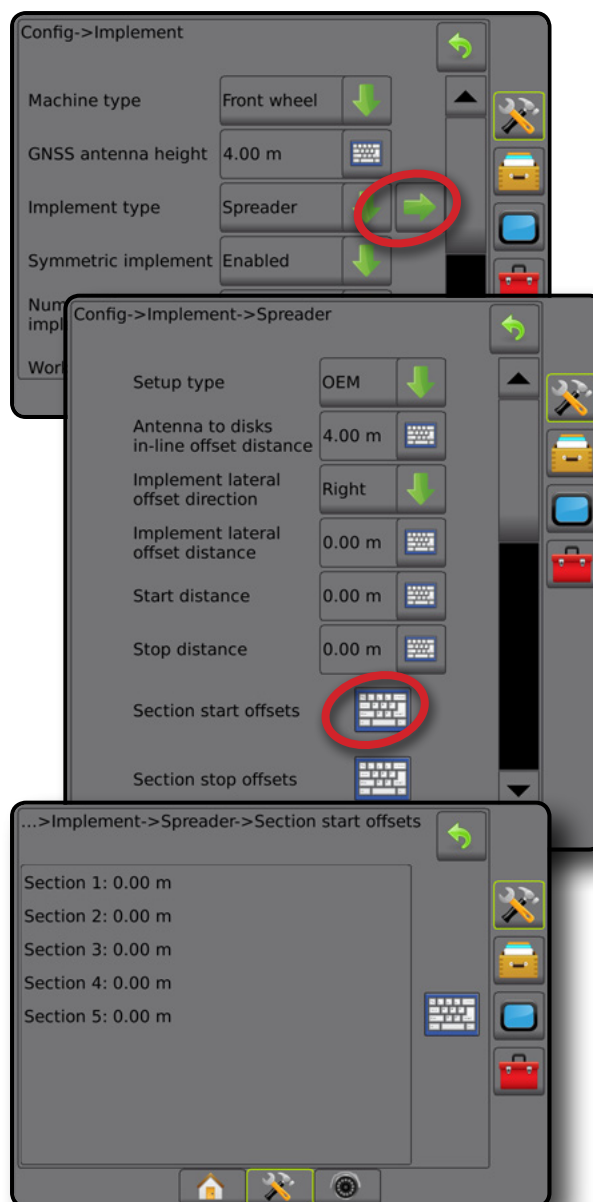
borde delantero de cada sección. La sección 1 siempre es 0. Todas las demás secciones pueden tener distancias diferentes.

- ▶ Compensaciones de detención de sección: se usan para establecer la distancia de compensación desde la sección 1 hasta el borde posterior de cada sección. Cada sección puede tener una distancia diferente.

*NOTA: Consulte al fabricante del esparcidor para conocer los valores de compensación del inicio y detención de la sección. Las secciones están numeradas de izquierda a derecha orientadas en la misma dirección cuando la máquina está orientada hacia adelante.*

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

Figura 6-18: Secciones múltiples



## Escalonado

Se crea una línea virtual en línea con la sección 1, a partir de la cual la sección o las secciones de la aplicación no tienen longitud y pueden estar a distancias diferentes con respecto a la línea.

### Secciones múltiples

El control de secciones está disponible (SmartCable, módulo del controlador de sección [SDM] o módulo de función del interruptor [SFM]).

1. Seleccione el tipo de implemento **Escalonado** en la pantalla de implemento.
2. Presione la flecha PÁGINA SIGUIENTE ➡ en Tipo de implemento.
3. Seleccione entre:
  - ▶ Dirección de compensación de la sección 1 en línea ❶: se usa para establecer si la sección 1 (el punto cero de la compensación de sección) se encuentra al frente o detrás de la antena GNSS a medida que el vehículo se mueve orientado hacia adelante
  - ▶ Distancia de compensación de la sección 1 en línea ❶: se utiliza para definir la distancia en línea desde la antena GNSS a la sección 1 (el punto cero de las compensaciones de la sección)
  - ▶ Dirección de compensación lateral del implemento ❷: define la dirección lateral, ya sea izquierda o derecha, de la línea central de la máquina al centro del implemento en la misma dirección cuando la máquina está orientada hacia adelante
  - ▶ Distancia de compensación lateral del implemento ❷: define la distancia lateral desde la línea central de la máquina hasta el centro del implemento, en metros decimales
  - ▶ Traslape: se usa para definir la cantidad de traslape permitido cuando se usa el control de secciones automático de la barra
  - ▶ Anticipación de activado: se usa para establecer el momento en que cada sección se encenderá al entrar en un área que no se ha aplicado

*NOTA: Si la aplicación se enciende demasiado pronto al entrar en un área sin aplicar, disminuya el tiempo de anticipación de activado. Si la aplicación se enciende demasiado tarde, aumente el tiempo de anticipación de activado.*

- ▶ Anticipación de desactivado: se usa para establecer el momento en que cada sección se apagará al entrar en un área que se ha aplicado

*NOTA: Si la aplicación se apaga demasiado pronto al entrar en un área sin aplicar, disminuya el tiempo de anticipación de desactivado. Si la aplicación se apaga demasiado tarde, aumente el tiempo de anticipación de desactivado.*

- ▶ Compensaciones de sección ❸: se utiliza para configurar la distancia de compensación desde la sección 1 (la línea de distancia comp de la sección 1 en línea) a 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. Todas las demás secciones pueden tener distancias diferentes.

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

Figura 6-19: Secciones múltiples

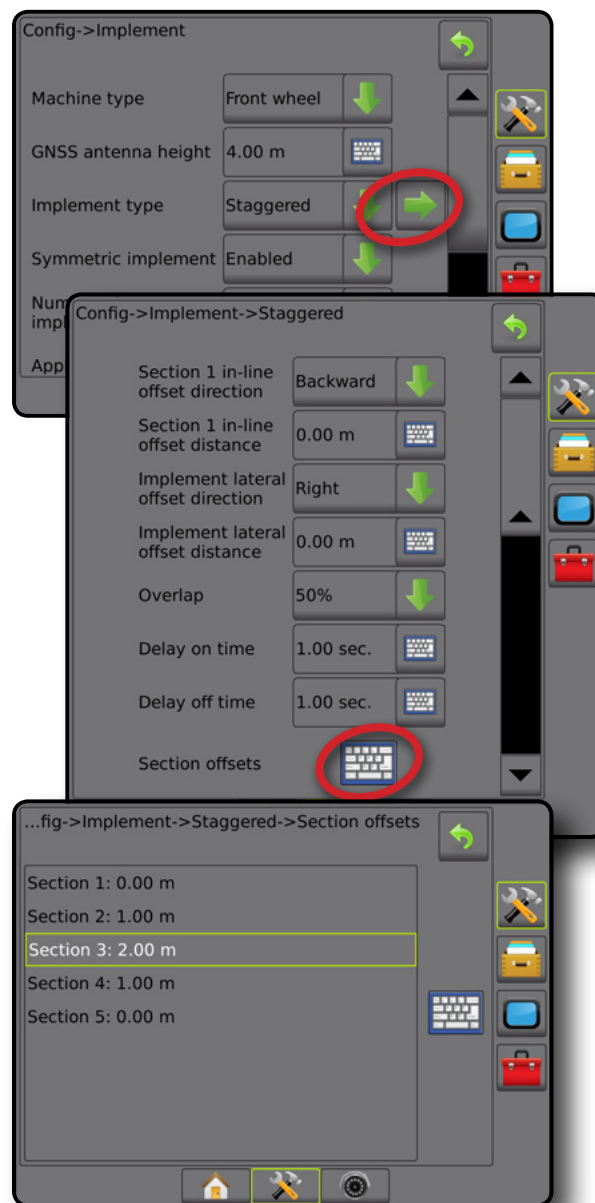


Figura 6-20: Direcciones y distancias de compensación: hacia atrás de la sección 1

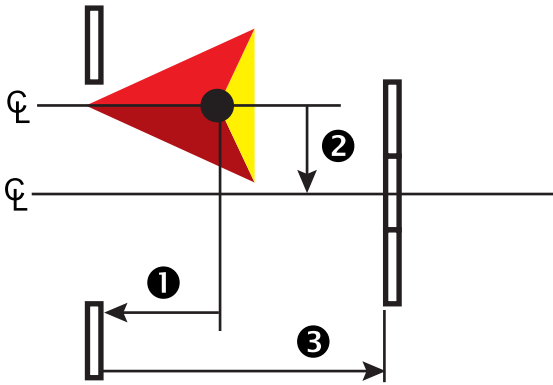


Figura 6-21: Direcciones y distancias de compensación: delante de la sección 1

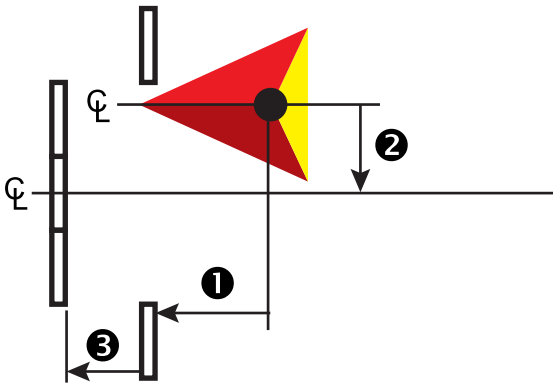
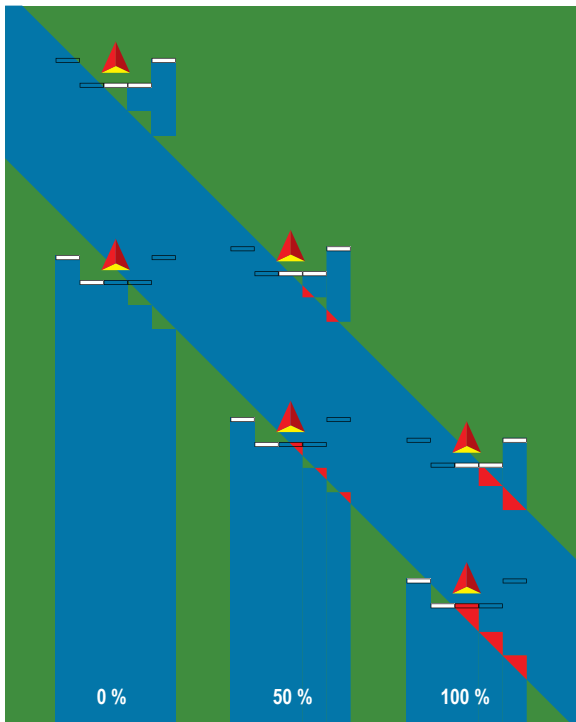


Figura 6-22: Traslape



## ANCHO DE TRABAJO O DE APLICACIÓN

Ancho de aplicación [tipo de implemento recto o tipo de implemento escalonado] o ancho de trabajo [tipo de implemento de esparcidor] se utiliza para introducir el ancho de la sección única o el ancho de cada sección a fin de calcular el ancho total del implemento.

### Sección única

Ningún control de secciones está disponible en el sistema.

El ancho de aplicación o el ancho de trabajo se utilizan para introducir el ancho total de la sección única del implemento. El rango es de 1,0 a 75,0 metros.





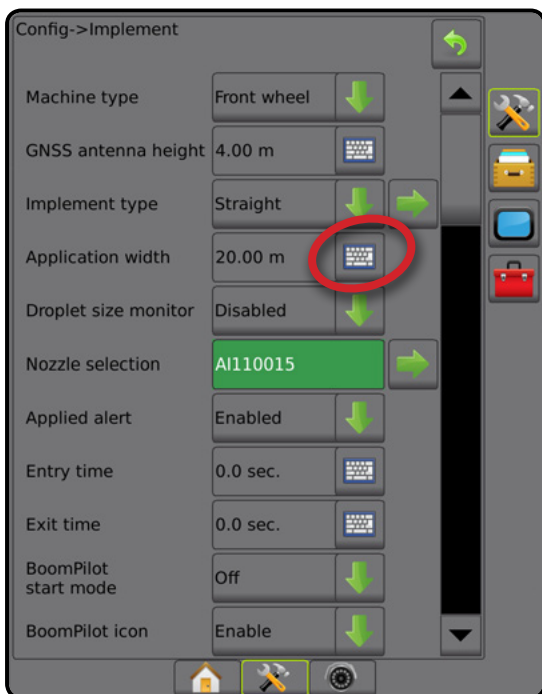
1. Presione la pestaña lateral CONFIGURACIÓN .
2. Presione **Implemento**.
3. Presione el icono de TECLADO NUMÉRICO  para el ancho de aplicación [tipo de implemento recto] o el ancho de trabajo [tipo de implemento de esparcidor].
4. Use el teclado numérico para introducir un valor.
5. Presione la flecha de RETORNO  o la pestaña lateral de CONFIGURACIÓN  para volver a la pantalla de configuración principal.






Figura 6-23: Sección única: ancho de trabajo o aplicación



### Secciones múltiples

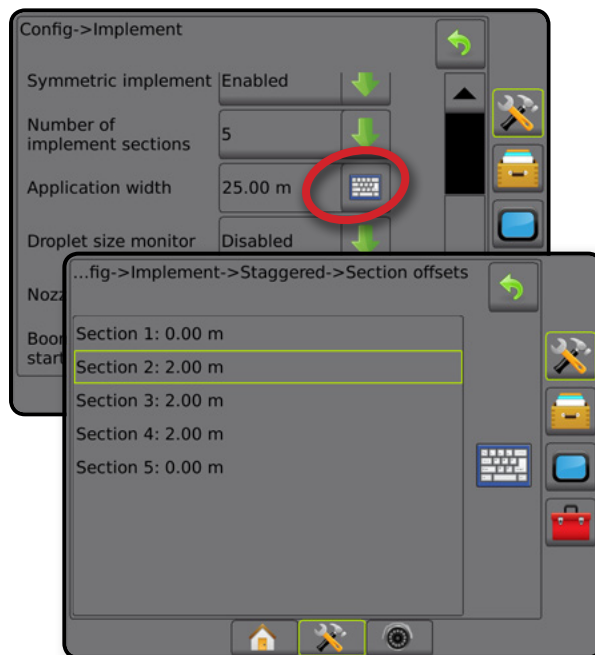
El control de secciones está disponible cuando cualquiera de los siguientes elementos están presentes en el sistema: SmartCable, módulo del controlador de sección (SDM) o módulo de función del interruptor (SFM).

El ancho de aplicación o el ancho de trabajo se utilizan para introducir el ancho de cada sección a fin de calcular el ancho total de todas las secciones del implemento. Cada sección puede tener un ancho diferente. Las secciones están numeradas de izquierda a derecha orientadas en la misma dirección cuando la máquina está orientada hacia adelante. 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.

1. Presione la pestaña lateral CONFIGURACIÓN .
2. Presione **Implemento**.
3. Presione el icono de TECLADO NUMÉRICO  para el ancho de aplicación [tipo de implemento recto o tipo de implemento escalonado] o el ancho de trabajo [tipo de implemento de esparcidor].
4. Resalte la sección que se ingresará o editará.
5. Presione el icono TECLADO NUMÉRICO .
6. Puse el teclado numérico para introducir el ancho de la sección seleccionada.
7. Presione la flecha de RETORNO  o la pestaña lateral de CONFIGURACIÓN  para volver a la pantalla del implemento o la pantalla principal de configuración.

NOTA: Si el diseño de implemento simétrico está activado, solo se podrá resaltar el primero de cada par de secciones alineadas.

Figura 6-24: Secciones múltiples : ancho de trabajo o aplicación



## AJUSTE DE LA DISTANCIA DE COMPENSACIÓN LATERAL DEL IMPLEMENTO

La distancia de compensación lateral del implemento se usa para introducir la distancia desde la línea central de la máquina hasta el centro del implemento. Cuando la asignación en pantalla no muestre ningún traslape ni intervalo, pero la aplicación de lote produzca un traslape o intervalo de modo uniforme hacia un solo lado en la dirección del recorrido, se deberá calcular un ajuste de la distancia de compensación lateral del implemento y aplicarlo al valor de la distancia de compensación de implemento.

Si utiliza un pulverizador o esparcidor autopropulsado, utilice el cálculo de ajuste de compensación de GNSS para ajustar distancia de compensación de implemento.

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

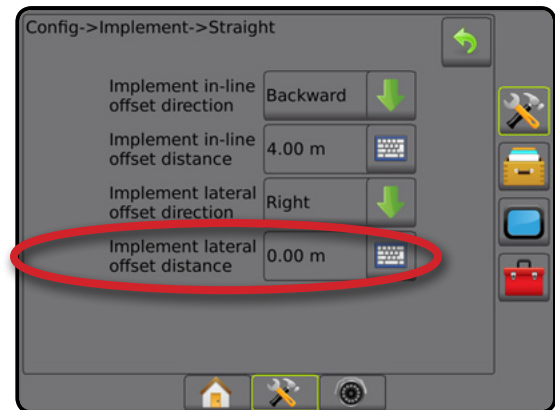
**NOTA:** Durante el uso del piloto asistido/automático, si la asignación en la pantalla muestra traslapos e intervalos, es posible que deban realizarse ajustes a la configuración del piloto asistido/automático.

### Cálculo de ajuste de compensación de GNSS

Para calcular un ajuste de compensación de GNSS usando la misma guía:

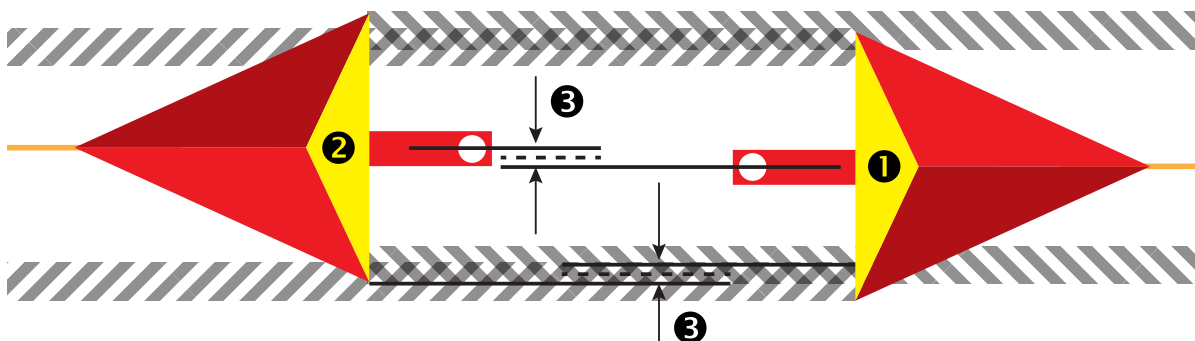
1. Cree una línea AB recta.
2. Con el piloto asistido/automático engranado, conduzca de pasada ❶ al menos 30 metros y coloque indicadores en la barra de tracción o junto a la máquina.
3. Dese la vuelta y engrane el piloto asistido/automático sobre la pasada ❷ en la misma guía de AB. Coloque indicadores en la barra de tracción o junto a la máquina, o deténgase mientras que esté en la guía de AB junto a los indicadores que colocó sobre la pasada ❶.
4. Mida la diferencia ❸ entre los indicadores de la pasada ❶ y la pasada ❷.
5. Divida la distancia medida ❸ a la mitad. La diferencia será el ajuste de compensación.
6. Aumente o disminuya la distancia de compensación usando el valor de ajuste de compensación que se determinó en el paso 5, y repita la prueba. La distancia de compensación lateral de antena se habrá ajustado correctamente cuando las huellas de las ruedas del vehículo estén en la misma ubicación al conducir en ambas direcciones. Si este ajuste provoca que la distancia de compensación lateral de la antena se ajuste más de 10 cm, se deberá volver a realizar la calibración automática.

Figura 6-25: Distancia de compensación lateral 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 de la pasada ❶	Disminuir el valor de compensación de distancia	Aumentar el valor de compensación de distancia	Aumentar el valor de compensación de distancia
A la izquierda de la pasada ❶	Aumentar el valor de compensación de distancia	Disminuir el valor de compensación de distancia	Cambiar la dirección de compensación de implemento a la izquierda y aumentar el valor de compensación de la distancia

Figura 6-26: Distancia de compensación de GNSS



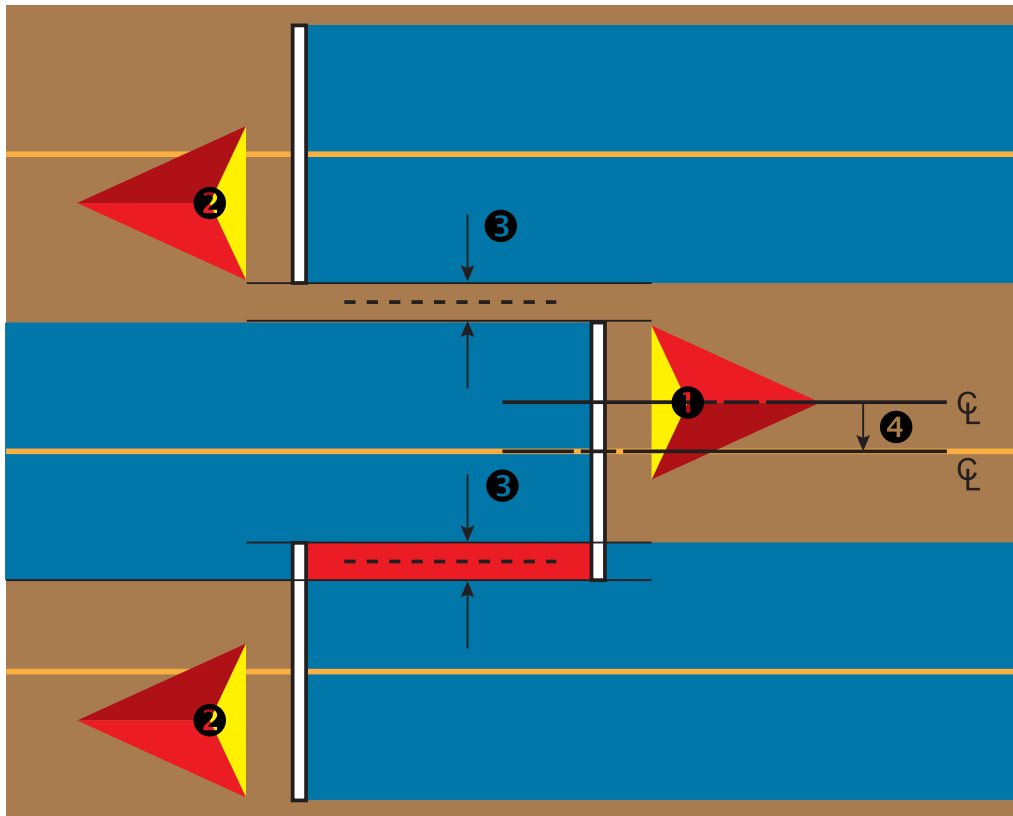
## Ajuste de compensación lateral del implemento

Para efectuar el cálculo y ajustar compensación de implemento con las guías adyacentes:

1. Cree una línea AB recta.
2. Con el piloto asistido/automático engranado, conduzca de pasada **1** como si estuviera operando el implemento y coloque indicadores en los bordes exteriores del implemento.
3. Dese la vuelta y engrane el piloto asistido/automático sobre la pasada **2** en la guía de AB adyacente. Coloque indicadores adicionales en los bordes exteriores del implemento o deténgase mientras que esté en la guía de AB junto a los indicadores que colocó sobre la pasada **1**.
4. Mida la diferencia **3** entre los indicadores de la pasada **1** y la pasada **2**.
5. Divida la distancia medida **3** a la mitad. La diferencia será el ajuste de compensación.
6. Aumente o disminuya la distancia de compensación **4** según sea necesario dependiendo de dónde se produzca el traslape de la aplicación de lote y la configuración actual de dirección de compensación de 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 de la pasada <b>1</b> o Intervalo a la izquierda de la pasada <b>1</b>	Aumentar el valor de compensación de distancia	Disminuir el valor de compensación de distancia	Aumentar el valor de compensación de distancia
Traslape en la izquierda de la pasada <b>1</b> o Intervalo a la derecha de la pasada <b>1</b>	Disminuir el valor de compensación de distancia	Aumentar el valor de compensación de distancia	Cambiar la dirección de compensación de implemento a la izquierda y aumentar el valor de compensación de la distancia

Figura 6-27: Dirección y distancia de compensación lateral del implemento



## SENSOR DE REVERSA

Las opciones del sensor de reversa se usan cuando se agrega un módulo de sensor de reversa, SCM (módulo de control de dirección para FieldPilot IV) o SCM Pro (módulo de control de dirección Pro para FieldPilot Pro/UniPilot Pro) a cualquier configuración. Esto permite el control y la asignación de la aplicación y una guía en pantalla al desplazarse en reversa.


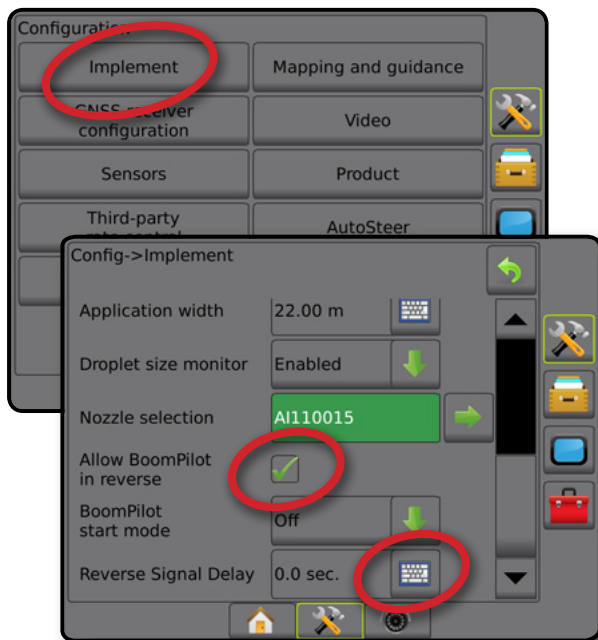
1. Presione la pestaña lateral CONFIGURACIÓN .
2. Presione **Implemento**.
3. Además de las opciones estándar, seleccione entre:
  - ▶ Permitir BoomPilot en reversa: se usa para activar el funcionamiento de BoomPilot mientras se desplaza en reversa
  - ▶ Demora en la señal de reversa: se usa para establecer la demora cuando la marcha va de adelante a reversa o de reversa hacia adelante, antes de que el icono del vehículo de la pantalla de navegación cambie de dirección

Figura 6-28: Módulo de sensor de reversa



## Pantallas de guía de la reversa

Mientras se desplaza en reversa, tener BoomPilot en reversa accionada permite la aplicación del producto, el control automático de secciones y la asignación adecuada para el movimiento de la máquina en reversa.

- ◀ La velocidad en la barra de guía se volverá roja mientras se desplaza en reversa

Figura 6-29: Desplazarse hacia adelante

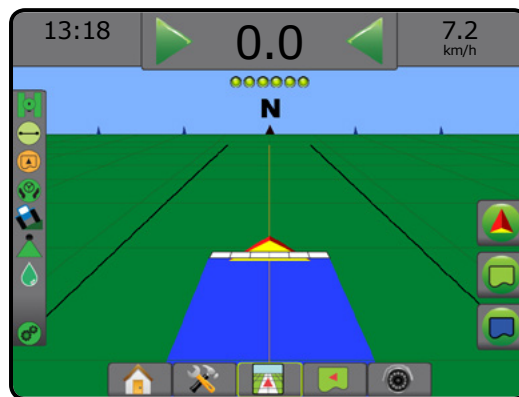
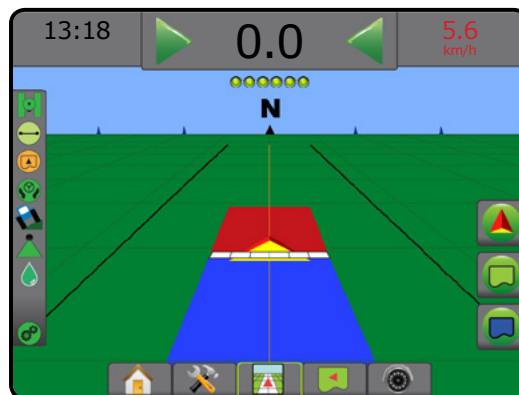


Figura 6-30: Desplazarse en reversa



## Disponibilidad con distintas configuraciones de sistema

Dispositivo de control automático de secciones en el sistema	El dispositivo detecta movimiento del vehículo en reversa	La función de BoomPilot en reversa está disponible	BoomPilot en reversa se puede activar o desactivar en el menú mediante Permitir BoomPilot en reversa	La demora en la señal se puede ajustar mediante Demora en la señal de reversa
FieldPilot IV *		✓	✓	✓
SDM o SFM	Módulo de sensor de reversa	✓	✓	✓
	FieldPilot Pro/UniPilot Pro	✓	✓	x**

\* Función opcional que no depende del hardware.

\*\* Controlado directamente por FieldPilot Pro/UniPilot Pro.

## SELECCIÓN DE BOQUILLAS

Cuando el sistema incluye un kit de interfaz del sensor de presión (PSIK), se puede utilizar la selección de boquilla para elegir el tipo de boquilla del pulverizador (serie y capacidad) a fin de determinar la información del tamaño de gota.





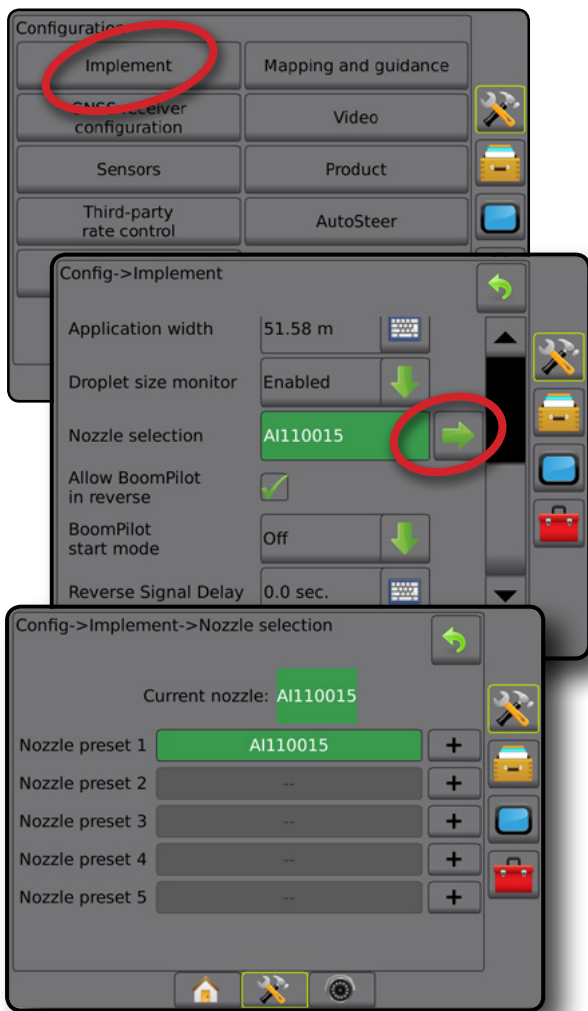
1. Presione la pestaña lateral CONFIGURACIÓN .
2. Presione **Implemento**.
  - ◀ En el cuadro de información se muestra la selección de la boquilla actual
3. Presione la flecha PÁGINA SIGUIENTE  en la selección de boquillas.
4. Seleccione entre:
  - ▶ Valores predefinidos de boquilla 1 a 5: selecciona hasta cinco (5) boquillas para recuperación rápida y la boquilla seleccionada actual para determinar la información del tamaño de gota
  - ▶ Boquilla actual: muestra la boquilla actual
5. Presione la flecha de RETORNO  o la pestaña lateral de CONFIGURACIÓN  para volver a la pantalla de configuración principal.

Figura 6-31: Monitor del tamaño de la gota



### Predefinido

Los valores predefinidos 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 6-32: Boquilla predefinida

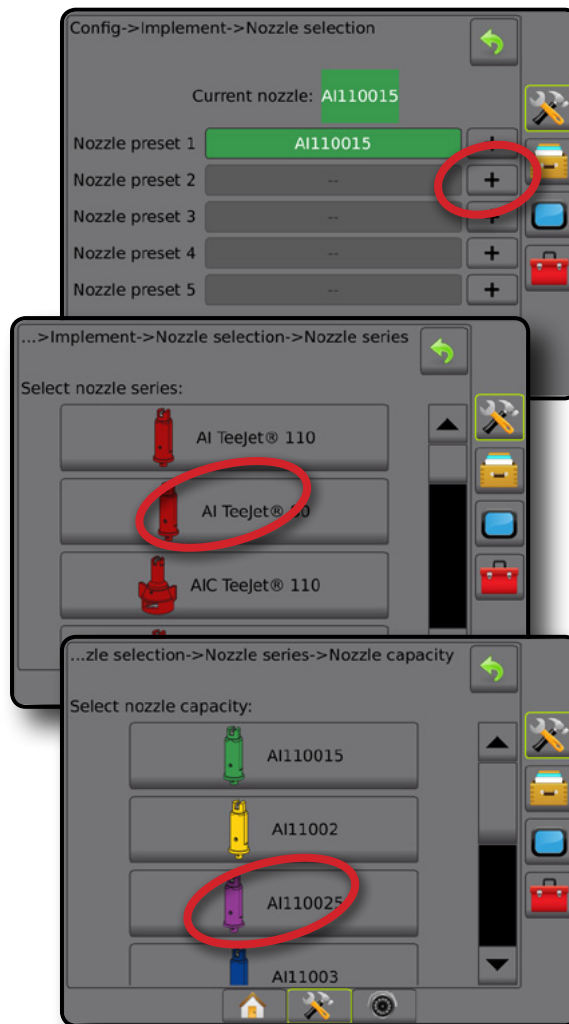


Figura 6-33: Tamaños y colores asociados de boquilla

Capacidades y colores establecidos de boquilla			
Tamaño	Color	Tamaño	Color
01	Naranja	06	Gris
015	Verde	08	Blanco
02	Amarillo	10	Azul claro
025	Púrpura	12	Telemagenta
03	Azul	15	Verde claro
04	Rojo	20	Negro
05	Marrón	30	Beige

## Boquilla actual

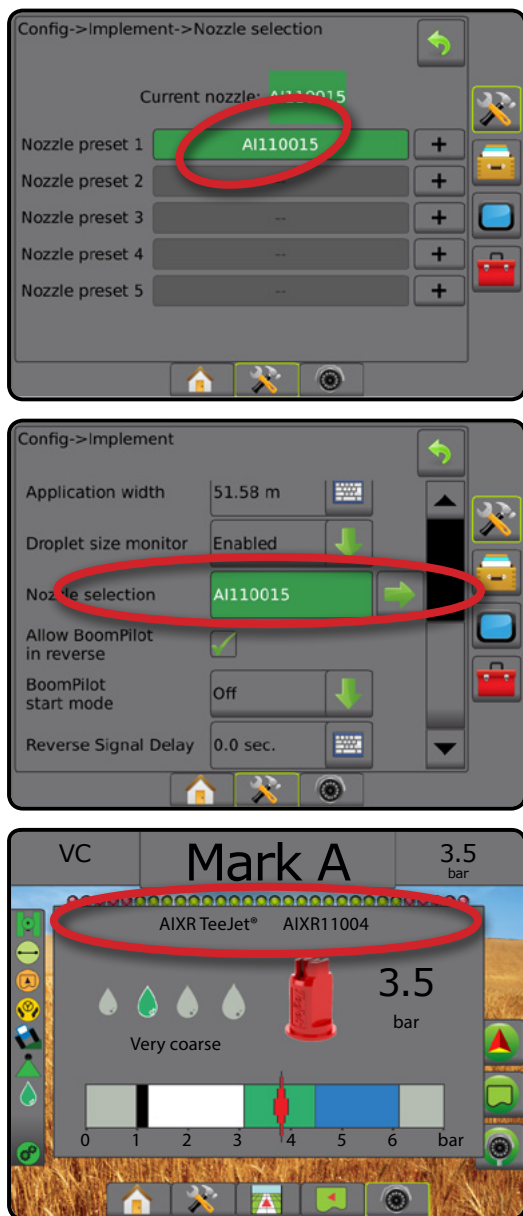
La boquilla actual muestra la boquilla activa para determinar la información actual del tamaño de gota. Las boquillas deben ser predefinidas para que estén disponibles para la selección de la boquilla actual.

1. Presione la boquilla deseada.

La boquilla seleccionada se mostrará:

- ◀ En el cuadro de información en la pantalla del implemento
- ◀ El estado de gota/presión se muestra a partir de la barra de estado en las pantallas de guía

Figura 6-34: Boquilla actual



## MONITOR DEL TAMAÑO DE LA GOTA

Cuando el sistema incluye un kit de interfaz del sensor de presión (PSIK), el monitor del tamaño de la gota se puede activar/desactivar. El DSM después está disponible en las pantallas de operación.

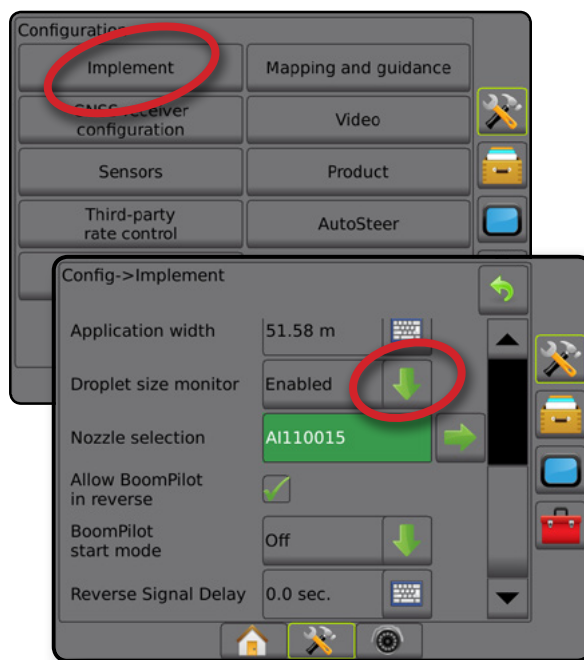
### Configuración

#### Activar/desactivar el DSM

1. Presione la pestaña lateral CONFIGURACIÓN
2. Presione **Implemento**.
3. Presione **Monitor del tamaño de la gota**.
4. Seleccione si el monitor del tamaño de la gota está activado o desactivado.
5. Presione la flecha de RETORNO o la pestaña lateral de CONFIGURACIÓN para volver a la pantalla de configuración principal.

NOTA: Cuando el monitor del tamaño de la gota está desactivado, el estado de gota/presión no está disponible en la barra de estado de la pantalla de guía.

Figura 6-35: Monitor del tamaño de la gota



## Selección de boquillas/boquilla actual

Para establecer los valores predefinidos de la boquilla y la boquilla actual, consulte "Selección de boquilla" en este capítulo.

## Sensor de presión del módulo de entrada/salida

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

*NOTA: Para obtener más información, consulte "Sensores" en el capítulo Configuración de este manual.*

## Operación

### Barra de estado

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

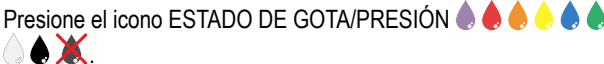
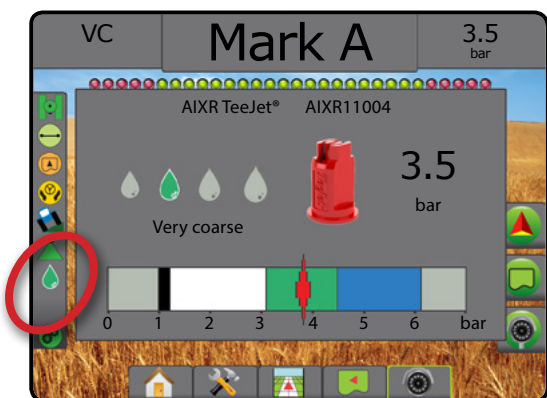




1. Presione el icono ESTADO DE GOTAS/PRESIÓN .
2. Presione la pantalla en cualquier lugar para volver a la pantalla de guía.

Figura 6-36: Estado de gota/presión



### Estado de gota/presión

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

## Gráfico de tamaños de gota

Al elegir una boquilla de aspersión que produzca distintos tamaños de gota en una de las ocho categorías de clasificación de tamaños de gota, se debe recordar siempre 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 fina	XF	Violeta
Muy fina	VF	Rojo
Fina	F	Naranja
Mediana	M	Amarillo
Gruesa	C	Azul
Muy gruesa	VC	Verde
Extremadamente gruesa	XC	Blanco
Ultra gruesa	UC	Negro

## Barra de guía

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

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

Figura 6-37: Información de la barra de guía que se puede seleccionar





## CONTROL DE SECCIONES BOOMPILOT


Dependiendo de si un sistema de control de secciones está presente y cuando esté presente el tipo de control de secciones que se utiliza, además de cuáles son las opciones activadas, existen múltiples opciones para el control de sección BoomPilot. Las siguientes configuraciones son las comunes:

- ▶ Sin módulo de control de sección
  - Consola solamente
  - Con interruptor de encendido/apagado de trabajo opcional
- ▶ Pulverizador ISOBUS
  - Consola y ECU solamente
  - Con caja de interruptores
  - Con un módulo de estado del implemento ISOBUS (ISO ISM)
- ▶ Esparcidor ISOBUS
  - Consola solamente
  - Con interruptor de encendido/apagado del esparcidor opcional
- ▶ Con módulo de control de secciones de TeeJet y caja de interruptores o ISM
- ▶ Con módulo de control de secciones de TeeJet

Con cualquiera de estas configuraciones, hay dos opciones de control de secciones:

- Control automático de secciones : se usan la posición GNSS y la información de la velocidad, las secciones se activan o desactivan según sea necesario. Se asignará la misma información de aplicación de secciones en las pantallas de guía. En función de la configuración, es posible que el control automático de secciones se pueda controlar manualmente mediante una caja de interruptores, un interruptor o el icono de BoomPilot en las opciones de guía y navegación de las pantallas de guía.
- Control manual de secciones : usando una caja de interruptores o el icono de BoomPilot en las opciones de guía y navegación, las secciones se pueden desactivar o activar manualmente según sea necesario. En función de la configuración, la misma información de la aplicación de secciones se puede asignar en las pantallas de guía.

La configuración del modo de inicio de BoomPilot y el icono de BoomPilot cambia la forma en que se maneja el control de secciones en las pantallas de guía.

1. Presione la pestaña lateral CONFIGURACIÓN .
2. Presione **Implemento**.
3. Seleccione entre:
  - ▶ Modo de inicio de BoomPilot: se usa para establecer el modo en el que se inicia un trabajo.
    - ◀Automático: el control automático de secciones se activa y la activación de sección y/o la asignación en pantalla serán controladas por el GNSS y la velocidad

- ◀Apagado: el control automático de secciones se desactiva pero la activación de una sección o la asignación en pantalla se puede activar manualmente mediante una caja de interruptores o el icono de BoomPilot en las opciones de guía y navegación de las pantallas de guía

- ▶ Icono de BoomPilot: se utiliza para establecer si el icono de BoomPilot está disponible en las opciones de guía y navegación de las pantallas de guía para controlar BoomPilot manualmente

- ◀Activar: el icono de BoomPilot estará disponible en las opciones de guía y navegación de las pantallas de guía para controlar el control automático de secciones

- ◀Desactivar: el icono de BoomPilot no estará disponible en las opciones de guía y navegación



4. Presione la flecha de RETORNO  o la pestaña lateral de CONFIGURACIÓN  para volver a la pantalla de configuración principal.

Figura 6-38: Opciones de BoomPilot

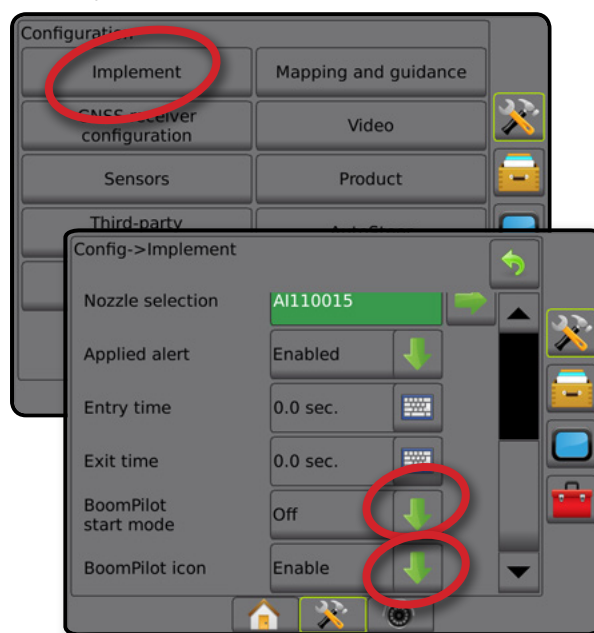
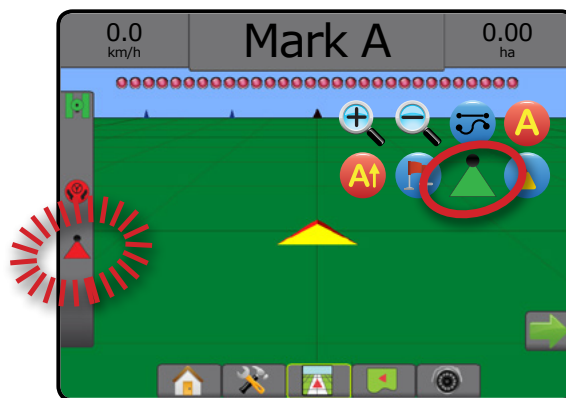


Figura 6-39: Icono de BoomPilot en la pantalla de guía



## Disponibilidad con distintos sistemas de hardware

















Hardware en el sistema	El modo de inicio de BoomPilot se puede establecer en Configuración -> Implemento	La presencia del icono de BoomPilot se puede establecer en Configuración -> Implemento	Icono de BoomPilot que se muestra en las opciones de guía y navegación
▶ Sin módulo de control de sección			
• Consola solamente	No	Sí	Sí
• Con interruptor de encendido/apagado de trabajo opcional	No	Sí	Sí
▶ Con TeeJet SDM** o SFM*** + ISM*	No: el modo de BoomPilot se establece en ISM	No	No
▶ Con TeeJet SDM** o SFM***	Sí	No	Sí

\* Requiere el Módulo de estado del implemento (ISM) versión 2.00 o posterior

\*\* Requiere el Módulo del controlador de sección (SDM) versión 21.00 o posterior

\*\*\* Requiere el Módulo de función del interruptor (SFM) versión 21.00 o posterior

## CAPÍTULO 7: GUÍA Y ASIGNACIÓN

La consola Matrix Pro GS permite realizar la aplicación del producto y la guía del vehículo simultáneamente. Una vez que la unidad se ha configurado, la guía puede comenzar. Seis modos de guía permiten a los usuarios optimizar el trabajo en el lote: AB recta , AB curva , Pivote circular , Última pasada , Próxima fila  y Curva de adaptación . La optimización adicional se puede lograr con la aplicación Límite interior , Límite exterior  y/o Polígono ; Anticipación curva , Retorno a punto  y Guía de RealView sobre video . Además, las funciones de asignación de Cobertura  y Aplicación  pueden mostrar y registrar la aplicación de productos y los mapas Prescripción  y Tasa deseada  pueden dirigir la aplicación de productos.

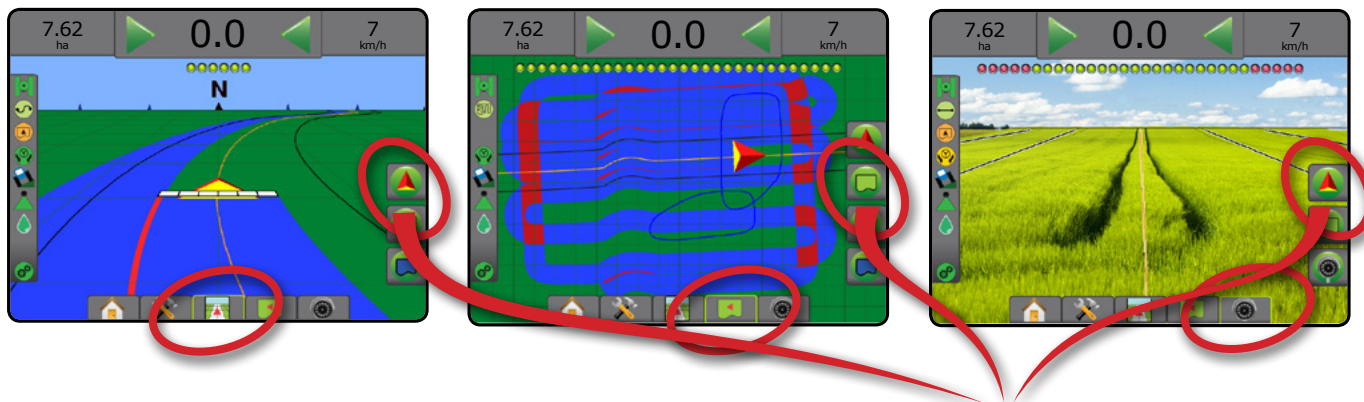
### Descripción general

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 que se muestra en el área de aplicación.

**La 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.

**La guía de RealView** permite que se muestre la entrada de video en directo en lugar de una imagen generada por computadora.

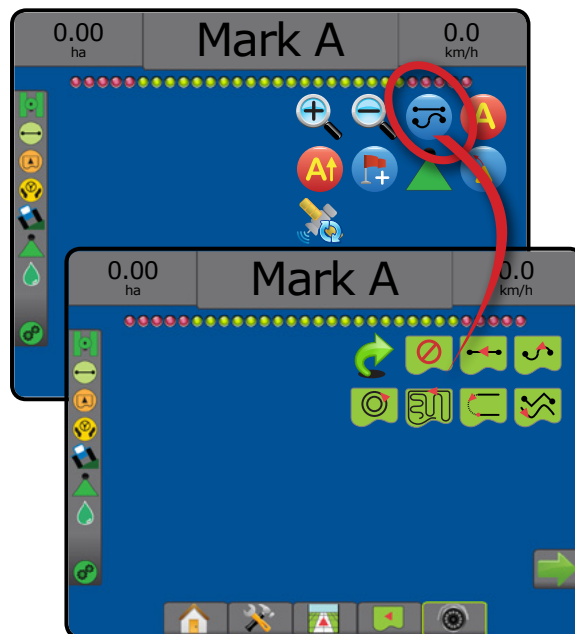


Para elegir un modo de guía:

1. Presione la pestaña OPCIONES DE GUÍA Y NAVEGACIÓN  para mostrar las opciones de navegación.
2. Presione el icono MODO DE GUÍA .
3. Seleccione entre:
  - ▶ Sin guía 
  - ▶ Guía de AB recta 
  - ▶ Guía de AB curva 
  - ▶ Guía de pivote circular 
  - ▶ Guía de última pasada\* 
  - ▶ Guía de la próxima fila\* 
  - ▶ Curva de adaptación 

\*Es posible que las opciones de guía no estén disponibles; esto depende del sistema de piloto asistido/automático instalado.

Figura 7-1: Elija un modo de guía



## Opciones de pantallas

Se puede acceder a la guía y navegación desde la pantalla Vista de vehículo, la pantalla Vista de lote o la pantalla RealView.






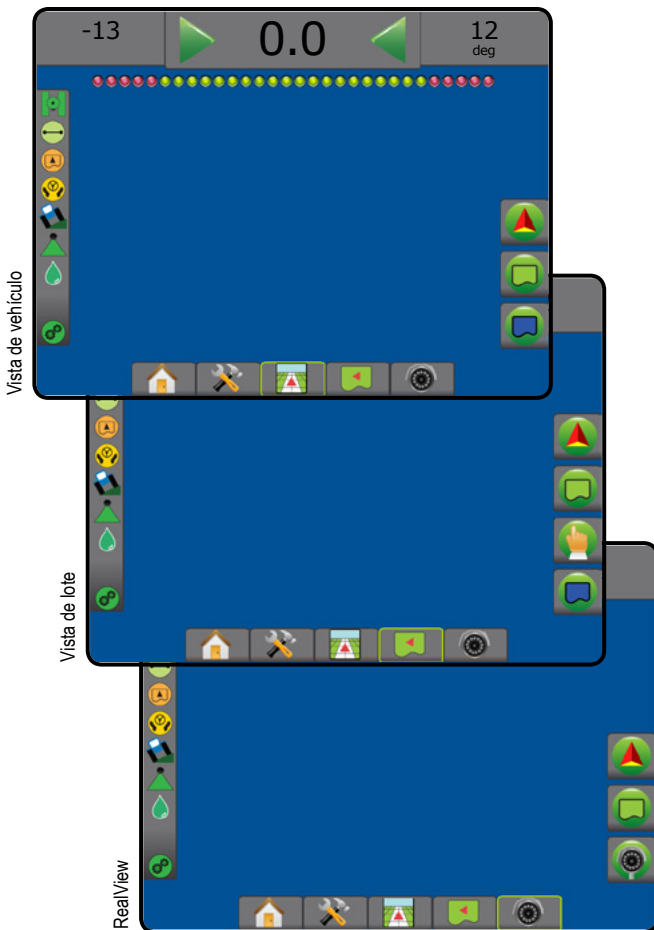
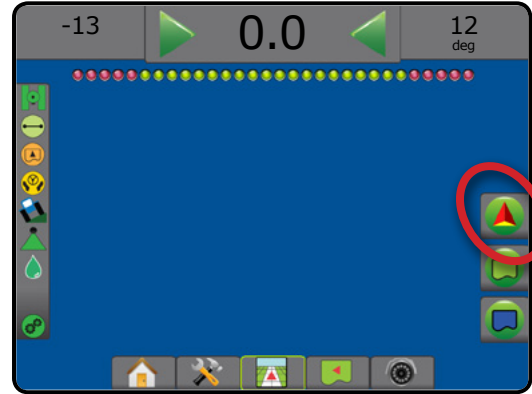
- Pestaña Opciones de guía y navegación : en cualquier pantalla de guía, muestra las opciones de navegación que incluyen los modos de guía, las opciones de guía, las opciones de retorno a punto, actualizar GNSS, alternar BoomPilot y alternar anticipación curva.
- Pestaña Opciones de límite y polígono : en cualquier pantalla de guía, muestra el límite exterior, el límite interior y las opciones de polígono.
- Pestaña Opciones de asignación : en las pantallas de vista de vehículo o de guía de vista de lote, muestra mapas de polígono, mapas de cobertura y mapas de aplicación.
- Pestaña Opciones de pantalla : en la pantalla Guía de vista de lote, muestra las opciones de acercamiento y panorámica.
- Pestaña Opciones de RealView : en la pantalla de guía de RealView, muestra la configuración de cámara y las opciones de guía sobre video.

Figura 7-2: Opciones de la pantalla de guía

















## Opciones de guía y navegación





En cualquier pantalla de guía, muestra las opciones de navegación que incluyen los modos de guía, las opciones de guía, las opciones de retorno a punto, actualizar GNSS, alternar BoomPilot y alternar anticipación curva.



### Modo de guía

	Modo de guía: se accede a las opciones del modo de guía
	Sin guía: desactiva la guía
	Guía de AB recta  : proporciona guía de línea recta basada en puntos de referencia A y B
	Guía de AB curva  : proporciona guía sobre líneas curvas con base en una línea de referencia inicial AB
	Guía de pivote circular  : proporciona guía en torno a una ubicación central que irradia hacia dentro o hacia fuera con base en una línea de referencia inicial AB
	Guía de última pasada  : proporciona navegación verdadera de última pasada
	Guía de la próxima fila  : indica dónde se encuentra la próxima fila y proporciona una guía en los extremos de la fila para la siguiente fila adyacente
	Guía de curva de adaptación  : proporciona guía a lo largo de una línea curva con base en una línea de referencia inicial AB en la que cada guía adyacente se traza desde el ancho de guía y el rumbo proyectados

### Guías

	Marque A  : marca el primer punto de la guía.
	Marque B  : marca el punto final de la guía. Atenuado = no se ha recorrido la distancia mínima.

	Cancelar marque A: cancela el proceso Marque A. Se revierte a la guía de AB anterior (cuando se haya establecido).
	Marcar B de próxima fila : marca el punto final de la fila.
	Grado de acimut : establece una guía recta medida en grados hacia la derecha desde la línea de base de norte/sur. Norte = 0, Este = 90, Sur = 180, Oeste = 270.
	A+ desplazamiento: desplaza la guía existente a la posición actual del vehículo.
	Próxima guía recta: muestra la próxima guía de AB recta o grado de acimut que se guardó en el trabajo actual.
	Próxima guía de AB curva: muestra la próxima guía de AB curva guardada en el trabajo actual.
	Próxima guía de pivote circular: muestra la próxima guía de AB de pivote circular guardada en el trabajo actual.
	Próxima guía de curva de adaptación: muestra la próxima guía de AB curva de adaptación guardada en el trabajo actual.

## Retorno a punto

	Punto de marca : establece un punto en la ubicación del vehículo. Atenuado = GNSS 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.

## BoomPilot

	Alterna el control automático del pulverizador (ASC) para encenderlo o apagarlo. Atenuado = GNSS no está disponible.
--	--

## Anticipación curva

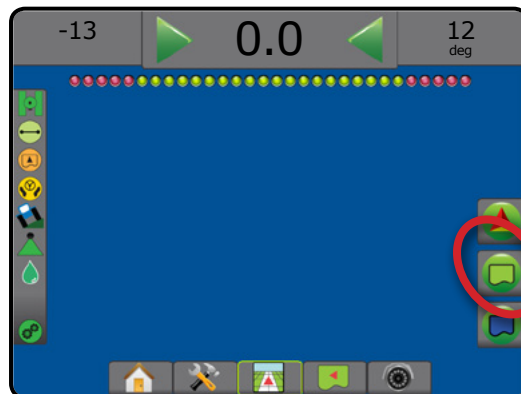
	Indica a dónde dirige al vehículo la dirección actual usando un "puntero" como guía.
--	--

## Actualizar posición de GNSS

	Restablece el filtro de ClearPath en el receptor OEMStar.
--	---

## Opciones de límite y polígono







En cualquier pantalla de guía, muestra el límite exterior, el límite interior y las opciones de polígono.









## Límites exteriores

	Marcar límite exterior: establece el área de aplicación y determina las zonas de no aplicar. Al crear un límite exterior, la línea de límite estará en el exterior de la sección que se encuentra más afuera. Atenuado = GNSS no está disponible.
	Cancelar límite exterior: cancela el proceso de marcar el límite exterior
	Finalizar límite exterior: finaliza el proceso actual de marcar el límite exterior. Los límites también se pueden cerrar al realizar una trayectoria dentro de un ancho de barrido del punto de partida.
	Pausar límite exterior: pausa el proceso de marcar el límite exterior
	Reanudar límite exterior: reanuda el proceso de marcar el límite exterior
	Eliminar el último límite marcado: elimina el último límite marcado (interior o exterior) del trabajo actual. Vuelva a presionarlo para eliminar los límites adicionales en orden de creación más reciente a más antigua

## Límites interiores

	Marcar límite interior: establece el área de aplicación y determina las zonas de no aplicar. Al crear un límite interior, la línea de límite estará en el interior de la sección que se encuentra más adentro. Atenuado = GNSS no está disponible.
	Cancelar límite interior: cancela el proceso actual de marcar el límite interior
	Finalizar límite interior: finaliza el proceso actual de marcar el límite interior. Los límites también se pueden cerrar al realizar desplazamiento dentro de un ancho de barrido del punto de partida
	Pausar límite interior: pausa el proceso de marcar el límite interior
	Reanudar límite interior: reanuda el proceso de marcar el límite interior
	Eliminar el último límite marcado: elimina el último límite marcado (interior o exterior) del trabajo actual. Vuelva a presionarlo para eliminar los límites adicionales en orden de creación más reciente a más antigua

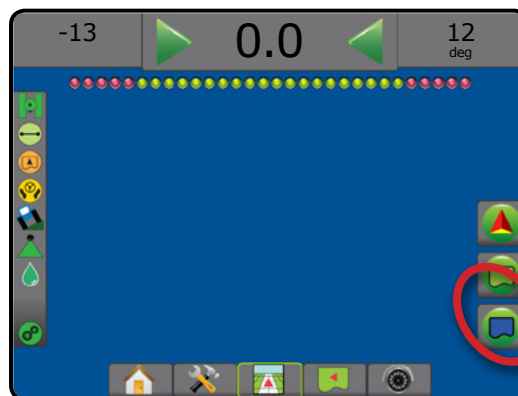
## Polígonos









	Marcar polígono: establece las áreas de asignación. Atenuado = GNSS no está disponible.
	Cancelar polígono: cancela el proceso actual de marcar el polígono
	Finalizar polígono: finaliza el proceso actual de marcar el polígono
	Pausar polígono: pausa el proceso de marcar el polígono
	Reanudar polígono: reanuda el proceso de marcar el polígono
	Eliminar el último polígono marcado: elimina el último polígono marcado del trabajo actual. Vuelva a presionarlo para eliminar los polígonos adicionales en orden de creación más reciente a más antigua

## Opciones de asignación

En las pantallas de vista de vehículo o de guía de vista de lote, muestra mapas de polígono, mapas de cobertura y mapas de aplicación.

NOTA: Las opciones están disponibles solamente cuando exista un controlador de tasas en el sistema o cuando se haya establecido un polígono.

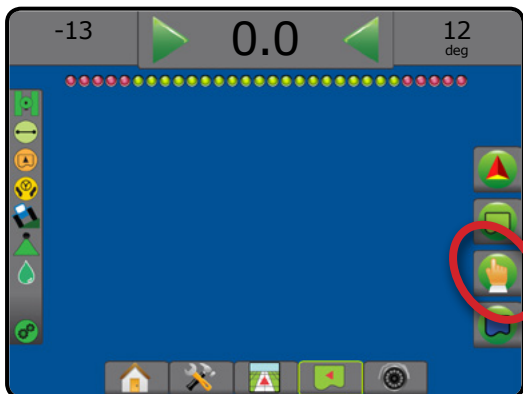


	Mapa de cobertura: muestra las áreas cubiertas por el implemento, independientemente de si se aplicó o no el producto.
	Mapa de polígonos: muestra todos los polígonos asignados
	Mapa de prescripción: muestra el mapa precargado que proporciona información al controlador de tasas para su uso en la aplicación del producto
	Mapa de la aplicación: muestra la cantidad de producto que se aplicó y dónde, utilizando colores para indicar el nivel en proporción de los niveles mínimos y máximos predefinidos o establecidos automáticamente
	Mapa de tasa deseada: muestra la tasa de aplicación que el controlador de tasas intentará obtener (se puede monitorizar desde la pestaña inferior Control de tasas)
	Iconos: para usar en la consola Matrix Pro 570GS
	Botones: para usar en la consola Matrix Pro 840GS
	Vista de vehículo: los iconos o botones ajustan la vista o la perspectiva del vehículo del horizonte desde vista del vehículo a vista aérea. 
	Vista de lote: los iconos o botones aumentan/disminuyen el área mostrada en la pantalla 



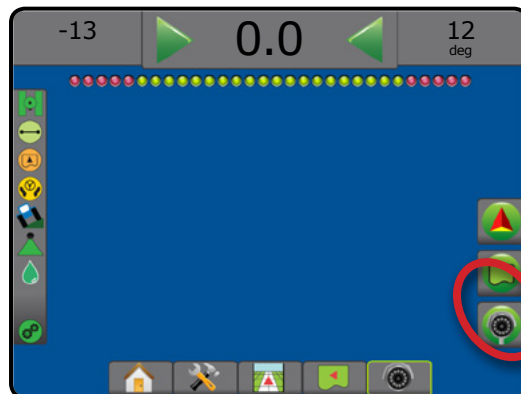
## Opciones de pantalla

En la pantalla Guía de vista de lote, muestra las opciones de acercamiento y panorámica.



## Opciones de guía de RealView

En la pantalla Guía de RealView, muestra la configuración de cámara y las opciones de guía sobre video.



### Acercamiento/alejamiento

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

### Panorámico

	Flechas: mueven el área del mapa que se muestra en la dirección correspondiente sin mover el vehículo.
	Vista mundial: amplía la vista de pantalla al área más amplia disponible.

	Selección de cámara de video: selecciona una de hasta ocho vistas de cámara si se conecta un módulo de selección de video (VSM).
	Vista de cámaras divididas: selecciona uno de dos grupos de cuatro entradas de la cámara (A/B/C/D o E/F/G/H) para dividir la pantalla en cuatro señales de video por separado.
	Configuración de guía sobre video: acceda para encender la guía sobre video o el ángulo de dirección y ajustar las guías.
	Guía sobre video: coloca guías en tres dimensiones sobre la señal de video para la asistencia de navegación.
	Ángulo de dirección: muestra la dirección en la que el volante dirección se debe ajustar.
	Iconos de abajo y arriba: se usan para ajustar las líneas de guías y la línea de 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.

## BARRA DE GUÍA

La barra de guía lo mantiene informado de su elección de la información que se puede seleccionar, la actividad de navegación y el estado de las secciones.

### Actividad de navegación y estado de la barra

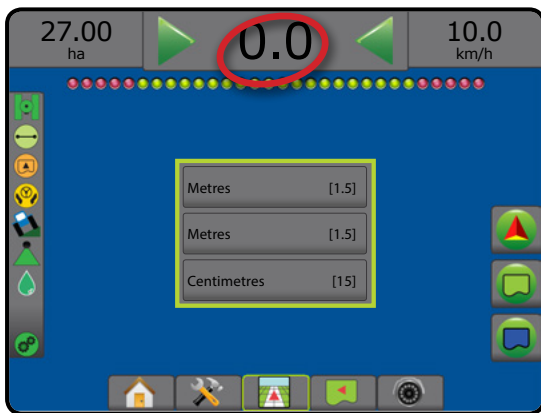
Estado de GNSS: muestra "Sin GNSS" cuando GNSS no está disponible o "GNSS lento" cuando GNSS recibe datos GGA a menos de 5 Hz

Error de traza: muestra la distancia desde su guía deseada

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

Estado de la sección: se muestra un punto para cada sección programada; un punto verde indica que la sección está activa y uno rojo que la sección no está activa

Figura 7-3: Actividad de navegación y estado de la sección



### Error de traza

La distancia alrededor de la guía que se percibe como un error de cero se puede ajustar utilizando Configuración -> Guía -> Sensibilidad de guía.

Para cambiar el formato en que se muestra la distancia:

1. Presione el cuadro Actividad de navegación en la barra de guía.
2. Seleccione el formato de la medición.

### Información que se puede seleccionar

Velocidad: muestra la velocidad actual del recorrido

Rumbo: muestra el curso del recorrido hacia la derecha desde una línea de base de norte verdadero. Norte = 0°, Este = 90°, Sur = 180°, Oeste = 270°.

Área aplicada total: muestra el área total acumulada a la que se aplicó el producto, incluyendo las áreas de doble cobertura

Hora 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 de AB inicial, orientado en la dirección de A a B. El número será positivo cuando el vehículo esté a la derecha de la línea de base AB o negativo cuando el vehículo esté a la izquierda de la línea de base AB.

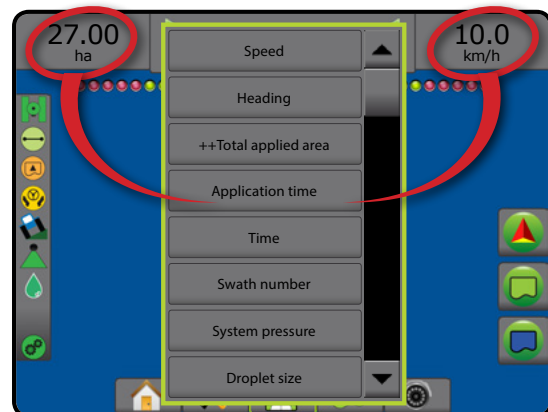
Presión del sistema: muestra la presión del sistema actual (disponible solo cuando hay un módulo de entrada/salida en el sistema)

Tamaño de gota: muestra el tamaño de gota de la boquilla actual (disponible solo cuando hay un módulo de entrada/salida en el sistema)

Tasa de aplicación actual: muestra la tasa de aplicación actual (disponible solo cuando hay un controlador de tasas de terceros en el sistema)

Tasa de aplicación deseada: muestra la tasa de aplicación deseada (disponible solo cuando hay un controlador de tasas de terceros en el sistema)

Figura 7-4: Información que se puede seleccionar

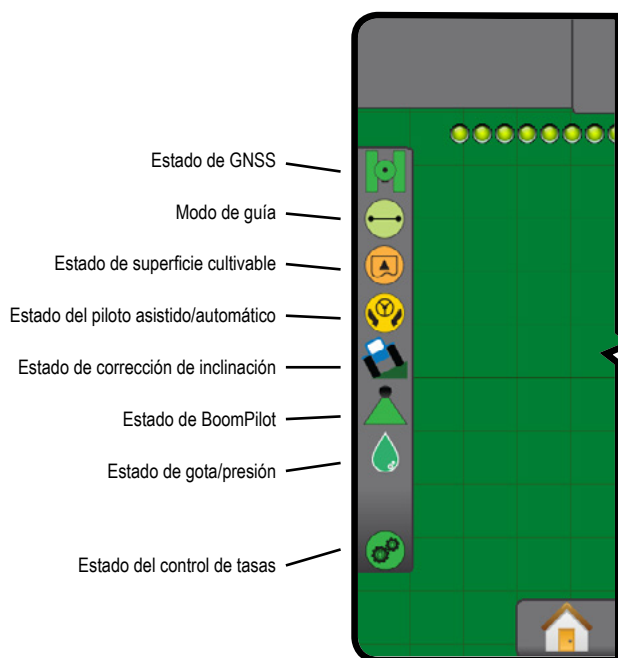


## BARRA DE ESTADO

La barra de estado proporciona información sobre el estado del GNSS, modo de guía, superficie cultivable, engrane del piloto asistido/automático, corrección de inclinación, estado de control del implemento, estado de gota/presión y estado del control de tasas.

Cuando se presiona un icono, se muestra la información de estado relacionada.

Figura 7-5: Barra de estado



### Estado de GNSS

- Verde = GPS, GLONASS o SBAS (con o sin necesidad de DGPS)
- Amarillo = GPS solamente
- Rojo = sin GNSS
- Naranja = Glide/ClearPath

### Modo de guía

- Sin icono = sin guía
- Guía de AB recta
- Guía de AB curva
- Guía de pivote circular
- Guía de última pasada
- Guía de la próxima fila
- Guía de curva adaptativa

### Estado de superficie cultivable

- Fuera de la superficie cultivable: al recorrer el exterior de la superficie cultivable
- Dentro de la superficie cultivable: al recorrer el interior de la superficie cultivable
- Sin icono = sin límite establecido (exterior o interior)

### Estado del piloto asistido/automático

- Verde = engranado, con dirección activa
- Amarillo = activado, todas las condiciones se han cumplido para permitir el piloto asistido/automático
- Rojo = desactivado, todas las condiciones se han cumplido para permitir el piloto asistido/automático
- Sin icono = sin piloto asistido/automático instalado en el sistema

### Estado de corrección de inclinación

- Con color = engranado, 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 piloto asistido/automático

### Estado de BoomPilot

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

### Estado de gota/presión

- Con color = engranado. El color de la gota está asociado directamente con el tamaño de gota actual. Las opciones de colores incluyen: .
- Tachado = desactivado
- Sin icono = el kit de interfaz de sensor de presión no está instalado, no hay un monitor de sensor de presión en el DCM

### Estado del control de tasas

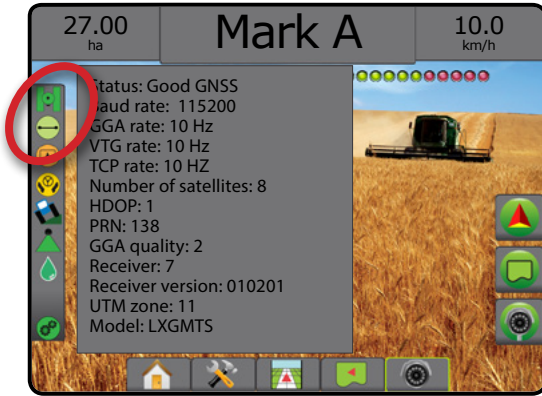
- Verde = funcionamiento normal
- Amarillo = advertencia de sistema (tasa/presión incorrecta, etc.)
- Rojo = error de sistema (tasa/presión incorrecta, etc.)
- Sin icono = no se instaló un control de tasas

## Pantallas de estado/información

### Estado de GNSS

El estado de GNSS muestra información sobre el estado actual de GNSS, las velocidades (tasas) de datos, el número de satélites en la vista, el estado de HDOP y PRN, el receptor y la versión, la calidad e identificación de los satélites y la zona UTM.

1. Presione el icono ESTADO DE GNSS .



### 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 .



### Estado de superficie cultivable

El estado de superficie cultivable muestra la información relacionada con las áreas en los límites actuales exteriores e interiores.


1. Presione el icono SUPERFICIE CULTIVABLE .
  - ◀ Superficie cultivable: área total de todos los límites exteriores menos el área de todos los límites interiores
  - ◀ Área delimitada exterior: área total de todos los límites exteriores
  - ◀ Área delimitada interior: área total de todos los límites interiores

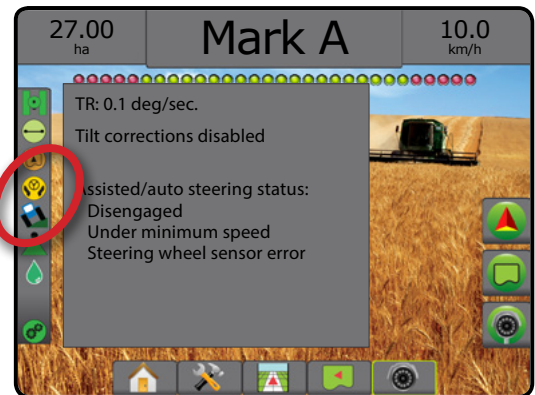
Figura 7-6: Estado de superficie cultivable



### Estado del piloto asistido/automático

El estado del piloto asistido/automático muestra información sobre el estado actual del sistema de piloto asistido/automático, incluyendo el estado de inclinación.

1. Presione el icono ESTADO DEL PILOTO ASISTIDO/AUTOMÁTICO .



## Estado de corrección de inclinación

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

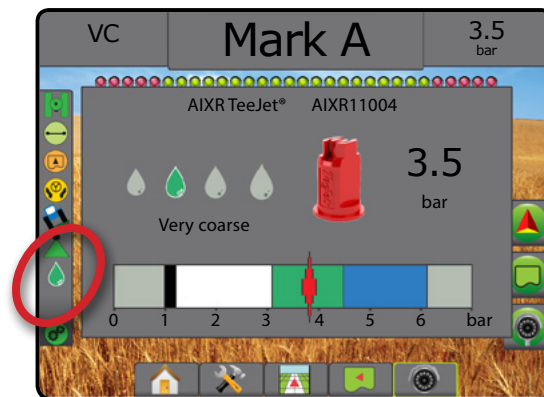
1. Presione el icono ESTADO DE CORRECCIÓN DE INCLINACIÓN



## Estado de gota/presión

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

1. Presione el icono ESTADO DE GOTAPRESIÓN



## Estado de BoomPilot

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

1. Presione el icono ESTADO DE BOOMPILOT



## Estado del control de tasas

El estado de control de tasas proporciona información sobre el estado de control de tasas.

1. Presione icono ESTADO DEL CONTROL DE TASAS





## PANTALLAS DE NAVEGACIÓN

### Vista de vehículo

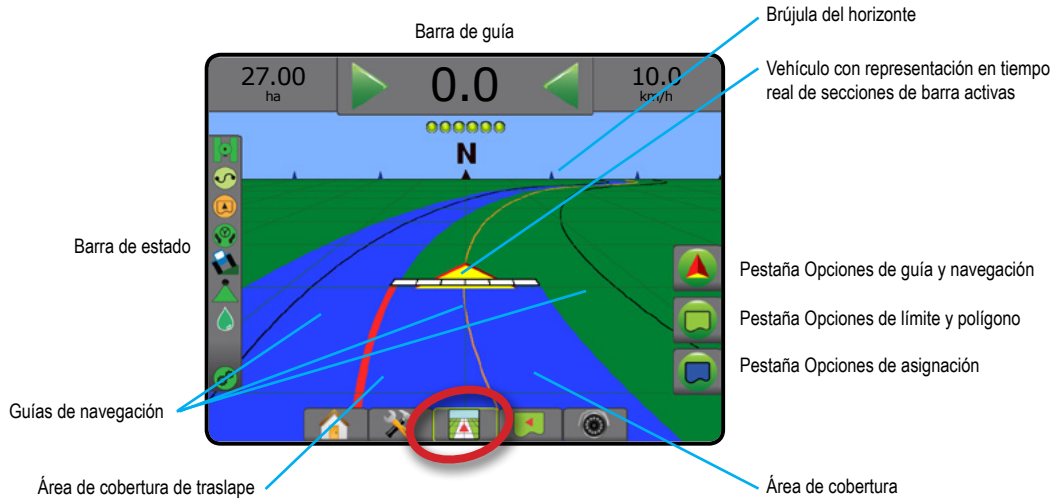


La vista de vehículo crea una imagen generada por computadora de la posición del vehículo que se muestra en el área de aplicación. Desde esta pantalla, se puede obtener acceso a todas las opciones de configuración, límite, polígono, asignación, aplicación y navegación mediante las pestañas Opciones a la derecha de la pantalla.

Para obtener acceso a la pantalla Vista de vehículo:

1. Presione la pestaña GUÍA DE VISTA DE VEHÍCULO .



Figura 7-7: Vista de vehículo



### Guía en la pantalla

- Guías
  - ◀ Naranja: línea de guía activa
  - ◀ Negro (varias): líneas de guía adyacentes
  - ◀ Negro: línea de límite exterior
  - ◀ Gris: línea de límite interior
  - ◀ Azul: línea de límite de polígono
- Puntos: marcadores para puntos establecidos
  - ◀ Punto rojo: retorno a punto
  - ◀ Punto azul: marque A
  - ◀ Punto verde: marque B
- Brújula del horizonte: el rumbo general se puede mostrar en el horizonte (al acercarse)
- Área de cobertura: representa el área aplicada y el trasape:
  - ◀ Azul: una aplicación
  - ◀ Rojo: dos o más aplicaciones.
- Secciones
  - ◀ Casillas vacías: secciones inactivas
  - ◀ Casillas blancas: secciones activas

### Asistencia de botón de la consola Matrix Pro 840GS

- Acercamiento/alejamiento y perspectiva: los botones arriba/abajo   ajustan la vista de vehículo o la perspectiva al horizonte desde la vista del vehículo a vista aérea.

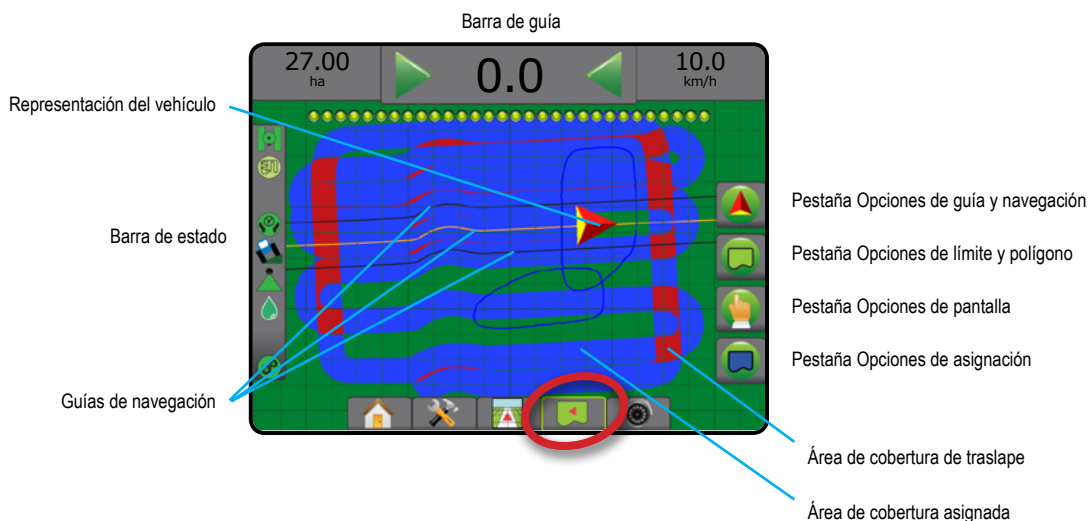
## Vista de lote

La vista de lote crea una imagen generada por computadora de la posición del vehículo y del área de aplicación desde una perspectiva aérea. Desde esta pantalla, se puede obtener acceso a todas las opciones de configuración, límite, polígono y navegación, así como a las opciones de modo panorámico y asignación, mediante las pestañas Opciones a la derecha de la pantalla.

Para obtener acceso a la pantalla Vista de lote:

1. Presione la pestaña GUÍA DE VISTA DE LOTE .



Figura 7-8: Vista de lote



## Guía en la pantalla

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

## Asistencia de botón de la consola Matrix Pro 840GS

- Acercamiento/alejamiento: los botones arriba/abajo   ajustan el área visible del mapa.

## Guía de RealView

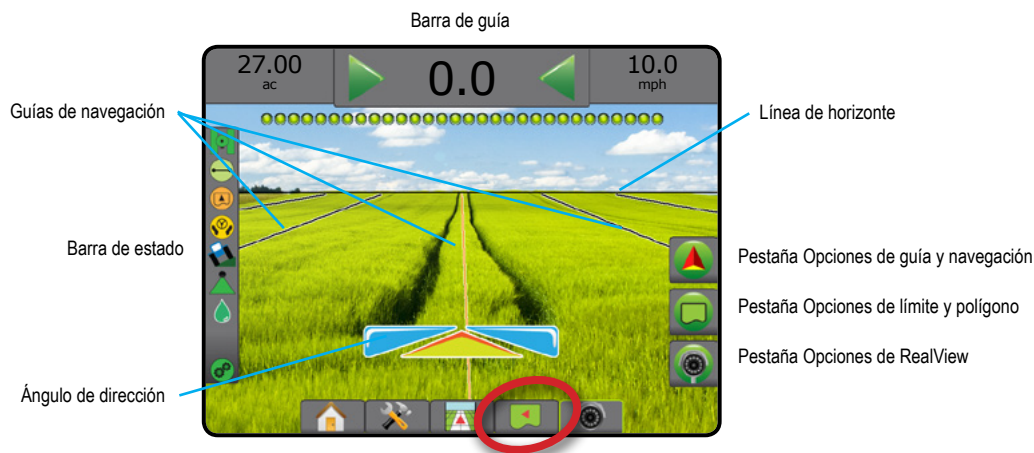
La guía de RealView permite que se muestre la entrada de video en directo en lugar de una imagen generada por computadora. Desde esta pantalla, se puede obtener acceso a todas las opciones de configuración, límite, polígono y navegación mediante las pestañas a la derecha de la pantalla. Para ajustar la vista de cámara [reversa, girar 180 grados], vaya a Ajustes -> Configuración -> Video.

- ▶ Una sola cámara: una sola cámara está conectada directamente a la consola
- ▶ Módulo de selección de video: 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: se puede seleccionar una de hasta ocho entradas de la cámara para cambiar la vista de la entrada de video.
  - Vista de cámaras divididas: se puede seleccionar uno de dos grupos de cuatro entradas de la cámara (A/B/C/D o E/F/G/H) para dividir la pantalla en cuatro señales de video por separado.

Para obtener acceso a la pantalla RealView:

1. Presione la pestaña GUÍA DE REALVIEW 

Figura 7-9: Guía de RealView



## Guía en la pantalla

- Guías
  - ◀ Naranja: línea de guía activa
  - ◀ Negro (varias): líneas de guía adyacentes
  - ◀ Línea negra horizontal: línea de horizonte ajustable
  - ◀ Negro: línea de límite exterior
  - ◀ Gris: línea de límite interior
  - ◀ Azul: línea de límite de polígono



## MODOS DE GUÍA

	<h3>Guía de AB recta</h3> <p>La guía de AB recta proporciona guía de línea recta basada en puntos de referencia A y B. Los puntos A y B originales se usan para calcular las demás guías paralelas.</p> <p><i>NOTA: La compensación para las guías adyacentes se calculará utilizando el ancho de guía; consulte "Configuración -&gt; Asignación y guía" en el capítulo Configuración del sistema.</i></p>	
	<h3>Guía de AB curva</h3> <p>La guía de AB curva proporciona guía a lo largo de líneas curvas con base en una línea de referencia inicial AB. Esta línea de base inicial se usa para calcular todas las demás guías.</p> <p><i>NOTA: Se recomienda que la guía curva no exceda 30° dentro de la guía de AB.</i></p> <p><i>La compensación para las guías adyacentes se calculará utilizando el ancho de guía; consulte "Configuración -&gt; Asignación y guía" en el capítulo Configuración del sistema.</i></p> <p><i>SUGERENCIA: Mientras trabaja en un área delimitada, el patrón guía que se extiende más allá de los puntos AB establecidos será guía de línea recta.</i></p>	
	<h3>Guía de AB curva de adaptación</h3> <p>La guía de curva de adaptación* proporciona guía a lo largo de una línea curva con base en una línea de referencia inicial AB en la que cada guía adyacente se traza desde el ancho de guía y el rumbo proyectados.</p> <p><i>NOTA: La compensación para las guías adyacentes se calculará utilizando el ancho de guía; consulte "Configuración -&gt; Asignación y guía" en el capítulo Configuración del sistema.</i></p>	
	<h3>Guía de pivote circular</h3> <p>La guía de pivote circular proporciona una guía en torno a una ubicación central que irradia hacia adentro o hacia afuera con base en una línea de referencia inicial AB. Esta línea de base inicial se usa para calcular todas las demás guías.</p> <p>Se usa para la aplicación de productos en un lote con pivote central a la vez que se desplaza a lo largo de una guía circular que coincide con un radio del sistema de riego del pivote central.</p> <p><i>NOTA: La compensación para las guías adyacentes se calculará utilizando el ancho de guía; consulte "Configuración -&gt; Asignación y guía" en el capítulo Configuración del sistema.</i></p>	
	<h3>Guía de última pasada</h3> <p>La guía de última pasada* proporciona navegación verdadera de última pasada. La consola detectará automáticamente el área aplicada 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>	

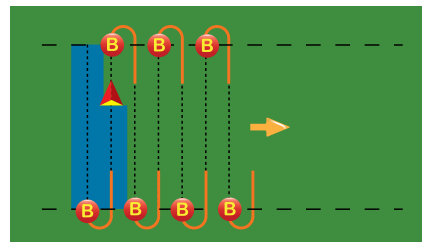


## Guía de la próxima fila

La guía de la próxima fila\* indica dónde se encuentra la próxima fila y proporciona una guía en los extremos de la fila para la siguiente fila adyacente. Cuando el operador marca el final de la fila y comienza a girar a la próxima fila, una línea de guía de AB recta se presenta en la próxima fila. Cuando el vehículo está en la próxima fila, la guía se apaga.

*NOTA: La compensación para la próxima fila se calculará utilizando el ancho de guía: consulte "Configuración -> Asignación y guía" en el capítulo Configuración del sistema.*

*La guía de la próxima fila no admite omitir filas.*



## Sin guía

Sin guía\* desactiva la guía.





*NOTA: En el modo Sin guía no se eliminan las líneas de guía establecidas ni los puntos desde la consola. Para eliminar datos establecidos/guardados en la consola, consulte "Administración de datos" en el capítulo Configuración del sistema.*

\*Es posible que las opciones de guía no estén disponibles; esto depende del sistema de piloto asistido/automático instalado.

Las filas adyacentes se pueden omitir en la guía de AB recta, la guía de AB curva, la guía de curva de adaptación y la guía de pivote circular. Las opciones Guía de última pasada y Guía de la próxima fila no admiten la omisión de filas adyacentes.



## GUÍAS






Las guías de AB, guías Acimut, guías de próxima pasada y guías de próxima fila están disponibles dependiendo del modo de guía actual. 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 función Próxima guía estará disponible. Al presionar la opción 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 guías, límites, datos aplicados, mapas de prescripción y/o polígonos para distintas aplicaciones en el mismo lote mediante Fieldware Link o la opción Datos -> Datos del trabajo -> Administrar.

## Marcado de los puntos A y B


  Para establecer una guía de AB:

1. Conduzca a la ubicación deseada del Punto A .
2. Presione la pestaña OPCIONES DE GUÍA Y NAVEGACIÓN  para mostrar las opciones de navegación.
3. Presione el icono MARQUE A .
4. Conduzca a la ubicación deseada del Punto B .
5. Presione el icono MARQUE B  para establecer la línea AB.
6. "¿Desea darle un nombre a esta guía?"

Presione:

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

La consola comenzará a proporcionar la información de navegación.

*NOTA: El icono MARQUE B  no está disponible para seleccionar (atenuado) hasta que se haya recorrido la distancia mínima (3,0 metros en la guía recta, curva o de adaptación; 50,0 metros en la guía de pivote circular).*

*NOTA: No es necesario conducir toda la circunferencia del pivote central para iniciar la guía de pivote circular.*

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

Figura 7-10: Punto de marca A



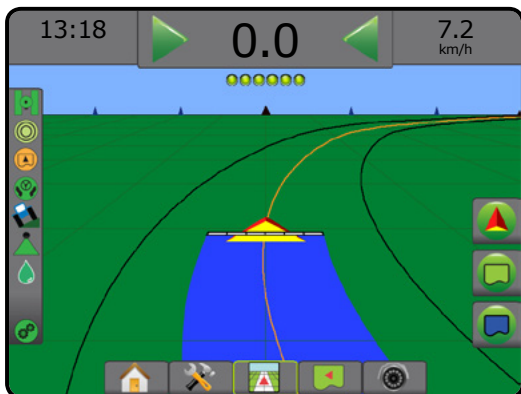
Figura 7-11: Punto de marca B



Figura 7-12: Guardar guía



Figura 7-13: Seguir guía



## Función A+ desplazamiento

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

*NOTA: Disponible solamente cuando se usa una guía de AB recta o una guía de AB curva.*

Para ajustar la guía:



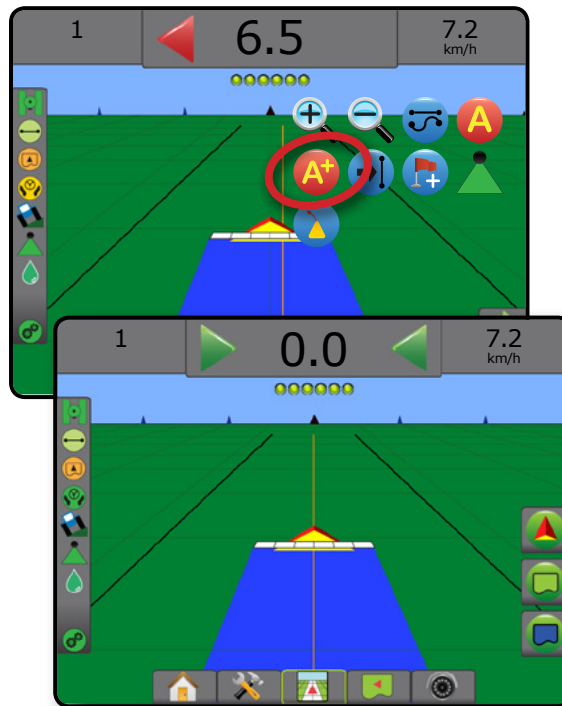




1. Presione la pestaña OPCIONES DE GUÍA Y NAVEGACIÓN  para mostrar las opciones de navegación.
2. Presione el icono A+ DESPLAZAMIENTO .

Figura 7-14: A+ desplazamiento








## Función Próxima guía

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

- Próxima guía recta : muestra la próxima guía de AB recta o grado de acimut que se guardó en el trabajo actual.
- Próxima guía de AB curva : muestra la próxima guía de AB curva guardada en el trabajo actual.
- Próxima guía de pivote circular : muestra la próxima guía de AB de pivote circular guardada en el trabajo actual.
- Próxima guía de curva de adaptación : muestra la próxima guía de AB curva de adaptación guardada en el trabajo actual.

**NOTA:** La compensación para las guías adyacentes se calculará utilizando el ancho de guía. Consulte "Configuración -> Asignación y guía" en el capítulo Configuración del sistema.

Para cambiar a otras guías disponibles:

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





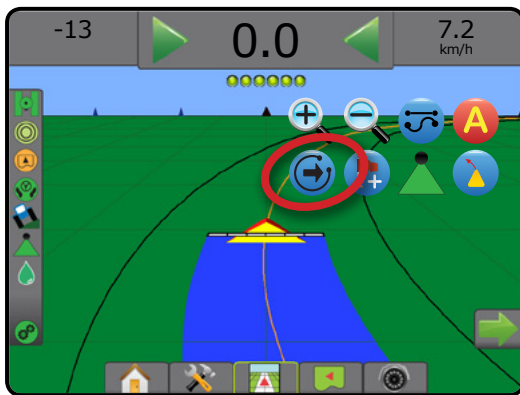
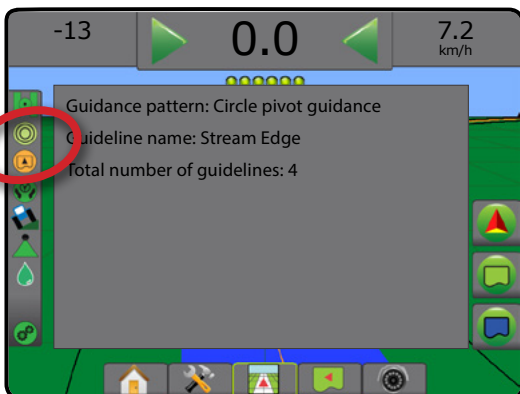
Altere entre todas las guías al presionar el icono PRÓXIMA GUÍA     otra vez.

Figura 7-15: Próxima guía




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

Figura 7-16: Ver cual guía está activa



## Guías de última pasada

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

**NOTA:** Es posible que la guía de última pasada no esté disponible; esto depende del sistema de piloto asistido/automático instalado.

Para activar las guías de última pasada:

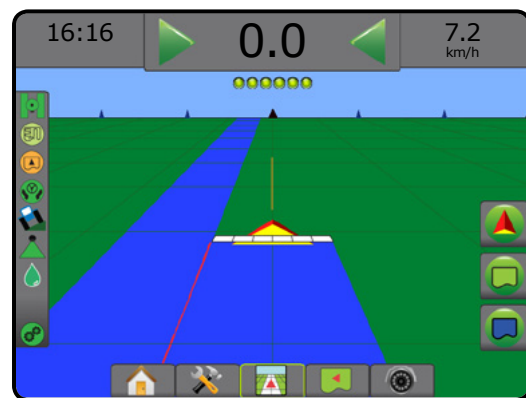
1. Conduzca a una ubicación deseada para aplicar la primera pasada.
2. Después vaya al área aplicada.
3. La consola comenzará a proporcionar la información de navegación.

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

Figura 7-17: Aplicar la primera pasada



Figura 7-18: Seguir guía






## Guía de la próxima fila

La guía de la próxima fila indica dónde se encuentra la próxima fila con base en el ancho de guía programado, y proporciona información de guía manual en los extremos de la fila marcados por el usuario para 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 la próxima fila. Una vez que el vehículo ha entrado en la próxima fila, se muestran sin guía o con guía.

**NOTA:** La compensación para la próxima fila se calculará utilizando el ancho de guía: consulte "Configuración -> Asignación y guía" en el capítulo Configuración del sistema.

**NOTA:** Es posible que la guía de la próxima fila no esté disponible; esto depende del sistema de piloto asistido/automático instalado.

Para activar las guías de próxima fila:


1. Presione la pestaña OPCIONES DE GUÍA Y NAVEGACIÓN  para mostrar las opciones de navegación.
2. Al final de la fila (al conducir en una línea recta) presione el icono MARQUE B .
  - ◀ El final de la fila se marcará con un punto verde .
3. Gire hacia la próxima 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 próxima fila.

**NOTA:** La función guía de la próxima fila no admite omitir filas.

Figura 7-19: Marcar el fin de la fila





## Grado de acimut

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

La guía de grado de acimut proyecta una guía entre la posición actual del vehículo (el punto A) y un punto B establecido a 100 metros de distancia hacia el rumbo de acimut que se introdujo.

Para establecer una guía de grado de acimut:

1. Presione la pestaña OPCIONES DE GUÍA Y NAVEGACIÓN  para mostrar las opciones de navegación.
2. Presione el icono ACIMUT  para introducir acimut.
3. Utilice la pantalla de entrada para establecer el grado de acimut.
4. "¿Desea darle 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 la información de navegación.

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

Figura 7-20: Guía de acimut



## RETORNO A PUNTO

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

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

*NOTA: Es posible que la guía de retorno a punto no esté disponible; esto depende del sistema de piloto asistido/automático instalado.*

### Marcación de un punto de retorno

Para marcar un punto de retorno:




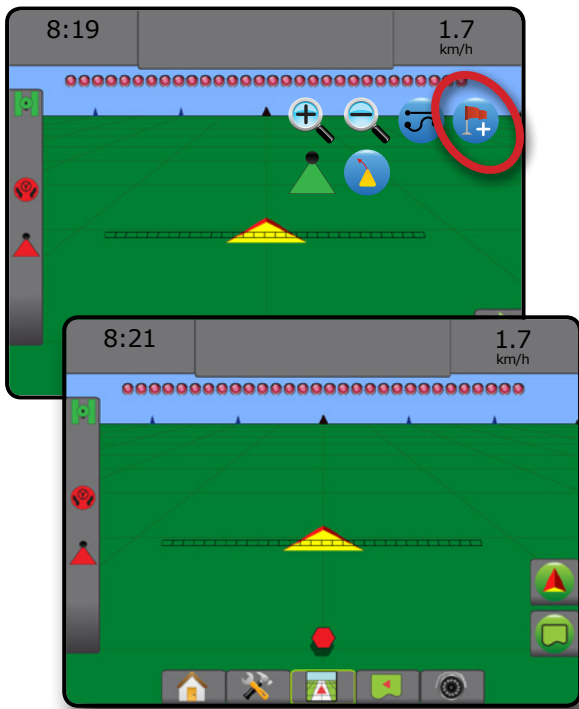


1. Conduzca a la ubicación deseada del punto de retorno .
2. Presione la pestaña OPCIONES DE GUÍA Y NAVEGACIÓN  para mostrar las opciones de navegación.
3. Presione el icono AGREGAR PUNTO .

Figura 7-21: 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 GUÍA Y NAVEGACIÓN  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 7-22: Eliminar punto




### Guía a un punto de retorno

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

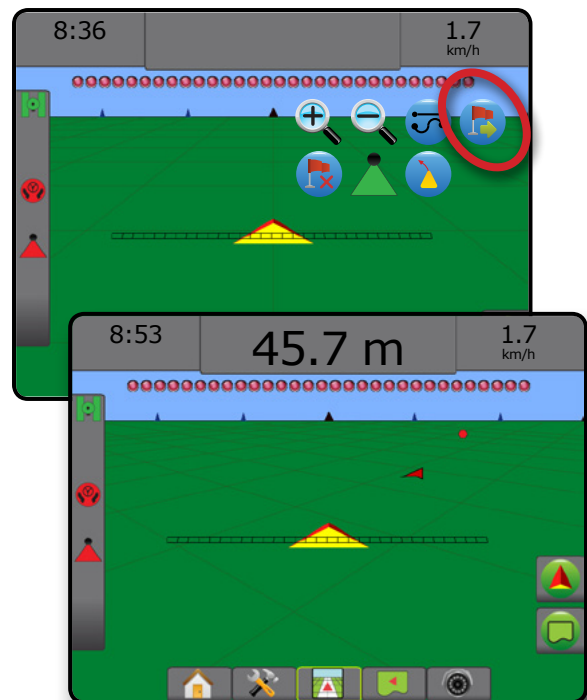
1. Presione la pestaña OPCIONES DE GUÍA Y NAVEGACIÓN  para mostrar las opciones de navegación.
2. Presione el icono GUÍA DE RETORNO A PUNTO .

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

Use 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 7-23: Guía de retorno a punto: vista de vehículo



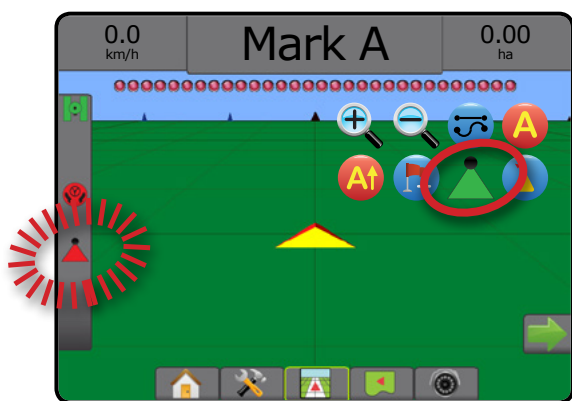
## BOOMPILOT

Dependiendo de si un sistema de control de secciones está presente y cuando esté presente el tipo de control de secciones que se utiliza, además de cuáles son las opciones activadas, existen múltiples opciones para el control de sección BoomPilot.

Esta sección incluye las opciones de configuración para estas configuraciones:

- ▶ Sin módulo de control de sección
  - Consola solamente
  - Con interruptor de encendido/apagado de trabajo opcional
- ▶ Con módulo de control de secciones de TeeJet y caja de interruptores o ISM
- ▶ Con módulo de control de secciones de TeeJet

Figura 7-24: Icono de BoomPilot e indicador de la barra de estado



### Sin módulo de control de sección

Si no hay un sistema de control de secciones, estará disponible el control manual de secciones. Un interruptor de encendido/apagado de trabajo opcional se usa para encender o apagar la sección única. El icono de BoomPilot se usa para asignar la información de aplicación en las pantallas de guía. Solo un ancho de sección será ilustrado y la barra de estado no tendrá ningún icono.



*NOTA: Si un controlador ISOBUS, SmartCable, módulo del controlador de sección (SDM) o un módulo de función del interruptor (SFM) está presente, consulte las siguientes secciones para obtener más información.*

*NOTA: El icono de BOOMPILOT está atenuado cuando GNSS no esté disponible.*



### Consola solamente

El icono de BoomPilot se usa para encender o apagar la asignación de la aplicación de la sección.

Para establecer los ajustes de configuración:

1. Presione la pestaña inferior CONFIGURACIÓN DEL SISTEMA .
2. Presione la pestaña lateral CONFIGURACIÓN .
3. Presione **Implemento**.
4. Establezca el "icono de BoomPilot" en **Activar**.



Para apagar o encender la asignación de la aplicación utilizando la consola:

1. Presione la pestaña OPCIONES DE GUÍA Y NAVEGACIÓN  para mostrar las opciones de navegación.
2. Presione el icono de BOOMPILOT  para alternar la sección entre encendida y apagada.

### Con interruptor de encendido/apagado de trabajo opcional

El interruptor de encendido/apagado de trabajo se usa para encender o apagar la sección.

Para establecer los ajustes de configuración:

1. Presione la pestaña inferior CONFIGURACIÓN DEL SISTEMA .
2. Presione la pestaña lateral CONFIGURACIÓN .
3. Presione **Implemento**.
4. Establezca el "icono de BoomPilot" en **Desactivar**.

En áreas donde se desea la aplicación:


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

En áreas donde no se desea la aplicación:

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


### Cómo utilizar la consola

Para controlar la sección utilizando el icono de BoomPilot mientras haya un interruptor de encendido/apagado de trabajo en el sistema:


1. Establezca el "icono de BoomPilot" en **Activar**.
2. El interruptor de encendido/apagado de trabajo debe permanecer en la posición "apagado".
3. Presione el icono de BOOMPILOT  para alternar la sección entre encendida y apagada.

### Con módulo de control de secciones de TeeJet y caja de interruptores o ISM

SmartCable, módulo del controlador de sección (SDM) o módulo de función del interruptor (SFM) y está presente una caja de interruptores o un módulo de estado del implemento (ISM).


*NOTA: El icono de BOOMPILOT está atenuado cuando GNSS no esté disponible. El icono de la barra de estado de BoomPilot será apagado/manual .*

Para apagar o encender la aplicación automáticamente:




1. El interruptor automático/manual de la barra debe estar en la posición "automático".
  - ◀Automático: el icono de la barra de estado estará de color verde .
2. El interruptor maestro y los interruptores de la sección deben estar en la posición "encendido".



**NOTA:** La aplicación puede controlarse de forma manual mientras esté en el modo BoomPilot automático mediante los interruptores que se encuentran en la caja de interruptores o los interruptores conectados al ISM.

Para apagar o encender la aplicación manualmente:





1. El interruptor automático/manual de la barra debe estar en la posición "manual".
  - ◀Manual: el icono de la barra de estado será de color rojo 
2. Uso de los interruptores en la caja de interruptores con los instructores conectados al ISM.

## Con módulo de control de secciones de TeeJet




Si está presente un SmartCable, se usa un módulo del controlador de sección (SDM) o un módulo de función del interruptor (SFM), BoomPilot para establecer el control automático de secciones a apagado/manual , automático  o aplicación de un lugar .

**NOTA:** El icono de BOOMPILOT está atenuado  cuando GNSS no esté disponible. El icono de la barra de estado de BoomPilot será apagado/manual .

Para apagar o encender la aplicación automáticamente:

1. Presione la pestaña OPCIONES DE GUÍA Y NAVEGACIÓN  para mostrar las opciones de navegación.
2. Presione brevemente el icono de BOOMPILOT .
  - ◀Activar: el icono de la barra de estado se cambiará al color verde 
  - ◀Desactivar: el icono de la barra de estado se cambiará al color rojo 



Para realizar una aplicación de lugar:

1. Presione la pestaña OPCIONES DE GUÍA Y NAVEGACIÓN  para mostrar las opciones de navegación.
2. Presione el icono de BOOMPILOT  y manténgalo presionado sobre el área donde se va a aplicar.
  - ◀Aplicación de lugar: el icono de la barra de estado cambiará a color amarillo 

## ANTICIPACIÓN CURVA

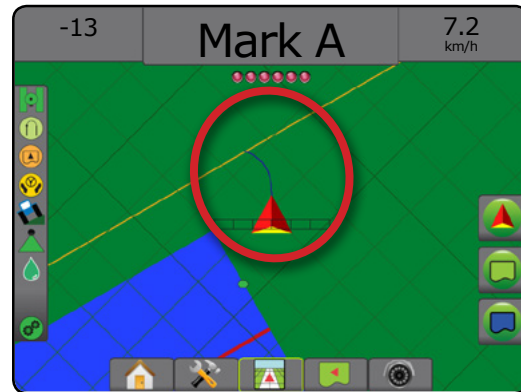
La guía de anticipación curva indica hacia dónde la dirección actual llevará al vehículo con un "puntero" como guía. La opción Anticipación curva está disponible en todos los modos de guía.

Para activar la guía de anticipación curva:



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

El puntero estará visible en la pantalla de navegación.

Figura 7-25: Anticipación curva



Para eliminar la guía de anticipación curva:

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

## ACTUALIZAR POSICIÓN DE GNSS

Actualizar posición de GNSS restablecerá el filtro ClearPath en el receptor OEMStar en casos en los que el usuario ha hecho funcionar el receptor muy cerca de copas densas de árboles y/o edificios. Consulte "Configuración -> Configuración del receptor de GNSS" para activar el icono de actualización de posición de GNSS.

**NOTA:** Si se activa la actualización mientras se encuentra en un trabajo, se producirá una interrupción momentánea en el relé de los datos de GNSS. Muy probablemente, esto provocará que secciones que ya están activadas en el modo BoomPilot automático se desactiven durante un breve periodo.

No se deberá ejecutar una actualización durante la aplicación activa.

Para actualizar la posición de GNSS:



1. Presione la pestaña OPCIONES DE GUÍA Y NAVEGACIÓN  para mostrar las opciones de navegación.
2. Seleccione el icono Actualizar POSICIÓN DE GNSS .

Figura 7-26: Actualizar posición de GNSS





## LÍMITES Y POLÍGONOS

La pestaña Límites y polígonos está disponible en cualquier pantalla de guía y muestra el límite exterior, el límite interior y las opciones de polígono.

### Ubicación de asignación

La ubicación de asignación establece el diseño de la ubicación desde la que se asignará el límite o polígono.

- ▶ Ubicación predeterminada: al crear un polígono o límite exterior, la línea de límite estará en el exterior de la sección activa más externa. Al crear un límite interior, la línea estará en el interior de la sección activa más interior. Si no hay secciones activas, el límite se marcará al final de la sección más externa.
- ▶ Entrada de usuario: el usuario puede especificar la compensación en línea o lateral desde las direcciones y distancias de la antena GNSS. Se pueden crear hasta cinco (5) entradas de usuario. Consulte “Configuración -> Asignación y guía -> Ubicación de asignación -> Ubicación de asignación ingresada por el usuario” para obtener detalles.

No se necesita la aplicación para asignar un límite o polígono.

Si se va a asignar un límite o un polígono con una o más secciones dobladas hacia adentro y apagadas, es necesario mantener esta configuración de la sección mientras que dure la pasada del límite o polígono. Cualquier cambio realizado al número de secciones encendidas y, por lo tanto, al ancho de la máquina después de que el proceso de asignación de límite o polígono haya comenzado, resultará en la asignación de la aplicación del límite o polígono en el borde exterior de todas las secciones programadas; no necesariamente las que estén encendidas en cualquier momento durante la pasada del límite o polígono.

Al asignar un límite o polígono con algunas secciones apagadas, es necesario cambiar BoomPilot al modo manual y ENCENDER los interruptores maestros y de secciones para todas las secciones que se usarán durante la pasada del límite o polígono. Una vez que la pasada del límite o polígono se haya completado, los interruptores de secciones pueden APAGARSE, el interruptor maestro permanece ENCENDIDO, el BoomPilot se puede revertir al modo automático y entonces se puede usar el control automático de secciones.

*NOTA: Si se genera el mapa de un límite con algunas secciones dobladas como se describió anteriormente, podría ser necesario usar el icono A+ DESPLAZAMIENTO en la guía sobre la posición correcta para las pasadas posteriores en el lote.*

### Límites

Los límites de aplicación establecen áreas de trabajo donde el producto se aplica y no se aplica al utilizar ASC o BoomPilot.

- Límite exterior : establece un área de trabajo en la que se aplicará la aplicación mientras se usa ASC o BoomPilot.

- Límite interior : establece un área de trabajo en la que NO se aplicará la aplicación mientras se usa ASC o BoomPilot.

Se pueden establecer límites en todos los modos de guía. Se puede almacenar hasta un total de 100 límites exteriores o interiores dentro de un solo trabajo. No se necesita la aplicación para asignar un límite.

Mediante la opción Datos -> Datos del trabajo -> Administrar, o con Fieldware Link, un usuario puede duplicar y editar trabajos para volver a usar los límites para diferentes aplicaciones en el mismo lote.

Para establecer un límite exterior o interior:

1. Conduzca hasta un lugar deseado en el perímetro del área de aplicación y oriente el vehículo con respecto a la ubicación de asignación establecida. Consulte “Configuración -> Asignación y guía -> Ubicación de asignación” para obtener detalles.
2. Presione la pestaña OPCIONES DE LÍMITE Y POLÍGONO para mostrar las opciones de límite y polígono.
3. Presione el icono MARCAR LÍMITE .
4. Verifique que la ubicación de asignación sea correcta.
  - ◀ Si la ubicación de asignación no es correcta, presione **Cancelar** y vaya a Configuración -> Asignación y guía -> Ubicación de asignación.
5. Recorra el perímetro del área de aplicación.
 

Mientras se desplaza, use las opciones como sea necesario:

  - ▶ Pausar límite : pausa el proceso de marcar un límite.
  - ▶ Reanudar límite : reanuda el proceso de marcar un límite.
  - ▶ Cancelar límite : cancela el proceso de marcar un límite.
6. Terminar el límite:
  - ▶ Cierre automático: desplácese un ancho de barrido desde el punto de partida. El límite se cerrará automáticamente (la guía blanca se cambiará al color negro).
  - ▶ Cierre manual: presione el icono FINALIZAR LÍMITE para cerrar el límite con una línea recta entre la ubicación actual y el punto de partida.
 

*NOTA: Si no se recorre la distancia mínima (cinco veces el ancho de barrido), aparecerá un mensaje de error.*
7. Presione:
  - ▶ Guardar: para guardar el límite
  - ▶ Eliminar: para eliminar el límite

Figura 7-27: Limite exterior

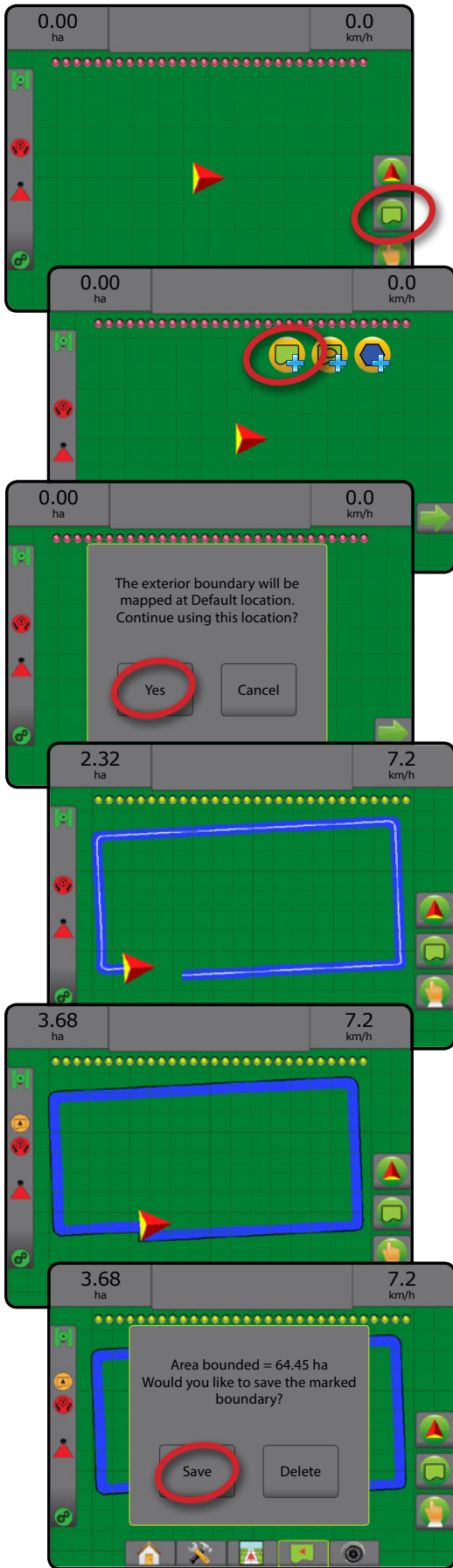
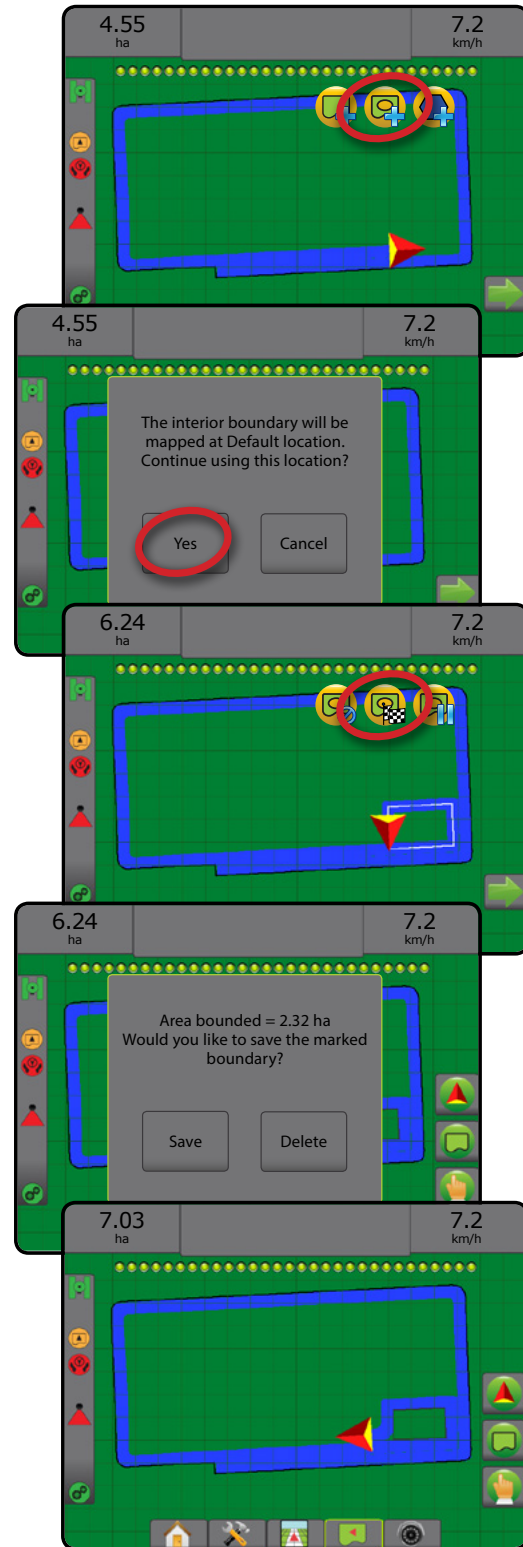


Figura 7-28: Agregar limite interior



INTRODUCCION

INICIO

PANTALLA COMPLETA

CONFIGURACION

GNSS

IMPLEMENTO

GUIA

CONTROL DE TAREAS

APENDICE

## Eliminar el último límite marcado


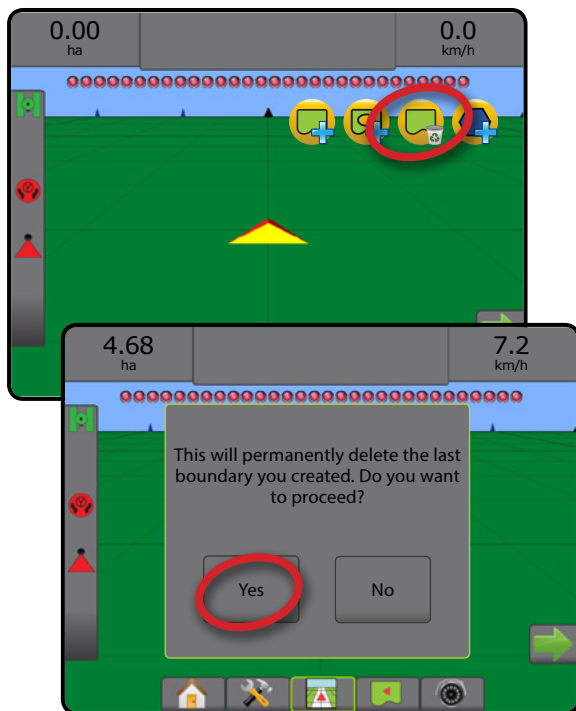


Use el icono ELIMINAR LÍMITE  para eliminar el último límite marcado (interior o exterior) del trabajo actual. Vuelva a presionarlo para eliminar los límites adicionales en orden de creación más reciente a más antigua.

Figura 7-29: Eliminar el último límite marcado



## Superficie cultivable en la barra de estado

Con relación a su ubicación actual, se muestra el icono DENTRO DE LA SUPERFICIE CULTIVABLE  o el icono FUERA DE LA SUPERFICIE CULTIVABLE  en la barra de estado una vez que se establece un límite.


- Presione el icono SUPERFICIE CULTIVABLE .
  - ◀ Superficie cultivable: área total de todos los límites exteriores menos el área de todos los límites interiores
  - ◀ Área delimitada exterior: área total de todos los límites exteriores
  - ◀ Área delimitada interior: área total de todos los límites interiores

Figura 7-30: Superficie cultivable en la barra de estado





## Polígonos

Los polígonos establecen las áreas de asignación. Se pueden establecer polígonos en todos los modos de guía. Se pueden almacenar hasta 100 polígonos dentro de un solo trabajo. No se necesita la aplicación para asignar un polígono.

Mediante las opciones Datos -> Datos del trabajo -> Administrar o con Fieldware Link, un usuario puede duplicar y editar trabajos para volver a usar los polígonos para diferentes aplicaciones en el mismo lote.

Para establecer un polígono:

- Conduzca hasta a un lugar deseado en el perímetro del área y oriente el vehículo con respecto a la ubicación de asignación establecida. Consulte "Configuración -> Asignación y guía -> Ubicación de asignación" para obtener detalles.
- Presione la pestaña OPCIONES DE LÍMITE Y POLÍGONO  para mostrar las opciones de límite y polígono.
- Presione el icono MARCAR POLÍGONO .
- Verifique que la ubicación de asignación sea correcta.
  - ◀ Si la ubicación de asignación no es correcta, presione **Cancelar** y vaya a Configuración -> Asignación y guía -> Ubicación de asignación.
- Recorra el perímetro del área.
 

Mientras se desplaza, use las opciones como sea necesario:






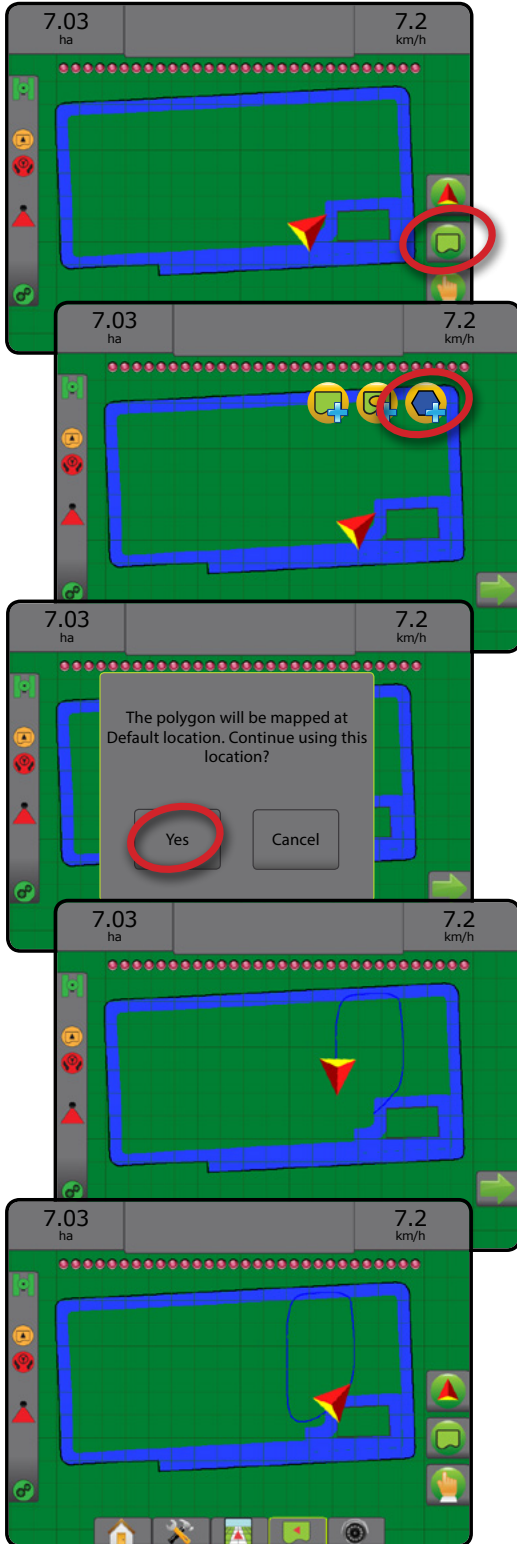
  - ▶ Pausar polígono : pausa el proceso de marcar el polígono.
  - ▶ Reanudar polígono : reanuda el proceso de marcar el polígono.
  - ▶ Cancelar polígono : cancela el proceso actual de marcar el polígono.
- Presione el icono FINALIZAR POLÍGONO  para finalizar el proceso actual de marcar el polígono. Una línea recta completará el polígono entre su ubicación actual y el punto de partida.
- Presione:
  - ▶ Guardar y asignar nombre: para guardar el polígono con un nombre personalizado. Los nombres previamente establecidos estarán disponibles en una lista desplegable .
  - ▶ Guardar sin asignar nombre: para guardar el polígono sin un nombre
  - ▶ Desechar: para eliminar el polígono

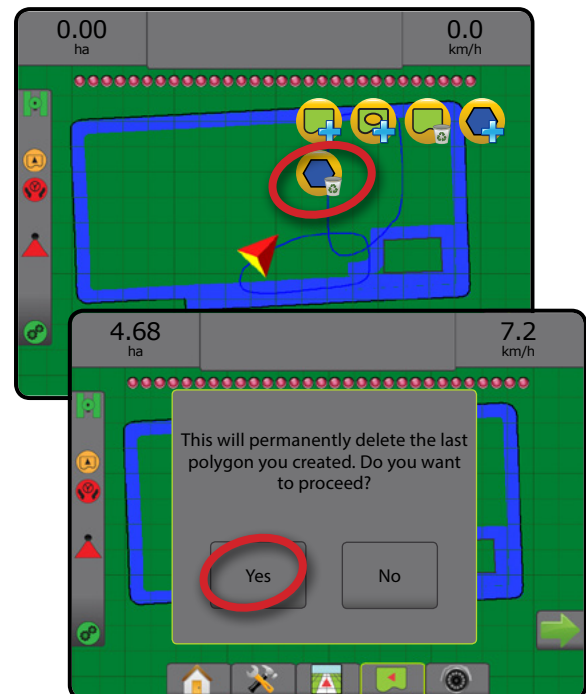
Figura 7-31: Polígono



### Eliminar el último polígono marcado

Use el icono ELIMINAR POLÍGONO para eliminar el último polígono marcado del trabajo actual. Vuelva a presionarlo para eliminar los polígonos adicionales en orden de creación más reciente a más antigua.

Figura 7-32: Eliminar el último polígono marcado








## OPCIONES DE ASIGNACIÓN

En las pantallas Vista de vehículo o Guía de vista de lote, en cualquier modo de guía, la pestaña Opciones de asignación muestra las opciones para mostrar mapas de polígono, mapas de cobertura y mapas de la aplicación.

El polígono y los mapas de cobertura están disponibles cuando se ha establecido un polígono.

La asignación de la aplicación del producto basado en GNSS está disponible cuando el controlador de tasas esté presente en el sistema. La asignación de control de tasas puede registrar las áreas cubiertas por el implemento (cobertura) o la cantidad de producto que se ha aplicado y dónde (aplicación) y puede dirigir la aplicación del producto a una tasa única y variable (tasa deseada predefinida y de prescripción, respectivamente).

- Mapa de cobertura : muestra las áreas cubiertas por el implemento, independientemente de si se aplicó o no el producto
- Polígonos : muestra todos los polígonos asignados
- Mapa de prescripción : mapa precargado que proporciona información al controlador de tasas para su uso en la aplicación del producto
- Mapa de la aplicación : muestra la cantidad de producto que se aplicó y dónde, utilizando colores para indicar el nivel en proporción de los niveles mínimos y máximos predefinidos o establecidos automáticamente
- Mapa de tasa deseada : muestra la tasa de aplicación que el controlador de tasas intentó alcanzar en cada ubicación

**NOTA:** Antes de usar la asignación, establezca o verifique las opciones de asignación del producto en Configuración -> Producto. Consulte "Producto" en el capítulo Configuración del sistema. Para obtener más información sobre la asignación de la aplicación, consulte el capítulo Control de tasas de este manual.

### Asignación de polígono

Para acceder a la asignación de polígono:




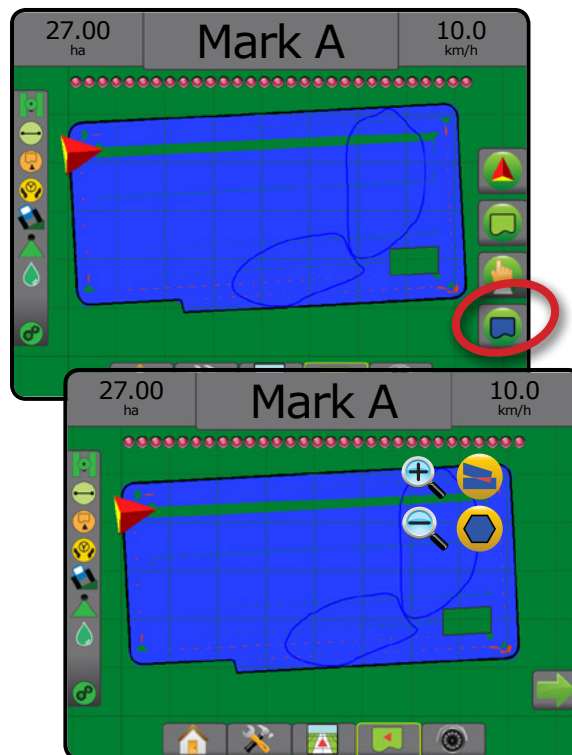





1. Presione la pestaña OPCIONES DE ASIGNACIÓN  para mostrar las opciones de la asignación.
2. Seleccione uno o más:
  - ▶ Mapa de cobertura 
  - ▶ Polígonos 

Figura 7-33: Mapa de cobertura con polígonos



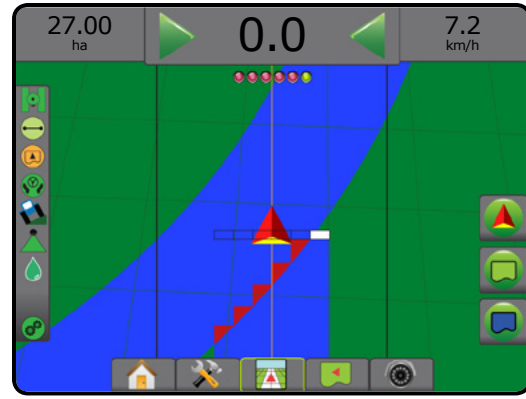
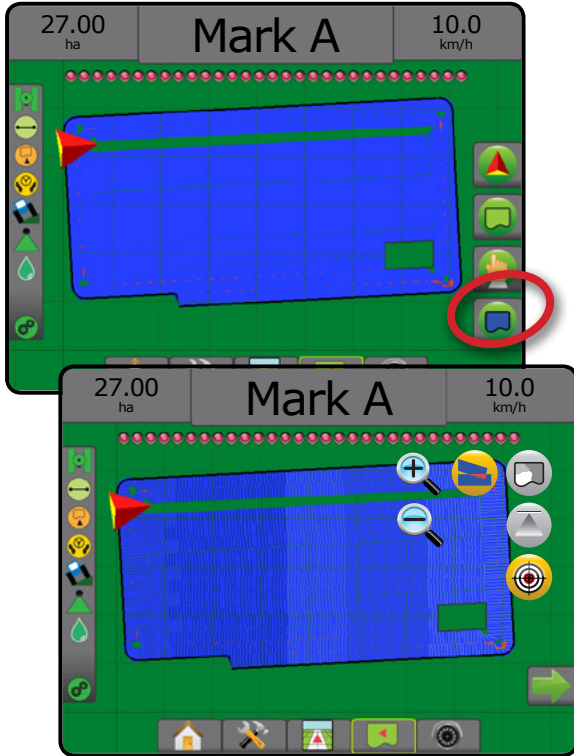
### Asignación de control de tasas

Para acceder a la asignación de control de tasas:

1. Presione la pestaña OPCIONES DE ASIGNACIÓN  para mostrar las opciones de la asignación.
2. Seleccione uno o más:
  - ▶ Mapa de cobertura 
  - ▶ Mapa de prescripción 
  - ▶ Mapa de la aplicación 
  - ▶ Mapa de tasa deseada 

**NOTA:** El mapa de la aplicación y el mapa de tasa deseada no se pueden seleccionar simultáneamente.

Figura 7-34: Mapa de cobertura con asignación de control de tasas



## Vista de lote

Acercamiento/alejamiento se usa para ajustar el área visible del mapa.

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

## MODO PANORÁMICO

En la guía de vista de lote, el modo panorámico permite posicionar la pantalla manualmente como se desee. La posición descentrada en la pantalla se mantendrá hasta que se presione el icono Mundial.

Para entrar en el modo panorámico y utilizarlo:

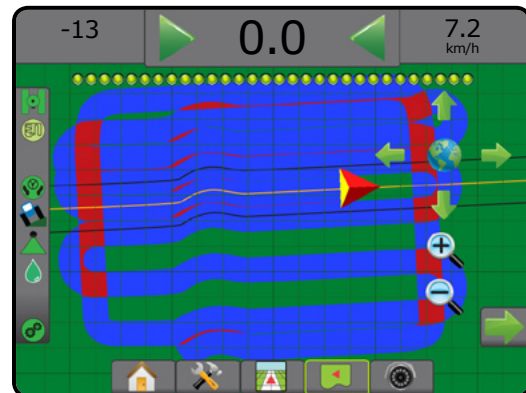
1. Presione la pestaña OPCIONES DE PANTALLA .
2. Presione:
  - ▶ Y ARRASTRE LA PANTALLA en la dirección correspondiente para mover la vista en la pantalla.
  - ▶ FLECHAS en la dirección correspondiente para mover la vista en la pantalla (abajo, izquierda, derecha, arriba).
  - ▶ Icono VISTA MUNDIAL para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

NOTA: Presione y sostenga las FLECHAS para ajustar la configuración rápidamente.

Para cerrar las opciones del modo panorámico:

1. Presione la pestaña CERRAR OPCIONES .

Figura 7-36: Modo panorámico



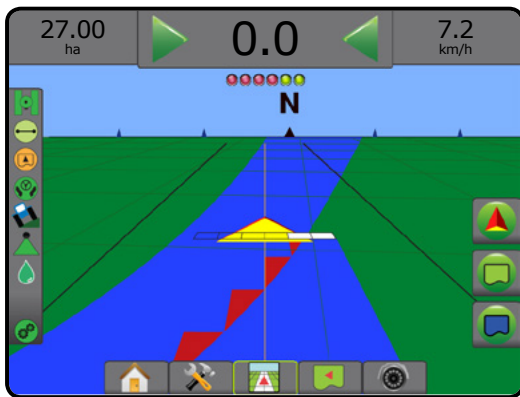
## ACERCAMIENTO/ALEJAMIENTO

### Vista de vehículo

La opción Acercamiento/alejamiento y perspectiva se usa para ajustar la vista de vehículo o la perspectiva al horizonte desde la vista de vehículo hasta 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 7-35: De acercamiento a alejamiento



## OPCIONES ESPECÍFICAS DE REALVIEW

La guía de RealView permite que se muestre la entrada de video en directo en lugar de una imagen generada por computadora. Las opciones de configuración de RealView obtienen acceso a herramientas de guía adicionales que incluyen la guía sobre video y un indicador de ángulo de dirección.

- ▶ Una sola cámara: una sola cámara está conectada directamente a la consola
- ▶ Módulo de selección de video: 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: se puede seleccionar una de hasta ocho entradas de la cámara para cambiar la vista de la entrada de video.
  - Vista de cámaras divididas: se puede seleccionar uno de dos grupos de cuatro entradas de la cámara (A/B/C/D o E/F/G/H) para dividir la pantalla en cuatro señales de video por separado.

Para ajustar la vista de cámara [reversa, girar 180 grados], vaya a Ajustes -> Configuración -> Video.

Para obtener acceso a las opciones de RealView:







1. Presione la pestaña inferior GUÍA DE REALVIEW .
2. Presione la pestaña OPCIONES DE REALVIEW  para mostrar las opciones de RealView.
3. Seleccione entre:
  - ▶ Vista de una sola cámara  [solo VSM]: se puede seleccionar una (1) de hasta ocho (8) entradas de la cámara para cambiar la vista de la entrada de video.
  - ▶ Vista de cámaras divididas  [solo VSM]: se puede seleccionar uno (1) de dos (2) grupos de cuatro (4) entradas de la cámara (A/B/C/D o E/F/G/H) para dividir la pantalla en cuatro señales de video por separado.
  - ▶ Opciones de la guía de RealView : obtiene acceso a herramientas de guía adicionales que incluyen la guía sobre video y un indicador de ángulo de dirección
  - ▶ Captura de imágenes de cámara RealView : guarda una foto fija de la vista actual en la pantalla en una unidad USB

Figura 7-37: Guía de RealView



## Opciones de guía de RealView

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






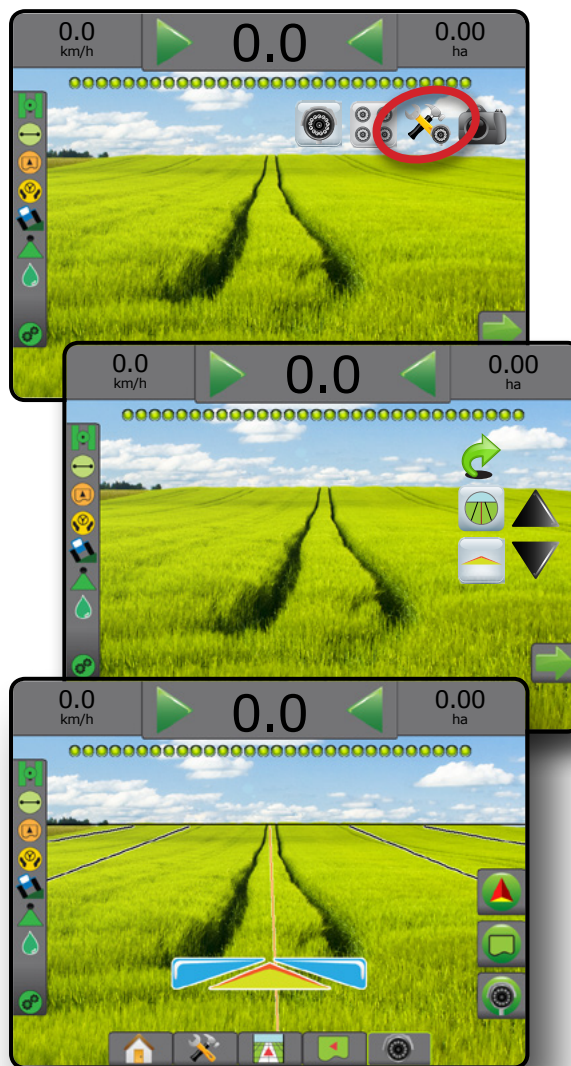
1. Presione la pestaña OPCIONES DE REALVIEW  para mostrar las opciones de RealView.
2. Presione el icono OPCIONES DE GUÍA DE REALVIEW .
3. Seleccione entre:
  - ▶ Guía sobre video : coloca guías de tres dimensiones sobre la señal de video para la asistencia de navegación
  - ▶ Indicador de ángulo de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

Figura 7-38: Opciones de configuración de RealView



## Instantánea de cámara

La instantánea de cámara RealView guarda una foto fija de la vista actual en la pantalla en una unidad USB.

1. Inserte una unidad USB.
2. Presione la pestaña OPCIONES DE REALVIEW para mostrar las opciones de RealView.
3. Presione el icono INSTANTÁNEA DE CÁMARA para guardar la foto.

Figura 7-39: Instantánea de cámara RealView



## Opciones de la cámara VSM

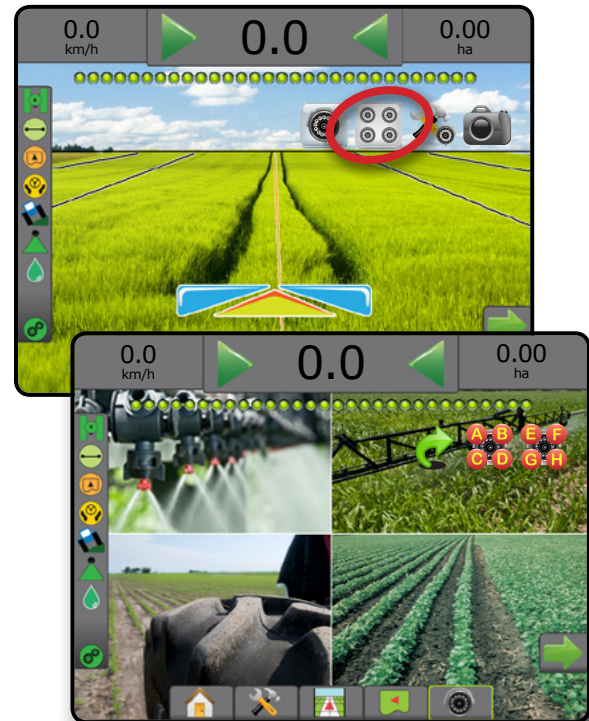
Si un módulo de selección de video (VSM) está instalado en el sistema, dos (2) opciones de video están disponibles:

1. Presione la pestaña OPCIONES DE REALVIEW para mostrar las opciones de RealView.
2. Seleccione entre:
  - ▶ Vista de una sola cámara: se puede seleccionar una (1) de hasta ocho (8) entradas de la cámara para cambiar la vista de la entrada de video
  - ▶ Vista de cámaras divididas: se puede seleccionar uno (1) de dos (2) grupos de cuatro (4) entradas de la cámara (A/B/C/D o E/F/G/H) para dividir la pantalla en cuatro señales de video por separado

Figura 7-40: Selección de una sola cámara con VSM



Figura 7-41: Seleccionar vista dividida con VSM



## CAPÍTULO 8: CONTROLADOR DE TASAS DE TERCEROS

Cuando un controlador de tasas de terceros está presente y se ha desbloqueado el control de tasas, las pantallas de guías pueden mostrar la información de la aplicación y la asignación.

Para agregar un controlador de tasas de terceros al sistema:

1. Agregue un controlador de tasas al sistema.
2. Encienda el controlador de tasas.
3. En la consola Matrix Pro GS, desbloquee el controlador de tasas de terceros.
4. Reinicie la consola Matrix Pro GS.
5. En la consola Matrix Pro GS, configure los valores de configuración del controlador de tasas de terceros, que se utiliza para configurar la interfaz de hardware y comunicación.
6. La consola Matrix Pro GS, configure los valores de configuración del producto, que se utiliza para configurar el nombre, los volúmenes del tanque/de la tolva, las tasas de aplicaciones deseadas, el aumento para ajustar la tasa deseada y la asignación de colores de los límites máximo/mínimo de la tasa y los colores correspondientes en la pantalla



*NOTA: Verifique que coincidan el modo de controlador y las unidades del controlador de tasas.*

### DESBLOQUEO DEL CONTROLADOR DE TASAS DE TERCEROS

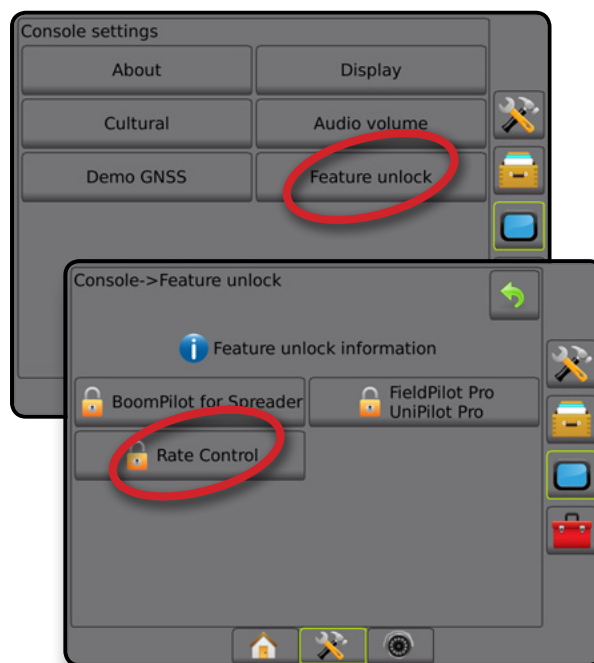
El desbloqueo de funciones se usa para desbloquear funciones avanzadas.

*NOTA: El código de desbloqueo es único para cada consola.*

*Comuníquese con el servicio de atención al cliente de TeeJet Technologies. Una vez desbloqueada, la función permanecerá así salvo que la consola se restablezca completamente.*

1. Presione la pestaña lateral CONSOLA .
2. Presione **Desbloqueo de funciones**.
3. Presione el botón de la función bloqueada , del controlador de tasas de terceros.
4. Introduzca el código de desbloqueo.
5. Reinicie la consola.



*Figura 8-1: Desbloqueo de funciones*



## OPCIONES DE CONFIGURACIÓN

### Controlador de tasas de terceros

Cuando un sistema de controlador de tasas de terceros está presente y el control de tasas se ha desbloqueado, el controlador de tasas de terceros se puede activar/desactivar.

1. Presione la pestaña inferior CONFIGURACIÓN DEL SISTEMA .
2. Presione la pestaña lateral CONFIGURACIÓN .
3. Presione **Controlador de tasas de terceros**.
4. Seleccione si se activará o desactivará el controlador de tasas de terceros.
5. Cuando esté desactivado, seleccione entre:
  - ▶ Interfaz de hardware: se usa para seleccionar una interfaz para comunicarse con el controlador de tasas de terceros.
  - ▶ Protocolo de comunicación: se utiliza para seleccionar un protocolo para comunicarse con un controlador de tasas de terceros.
  - ▶ Modo del controlador: si se selecciona un protocolo correspondiente, se utiliza para seleccionar el modo de controlador que coincida con la configuración del controlador de tasas.
  - ▶ Tasa de transmisión: si usa un dispositivo de interfaz en serie, se usa para seleccionar la tasa apropiada de transmisión de comunicación.

En cualquier momento, seleccione:

- ▶ Estado de control de tasas: se usa para ver el estado de un controlador de tasas de terceros conectado.

Figura 8-2: Controlador de tasas de terceros



### Producto

Cuando un sistema de controlador de tasas de terceros está presente y el control de tasas se ha desbloqueado, las opciones del producto están disponibles para configurar los nombres de los canales de control del producto y los límites máximos/mínimos de las tasas y los colores de visualización correspondientes de la asignación de mapas.



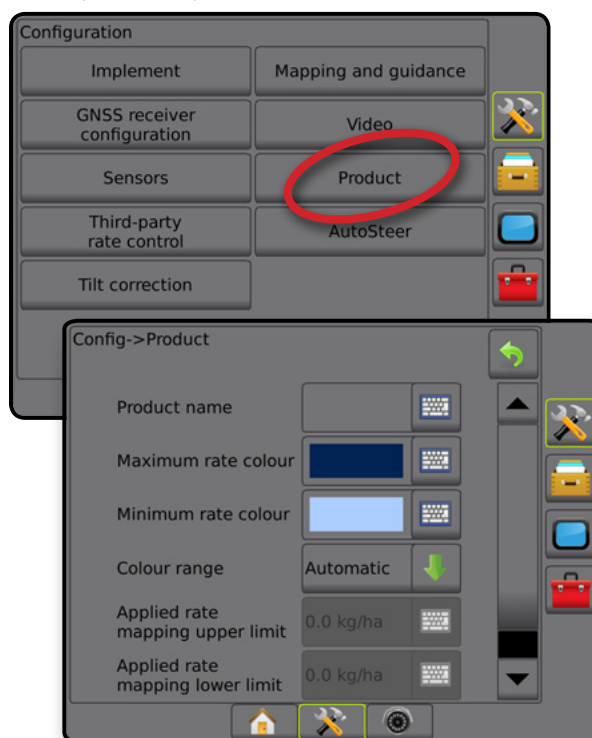
1. Presione la pestaña inferior CONFIGURACIÓN DEL SISTEMA .
2. Presione la pestaña lateral CONFIGURACIÓN .
3. Presione **Producto**.
4. Seleccione entre:
  - ▶ Nombre del producto: se usa para introducir el nombre del producto para el canal de control actual
  - ▶ Color de tasa máxima/mínima: se usa para crear el esquema de colores que representa mejor el cambio en las tasas en toda una aplicación o mapa de tasa deseada
  - ▶ Rango de colores: se usa para seleccionar el modo automático o manual para establecer el color de tasa máxima y mínima
  - ▶ Límite superior de asignación de tasa aplicada [solo para el rango de colores manual]: se usa para establecer las tasas máximas para la cual se usará el color de tasa máxima (las tasas mayores utilizarán el color de tasa máxima seleccionado)
  - ▶ Límite inferior de asignación de tasa aplicada [solo para el rango de colores manual]: se utiliza para establecer la tasa mínima para la cual se utilizará el color de la tasa mínima (las tasas inferiores utilizarán el color de la tasa mínima seleccionado)

Figura 8-3: Opciones del producto



## OPCIONES DE LA PANTALLA DE GUÍA

Cuando un controlador de tasas de terceros se integra al sistema, estarán disponibles opciones adicionales de control y asignación de tasas en las pantallas Vista de vehículo y Guía de vista de lote.

### Guía en la pantalla

Además de las opciones de guía estándar, con el controlador de tasas de terceros estará disponible la siguiente información:

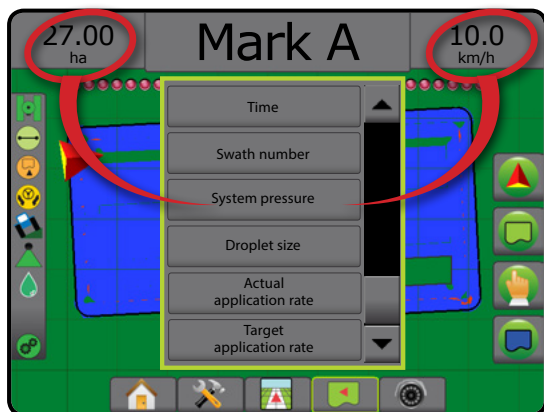
- Guías
  - ◀ Negro/blanco: línea de límite de la zona del mapa de prescripción
- Área de cobertura: representa el área aplicada y el traslape:
  - ◀ Seleccionado por el usuario: las áreas aplicadas del mapa de la aplicación y del mapa de tasa deseada muestran barras de colores que corresponden al rango de colores seleccionado y la selección del mapa.

### Barra de guía

Además de las opciones de la barra de guía estándar, con el controlador de tasas de terceros estará disponible la siguiente información que se puede seleccionar:

- ▶ Tasa de aplicación actual: muestra la tasa de aplicación actual
- ▶ Tasa de aplicación deseada: muestra la tasa de aplicación deseada

Figura 8-4: Información de la barra de guía que se puede seleccionar



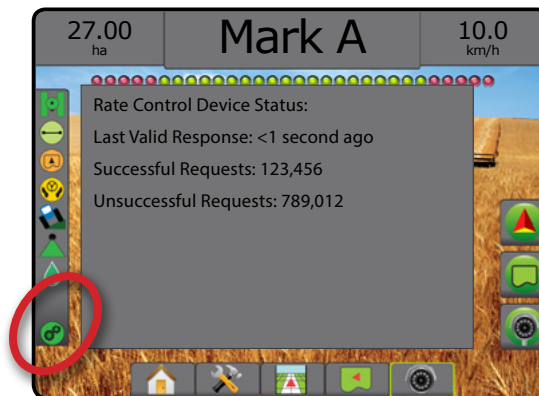
### Barra de estado

Además de las opciones de la barra estándar Barra de estado, el icono Estado del controlador de tasas del producto proporciona información sobre el estado del control de tasas.




Cuando se presiona un icono, se muestra la información de estado relacionada.

1. Presione icono ESTADO DEL CONTROL DE TASAS   .

Figura 8-5: Estado del control de tasas del producto



### Estado del control de tasas

-  Verde = funcionamiento normal
-  Amarillo = advertencia de sistema (tasa/presión incorrecta, etc.)
-  Rojo = error de sistema (tasa/presión incorrecta, etc.)
- Sin icono = no se instaló un control de tasas

## OPCIONES DE ASIGNACIÓN

En las pantallas Vista de vehículo o Guía de vista de lote, en cualquier modo de guía, la pestaña Opciones de asignación muestra las opciones para mostrar mapas de polígono, mapas de cobertura y mapas de la aplicación.

El polígono y los mapas de cobertura están disponibles cuando se ha establecido un polígono.

La asignación de la aplicación del producto basado en GNSS está disponible cuando el controlador de tasas esté presente en el sistema. La asignación de control de tasas puede registrar las áreas cubiertas por el implemento (cobertura) o la cantidad de producto que se ha aplicado y dónde (aplicación) y puede dirigir la aplicación del producto a una tasa única y variable (tasa deseada predefinida y de prescripción, respectivamente).









*NOTA: Antes de usar la asignación, establezca o verifique las opciones de asignación del producto en Configuración -> Producto. Consulte "Producto" en el capítulo Configuración del sistema.*

### Cómo duplicar y transferir mapas

Los mapas se almacenan en los datos del trabajo. Bajo Datos -> Datos del trabajo, los datos de trabajo que contienen mapas se pueden duplicar o transferir a Fieldware Link para poderlos abrir, ver, editar e imprimir y volver a transferir a la consola. Consulte "Administración de datos -> Datos del trabajo -> Transferir" y "Administración de datos -> Datos del trabajo -> Administrar" en el capítulo Configuración del sistema para obtener detalles.

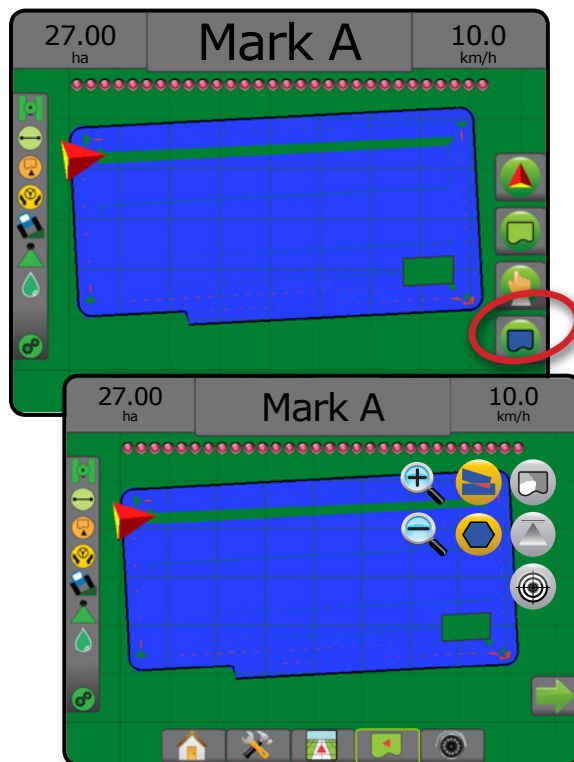
Usando Datos -> Informes, se pueden generar informes en varios formatos que contengan datos y cualquier mapa del trabajo.

Para obtener acceso a la asignación de la aplicación:


1. Presione la pestaña inferior GUÍA DE VISTA DE VEHÍCULO  o la pestaña inferior GUÍA DE VISTA DE LOTE .
2. Presione la pestaña OPCIONES DE ASIGNACIÓN  para mostrar las opciones de la asignación.
3. Seleccione uno o más:
  - ▶ Mapa de cobertura : muestra las áreas cubiertas por el implemento, independientemente de si se aplicó el producto
  - ▶ Polígonos : muestra todos los polígonos asignados
  - ▶ Mapa de prescripción : mapa precargado que proporciona información al controlador de tasas para su uso en la aplicación del producto
  - ▶ Mapa de la aplicación : muestra la cantidad de producto que se aplicó y dónde, utilizando colores para indicar el nivel en proporción de los niveles mínimos y máximos predefinidos o establecidos automáticamente
  - ▶ Mapa de tasa deseada : muestra la tasa de aplicación que el controlador de tasas intentó alcanzar en cada ubicación

*NOTA: El mapa de la aplicación y el mapa de tasa deseada no se pueden seleccionar simultáneamente.*

Figura 8-6: Mapas de cobertura, polígonos y tasa deseada



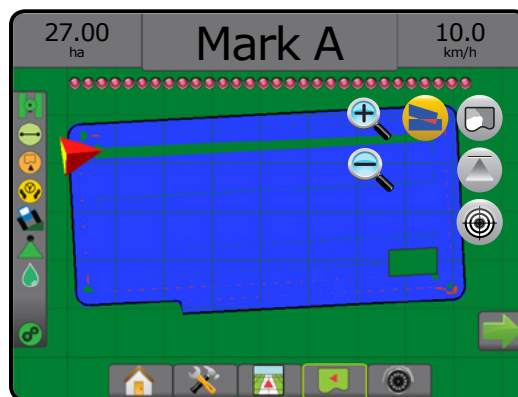
### Mapa de cobertura

 Mapa de cobertura que muestra las áreas cubiertas por el implemento.

### Asignación en pantalla

- Área de cobertura: representa el área aplicada y el traslape:
  - ◀Azul: una aplicación
  - ◀Rojo: dos o más aplicaciones

Figura 8-7: Mapa de cobertura



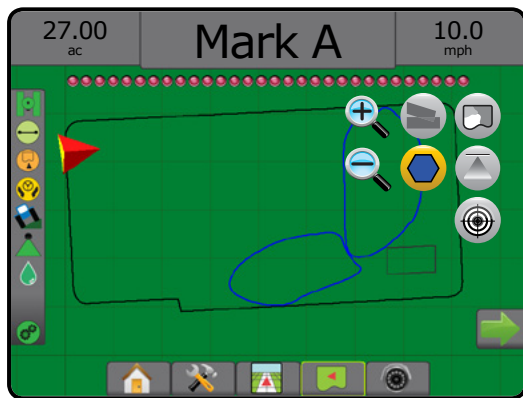
## Mapa de polígonos

El mapa de polígonos muestra todos los polígonos asignados.

### Asignación en pantalla

- Guías
  - ◀Azul: línea de límite de polígono

Figura 8-8: Hay un mapa de polígonos con control de tasas disponible



## Mapa de prescripción

El mapa de prescripción es un mapa precargado que proporciona información al controlador de tasas para su uso al aplicar el producto. Los mapas de prescripción contienen información de la tasa del producto con referencias geográficas. La consola Matrix Pro GS puede importar datos del trabajo que incluyen los mapas de prescripción que se utilizarán con la aplicación de tasas variables (VRA) mediante controladores de tasas compatibles.

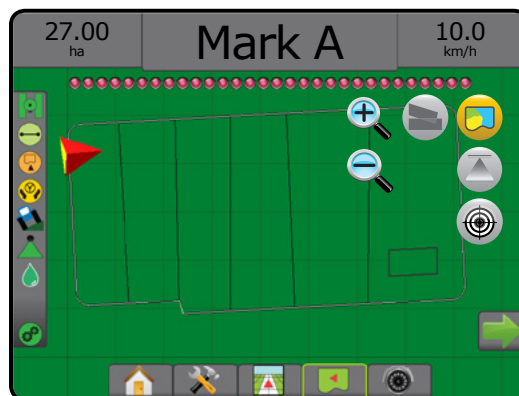
### Asignación en pantalla

- Líneas de zonas:
  - ◀Negras al aproximarse a la zona de aplicación.
  - ◀Blancas cuando se encuentra dentro de la zona de aplicación.
  - ◀Las otras zonas que tengan la misma tasa también se mostrarán en color blanco.
- Área de cobertura: representa las zonas de las diferentes tasas de prescripción:
  - ◀Seleccionado por el usuario: los colores de la zona se seleccionan cuando se establece el mapa de prescripción.

Con Fieldware Link (versión 5.01 o superior), los usuarios pueden importar trabajos VRA creados en Fieldware Link, además de exportar los datos del trabajo de la consola, editar los mapas que se incluyen para crear la tasa deseada o los mapas de prescripción y transferirlos de nuevo a la consola para usarlos en el trabajo.

**NOTA:** Para las aplicaciones de tasas variables, se requiere el Modo de trabajo avanzado. Consulte Opciones (Modo de trabajo) en el capítulo Configuración del sistema.

Figura 8-9: Mapa de prescripción



## Mapas de aplicación y tasa deseada

El mapa de la aplicación muestra la cantidad de producto que se aplicó y dónde, utilizando colores para indicar el nivel en proporción de los niveles mínimos y máximos predefinidos o establecidos automáticamente.

El mapa de tasa deseada muestra la tasa de aplicación que el controlador de tasas intentó alcanzar en cada ubicación.

**NOTA:** El mapa de la aplicación y el mapa de tasa deseada no se pueden seleccionar simultáneamente.

### Mapa de la aplicación

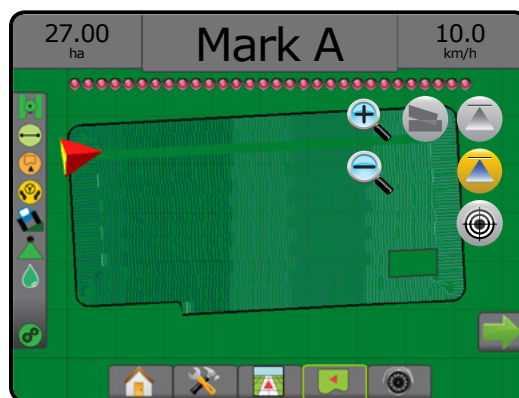
El mapa de la aplicación muestra la cantidad de producto que se aplicó y dónde, utilizando colores para indicar el nivel en proporción de los niveles mínimos y máximos predefinidos o establecidos automáticamente.

**NOTA:** El mapa de la aplicación y el mapa de tasa deseada no se pueden seleccionar simultáneamente.

### Asignación en pantalla

- Área de cobertura: representa el área aplicada:
  - ◀Seleccionado por el usuario: las áreas aplicadas muestran barras de colores que corresponden al rango de colores seleccionado y la selección del mapa.

Figura 8-10: Mapa de la aplicación



## Mapa de tasa deseada

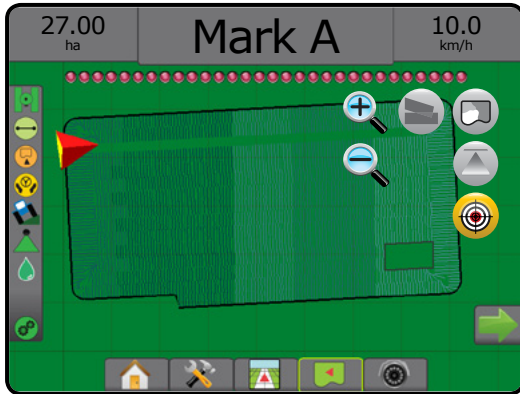
El mapa de tasa deseada muestra la tasa de aplicación deseada que el controlador de tasas intentó alcanzar en cada ubicación.

*NOTA: El mapa de la aplicación y el mapa de tasa deseada no se pueden seleccionar simultáneamente.*

### Asignación en pantalla

- Área de cobertura: representa el área aplicada:
  - ◀ Seleccionado por el usuario: las áreas aplicadas muestran barras de colores que corresponden al rango de colores seleccionado y la selección del mapa.

Figura 8-11: Mapa de tasa deseada



### Tasas deseadas

Las tasas de aplicación deseadas predefinidas definen las tasas deseadas del producto que se aplicará por hectárea/acre. Estos valores de configuración establecerán lo mismo para todos los trabajos activos.

### Selección de rango de colores

Las opciones del producto configuran los límites máximo/mínimo de las tasas y los colores de visualización correspondientes de la asignación.


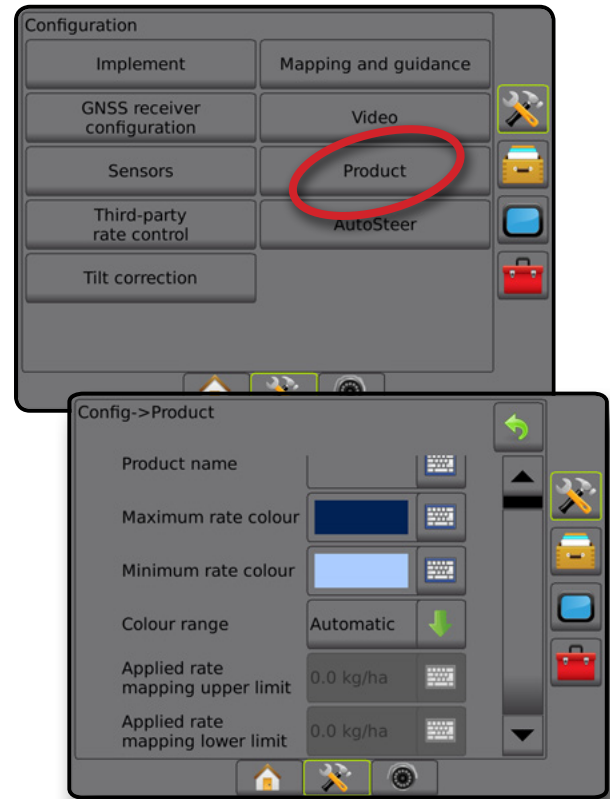
1. Presione la pestaña lateral CONFIGURACIÓN .
2. Presione **Producto**.
3. Seleccione:
  - ▶ Rango de colores: modo usado para establecer la tasa para el color de tasa máxima y el color de tasa mínima.
    - ◀ Automático: los valores máximos y mínimos se determinarán por los valores de tasa aplicados actuales o los valores de tasa deseada
    - ◀ Manual: los límites máximos y mínimos se establecerán según los valores establecidos en las opciones de Límite superior de asignación de tasa aplicada y Límite inferior de asignación de tasa aplicada
  - ▶ Color de tasa máxima: se usa para establecer el color de tasa máxima. Cuando esté en el modo Rango de colores manual, este color se usará para todas las tasas que sobrepasen el límite superior de asignación de tasa aplicada
  - ▶ Color de tasa mínima: se usa para establecer el color de tasa mínima. Cuando esté en el modo Rango de colores manual, este color se usará para todas las tasas que se encuentren por debajo del límite inferior de asignación de tasa aplicada

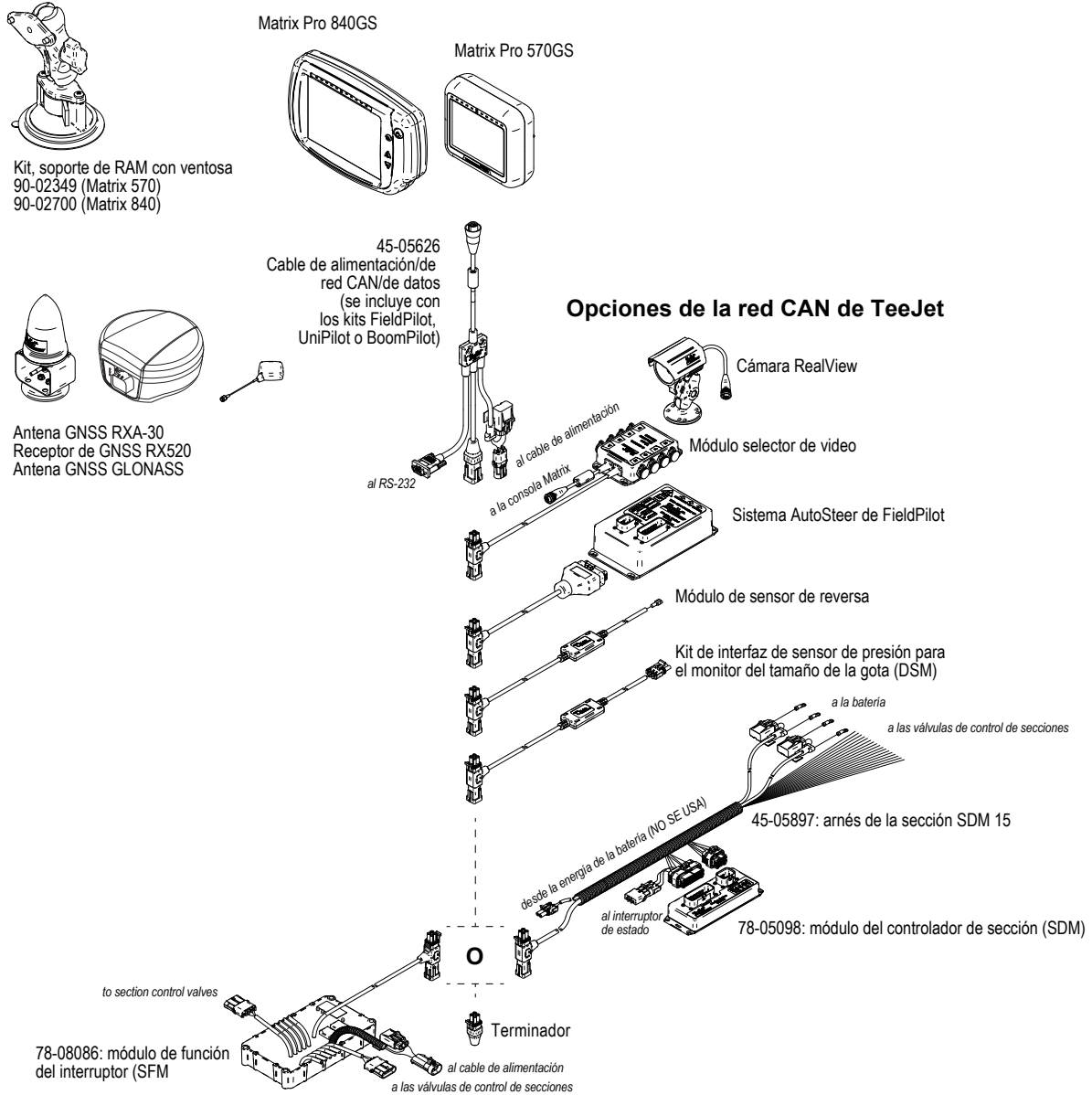
Figura 8-12: Opciones del producto



## APÉNDICE A: CONFIGURACIÓN DEL SISTEMA

Los siguientes diagramas representan las configuraciones típicas de la consola Matrix Pro GS. Debido a la variedad de configuraciones posibles, se debe usar esto solo como una referencia.

Figura A-1: Matrix Pro GS con sistema de piloto automático FieldPilot



# MATRIX® Pro 570GS • MATRIX® Pro 840GS

Figura A-2: Matrix Pro GS con sistema de dirección FieldPilot Pro o UniPilot Pro

INTRODUCCIÓN

INICIO

PANTALLA COMPLETA

CONFIGURACIÓN

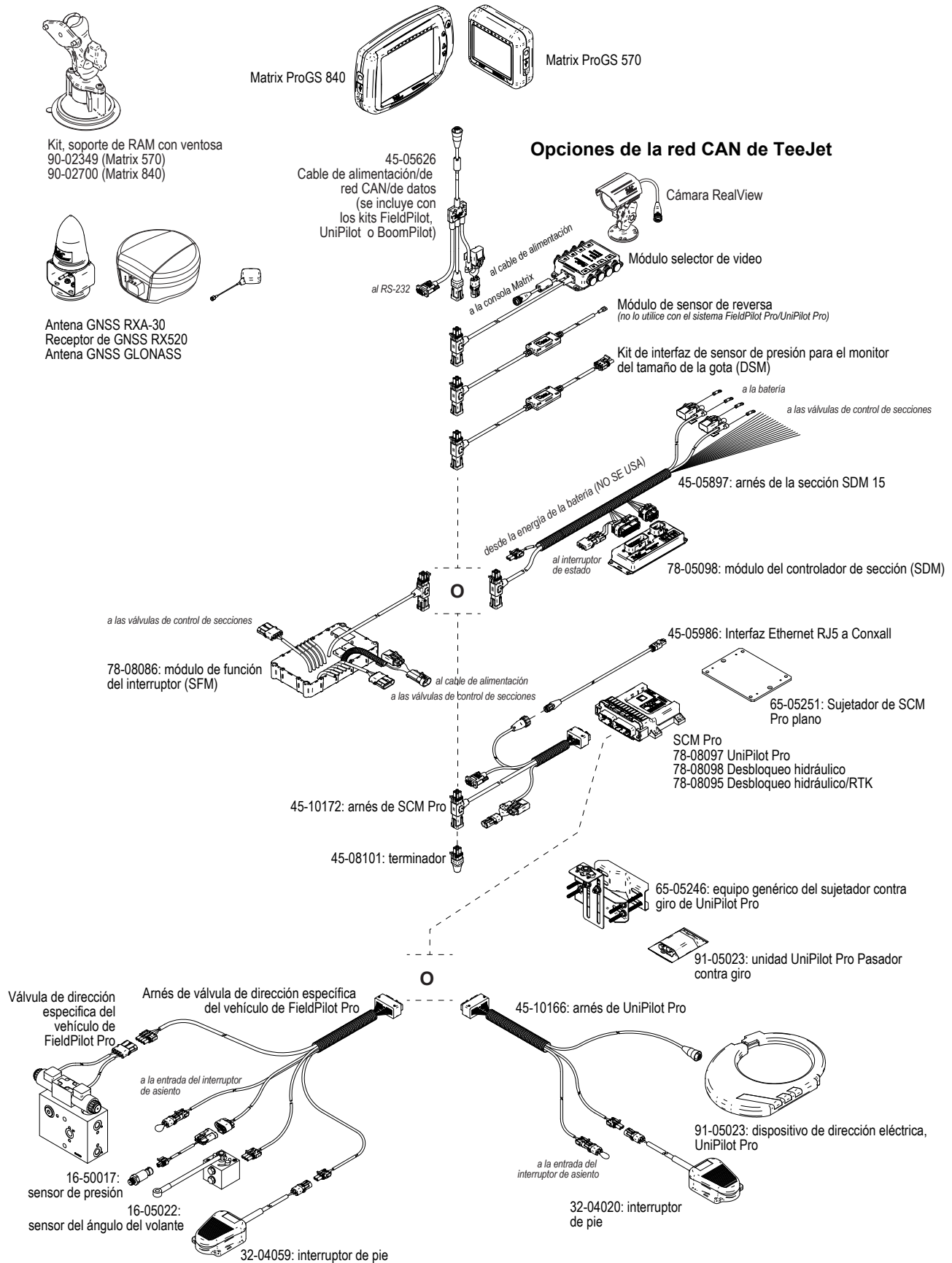
GNSS

IMPLEMENTO

GUIA

CONTROL DE TAREAS

APÉNDICE



## APÉNDICE B: CONFIGURACIÓN DEL MENÚ DE LA CONSOLA MATRIX PRO GS

Este apéndice enumera los valores de configuración de menú de la consola Matrix Pro GS y brinda también lo siguiente:

- Configuración disponible con un trabajo activo.
- La configuración se puede realizar en la misma consola Matrix Pro GS, o mediante el software Fieldware Link.
- Configuración que se incluye cuando se exporta un perfil desde la consola Matrix Pro GS, o desde Fieldware Link.

### Clave de símbolo

En las siguientes tablas, estos símbolos indican si la configuración está disponible durante un trabajo activo:

- ✓ Disponible durante un trabajo activo
- ✗ No disponible durante un trabajo activo
- ◀ Retenido desde la consola con perfil
- ▶ Retenido desde Fieldware Link con perfil

### Ajustes de configuración

Ajustes de configuración		Disponible con	Se puede editar en		Guardado en el perfil exportado en			
		un trabajo activo	Matrix Pro	FieldWare Link	Matrix Pro	FieldWare Link		
Implemento	Tipo de máquina.....	✗	✓	✗	✓	▶		
	Altura de la antena de GNSS.....	✗	✓	✓	✓	✓		
	Tipo de implemento.....	✗	✓	✓	✓	✓		
	Diseño de implemento simétrico.....	✗	✓	✓	✓	✓		
	Módulos de salida de sección múltiple.....	✗	✓	✓	✓	▶		
	Número de secciones de implemento.....	✗	✓	✓	✓	✓		
	Ancho de aplicación/trabajo.....	✗	✓	✓	✓	✓		
	Monitor del tamaño de la gota.....	✓	✓	✗	✓	▶		
	Selección de boquilla actual.....	✗	✓	✗	✓	▶		
	boquillas Restablecimiento de boquilla.....	✗	✓	✗	✓	▶		
	Alerta de aplicación.....	✓	✓	✗	✓	▶		
	Tiempo de entrada.....	✓	✓	✗	✓	▶		
	Tiempo de salida.....	✓	✓	✗	✓	▶		
	Permitir BoomPilot en reversa.....	✓	✓	✗	✓	▶		
	Modo de inicio de BoomPilot.....	✓	✓	✗	✓	▶		
	Icono de BoomPilot.....	✓	✓	✗	✓	▶		
	Demora en la señal de reversa.....	✓	✓	✗	✓	▶		
	Modo recto	Dirección de compensación en línea del implemento.....	✗	✓	✓	✓	✓	
		Distancia de compensación en línea del implemento.....	✗	✓	✓	✓	✓	
		Dirección de compensación lateral del implemento.....	✗	✓	✓	✓	✓	
		Distancia de compensación lateral del implemento.....	✗	✓	✓	✓	✓	
		Traslape.....	✓	✓	✓	✓	✓	
		Tiempos de demora activado/desactivado.....	✓	✓	✓	✓	✓	
		Modo de esparcidor	<b>Tipo de configuración: TeeJet.....</b>	✗	✓	✓	✓	✓
			Distancia de compensación en línea de la antena a los discos.....	✗	✓	✓	✓	✓
			Dirección de compensación lateral del implemento.....	✗	✓	✓	✓	✓
			Distancia de compensación lateral del implemento.....	✗	✓	✓	✓	✓
	Traslape.....		✓	✓	✓	✓	✓	
	Tiempos de demora activado/desactivado.....		✓	✓	✓	✓	✓	
	Distancia de compensación de esparcidor.....		✗	✓	✓	✓	✓	
Compensaciones de sección.....	✗		✓	✓	✓	✓		
Longitudes de sección.....	✗		✓	✓	✓	✓		
<b>Tipo de configuración: OEM.....</b>	✗		✓	✓	✓	✓		
Distancia de compensación en línea de la antena a los discos.....	✗	✓	✓	✓	✓			
Dirección de compensación lateral del implemento.....	✗	✓	✓	✓	✓			
Distancia de compensación lateral del implemento.....	✗	✓	✓	✓	✓			
Distancias de inicio/detención.....	✗	✓	✓	✓	✓			
Compensaciones de inicio/detención de sección.....	✗	✓	✓	✓	✓			

Continuación...

# MATRIX® Pro 570GS • MATRIX® Pro 840GS

INTRODUCCIÓN | INICIO | PANTALLA COMPLETA | CONFIGURACIÓN | GNSS | IMPLEMENTO | GUÍA | CONTROL DE TASAS | ANÉXIDO

Ajustes de configuración		Disponible con un trabajo activo	Se puede editar en		Guardado en el perfil exportado en	
			Matrix Pro	FieldWare Link	Matrix Pro	FieldWare Link
Implemento (continuación)	Dirección de compensación en línea de la sección 1.....	x	✓	✓	✓	✓
	Distancia de compensación en línea de la sección 1.....	x	✓	✓	✓	✓
	Dirección de compensación lateral del implemento.....	x	✓	✓	✓	✓
	Distancia de compensación lateral del implemento.....	x	✓	✓	✓	✓
	Traslape.....	✓	✓	✓	✓	✓
	Tiempos de demora activado/desactivado.....	✓	✓	✓	✓	✓
	Compensaciones de sección.....	x	✓	✓	✓	✓
	Ubicación de asignación.....	✓	✓	x	✓	◀
	Nombre de la ubicación.....	✓	✓	x	✓	◀
	Dirección de compensación en línea de la ubicación de asignación.....	✓	✓	x	✓	◀
	Distancia de compensación en línea de la ubicación de asignación.....	✓	✓	x	✓	◀
	Dirección de compensación lateral de la ubicación de asignación.....	✓	✓	x	✓	◀
	Distancia de compensación lateral de la ubicación de asignación.....	✓	✓	x	✓	◀
Guía y asignación	Ancho de guía.....	x	✓	✓	✓	✓
	Brillo de LED.....	✓	✓	x	x	x
	Modo de pantalla.....	✓	✓	x	x	x
	Espaciamiento de LED.....	✓	✓	x	x	x
	Barra de luces externa.....	✓	✓	x	x	x
	Brillo de LED de la barra de luces externa.....	✓	✓	x	x	x
	Brillo del texto de la barra de luces externa.....	✓	✓	x	x	x
	Traza externa.....	✓	✓	x	x	x
	Número de barrido externo.....	✓	✓	x	x	x
	Velocidad externa.....	✓	✓	x	x	x
	Tasa actual externa.....	✓	✓	x	x	x
	Tasa deseada externa.....	✓	✓	x	x	x
	Producto aplicado externo.....	✓	✓	x	x	x
Config. del receptor de GNSS	Tipo de GNSS.....	x	✓	x	x	x
	Puerto de GNSS.....	x	✓	x	x	x
	Tasa de datos de GNSS.....	x	✓	x	x	x
	Información del estado de GNSS.....	✓	✓	x	x	x
	Programa.....	x	✓	x	x	x
	PRN.....	x	✓	x	x	x
	Mostrar el botón Actualizar posición de GNSS.....	✓	✓	x	x	x
Video	Cámara de reversa.....	✓	✓	x	x	x
	Configuración de cámara.....	✓	✓	x	x	x
Sensores	Sensor de presión del IOM					
	Tasa de presión máxima.....	✓	✓	✓	✓	✓
	Alarma de presión baja.....	✓	✓	✓	✓	✓
	Alarma de presión alta.....	✓	✓	✓	✓	✓
Producto*	Nombre de producto.....	x	✓	✓	✓	✓
	Constante de la boquilla.....	x	x	✓	▶	✓
	Color de tasa máxima.....	✓	✓	x	✓	◀
	Color de tasa mínima.....	✓	✓	x	✓	◀
	Rango de colores.....	✓	✓	x	✓	◀
	Límites superior/inferior de asignación de tasa aplicada.....	x	✓	x	✓	◀
Controlador de tasas de terceros*	Activar/desactivar.....	x	✓	x	x	x
	Interfaz de hardware.....	x	✓	x	x	x
	Protocolo de comunicación.....	x	✓	x	x	x
	Modo de controlador.....	x	✓	x	x	x
	Tasa de transmisión.....	x	✓	x	x	x
	Estado del controlador de tasas.....	✓	✓	x	x	x

Continuación...

Ajustes de configuración		Disponible con un trabajo activo	Se puede editar en		Guardado en el perfil exportado en		
			Matrix Pro	FieldWare Link	Matrix Pro	FieldWare Link	
AutoSteer con FieldPilot Pro o UniPilot Pro	Administrar vehículos	Nuevo .....	x	✓	x	x	x
		Cargar.....	x	✓	x	x	x
		Editar .....	x	✓	x	x	x
		Copiar .....	x	✓	x	x	x
		Calibración automática.....	x	✓	x	x	x
		Ajustar .....	✓	✓	x	x	x
	Eliminar.....	x	✓	x	x	x	
	Ajustar	Desengrane manual .....	x	✓	x	x	x
		Agresividad del motor.....	✓	✓	x	x	x
		Desplazamiento axial de UniPilot Pro .....	✓	✓	x	x	x
		Respuesta de dirección .....	✓	✓	x	x	x
		Agresividad de rumbo.....	✓	✓	x	x	x
		Error de traza.....	✓	✓	x	x	x
		Adquisición de línea .....	✓	✓	x	x	x
		Respuesta en reversa .....	✓	✓	x	x	x
Calibración de inclinación.....	x	✓	x	x	x		
Calibración del sensor del ángulo del volante (WAS).....	x	✓	x	x	x		
Seleccionar valores de IC.....		✓	✓	x	x	x	
DOP máxima .....		✓	✓	x	x	x	
Modo de transporte .....		✓	✓	x	x	x	
Modo de servicio .....		✓	✓	x	x	x	
Presencia del operador .....		✓	✓	x	x	x	
AutoSteer	Piloto asistido/automático activado/desactivado .....		✓	✓	x	✓	◀
	Configuración de válvula	Tipo de válvula .....	x	✓	x	✓	◀
		Frecuencia de válvula.....	x	✓	x	✓	◀
		Ciclo de trabajo mínimo de izquierda/derecha .....	x	✓	x	✓	◀
		Ciclo de trabajo máximo de izquierda/derecha .....	x	✓	x	✓	◀
	Configuración de dirección	Ajuste grueso de dirección .....	✓	✓	x	✓	◀
		Ajuste exacto de dirección.....	✓	✓	x	✓	◀
		Zona muerta .....	✓	✓	x	✓	◀
	Anticipación .....		✓	✓	x	✓	◀
	Prueba de válvula.....		x	✓	x	✓	◀
Diagnóstico de válvulas.....		x	✓	x	✓	◀	
Opciones	Sensor de volante.....	x	✓	x	✓	◀	
Sensor de ángulo de dirección	Activado/desactivado.....	x	✓	x	✓	◀	
	Calibración de sensor.....	✓	✓	x	✓	◀	
	Calibración en línea.....	✓	✓	x	✓	◀	
Corrección de inclinación	Activado/desactivado.....	x	✓	x	✓	◀	
	Nivel de lote.....	x	✓	x	✓	◀	

\*Disponible solamente con el controlador de tasas de terceros activo en el sistema.

## Configuración de administración de datos

Configuración de administración de datos		Disponible con un trabajo activo
Datos del trabajo	Exportar .....	x
	Transferir	
	Importar .....	x
	Eliminar .....	x
	Administrar	
	Nuevo .....	x
Informes	Copiar .....	x
	Eliminar .....	x
	Guardar como PDF .....	x
	Guardar como KML .....	x
Opciones	Guardar como SHP .....	x
	Guardar como todos los tipos .....	x
	Modo de trabajo .....	x
	Configuración de la máquina	
Configuración de la máquina	Exportar .....	✓
	Transferir	
	Importar .....	✓
	Eliminar .....	✓
	Administrar	
	Nuevo .....	✓
	Copiar .....	✓
	Eliminar .....	✓
	Guardar .....	✓
Cargar .....	x	

## Configuración de la consola

Configuración de la consola		Disponible con un trabajo activo
Acerca de	Información del sistema .....	✓
	Guardar .....	✓
Mostrar	Esquema de colores .....	✓
	Brillo de LCD .....	✓
	Modo nocturno .....	✓
	Captura de pantalla .....	✓
	Calibración de pantalla .....	✓
Cultural	Unidades .....	✓
	Idioma .....	✓
	Zona horaria .....	✓
Volumen de audio	Volumen de audio .....	✓
Demostración de GNSS	Iniciar .....	✓
Desbloqueo de funciones	BoomPilot para esparcidor .....	✓
	Controlador de tasas de terceros .....	✓
	FieldPilot Pro/UniPilot Pro .....	✓

## Configuración de herramientas

Configuración de herramientas		Disponible con un trabajo activo
Cargar software	Dispositivo .....	x
	Software .....	x
Extras	Calculadora .....	✓
	Convertor de unidades .....	✓

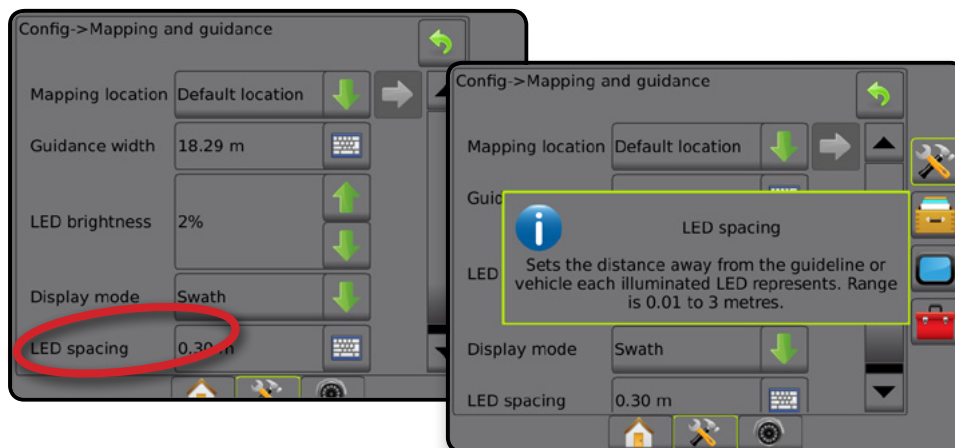
## APÉNDICE C: ESPECIFICACIONES DE UNIDADES

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
¡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.		
Ambiental	Almacenamiento	de -10 a +70 °C
	Operación	de 0 a +50 °C
	Humedad	90 % sin condensación
Mostrar	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 CC

## APÉNDICE D: RANGOS DE LA CONFIGURACIÓN

Presione el nombre de opción de cualquier elemento del menú para mostrar una definición y el rango de valores de ese elemento.

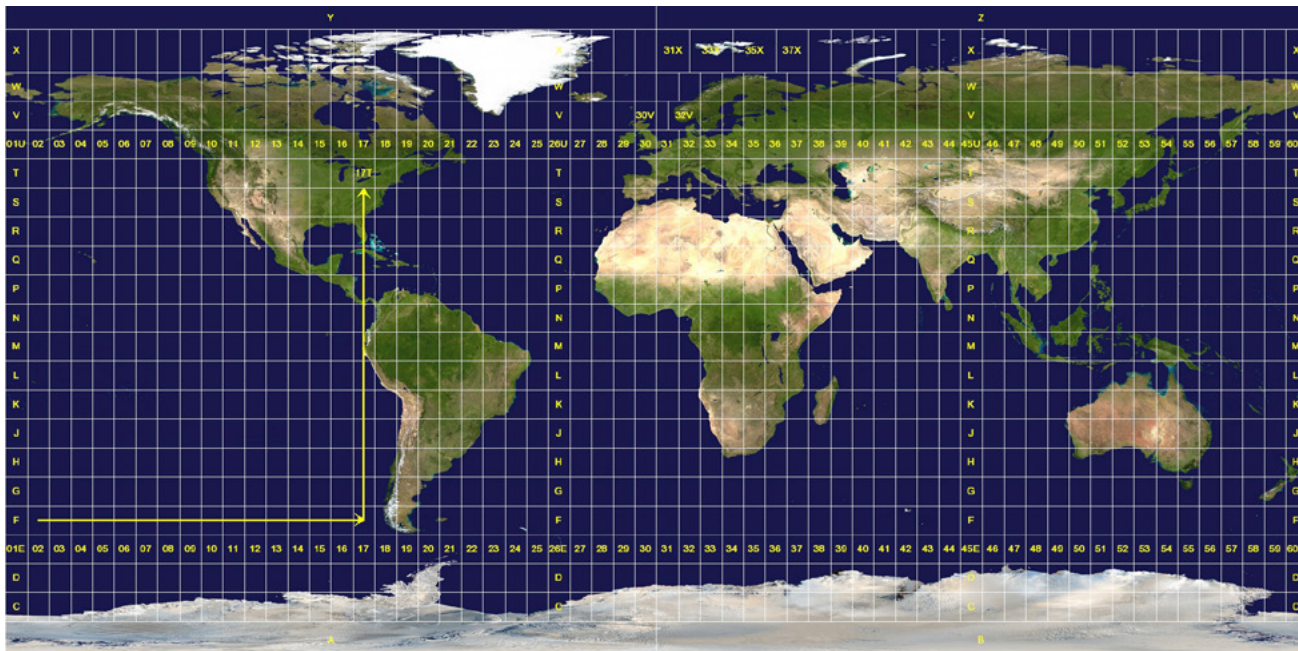
Figura A-3: Ejemplo de cuadro de texto de información



## APÉNDICE E: COORDENADAS Y ZONAS UTM

La consola Matrix Pro 570GS y Matrix Pro 840GS utilizan el Sistema de coordenadas universal transversal de Mercator (UTM) para hacer un seguimiento de las ubicaciones de los trabajos. El sistema de coordenadas UTM divide la superficie de la tierra en sesenta zonas norte/sur numeradas, que a su vez se dividen en zonas de latitud designada por letras, tal como se muestra a continuación.

Figura A-4: Sistema de coordenadas UTM: global



Después, la consola Matrix Pro GS hace un seguimiento de las zonas UTM donde se realiza cada trabajo de aplicación del producto. Esta información de zona entonces se utiliza para determinar si se puede iniciar/continuar un trabajo o bien para encontrar un trabajo guardado que esté más cerca de la posición actual del vehículo.

Si el trabajo seleccionado se encuentra en una zona UTM distinta de la zona UTM actual o adyacente, junto a la distancia se mostrará “Fuera de rango” y la opción **Iniciar trabajo** o **Continuar** estará desactivado.

Si un trabajo seleccionado no tiene información registrada, la distancia mostrará “Sin datos”.

# MATRIX PRO GS

## OPCIONES DE CONFIGURACIÓN PARA EL SOFTWARE VERSIÓN 4.33

Para hacer una sugerencia, quite la marca de Usar valor predeterminado.

### TABLA DE CONTENIDO

<b>INICIO -&gt; TRABAJO</b>	<b>105</b>	Administrar vehículos.....	118
		Seleccionar valores de IC .....	120
<b>AJUSTES DE CONFIGURACIÓN</b>	<b>106</b>	AutoSteer.....	121
		Corrección de inclinación .....	121
Implemento .....	106	<b>CONFIGURACIÓN DE LA CONSOLA</b>	<b>122</b>
Módulos de salida de sección múltiple .....	108	<b>CONFIGURACIÓN DE GUÍA</b>	<b>123</b>
Modo recto.....	108	Barra de guía.....	123
Modo de esparcidor: TeeJet.....	108	Guías.....	123
Modo de esparcidor: OEM .....	110	Límites y polígonos .....	123
Modo escalonado.....	111	<b>ADMINISTRACIÓN DE DATOS</b>	<b>124</b>
Asignación y guía.....	113	Datos del trabajo.....	124
Configuración del receptor de GNSS.....	115	Opciones.....	124
Video .....	116	Configuración de la máquina.....	124
Sensores -> Sensor de presión IOM .....	116		
Producto .....	117		
Controlador de tasas de terceros .....	117		
AutoSteer con FieldPilot Pro o UniPilot Pro.....	118		

### INICIO -> TRABAJO

Actual	Nombre	Notas

AJUSTES DE CONFIGURACIÓN

Implemento

Descripción	Valor predeterminado de fábrica	Rango/opciones	Valor de config. sugerido	Usar valor predeterminado	Notas
Tipo de máquina	Rueda delantera	Rueda delantera, sobre orugas, articulada			
Altura de la antena de GNSS	3,81 m	0,0 a 10,0 m			
Tipo de implemento	Recto	Recto, espaciador, escalonado			
Diseño de implemento simétrico	Activado	Activado, desactivado			
Número de secciones de implemento	5	1 a 30			
Ancho de aplicación/trabajo	144 in/3,6576 m	Sección única: 1,0 - 75,0 m. Secciones múltiples: El rango para cada sección es de 0,0 a 75,0 m. El total para todas las secciones debe ser mayor a 1,0 m.	1 2 3 4 5 6 7 8 9 10 11 12 13 14 15 16 17 18		

Descripción	Valor predeterminado de fábrica	Rango/opciones	Valor de config. sugerido	Usar valor predeterminado	Notas
			19		
			20		
			21		
			22		
			23		
			24		
			25		
			26		
			27		
			28		
			29		
			30		
Monitor del tamaño de la gota	Desactivado	Activado, desactivado			
Selección de boquilla -> Boquilla actual y valores predefinidos de boquilla	---		N.º 1		
			N.º 2		
			N.º 3		
			N.º 4		
			N.º 5		
Espaciamiento entre boquillas	60,96 cm	1,0 a 7.500,0 cm			
Alerta de aplicación	Desactivado	Activado, desactivado			
Tiempo de entrada	0,0 s	0,0 a 10,0 s			
Tiempo de salida	0,0 s	0,0 a 10,0 s			
Permitir BoomPilot en reversa	Activado	Activado, desactivado			
Modo de inicio de BoomPilot	Activado	Activado, desactivado			
Icono de BoomPilot	Activado	Activado, desactivado			
Demora en la señal de reversa	0,0 s	0,0 a 10,0 s			

Módulos de salida de sección múltiple

Secciones	Id. de módulo	Notas

**Modo recto**

*Activo Inactivo*

Descripción	Valor predeterminado de fábrica	Rango/opciones	Valor de config. sugerido	Usar valor predeterminado	Notas
Dirección de compensación en línea del implemento	Hacia atrás	Hacia atrás, hacia adelante			
Distancia de compensación en línea del implemento	0,0 m	0,0 - 50,0 m			
Dirección de compensación lateral del implemento	Izquierda	Izquierda, derecha			
Distancia de compensación lateral del implemento	0,0 m	0,0 a 10,0 m			
Traslape	100 %	0 %, 50 %, 100 %			
Anticipación de activado	1,0 s	0,0 a 10,0 s			
Anticipación de desactivado	1,0 s	0,0 a 10,0 s			

**Modo de esparcidor: TeeJet**

*Activo Inactivo*

Descripción	Valor predeterminado de fábrica	Rango/opciones	Valor de config. sugerido	Usar valor predeterminado	Notas
Tipo de configuración	TeeJet	TeeJet, OEM			
Distancia de compensación en línea de la antena a los discos	0,0 m	0,0 - 50,0 m			
Dirección de compensación lateral del implemento	Izquierda	Izquierda, derecha			
Distancia de compensación lateral del implemento	0,0 m	0,0 a 10,0 m			
Traslape	100 %	0 %, 50 %, 100 %			
Anticipación de activado	0,0 s	0,0 a 10,0 s			
Anticipación de desactivado	0,0 s	0,0 a 10,0 s			
Distancia de compensación de esparcidor	0,0 m	0,0 a 75,0 m			

Descripción	Valor predeterminado de fábrica	Rango/opciones	Valor de config. sugerido		Usar valor predeterminado	Notas
			Compen- sación	Longitud		
Compensaciones de sección	0,0 m	Sección 1: Siempre 0,0 m Secciones 2 a 30: 0,0 a 75,0 m	1	0,0		
			2			
			3			
			4			
			5			
			6			
Longitudes del esparcidor	0,5 m	0,5 a 75,0 m	7			
			8			
			9			
			10			
			11			
			12			
			13			
			14			
			15			
			16			
			17			
			18			
			19			
			20			
			21			
			22			
			23			
			24			
			25			

Descripción	Valor predeterminado de fábrica	Rango/opciones	Valor de config. sugerido	Usar valor predeterminado	Notas
			26		
			27		
			28		
			29		
			30		

## Modo de esparcidor: OEM

Activo *Inactivo*

Descripción	Valor predeterminado de fábrica	Rango/opciones	Valor de config. sugerido	Usar valor predeterminado	Notas
Tipo de configuración	TeeJet	TeeJet, OEM			
Distancia de compensación en línea de la antena a los discos	0,0 m	0,0 - 50,0 m			
Dirección de compensación lateral del implemento	Izquierda	Izquierda, derecha			
Distancia de compensación lateral del implemento	0,0 m	0,0 a 10,0 m			
Distancia de inicio	0,0 m	0,0 a 75,0 m			
Distancia de detención	0,0 m	0,0 a 75,0 m			
Compensaciones de inicio/detención de sección	0,0 m	0,0 a 75,0 m	Iniciar	Detener	
			1		
			2		
			3		
			4		
			5		
			6		
			7		
			8		
			9		
			10		
			11		

Descripción	Valor predeterminado de fábrica	Rango/opciones	Valor de config. sugerido	Usar valor predeterminado	Notas
			12		
			13		
			14		
			15		
			16		
			17		
			18		
			19		
			20		
			21		
			22		
			23		
			24		
			25		
			26		
			27		
			28		
			29		
			30		

**Modo escalonado**

Activo

Inactivo

Descripción	Valor predeterminado de fábrica	Rango/opciones	Valor de config. sugerido	Usar valor predeterminado	Notas
Dirección de compensación en línea de la sección 1	Hacia atrás	Hacia atrás, hacia adelante			
Distancia de compensación en línea de la sección 1	0,0 m	0,0 - 50,0 m			
Dirección de compensación lateral del implemento	Izquierda	Izquierda, derecha			
Distancia de compensación lateral del implemento	0,0 m	0,0 a 10,0 m			

Descripción	Valor predeterminado de fábrica	Rango/opciones	Valor de config. sugerido	Usar valor predeterminado	Notas
Traslape	100 %	0 %, 50 %, 100 %			
Anticipación de activado	1,0 s	0,0 a 10,0 s			
Anticipación de desactivado	1,0 s	0,0 a 10,0 s			
Compensaciones de sección	0,0 m	Sección 1: Siempre 0,0 m Secciones 2 a 30: 0,0 a 75,0 m	1		
			2		
			3		
			4		
			5		
			6		
			7		
			8		
			9		
			10		
			11		
			12		
			13		
			14		
			15		
			16		
			17		
			18		
			19		
			20		
			21		
			22		
			23		

Descripción	Valor predeterminado de fábrica	Rango/opciones	Valor de config. sugerido	Usar valor predeterminado	Notas
			24		
			25		
			26		
			27		
			28		
			29		
			30		

### Asignación y guía

















Descripción	Valor predeterminado de fábrica	Rango/opciones	Valor de config. sugerido	Usar valor predeterminado	Notas
Ubicación de asignación	Ubicación predeterminada	Ubicación predeterminada, entrada de usuario 1-5			
Nombre de la ubicación	Entrada de usuario 1				
Dirección de compensación en línea de la ubicación de asignación	Hacia atrás	Hacia atrás, hacia adelante			
Distancia de compensación en línea de la ubicación de asignación	0,0 m	0,0 - 50,0 m			
Dirección de compensación lateral de la ubicación de asignación	Izquierda	Izquierda, derecha			
Distancia de compensación lateral de la ubicación de asignación	0,0 m	0,0 - 50,0 m			
Nombre de la ubicación	Entrada de usuario 2				
Dirección de compensación en línea de la ubicación de asignación	Hacia atrás	Hacia atrás, hacia adelante			
Distancia de compensación en línea de la ubicación de asignación	0,0 m	0,0 - 50,0 m			
Dirección de compensación lateral de la ubicación de asignación	Izquierda	Izquierda, derecha			
Distancia de compensación lateral de la ubicación de asignación	0,0 m	0,0 - 50,0 m			
Nombre de la ubicación	Entrada de usuario 3				
Dirección de compensación en línea de la ubicación de asignación	Hacia atrás	Hacia atrás, hacia adelante			
Distancia de compensación en línea de la ubicación de asignación	0,0 m	0,0 - 50,0 m			
Dirección de compensación lateral de la ubicación de asignación	Izquierda	Izquierda, derecha			

Descripción	Valor predeterminado de fábrica	Rango/opciones	Valor de config. sugerido	Usar valor predeterminado	Notas
Distancia de compensación lateral de la ubicación de asignación	0,0 m	0,0 - 50,0 m			
Nombre de la ubicación	Entrada de usuario 4				
Dirección de compensación en línea de la ubicación de asignación	Hacia atrás	Hacia atrás, hacia adelante			
Usuario Entrada 4					
Distancia de compensación en línea de la ubicación de asignación	0,0 m	0,0 - 50,0 m			
Dirección de compensación lateral de la ubicación de asignación	Izquierda	Izquierda, derecha			
Distancia de compensación lateral de la ubicación de asignación	0,0 m	0,0 - 50,0 m			
Nombre de la ubicación	Entrada de usuario 5				
Dirección de compensación en línea de la ubicación de asignación	Hacia atrás	Hacia atrás, hacia adelante			
Usuario Entrada 5					
Distancia de compensación en línea de la ubicación de asignación	0,0 m	0,0 - 50,0 m			
Dirección de compensación lateral de la ubicación de asignación	Izquierda	Izquierda, derecha			
Distancia de compensación lateral de la ubicación de asignación	0,0 m	0,0 - 50,0 m			
Ancho de guía	18,288 m	1,0 a 75,0 m			
Brillo de LED	25 %	0 % a 100 %			
Modo de pantalla	Barrido	Barrido, vehiculo			
Espaciamiento de LED	0,46 m	0,01 a 3,0 m			
Barra de luces externa	Activado	Activado, desactivado			
Brillo de LED de la barra de luces externa	25 %	0 % a 100 %			
Brillo del texto de la barra de luces externa	25 %	0 % a 100 %			
Traza externa	Activado	Activado, desactivado			
Número de barrido externo	Desactivado	Activado, desactivado			
Velocidad externa	Desactivado	Activado, desactivado			
Tasa actual externa	Desactivado	Activado, desactivado			
Tasa deseada externa	Desactivado	Activado, desactivado			
Producto aplicado externo	Desactivado	Activado, desactivado			

**Configuración del receptor de GNSS**

Descripción	Valor predeterminado de fábrica	Rango/opciones	Valor de config. sugerido	Usar valor predeterminado	Notas
Tipo de GNSS	GPS, GLONASS	Se requiere GPS, GLONASS, SBAS, DGPS			
Puerto de GNSS	Interno	Interno, externo			
Tasa de datos de GNSS	Rápido (115.200 + 10 Hz)	Rápido (115.200 + 10 Hz), lento (19.200 + 5 Hz)			
Tasa de transmisión					
Estado de la tasa de transmisión					
Tasas de datos de GGA	10 Hz	0,0 Hz a 20,0 Hz			
Tasas de datos de VTG	10 Hz	0,0 Hz a 20,0 Hz			
Cantidad de satélites					
Información del estado de GNSS					
HDOP					
PRN					
Calidad de GGA					
Receptor					
Versión de receptor					
Zona UTM					
Modelo					
PRN	Automático	Automático, número específico			
PRN alternativo	120	Número específico			
Mostrar el botón Actualizar posición de GNSS	Desactivado	Activado, desactivado			

**Video**

Descripción	Valor predeterminado de fábrica	Rango/opciones	Valor de config. sugerido	Usar valor predeterminado	Notas
Cámara de reversa	Desactivado	Activado, desactivado			
 Reversa	Inactivo	Activo, inactivo			
 Girar 180 grados	Inactivo	Activo, inactivo			
 Reversa	Inactivo	Activo, inactivo			
 Girar 180 grados	Inactivo	Activo, inactivo			
 Reversa	Inactivo	Activo, inactivo			
 Girar 180 grados	Inactivo	Activo, inactivo			
 Reversa	Inactivo	Activo, inactivo			
 Girar 180 grados	Inactivo	Activo, inactivo			
 Reversa	Inactivo	Activo, inactivo			
 Girar 180 grados	Inactivo	Activo, inactivo			
 Reversa	Inactivo	Activo, inactivo			
 Girar 180 grados	Inactivo	Activo, inactivo			
 Reversa	Inactivo	Activo, inactivo			
 Girar 180 grados	Inactivo	Activo, inactivo			
 Reversa	Inactivo	Activo, inactivo			
 Girar 180 grados	Inactivo	Activo, inactivo			

**Sensores -> Sensor de presión IOM**

Descripción	Valor predeterminado de fábrica	Rango/opciones	Valor de config. sugerido	Usar valor predeterminado	Notas
Tasa de presión máxima	10,0 bar	0,1 a 30,0 bar			
Alarma de presión baja	0,0 bar	0,0 a 100,0 bar			
Alarma de presión alta	15,0 bar	0,0 a 100,0 bar			

**Producto**

Descripción	Valor predeterminado de fábrica	Rango/opciones	Valor de config. sugerido	Usar valor predeterminado	Notas
Nombre de producto	---				
Color de tasa máxima	Azul oscuro				
Color de tasa mínima	Azul claro				
Rango de colores	Automático	Automático, manual			
Límite superior de asignación de tasa aplicada					
Límite inferior de asignación de tasa aplicada					

**Controlador de tasas de terceros**

Descripción	Valor predeterminado de fábrica	Rango/opciones	Valor de config. sugerido	Usar valor predeterminado	Notas
Controlador de tasas de terceros	Desactivado	Activado, desactivado			
Interfaz de hardware	Serie	CAN, serie			
Protocolo de comunicación	LH5000	LH5000, TJ844, MidTech98, Teton			
Modo de controlador	Pulverizador	Opciones de LH5000: Pulverizador, fertilizante, sembradora, esparcidor de purín Opciones de TJ844: SI, US, Turf, NH3, Imperial Opción de MidTech98: No aplicable Opciones de Teton: Granular, líquido			
Tasa de transmisión	9600	Opción de LH5000: 9600 Opción de TJ844: 9600 Opciones de MidTech98: 9600, 19200 Opciones de Teton: 9600, 19200			
Estado del control de tasas					

**AutoSteer con FieldPilot Pro o UniPilot Pro**

Descripción	Valor predeterminado de fábrica	Rango/opciones	Valor de config. sugerido	Usar valor predeterminado	Notas
DOP máxima	3.0	0,0 a 10,0			
Modo de transporte	Activado	Activado, desactivado			
Modo de servicio	Activado	Activado, desactivado			
Presencia del operador	Activado	Activado, desactivado			

**Administrar vehículos**

Nombre del vehículo:

*Perfil del vehículo*

Nuevo [Editar](#)

Descripción	Rango/opciones	Valor de config. sugerido	Usar valor predeterminado	Notas
Tipo de vehículo	Articulado, combinado, flotante, MFWD, pulverizador, hileradora, oruga			
Marca del vehículo	Específico del fabricante, genérico			
Modelo de vehículo	Específico del fabricante, genérico			
Tipo de controlador	Estándar: hidráulico, UniPilot Pro, listo para AccuGuide, Auto-Guide2, listo para AutoTrac, vehículo: CAN, listo para IntelliSteer, ISO listo para AutoTrac			
Distancia entre ejes	0,0 a 20,0 m			
Dirección de compensación en línea de la antena	Hacia atrás, hacia adelante			
Distancia de compensación en línea de la antena	0,0 - 3,048 m			
Dirección de compensación lateral de la antena	Izquierda, derecha			
Distancia de compensación lateral de la antena	0,0 - 3,048 m			
Altura de antena	0,0 a 20,0 m			
Dirección de compensación en línea de SCM Pro	Hacia atrás, hacia adelante			
Distancia de compensación en línea de SCM Pro	0,0 - 3,048 m			
Dirección de compensación lateral de SCM Pro	Izquierda, derecha			

Descripción	Rango/opciones	Valor de config. sugerido	Usar valor predeterminado	Notas
Distancia de compensación lateral de SCM Pro	0,0 - 3,048 m			
Altura de SCM Pro	0,0 a 20,0 m			
Sensor del ángulo del volante (WAS)	Ninguno, presente			
Orientación de SCM Pro	Ortogonal, no ortogonal			
Ángulo X/balaceo	0 a 360 grados			
Ángulo Y/cabeceo	0 a 360 grados			
Ángulo Z/guina	0 a 360 grados			

### Calibración automática

Completa  
No completa

Descripción	Notas
Calibración de brújula	
Esperar el rumbo	
Dirección inicial de cero inclinación	
Dirección puesta de cero inclinación	
Zona muerta de la válvula	
Sensor de ángulo	
Válvula	
Zona muerta de UniPilot Pro	
UniPilot Pro	
Curvatura	

*Ajuste del vehículo*

Descripción	Valor predeterminado de fábrica	Rango/opciones	Valor de config. sugerido	Usar valor predeterminado	Notas
Desengrane manual					
Agresividad del motor	10	1 a 20			
Desplazamiento axial de UniPilot Pro	0	1 a 20			
Respuesta de dirección	10	1 a 20			
Agresividad de rumbo	10	1 a 20			
Error de traza	10	1 a 20			
Adquisición de línea	10	1 a 20			
Respuesta en reversa	10	1 a 20			
Calibración de inclinación					
Calibración del sensor del ángulo del volante (WAS)					

**Seleccionar valores de IC**

Descripción	Valor predeterminado de fábrica	Rango/opciones	Valor de config. sugerido	Usar valor predeterminado	Notas
Valor de IC	Activado	Activado, desactivado	1		
			2		
			3		
			4		
			5		

**AutoSteer**

Descripción	Valor predeterminado de fábrica	Rango/opciones	Valor de config. sugerido	Usar valor predeterminado	Notas
Piloto asistido/automático activado/desactivado	Activado	Activado, desactivado			
Tipo de válvula	Estándar/PWM	Estándar/PWM, voltaje estándar, voltaje inverso, PWM de un cable, UniPilot			
Frecuencia de válvula	175 Hz	1 Hz a 15.000 Hz			
Configuración de válvula					
Ciclo de trabajo de izquierda mínimo	20 %	0,0 % a 50,0 %			
Ciclo de trabajo de derecha mínimo	20 %	0,0 % a 50,0 %			
Ciclo de trabajo de izquierda máximo	50 %	25,0 % a 100,0 %			
Ciclo de trabajo de derecha máximo	50 %	25,0 % a 100,0 %			
Ajuste grueso de dirección	25	1,0 a 100,0			
Ajuste exacto de dirección	25	1,0 a 100,0			
Zona muerta	9	0 a 9			
Anticipación	4,0 s	0,0 - 10,0 s			
Prueba de válvula					
Diagnóstico de válvulas					
Opciones -> Sensor de volante	Desactivado	Activado, desactivado			
Sensor de ángulo de dirección	Activado	Activado, desactivado			
Calibración de sensor					
Calibración en línea					

**Corrección de inclinación**

Descripción	Valor predeterminado de fábrica	Rango/opciones	Valor de config. sugerido	Usar valor predeterminado	Notas
Activado/desactivado	Desactivado	Activado, desactivado			
Nivel de lote					

CONFIGURACIÓN DE LA CONSOLA

Descripción	Valor predeterminado de fábrica	Rango/opciones	Valor de config. sugerido	Usar valor predeterminado	Notas
Acerca de					
Esquemas de colores	Estilo 1	Estilo 1: gris claro, Estilo 2: gris oscuro, Estilo 3: azul claro, Estilo 4: verde, Estilo 5: rojo, Estilo 6: blanco			
Brillo de LCD	50	1 a 100			
Modo nocturno	Desactivado	Activado, desactivado			
Captura de pantalla	Desactivado	Activado, desactivado			
Calibración de pantalla					
Unidades	Métricas	EE. UU., Métrico			
Idioma	Inglés	BG, CS, DA, DE, EN, EN-US, ES, ES-ES, ET, FI, FR, HU, IT, JA, LT, NL, PL, PT-BR, RO, RU, SV, ZH			
Zona horaria	Estados Unidos: Denver	(Demasiados para listar)			
Volumen de audio	60	1 a 100			
Demostración de GNSS	Desactivado	Activado, desactivado			
Desbloqueo de funciones	Desactivado	Activado, desactivado			
FieldPilot Pro/UniPilot Pro	Desactivado	Activado, desactivado			

**CONFIGURACIÓN DE GUÍA**

Descripción	Valor predeterminado de fábrica	Rango/opciones	Valor de config. sugerido	Usar valor predeterminado	Notas
Modo de guía	AB recta	Sin guía, AB recta, AB curva, pivote circular, última pasada, próxima fila, curva de adaptación			
Anticipación curva	Desactivado	Activado, desactivado			

**Barra de guía**

Descripción	Valor predeterminado de fábrica	Rango/opciones	Valor de config. sugerido	Usar valor predeterminado	Notas
Error de traza de actividad de navegación	Metros [1,5]	Metros [1,5], metros [1,50], centímetros [150]			
Información seleccionable: lado izquierdo	Velocidad	Velocidad, rumbo, área aplicada total, hora de aplicación, hora, número de barrido,			
Información seleccionable: lado derecho	Área aplicada	Presión del sistema, tamaño de gota, tasa de aplicación actual, tasa de aplicación deseada, volumen/producto aplicado, cantidad del tanque/de la tolva restante			

**Guías**

Nombre	Tipo de guía	Notas

**Límites y polígonos**

Nombre	Tipo de guía	Notas

## ADMINISTRACIÓN DE DATOS

### Datos del trabajo

Nombre	Notas

### Opciones

Descripción	Valor predeterminado de fábrica	Rango/opciones	Valor de config. sugerido	Usar valor predeterminado	Notas
Modo de trabajo	Avanzado	Avanzado, simple			

### Configuración de la máquina

Nombre	Notas



## Derechos reservados

© 2018 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 comerciales

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.



## 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 operador del vehículo, usted es responsable de su funcionamiento seguro.

La consola Matrix Pro GS en combinación con cualquier dispositivo de piloto asistido/automático no está diseñada para sustituir al operador del vehículo.

No abandone el vehículo mientras el piloto asistido/automático esté engranado.

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

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

Desengrane o quite cualquier dispositivo de piloto asistido/automático antes de conducir en vías públicas.

# MATRIX® PRO GS

## MANUAL DE USUARIO

---

### Actualizaciones de productos disponibles

- Piloto automático FieldPilot®
- Piloto asistido UniPilot®
- Control automatizado de secciones de BoomPilot®
- Módulo giroscópico de inclinación
- Módulos de selección de video para 8 cámaras máximo
- Receptor de GNSS externo o actualizaciones de antena
- Aplicación de organización de datos mejorados de Fieldware® Link
- Kit de sensor de presión para el monitor del tamaño de la gota
- Control de tasas de terceros



A Subsidiary of  *Spraying Systems Co.*

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