

MATRIX® PRO GS

MANUALE DELL'UTENTE

Versione software 4.21

MATRIX® PRO840GS



MATRIX® PRO570GS



TeeJet
TECHNOLOGIES

A Subsidiary of  Spraying Systems Co.®

N. 1 Accensione





Premere il pulsante di accensione POWER  per riattivare la console.

N. 2 Schermata Home


Una volta che la sequenza di accensione è stata completata, nella schermata Home sarà visualizzato un messaggio che consente di iniziare un nuovo lavoro o continuare un lavoro già esistente.

N. 3 Andare a Configurazione unità

1. Premere la scheda inferiore CONFIGURAZIONE UNITÀ .


Le opzioni di Configurazione  saranno visualizzate per prime. Le funzioni Gestione dati , impostazioni Console  e Strumenti  sono accessibili attraverso i tasti di tabulazione laterali.

Configurazione Cultura

1. Premere la scheda laterale CONSOLE .
2. Premere **Cultura**.


Cultura è usata per configurare le impostazioni delle unità di misura, della lingua e del fuso orario.

Configurazione di GNSS

1. Premere la scheda laterale CONFIGURAZIONE .
2. Premere **Configurazione ricevitore GNSS**.


GNSS è utilizzato per configurare tipo di GNSS, porta GNSS, e PRN, nonché per visualizzare le informazioni di stato GNSS.

Configurazione attrezzo

1. Premere la scheda laterale CONFIGURAZIONE .
2. Premere **Attrezzo**.





Configurazione attrezzo è utilizzata per stabilire le varie impostazioni associate a modalità rettilineo, modalità spanditore o modalità sfalsata. Le impostazioni varieranno in base alla presenza di un sistema di sterzo automatico o BoomPilot.

Configurazione dello sterzo automatico

1. Premere la scheda laterale CONFIGURAZIONE .
2. Premere **Sterzo automatico**.

Quando è presente un Modulo di comando sterzata (SCM o SCM Pro), le opzioni di sterzo assistito/auto-sterzata saranno disponibili. Per istruzioni dettagliate per la configurazione, consultare il manuale di installazione dello sterzo automatico specifico.

N. 4 Andare a Schermata guida

1. Premere la scheda GUIDA VISTA VEICOLO , la scheda GUIDA VISTA CAMPO o la scheda  GUIDA REALVIEW .
2. Premere la scheda OPZIONI DI NAVIGAZIONE E GUIDA  per visualizzare le opzioni di navigazione.

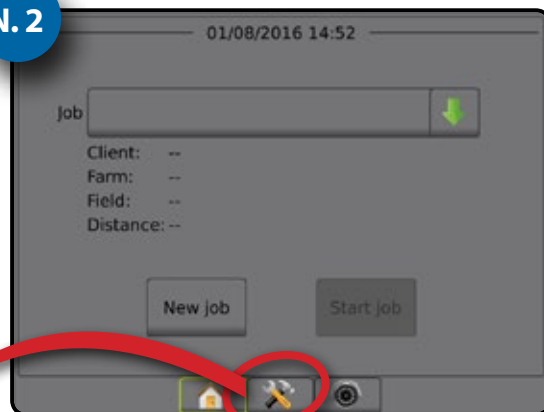
Scegliere una modalità guida

- ▶ Retta AB 
- ▶ Curva AB 
- ▶ Cerchio pivot 
- ▶ Ultima passata 
- ▶ Prossima fila NextRow 

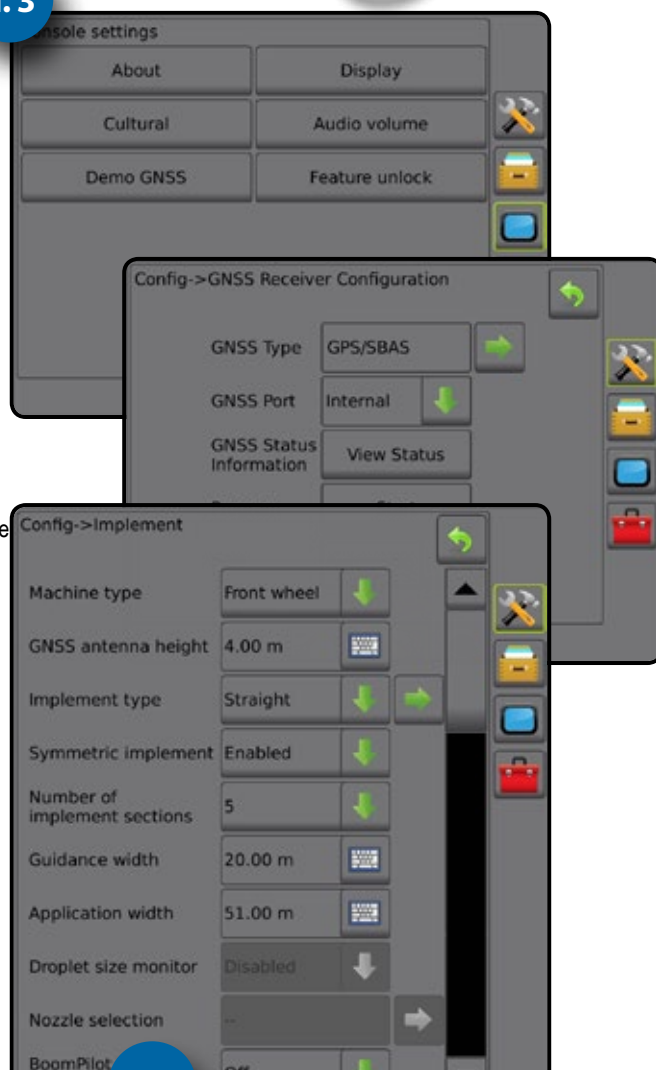
Segnare punto A e punto B

Per definire una linea di guida AB.

N. 2



N. 3



N. 4



Sommario

CAPITOLO 1 – INTRODUZIONE 1

Aggiornamenti di prodotto disponibili 1

COMPONENTI DEL SISTEMA 1

Console Matrix Pro 570GS 1

Console Matrix Pro 840GS 2

Pulsanti 2

Informazioni aggiuntive 2

Videocamera RealView® 3

CONFIGURAZIONI 3

UTILIZZO BASE DELLO SCHERMO 3

Tasti di tabulazione inferiori 3

Opzioni non disponibili quando è attivo un lavoro 3

Colori dello schermo della console 4

Modalità semplice o avanzata 4

Avvertenze e pop-up informativi 5

Informazioni relative alle opzioni di configurazione 5

Selezioni dai menu a tendina 5

Scorrimento delle schermate 5

Schermata per l'inserimento da tastiera 6

Pagina successiva 6

Caselle di selezione 6

CAPITOLO 2 – SCHERMATA LAVORI/HOME 7

Modalità semplice 7

Modalità avanzata 7

MODALITÀ SEMPLICE 8

Nuovo lavoro 8

Continuare lavoro 8

Chiudi lavoro 8

MODALITÀ AVANZATA 8

Nuovo lavoro 8

Avvia lavoro 8

Distanza 8

Chiudi lavoro 8

CAPITOLO 3 – VISUALIZZAZIONE VIDEO A SCHERMO INTERO 9

Istantanea videocamera 10

Opzioni videocamera VSM 10

INTRODUZIONE
 HOME
 SCHEMI INTERNO
 CONFIGURAZIONE
 GNSS
 ATTREZZO
 GUIDA
 REGOLAZIONE DELLA FONTANA
 APPENDICE

PANORAMICA 11

CONFIGURAZIONE 12

Attrezzo	13
<i>Tipo attrezzo</i>	13
Configurazione a sezione singola	13
Sezioni multiple con configurazione SDM/SFM	14
Monitoraggio dimensione goccioline	15
Selezione ugello	16
Modulo retromarcia	16
Guida [barra luminosa]	17
Configurazione ricevitore GNSS	18
<i>PRN non mostrato</i>	18
Video	18
<i>Configurazione video non disponibile</i>	18
Sensori	19
<i>Sensori non disponibili</i>	19
Sensore pressione IOM (Input Output Module)	19
<i>Monitoraggio dimensione goccioline</i>	20
Sterzo automatico	20
<i>Sterzo assistito/auto-sterzata non disponibile</i>	20
FieldPilot [utilizzando un SCM]	20
FieldPilot Pro/UniPilot Pro [utilizzando un SCM Pro]	21
<i>Veicolo attivo</i>	22
Correzione dell'inclinazione	22
<i>Livello campo non disponibile</i>	22
<i>Correzione dell'inclinazione non disponibile</i>	22

GESTIONE DATI 23

Dati lavoro	23
<i>Dati lavoro non disponibili</i>	23
Trasferisci	24
Gestisci	24
Report	25
Opzioni (Modalità lavoro)	25
Impostazioni macchina	26
Trasferisci	27
Gestisci	27

CONSOLE 28

Info	28
Display	29
Cultura	29
Volume	30
Demo GNSS	30
Riavvia demo GNSS	31
Sblocco funzioni	31

STRUMENTI 32

Carica software	32
Extra.....	33

CAPITOLO 5 – CONFIGURAZIONE RICEVITORE GNSS 34

Configurazione ricevitore GNSS	34
Tipo GNSS	35
Porta GNSS	35
<i>Requisiti minimi per la configurazione di un ricevitore esterno</i>	35
Informazioni di stato GNSS	36
<i>Informazioni di stato GNSS sulle schermate Guida</i>	36
<i>Requisiti GGA</i>	36
Programma	37
PRN	37
<i>PRN alternativo</i>	37
<i>PRN non mostrato</i>	37
Glossario GNSS	38

CAPITOLO 6 – CONFIGURAZIONE ATTREZZO 39

TIPO DI ATTREZZO 39

Numeri di sezione	39
In rettilineo.....	40
Sezione singola.....	40
Sezioni multiple.....	40
Spanditore – TeeJet.....	41
Sezione singola.....	41
Sezioni multiple.....	42
Spanditore – OEM.....	44
Sezione singola.....	44
Sezioni multiple.....	44
Sfalsato	45
Sezioni multiple.....	45

LARGHEZZA APPLICAZIONE O LARGHEZZA LAVORO 47

Sezione singola.....	47
Sezioni multiple.....	47

REGOLAZIONE DISTANZA DECENTRATA LATERALE ATTREZZO 48

Calcolo regolazione spostamento GNSS	48
Regolazione spostamento laterale attrezzo	49

MODULO RETROMARCIA 50




Retromarcia su schermate guida	50
<i>Disponibilità con sterzo assistito/auto-sterzata</i>	50







SELEZIONE UGELLO 51

Preimpostazione	51
Ugello corrente.....	52

INTRODUZIONE
HOME
SCHERMO INTERO
CONFIGURAZIONE
GNSS
ATTREZZO
GUIDA
REGOLAZIONE DELLA PORTATA
APPENDICE

INTRODUZIONE
 HOME
 SCHEMI INTERNO
 CONFIGURAZIONE
 GNSS
 ATTREZZO
 GUIDA
 REGOLAZIONE DELLA PORTATA
 APPENDICE

MONITORAGGIO DIMENSIONE GOCCIOLINE		52
Configurazione		52
Abilita/Disabilita DSM		52
Selezione ugello/Ugello corrente		53
Sensore pressione IOM (Input Output Module)		53
Funzionamento		53
Barra di stato		53
<i>Tabella dimensioni goccioline</i>		53
Barra di guida		53
BOOMPILOT		54
Modalità di avvio BoomPilot		54
Icona BoomPilot		54
CAPITOLO 7 – GUIDA		55
Opzioni delle schermate di navigazione		56
BARRA DI GUIDA		58
Attività di navigazione e stato della barra		58
<i>Errore traccia trasversale</i>		58
Informazioni selezionabili		58
BARRA DI STATO		59
Schermate di stato/informazioni		59
 SCHEMATE DI NAVIGAZIONE		61
Vista veicolo		62
Vista campo		63
Guida RealView		64
 MODALITÀ GUIDA		65
Guida retta AB		65
Guida curva AB		65
Guida cerchio pivot		65
Guida Ultima passata		65
Guida Prossima fila NextRow		65
Nessuna guida		65
LINEE DI GUIDA		66
Linea di guida vista d'avanti Lookahead in curva		66
Segnare i punti A e B		66
Funzione Sposta A+		67
Funzione Prossima linea di guida		68
Linee di guida Ultima passata		68
Linee di guida Prossima fila NextRow		69
Grado Azimut		69
 CONFINE APPLICAZIONE		70

	RITORNO AL PUNTO	72
	Contrassegnare un punto di ritorno	72
	Eliminare il punto di ritorno	72
	Guida a un punto di ritorno	72
	BOOMPILOT	73
	Nessun modulo di comando sezione	73
	Solo console	73
	Con interruttore on/off lavoro opzionale	73
	<i>Utilizzo della console</i>	73
	Con modulo di controllo sezione TeeJet e cassetta di comando o ISM	74
	Con modulo di controllo sezione TeeJet	74
	ZOOM IN/OUT	74
	Vista veicolo	74
	Vista campo	74
	MODALITÀ PAN	75
	MAPPATURA APPLICAZIONE	75
	OPZIONI SPECIFICHE DI REALVIEW	76
	Opzioni di Guida RealView	77
	Istantanea videocamera	77
	Opzioni videocamera VSM	77
CAPITOLO 8 – REGOLAZIONE DELLA PORTATA DI TERZI		79
SBLOCCO DELLA REGOLAZIONE DELLA PORTATA DI TERZI		79
OPZIONI DI CONFIGURAZIONE		80
	Regolazione della portata di terzi	80
	Poltiglia	80
OPZIONI DELLA SCHERMATA GUIDA		81
	Barra di guida	81
	Barra di stato	81
	Mappatura applicazione	81
	<i>Duplicazione e trasferimento delle mappe</i>	82
	Mappa di copertura	82
	<i>Mappatura su schermo</i>	82
	Mappa ricetta	82
	<i>Mappatura su schermo</i>	82
	Mappa applicazione	83
	<i>Mappatura su schermo</i>	83
	<i>Selezione dell'intervallo di colori</i>	83
	Mappa della dose obiettivo	84
	<i>Mappatura su schermo</i>	84
	<i>Dosi obiettivo</i>	84

APPENDICE A – CONFIGURAZIONI DEL SISTEMA	85
---	-----------

APPENDICE B – IMPOSTAZIONI DEL MENU DELLA CONSOLE MATRIX PRO GS	87
--	-----------

APPENDICE C – SPECIFICHE DELL'UNITÀ	90
--	-----------

APPENDICE D – INTERVALLI DI IMPOSTAZIONE	91
---	-----------

APPENDICE E – COORDINATE E ZONE UTM	91
--	-----------

INTRODUZIONE

HOME

SCHERMO INTERNO

CONFIGURAZIONE

GNSS

ATTREZZO

GUIDA

REGOLAZIONE DELLA
FONTANA

APPENDICE

CAPITOLO 1 – INTRODUZIONE

Matrix Pro GS consente di gestire più moduli collegati, oltre che mappatura GNSS, guida, FieldPilot®, BoomPilot®, Regolazione portate e la raccolta di dati su una sola console grazie alla tecnologia CAN bus. Ciò permette di sostituire più console nella cabina con un unico sistema efficace.

Aggiornamenti di prodotto disponibili

- Sterzata automatica FieldPilot® o FieldPilot® Pro
- Sterzata assistita UniPilot® o UniPilot® Pro
- Controllo automatico delle sezioni della barra BoomPilot®
- Modulo giroscopio pendenza
- Moduli di selezione video fino a 8 videocamere
- Aggiornamenti per ricevitore GNSS esterno o antenna
- Applicazione Fieldware® Link per una migliore organizzazione dei dati
- Kit interfaccia sensori di pressione per monitoraggio dimensione goccioline
- Regolazione portata di terzi

COMPONENTI DEL SISTEMA

Console Matrix Pro 570GS

Matrix Pro 570GS è progettato per garantire anni di funzionamento in condizioni operative normali. Un involucro protettivo a tenuta, in combinazione con protezioni in gomma per tutti i connettori garantisce che la polvere non provochi alcun problema di funzionamento. Sebbene spruzzi occasionali non danneggino l'unità, Matrix Pro 570GS non è progettato per operare direttamente sotto la pioggia. Accertarsi di non operare con Matrix Pro GS in condizioni di elevata umidità.

Figura 1-1: Parte anteriore e posteriore della console Matrix Pro 570GS



Console Matrix Pro 840GS

Matrix Pro 840GS è progettato per garantire anni di funzionamento in condizioni operative normali. Un involucro protettivo a tenuta, in combinazione con protezioni in gomma per tutti i connettori garantisce che la polvere non provochi alcun problema di funzionamento. Sebbene spruzzi occasionali non danneggino l'unità, Matrix Pro 840GS non è progettato per operare direttamente sotto la pioggia. Accertarsi di non operare con Matrix Pro GS in condizioni di elevata umidità.

Figura 1-2: Parte anteriore e posteriore della console Matrix Pro 840GS



Pulsanti

Accensione/spengimento

On: premere il pulsante di accensione POWER per attivare la console. Una volta acceso, Matrix Pro GS inizia la sequenza di avvio.

Off: tenere premuto brevemente il pulsante di accensione POWER fino a quando una schermata di conferma riconosce la modalità di spegnimento.

AVVERTENZA! Attendere 10 secondi prima di riavviare la console.

Home (solo Matrix Pro 840GS)

Il pulsante Home offre un collegamento rapido alla schermata Home.

Su/Giù (solo Matrix Pro 840GS)

I pulsanti Su/Giù regolano la vista del veicolo o la prospettiva dell'orizzonte da vista veicolo a vista dall'alto nella guida Vista veicolo e nella guida Vista campo.

Informazioni aggiuntive

Tutti i cambiamenti sono salvati automaticamente.

La console deve essere spenta e quindi riaccesa quando si cambiano o si collegano apparecchiature al sistema Matrix Pro GS.

Sequenza di accensione

La console impiega circa due minuti per accendersi. Durante quest'arco di tempo sarà visualizzata una serie di schermate, i LED lampeggeranno e il livello di luminosità oscillerà. Una volta terminata la sequenza di accensione, sarà visualizzata la schermata Home.

Installazione consigliata dell'antenna

L'antenna GNSS deve essere montata il più avanti possibile sulla parte superiore della cabina su una superficie metallica di almeno 10 cm quadrati.

Videocamera RealView®

La videocamera RealView di TeeJet Technologies consente di visualizzare le immagini video sullo schermo dell'unità Matrix Pro GS. La videocamera può essere puntata in avanti per consentire la guida su video RealView oppure può essere posizionata in modo tale da visualizzare altri aspetti operativi dell'apparecchiatura dell'operatore. La videocamera è provvista di una memoria RAM versatile, schermatura integrale dal sole, illuminazione a raggi infrarossi che consente la visione di immagini nitide anche in condizioni di buio.

CONFIGURAZIONI

Il diagramma presente in questo punto per le versioni precedenti del software è stato spostato nell'appendice.

UTILIZZO BASE DELLO SCHERMO






L'unità Matrix Pro GS può essere utilizzata come semplice sistema per un singolo lavoro corrente o come un sistema avanzato per la gestione di più lavori. Indipendentemente dalla modalità su cui è impostata la console, le funzioni di base dello schermo sono le stesse.

- Le diverse schermate e sotto-schermate sono accessibili attraverso le schede inferiori e laterali
- Le avvertenze o i pop-up informativi illustrano all'operatore le attività della console e i dettagli delle funzioni di configurazione o guida
- È possibile impostare facilmente le opzioni di configurazione attraverso i menu a tendina o le schermate di inserimento da tastiera

Per trovare rapidamente una funzione di configurazione, consultare "Impostazioni del menu della console Matrix Pro GS" nel presente manuale.

Tasti di tabulazione inferiori

I tasti di tabulazione inferiori sono sempre disponibili sullo schermo. Questi tasti consentono di accedere ai lavori, alle opzioni di configurazione e alla navigazione.

-  Schermata Home/Lavoro
-  Configurazione di sistema
-  Guida vista veicolo
-  Guida vista campo
-  Guida RealView o
Visualizzazione video a schermo intero da videocamera RealView

NOTA: le opzioni di Guida RealView sono disponibili soltanto con l'installazione di una videocamera sul sistema.

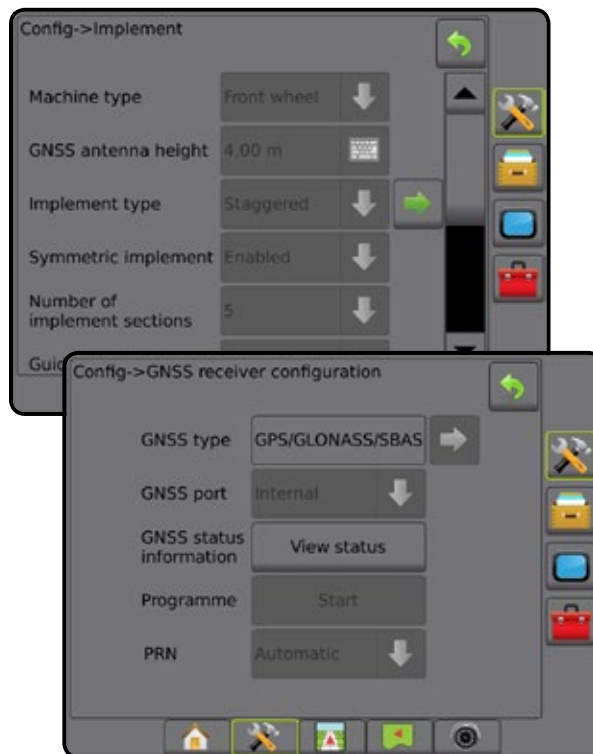
Figura 1-3: Tasti di tabulazione inferiori



Opzioni non disponibili quando è attivo un lavoro

Quando un lavoro è attivo determinate opzioni di configurazione non sono disponibili: consultare "Impostazioni del menu della console Matrix Pro GS" nel presente manuale.

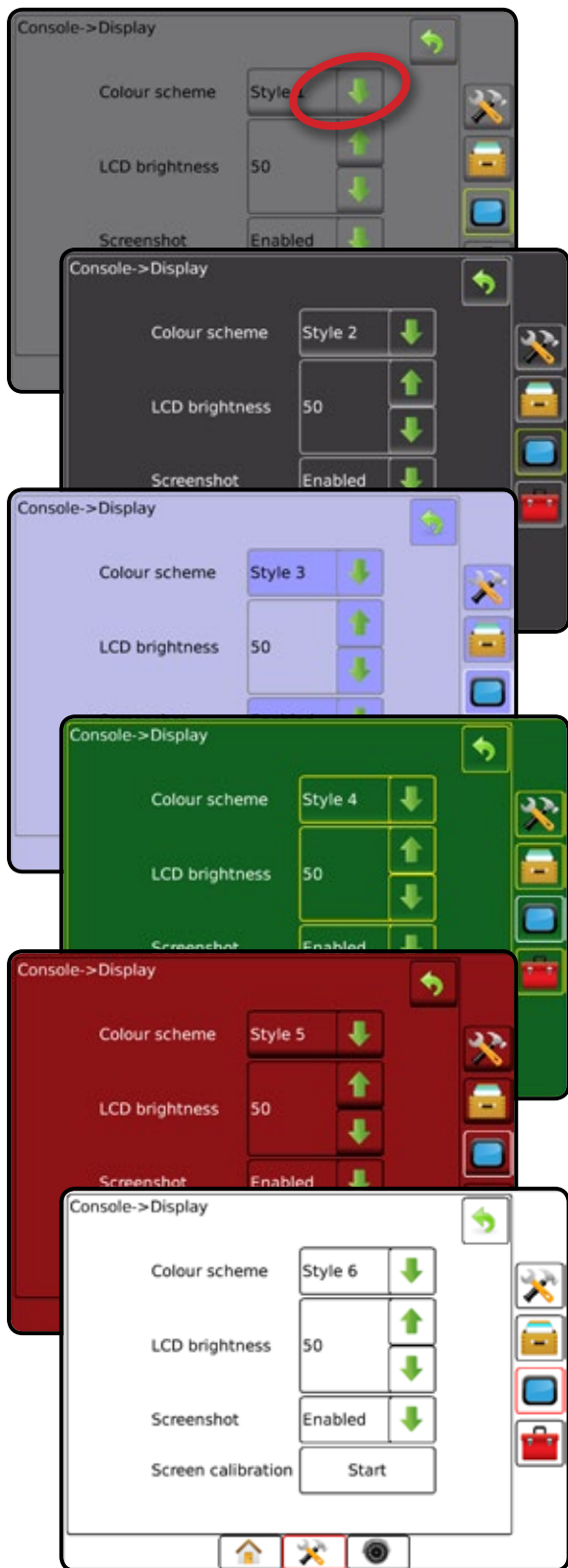
Figura 1-4: Esempi di opzioni non disponibili



Colori dello schermo della console

La console è disponibile in sei schemi colori. Dal tasto inferiore di configurazione del sistema, premere la scheda laterale CONSOLE e inserire le opzioni relative al **Display**. Premere la freccia GIÙ ↓ per accedere alle opzioni relative allo Schema colori per selezionare la modalità di colore desiderata.

Figura 1-5: Schemi colori

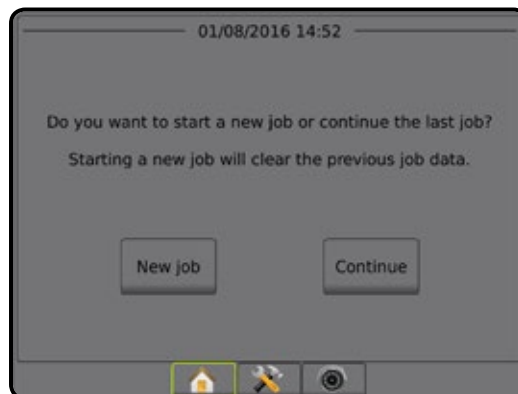


Modalità semplice o avanzata

Per passare dalla modalità semplice a quella avanzata e viceversa, consultare il capitolo di configurazione in Dati → Opzioni.

Nella modalità semplice, è disponibile un solo lavoro alla volta. Sulla schermata Home sono visualizzate soltanto la superficie dell'appezzamento e le aree di copertura. È possibile salvare in Report il solo lavoro corrente. L'utilizzo con Fieldware Link non è disponibile.

Figura 1-6: Schermata Home della modalità semplice

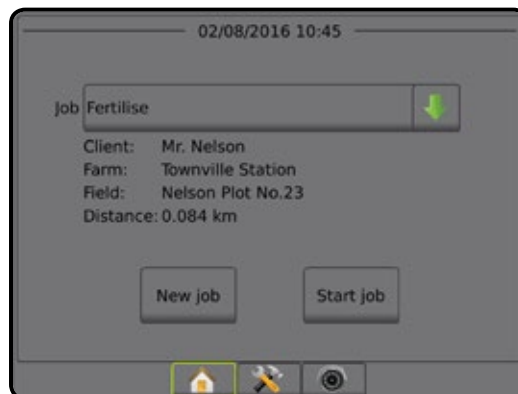


Nella modalità avanzata, sono disponibili più lavori alla volta. Nomi di cliente, azienda agricola, campo e lavoro; area di copertura e appezzamento; tempo di applicazione e distanza dal lavoro selezionato vengono visualizzati sulla schermata Home. Tutti i profili dei lavori salvati possono essere esportati come file PDF, SHP o KML in un'unità USB andando su Dati → Report.

È possibile inserire con Fieldware Link le sole informazioni sul cliente, sull'azienda agricola, sul campo e le mappe ricetta. Un nome lavoro può essere modificato solo utilizzando Fieldware Link.

L'operatore può copiare i lavori per riutilizzare i confini, le linee di guida, l'area di copertura e le mappe ricetta utilizzando Fieldware Link o Dati → Dati lavoro → Gestisci nella console.

Figura 1-7: Schermata Home della modalità avanzata



Avvertenze e pop-up informativi

Viene visualizzato per circa cinque (5) secondi un'avvertenza o una finestra informativa pop-up. Per rimuovere la finestra informativa, toccare in qualsiasi punto dello schermo.

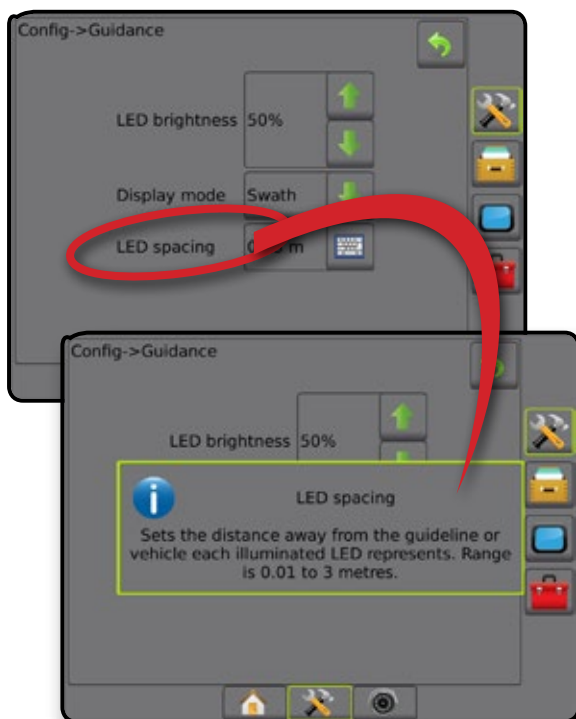
Figura 1-8: Esempio di casella di testo informazioni



Informazioni relative alle opzioni di configurazione

Premere l'icona dell'opzione o il nome dell'opzione di qualsiasi elemento del menu per visualizzare una definizione e i valori di intervallo di tale elemento. Per rimuovere la finestra informativa, toccare un qualsiasi punto dello schermo.

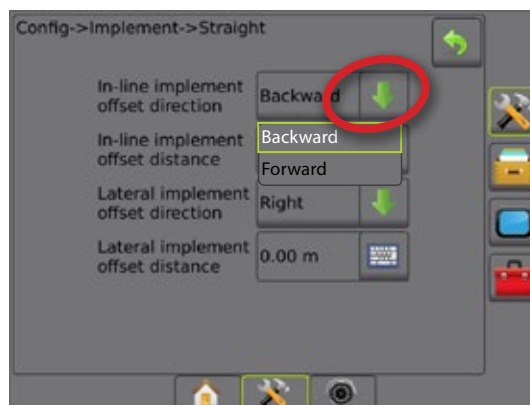
Figura 1-9: Esempio di casella di testo informazioni



Selezioni dai menu a tendina

Premere la freccia GIÙ ↓ per accedere alle opzioni. Utilizzare le frecce SU/GIÙ ▲/▼ o, se necessario, la barra di scorrimento, per passare da una voce all'altra all'interno dell'elenco. Selezionare l'opzione adeguata. Per chiudere l'elenco senza selezionare alcuna opzione, toccare in qualsiasi punto dello schermo al di fuori del menu a tendina.

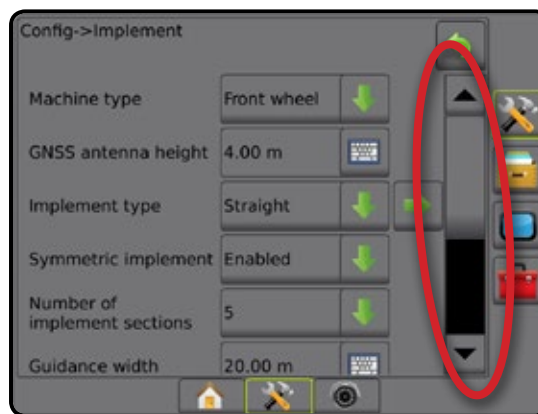
Figura 1-10: Esempio di menu a tendina




Scorrimento delle schermate

Alcune schermate presentano più informazioni o opzioni visibili oltre alla schermata corrente. Utilizzare le frecce SU/GIÙ ▲/▼ o la barra laterale per accedere alle opzioni o informazioni aggiuntive non attualmente visibili sullo schermo.

Figura 1-11: Esempio di scorrimento delle schermate

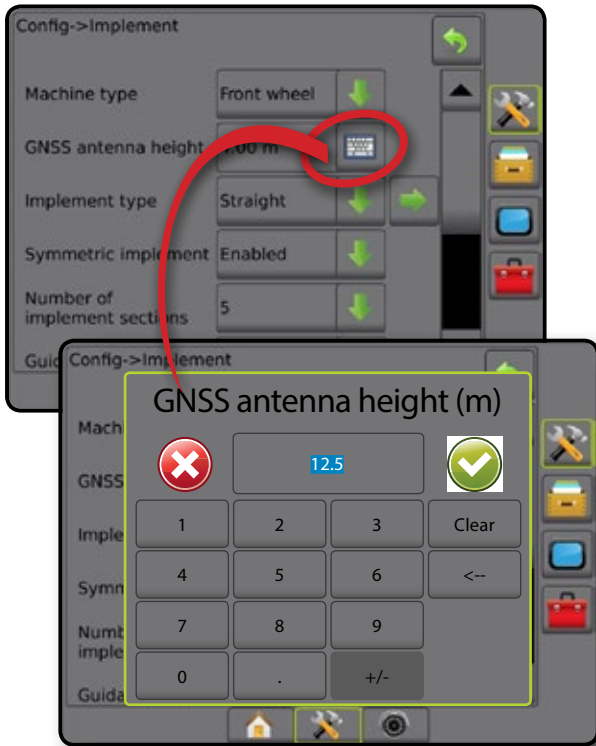


Schermata per l'inserimento da tastiera

Premere l'icona TASTIERINO . Utilizzare il tastierino numerico per inserire un valore.

Premere l'icona ACCETTA  per salvare le impostazioni o l'icona ANNULLA  per uscire dal tastierino senza salvare.

Figura 1-12: Esempio di tastiera



Pagina successiva


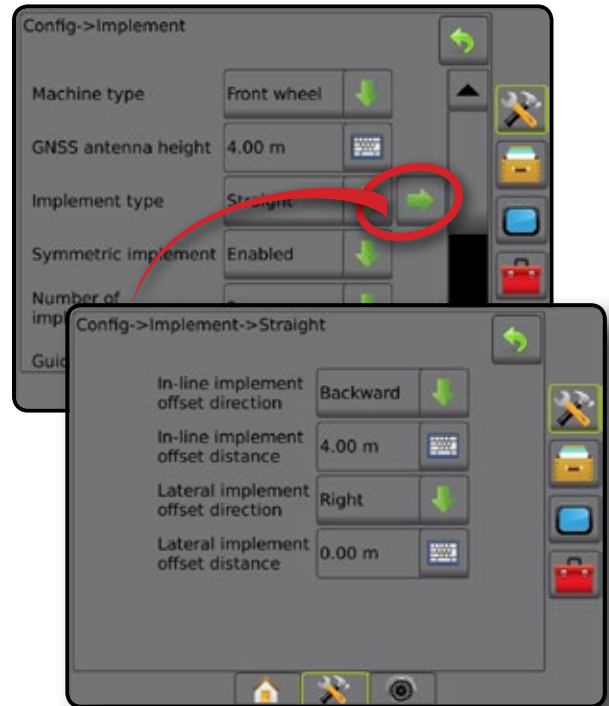
Premere la freccia PAGINA SUCCESSIVA  per impostare ulteriori opzioni per l'elemento selezionato.

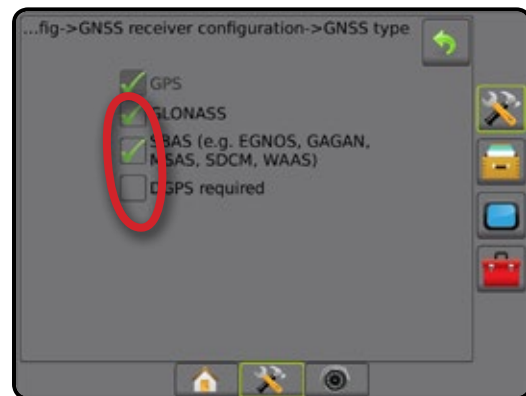
Figura 1-13: Esempio di pagina successiva



Caselle di selezione

Premere la CASELLA DI SELEZIONE / per selezionare o deselezionare.

Figura 1-14: Esempi di caselle di selezione



CAPITOLO 2 – SCHERMATA LAVORI/HOME

Una volta che la sequenza di accensione è stata completata e la console riceve GNSS, nella schermata Home sarà visualizzato un messaggio che consente di avviare un nuovo lavoro o continuare un lavoro già esistente.

Prima di iniziare un lavoro, è necessario configurare la macchina specifica e i relativi componenti.

Una volta che il lavoro è attivo, alcune opzioni di configurazione non possono più essere modificate. Consultare “Impostazioni del menu della console Matrix Pro GS” nell’appendice del presente manuale.

Per passare dalla modalità semplice a quella avanzata e viceversa, andare a Dati-> Opzioni-> Modalità lavoro in Configurazione di sistema.

Modalità semplice

Nella modalità semplice, è disponibile un solo lavoro alla volta. Sulla schermata Home sono visualizzate soltanto la superficie dell’appezzamento, le aree di copertura e il tempo di applicazione. È possibile salvare in Report il solo lavoro corrente. L’utilizzo con Fieldware Link non è disponibile.

Figura 2-1: Schermata Home della modalità semplice



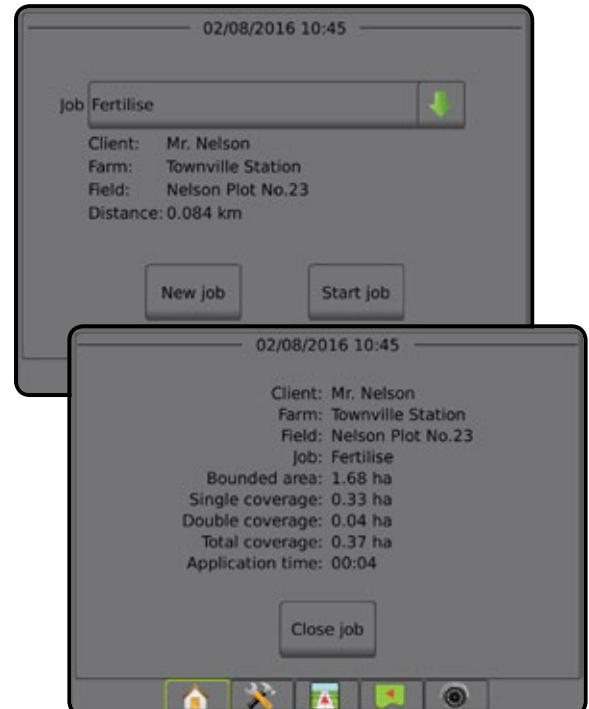
Modalità avanzata

Nella modalità avanzata, sono disponibili più lavori alla volta. Nomi di cliente, azienda agricola, campo e lavoro; area di copertura e appezzamento; tempo di applicazione e distanza dal lavoro selezionato vengono visualizzati sulla schermata Home. Tutti i profili dei lavori salvati possono essere esportati come file PDF, SHP o KML in un’unità USB andando su Dati -> Report.

È possibile inserire con Fieldware Link le sole informazioni sul cliente, sull’azienda agricola, sul campo e le mappe ricetta. Un nome lavoro può essere modificato solo utilizzando Fieldware Link.

L’operatore può copiare i lavori per riutilizzare i confini, le linee di guida, l’area di copertura e le mappe ricetta utilizzando Fieldware Link o Dati -> Dati lavoro -> Gestisci nella console.

Figura 2-2: Schermata Home della modalità avanzata



MODALITÀ SEMPLICE

Una volta che la sequenza di accensione è stata completata, nella schermata Home sarà visualizzato un messaggio che consente di iniziare un nuovo lavoro o continuare un lavoro già esistente.

Accertarsi che il GNSS sulla console sia attivo prima di iniziare o continuare un lavoro.

Nuovo lavoro

L'avvio di un nuovo lavoro determinerà la cancellazione del lavoro precedente.

Per avviare un nuovo lavoro:

1. Sulla schermata Home , premere **Nuovo lavoro**.

La console passerà alla Vista veicolo.

Continuare lavoro

Per continuare il lavoro esistente:

1. Sulla schermata Home , premere **Continua**.

La console passerà alla Vista veicolo e inizierà a fornire le informazioni di navigazione.

Se un lavoro selezionato si trova in una zona UTM diversa dalla zona UTM corrente o adiacente, **Continua** sarà disabilitato.


NOTA: per maggiori informazioni, consultare l'Appendice Zona UTM.

Chiudi lavoro

Per chiudere un lavoro:

1. Sulla schermata Home , premere **Chiudi lavoro**.

Per creare un report del lavoro quando si chiude un lavoro:

1. Inserire un'unità USB nella porta USB della console.
2. Sulla schermata Home , premere **Chiudi lavoro**.
3. Selezionare:

- ▶ Sì: per creare un report dell'ultimo lavoro
- ▶ No: per ritornare alla schermata Home senza salvare

MODALITÀ AVANZATA

Una volta che la sequenza di accensione è stata completata, nella schermata Home sarà visualizzato un messaggio che consente di iniziare un nuovo lavoro o continuare un lavoro già esistente.

Accertarsi che il GNSS sulla console sia attivo prima di iniziare o continuare un lavoro.

Nuovo lavoro

L'avvio di un nuovo lavoro determinerà la cancellazione del lavoro precedente.

Per avviare un nuovo lavoro:

1. Sulla schermata Home , premere **Nuovo lavoro**.
2. Premere:

- ▶ Sì: per generare automaticamente un nome
- ▶ No: per inserire un nome utilizzando la tastiera su schermo



È possibile inserire con Fieldware Link le informazioni sul cliente, sull'azienda agricola, e sul campo.

La console passerà alla Vista veicolo.

Avvia lavoro

Matrix Pro GS è programmato con lo strumento di ricerca campo per aiutare l'operatore a trovare il lavoro più vicino alla posizione del veicolo. Con GPS acquisito, l'elenco di selezione dei lavori sarà aggiornato ogni dieci secondi. Durante questo aggiornamento, l'elenco di lavori viene ordinato per distanza e i due lavori più vicini vengono visualizzati nella parte superiore dell'elenco. I lavori restanti vengono elencati al di sotto di questi.

Per continuare il lavoro esistente:

1. Sulla schermata Home , premere la freccia GIÙ  per accedere all'elenco di lavori salvati nella console.
2. Selezionare il nome lavoro da iniziare/continuare.
3. Premere **Avvia lavoro**.

La console passerà alla Vista veicolo e inizierà a fornire le informazioni di navigazione.

Distanza

Se un lavoro selezionato si trova in una zona UTM diversa dalla zona UTM corrente o adiacente, si visualizzerà "Fuori dall'intervallo" accanto a Distanza e la funzione **Avvia lavoro** sarà disabilitata.

NOTA: per maggiori informazioni, consultare l'Appendice Zona UTM.


Se un lavoro selezionato non dispone di informazioni registrate, la Distanza mostrerà "Nessun dato".

Chiudi lavoro

Per chiudere un lavoro:

1. Sulla schermata Home , premere **Chiudi lavoro**.

Per creare un report del lavoro quando si chiude un lavoro:

1. Inserire un'unità USB nella porta USB della console.
2. Sulla schermata Home , premere **Chiudi lavoro**.
3. Selezionare:

- ▶ Sì: per creare un report dell'ultimo lavoro
- ▶ No: per ritornare alla schermata Home senza salvare

CAPITOLO 3 – VISUALIZZAZIONE VIDEO A SCHERMO INTERO

La visualizzazione video a schermo intero RealView consente di visualizzare input video in tempo reale. È possibile visualizzare le registrazioni video e configurare le videocamere anche senza GNSS disponibili. Le opzioni relative alla Guida RealView non sono selezionabili in questa schermata.

- ▶ Videocamera singola: una videocamera singola è direttamente collegata alla console
- ▶ Modulo di selezione video: qualora sia installato sul sistema un Modulo di selezione video (VSM), sono disponibili due (2) opzioni:
 - Vista da videocamera singola: è possibile selezionare uno degli otto input videocamera per modificare la visualizzazione dell'immagine video.
 - Vista videocamera suddivisa: è possibile selezionare uno dei due gruppi di quattro videocamere (A/B/C/D o E/F/G/H) per suddividere lo schermo in quattro registrazioni video separate.

Per regolare la vista videocamera [retromarcia, capovolta], andare a Impostazione-> Configurazione-> Video.

Per inserire la modalità Video a schermo intero:






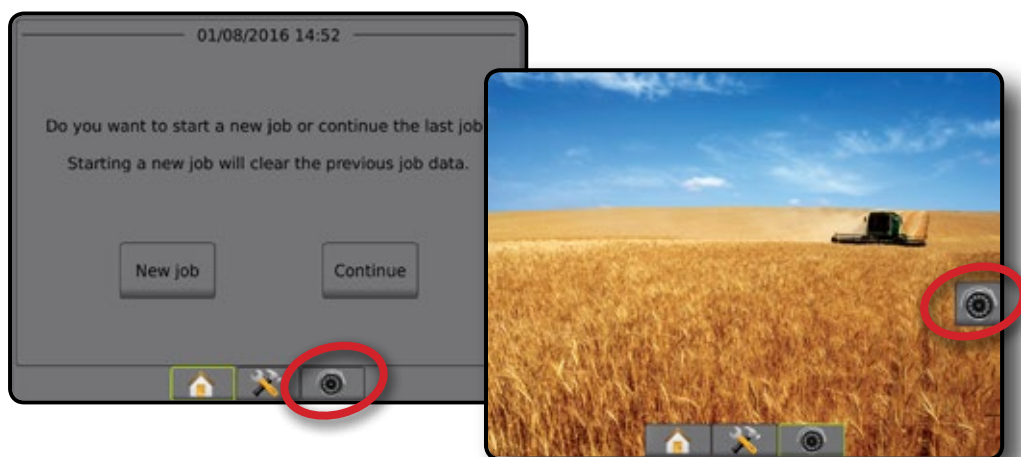
1. Premere la scheda inferiore VISUALIZZAZIONE VIDEO A SCHERMO INTERO DA VIDEOCAMERA REALVIEW .
2. Premere la scheda OPZIONI REALVIEW  per visualizzare le opzioni RealView.
3. Selezionare tra:
 - ▶ Vista videocamera singola  [solo VSM]: è possibile selezionare una (1) delle otto (8) videocamere per modificare la visualizzazione dell'input video
 - ▶ Vista videocamera suddivisa  [solo VSM]: è possibile selezionare una (1) di due (2) gruppi di quattro (4) videocamere (A/B/C/D o E/F/G/H) per suddividere lo schermo in quattro registrazioni video separate
 - ▶ Acquisizione di immagini da videocamera RealView : salva un'istantanea della vista corrente della schermata su un'unità USB

Figura 3-1: Visualizzazione video a schermo intero RealView



Istantanea videocamera

L'istantanea della videocamera RealView salva un'istantanea della vista corrente della schermata su un'unità USB.




1. Inserire un'unità USB.
2. Premere la scheda inferiore VISUALIZZAZIONE VIDEO A SCHERMO INTERO DA VIDEOCAMERA REALVIEW .
3. Premere la scheda OPZIONI REALVIEW  per visualizzare le opzioni RealView.
4. Premere l'icona Istantanea Videocamera .

Figura 3-2: Visualizzazione video a schermo intero da videocamera RealView



Figura 3-3: Selezione videocamera singola con VSM

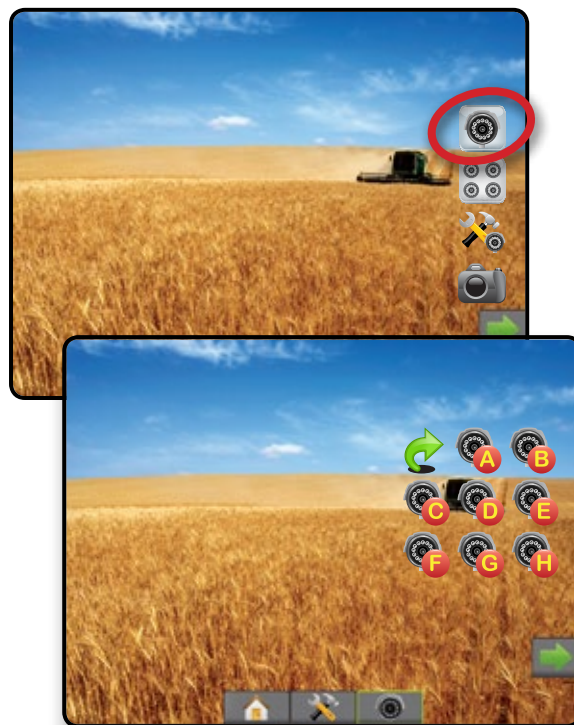






Figura 3-4: Selezionare videocamera suddivisa con VSM



Opzioni videocamera VSM

Qualora sia installato sul sistema un Modulo di selezione video (VSM), sono disponibili due (2) opzioni video:

1. Premere la scheda inferiore VISUALIZZAZIONE VIDEO A SCHERMO INTERO DA VIDEOCAMERA REALVIEW .
2. Premere la scheda OPZIONI REALVIEW  per visualizzare le opzioni RealView.
3. Selezionare tra:
 - Vista videocamera singola : è possibile selezionare una (1) delle otto (8) videocamere per modificare la visualizzazione dell'immagine video.
 - Vista videocamera suddivisa : è possibile selezionare una (1) di due (2) gruppi di quattro (4) videocamere (A/B/C/D o E/F/G/H) per suddividere lo schermo in quattro registrazioni video separate.

CAPITOLO 4 – CONFIGURAZIONE DEL SISTEMA

La configurazione del sistema consente di configurare la console, la macchina e gli strumenti. Quattro schede laterali forniscono accesso a Configurazione macchina/attrezzo, Gestione dati, Impostazioni console e Strumenti.

PANORAMICA

Quattro schede laterali danno accesso alle opzioni di configurazione per:

Configurazione attrezzo

- Attrezzo (configurazioni attrezzo in rettilineo, spanditore o sfalsato; informazioni sulla selezione ugello incluso monitoraggio dimensione goccioline, configurazione retromarcia)
- Sensibilità di guida (barra luminosa, barra luminosa esterna)
- Configurazione ricevitore GNSS
- Configurazione video
- Sensori (sensore di pressione input/output Module (IOM))
- Sterzo automatico
 - ◀ FieldPilot (configurazione valvola, impostazioni sterzata, test valvola, diagnostica valvola, sensore volante, sensore angolo di sterzata)
 - ◀ FieldPilot Pro/UniPilot Pro (gestisci veicolo, calibrazioni, regolazioni, seleziona valori QI, modalità di trasporto, modalità di assistenza)
- Correzione dell'inclinazione

Gestione dati

- Dati lavoro (Trasferisci, Gestisci)
- Report
- Opzioni (Modalità lavoro)
- Impostazioni macchina (Trasferisci, Gestisci)

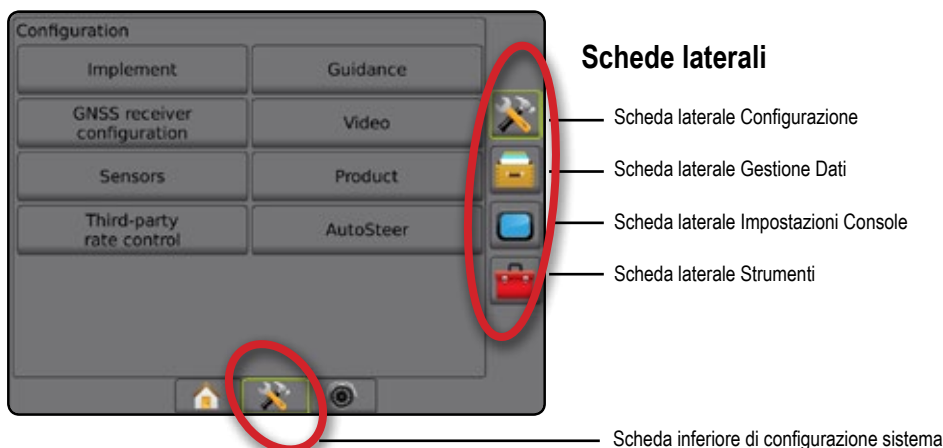
Impostazioni console

- Info (informazioni sul sistema)
- Display
- Cultura
- Volume
- Demo GNSS
- Sblocco funzioni

Strumenti

- Carica software
- Extra (calcolatrice, convertitore unità)

Figura 4-1: Opzioni di configurazione



CONFIGURAZIONE

L'opzione Configurazione viene utilizzata per configurare l'attrezzo, la guida, il ricevitore GNSS, il video, i sensori, lo sterzo automatico e la correzione dell'inclinazione.

NOTA: la disponibilità delle funzionalità varierà in base ai dispositivi disponibili sul sistema Matrix Pro GS.



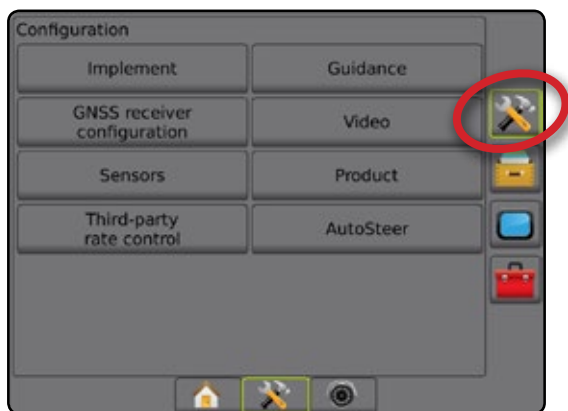
1. Premere la scheda di CONFIGURAZIONE SISTEMA  nella parte inferiore.
2. Premere la scheda laterale CONFIGURAZIONE .
3. Selezionare tra:
 - ▶ **Attrezzo:** questa opzione è utilizzata per impostare (come appropriato) tipo di macchina, altezza antenna GNSS, tipo attrezzo, disposizione simmetrica attrezzo, moduli di uscita di sezioni, numero di sezioni dell'attrezzo, larghezza guida, applicazione/larghezza lavoro, monitoraggio dimensione goccioline, selezione ugello, spaziatura ugello, modalità di avvio BoomPilot, modulo retromarcia
 - In Modalità rettilineo: distanza/direzione decentrata laterale attrezzo, percentuale di sovrapposizione, ritardo di attivazione e ritardo di disattivazione attrezzo
 - In Modalità spanditore:
TeeJet – distanza tra antenna e disco, distanza/direzione decentrata laterale attrezzo, percentuale di sovrapposizione, ritardo di attivazione e ritardo di disattivazione, distanza decentrata nello spargimento, distanze disassamento sezione, lunghezze sezione OEM – distanza tra antenna e disco, distanza/direzione decentrata laterale attrezzo, distanza di fine/iniziale, distanze di spostamento inizio/fine sezione
 - In Modalità sfalsata: distanza/direzione decentrata sezione 1 in linea/laterale, percentuale di sovrapposizione, ritardo di attivazione/disattivazione e disassamenti sezione
 - ▶ **Guida:** questa opzione è utilizzata per impostare la distanza attorno alla linea di guida che viene percepita come errore zero
 - ▶ **Configurazione ricevitore GNSS:** questa opzione è utilizzata per stabilire tipo di GNSS, porta GNSS e PRN, nonché per visualizzare le informazioni di stato GNSS
 - ▶ **Video:** questa opzione è utilizzata per configurare le singole videocamere
 - ▶ **Sensori:** questa opzione è utilizzata per stabilire le impostazioni dei sensori di pressione
 - ▶ **Sterzo automatico:** questa opzione è utilizzata per abilitare/disabilitare e calibrare lo sterzo assistito/auto-sterzata
 - **FieldPilot:** questa opzione è utilizzata per stabilire le impostazioni di configurazione valvola, impostazioni sterzata, impostazioni sensore angolo di sterzata e volante e per eseguire i test valvola o la diagnostica valvola
 - **FieldPilot Pro/UniPilot Pro:** questa opzione è utilizzata per gestire le impostazioni del veicolo, calibrare i sensori, selezionare valori QI, nonché per stabilire la modalità di trasporto e la modalità di assistenza
 - ▶ **Correzione dell'inclinazione:** questa opzione è utilizzata per abilitare/disabilitare e calibrare la funzione correzione dell'inclinazione e migliorare la stessa per applicazioni su colline o terreni declivi

Figura 4-2: Opzioni per la configurazione



Attrezzo

Configurazione attrezzo è utilizzata per stabilire le varie impostazioni associate a modalità rettilineo, modalità spanditore o modalità sfalsata. Le impostazioni disponibili varieranno a seconda delle apparecchiature specifiche presenti nel sistema.

Questa sezione include le opzioni di configurazione per le configurazioni di attrezzo seguenti:

- ▶ Sezione singola
- ▶ Sezioni multiple con Modulo di attivazione sezioni o Modulo funzionamento interruttore

NOTA: per maggiori informazioni, si veda il capitolo Attrezzo del presente manuale.

Tipo attrezzo

Tipo attrezzo definisce il modello di applicazione che si avvicina maggiormente al sistema in uso.

- In modalità Rettilineo: le sezioni della barra non hanno lunghezza e si trovano su una linea a distanza fissa dall'antenna
- In modalità spanditore: una linea virtuale viene creata in linea con i dischi di erogazione da cui la sezione o le sezioni di applicazione possono variare in lunghezza e possono essere a distanze diverse dalla linea (la disponibilità dipende dalle apparecchiature specifiche del sistema)
- In modalità sfalsata: una linea virtuale viene creata in linea con la sezione 1 da cui la sezione o le sezioni di applicazione non hanno lunghezza e possono essere a distanze diverse dalla linea (la disponibilità dipende dalle apparecchiature specifiche del sistema)

NOTA: per maggiori informazioni, si veda il capitolo "Tipo attrezzo" del presente manuale.

Figura 4-3: Tipo attrezzo – Rettilineo

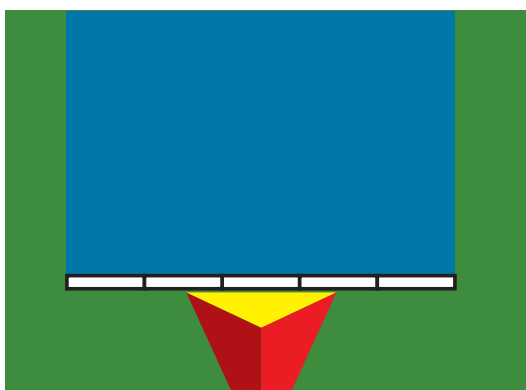


Figura 4-4: Tipo attrezzo – Spanditore

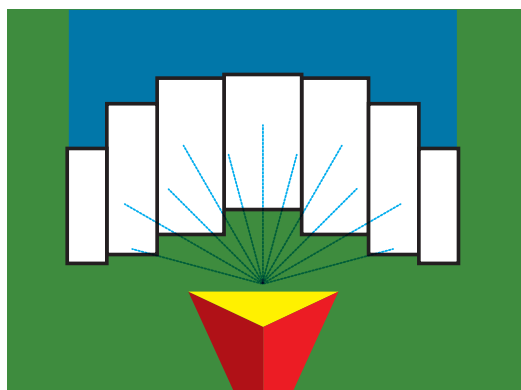



Figura 4-5: Tipo attrezzo – Sfalsato



Configurazione a sezione singola

La configurazione sezione singola è disponibile quando non è presente nel sistema uno SmartCable, un Modulo attivazione sezione (SDM), o Modulo funzionamento interruttore (SFM) (ossia, non è presente nessun controllo sezione). L'intera barra o area di erogazione è considerata come una sola sezione.

1. Premere la scheda laterale CONFIGURAZIONE .
2. Premere **Attrezzo**.
3. Selezionare tra:
 - ▶ Tipo macchina [quando disponibile]: utilizzare questa opzione per selezionare il tipo di macchina che si avvicina maggiormente alla macchina in uso
 - ▶ Altezza antenna GNSS [quando disponibile]: utilizzare questa opzione per misurare l'altezza dal suolo dell'antenna
 - ▶ Tipo attrezzo: questa opzione è utilizzata per selezionare il layout delle sezioni per la posizione del prodotto applicato
 - ▶ Larghezza guida: utilizzare questa opzione per impostare la distanza tra linee di guida
 - ▶ Larghezza lavoro [Tipo attrezzo spanditore]: questa opzione è utilizzata per inserire la larghezza totale dell'attrezzo
 - ▶ Larghezza applicazione [Tipo attrezzo rettilineo]: questa opzione è utilizzata per inserire la larghezza totale dell'attrezzo
 - ▶ Monitoraggio dimensione goccioline [se disponibile]: utilizzare questa opzione per abilitare il monitoraggio dimensione goccioline per un massimo di cinque ugelli irroratrice

- ▶ Selezione ugello [se disponibile]: utilizzare questa opzione per selezionare il tipo di ugello dell'irroratrice (serie e portata) per determinare le informazioni relative alla dimensione goccioline
 - ▶ Avviso applicato: utilizzare questa opzione per abbinare un avviso che segnala quando si esce da un'area trattata o vi si entra
 - ▶ Modalità di avvio BoomPilot: utilizzare questa opzione per stabilire se il BoomPilot verrà controllato dalla velocità o dall'icona BoomPilot
 - ▶ Icona BoomPilot: utilizzare questa opzione per attivare l'icona della schermata guida per controllare manualmente la verniciatura di applicazione su schermo
4. Premere la freccia PAGINA SUCCESSIVA ➡ per impostare le opzioni specifiche dell'attrezzo. Si veda il capitolo Attrezzo per maggiori dettagli.
 5. Premere la freccia INDIETRO ↶ o la scheda laterale CONFIGURAZIONE 🛠️ per tornare alla schermata principale Configurazione.

Figura 4-6: Attrezzo – Configurazione sezione singola



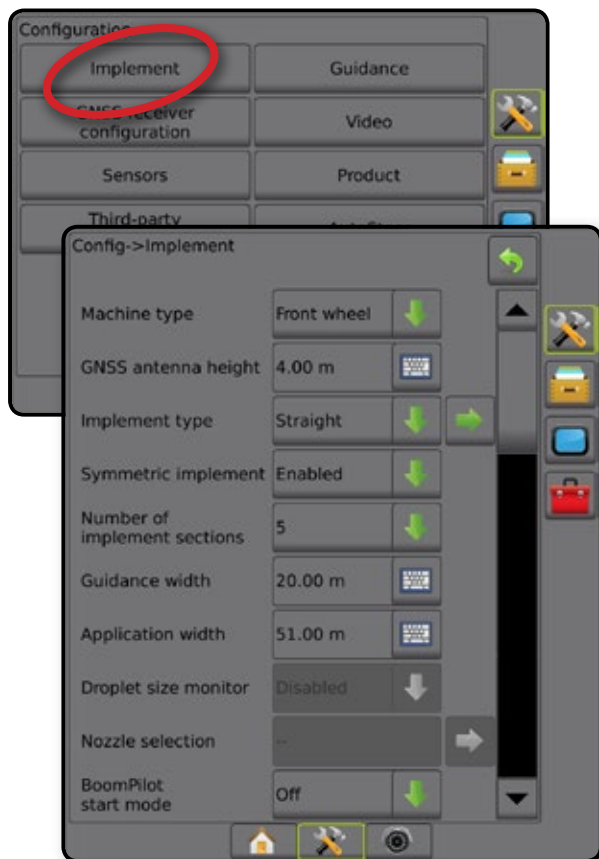
Sezioni multiple con configurazione SDM/SFM

Sezioni multiple con configurazione SDM/SFM è utilizzato quando un Modulo di attivazione sezioni (SDM) o Modulo funzionamento interruttore (SFM) è presente sul sistema. La barra o area di consegna possono includere fino a 15 sezioni di larghezza e lunghezza variabile (in modalità spanditore). Le opzioni aggiuntive disponibili con un SDM includono sovrapposizione applicazione, temporizzazione applicazione, e modalità sfalsata.

Un Modulo funzionamento interruttore abilita il controllo della barra manuale e automatico fino a 20.

1. Premere la scheda laterale CONFIGURAZIONE 🛠️.
2. Premere **Attrezzo**.
3. Selezionare tra:
 - ▶ Tipo macchina [quando disponibile]: utilizzare questa opzione per selezionare il tipo di macchina che si avvicina maggiormente alla macchina in uso
 - ▶ Altezza antenna GNSS [quando disponibile]: utilizzare questa opzione per misurare l'altezza dal suolo dell'antenna
 - ▶ Tipo attrezzo: questa opzione è utilizzata per selezionare il layout delle sezioni per la posizione del prodotto applicato
 - ▶ Attrezzo simmetrico: questa opzione è utilizzata se le sezioni sono appaiate e hanno gli stessi valori di larghezza, spostamento e lunghezza
 - ▶ Moduli di uscita sezione multipla: utilizzare questa opzione per abilitare l'uso di moduli di uscita sezione multipla sul bus CAN
 - ▶ Numero di sezioni dell'attrezzo: utilizzare per selezionare il numero di sezioni dell'attrezzo
 - ▶ Larghezza guida: utilizzare questa opzione per inserire la distanza tra linee di guida
 - ▶ Larghezza applicazione [Tipo attrezzo rettilineo o sfalsato]: questa opzione è utilizzata per inserire la larghezza totale di tutte le sezioni dell'attrezzo
 - ▶ Larghezza lavoro [Tipo attrezzo spanditore]: questa opzione è utilizzata per inserire la larghezza totale dell'attrezzo
 - ▶ Monitoraggio dimensione goccioline [se disponibile]: utilizzare questa opzione per abilitare il monitoraggio dimensione goccioline per un massimo di cinque ugelli irroratrice
 - ▶ Selezione ugello [Tipo attrezzo rettilineo o sfalsato]: questa opzione è utilizzata per selezionare il tipo di ugello irroratrice
4. Premere la freccia PAGINA SUCCESSIVA ➡ per impostare le opzioni specifiche dell'attrezzo. Si veda il capitolo Attrezzo per maggiori dettagli.
5. Premere la freccia INDIETRO ↶ o la scheda laterale CONFIGURAZIONE 🛠️ per tornare alla schermata principale Configurazione.

Figura 4-7: Attrezzo: sezioni multiple con configurazione SDM o SFM



Monitoraggio dimensione goccioline

Quando il sistema include un Kit interfaccia sensore di pressione (PSIK) o un modulo di comando doppio con tipo di applicazione controllo poltiglia impostato su "Liquido" e il sensore primario o un monitor impostato su "Pressione", il monitoraggio dimensione goccioline può essere abilitato/disabilitato. DSM diventa quindi disponibile sulle schermate di funzionamento.

NOTA: per maggiori informazioni, si veda "Monitoraggio dimensione goccioline" nel capitolo Attrezzo del presente manuale.




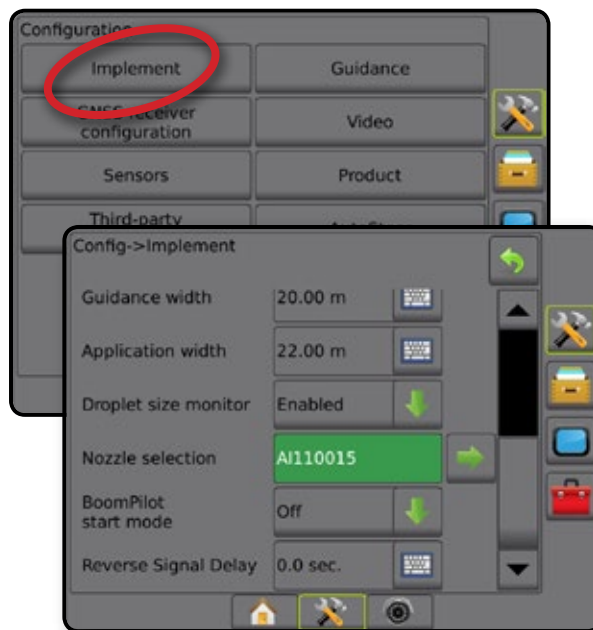
1. Premere la scheda laterale CONFIGURAZIONE .
2. Premere **Attrezzo**.
3. Selezionare se il monitoraggio dimensione goccioline è abilitato o disabilitato. (Se abilitato, leggere anche le informazioni visualizzate e premere **Accetta**.)
4. Premere la freccia INDIETRO  o la scheda laterale CONFIGURAZIONE  per tornare alla schermata principale Configurazione.

Figura 4-8: Monitoraggio dimensione goccioline



Selezione ugello

Selezione ugello consente di preimpostare fino a cinque (5) ugelli per richiamarli rapidamente e l'ugello corrente da selezionare.

NOTA: per maggiori informazioni, si veda "Selezione ugello" nel capitolo Attrezzo del presente manuale.





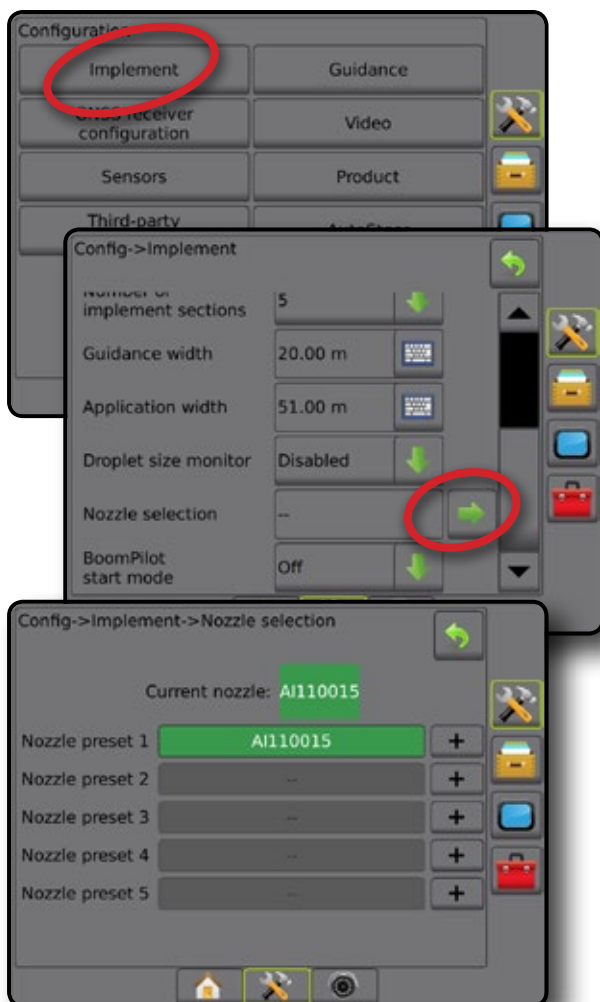
1. Premere la scheda laterale CONFIGURAZIONE .
2. Premere **Attrezzo**.
3. Premere la freccia PAGINA SUCCESSIVA di Selezione ugello .
4. Selezionare tra:
 - ▶ Preimpostazione ugelli 1-5: seleziona fino a cinque (5) ugelli per il richiamo rapido, e l'ugello corrente selezionato per determinare le informazioni dimensione goccioline
 - ▶ Ugello corrente: visualizza l'ugello corrente
5. Premere la freccia INDIETRO  o la scheda laterale CONFIGURAZIONE  per tornare alla schermata principale Configurazione.

Figura 4-9: Selezione ugello



Modulo retromarcia

La configurazione Modulo retromarcia viene utilizzata quando si aggiunge un Modulo retromarcia o SCM Pro (Modulo di comando sterzata Pro) a qualsiasi configurazione.

NOTA: per maggiori informazioni, si veda "Modulo retromarcia" nel capitolo Attrezzo del presente manuale.




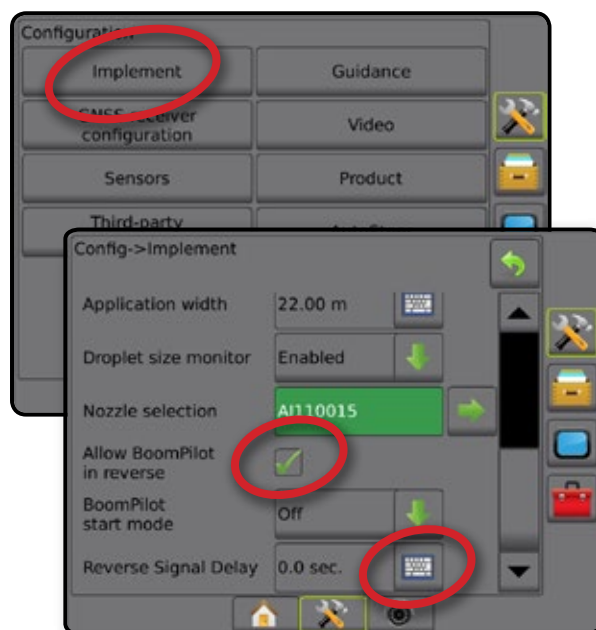
1. Premere la scheda laterale CONFIGURAZIONE .
2. Premere **Attrezzo**.
3. Selezionare:
 - ▶ Consenti BoomPilot in retromarcia [quando disponibile]: utilizzato per abilitare la funzione BoomPilot quando il veicolo viaggia in retromarcia
 - ▶ Ritardo segnale retromarcia: utilizzato per impostare il tempo per quando si passa dalla guida in avanti alla retromarcia e viceversa dopo di che l'icona del veicolo su una schermata di navigazione cambia direzione
4. Premere la freccia INDIETRO  o la scheda laterale CONFIGURAZIONE  per tornare alla schermata principale Configurazione.

Figura 4-10: Modulo retromarcia




Guida [barra luminosa]

Le opzioni di Guida sono utilizzate per configurare l'errore traccia trasversale mostrato sulla barra luminosa.

NOTA: nelle versioni del software precedenti, questa funzione veniva definita "Barra luminosa".

Un Modulo barra luminosa esterna (ELM) opzionale può essere utilizzato per fornire informazioni di guida aggiuntive.

1. Premere la scheda laterale CONFIGURAZIONE .
2. Premere **Guida**.
3. Selezionare tra:
 - ▶ Luminosità LED: utilizzare questa opzione per regolare la luminosità dei LED
 - ▶ Modalità Display: utilizzare questa opzione per determinare se la barra luminosa rappresenta la passata o il veicolo
 - Quando impostati su "passata", i LED rappresentano la posizione della linea di guida e il LED in movimento rappresenta il veicolo
 - Quando impostato su "veicolo", il LED centrale rappresenta la posizione del veicolo e il LED in movimento rappresenta la linea di guida
 - ▶ Spaziatura LED: utilizzare questa opzione per impostare la distanza dalla linea di guida o dal veicolo che ciascun LED illuminato rappresenta

4. Con un Modulo barra luminosa esterna (ELM), selezionare da:
 - ▶ Barra luminosa esterna: abilita/disabilita l'uso della barra luminosa esterna.

Luminosità LED barra luminosa esterna: regola la luminosità dei LED della barra luminosa esterna

- ▶ Luminosità testo barra luminosa esterna: regola la luminosità del testo della barra luminosa esterna
- ▶ Traccia trasversale esterna: abilita/disabilita la visualizzazione delle informazioni relative all'errore traccia trasversale sulla barra luminosa esterna
- ▶ Numero passata esterno abilita/disabilita la visualizzazione delle informazioni relative al numero della passata sulla barra luminosa esterna
- ▶ Velocità esterna: abilita/disabilita la visualizzazione delle informazioni relative alla velocità sulla barra luminosa esterna
- ▶ Dose effettiva esterna [disponibile con regolazione della portata di terzi]: abilita/disabilita la visualizzazione delle informazioni relative alla dose effettiva sulla barra luminosa esterna
- ▶ Dose obiettivo esterna [disponibile con regolazione della portata di terzi]: abilita/disabilita la visualizzazione delle informazioni relative alla dose obiettivo sulla barra luminosa esterna.
- ▶ Poltiglia applicata esterna [disponibile con regolazione della portata di terzi]: abilita/disabilita la visualizzazione delle informazioni relative alla poltiglia applicata sulla barra luminosa esterna



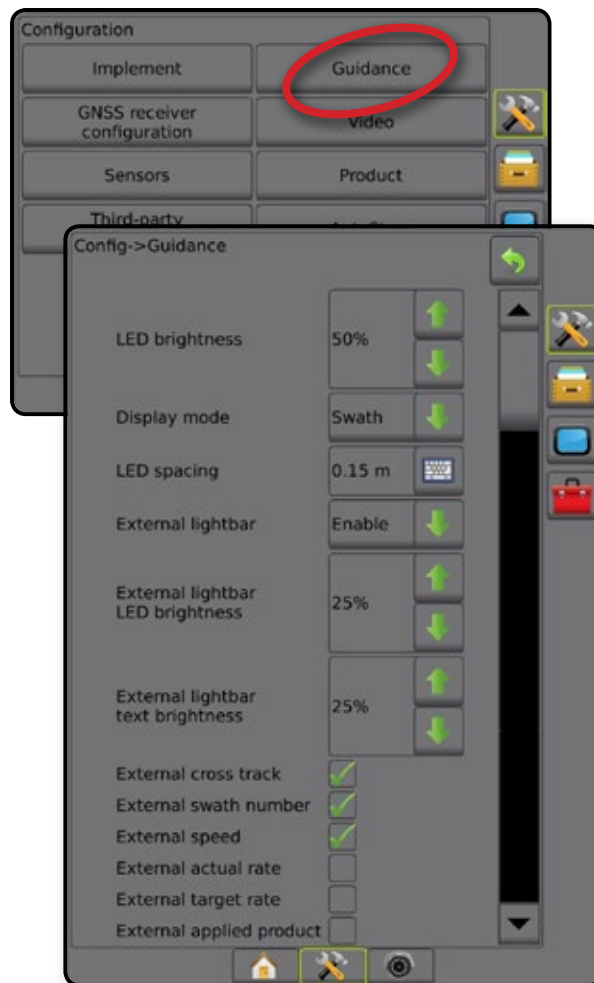
5. Premere la freccia INDIETRO  o la scheda laterale CONFIGURAZIONE  per tornare alla schermata principale Configurazione.

Figura 4-11: Guida con Modulo barra luminosa esterna (ELM)



Configurazione ricevitore GNSS

La funzione Configurazione ricevitore GNSS è utilizzata per configurare tipo GNSS, porta GNSS e PRN, nonché per visualizzare le informazioni di stato GNSS.

NOTA: per maggiori informazioni, si veda il capitolo *Configurazione ricevitore GNSS del presente manuale.*

Queste impostazioni sono richieste per il funzionamento dello sterzo assistito/auto-sterzata e del sensore di inclinazione, nonché per il funzionamento corretto dell'attrezzo.





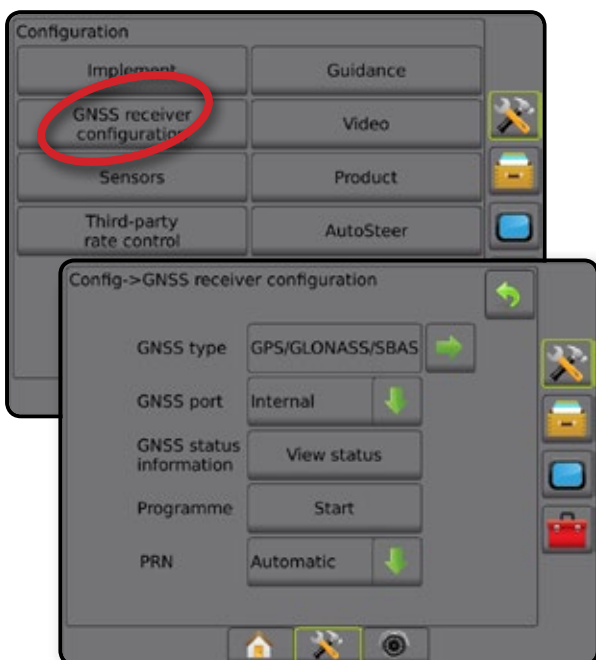
1. Premere la scheda laterale CONFIGURAZIONE .
2. Premere **Configurazione ricevitore GNSS**.
3. Selezionare tra:
 - ▶ Tipo GNSS: imposta l'accettazione delle trasmissioni da fonti GNSS: GPS, GLONASS, SBAS (con o senza DGPS richiesto)
 - ▶ Porta GNSS: imposta la porta di comunicazione GNSS su Interna o Esterna
 - ▶ Informazioni di stato GNSS: visualizza le informazioni di stato GNSS correnti
 - ▶ Programma: solo i tecnici dell'assistenza TeeJet devono usare questa funzione
 - ▶ PRN: seleziona il SBAS PRN che fornirà i dati per la correzione del differenziale GNSS. Impostare su **Automatico** per la selezione di PRN automatico.
4. Premere la freccia PAGINA SUCCESSIVA  per impostare le opzioni specifiche GNSS.
5. Premere la freccia INDIETRO  o la scheda laterale CONFIGURAZIONE  per tornare alla schermata principale Configurazione.

Figura 4-12: Opzioni di Configurazione ricevitore GNSS




PRN non mostrato

Le opzioni PRN sono disponibili solo con il tipo SBAS GNSS selezionato.

Video

La funzione Configurazione video è utilizzata per impostare una singola videocamera collegata direttamente o le singole videocamere utilizzando un Modulo di selezione video (VSM) a otto (8) o quattro (4) canali. Possono essere configurate fino a 8 videocamere se è installato un VSM.

1. Premere la scheda laterale CONFIGURAZIONE .
2. Premere **Video**.
3. Selezionare la/e casella/e di selezione adeguata/e:
 - ▶ Al contrario: **ABC**
 - ▶ Capovolta: **VBC**



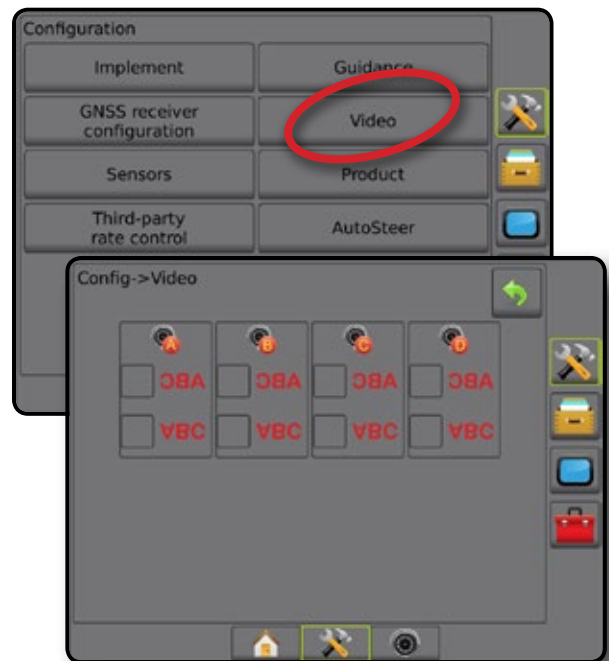
Per una visualizzazione normale dei video **ABC** deselezionare tutte le caselle.
4. Premere la freccia INDIETRO  o la scheda laterale CONFIGURAZIONE  per tornare alla schermata principale Configurazione.

Figura 4-13: Opzioni Video con VSM a 4 canali



Configurazione video non disponibile

Se non è collegata una videocamera o un VSM, le opzioni di configurazione non saranno disponibili.

Sensori

Se sul sistema è installato un Kit interfaccia sensore di pressione, (specificatamente, un Input/Output Module (IOM)), saranno disponibili le opzioni per impostare e configurare il sensore.

NOTA: queste impostazioni non sono influenzate dall'uso di un sensore di pressione su un Modulo di comando doppio.


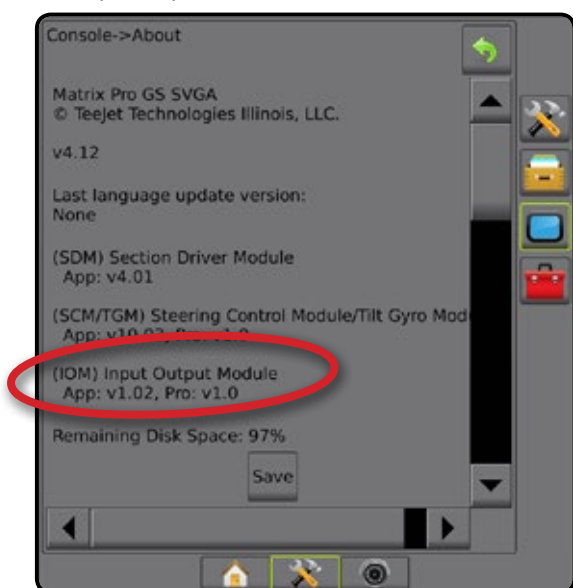
1. Premere la scheda laterale CONFIGURAZIONE .
2. Premere **Sensori**.

Figura 4-14: Sensori



Il Kit interfaccia sensore di pressione viene riconosciuto sulla schermata Info della console come Input/Output Module (IOM).

Figura 4-15: Input/Output Module



Sensori non disponibili

Se non è installato un Kit interfaccia sensore di pressione, le opzioni di configurazione non saranno disponibili.

Sensore pressione IOM (Input Output Module)

Quando è presente un Kit interfaccia sensore di pressione, si utilizzano le opzioni del Sensore di pressione per inserire la pressione nominale massima e impostare gli allarmi alti e bassi determinati dall'utente.




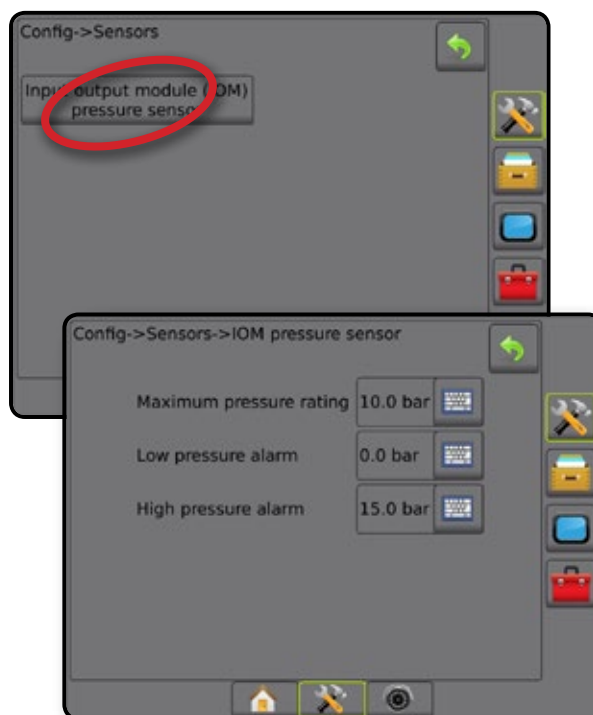
1. Premere la scheda laterale CONFIGURAZIONE .
2. Premere **Sensori**.
3. Premere **Sensore di pressione IOM (Input Output Module)**.
4. Selezionare tra:
 - Pressione nominale massima: utilizzare questa opzione per impostare la pressione nominale massima del sensore di pressione come consigliato dal produttore
 - Allarme bassa pressione: utilizzare questa opzione per impostare il punto di bassa pressione determinato dall'operatore al quale viene emesso l'allarme acustico
 - Allarme di alta pressione: utilizzare questa opzione per impostare il punto di alta pressione determinato dall'operatore al quale viene emesso l'allarme acustico
5. Premere la freccia INDIETRO  o la scheda laterale CONFIGURAZIONE  per tornare alla schermata principale Configurazione.

Figura 4-16: Opzioni del sensore di pressione Input Output Module



Monitoraggio dimensione goccioline

Se viene utilizzato un Kit interfaccia sensore di pressione, il monitoraggio dimensione goccioline sarà disponibile.



1. Premere la scheda laterale CONFIGURAZIONE .
2. Premere **Attrezzo**.
3. Premere **Monitoraggio dimensione goccioline**.
4. Selezionare se il monitoraggio dimensione goccioline è abilitato o disabilitato.
5. Premere la freccia INDIETRO  o la scheda laterale CONFIGURAZIONE  per tornare alla schermata principale Configurazione.

Figura 4-17: Monitoraggio dimensione goccioline



Sterzo automatico

Quando è presente un Modulo di comando sterzata (SCM o SCM Pro), le opzioni di sterzo assistito/auto-sterzata saranno disponibili.

NOTA: per istruzioni dettagliate per la configurazione, consultare il manuale di installazione dello sterzo assistito/auto-sterzata specifico.

Configurazione sterzo automatico è utilizzata per abilitare/disabilitare e calibrare lo sterzo assistito/auto-sterzata

- FieldPilot [utilizzando un SCM]: questa opzione è utilizzata per stabilire le impostazioni di configurazione valvola, impostazioni sterzata, impostazioni sensore angolo di sterzata e volante e per eseguire i test della valvola o la diagnostica valvola
- FieldPilot Pro/UniPilot Pro [utilizzando un SCM Pro]: questa opzione è utilizzata per gestire le impostazioni del veicolo, calibrare i sensori, selezionare valori QI, nonché per stabilire la modalità di trasporto e la modalità di assistenza


Sterzo assistito/auto-sterzata non disponibile

Se non è installato un sistema di sterzo assistito/auto-sterzata, le opzioni di configurazione non saranno disponibili.

Figura 4-18: Sterzo assistito/auto-sterzata non rilevato



FieldPilot [utilizzando un SCM]

1. Premere la scheda laterale CONFIGURAZIONE .
2. Premere **Sterzo automatico**.
3. Selezionare se sterzo assistito/auto-sterzata è abilitato o disabilitato.
4. Quando abilitato, selezionare tra:
 - ▶ Configurazione valvola: utilizzare questa opzione per configurare il tipo di valvola, la frequenza valvola, il ciclo di lavoro minimo sinistro/destro e il ciclo di lavoro massimo sinistro/destro
 - ▶ Impostazioni sterzata: utilizzare questa opzione per definire la regolazione approssimativa della sterzata, la regolazione precisa della sterzata, la banda morta e la vista d'avanti Lookahead
 - ▶ Test valvola: utilizzare questa opzione per verificare se la direzione della sterzata è corretta





- ▶ Diagnostica valvola: utilizzare questa opzione per verificare se le valvole sono connesse in modo corretto
 - ▶ Opzioni: Sensore volante: utilizzare questa opzione per definire se il sensore di disimpegno dello sterzo è magnetico o a pressione
 - ▶ Sensore angolo di sterzata: utilizzare questa opzione per stabilire e calibrare il Sensore angolo di sterzata (SAS) come sensore di feedback principale per auto-sterzata
5. Premere la freccia INDIETRO  o la scheda laterale CONFIGURAZIONE  per tornare alla schermata principale Configurazione.



Figura 4-19: Sterzo automatico





FieldPilot Pro/UniPilot Pro [utilizzando un SCM Pro]

1. Premere la scheda laterale CONFIGURAZIONE .
2. Premere **Sterzo automatico** .
3. Selezionare tra:
 - ▶ Gestisci veicolo: consente all'operatore di selezionare, modificare, copiare, eliminare o esportare/importare i profili del veicolo nonché di

NOTA: durante la creazione di un nuovo profilo veicolo o la modifica di un profilo veicolo esistente, il disinnesto manuale deve essere configurato prima di effettuare la calibrazione automatica.

 - ◀ Nuovo  – crea un nuovo profilo veicolo.
 - ◀ Carica – attiva il profilo veicolo evidenziato.
 - ◀ Modifica  – consente all'operatore di modificare i parametri del profilo veicolo attivo incluso interasse, direzione e distanza in lineadiretta antenna, direzione e distanza decentrata laterale antenna, altezza antenna, direzione e distanza in lineadiretta SCM Pro, direzione e distanza decentrata laterale SCM Pro, altezza SCM Pro e orientamento SCM Pro

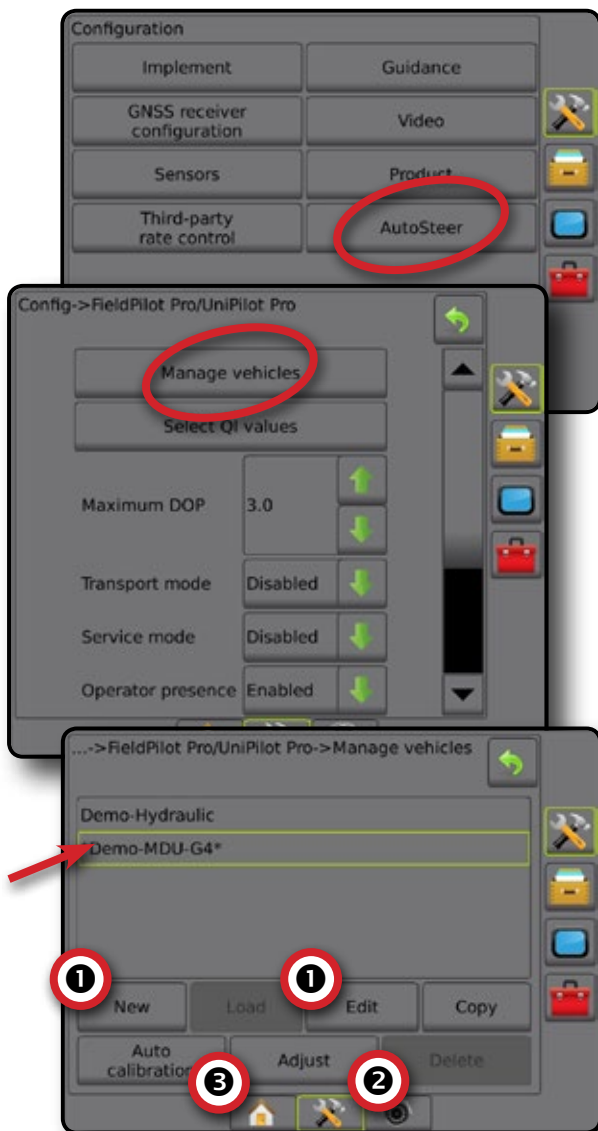
- ◀ Copia: duplica il profilo veicolo attivo
- ◀ Calibrazione automatica  – guida l'operatore attraverso il processo di calibrazione per il veicolo attivo. I passaggi di calibrazione insegnano al sistema FieldPilot Pro o al sistema UniPilot Pro le caratteristiche del veicolo e questi passaggi sono fondamentali per ottimizzare le prestazioni di controllo.
- ◀ Regola: una volta effettuata la calibrazione del veicolo, questo eseguirà nel modo appropriato la maggior parte delle operazioni normali del campo. Tuttavia, in alcune situazioni, potrebbe essere necessario regolare le prestazioni di sterzata per tenere in considerazione le condizioni del campo, la selezione dell'attrezzo, la velocità del percorso, ecc. La schermata di regolazione del veicolo consente all'operatore di regolare le prestazioni di sterzata del veicolo per soddisfare queste condizioni mutevoli.
 - Disinnesto manuale : regolare il limite a cui FieldPilot Pro o UniPilot Pro è disinnestato quando il volante viene ruotato manualmente.
- ◀ Elimina: consente all'operatore di eliminare un profilo veicolo non più necessario. Il profilo del veicolo attivo non può essere eliminato.
- ▶ Seleziona valori QI: consente all'utente di configurare i requisiti minimi di qualità della posizione GNSS (livello di precisione) per consentire a FieldPilot Pro o UniPilot Pro di essere attivato e rimanere innescato
- ▶ DOP massimo: DOP massimo (Diluizione di precisione) imposta il valore massimo della qualità complessiva di una posizione GNSS basata sulla geometria del satellite utilizzata per calcolarla. Un valore compreso tra 1 e 2 è eccellente, 2 e 5 è buono, 5 e 10 è moderato, 10 e 20 è discreto, qualsiasi valore oltre il 20 è scarso. Per i migliori risultati, si deve eseguire lo sterzo assistito/ auto-sterzata quando il valore DOP è inferiore a 4.
- ▶ Modalità di trasporto: quando abilitata, tutte le funzioni di sterzo automatico sono disabilitate e non possono essere attivate.
- ▶ Modalità di assistenza: quando abilitata, la tecnologia Wi-Fi sarà disponibile alla prossima accensione in modo che un tecnico possa collegarsi direttamente a SCM Pro per le operazioni di assistenza.
- ▶ Presenza operatore: imposta la risposta dell'Interruttore di presenza operatore
 - Abilita: FieldPilot Pro o UniPilot Pro non possibile con interruttore APERTO. Impostazione raccomandata indipendentemente dalla presenza/assenza dell'interruttore di presenza operatore.
 - Disabilita: il rilevamento Presenza operatore è stato disabilitato e non influenzerà FieldPilot Pro o UniPilot Pro. Si tratta di una funzione di sicurezza fondamentale che deve essere disabilitata solo se indicato dal produttore della macchina o da TeeJet Technologies.

4. Premere la freccia INDIETRO  o la scheda laterale CONFIGURAZIONE  per tornare alla schermata principale Configurazione.

Veicolo attivo

Il veicolo attivo è evidenziato da una serie di asterischi (*). Questo è il profilo veicolo programmato attualmente per l'uso da parte del sistema FieldPilot Pro o del sistema UniPilot Pro.




Figura 4-20: Schermata di apertura della configurazione FieldPilot Pro o UniPilot Pro



Correzione dell'inclinazione

Quando è presente un Modulo di comando sterzata (SCM) o un Modulo giroscopio pendenza (TGM), l'opzione Correzione dell'inclinazione sarà disponibile. Questa corregge il segnale GNSS per rimediare agli errori nella posizione del GNSS durante le operazioni su colline o terreni declivi.

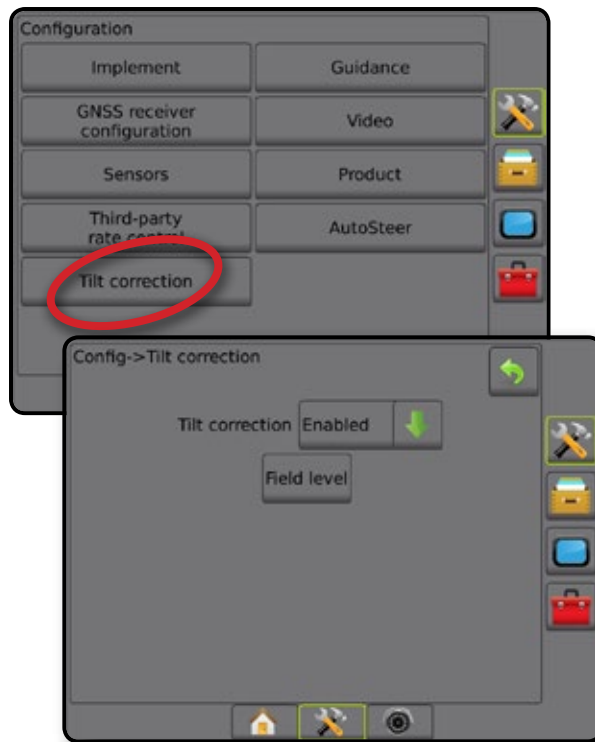
Per istruzioni dettagliate per la configurazione, consultare il manuale di installazione dello sterzo assistito/auto-sterzata specifico o il bollettino per la configurazione dell'inclinazione.

1. Premere la scheda laterale CONFIGURAZIONE .
2. Premere **Correzione dell'inclinazione**.
3. Selezionare se l'opzione Correzione dell'inclinazione è abilitata o disabilitata.
4. Se abilitata, selezionare **Livello campo** per calibrare la correzione inclinazione.
5. Premere la freccia INDIETRO  o la scheda laterale CONFIGURAZIONE  per tornare alla schermata principale Configurazione.

NOTA: qualora si utilizzi FieldPilot o UniPilot, un Modulo giroscopio pendenza è integrato nel sistema.

NOTA: l'altezza dell'antenna deve essere inserita prima della calibrazione dell'inclinazione.

Figura 4-21: Correzione dell'inclinazione



Livello campo non disponibile

Se il veicolo è in movimento, l'opzione Livello campo non sarà disponibile. Il veicolo deve essere fermo per almeno 10 secondi per iniziare a calibrare la correzione dell'inclinazione.

Correzione dell'inclinazione non disponibile

Se non è collegato un TGM o un SCM, le opzioni di configurazione non saranno disponibili.

GESTIONE DATI

La Gestione dati consente il trasferimento e la gestione dei dati lavoro, il report dei dati lavoro, la modifica della modalità lavoro e il trasferimento e la gestione delle impostazioni macchina.



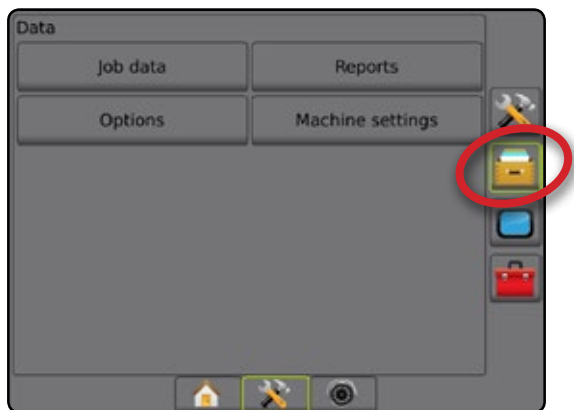
1. Premere la scheda di CONFIGURAZIONE SISTEMA  nella parte inferiore.
2. Premere l'icona laterale GESTIONE DATI .
3. Selezionare tra:
 - ▶ **Dati lavoro:** in modalità lavoro avanzata utilizzare questa opzione per trasferire le informazioni del lavoro (eliminare, importare, esportare) e gestire le informazioni del lavoro (creare un nuovo lavoro, eliminare un lavoro o copiare la linea di guida, il confine, i dati applicati e/o la mappa prescrizione a un nuovo lavoro)
 - ▶ **Report:** utilizzare questa opzione per creare report sul lavoro e salvarli su un'unità USB
 - ▶ **Opzioni:** utilizzare questa opzione per selezionare la modalità lavoro semplice o avanzata
 - ▶ **Impostazioni macchina:** utilizzare questa opzione per trasferire le impostazioni della macchina (eliminare, importare, esportare) e gestire le impostazioni della macchina (creare una nuova impostazione della macchina, copiare un'impostazione della macchina, eliminare un'impostazione della macchina, salvare l'attuale impostazione della macchina in un file selezionato o caricare l'impostazione della macchina del file selezionato)

Figura 4-22: Opzione di gestione dati



Dati lavoro

In modalità lavoro avanzata, le opzioni dati lavoro vengono utilizzate per trasferire le informazioni del lavoro (eliminare, importare, esportare) e gestire le informazioni del lavoro (creare un nuovo lavoro, eliminare un lavoro o copiare la linea di guida, il confine, i dati applicati e/o la mappa prescrizione a un nuovo lavoro).

I dati lavoro includono:

- Nome lavoro
- Nomi cliente, azienda agricola e campo
- Confine
- Area di copertura
- Linee di guida

- Mappe (copertura, prescrizione, applicazione, dose obiettivo preimpostata)
- Malfunzionamenti ugello




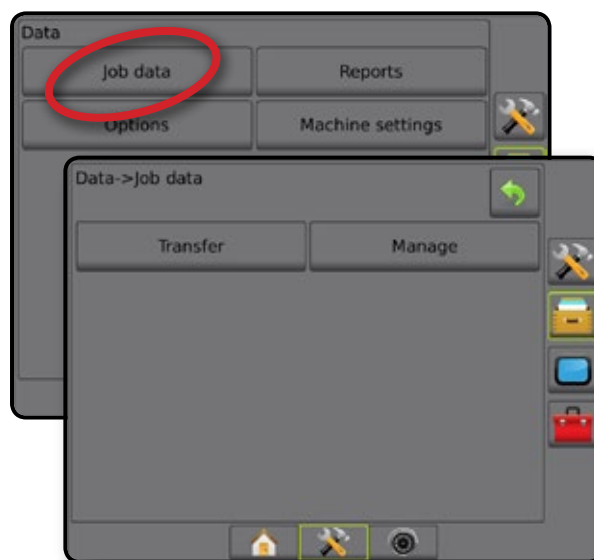
1. Premere l'icona laterale GESTIONE DATI .
2. Premere **Dati lavoro**.
3. Selezionare tra:
 - ▶ **Trasferire:** in modalità lavoro avanzata consente il trasferimento di lavori selezionati a o da un'unità USB, oltre a eliminare lavori
 - ▶ **Gestisci:** in modalità lavoro avanzata, consente la creazione di un nuovo lavoro vuoto, di copiare la linea di guida, il confine, i dati applicati e/o la mappa ricetta di un lavoro selezionato in un nuovo lavoro, oltre a eliminare un lavoro selezionato
4. Premere la freccia INDIETRO  o l'icona laterale GESTIONE DATI  per tornare alla schermata iniziale di Gestione dati.

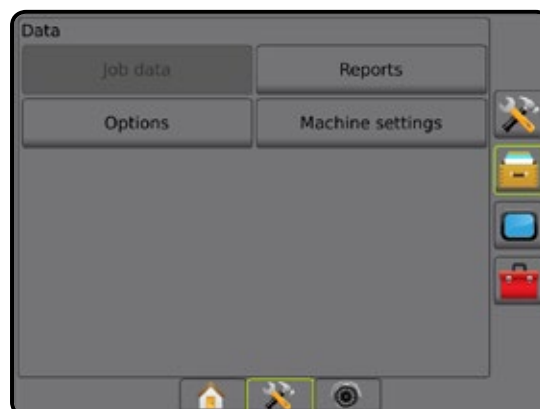
Figura 4-23: Opzioni dei dati lavoro



Dati lavoro non disponibili

In modalità lavoro semplice, le opzioni dei dati lavoro non saranno disponibili.

Figura 4-24: Dati lavoro non disponibili



Trasferisci

In Modalità lavoro avanzata, la schermata di trasferimento dati lavoro consente il trasferimento di lavori selezionati su o da un'unità USB nonché di eliminare dei lavori.

I lavori trasferiti su un dispositivo di memorizzazione USB possono essere aperti e aggiornati con l'ausilio di Fieldware Link. Con Fieldware Link, un operatore può inserire i dati relativi al cliente, all'azienda agricola e al campo, nonché copiare/modificare i lavori per riutilizzare il confine e la linea di guida. Da Fieldware Link, i lavori possono essere salvati nuovamente su un dispositivo di memorizzazione USB o spostati, ai fini del loro utilizzo, sulla memorizzazione interna della console.

NOTA: quando un lavoro è attivo/iniziato, le opzioni Trasferisci non sono disponibili per la selezione. Arrestare il lavoro corrente per abilitare questa funzione.

I lavori trasferiti su un dispositivo di memorizzazione sono rimossi dalla console e non sono più disponibili per l'uso.







1. Premere l'icona laterale GESTIONE DATI .
2. Premere **Dati lavoro**.
3. Premere **Trasferisci**.
4. Selezionare tra:
 - ▶ Spostare dati lavoro su dispositivo di memorizzazione USB : utilizzare questa opzione per spostare i dati lavoro dalla memorizzazione interna a un dispositivo di memorizzazione USB
 - ▶ Spostare dati lavoro su dispositivo di memorizzazione interna : utilizzare questa opzione per spostare i dati lavoro dal dispositivo di memorizzazione USB al dispositivo di memorizzazione interna
 - ▶ Elimina dati lavoro : utilizzare questa opzione per eliminare i dati lavoro dalla memorizzazione interna
5. Premere la freccia INDIETRO  o l'icona laterale GESTIONE DATI  per tornare alla schermata iniziale di Gestione dati.

Figura 4-25: Dati lavoro – Trasferisci



Gestisci

In modalità lavoro avanzata, lo schermo di gestione dei dati lavoro consente la creazione di un nuovo lavoro vuoto, di copiare la linea di guida, il confine, i dati applicati e/o la mappa ricetta di un lavoro selezionato in un nuovo lavoro, oltre a eliminare un lavoro selezionato.

NOTA: quando un lavoro è attivo/iniziato, le opzioni Gestisci non sono disponibili per la selezione. Arrestare il lavoro corrente per abilitare questa funzione.




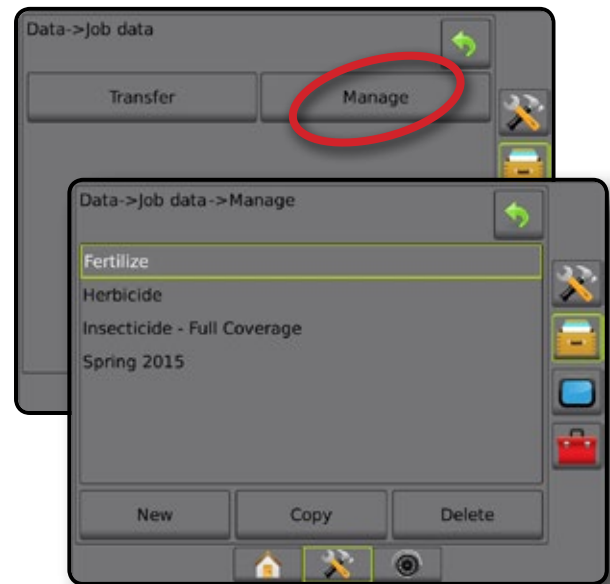
1. Premere l'icona laterale GESTIONE DATI .
2. Premere **Dati lavoro**.
3. Premere **Gestisci**.
4. Selezionare tra:
 - ▶ Nuovo: utilizzare questa opzione per creare un nuovo lavoro vuoto senza dati sulle linee guida, dati sui confini, dati applicati o mappa ricetta associati
 - ▶ Copia: utilizzare questa opzione per copiare dati sulle linee guida, dati sui confini, dati applicati o mappa ricetta del lavoro selezionato in un nuovo lavoro
 - ▶ Elimina: utilizzare questa opzione per eliminare i dati lavoro dalla memorizzazione interna
5. Premere la freccia INDIETRO  o l'icona laterale GESTIONE DATI  per tornare alla schermata iniziale di Gestione dati.

Figura 4-26: Dati lavoro – Gestisci










Report

Report è utilizzato per creare report sul lavoro e salvarli su un'unità USB.

NOTA: qualora nella pagina Opzioni si selezioni Modalità lavoro semplice, sarà salvato il solo lavoro corrente.

Quando un lavoro è attivo/iniziato, non è possibile selezionare Report. Arrestare il lavoro corrente per abilitare questa funzione.

Quando si chiude un lavoro con un'unità USB nella console, si ha l'opzione di creare un report sul lavoro corrente.

1. Premere l'icona laterale GESTIONE DATI .
2. Premere **Report**.
3. Inserire un'unità USB nella console.
4. Selezionare il lavoro da salvare.
5. Selezionare:
 - ▶  PDF: report da stampare
 - ▶  KML: mappa di Google Earth
 - ▶  SHP: dati in formato ESRI
 - ▶  ALL: tutti i formati disponibili
6. Premere la freccia INDIETRO  o l'icona laterale GESTIONE DATI  per tornare alla schermata iniziale di Gestione dati.





NOTA: le icone     o i pulsanti non sono disponibili per la selezione (appaiono grigi) fino a che un'unità USB non è inserita correttamente.

Figura 4-27: Report – modalità lavoro avanzata

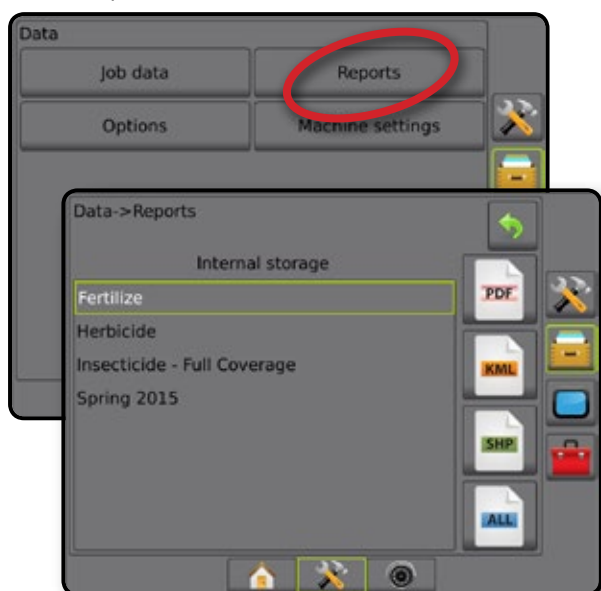


Figura 4-28: Report – modalità lavoro semplice





Opzioni (Modalità lavoro)

La funzione Opzioni consente all'operatore di selezionare la modalità lavoro semplice o avanzata.

NOTA: quando un lavoro è attivo/iniziato, non è possibile cambiare la modalità lavoro. Arrestare il lavoro corrente per abilitare questa funzione.

AVVERTENZA! La modifica della modalità lavoro determinerà la cancellazione di tutti i dati lavoro interni.

1. Premere l'icona laterale GESTIONE DATI .
2. Premere **Opzioni**.
3. Premere la freccia GIÙ  per accedere all'elenco delle opzioni.
4. Selezionare:
 - ▶ **Semplice:** sulla schermata Home sono visualizzate soltanto la superficie dell'appezzamento e le aree di copertura. È possibile salvare in Report il solo lavoro corrente. L'utilizzo con Fieldware Link non è disponibile.
 - ▶ **Avanzata:** sono disponibili più lavori in qualsiasi momento. Nomi di cliente, azienda agricola, campo e lavoro; area di copertura e appezzamento; tempo di applicazione e distanza dal lavoro selezionato vengono visualizzati sulla schermata Home. Tutti i profili dei lavori salvati possono essere esportati come file PDF, SHP o KML in un'unità USB andando su Dati -> Report.
 - È possibile inserire con Fieldware Link le sole informazioni sul cliente, sull'azienda agricola, sul campo e le mappe ricetta. Un nome lavoro può essere modificato solo utilizzando Fieldware Link.
 - L'operatore può copiare i lavori per riutilizzare i contorni, le linee di guida, l'area di copertura e le mappe ricetta utilizzando Fieldware Link o Dati -> Dati lavoro -> Gestisci nella console.

5. “La modifica delle modalità lavoro richiede la cancellazione di tutti i dati lavoro. Continuare?”

Premere:

- ▶ Sì: per apportare la modifica
- ▶ No: per mantenere le impostazioni correnti



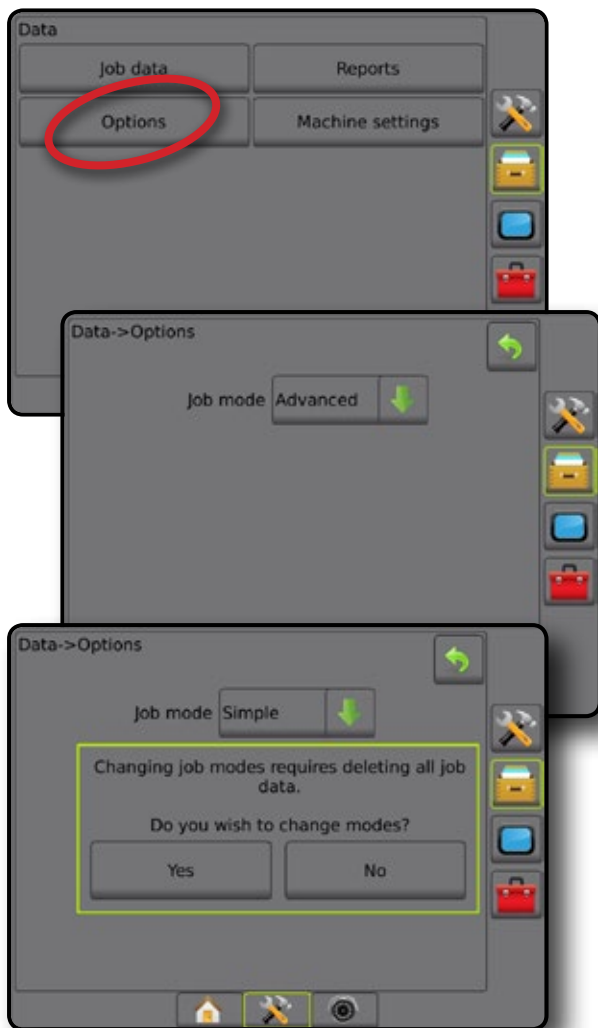
6. Premere la freccia INDIETRO  o l'icona laterale GESTIONE DATI  per tornare alla schermata iniziale di Gestione dati.

Figura 4-29: Opzioni: modifica modalità lavoro



Impostazioni macchina

L'opzione Impostazioni macchina viene utilizzata per trasferire i profili per le impostazioni della macchina (eliminare, importare, esportare) e gestire i profili per le impostazioni macchina (creare un nuovo profilo, copiare impostazioni macchina, copiare o eliminare un profilo, salvare l'attuale profilo nel profilo selezionato o caricare le impostazioni della macchina del profilo selezionato).

Le impostazioni macchina includono:

- Impostazioni dell'attrezzo
- Impostazioni di sterzo automatico/correzione dell'inclinazione
- Impostazioni del regolatore di portata
- Impostazioni specifiche per il lavoro (incluso assegnazioni di indice di applicazione, tipo di applicazione e canale poltiglia)

NOTA: non tutte le impostazioni vengono salvate come parte delle impostazioni macchina. Vedere l'appendice “Impostazioni del menu console Matrix Pro GS” per maggiori dettagli.




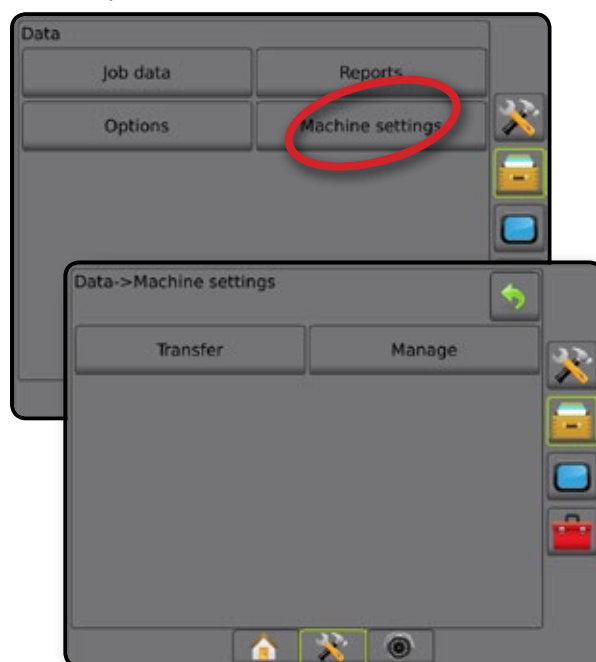
1. Premere l'icona laterale GESTIONE DATI .
2. Premere **Impostazioni macchina**.
3. Selezionare tra:
 - ▶ Trasferisci: questa opzione consente il trasferimento di impostazioni macchina selezionate a o da un'unità USB, oltre a eliminare le impostazioni macchina
 - ▶ Gestisci: questa opzione consente la creazione di nuove impostazioni macchina vuote, di copiare impostazioni macchina selezionate in nuove impostazioni macchina, eliminare impostazioni macchina selezionate, salvare le attuali impostazioni macchina nelle impostazioni macchina selezionate o caricare le impostazioni macchina selezionate nelle impostazioni correnti
4. Premere la freccia INDIETRO  o l'icona laterale GESTIONE DATI  per tornare alla schermata iniziale di Gestione dati.

Figura 4-30: Impostazioni macchina



Trasferisci

La schermata Trasferisci di Impostazioni macchina consente il trasferimento di impostazioni macchina selezionate a o da un'unità USB, oltre a eliminare le impostazioni macchina.

Le impostazioni macchina trasferite su un dispositivo di memorizzazione USB possono essere aperte e aggiornate con l'ausilio di Fieldware Link. Da Fieldware Link, le impostazioni macchina possono essere salvate nuovamente su un dispositivo di memorizzazione USB o spostate, ai fini del loro utilizzo, sulla memorizzazione interna della console.

NOTA: non tutte le impostazioni salvate come parte delle impostazioni macchina sono disponibili per la modifica in Fieldware Link. Consultare la tabella di disponibilità delle impostazioni per i dettagli.

Le impostazioni macchina trasferite su un dispositivo di memorizzazione sono rimosse dalla console e non sono più disponibili per l'uso.







1. Premere l'icona laterale GESTIONE DATI .
2. Premere **Impostazioni macchina**.
3. Premere **Trasferisci**.
4. Selezionare tra:
 - Sposta impostazioni macchina sul dispositivo di memorizzazione USB : questa opzione è utilizzata per spostare le impostazioni macchina da memorizzazione interna all'USB
 - Sposta impostazioni macchina sul dispositivo di memorizzazione interna : questa opzione è utilizzata per spostare le impostazioni macchina da USB alla memorizzazione interna
 - Elimina impostazioni macchina : questa opzione è utilizzata per eliminare le impostazioni macchina dalla memorizzazione interna alla memorizzazione USB
5. Premere la freccia INDIETRO  o l'icona laterale GESTIONE DATI  per tornare alla schermata iniziale di Gestione dati.

Figura 4-31: Impostazioni macchina – Trasferisci



Gestisci

La schermata Gestisci di Impostazioni macchina consente la creazione di nuove impostazioni macchina vuote, di copiare impostazioni macchina selezionate in nuove impostazioni macchina, eliminare impostazioni macchina selezionate, salvare le attuali impostazioni macchina nelle impostazioni macchina selezionate o caricare le impostazioni macchina selezionate nelle impostazioni correnti.

NOTA: non tutte le impostazioni vengono salvate come parte delle impostazioni macchina. Vedere l'appendice "Impostazioni del menu console Matrix Pro GS" per maggiori dettagli.




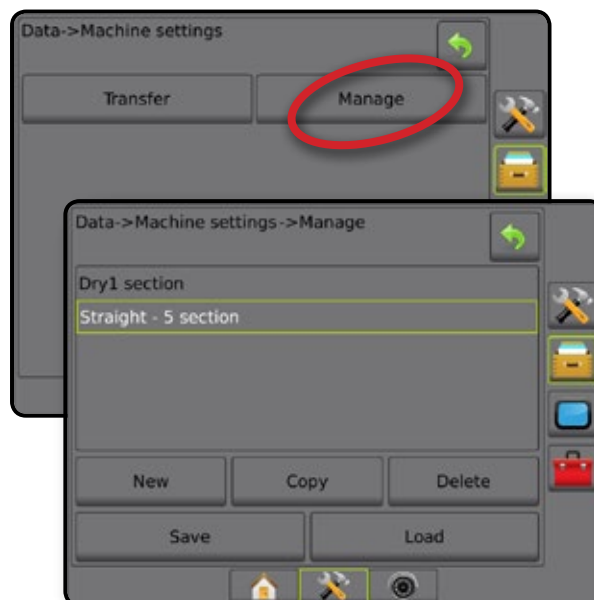
1. Premere l'icona laterale GESTIONE DATI .
2. Premere **Impostazioni macchina**.
3. Premere **Gestisci**.
4. Selezionare tra:
 - Nuovo: utilizzare questa opzione per creare una nuova impostazione della macchina senza informazioni sull'attrezzo associate
 - Copia: utilizzare questa opzione per copiare impostazioni di una macchina selezionata nelle impostazioni di una nuova macchina
 - Elimina: utilizzare questa opzione per eliminare le impostazioni di una macchina selezionata dalla memorizzazione interna
 - Salva: utilizzare questa opzione per salvare le impostazioni della macchina corrente nelle impostazioni della macchina selezionata
 - Carica: utilizzare questa opzione per caricare le impostazioni della macchina selezionata nelle impostazioni della macchina corrente
5. Premere la freccia INDIETRO  o l'icona laterale GESTIONE DATI  per tornare alla schermata iniziale di Gestione dati.

Figura 4-32: Impostazioni macchina – Gestisci



CONSOLE

La configurazione Console è utilizzata per configurare le impostazioni del display e della cultura, sbloccare le funzioni avanzate, collegare la rete wireless e riprodurre i dati di demo GNSS. Le informazioni su altri dispositivi collegati al sistema sono disponibili nella sezione Info.



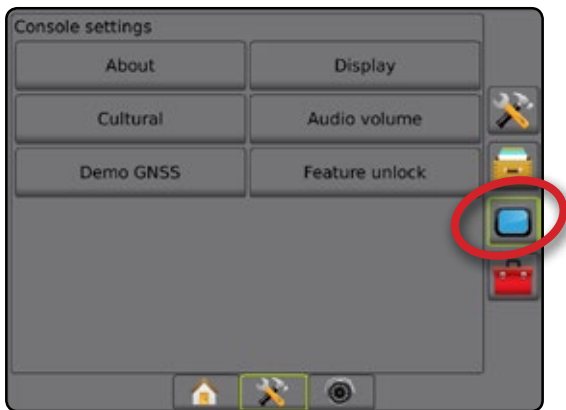
1. Premere la scheda di CONFIGURAZIONE SISTEMA  nella parte inferiore.
2. Premere la scheda laterale CONSOLE .
3. Selezionare tra:
 - ▶ Info: utilizzare questa opzione per visualizzare la versione del software del sistema e le versioni dei software dei moduli collegati al CAN bus
 - ▶ Display: utilizzare questa opzione per configurare lo schema colori e la luminosità LCD, definire la disponibilità della schermata e calibrare il touchscreen
 - ▶ Cultura: utilizzare questa opzione per configurare le impostazioni delle unità di misura, della lingua e del fuso orario
 - ▶ Volume: utilizzare questa opzione per regolare il volume dell'altoparlante
 - ▶ Demo GNSS: questa opzione è utilizzata per avviare la riproduzione di dati GNSS simulati
 - ▶ Sblocco funzioni: questa opzione è utilizzata per sbloccare funzioni avanzate




Figura 4-33: Opzioni della console



Info

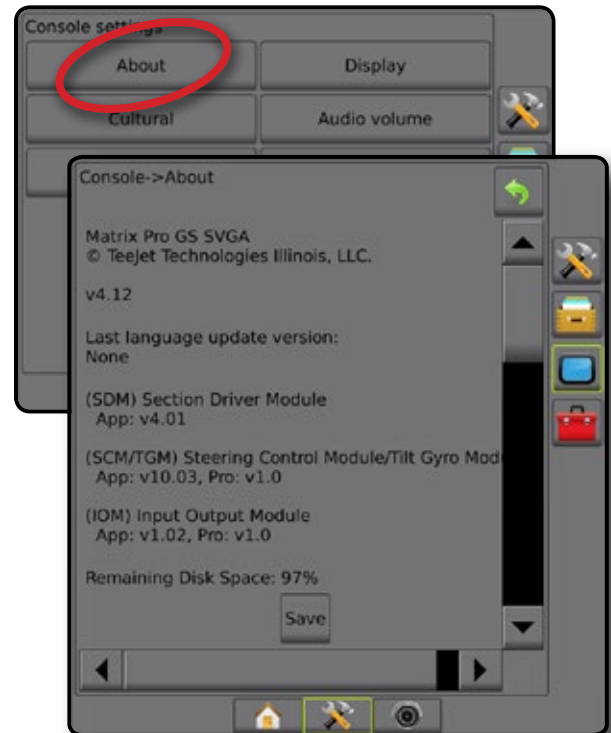
La schermata Info/Salva visualizza la versione del software del sistema e le versioni dei software dei moduli collegati al CAN bus.

Per aiutare l'operatore quando si verificano problemi di visualizzazione nel campo, si può utilizzare la funzione Salva per scaricare un file di testo contenente le informazioni sull'attuale software su un'unità USB e quindi inviare il file via e-mail all'assistenza tecnica.

1. Premere la scheda laterale CONSOLE .
2. Premere **Info**.
3. Selezionare tra:
 - ▶ Visualizza informazioni incluso numero di serie dell'unità, versione del software e moduli collegati
 - ▶ Con un'unità USB nella console, premere **Salva** per salvare le informazioni di Info nell'unità USB. Informazioni sulla versione salvate sull'unità USB confermerà il salvataggio.
4. Premere la freccia INDIETRO  o la scheda laterale CONSOLE  per tornare alla schermata iniziale delle Impostazioni console.

NOTA: l'opzione **Salva** non è disponibile per la selezione (appare grigia) fino a che non viene inserita correttamente un'unità USB.

Figura 4-34: Opzioni Info



Display

L'opzione Display è utilizzata per configurare lo schema colori e la luminosità LCD, definire la disponibilità della schermata e calibrare il touchscreen.




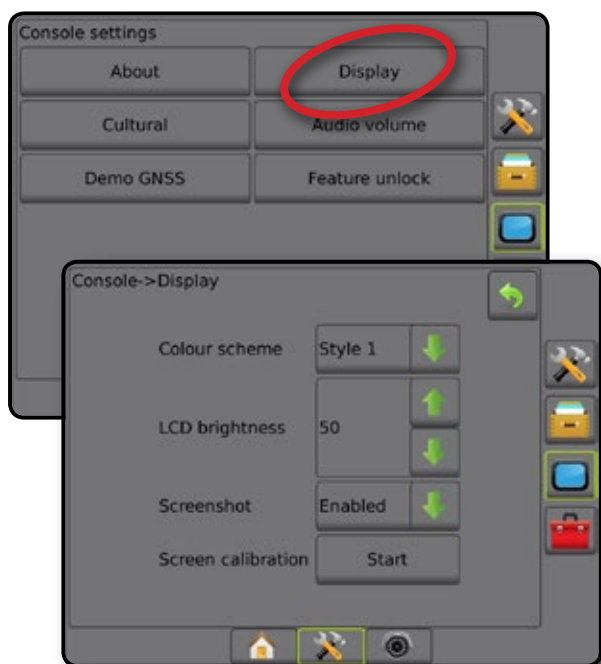
1. Premere la scheda laterale CONSOLE .
2. Premere **Display**.
3. Selezionare tra:
 - ▶ Schema colori: utilizzare questa opzione per selezionare lo schema colori più facilmente leggibile
 - ▶ Luminosità LCD: utilizzare questa opzione per regolare la luminosità del display della console
 - ▶ Schermata: utilizzare questa opzione per consentire il salvataggio delle schermate su un'unità USB
 - ▶ Calibrazione schermata: utilizzare questa opzione per effettuare una calibrazione del touchscreen
4. Premere la freccia INDIETRO  o la scheda laterale CONSOLE  per tornare alla schermata iniziale delle Impostazioni console.

Figura 4-35: Opzioni Display



Cultura

L'opzione Cultura è utilizzata per configurare le impostazioni delle unità di misura, della lingua e del fuso orario.




1. Premere la scheda laterale CONSOLE .
2. Premere **Cultura**.
3. Selezionare tra:
 - ▶ Unità: utilizzare questa opzione per definire le unità del sistema
 - ▶ Lingua: utilizzare questa opzione per definire la lingua del sistema
 - ▶ Fuso orario: utilizzare questa opzione per definire il fuso orario locale
4. Premere la freccia INDIETRO  o la scheda laterale CONSOLE  per tornare alla schermata iniziale delle Impostazioni console.

Figura 4-36: Opzioni Cultura



Volume

La funzione Volume regola il livello del volume degli altoparlanti.






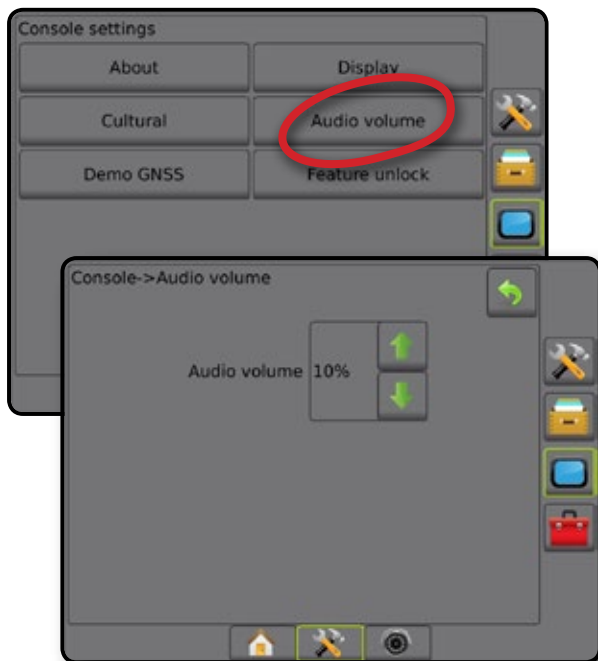
1. Premere la scheda laterale CONSOLE .
2. Premere **Volume**.
3. Premere:
 - ▶ Freccia SU  per aumentare il volume
 - ▶ Freccia GIÙ  per diminuire il volume
4. Premere la freccia INDIETRO  o la scheda laterale CONSOLE  per tornare alla schermata iniziale delle Impostazioni console.




Figura 4-37: Opzioni Volume



Demo GNSS

La funzione Demo GNSS è utilizzata per avviare la riproduzione di un segnale GNSS simulato.

AVVERTENZA! Questo strumento consente di disattivare le posizioni GNSS in arrivo e iniziare la riproduzione di dati simulati. È necessario riavviare la console per ripristinare il GNSS reale.

1. Premere la scheda laterale CONSOLE .
2. Premere **Demo GNSS**.
3. Premere **Avvio**.
4. Premere la freccia INDIETRO  o la scheda laterale CONSOLE  per tornare alla schermata iniziale delle Impostazioni console.

NOTA: è necessario riavviare la console per ripristinare il GNSS reale.

Figura 4-38: Demo GNSS



Riavvia demo GNSS

La demo del GNSS può essere riavviata.




1. Premere la scheda laterale CONSOLE .
2. Premere **Demo GNSS**.
3. Premere **Riavvio**.
4. Premere la freccia INDIETRO  o la scheda laterale CONSOLE  per tornare alla schermata iniziale delle Impostazioni console.

Figura 4-39: Riavvia demo GNSS



Sblocco funzioni

Lo Sblocco funzioni è utilizzato per sbloccare funzioni avanzate.

NOTA: il codice di sblocco è unico per ogni console. Rivolgersi al servizio clienti TeeJet Technologies. Una volta sbloccata, una funzione rimane tale fino a quando la console non viene completamente ripristinata.



1. Premere la scheda laterale CONSOLE .
2. Premere **Sblocco funzioni**.
3. Premere il pulsante della funzione bloccata  per la funzione bloccata:
 - ▶ BoomPilot per spanditore: utilizzare questa opzione per abilitare le opzioni di applicazione dello spanditore quando utilizzato con un attrezzo dello spanditore compatibile
 - ▶ FieldPilot Pro / UniPilot Pro: abilita le opzioni di Sterzo automatico quando si usa un SCM Pro
 - ▶ Regolazione della portata di terzi: utilizzare questa opzione per abilitare le opzioni di regolazione della portata quando utilizzato con un regolatore portata di terzi compatibile
4. Inserire un codice di sblocco se richiesto.
5. Riavviare la console.

Figura 4-40: Funzione sbloccata



STRUMENTI

La funzione Strumenti è utilizzata per caricare aggiornamenti del software per i dispositivi del sistema e per effettuare diverse operazioni su una calcolatrice o un convertitore di unità di misura.



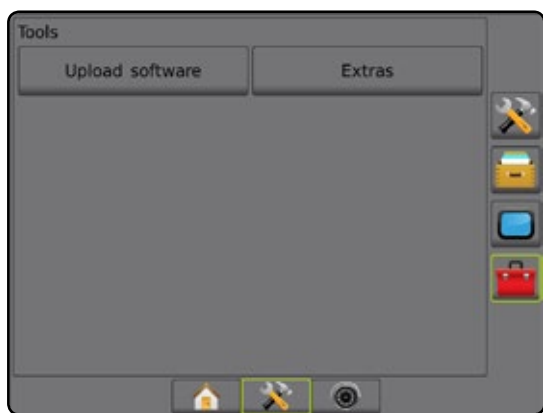
1. Premere la scheda di CONFIGURAZIONE SISTEMA  nella parte inferiore.
2. Premere la scheda laterale STRUMENTI .
3. Selezionare tra:
 - Carica software: utilizzare questa opzione per caricare gli aggiornamenti del software da un'unità USB per i dispositivi del sistema.
 - Extra: utilizzare questa opzione per accedere a Calcolatrice e Convertitore unità

Figura 4-41: Opzioni Strumenti



Carica software

La schermata Carica software è utilizzata per caricare gli aggiornamenti del software da un'unità USB per i dispositivi del sistema.

NOTA: la disponibilità di questa funzione varia in base alla versione del software.






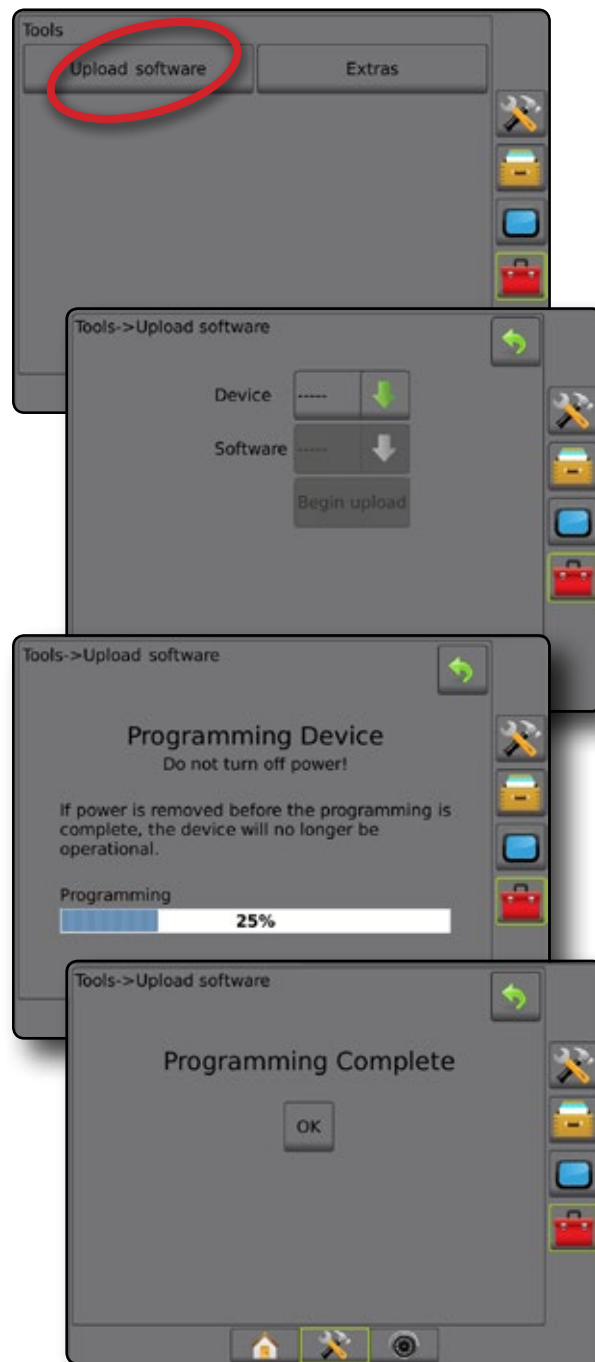
1. Premere la scheda laterale STRUMENTI .
2. Premere **Carica software**.
3. Inserire l'unità USB contenente gli aggiornamenti del software nella console.
4. Premere la freccia GIÙ dispositivo  e selezionare il dispositivo per il quale sarà aggiornato il software:
5. Premere la freccia SU software  e selezionare l'aggiornamento del software da caricare sul dispositivo.
6. Premere **Inizia caricamento**.
7. Quando richiesto, premere **OK**.
8. Premere la freccia INDIETRO  per tornare alla schermata Strumenti o la scheda laterale CONSOLE  per tornare alla schermata iniziale delle Impostazioni console.

Figura 4-42: Carica software



Extra


1. Premere la scheda laterale STRUMENTI .
2. Premere **Extra**.
3. Selezionare tra:
 - ▶ Calcolatrice: utilizzare questa opzione per effettuare calcoli matematici
 - ▶ Convertitore unità: utilizzare questa opzione per convertire unità relative all'area, alla lunghezza, al volume, alla pressione, alla massa, alla temperatura o a un angolo

Figura 4-43: Calcolatrice

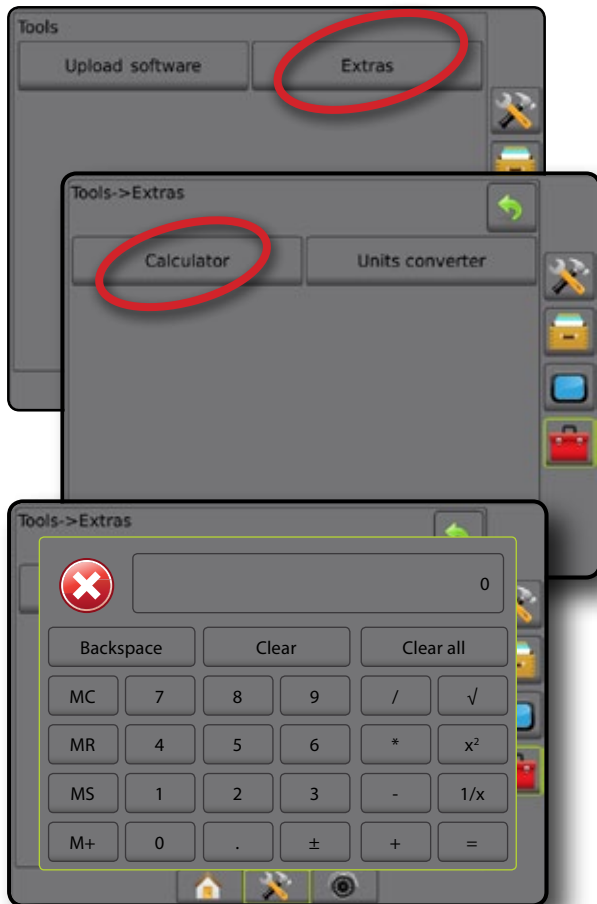
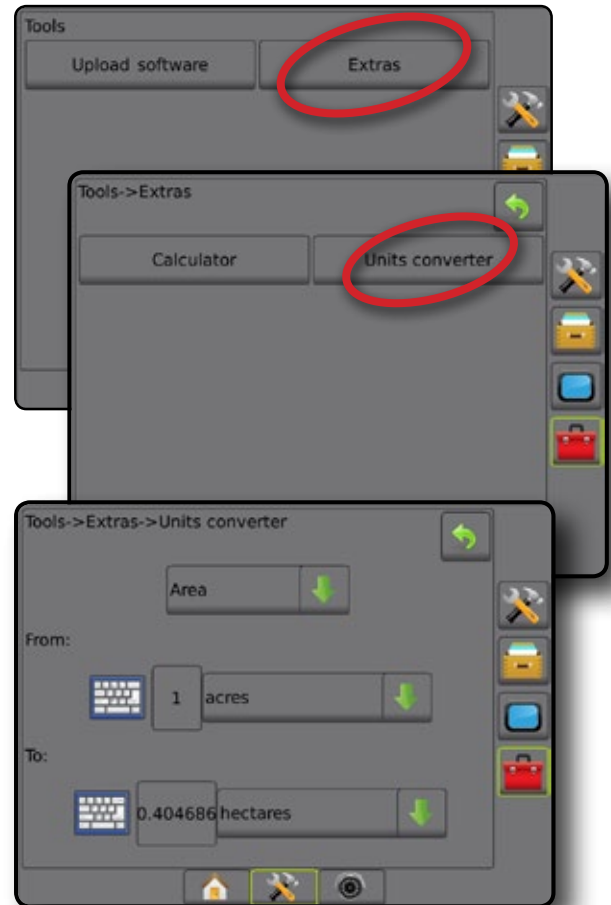


Figura 4-44: Convertitore unità



CAPITOLO 5 – CONFIGURAZIONE RICEVITORE GNSS

La funzione Configurazione ricevitore GNSS è utilizzata per configurare tipo GNSS, porta GNSS e PRN e altri parametri di GNSS, nonché per visualizzare le informazioni di stato GNSS.

Configurazione ricevitore GNSS

NOTA: queste impostazioni sono richieste per il funzionamento della regolazione della portata, dello sterzo assistito/auto-sterzata e del sensore di inclinazione, nonché per il funzionamento corretto dell'attrezzo.




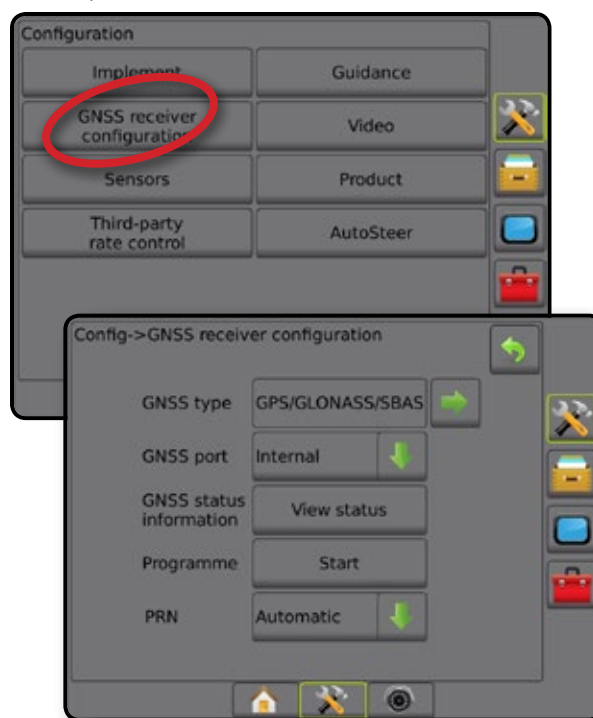
1. Premere la scheda laterale CONFIGURAZIONE .
2. Premere **Configurazione ricevitore GNSS**.
3. Selezionare tra:
 - ▶ Tipo GNSS: imposta l'accettazione delle trasmissioni da fonti GNSS: GPS, GLONASS o SBAS (con o senza DGPS richiesto).
 - ▶ Porta GNSS: imposta la porta di comunicazione GNSS: Interna o esterna
 - ▶ Informazioni di stato GNSS: visualizza le informazioni di cadenza di baud, stato cadenza di baud e stato GNSS correnti: GGA/VTG (trasmissione dati), numero di satelliti, HDOP, PRN, qualità GGA, ricevitore, versione del ricevitore, zona UTM e modello di correzione
 - ▶ Programma: consente di programmare direttamente il ricevitore GNSS attraverso un'interfaccia a riga di comando. Solo i tecnici dell'assistenza TeeJet devono usare questa funzione. L'uso è a proprio rischio!
 - ▶ PRN: seleziona il SBAS PRN che fornirà i dati per la correzione del differenziale GNSS. Impostare su **Automatico** per la selezione di PRN automatico.
 - ▶ PRN alternativo: quando PRN non è automatico, un secondo SBAS PRN alternativo fornirà un secondo set di dati per la correzione del differenziale GNSS
4. Premere la freccia INDIETRO  o la scheda laterale CONFIGURAZIONE  per tornare alla schermata principale Configurazione.

Figura 5-1: Opzioni GNSS

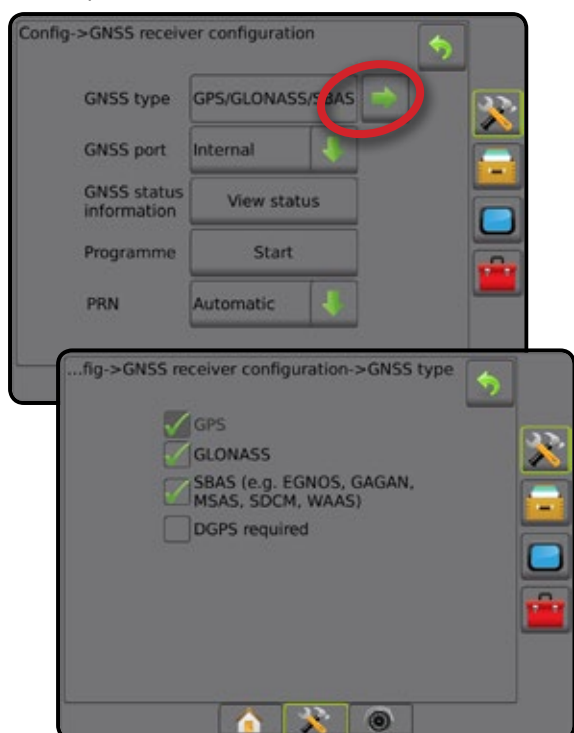


Tipo GNSS

Oltre ai segnali GPS, il tipo di GNSS può essere personalizzato in modo che accetti segnali di aumento provenienti da GNSS: segnali provenienti da SBAS corretti differenzialmente, segnali provenienti da GLONASS corretti differenzialmente o entrambi i tipi di segnale. Possono anche essere necessari segnali provenienti da DGPS.

1. Premere la freccia PAGINA SUCCESSIVA ➡ per accedere all'elenco delle opzioni.
2. Selezionare:
 - ▶ GPS: segnali non corretti dal sistema GPS
NOTA: GPS è sempre selezionato.
 - ▶ GLONASS: aggiunge segnali non corretti dal sistema GLONASS
 - ▶ SBAS (per es. EGNOS, GAGAN, MSAS, SDCM, WAAS): aggiunge segnali corretti differenzialmente dal sistema SBAS
 - ▶ DGPS richiesto: aggiunge segnali GPS differenzialmente corretti (anche SBAS deve essere selezionato)
NOTA: la console non consentirà la guida in modalità DGPS richiesta senza il segnale DGPS corretto.
3. Uscire da questa schermata per avviare l'inizializzazione del ricevitore GNSS. Ciò richiederà un minuto e la console non risponderà fino al completamento.

Figura 5-2: Tipo GNSS



Porta GNSS

La porta COM può essere impostata su "Interno" per utilizzare il ricevitore GNSS interno e per trasmettere verso l'esterno oppure su "Esterno" per ricevere i dati GNSS esterni.

1. Premere la freccia GIÙ ↓ per accedere all'elenco delle opzioni.
2. Selezionare:
 - ▶ Interno: utilizzare il GNSS interno e trasmettere all'esterno
 - ▶ Esterno: ricevere dati GNSS esterni

NOTA: utilizzare segnali come OmniSTAR HP/XP o RTK richiederà che la porta GNSS sia configurata su Esterno.

Figura 5-3: Porta GNSS



Requisiti minimi per la configurazione di un ricevitore esterno

Affinché il sistema Matrix Pro GS sia collegato e funzioni con un ricevitore GNSS esterno, devono essere soddisfatti i seguenti requisiti minimi per la configurazione.

Impostazioni porta seriale

Cadenza di baud:	non consentito sotto 38.400
Raccomandato	38.400, 56.000, 57.600, 76.800 o 115.200
FieldPilot Pro/ UniPilot Pro	115.200
Bit di dati:	8
Parità:	Nessuno
Bit di stop:	1

Requisiti per il collegamento della porta seriale

Cavo seriale RS-232 a 9 spine maschio

NOTA: potrebbe essere necessario un adattatore null-modem in base al polo esterno del ricevitore.

Stringhe NMEA

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

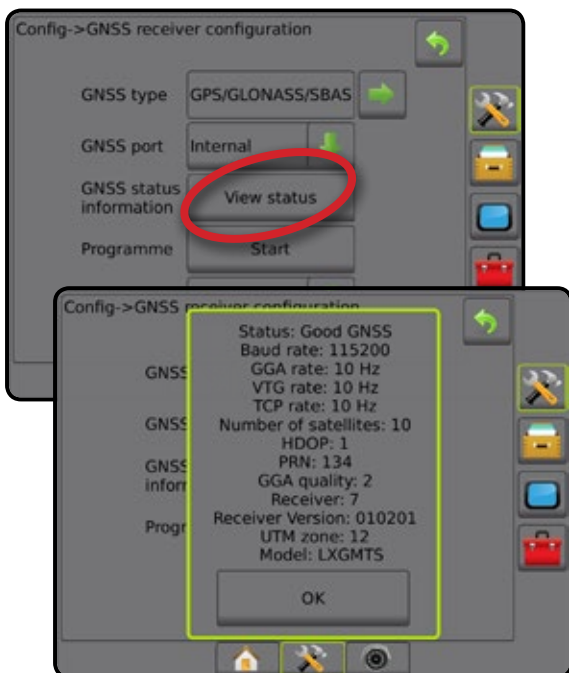
Informazioni di stato GNSS

La funzione Informazioni di stato GNSS mostra un'istantanea delle informazioni di stato GNSS correnti.

1. Premere **Visualizza stato**.
2. I dati di visualizzazione includono:
 - ◀ Cadenza di baud: lo stato corrente del GNSS
 - ◀ Stato cadenza di baud: la velocità con cui vengono trasmesse/comunicate le informazioni.
NOTA: affinché alcune versioni di software operino alla loro massima potenzialità potrebbe essere richiesta una cadenza di baud minima.
 - ◀ Valore dei dati GGA/VTG: il numero di posizioni GNSS al secondo.
 - ◀ Numero di satelliti: il numero di satelliti GNSS nella visualizzazione (ne sono richiesti almeno 4 per DGPS)
 - ◀ HDOP: una misura della forza geometrica del satellite nel piano orizzontale. È preferibile un valore HDOP inferiore a 2.
 - ◀ PRN: l'ID satellite DGPS corrente
 - ◀ Qualità GGA: l'indicatore della qualità corrente del segnale GNSS (vedere tabella dei requisiti GGA)
 - ◀ Ricevitore: l'indicatore corrente del ricevitore
 - ◀ Versione di ricevitore: la versione del software installato sul ricevitore
 - ◀ Zona UTM: zona dove si è attualmente situati (si veda "Coordinate e zone UTM" nel presente manuale)
 - ◀ Modello: i modelli di correzione disponibili da utilizzare con la configurazione del ricevitore corrente
3. Premere **OK** per tornare alla schermata di configurazione del ricevitore GNSS.

NOTA: se GNSS non è disponibile, tutte le voci saranno "non valide".

Figura 5-4: Informazioni di stato GNSS



Informazioni di stato GNSS sulle schermate Guida

Lo Stato GNSS mostra le informazioni relative allo stato GNSS attuale, tra cui velocità di trasmissione dei dati, numero di satelliti visibili, stato HDOP e PRN, ricevitore e versione, qualità e ID dei satelliti e zona UTM.

1. Premere l'icona STATO GNSS

Figura 5-5: Informazioni di stato GNSS delle schermate Guida



Requisiti GGA

La qualità GGA richiesta per poter operare con diversi tipi di segnale può variare. Si veda la tabella riportata sotto per i requisiti.

Servizio	Indicatore	Precisione
Solo GPS	1	<3 m
WAAS/EGNOS/Beacon	2	<1 m
RTK	4	4 cm
OmniSTAR HP/XP	5	10 cm
Glide/ClearPath	9	<1 m

Programma

La funzione Programma consente di programmare direttamente il ricevitore GNSS tramite un'interfaccia a riga di comando. Solo i tecnici dell'assistenza TeeJet devono usare questa funzione. L'uso è a proprio rischio!

1. Premere **Avvio**.
2. Regolare la programmazione come richiesto.

Figura 5-6: Programmazione ricevitore

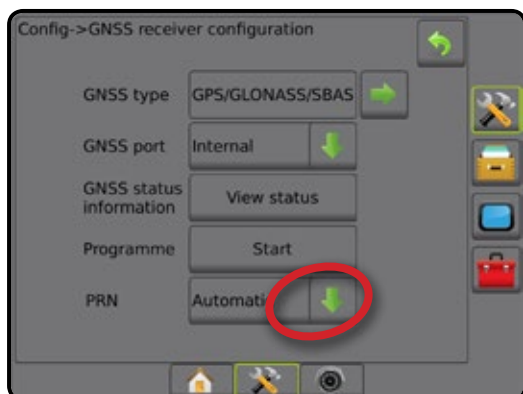


PRN

PRN seleziona il SBAS PRN che fornirà i dati per la correzione del differenziale GNSS.

1. Premere la freccia GIÙ ↓ per accedere all'elenco delle opzioni.
2. Selezionare:
 - ▶ Automatico: selezione PRN automatico
 - ▶ Numero: contattare il distributore locale per il numero associato alla sede di operazione

Figura 5-7: PRN

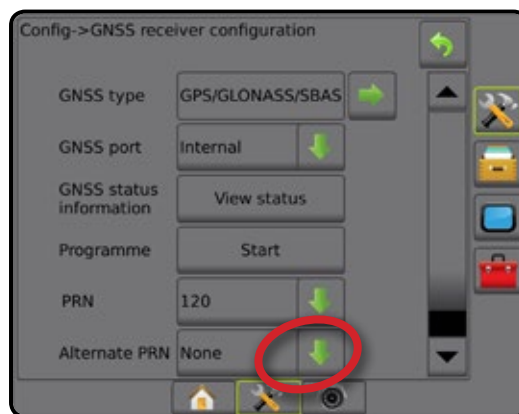


PRN alternativo

Quando PRN non è automatico, un secondo SBAS PRN alternativo fornirà un secondo set di dati per la correzione del differenziale GNSS.

1. Premere la freccia GIÙ ↓ per accedere all'elenco delle opzioni.
2. Selezionare:
 - ▶ Nessuno: nessun numero PRN alternativo
 - ▶ Numero: contattare il distributore locale per il numero associato alla sede di operazione

Figura 5-8: PRN alternativo



PRN non mostrato

Le opzioni PRN sono disponibili solo con il tipo SBAS GNSS selezionato.

Figura 5-9: PRN non mostrato



Glossario GNSS

INTRODUZIONE

HOME

SCHERMO INTERO

CONFIGURAZIONE

GNSS

ATTREZZO

GUIDA

REGOLAZIONE DELLA FORNITA

APPENDICE

Provider di servizi satellitari commerciali:

Un'altra fonte comune per segnali DGPS. Le informazioni per la correzione degli errori ottenute dalle stazioni radio di base vengono inviate a un satellite di telecomunicazioni (separato dai satelliti GPS) e trasmesse all'utente. Queste correzioni via satellite tendono ad avere una copertura più diffusa rispetto alle trasmissioni da ripetitori (collegamenti in FM) e la precisione del sistema non è molto influenzata dalla distanza dell'utente dai ricevitori della stazione di base. La maggior parte di questi provider di servizi richiede un canone di abbonamento per l'uso. Un provider comunemente noto è OmniSTAR®.

CORS (Continuously Operating Reference Station, Stazione permanente)/Rete RTK:

Una serie di stazioni di base sviluppata su una determinata regione geografica (ad esempio un intero stato/provincia) e collegata in rete tramite un computer centralizzato. Tali stazioni trasmettono dati di correzione RTK via Internet. Una rete CORS può essere di proprietà/gestione pubblica o privata e può offrire il segnale gratuitamente o richiedere un canone annuale di abbonamento. Effettuando l'accesso a una rete CORS attraverso una connessione cellulare, l'utente finale elimina la necessità di possedere una stazione di base.

GPS differenziale (DGPS):

Il modo più comune per correggere gli errori che si verificano normalmente con il GPS. Esempi di DGPS includono WAAS, EGNOS, OmniSTAR® e RTK.

EGNOS (European Geostationary Navigation Overlay Service, Sistema geostazionario europeo di navigazione di sovrapposizione):

Sistema satellitare di potenziamento (SBAS), sviluppato congiuntamente dall'Agenzia Spaziale Europea (ESA), dalla Comunità Europea e da EUROCONTROL. Il sistema può essere utilizzato gratuitamente e consente una correzione differenziale principalmente nel continente europeo. EGNOS offre un rilievo cinematico di 15-25 cm e precisioni di anno in anno di +/- 1 m.

GLONASS (Sistema satellitare globale di navigazione):

Sistema globale di navigazione satellitare sviluppato e gestito dal governo russo. Si compone di circa 24 satelliti che orbitano intorno alla terra continuamente. Mentre i primi ricevitori GNSS utilizzavano solo segnali GPS, molti dei ricevitori GNSS possono utilizzare segnali GPS e GLONASS; ciò ha aumentato efficacemente il numero totale di satelliti disponibili per l'uso.

GPS (Global Positioning System, Sistema di posizionamento globale):

Nome della rete di navigazione satellitare del Dipartimento della Difesa degli Stati Uniti. Si compone di circa 30 satelliti che orbitano intorno alla terra continuamente. Il termine è usato anche per indicare qualsiasi dispositivo con funzionalità dipendenti da satelliti di navigazione.

NTRIP (rete di trasporto di RTCM tramite protocollo Internet):

Un'applicazione basata su Internet che rende disponibili i dati di correzione RTCM dalle stazioni CORS a chiunque abbia una connessione Internet e le appropriate credenziali di accesso al server NTRIP. Utilizza in genere un collegamento cellulare per accedere a Internet e al server NTRIP.

Spostamento del GPS:

Cambiamento di posizione che può essere causato da cambiamenti nella costellazione dei satelliti, da attività svolte vicino ad alberi o ad altri ostacoli e da errori dell'orologio satellitare. La correzione RTK è raccomandata per applicazioni sul campo dove gli effetti della deriva GPS devono essere ridotti al minimo.

GNSS (Sistema satellitare globale di navigazione):

Un termine generale che si riferisce a un sistema multiplo di navigazione satellitare utilizzato da un ricevitore per calcolare la propria posizione. Esempi di tali sistemi sono: GPS, sviluppato dagli Stati Uniti e GLONASS, sviluppato dalla Russia. Altri sistemi in corso di sviluppo includono Galileo da parte dell'Unione Europea e Compass da parte della Cina. I ricevitori GNSS della nuova generazione sono stati progettati per utilizzare più segnali GNSS (come il GPS e GLONASS). In base alla costellazione e ai livelli di precisione desiderati, le prestazioni del sistema possono essere migliorate tramite l'accesso a un maggior numero di satelliti.

RTK (Real Time Kinematic, Cinematica in tempo reale):

Attualmente il più accurato sistema di correzione GPS disponibile che utilizza una stazione terrestre di riferimento situata relativamente vicino al ricevitore GPS. RTK è in grado di fornire un rilievo cinematico di un pollice/un centimetro e garantisce anche la stabilità di posizione di anno in anno. Gli utenti RTK possono disporre di stazioni di base specifiche, iscriversi alle reti RTK o utilizzare CORS.

SBAS (Satellite Based Augmentation System, Sistema satellitare di posizionamento):

Un termine generale che si riferisce a qualsiasi sistema satellitare di correzione differenziale. Esempi di SBAS includono: WAAS negli Stati Uniti, EGNOS in Europa e MSAS in Giappone. In futuro si prevede l'estensione della copertura dello SBAS per altre regioni del mondo.

WAAS (Wide Area Augmentation System, Sistema di potenziamento a copertura allargata):

Servizio satellitare di correzione sviluppato dalla Federal Aviation Administration (FAA). È gratuito ed è disponibile in tutto il territorio degli Stati Uniti e in parte del Canada e del Messico. WAAS offre una precisione tra passate consecutive di 15-25 cm; tuttavia, la precisione di anno in anno sarà compresa nel range di +/- 1 m.

CAPITOLO 6 – CONFIGURAZIONE ATTREZZO

Configurazione attrezzo è utilizzata per stabilire le varie impostazioni associate a modalità rettilineo, modalità spanditore e modalità sfalsata.

Le impostazioni varieranno in base alla disponibilità o meno di un controllo sezione: SmartCable, Modulo di attivazione sezioni (SDM) o Modulo funzionamento interruttore (SFM).

TIPO DI ATTREZZO

Tipo attrezzo definisce il modello di applicazione che si avvicina maggiormente al sistema in uso.

- In modalità Rettilineo: le sezioni della barra non hanno lunghezza e si trovano su una linea a distanza fissa dall'antenna
- In modalità spanditore: una linea virtuale viene creata in linea con i dischi di erogazione da cui la sezione o le sezioni di applicazione possono variare in lunghezza e possono essere a distanze diverse dalla linea (la disponibilità dipende dalle apparecchiature specifiche del sistema)
- In modalità sfalsata: una linea virtuale viene creata in linea con la sezione 1 da cui la sezione o le sezioni di applicazione non hanno lunghezza e possono essere a distanze diverse dalla linea (la disponibilità dipende dalle apparecchiature specifiche del sistema)

Figura 6-1: Tipo attrezzo – Rettilineo

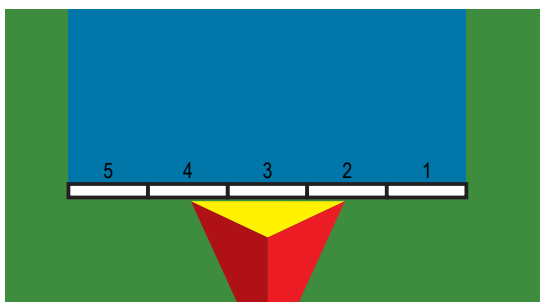


Figura 6-2: Tipo attrezzo – Spanditore

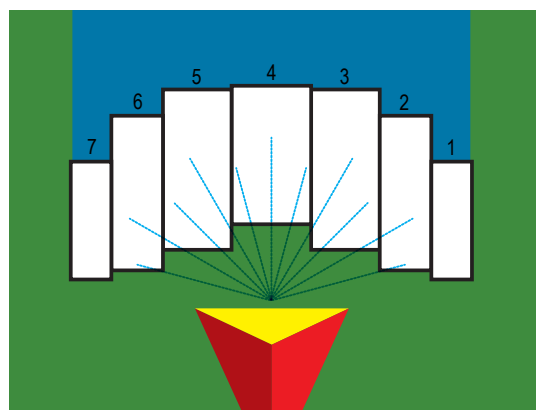
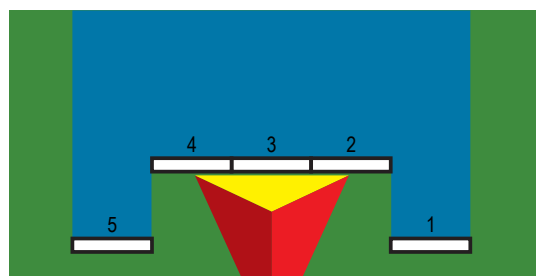


Figura 6-3: Tipo attrezzo – Sfalsato



Numeri di sezione

Le sezioni sono numerate da sinistra a destra osservando la macchina nella direzione di avanzamento.

In rettilineo

Le sezioni della barra non hanno lunghezza e si trovano su una linea a distanza fissa dalla linea.

Sezione singola

Nessun controllo sezione è disponibile sul sistema.

1. Selezionare il tipo attrezzo **Rettilineo** sulla schermata Attrezzo.
2. Premere la freccia PAGINA SUCCESSIVA di Tipo attrezzo ➡.
3. Selezionare tra:
 - ▶ Direzione in lineadiretta attrezzo ❶: utilizzare questa opzione per selezionare la collocazione dell'attrezzo di fronte o dietro l'antenna GNSS mentre il veicolo si sposta in direzione di avanzamento
 - ▶ Distanza in lineadiretta attrezzo ❶: utilizzare questa opzione per definire la distanza in linea dall'antenna GNSS all'attrezzo.
 - ▶ Direzione decentrata laterale attrezzo ❷: utilizzare questa opzione per selezionare la direzione laterale dalla linea centrale della macchina al centro dell'attrezzo osservando la macchina nella direzione di avanzamento
 - ▶ Distanza decentrata laterale attrezzo ❷: utilizzare questa opzione per definire la distanza laterale dalla linea centrale della macchina al centro dell'attrezzo
4. Premere la freccia INDIETRO ↶ per tornare alla schermata Attrezzo o alla scheda laterale CONFIGURAZIONE 🔧 per tornare alla schermata principale Configurazione.

Figura 6-4: Sezione singola

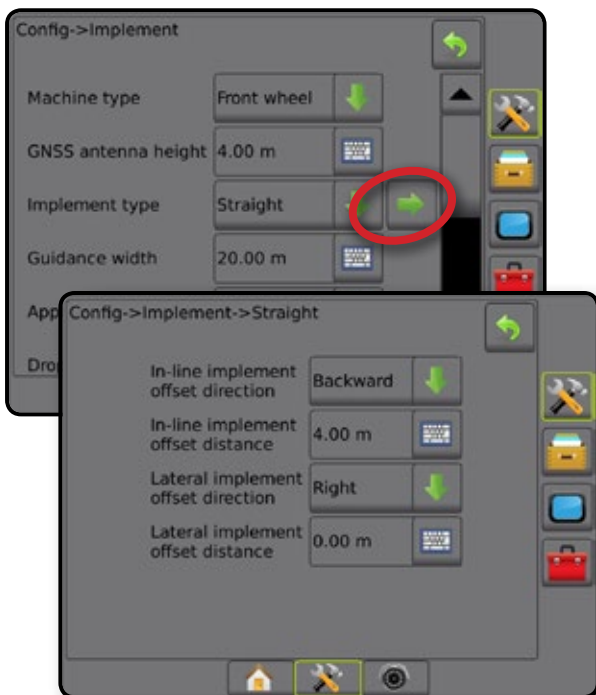
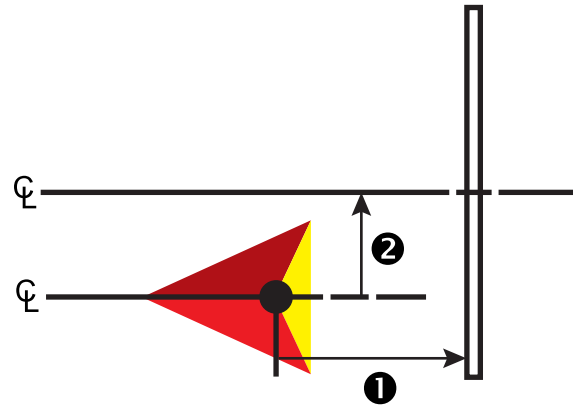


Figura 6-5: Direzioni e distanze di spostamento



Sezioni multiple

Il controllo sezione è disponibile (SmartCable, Modulo di attivazione sezioni (SDM), Modulo funzionamento interruttore (SFM) o ISOBUS).

1. Selezionare il tipo attrezzo **Rettilineo** sulla schermata Attrezzo.
2. Premere la freccia PAGINA SUCCESSIVA di Tipo attrezzo ➡.
3. Selezionare tra:
 - ▶ Direzione in lineadiretta attrezzo ❶: utilizzare questa opzione per selezionare la collocazione dell'attrezzo di fronte o dietro l'antenna GNSS mentre il veicolo si sposta in direzione di avanzamento
 - ▶ Distanza in lineadiretta attrezzo ❶: utilizzare questa opzione per definire la distanza in linea dall'antenna GNSS all'attrezzo.
 - ▶ Direzione decentrata laterale attrezzo ❷: utilizzare questa opzione per selezionare la direzione laterale dalla linea centrale della macchina al centro dell'attrezzo osservando la macchina nella direzione di avanzamento
 - ▶ Distanza decentrata laterale attrezzo ❷: utilizzare questa opzione per definire la distanza laterale dalla linea centrale della macchina al centro dell'attrezzo
 - ▶ Sovrapponi: utilizzare questa opzione per definire il valore di sovrapposizione consentito quando si usa il controllo automatico della sezione della barra
 - ▶ Temporizzazione di funzionamento: utilizzare questa opzione per impostare il momento in cui la sezione si attiva quando si entra in un'area non trattata
 NOTA: se l'applicazione si attiva troppo presto quando si entra in un'area non trattata, diminuire la temporizzazione di funzionamento. Se l'applicazione si attiva troppo tardi, aumentare la temporizzazione di funzionamento.
 - ▶ Temporizzazione di arresto: utilizzare questa opzione per impostare il momento in cui la sezione si disattiva quando si entra in un'area trattata
 NOTA: se l'applicazione si disattiva troppo presto quando si entra in un'area non trattata, diminuire la temporizzazione di arresto. Se l'applicazione si disattiva troppo tardi, aumentare la temporizzazione di arresto.



4. Premere la freccia INDIETRO  per tornare alla schermata Attrezzo o alla scheda laterale CONFIGURAZIONE  per tornare alla schermata principale Configurazione.

Figura 6-6: Sezioni multiple

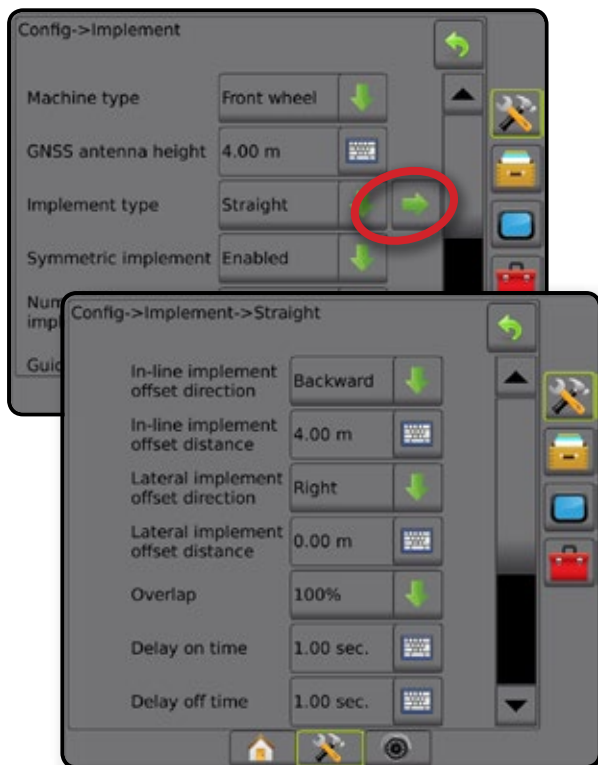


Figura 6-7: Direzioni e distanze di spostamento

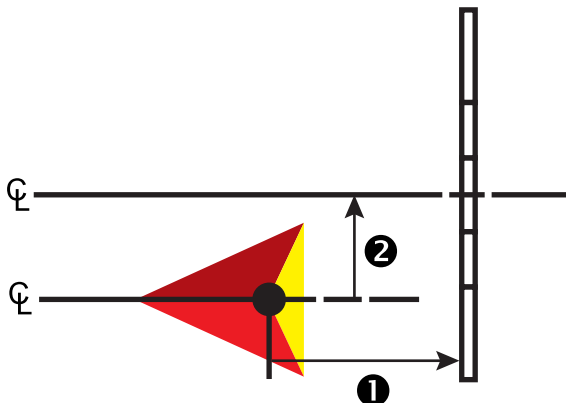
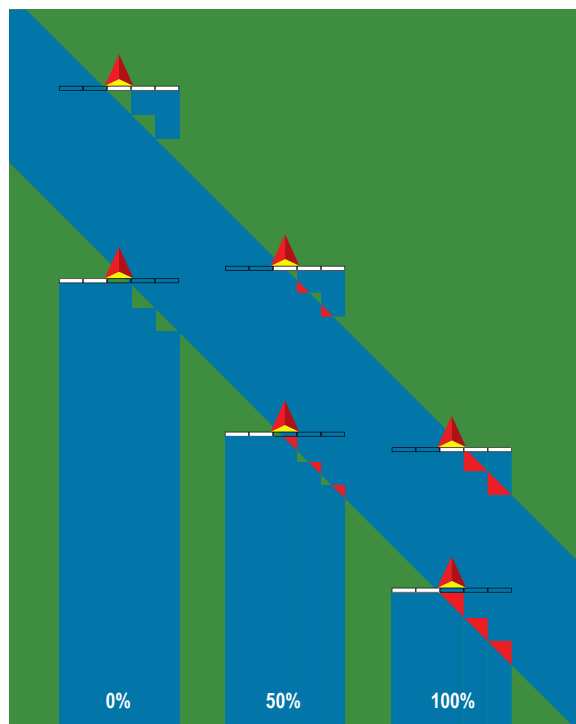


Figura 6-8: Sovrapposti




Spanditore – TeeJet

Una linea virtuale viene creata in linea con i dischi di erogazione da cui la sezione o le sezioni di applicazione possono variare in lunghezza e possono essere a distanze diverse dalla linea (la disponibilità dipende dalle apparecchiature specifiche del sistema).

Sezione singola

Nessun controllo sezione è disponibile sul sistema.

1. Selezionare tipo attrezzo **Spanditore** nella schermata Attrezzo.
2. Premere la freccia PAGINA SUCCESSIVA di Tipo attrezzo .
3. Selezionare tra:
 - ▶ Tipo di configurazione: utilizzare questa opzione per selezionare il tipo di spanditore **TeeJet**
 - ▶ Distanza tra antenna e disco ①: utilizzare questa opzione per definire la distanza dall'antenna GNSS ai dischi o al meccanismo di dispersione
 - ▶ Direzione decentrata laterale attrezzo ②: utilizzare questa opzione per selezionare la direzione laterale dalla linea centrale della macchina al centro dell'attrezzo osservando la macchina nella direzione di avanzamento
 - ▶ Distanza decentrata laterale attrezzo ②: utilizzare questa opzione per definire la distanza laterale dalla linea centrale della macchina al centro dell'attrezzo
 - ▶ Distanza decentrata nello spargimento ③: utilizzare questa opzione per impostare la distanza tra i dischi o il meccanismo di dispersione e il punto in cui il prodotto tocca inizialmente il suolo per la sezione
 - ▶ Lunghezza di spargimento ④: utilizzare questa opzione per impostare la lunghezza di applicazione per la sezione



4. Premere la freccia INDIETRO  per tornare alla schermata Attrezzo o alla scheda laterale CONFIGURAZIONE  per tornare alla schermata principale Configurazione.

Figura 6-9: Sezione singola

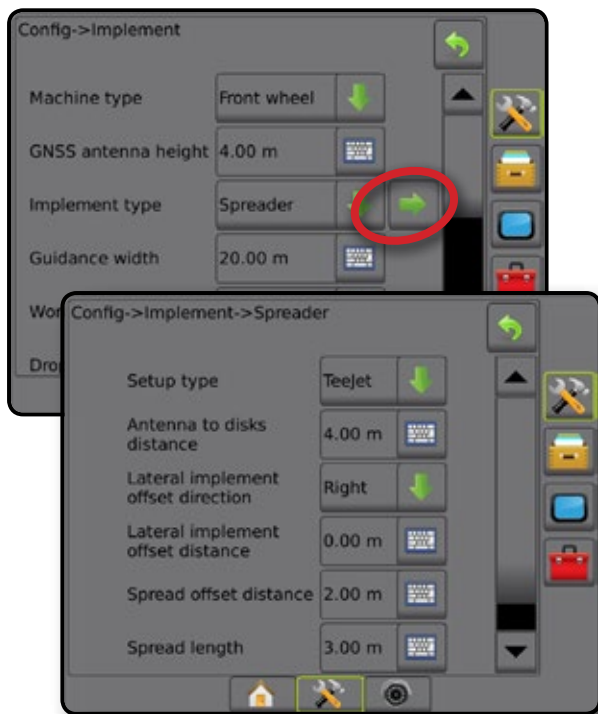


Figura 6-10: Distanze e lunghezze

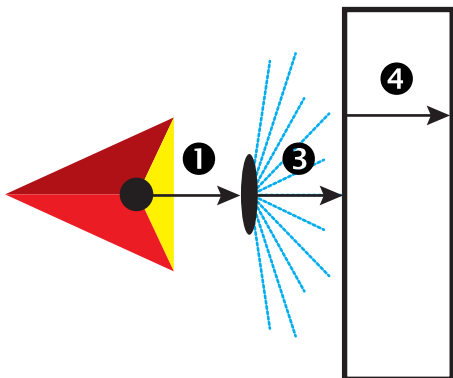
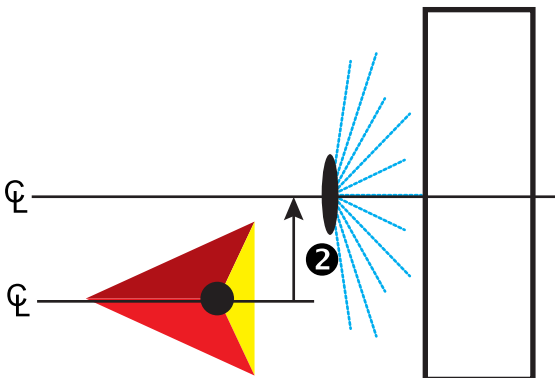



Figura 6-11: Direzione e distanza di spostamento laterale



Sezioni multiple

Il controllo sezione è disponibile (SmartCable, Modulo di attivazione sezioni (SDM), Modulo funzionamento interruttore (SFM) o ISOBUS).

1. Selezionare tipo attrezzo **Spanditore** nella schermata Attrezzo.
2. Premere la freccia PAGINA SUCCESSIVA di Tipo attrezzo .
3. Selezionare tra:

- ▶ Tipo di configurazione: utilizzare questa opzione per selezionare il tipo di spanditore **TeeJet**
- ▶ Distanza tra antenna e disco ❶: utilizzare questa opzione per definire la distanza dall'antenna GNSS ai dischi o al meccanismo di dispersione
- ▶ Direzione decentrata laterale attrezzo ❷: utilizzare questa opzione per selezionare la direzione laterale dalla linea centrale della macchina al centro dell'attrezzo osservando la macchina nella direzione di avanzamento
- ▶ Distanza decentrata laterale attrezzo ❷: utilizzare questa opzione per definire la distanza laterale dalla linea centrale della macchina al centro dell'attrezzo
- ▶ Sovrapposti: utilizzare questa opzione per definire il valore di sovrapposizione consentito quando si usa il controllo automatico della sezione della barra
- ▶ Temporizzazione di funzionamento: utilizzare questa opzione per impostare il momento in cui la sezione si attiva quando si entra in un'area non trattata

NOTA: se l'applicazione si attiva troppo presto quando si entra in un'area non trattata, diminuire la temporizzazione di funzionamento. Se l'applicazione si attiva troppo tardi, aumentare la temporizzazione di funzionamento.

- ▶ Temporizzazione di arresto: utilizzare questa opzione per impostare il momento in cui la sezione si disattiva quando si entra in un'area trattata

NOTA: se l'applicazione si disattiva troppo presto quando si entra in un'area non trattata, diminuire la temporizzazione di arresto. Se l'applicazione si disattiva troppo tardi, aumentare la temporizzazione di arresto.

- ▶ Distanza decentrata nello spargimento ❸: utilizzare questa opzione per impostare la distanza tra i dischi o il meccanismo di dispersione e il punto in cui la poltiglia tocca inizialmente il suolo per la Sezione 1.
- ▶ Disassamenti sezione ❹: utilizzare questa opzione per impostare la distanza di spostamento dalla Sezione 1 (la linea di spostamento dello spargimento) al bordo di attacco di ciascuna sezione. La Sezione 1 è sempre pari a 0. Tutte le altre sezioni possono essere a distanze diverse.
- ▶ Lunghezze sezione ❺: utilizzare questa opzione per impostare la lunghezza di applicazione in ciascuna sezione. Ciascuna sezione può avere lunghezza diversa.

NOTA: le sezioni sono numerate da sinistra a destra osservando la macchina nella direzione di avanzamento.



4. Premere la freccia INDIETRO  per tornare alla schermata Attrezzo o alla scheda laterale CONFIGURAZIONE  per tornare alla schermata principale Configurazione.

Figura 6-12: Sezioni multiple

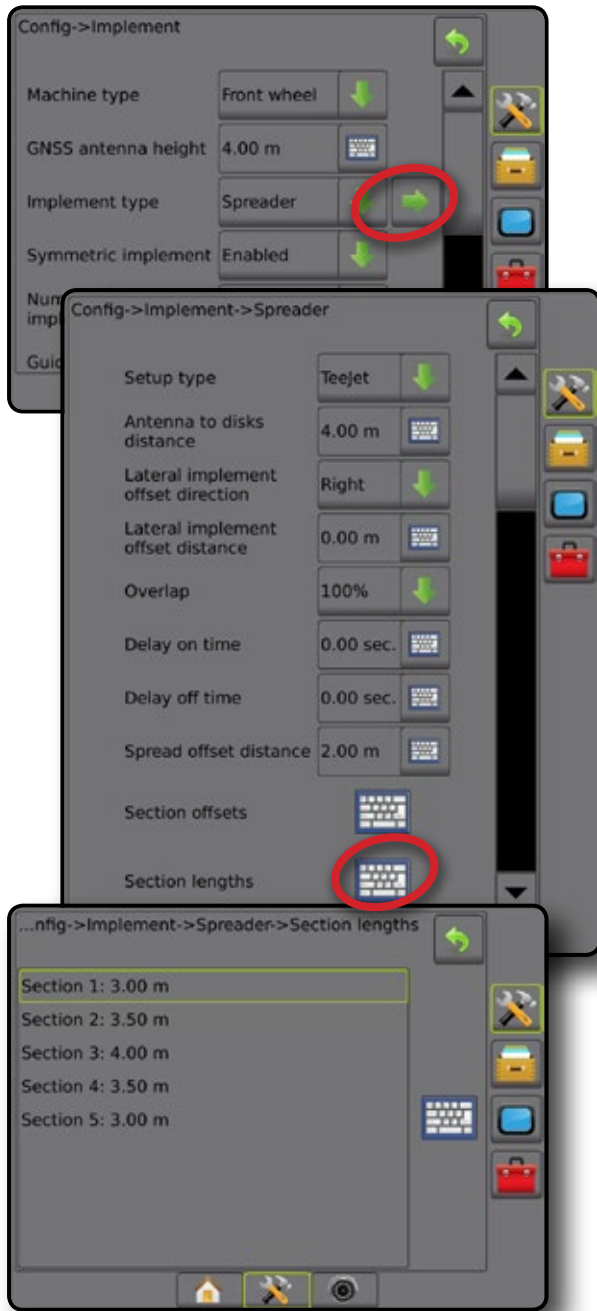


Figura 6-13: Distanze e lunghezze

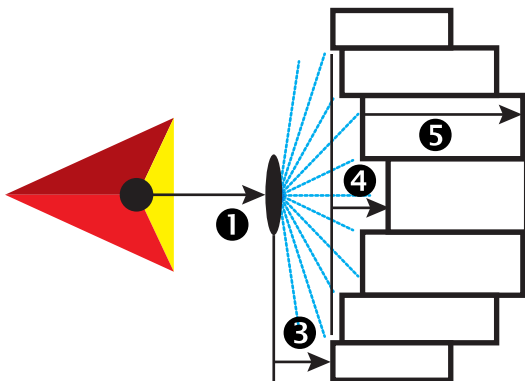


Figura 6-14: Direzione e distanza di spostamento laterale

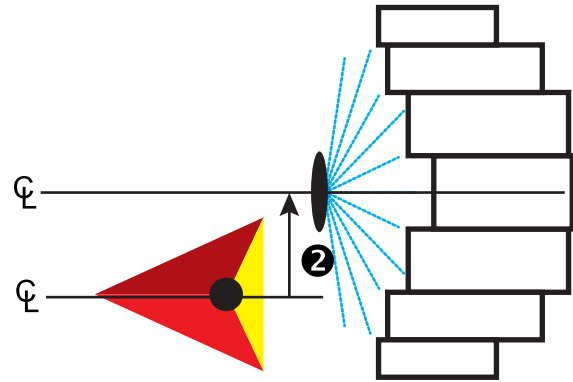
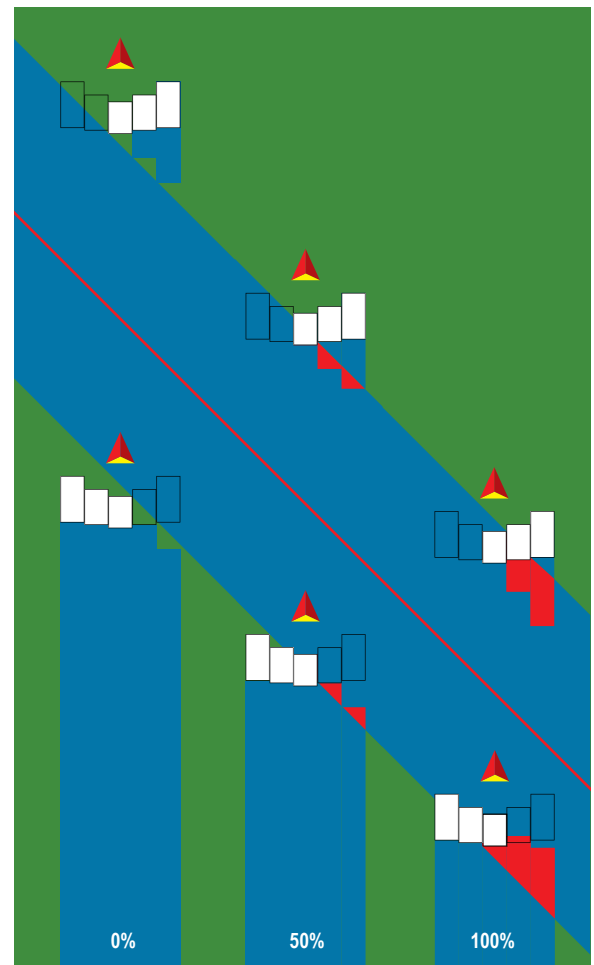


Figura 6-15: Sovrapposti



Spanditore – OEM

Una linea virtuale viene creata in linea con i dischi di erogazione da cui la sezione o le sezioni di applicazione possono variare in lunghezza e possono essere a distanze diverse dalla linea.

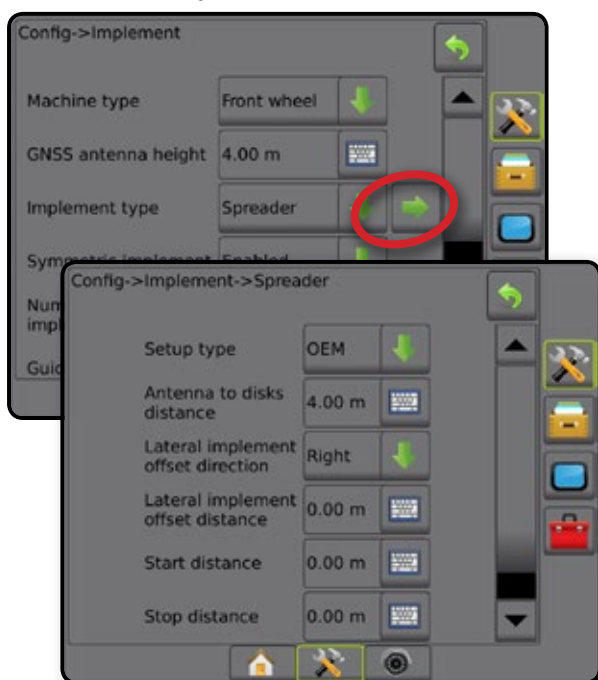
Sezione singola

Nessun controllo sezione è disponibile sul sistema.

1. Selezionare tipo attrezzo **Spanditore** nella schermata Attrezzo.
2. Premere la freccia PAGINA SUCCESSIVA di Tipo attrezzo ➡.
3. Selezionare tra:
 - ▶ Tipo di configurazione: utilizzare questa opzione per selezionare il tipo di spanditore **OEM**
 - ▶ Distanza tra antenna e disco: utilizzare questa opzione per definire la distanza dall'antenna GNSS ai dischi o al meccanismo di dispersione
 - ▶ Direzione decentrata laterale attrezzo: utilizzare questa opzione per selezionare la direzione laterale dalla linea centrale della macchina al centro dell'attrezzo osservando la macchina nella direzione di avanzamento
 - ▶ Distanza decentrata laterale attrezzo: utilizzare questa opzione per definire la distanza laterale dalla linea centrale della macchina al centro dell'attrezzo
 - ▶ Distanza iniziale: utilizzare questa opzione per impostare la distanza iniziale quando si esce da un'area trattata (per il valore, consultare il produttore dello spanditore)
 - ▶ Distanza di fine: utilizzare questa opzione per impostare la distanza di fine quando si entra in un'area trattata (per il valore, consultare il produttore dello spanditore)

NOTA: consultare il produttore dello spanditore per le distanze iniziale e di fine.
4. Premere la freccia INDIETRO ⬅ per tornare alla schermata Attrezzo o alla scheda laterale CONFIGURAZIONE 🛠 per tornare alla schermata principale Configurazione.

Figura 6-16: Sezione singola



Sezioni multiple

Il controllo sezione è disponibile (SmartCable, Modulo di attivazione sezioni (SDM), Modulo funzionamento interruttore (SFM) o ISOBUS).

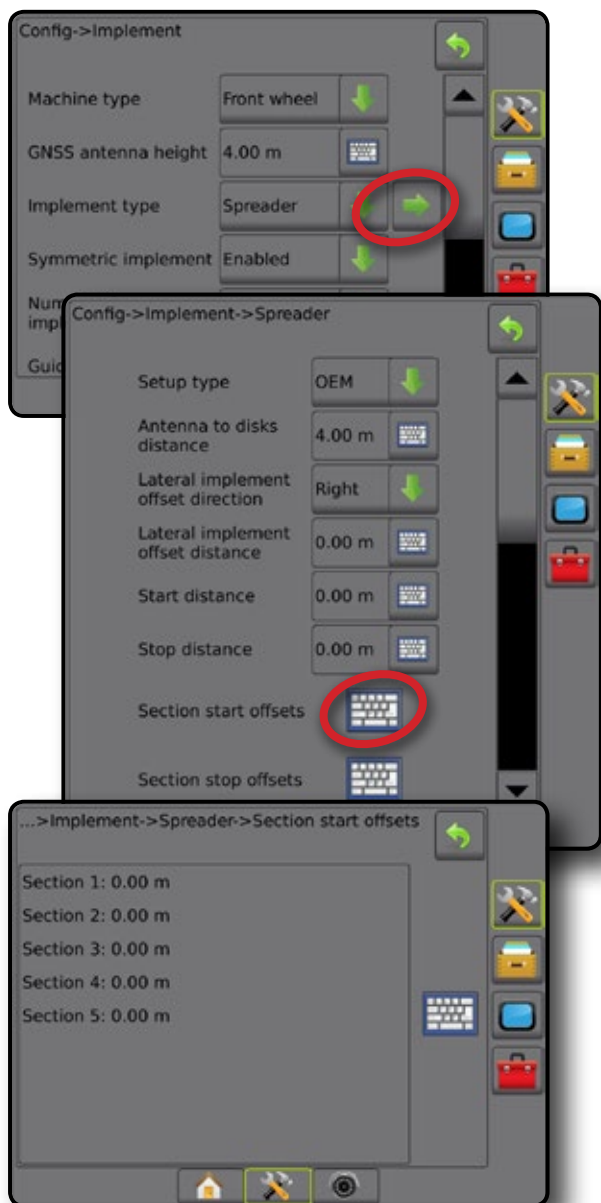
1. Selezionare tipo attrezzo **Spanditore** nella schermata Attrezzo.
2. Premere la freccia PAGINA SUCCESSIVA di Tipo attrezzo ➡.
3. Selezionare tra:
 - ▶ Tipo di configurazione: utilizzare questa opzione per selezionare il tipo di spanditore **OEM**
 - ▶ Distanza tra antenna e disco: utilizzare questa opzione per definire la distanza dall'antenna GNSS ai dischi o al meccanismo di dispersione
 - ▶ Direzione decentrata laterale attrezzo: utilizzare questa opzione per selezionare la direzione laterale dalla linea centrale della macchina al centro dell'attrezzo osservando la macchina nella direzione di avanzamento
 - ▶ Distanza decentrata laterale attrezzo: utilizzare questa opzione per definire la distanza laterale dalla linea centrale della macchina al centro dell'attrezzo
 - ▶ Distanza iniziale: utilizzare questa opzione per impostare la distanza iniziale quando si esce da un'area trattata (per il valore, consultare il produttore dello spanditore)
 - ▶ Distanza di fine: utilizzare questa opzione per impostare la distanza di fine quando si entra in un'area trattata (per il valore, consultare il produttore dello spanditore)

NOTA: consultare il produttore dello spanditore per le distanze iniziale e di fine.
- ▶ Spostamento inizio sezione: utilizzare questa opzione per impostare la distanza di spostamento dalla Sezione 1 al bordo di attacco di ciascuna sezione. La Sezione 1 è sempre pari a 0. Tutte le altre sezioni possono essere a distanze diverse.
- ▶ Spostamento arresto sezione: utilizzare questa opzione per impostare la distanza di spostamento dalla Sezione 1 al bordo di uscita di ciascuna sezione. Ogni sezione può essere a una distanza diversa.

NOTA: consultare il produttore dello spanditore per i valori di spostamento di inizio e arresto sezione. Le sezioni sono numerate da sinistra a destra osservando la macchina nella direzione di avanzamento.

4. Premere la freccia INDIETRO ⬅ per tornare alla schermata Attrezzo o alla scheda laterale CONFIGURAZIONE 🛠 per tornare alla schermata principale Configurazione.

Figura 6-17: Sezioni multiple



Sfalsato

Una linea virtuale viene creata in linea con la Sezione 1 da cui la sezione o le sezioni di applicazione non hanno lunghezza e possono essere a distanze diverse dall'antenna.

Sezioni multiple

Il controllo sezione è disponibile (SmartCable, Modulo di attivazione sezioni (SDM), Modulo funzionamento interruttore (SFM) o ISOBUS).

1. Selezionare il tipo attrezzo **Sfalsato** sulla schermata Attrezzo.
2. Premere la freccia PAGINA SUCCESSIVA di Tipo attrezzo ➡.
3. Selezionare tra:

- ▶ Direzione in lineadiretta di sezione 1 ❶: utilizzare questa opzione per selezionare se la Sezione 1 (il punto zero dei disassamenti sezione) è situata davanti o dietro l'antenna GNSS quando il veicolo si sposta in direzione di avanzamento
- ▶ Distanza in lineadiretta di sezione 1 ❶: utilizzare questa opzione per definire la distanza in linea dall'antenna GNSS alla Sezione 1 (il punto zero dei disassamenti sezione)
- ▶ Direzione decentrata laterale attrezzo ❷: utilizzare questa opzione per selezionare la direzione laterale dalla linea centrale della macchina al centro dell'attrezzo osservando la macchina nella direzione di avanzamento
- ▶ Distanza decentrata laterale attrezzo ❷: utilizzare questa opzione per definire la distanza laterale dalla linea centrale della macchina al centro dell'attrezzo
- ▶ Sovrapposti: utilizzare questa opzione per definire il valore di sovrapposizione consentito quando si usa il controllo automatico della sezione della barra
- ▶ Temporizzazione di funzionamento: utilizzare questa opzione per impostare il momento in cui la sezione si attiva quando si entra in un'area non trattata

NOTA: se l'applicazione si attiva troppo presto quando si entra in un'area non trattata, diminuire la temporizzazione di funzionamento. Se l'applicazione si attiva troppo tardi, aumentare la temporizzazione di funzionamento.

- ▶ Temporizzazione di arresto: utilizzare questa opzione per impostare il momento in cui la sezione si disattiva quando si entra in un'area trattata

NOTA: se l'applicazione si disattiva troppo presto quando si entra in un'area non trattata, diminuire la temporizzazione di arresto. Se l'applicazione si disattiva troppo tardi, aumentare la temporizzazione di arresto.

- ▶ Disassamenti sezione ❸: utilizzare questa opzione per impostare la distanza di spostamento dalla Sezione 1 (la linea della Distanza in lineadiretta di sezione 1) a ogni sezione. Un valore spostamento positivo sposta la sezione dietro la Sezione 1. Un valore spostamento negativo sposta la sezione davanti la Sezione 1. La Sezione 1 è sempre pari a 0. Tutte le altre sezioni possono essere a distanze diverse.

4. Premere la freccia INDIETRO ⬅ per tornare alla schermata Attrezzo o alla scheda laterale CONFIGURAZIONE 🛠 per tornare alla schermata principale Configurazione.

Figura 6-18: Sezioni multiple

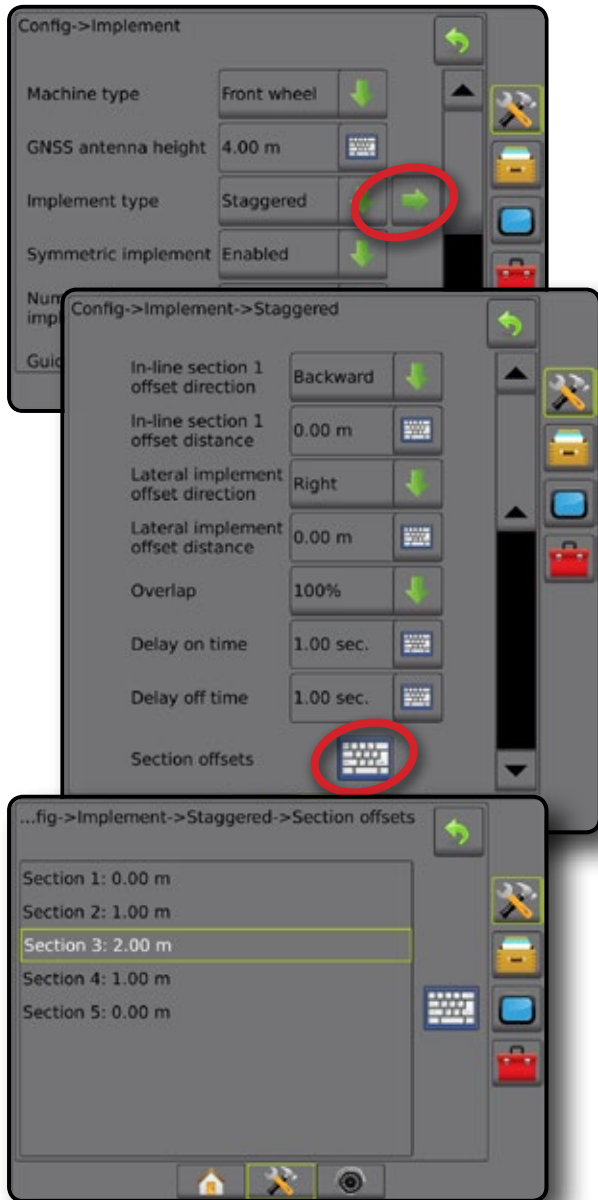


Figura 6-19: Direzioni e distanze di spostamento – dietro la sezione 1

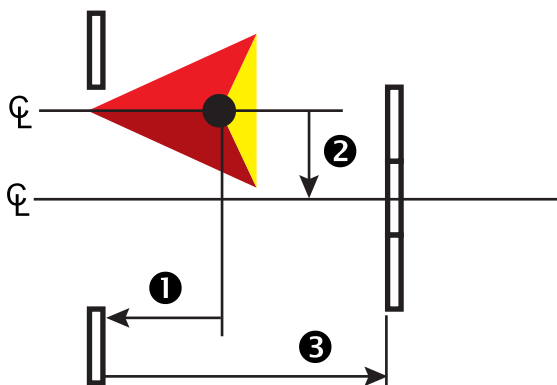


Figura 6-20: Direzioni e distanze di spostamento – davanti la sezione 1

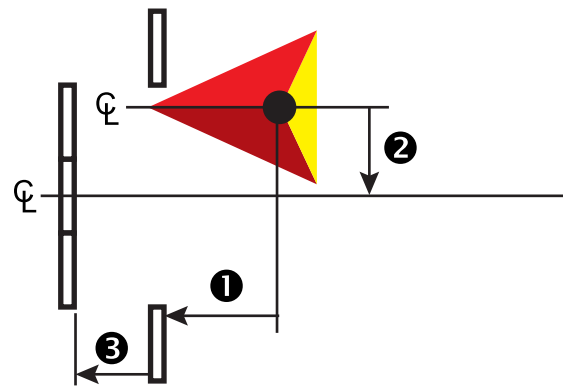
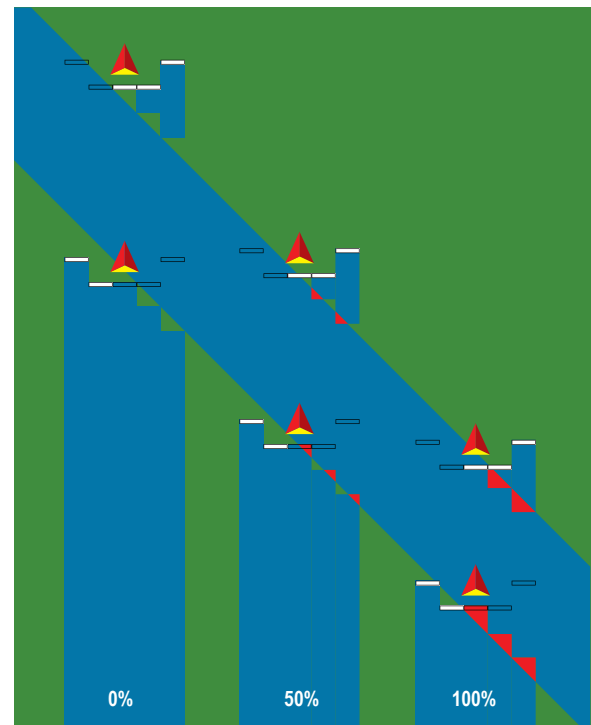


Figura 6-21: Sovrapposti



LARGHEZZA APPLICAZIONE O LARGHEZZA LAVORO

Larghezza applicazione [tipo attrezzo rettilineo o tipo attrezzo sfalsato] o larghezza lavoro [tipo attrezzo spanditore] si utilizza per inserire la larghezza della sezione singola o la larghezza di ogni sezione per calcolare la larghezza totale dell'attrezzo.

Sezione singola

Nessun controllo sezione è disponibile sul sistema.

Larghezza applicazione o larghezza lavoro si utilizza per inserire la larghezza totale della sezione singola dell'attrezzo. L'intervallo è compreso tra 1,0 e 75,0 metri.





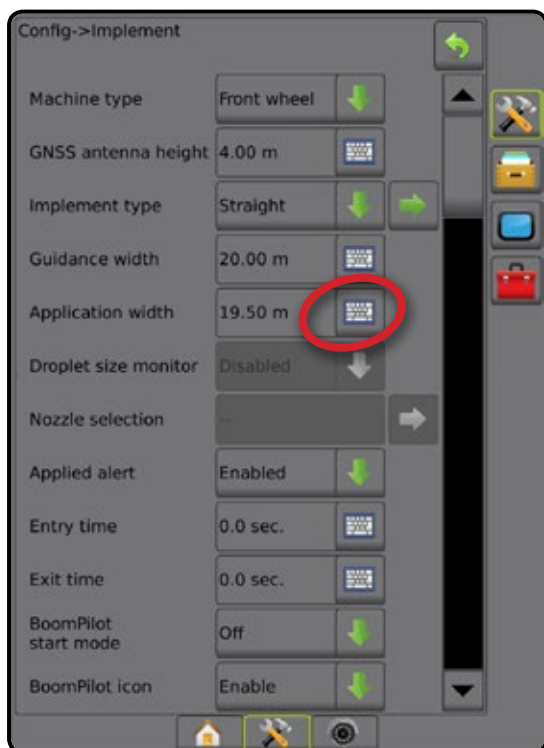
1. Premere la scheda laterale CONFIGURAZIONE .
2. Premere **Attrezzo**.
3. Premere l'icona TASTIERINO di Larghezza applicazione [tipo attrezzo rettilineo] o Larghezza lavoro [tipo attrezzo spanditore] .
4. Utilizzare il tastierino numerico per inserire un valore.
5. Premere la freccia INDIETRO  o la scheda laterale CONFIGURAZIONE  per tornare alla schermata principale Configurazione.






Figura 6-22: Sezione singola – Larghezza applicazione o larghezza lavoro



Sezioni multiple

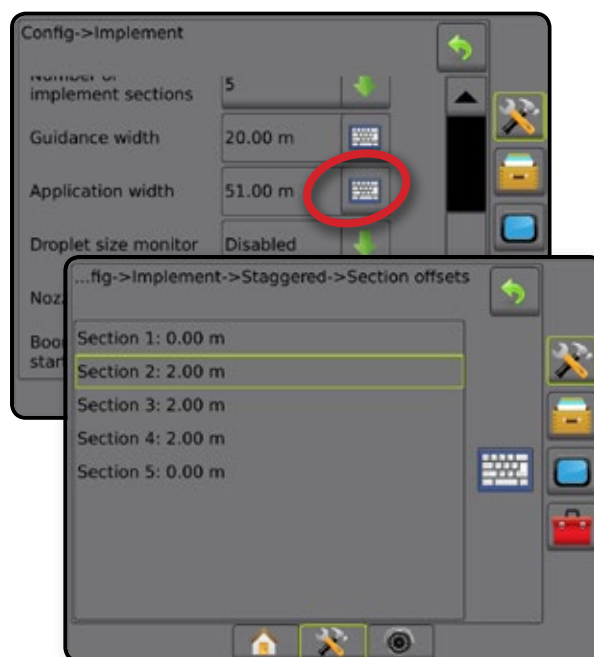
Il controllo sezione è disponibile (SmartCable, Modulo di attivazione sezioni (SDM), Modulo funzionamento interruttore (SFM) o ISOBUS).

Larghezza applicazione o larghezza lavoro si utilizza per inserire la larghezza totale di ogni sezione per calcolare la larghezza totale di tutte le sezioni dell'attrezzo. Ciascuna sezione può avere una larghezza diversa. Le sezioni sono numerate da sinistra a destra osservando la macchina nella direzione di avanzamento. L'intervallo per ogni sezione è compreso tra 0,0 e 75,0 metri. Il totale per tutte le sezioni deve essere superiore a 1,0 metro.

1. Premere la scheda laterale CONFIGURAZIONE .
2. Premere **Attrezzo**.
3. Premere l'icona TASTIERINO di Larghezza applicazione [tipo attrezzo rettilineo o tipo attrezzo sfalsato] o Larghezza lavoro [tipo attrezzo spanditore] .
4. Evidenziare la sezione da inserire o modificare.
5. Premere l'icona TASTIERINO .
6. Utilizzare il tastierino numerico per inserire la larghezza della sezione selezionata.
7. Premere la freccia INDIETRO  o la scheda laterale CONFIGURAZIONE  per tornare alla schermata Attrezzo o alla schermata principale Configurazione.

NOTA: se la funzione Disposizione simmetrica attrezzo è abilitata, solo la prima di ogni coppia di sezioni allineate potrà essere evidenziata.

Figura 6-23: Sezioni multiple – Larghezza applicazione o larghezza lavoro



REGOLAZIONE DISTANZA DECENTRATA LATERALE ATTREZZO

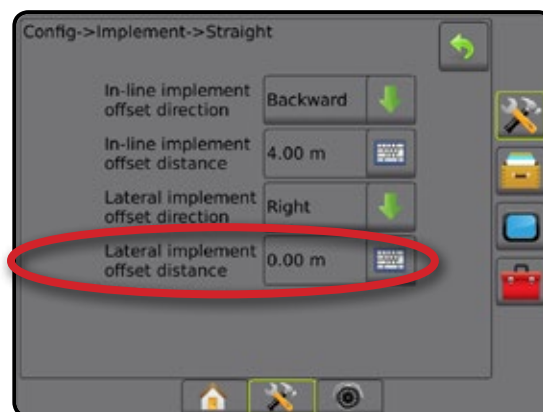
L'opzione Distanza decentrata laterale attrezzo è utilizzata per definire la distanza dalla linea centrale della macchina al centro dell'attrezzo. Quando la mappatura su schermo non mostra alcuna sovrapposizione o spazio vuoto, ma l'applicazione campo produce costantemente una sovrapposizione o spazio vuoto su un solo lato nella direzione del percorso, si deve calcolare una regolazione della distanza decentrata laterale attrezzo applicandola al valore distanza decentrata attrezzo.

Se si utilizza un'irroratrice o uno spanditore a propulsione autonoma, utilizzare il calcolo di regolazione spostamento GNSS per calcolare la regolazione distanza decentrata attrezzo.

Se si utilizza un attrezzo cingolato o a rimorchio, utilizzare il calcolo di regolazione spostamento attrezzo per calcolare la regolazione distanza decentrata attrezzo.

NOTA: mentre si utilizza lo sterzo assistito/auto-sterzata, se la mappatura su schermo mostra sovrapposizioni e spazi vuoti, può essere necessario effettuare regolazioni alle impostazioni di sterzo assistito/auto-sterzata.

Figura 6-24: Distanza decentrata laterale attrezzo



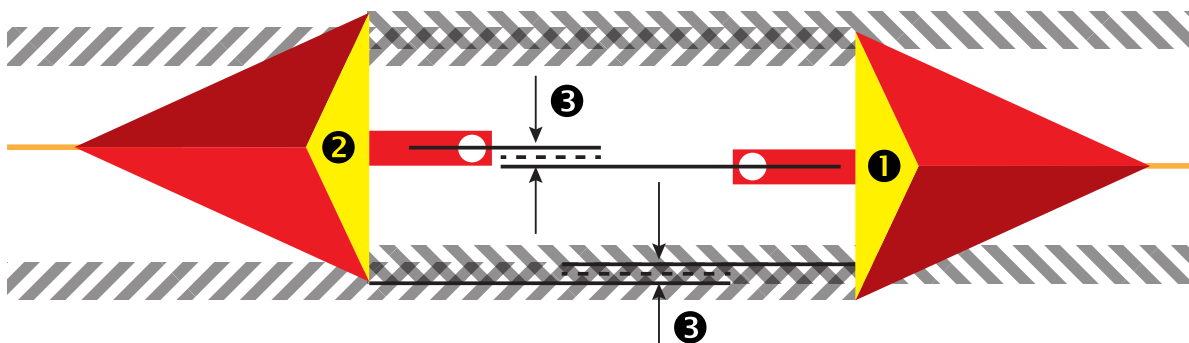
Calcolo regolazione spostamento GNSS

Per calcolare una regolazione spostamento GNSS utilizzando la stessa linea di guida:

1. Creare una linea retta AB.
2. Con sterzo assistito/auto-sterzata innescato, percorrere la passata ❶ per almeno 30 metri e collocare bandiere alla barra di trazione o accanto alla macchina.
3. Invertire la direzione e innescare lo sterzo assistito/auto-sterzata sulla passata ❷ sulla stessa linea di guida AB. Collocare le bandiere alla barra di trazione accanto alla macchina o arrestarsi mentre ci si trova sulla linea di guida AB accanto alle bandiere collocate sulla passata ❶.
4. Misurare la differenza ❸ tra le bandiere della passata ❶ e la passata ❷.
5. Dividere la distanza misurata ❸ a metà. La differenza corrisponderà alla regolazione spostamento.
6. Aumentare o diminuire la distanza di spostamento secondo necessità in base a dove si verifica la sovrapposizione applicazione campo e all'impostazione della direzione decentrata attrezzo corrente.

Sovrapposizione applicazione campo	Impostazioni spostamento corrente		
	Direzione spostamento = Sinistra	Direzione spostamento = Destra	Direzione spostamento = Destra Distanza spostamento = 0 m
A destra della passata ❶	Aumentare il valore spostamento distanza	Diminuire il valore spostamento distanza	Aumentare il valore spostamento distanza
A sinistra della passata ❶	Diminuire il valore spostamento distanza	Aumentare il valore spostamento distanza	Modificare la direzione decentrata attrezzo a sinistra e aumentare il valore spostamento distanza

Figura 6-25: Distanza dello spostamento GNSS



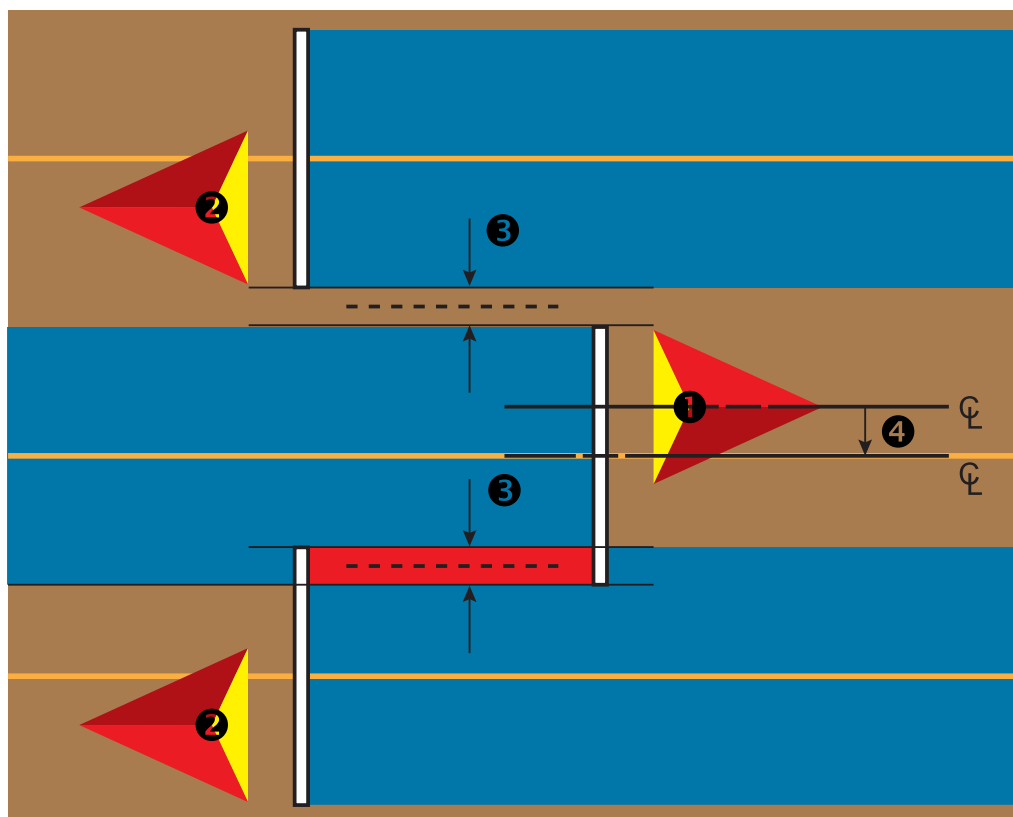
Regolazione spostamento laterale attrezzo

Per calcolare una regolazione spostamento attrezzo utilizzando linee di guida adiacenti:

1. Creare una linea retta AB.
2. Con sterzo assistito/auto-sterzata innescato, percorrere la passata ❶ come se si stesse utilizzando l'attrezzo e collocare bandiere ai bordi esterni dell'attrezzo.
3. Invertire la direzione e innescare lo sterzo assistito/auto-sterzata sulla passata ❷ sulla linea di guida AB adiacente. Collocare bandiere aggiuntive sui bordi esterni dell'attrezzo o arrestarsi mentre ci si trova sulla linea di guida AB accanto alle bandiere collocate sulla passata ❶.
4. Misurare la differenza ❸ tra le bandiere della passata ❶ e la passata ❷.
5. Dividere la distanza misurata ❸ a metà. La differenza corrisponderà alla regolazione spostamento.
6. Aumentare o diminuire la distanza di spostamento ❹ secondo necessità in base a dove si verifica la sovrapposizione applicazione campo e all'impostazione della direzione decentrata attrezzo corrente.

Applicazione campo	Impostazioni spostamento corrente		
	Direzione spostamento = Sinistra	Direzione spostamento = Destra	Direzione spostamento = Destra Distanza spostamento = 0 m
Sovrapposizione a destra della passata ❶ oppure Spazio vuoto a sinistra della passata ❶	Aumentare il valore spostamento distanza	Diminuire il valore spostamento distanza	Aumentare il valore spostamento distanza
Sovrapposizione a sinistra della passata ❶ oppure Spazio vuoto a destra della passata ❶	Diminuire il valore spostamento distanza	Aumentare il valore spostamento distanza	Modificare la direzione decentrata attrezzo a sinistra e aumentare il valore spostamento distanza

Figura 6-26: Direzione e distanza decentrata laterale attrezzo



MODULO RETROMARCIA

La configurazione Modulo retromarcia viene utilizzata quando si aggiunge un Modulo retromarcia a qualsiasi configurazione. Ciò consente la mappatura applicazione, la regolazione e la guida su schermo quando si procede in retromarcia.


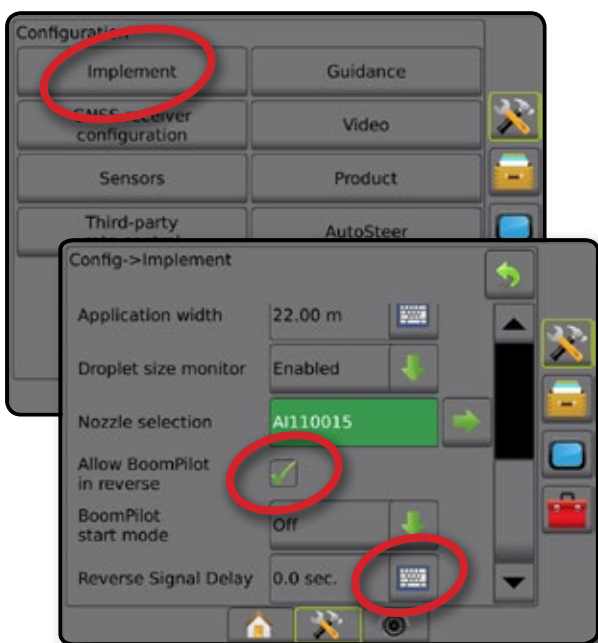
1. Premere la scheda laterale CONFIGURAZIONE .
2. Premere **Attrezzo**.
3. Oltre alle opzioni standard, selezionare tra:
 - ▶ Consenti BoomPilot in retromarcia: utilizzato per abilitare la funzione BoomPilot quando il veicolo viaggia in retromarcia
 - ▶ Ritardo segnale retromarcia: utilizzato per impostare il tempo per quando si passa dalla guida in avanti alla retromarcia e viceversa dopo di che l'icona del veicolo su una schermata di navigazione cambia direzione

Figura 6-27: Modulo retromarcia



Retromarcia su schermate guida

Mentre si procede in retromarcia, se BoomPilot è in retromarcia attiva sarà possibile il controllo automatico sezione. La mappatura applicazione e il controllo indice di applicazione funzioneranno come se la macchina stesse procedendo in marcia avanti.

- ◀ Mentre si procede in retromarcia la velocità sulla barra di guida diventerà rossa

Figura 6-28: Percorso in marcia avanti

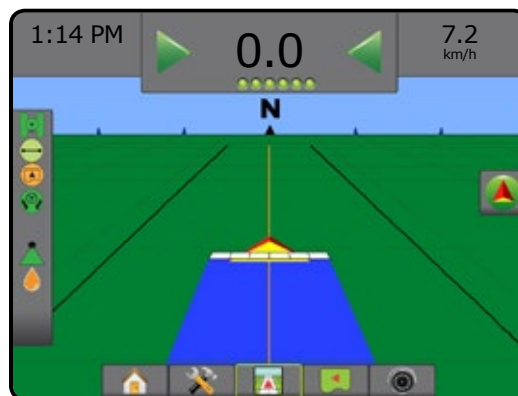
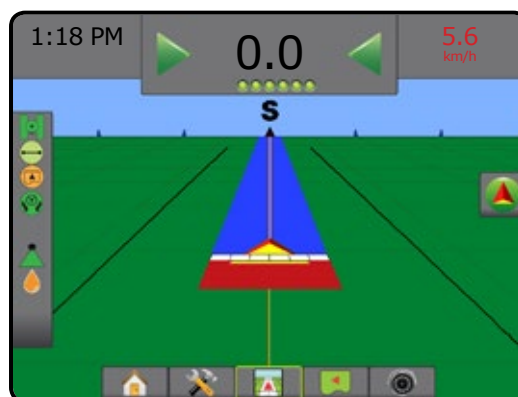


Figura 6-29: Percorso in retromarcia



Disponibilità con sterzo assistito/auto-sterzata

Sistema sterzo assistito/auto-sterzata	Modulo retromarcia (RSM)	Modulo di attivazione sezioni (SDM)	Disponibilità Consenti BoomPilot in retromarcia	Disponibilità Ritardo segnale retromarcia
FieldPilot IV	✓	✓	✓	✓
FieldPilot Pro/UniPilot Pro	✓	✓	✓	✗

SELEZIONE UGELLO

Quando il sistema include un Kit interfaccia sensore di pressione (PSIK), si utilizza Selezione ugello per selezionare il tipo di ugello dell'irroratrice (serie e portata) per determinare le informazioni relative alla dimensione goccioline.





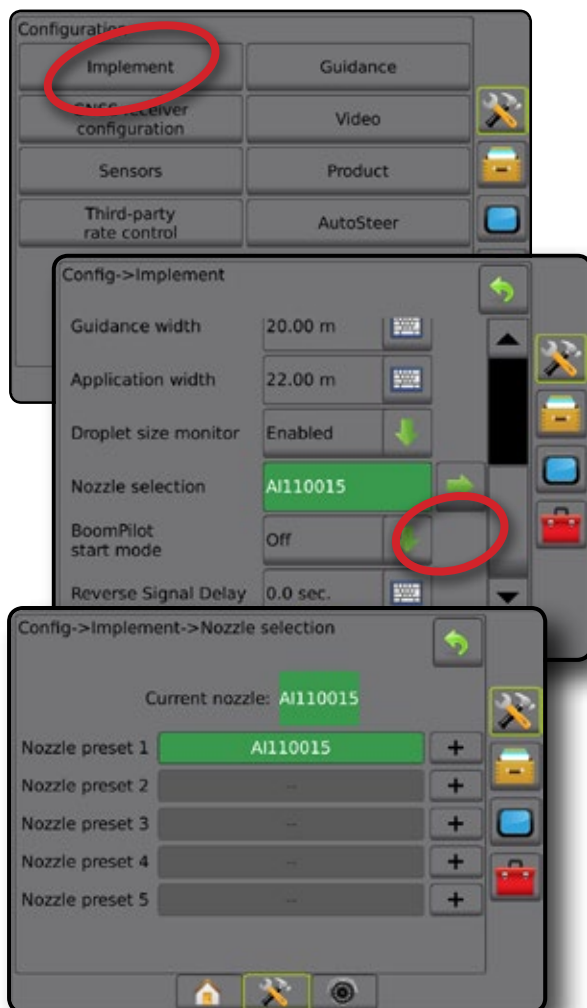
1. Premere la scheda laterale CONFIGURAZIONE .
2. Premere **Attrezzo**.
 - ◀ La selezione ugello corrente viene visualizzata nella casella informazioni
3. Premere la freccia PAGINA SUCCESSIVA di Selezione ugello .
4. Selezionare tra:
 - ▶ Preimpostazione ugelli 1-5: seleziona fino a cinque (5) ugelli per il richiamo rapido, e l'ugello corrente selezionato per determinare le informazioni dimensione goccioline
 - ▶ Ugello corrente: visualizza l'ugello corrente
5. Premere la freccia INDIETRO  o la scheda laterale CONFIGURAZIONE  per tornare alla schermata principale Configurazione.

Figura 6-30: Monitoraggio dimensione goccioline

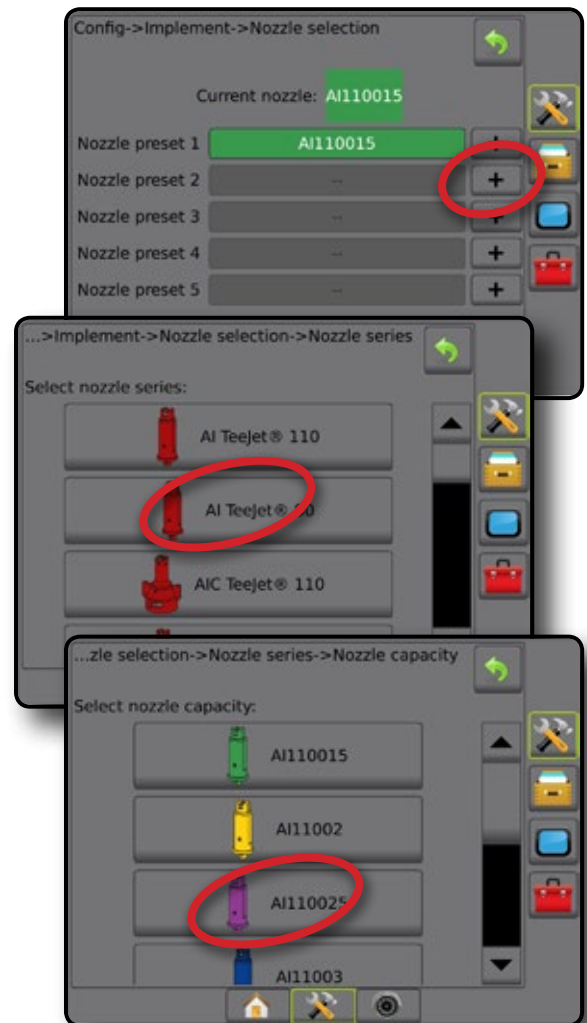


Preimpostazione

Le preimpostazioni ugello consentono di salvare fino a cinque ugelli per richiamarli rapidamente.

1. Premere **+**.
2. Selezionare una serie ugelli TeeJet.
3. Selezionare la portata dell'ugello.

Figura 6-31: Ugello preimpostato



Ugello corrente

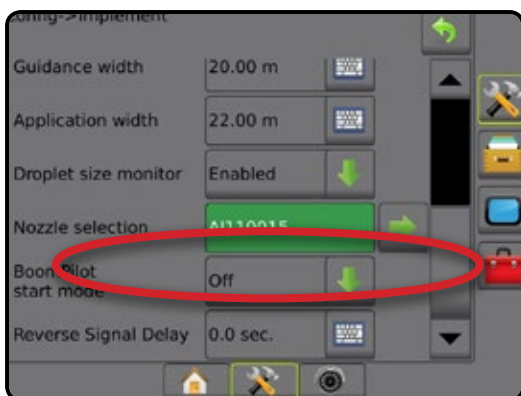
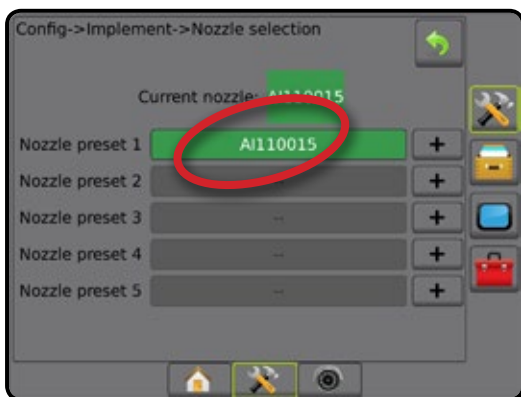
L'ugello corrente mostra l'ugello attivo per la determinazione delle informazioni sulla dimensione goccioline. Gli ugelli devono essere preimpostati per essere disponibili alla selezione ugello corrente.

1. Premere l'ugello desiderato.

L'ugello selezionato verrà visualizzato:

- ◀ Nella casella informazioni sulla schermata Attrezzo
- ◀ Nella visualizzazione di stato goccioline/pressione della barra di stato sulle schermate guida

Figura 6-32: Ugello corrente



MONITORAGGIO DIMENSIONE GOCCIOLINE

Quando il sistema include un Kit interfaccia sensore di pressione (PSIK), il Monitoraggio dimensione goccioline può essere abilitato/disabilitato. DSM diventa quindi disponibile sulle schermate di funzionamento.

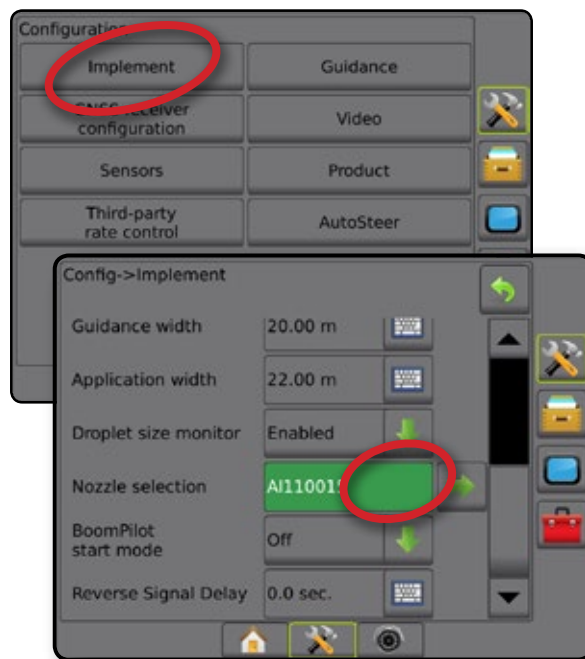
Configurazione

Abilita/Disabilita DSM

1. Premere la scheda laterale CONFIGURAZIONE
2. Premere **Attrezzo**.
3. Premere **Monitoraggio dimensione goccioline**.
4. Selezionare se il monitoraggio dimensione goccioline è abilitato o disabilitato.
5. Premere la freccia INDIETRO o la scheda laterale CONFIGURAZIONE per tornare alla schermata principale Configurazione.

NOTA: quando il Monitoraggio dimensione goccioline è disabilitato, lo stato goccioline/pressione non è disponibile nella barra di stato della schermata Guida.

Figura 6-33: Monitoraggio dimensione goccioline



Selezione ugello/Ugello corrente

Per stabilire le preimpostazioni ugello e l'ugello corrente, consultare "Selezione ugello" in questo capitolo.

Sensore pressione IOM (Input Output Module)

Quando è presente un Kit interfaccia sensore di pressione, si utilizzano le opzioni del Sensore di pressione per inserire la pressione nominale massima e impostare gli allarmi alti e bassi determinati dall'utente.

NOTA: per maggiori informazioni, si veda "Sensori" nel capitolo Configurazione del presente manuale.

Funzionamento

Barra di stato

Lo Stato goccioline/pressione mostra le informazioni relative allo stato corrente della dimensione goccioline e alla pressione sistema.



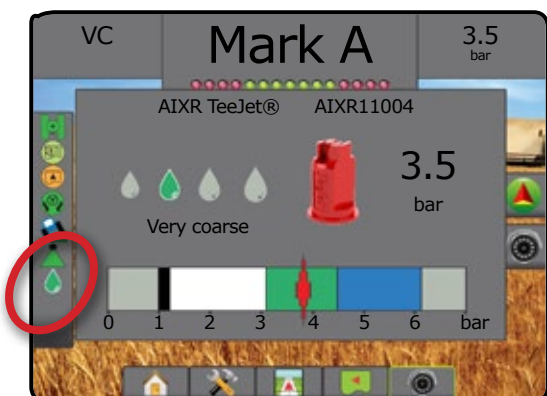
1. Premere l'icona STATO GOCCIOLINE/PRESSIONE  .
2. Premere lo schermo in qualsiasi punto per tornare alla schermata Guida.

Figura 6-34: Stato goccioline/pressione



Stato goccioline/pressione


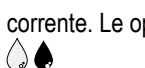

-  Colorato = innescato. Il colore delle goccioline è direttamente associato alla dimensione goccioline corrente. Le opzioni colore includono: 
-  Cancellato da una croce = disabilitato
- Nessuna icona = nessun kit d'interfaccia sensore di pressione installato sul sistema.

Tabella dimensioni goccioline

Quando si sceglie un ugello che eroga una dimensione goccioline in una delle otto categorie di classificazione dimensione goccioline, è importante ricordare che un singolo ugello, a pressioni diverse, può produrre goccioline di dimensioni diverse. Un ugello può produrre goccioline medie a pressioni basse ma se la pressione aumenta può produrre goccioline fini.

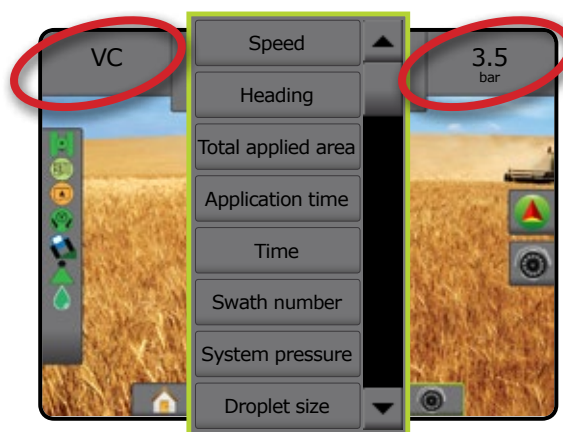
Categoria	Simbolo	Codice colore
Estremamente fine	XF	Viola
Molto fine	VF	Rosso
Fine	F	Arancione
Media	M	Giallo
Grande	C	Blu
Molto grande	VC	Verde
Estremamente grande	XC	Bianco
Ultra grande	UC	Nero

Barra di guida

La barra di guida mantiene l'utente informato sulla scelta di informazioni selezionabili incluso la pressione sistema corrente e la dimensione goccioline corrente.




1. Premere la casella INFORMAZIONI SELEZIONABILI.
2. Selezionare tra:
 - Pressione sistema: visualizza la pressione sistema corrente
 - Dimensione goccioline: visualizza la dimensione goccioline dell'ugello corrente
3. Premere al di fuori della casella di selezione per tornare alla schermata guida.

Figura 6-35: Informazioni selezionabili della barra di guida



BOOMPILOT

A seconda se sia presente o meno un sistema di controllo sezione e, laddove presente, di che tipo di controllo sezione venga utilizzato e quali opzioni siano abilitate, esistono più opzioni per il controllo sezione BoomPilot. Le impostazioni della modalità di avvio BoomPilot e l'icona BoomPilot modificano il modo in cui il controllo sezione viene gestito sulle schermate guida.

1. Premere la scheda laterale CONFIGURAZIONE .
2. Premere **Attrezzo**.
3. Selezionare tra:
 - ▶ Modalità di avvio BoomPilot: utilizzato per abilitare l'attivazione BoomPilot automatico in base alla velocità (invece che manualmente con l'icona)
 - ▶ Icona BoomPilot: utilizzare questa opzione per attivare l'icona per il controllo manuale del BoomPilot
4. Premere la freccia INDIETRO  o la scheda laterale CONFIGURAZIONE  per tornare alla schermata principale Configurazione.

Modalità di avvio BoomPilot

La Modalità di avvio BoomPilot viene utilizzata per impostare il controllo dell'avvio automatico del BoomPilot in base alla velocità o manualmente con l'icona BoomPilot.



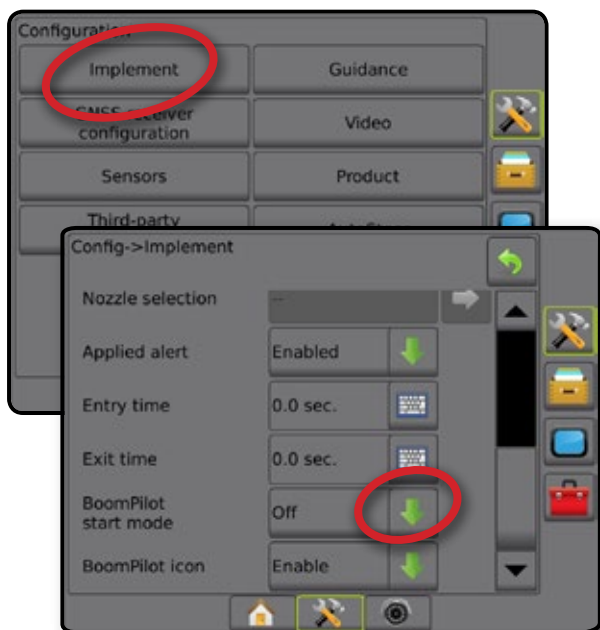
1. Premere la scheda laterale CONFIGURAZIONE .
2. Premere **Attrezzo**.
3. Premere la freccia GIÙ  per selezionare Off o Automatico.
 - ◀Disattivato: BoomPilot verrà controllato dall'icona BoomPilot nelle opzioni di navigazione e guida sulla schermata guida
 - ◀Automatico: BoomPilot verrà controllato dalla velocità

Figura 6-36: Modalità di avvio BoomPilot



Icona BoomPilot

L'icona BoomPilot viene utilizzata per attivare un'icona nelle opzioni di navigazione e guida sulle schermate guida per controllare manualmente BoomPilot



1. Premere la scheda laterale CONFIGURAZIONE .
2. Premere **Attrezzo**.
3. Premere la freccia GIÙ  per selezionare Abilita o Disabilita.
 - ◀Abilita: l'icona BoomPilot sarà disponibile nelle opzioni di navigazione e guida sulle schermate guida per comandare il controllo automatico sezione
 - ◀Disabilita: l'icona BoomPilot non sarà disponibile nelle opzioni di navigazione e guida

Figura 6-37: Icona BoomPilot

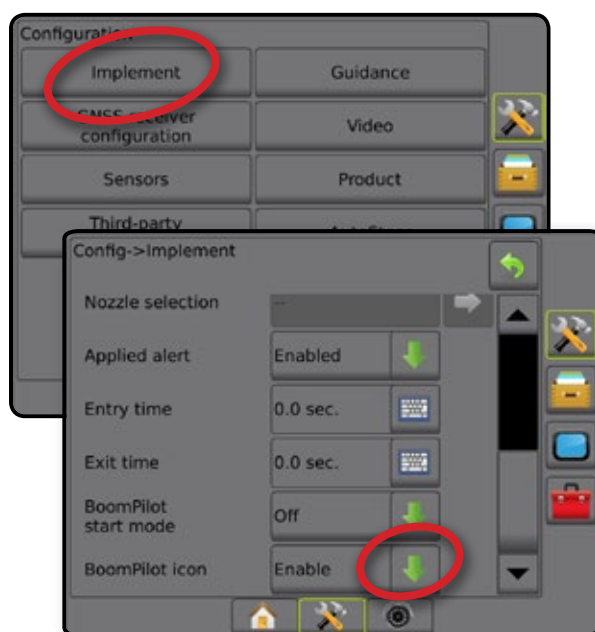















Figura 6-38: Icona BoomPilot sulla schermata Guida



CAPITOLO 7 – GUIDA

La console Matrix Pro GS consente di abilitare la guida del veicolo e di effettuare contemporaneamente l'applicazione della poltiglia. Una volta completata la configurazione dell'unità, è possibile abilitare la guida. Cinque modalità guida consentono all'operatore di ottimizzare il lavoro sul campo: Retta AB , Curva AB , Cerchio pivot , Ultima passata  e Prossima fila NextRow . È possibile ottimizzare ulteriormente la guida con le funzioni Applicazione confine , Vista d'avanti Lookahead in curva , Guida ritorno al punto  e Guida su video RealView . Inoltre, le funzioni di mappatura Copertura  e Applicazione  possono visualizzare e registrare l'applicazione della poltiglia e la mappa ricetta  e la mappa della dose obiettivo  possono comandare l'applicazione della poltiglia.

Tre schermate di guida tengono l'operatore informato.

La **Guida Vista veicolo** crea un'immagine generata da computer della posizione veicolo all'interno dell'area di applicazione.











La **Guida Vista campo** crea un'immagine generata da computer della posizione veicolo e dell'area di applicazione da una prospettiva aerea.



La **Guida RealView** consente di visualizzare input video in tempo reale invece di un'immagine generata da computer.



Scegliere una modalità guida:

1. Premere la scheda OPZIONI DI NAVIGAZIONE E GUIDA  per visualizzare le opzioni di navigazione.
2. Premere l'icona MODALITÀ GUIDA .
3. Selezionare tra:
 - ▶ Guida retta AB 
 - ▶ Guida curva AB 
 - ▶ Guida cerchio pivot 
 - ▶ Guida ultima passata* 
 - ▶ Guida prossima fila NextRow* 
 - ▶ Nessuna guida 













*Le opzioni di guida potrebbero non essere disponibili in base al sistema sterzo assistito/auto-sterzata installato.





Figura 7-1: Scegliere una modalità guida









Opzioni delle schermate di navigazione















Opzioni di navigazione e guida

Modalità guida	
	Modalità guida: fornisce accesso alle opzioni della modalità guida
	Guida retta AB  : fornisce una guida linea retta in base ai punti di riferimento A e B
	Guida curva AB  : fornisce una guida lungo linee curve sulla base di una prima linea di riferimento AB
	Guida cerchio Pivot  : fornisce una guida intorno a un punto centrale in direzione centripeta o centrifuga in base a una linea di riferimento iniziale AB
	Guida ultima passata  : offre una navigazione precisa rispetto all'ultima passata effettuata
	Guida prossima fila NextRow  : indica dove si trova la prossima fila NextRow e fornisce indicazioni di guida per passare dalla fine di una fila alla fila successiva adiacente
	Nessuna guida: disattiva la guida

Confini	
	Traccia confine: stabilisce l'area di applicazione e determina le zone di non applicazione. Quando si crea un confine esterno o iniziale, la linea di confine si collocherà all'esterno della sezione più esterna. Quando si crea un confine interno o aggiuntivo, la linea di confine si collocherà all'interno della sezione più interna. Grigio = GNSS non disponibile.
	Termina confine: completa la definizione del confine. I confini possono essere anche chiusi percorrendoli con il veicolo purché rientrino entro la larghezza di una falciata dal punto di partenza. Grigio = non è stata percorsa la distanza minima.
	Annulla confine: annulla la definizione di un nuovo confine con contrassegno. Riporta al confine precedente (se presente).
	Elimina confine: elimina tutti i confini definiti dal lavoro corrente.

BoomPilot	
	Attiva o disattiva il controllo automatico dell'irroratrice (ASC). Grigio = GNSS non disponibile.

Ritorno al punto	
	Segna un punto  : stabilisce un punto nella posizione del veicolo. Grigio = GNSS non disponibile.
	Guida ritorno al punto: indica la distanza e fornisce indicazioni di guida per tornare a un punto definito.
	Eliminare un punto: cancella il punto contrassegnato.
	Annulla guida: nasconde la distanza e non fornisce le indicazioni di guida per tornare al punto contrassegnato.

Linee di guida	
	Punto A  : contrassegna il primo punto della linea di guida.
	Punto B  : contrassegna il punto finale della linea di guida. Grigio = non è stata percorsa la distanza minima.
	Annulla punto A: annulla la definizione del punto A. Torna alla precedente linea di guida AB (se presente).
	Punto B prossima fila NextRow  : contrassegna il punto finale della fila.
	Grado Azimut  : stabilisce una linea di guida rettilinea misurata in gradi in senso orario da una linea di base a nord-sud. Nord = 0, Est = 90, Sud = 180, Ovest = 270.
	Sposta A+: sposta la linea di guida esistente all'attuale posizione del veicolo.
	Prossima linea di guida retta: mostra la prossima linea di guida retta AB o grado Azimut salvato nel lavoro corrente.
	Prossima linea di guida curva AB: mostra la prossima linea di guida curva AB salvata nel lavoro corrente.
	Prossima linea di guida cerchio pivot: mostra la prossima linea di guida AB cerchio pivot salvata nel lavoro corrente.
	Vista d'avanti Lookahead in curva: fornisce un'indicazione di dove la sterzata corrente porterà il veicolo con un "puntatore" come guida.



Opzioni di schermata

Zoom in/out



Icone: da utilizzare su Matrix Pro 570GS



Pulsanti: da utilizzare su Matrix Pro 840GS

Vista veicolo: le icone o i pulsanti regolano la vista del veicolo o la prospettiva dell'orizzonte da vista veicolo a vista dall'alto.



Vista campo: le icone o i pulsanti aumentano/diminuiscono l'area visualizzata sullo schermo.



Pan



Frecce: spostano l'area della mappa visualizzata nella direzione corrispondente senza spostare il veicolo.



Vista mondo: estende la vista schermo alla più ampia area disponibile.



Opzioni di Guida RealView



Selezione videocamera: seleziona da una a otto viste di ripresa, se è inserito un Modulo di selezione video (VSM).



Vista videocamera suddivisa: è possibile selezionare uno dei due gruppi di quattro videocamere (A/B/C/D o E/F/G/H) per suddividere lo schermo in quattro registrazioni video separate.



Configurazione guida su video: accedere per attivare le modalità Guida su video oppure Angolo di sterzata e regolare le linee di guida.



Guida su video: colloca linee di guida tridimensionali sulla registrazione video per assistere la navigazione.



Angolo di sterzata: visualizza la direzione nella quale il volante deve essere indirizzato.



Icone Su e Giù: utilizzare questa opzione per regolare le linee di guida e la linea di orizzonte da abbinare alla vista della videocamera.



Acquisizione di immagini da videocamera: salva un'istantanea della vista corrente della schermata su un'unità USB.



Opzioni di mappatura

Disponibile solo quando un regolatore della portata di terzi è attivo sul sistema.



Mappa di copertura: mostra l'area coperta dall'attrezzo, a prescindere dall'applicazione o meno della poltiglia.



Mappa ricetta: mappa pre-caricata che fornisce le informazioni al regolatore portata da utilizzare nell'applicazione della poltiglia



Mappa applicazione: mostra il luogo di applicazione della poltiglia utilizzando il colore per indicare il livello in proporzione per preimpostare i livelli minimo e massimo



Mappa della dose obiettivo: mostra l'indice di applicazione che il regolatore portata cerca di conseguire (può essere monitorato dalla scheda inferiore Regolazione della portata)



Vista veicolo: le icone regolano la vista veicolo o la prospettiva dell'orizzonte dalla vista veicolo alla vista dall'alto.



Vista campo: le icone aumentano/diminuiscono l'area visualizzata sullo schermo.



BARRA DI GUIDA

La barra di guida mantiene l'utente informato sulla scelta di informazioni selezionabili, l'attività di navigazione e lo stato della sezione.

Attività di navigazione e stato della barra

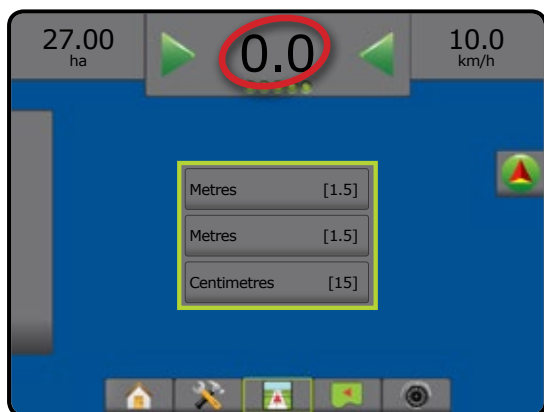
Stato GPS: visualizza "Nessun GNSS" qualora il GNSS non sia disponibile o "GNSS lento" quando il GNSS riceve dati GGA a una frequenza inferiore a 5Hz

Errore traccia trasversale: visualizza la distanza dalla linea di guida desiderata

Attività corrente: visualizza attività quali contrassegno di un punto A o B, avvicinamento alla fine della fila, indicazione di svolta e distanza per tornare al punto contrassegnato

Stato sezione: viene visualizzato un punto per ogni sezione programmata. Un punto verde indica che la sezione è attiva; un punto rosso indica che la sezione non è attiva

Figura 7-2: Attività di navigazione/Stato sezione



Errore traccia trasversale

La distanza attorno alla linea di guida che viene percepita come errore zero può essere regolata andando a Configurazione-> Guida-> Sensibilità di guida.

Per modificare il formato in cui la distanza viene visualizzata:

1. Premere la casella di Attività navigazione sulla barra di guida.
2. Selezionare il formato di misurazione.

Informazioni selezionabili

Velocità: visualizza la velocità corrente di percorso

Rotta: visualizza in senso orario il tragitto da una linea di base nord-sud. Nord = 0°, Est = 90°, Sud = 180°, Ovest = 270°.

Area trattata applicata: visualizza l'area totale accumulata trattata, incluse le aree a doppia copertura

Tempo di applicazione: visualizza il tempo totale in cui l'applicazione è attiva durante il lavoro corrente

Ora: visualizza l'ora corrente in base al fuso orario selezionato

Numero passata: visualizza il numero di passata corrente in riferimento alla linea di guida AB iniziale, in direzione da A a B. Il numero sarà positivo quando il veicolo è a destra della linea di base AB o negativo quando il veicolo è a sinistra della linea di base AB.

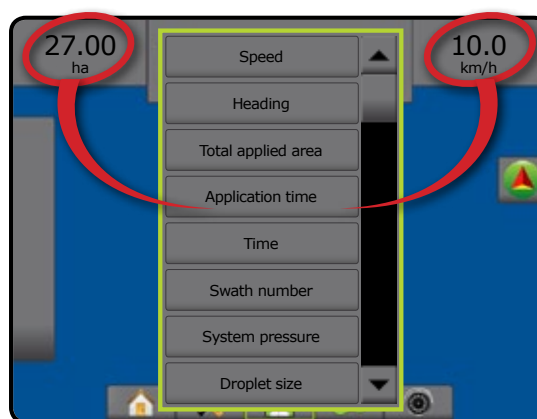
Pressione sistema: mostra la pressione sistema attuale (disponibile solo quando sul sistema è presente un Input/Output Module)

Dimensione goccioline: mostra la dimensione delle goccioline dell'ugello (disponibile solo quando sul sistema è presente un Input/Output Module)

Indice di applicazione effettivo: visualizza l'indice di applicazione corrente (disponibile solo quando sul sistema è presente un regolatore della portata di terzi)

Indice di applicazione desiderato: visualizza l'indice di applicazione desiderato (disponibile solo quando sul sistema è presente un regolatore della portata di terzi)

Figura 7-3: Informazioni selezionabili

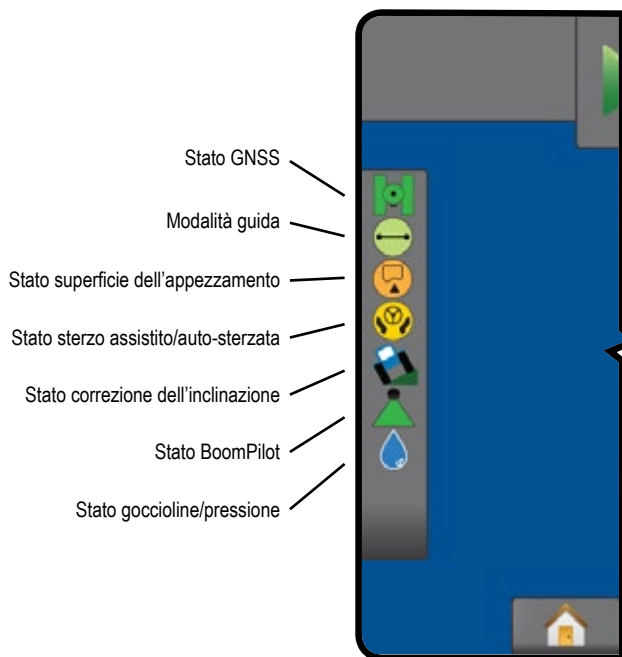


BARRA DI STATO

La barra di stato fornisce informazioni su stato GNSS, modalità guida, area confine, innesco sterzo assistito/auto-sterzata, correzione dell'inclinazione, stato controllo attrezzo, stato goccioline/pressione, stato flusso ugello e stato regolatore di portata.

Quando un'icona viene premuta, le informazioni di stato correlate vengono visualizzate.

Figura 7-4: Barra di stato



Stato GNSS

- Verde = GPS, GLONASS o SBAS (con o senza DGPS richiesto)
- Giallo = solo GPS
- Rosso = nessun GNSS
- Arancione = Glide/ClearPath

Modalità guida

- Guida retta AB
- Guida curva AB
- Guida cerchio pivot
- Guida Ultima passata
- Guida Prossima fila NextRow
- Nessuna icona = nessuna guida

Stato superficie dell'apezzamento

- Fuori confine = il veicolo sta viaggiando fuori dalla superficie dell'apezzamento
- Dentro il confine = il veicolo sta viaggiando all'interno della superficie dell'apezzamento
- Nessuna icona = nessun confine stabilito

Stato sterzo assistito/auto-sterzata

- Verde = innescato, sterzata attività
- Giallo = abilitato, sono state soddisfatte tutte le condizioni per abilitare lo sterzo assistito/auto-sterzata
- Rosso = disabilitato, non sono state soddisfatte tutte le condizioni per abilitare lo sterzo assistito/auto-sterzata
- Nessuna icona = nessun sistema di sterzo assistito/auto-sterzata installato

Stato correzione dell'inclinazione

- Colorata = innescato, attività di applicazione della correzione inclinazione
- Rosso = disabilitato
- Nessuna icona = nessun modulo giroscopio pendenza installato sul sistema, o inclinazione associata al sistema di sterzo assistito/auto-sterzata

Stato BoomPilot

- Verde = automatico
- Giallo = acceso
- Rosso = spento/manuale
- Nessuna icona = sezione singola (senza SmartCable o SDM installato sul sistema)

Stato goccioline/pressione

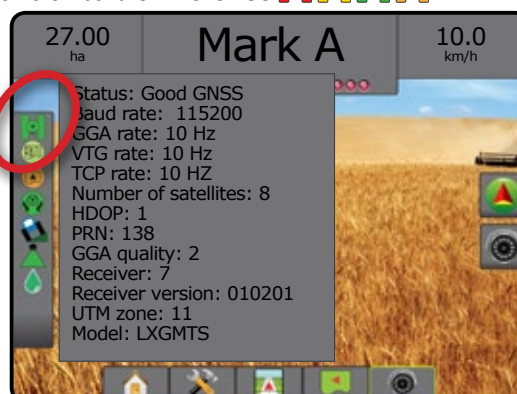
- Colorata = innescato. Il colore delle goccioline è direttamente associato alla dimensione goccioline corrente. Le opzioni colore includono:
- Cancellata da una croce = disabilitato
- Nessuna icona = nessun kit d'interfaccia sensore di pressione installato, nessun monitor di sensore pressione sul DCM

Schermate di stato/informazioni

Stato GNSS

Lo Stato GNSS mostra le informazioni relative allo stato GNSS attuale, tra cui velocità di trasmissione dei dati, numero di satelliti visibili, stato HDOP e PRN, ricevitore e versione, qualità e ID dei satelliti e zona UTM.

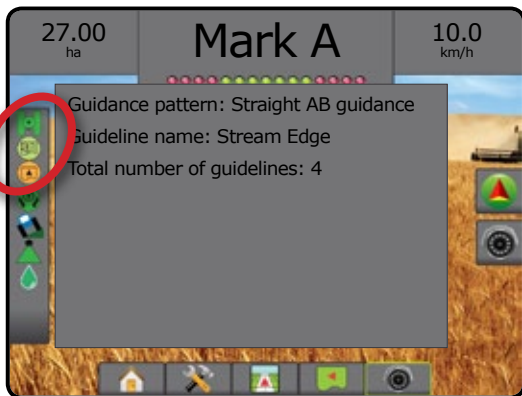
1. Premere l'icona STATO GNSS



Stato Modalità guida



Lo Stato Modalità guida mostra le informazioni relative allo schema di guida, al nome della linea di guida attuale e al numero di linee di guida salvate nella console.

1. Premere l'icona MODALITÀ GUIDA     .



Stato superficie dell'appezzamento

Lo Stato Superficie dell'appezzamento mostra le informazioni relative alle aree nei confini attuali.

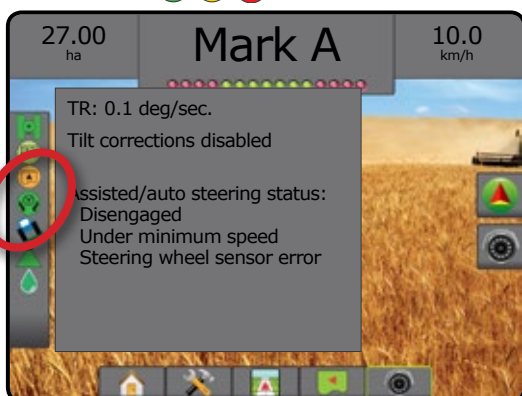
1. Premere l'icona SUPERFICIE DELL'APPEZZAMENTO  .



Stato sterzo assistito/auto-sterzata



Lo Stato sterzo assistito/auto-sterzata mostra le informazioni relative allo stato attuale del sistema di sterzo assistito/auto-sterzata, incluso lo stato dell'inclinazione.

1. Premere l'icona STATO STERZO ASSISTITO/AUTO-STERZATA   .



Stato correzione dell'inclinazione

Lo Stato Correzione dell'inclinazione mostra le informazioni relative allo stato attuale del sistema di correzione dell'inclinazione.

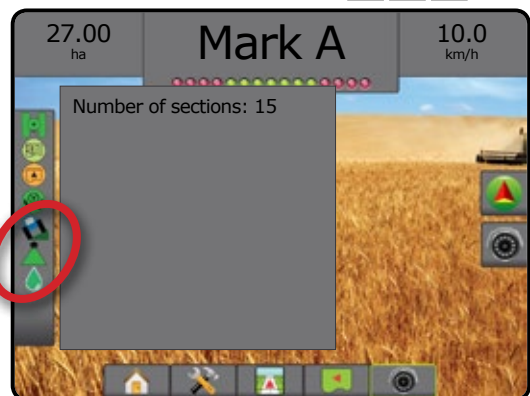
1. Premere l'icona STATO CORREZIONE DELL'INCLINAZIONE  .



Stato BoomPilot

Lo Stato BoomPilot mostra le informazioni relative allo stato corrente del sistema BoomPilot.

1. Premere l'icona STATO BOOMPILLOT   .



Stato goccioline/pressione

Lo Stato goccioline/pressione mostra le informazioni relative allo stato corrente della dimensione goccioline e alla pressione sistema.

1. Premere l'icona STATO GOCCIOLINE/PRESSIONE                           



SCHEMATE DI NAVIGAZIONE

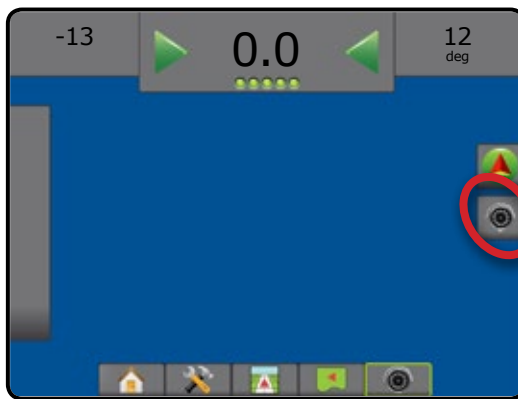
È possibile accedere alle opzioni di guida e navigazione dalle schermate Vista veicolo, Vista campo o RealView.

- Premere la scheda OPZIONI DI NAVIGAZIONE E GUIDA  per visualizzare le opzioni di navigazione.
- Premere la scheda OPZIONI REALVIEW  per visualizzare le opzioni di configurazione della videocamera e di guida.

Figura 7-5: Opzioni della schermata guida



Le icone Zoom in/out non sono disponibili su Matrix Pro 840GS o sulle schermate della guida RealView



- Schermata Home/Lavoro (o premere il pulsante Home)
- Configurazione unità
- Guida vista veicolo
- Guida vista campo
- Guida RealView

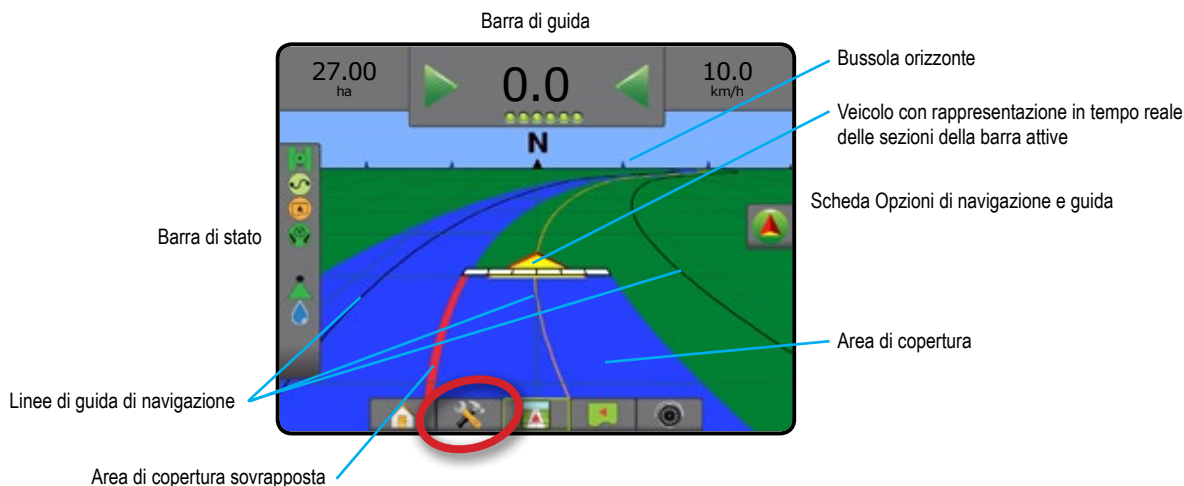
Vista veicolo

La Vista veicolo crea un'immagine generata da computer della posizione veicolo all'interno dell'area di applicazione. Da questa schermata è possibile accedere a tutte le opzioni di configurazione e navigazione tramite le schede Opzioni a destra dello schermo.

Per accedere alla schermata Vista veicolo:

1. Premere la scheda GUIDA VISTA VEICOLO .

Figura 7-6: Vista veicolo





Guida su schermo

- Linee di guida
 - ◀ Arancione: linea di guida attiva
 - ◀ Nere (multiple): linee di guida adiacenti
 - ◀ Nera: linea di confine
- Punti: contrassegni per punti definiti
 - ◀ Punto rosso – ritorno al punto
 - ◀ Punto blu – punto A
 - ◀ Punto verde – punto B
- Bussola orizzonte: la rotta verso un punto cardinale può essere visualizzata sulla linea dell'orizzonte (quando si effettua lo zoom in).
- Area di copertura: illustra l'area trattata e la sovrapposizione:
 - ◀ Blu: un'applicazione
 - ◀ Rosso: due o più applicazioni
- Sezioni
 - ◀ Caselle vuote: sezioni inattive
 - ◀ Caselle bianche: sezioni attive

Scheda Opzioni di navigazione e guida



Pulsante assistenza della console di Matrix Pro 840GS

- Zoom in/out e Prospettiva: i pulsanti Su/Giù   regolano la vista del veicolo o la prospettiva dell'orizzonte da vista veicolo a vista dall'alto.

Vista campo

La Vista campo crea un'immagine generata da computer della posizione veicolo e dell'area di applicazione da una prospettiva aerea. Da questa schermata è possibile accedere a tutte le opzioni di configurazione e navigazione, nonché alla Modalità Pan, tramite le schede Opzioni a destra dello schermo.

Per accedere alla schermata Vista campo:

1. Premere la scheda GUIDA VISTA CAMPO .



Figura 7-7: Vista campo



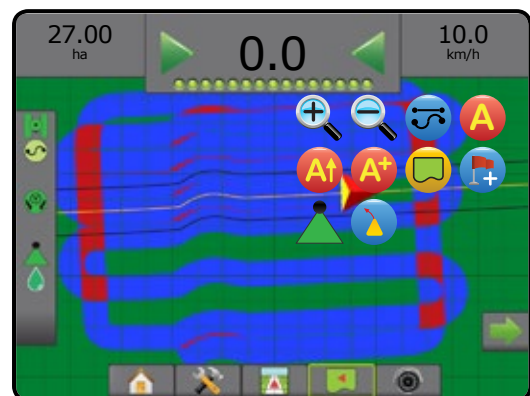
Guida su schermo

- Linee di guida
 - ◀ Arancione: linea di guida attiva
 - ◀ Nere (multiple): linee di guida adiacenti
 - ◀ Nera: linea di confine
- Punti: contrassegni per punti definiti
 - ◀ Punto rosso – ritorno al punto
 - ◀ Punto blu – punto A
 - ◀ Punto verde – punto B
- Area di copertura: illustra l'area trattata e la sovrapposizione
 - ◀ Blu: un'applicazione
 - ◀ Rosso: due o più applicazioni

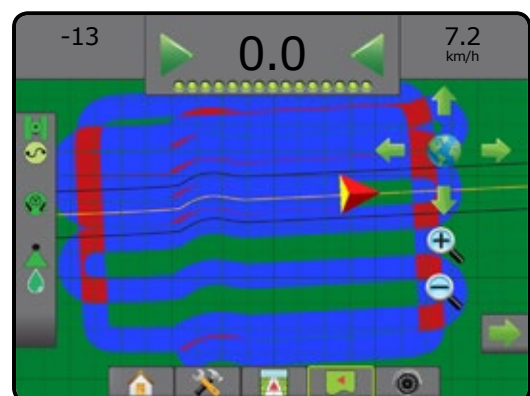
Pulsante assistenza della console di Matrix Pro 840GS

- Zoom in/out: i pulsanti Su/Giù   regolano l'area visualizzata sulla mappa.

Scheda Opzioni di navigazione e guida



Scheda Opzioni di schermata



Guida RealView

La Guida RealView consente di visualizzare input video in tempo reale invece di un'immagine generata da computer. Da questa schermata è possibile accedere a tutte le opzioni di configurazione e navigazione tramite le schede a destra dello schermo. Per regolare la vista videocamera [retromarcia, capovolta], andare a Impostazione-> Configurazione-> Video.

- ▶ Videocamera singola: una videocamera singola è direttamente collegata alla console
- ▶ Modulo di selezione video: qualora sia installato sul sistema un Modulo di selezione video (VSM), sono disponibili due (2) opzioni:
 - Vista da videocamera singola: è possibile selezionare uno degli otto input videocamera per modificare la visualizzazione dell'immagine video.
 - Vista videocamera suddivisa: è possibile selezionare uno dei due gruppi di quattro videocamere (A/B/C/D o E/F/G/H) per suddividere lo schermo in quattro registrazioni video separate.

Per accedere alla schermata RealView:

1. Premere la scheda GUIDA REALVIEW 

Figura 7-8: Guida RealView



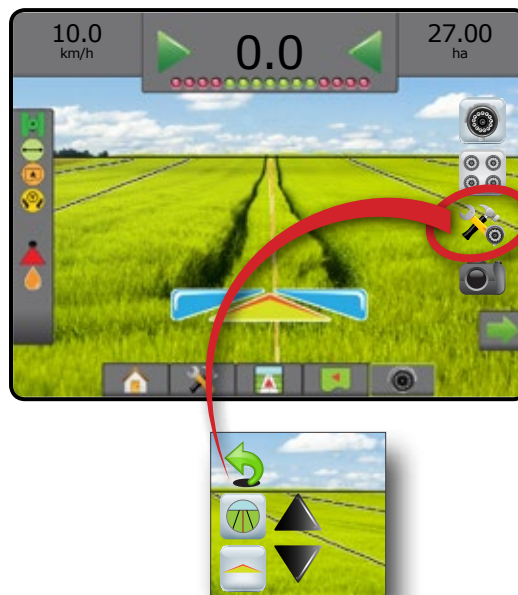
Guida su schermo

- Linee di guida
 - ◀ Arancione: linea di guida attiva
 - ◀ Nere (multiple): linee di guida adiacenti
 - ◀ Orizzontale Linea nera: linea di orizzonte regolabile

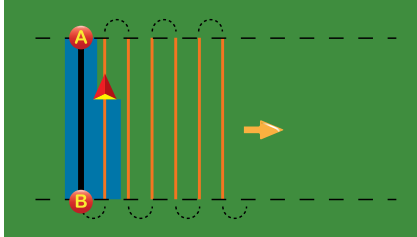
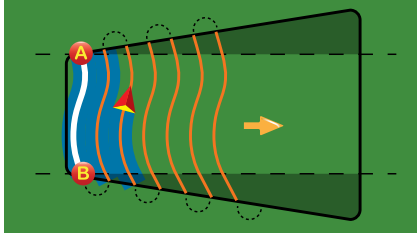


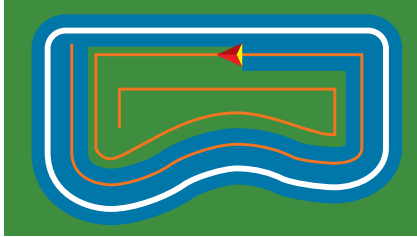

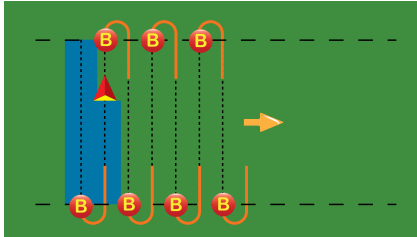

Scheda Opzioni di navigazione e guida



Scheda opzioni RealView (con VSM)






MODALITÀ GUIDA

	<p>Guida retta AB</p> <p>La Guida retta AB fornisce una guida linea retta in base ai punti di riferimento A e B. I punti originali A e B sono utilizzati per calcolare tutte le altre linee di guida parallele.</p> <p><i>NOTA: lo spostamento alla linea di guida adiacente verrà sarà calcolato utilizzando la larghezza guida: si veda la sezione "Configurazione" nel capitolo Configurazione di sistema.</i></p>	
	<p>Guida curva AB</p> <p>La Guida curva AB fornisce una guida lungo linee curve sulla base di una prima linea di riferimento AB. Questa linea di base iniziale viene utilizzata per calcolare tutte le altre linee di guida.</p> <p><i>NOTA: è consigliabile che la Guida curva non superi di oltre 30° la linea di guida AB.</i></p> <p><i>Lo spostamento alla linea di guida adiacente verrà sarà calcolato utilizzando la larghezza guida: si veda la sezione "Configurazione" nel capitolo Configurazione di sistema.</i></p> <p><i>SUGGERIMENTO: quando si lavora in una superficie dell'appezzamento, la rotta di guida che si estende oltre i punti di riferimento AB diventerà una guida linea retta.</i></p>	
	<p>Guida cerchio pivot</p> <p>La Guida cerchio Pivot fornisce una guida intorno a un punto centrale in direzione centripeta o centrifuga in base a una linea di riferimento iniziale AB. Questa linea di base iniziale viene utilizzata per calcolare tutte le altre linee di guida.</p> <p>È utilizzata per l'applicazione del prodotto in un campo lungo una linea di guida circolare che corrisponde al raggio di un sistema di irrigazione con centro di rotazione.</p> <p><i>NOTA: lo spostamento alla linea di guida adiacente verrà sarà calcolato utilizzando la larghezza guida: si veda la sezione "Configurazione" nel capitolo Configurazione di sistema.</i></p>	
	<p>Guida Ultima passata</p> <p>La Guida Ultima passata offre una navigazione precisa rispetto all'ultima passata effettuata. La console rileverà automaticamente l'area trattata più vicina e definirà una linea di guida parallela sulla base della stessa.</p> <p><i>NOTA: se è definito un confine ma non è stata effettuata alcuna applicazione durante la procedura di definizione del confine stesso, la guida automatica non sarà attivata.</i></p>	
	<p>Guida Prossima fila NextRow</p> <p>La Guida prossima fila NextRow* indica dove si trova la prossima fila NextRow e fornisce indicazioni di guida per passare dalla fine di una fila alla fila successiva adiacente. Quando l'operatore contrassegna la fine della fila e comincia a girare sulla fila successiva, viene fornita una linea di guida retta AB nella fila successiva. Quando il veicolo si trova nella prossima fila NextRow, la guida viene spenta.</p> <p><i>NOTA: lo spostamento per la prossima fila NextRow sarà calcolato utilizzando la larghezza di guida: si veda la sezione "Configurazione" nel capitolo Configurazione del sistema.</i></p> <p><i>Con Guida Prossima fila NextRow non è possibile saltare delle file.</i></p>	
	<p>Nessuna guida</p> <p>Nessuna guida* disattiva la guida.</p> <p><i>NOTA: la modalità Nessuna guida non cancella le linee di guida o i punti stabiliti dalla console. Per eliminare dati stabiliti/salvati dalla console, si veda la sezione "Gestione dati" nel capitolo Configurazione del sistema.</i></p>	

*Le opzioni di guida potrebbero non essere disponibili in base al sistema sterzo assistito/auto-sterzata installato.


LINEE DI GUIDA

La disponibilità delle linee di guida AB, Azimut, prossima passata e prossima fila NextRow varia in base alla modalità guida attuale selezionata. Sulla console è possibile memorizzare fino a 25 linee di guida per ciascun lavoro. Il passaggio da una modalità guida all'altra determinerà la modifica delle linee di guida attualmente disponibili.



In ogni modalità guida è possibile creare più linee di guida. Se in una singola modalità guida sono salvate più linee di guida, sarà abilitata la funzione Prossima linea di guida. Premendo l'opzione Prossima linea di guida   , il veicolo sarà indirizzato alla prossima linea di guida salvata sulla console.

Un utente può copiare e modificare i lavori per riutilizzare confini e linee di guida per applicazioni diverse sullo stesso campo con Fieldware Link o con l'opzione Dati -> Dati lavoro -> Gestisci.

Linea di guida vista d'avanti Lookahead in curva

 La linea di guida vista d'avanti Lookahead in curva fornisce un'indicazione di dove la sterzata corrente porterà il veicolo utilizzando un "puntatore" come guida. L'opzione Vista d'avanti Lookahead in curva è disponibile in tutte le modalità guida.

Per abilitare la linea di guida vista d'avanti Lookahead in curva:



1. Premere la scheda OPZIONI DI NAVIGAZIONE E GUIDA  per visualizzare le opzioni di navigazione.
2. Selezionare l'icona VISTA D'AVANTI LOOKAHEAD IN CURVA .

Sullo schermo di navigazione viene visualizzato il puntatore.



Figura 7-9: Vista d'avanti Lookahead in curva








Per disabilitare la linea di guida vista d'avanti Lookahead in curva:

1. Premere la scheda OPZIONI DI NAVIGAZIONE E GUIDA  per visualizzare le opzioni di navigazione.
2. Selezionare l'icona VISTA D'AVANTI LOOKAHEAD IN CURVA .

Segnare i punti A e B


  Per definire una linea di guida AB:

1. Raggiungere il luogo desiderato del punto A .
2. Premere la scheda OPZIONI DI NAVIGAZIONE E GUIDA  per visualizzare le opzioni di navigazione.
3. **Con il veicolo in movimento**, premere l'icona PUNTO A .
4. Raggiungere il luogo desiderato del punto B .
5. Premere l'icona PUNTO B  per definire la linea AB.
6. "Assegnare un nome a questa linea di guida?"

Premere:

- ▶ Sì: per inserire un nome e salvare la linea di guida sulla console
- ▶ No: per generare automaticamente un nome e salvare la linea di guida sulla console

La console inizierà a fornire informazioni sulla navigazione.

NOTA: l'icona PUNTO B  non è disponibile per la selezione (in grigio) fino a quando non viene percorsa la distanza minima (3,0 metri per la Guida lineare o curva, 50,0 metri per la Guida cerchio pivot).

NOTA: non è necessario percorrere l'intera circonferenza del cerchio di rotazione per avviare la Guida cerchio pivot.


Utilizzare l'icona ANNULLA PUNTO  per annullare il comando Punto A e ripristinare la linea di guida precedente (se presente).

Figura 7-10: Contrassegnare il punto A



Figura 7-11: Contrassegnare il punto B

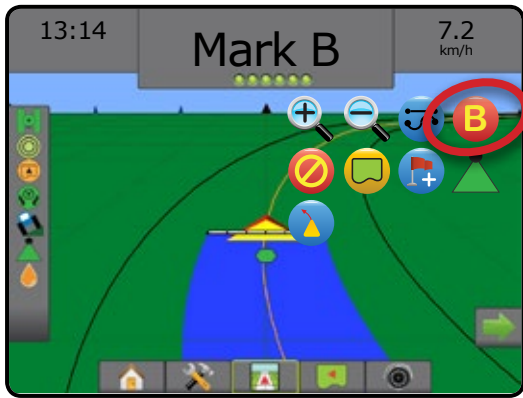
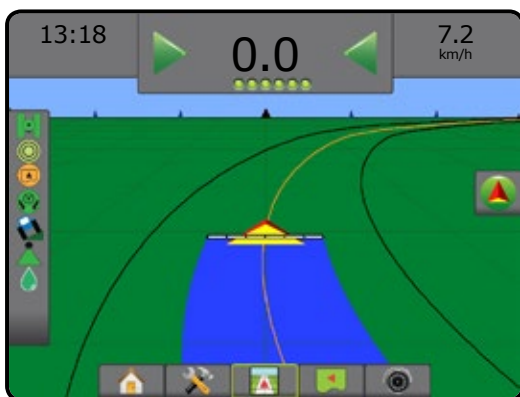


Figura 7-12: Salva linea di guida



Figura 7-13: Seguire la guida



Funzione Sposta A+

A+ La funzione Sposta A+ consente di traslare la linea di guida corrente alla posizione attuale del veicolo.

Per regolare la linea di guida:


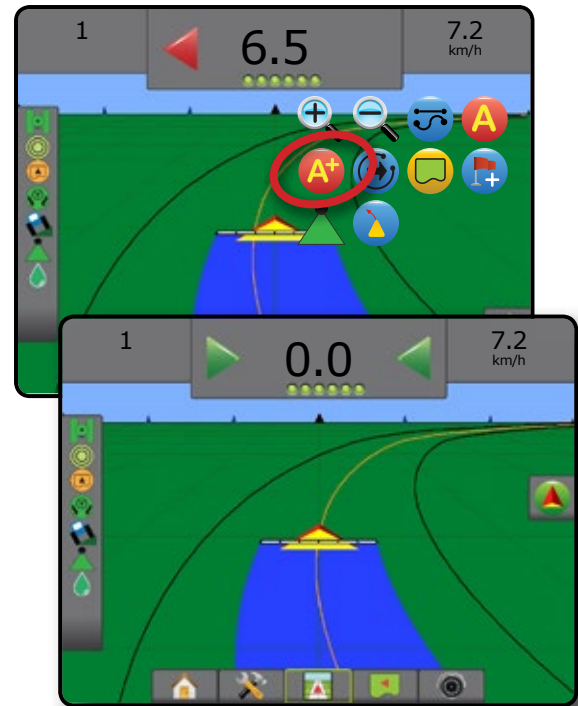
1. Premere la scheda OPZIONI DI NAVIGAZIONE E GUIDA  per visualizzare le opzioni di navigazione.
2. Premere l'icona SPOSTAA+ **A+**.

Figura 7-14: Sposta A+



Funzione Prossima linea di guida

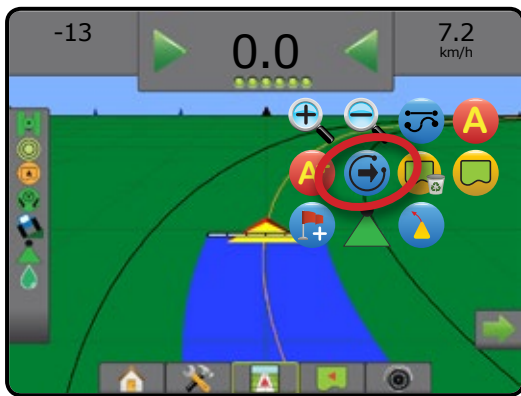
Se sono salvate più linee di guida, sarà abilitata la funzione Prossima linea di guida. Premendo l'opzione Prossima linea di guida, il veicolo sarà indirizzato alla prossima linea di guida salvata sulla console.

Per passare a un'altra linea di guida disponibile:

1. Premere la scheda OPZIONI DI NAVIGAZIONE E GUIDA per visualizzare le opzioni di navigazione.
2. Premere l'icona PROSSIMA LINEA DI GUIDA per visualizzare le opzioni di navigazione.

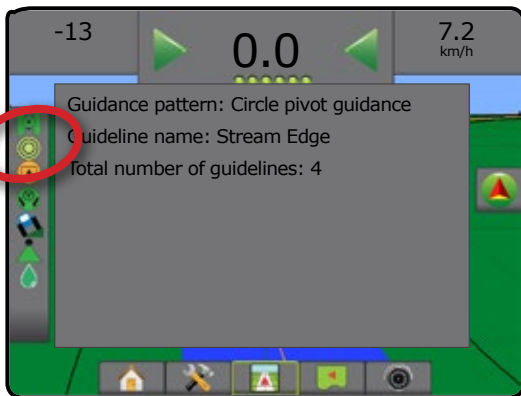
Premendo nuovamente l'icona PROSSIMA LINEA DI GUIDA è possibile spostarsi tra tutte le linee di guida disponibili.

Figura 7-15: Prossima linea di guida



Per vedere quale linea di guida è attiva, premere l'icona Modalità guida sulla barra di stato.

Figura 7-16: Visualizzare quale linea di guida è attiva



Linee di guida Ultima passata

La funzione Guida Ultima passata offre una navigazione precisa rispetto all'ultima passata effettuata. La console rileverà automaticamente l'area trattata più vicina e definirà una linea di guida parallela sulla base di quell'area.

NOTA: guida Ultima passata potrebbe non essere disponibile in base al sistema sterzo assistito/auto-sterzata installato.

Per abilitare le linee di guida Ultima passata:

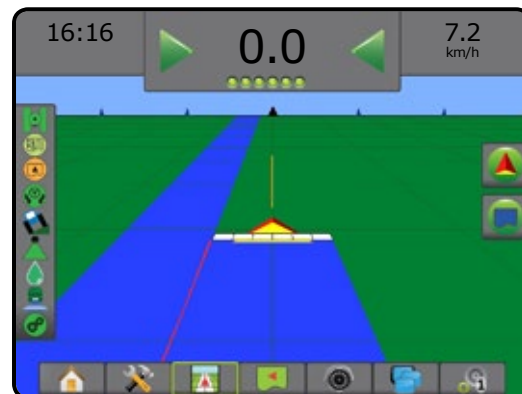
1. Raggiungere il punto desiderato per effettuare la prima passata.
2. Procedere in prossimità dell'area trattata.
3. La console inizierà a fornire informazioni sulla navigazione.

NOTA: se è definito un confine ma non è stata effettuata alcuna applicazione durante la procedura di definizione del confine stesso, la guida automatica non sarà attivata.

Figura 7-17: Applicare la prima passata



Figura 7-18: Seguire la guida






Linee di guida Prossima fila NextRow

La Guida Prossima fila NextRow indica dove è situata la fila successiva in base alla larghezza di guida e fornisce indicazioni di guida al termine della fila contrassegnata dall'utente per la fila successiva adiacente. Quando l'operatore segnala la fine della fila, viene definita una Linea retta AB sulla fila corrente e viene fornita una linea di guida per la Prossima fila NextRow. Quando il veicolo si trova nella prossima fila NextRow, la guida viene spenta.

NOTA: lo spostamento per la prossima fila NextRow sarà calcolato utilizzando la larghezza di guida: si veda la sezione "Configurazione" nel capitolo Configurazione del sistema.

NOTA: guida Prossima fila NextRow potrebbe non essere disponibile in base al sistema sterzo assistito/auto-sterzata installato.

Per abilitare le linee di guida Prossima fila NextRow:

1. Premere la scheda OPZIONI DI NAVIGAZIONE E GUIDA  per visualizzare le opzioni di navigazione.
2. Al termine di una fila (mentre si è alla guida lungo una linea retta) premere l'icona PUNTO B .
 - ◀ La fine della fila sarà contrassegnata con un punto verde .
3. Girare verso la fila successiva.
4. In base alla direzione della curva, viene fornita una linea di guida per la fila adiacente successiva.
 - ◀ Quando il veicolo si trova nella fila, la linea di guida viene rimossa.
5. Ripetere al termine della fila successiva.

NOTA: con la funzione Guida Prossima fila NextRow non è possibile saltare delle file.

Figura 7-19: Contrassegnare la fine della fila





Grado Azimut

Si definisce azimut un angolo orizzontale misurato in senso orario dalla linea di base a nord. Quando si utilizza un azimut, il punto dal quale viene generato è il centro di un cerchio immaginario. Nord = 0°, Est = 90°, Sud = 180°, Ovest = 270°.

Per determinare la posizione esatta del veicolo, è possibile inserire un grado azimut. Quando è selezionata la modalità Guida retta AB, è possibile inserire il grado Azimut.

Per definire una linea di guida Grado azimut:

1. Premere la scheda OPZIONI DI NAVIGAZIONE E GUIDA  per visualizzare le opzioni di navigazione.
2. Premere l'icona AZIMUT  per immettere l'azimut.
3. Utilizzare la schermata di inserimento per definire il grado Azimut.
4. "Assegnare un nome a questa linea di guida?"
 - Premere:
 - ▶ Sì: per inserire un nome e salvare la linea di guida
 - ▶ No: per generare automaticamente un nome

La console inizierà a fornire informazioni sulla navigazione.

Per definire ulteriori linee di guida azimut, seguire la stessa procedura applicata alla linea di guida azimut iniziale.

Figura 7-20: Guida azimut







CONFINE APPLICAZIONE

Il confine applicazione definisce le aree dove è stata o non è stata effettuata l'applicazione con ABSC o BoomPilot. È possibile definire il confine in tutte le modalità guida. È possibile salvare un confine esterno e fino a cinque (5) confini interni alla volta.



Un utente può copiare e modificare i lavori per riutilizzare confini e linee di guida per applicazioni diverse sullo stesso campo con Fieldware Link o con l'opzione Dati -> Dati lavoro -> Gestisci.

Per definire un confine applicazione esterno:

1. Raggiungere una posizione desiderata sul perimetro dell'area di applicazione.
2. Premere la scheda OPZIONI DI NAVIGAZIONE E GUIDA  per visualizzare le opzioni di navigazione.
3. Mentre il veicolo è in movimento, premere l'icona CONFINE .
4. Raggiungere il perimetro dell'area di applicazione.
5. Terminare il confine:
 - ▶ Raggiungere una larghezza di passata dal punto di partenza. Il confine si chiuderà automaticamente (la linea di guida bianca diventa nera).
 - ▶ Premere l'icona FINE CONFINE . Una linea retta completerà la delimitazione del confine tra la posizione corrente e il punto di partenza.
6. Premere:
 - ▶ Salva: premere per salvare il confine
 - ▶ Elimina: premere per cancellare il confine

NOTA: sul confine iniziale o esterno, l'icona **TERMINA CONFINE**  non è disponibile per la selezione (in grigio) fino al raggiungimento della distanza minima (cinque volte la larghezza di passata).

Se si effettua la mappatura di un confine con una o più sezioni ripiegate e disattivate, è necessario mantenere questa configurazione di sezioni per tutta la durata della passata sul confine. Qualsiasi modifica apportata al numero di sezioni attive, e conseguentemente alla larghezza della macchina dopo l'avvio del processo di mappatura del confine, farà sì che l'applicazione mappi il confine sul bordo esterno di tutte le sezioni programmate, non necessariamente quelle attive in un dato momento durante il passaggio del confine.

Quando si mappa un contorno con alcune sezioni disattivate, è necessario passare BoomPilot alla modalità manuale  e attivare gli interruttori principale e di sezione per tutte le sezioni che verranno utilizzate durante la passata di confine. Una volta completata la passata del confine gli interruttori sezione possono essere disattivati, l'interruttore generale resta attivato, BoomPilot può essere riportato alla modalità automatica  e il controllo automatico sezione può quindi essere utilizzato.


NOTA: se un confine viene mappato con alcune sezioni ripiegate come descritto in precedenza, potrebbe essere necessario utilizzare l'icona **Sposta A+**  sulla linea di guida alla posizione corretta per le successive passate nel campo.

Figura 7-21: Definizione confine in corso



Figura 7-22: Termina confine: linea retta fino al punto di partenza




Figura 7-23: Termina confine: raggiungere il punto di partenza



Figura 7-24: Salva confine



Utilizzare l'icona ANNULLA CONFINE  per annullare il nuovo processo di definizione confine campo e tornare al confine precedente (se presente).

Per creare uno o più confini interni, seguire la stessa procedura del confine iniziale.

Figura 7-25: Aggiungere un confine interno



Quando si crea un confine esterno o iniziale, la linea di confine si collocherà all'esterno della sezione attiva più esterna. Quando si crea un confine interno o aggiuntivo, la linea di confine si collocherà all'interno della sezione attiva più interna.

Se nessuna sezione è attiva, il confine sarà contrassegnato all'estremità della sezione più esterna.


Usare l'icona ELIMINA CONFINE  per eliminare tutti i confini campo per il lavoro corrente.

Figura 7-26: Elimina confine





In corrispondenza della posizione corrente, l'icona IN CONFINE  o FUORI CONFINE  è visualizzata sulla barra di stato una volta che viene stabilito il confine.

Figura 7-27: Confine sulla barra di stato



RITORNO AL PUNTO

Il Ritorno al punto fornisce indicazioni di guida per tornare a un punto definito in precedenza con la Vista veicolo e la Vista campo. Qualora sia attiva la Vista veicolo, una freccia indica al veicolo come tornare al punto desiderato. Nella Vista campo, viene invece visualizzato il solo punto desiderato.

Un punto di ritorno è specifico di un lavoro e resta attivo fino a quando il lavoro attivo non viene eliminato.

NOTA: guida Ritorno al punto potrebbe non essere disponibile in base al sistema sterzo assistito/auto-sterzata installato.

Contrassegnare un punto di ritorno

Per contrassegnare un punto di ritorno:




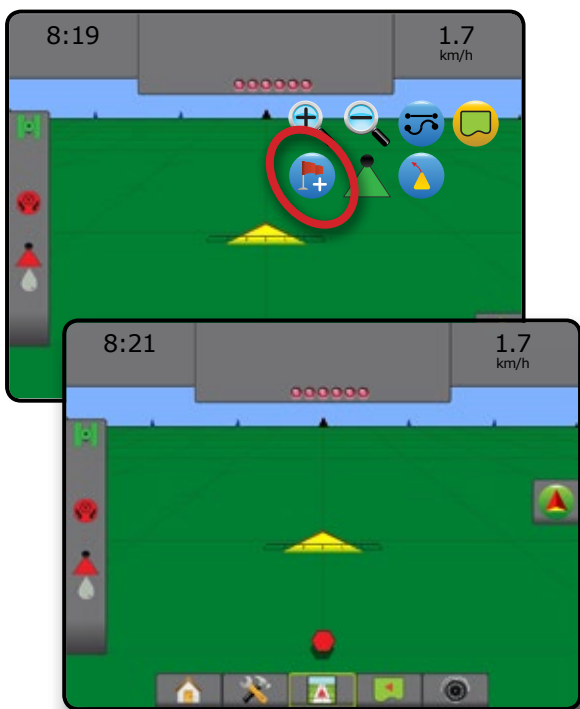


1. Raggiungere la posizione desiderata del punto di ritorno .
2. Premere la scheda OPZIONI DI NAVIGAZIONE E GUIDA  per visualizzare le opzioni di navigazione.
3. Premere l'icona AGGIUNGI PUNTO .

Figura 7-28: Punto di ritorno impostato – Vista veicolo



Eliminare il punto di ritorno

Per eliminare il punto di ritorno impostato:

1. Premere la scheda OPZIONI DI NAVIGAZIONE E GUIDA  per visualizzare le opzioni di navigazione.
2. Premere l'icona ELIMINARE UN PUNTO .



Non è possibile selezionare l'icona Eliminare un punto mentre è attiva l'icona Guida ritorno al punto.

Figura 7-29: Eliminare un punto




Guida a un punto di ritorno

Per visualizzare la distanza e la guida fino al punto di ritorno impostato:

1. Premere la scheda OPZIONI DI NAVIGAZIONE E GUIDA  per visualizzare le opzioni di navigazione.
2. Premere l'icona GUIDA RITORNO AL PUNTO .

La console comincerà a fornire informazioni sulla Barra di Guida inerenti la distanza tra il veicolo e il punto stabilito.

Utilizzare l'icona ANNULLA GUIDA RITORNO AL PUNTO  per nascondere la distanza e la guida fino al punto di ritorno impostato.

La guida non può essere calcolata quando compare il simbolo “?” nella barra di guida.

Figura 7-30: Guida ritorno al punto – Vista veicolo



BOOMPILOT

A seconda se sia presente o meno un sistema di controllo sezione e, laddove presente, di che tipo di controllo sezione venga utilizzato e quali opzioni siano abilitate, esistono più opzioni per il controllo sezione BoomPilot.


Questa sezione include le opzioni di configurazione per le configurazioni seguenti:

- ▶ Nessun modulo di comando sezione
 - Solo console
 - Con interruttore on/off lavoro opzionale
- ▶ Con modulo di controllo sezione TeeJet e cassetta di comando o ISM
- ▶ Con Modulo di controllo sezione TeeJet

Nessun modulo di comando sezione

Se non è presente un sistema di controllo sezione, si può utilizzare l'icona BoomPilot o un interruttore on/off lavoro opzionale per attivare o disattivare la sezione singola. Viene visualizzata la sola larghezza di una sezione e la barra di stato non presenta icone.



NOTA: se sono presenti controller ISOBUS, SmartCable, Modulo di attivazione sezioni (SDM), o Modulo funzionamento interruttore (SFM), consultare le sezioni seguenti per maggiori informazioni.

NOTA: il GNSS non è disponibile quando l'icona BOOMPILOT è grigia .

Solo console

L'icona BoomPilot viene utilizzata per attivare o disattivare la sezione.

Per impostare le impostazioni configurazione:

1. Premere la scheda di CONFIGURAZIONE SISTEMA  nella parte inferiore.
2. Premere la scheda laterale CONFIGURAZIONE .
3. Premere **Attrezzo**.
4. Impostare "l'icona BoomPilot" su **Abilita**.

NOTA: l'impostazione della modalità di avvio BoomPilot non avrà alcuna influenza nelle funzioni di questa opzione.

Per abilitare o disabilitare l'applicazione tramite la console:




1. Premere la scheda OPZIONI DI NAVIGAZIONE E GUIDA  per visualizzare le opzioni di navigazione.
2. Premere l'icona BOOMPILOT .
3. Premere l'icona BOOMPILOT  per attivare o disattivare la sezione.



Figura 7-31: Icona BoomPilot e indicatore della barra di stato



Con interruttore on/off lavoro opzionale

L'interruttore on/off lavoro viene utilizzato per attivare o disattivare la sezione.

Per impostare le impostazioni configurazione:

1. Premere la scheda di CONFIGURAZIONE SISTEMA  nella parte inferiore.
2. Premere la scheda laterale CONFIGURAZIONE .
3. Premere **Attrezzo**.
4. Impostare l'"Icona BoomPilot" su **Disabilita**.

NOTA: l'impostazione della modalità di avvio BoomPilot non avrà alcuna influenza nelle funzioni di questa opzione.

Nelle aree sulle quali si desidera effettuare l'applicazione:


1. Portare l'interruttore on/off lavoro alla posizione "on".

Nelle aree sulle quali non si desidera effettuare l'applicazione:

1. Portare l'interruttore on/off lavoro alla posizione "off".



Utilizzo della console

Per controllare la sezione utilizzando l'icona BoomPilot quando è presente un interruttore on/off lavoro sul sistema:

1. Impostare "l'icona BoomPilot" su **Abilita**.
2. L'interruttore di lavoro on/off deve restare sulla posizione "off".
3. Premere l'icona BOOMPILOT  per attivare o disattivare la sezione.


Con modulo di controllo sezione TeeJet e cassetta di comando o ISM

Sono presenti SmartCable, Modulo di attivazione sezioni (SDM) o Modulo funzionamento interruttore (SFM) e una cassetta di comando o Modulo di stato attrezzo (ISM).

NOTA: il GNSS non è disponibile quando l'icona BOOMPILOT è grigia . L'icona Barra di stato BoomPilot sarà impostata su disabilitato/manuale .

Per attivare o disattivare automaticamente l'applicazione:

1. L'interruttore della barra automatico/manuale deve essere in posizione "Auto".


◀Automatico: l'icona Barra di stato diventerà verde .

2. L'interruttore generale e gli interruttori sezione devono essere nelle posizioni "On".

NOTA: nella modalità BoomPilot automatico, l'applicazione può essere comandata manualmente utilizzando gli interruttori sulla cassetta di comando o quelli collegati all'ISM.

Per attivare o disattivare manualmente l'applicazione:



1. L'interruttore della barra automatico/manuale deve essere in posizione "Manuale".

◀Manuale: l'icona della barra di stato diventerà rossa .


2. Utilizzare gli interruttori sulla cassetta di comando o quelli collegati all'ISM.


Con modulo di controllo sezione TeeJet


Quando sono presenti SmartCable, Modulo di attivazione sezioni (SDM) o Modulo funzionamento interruttore (SFM) BoomPilot viene utilizzato per impostare il controllo automatico sezione su disattivato/manuale , automatico  o applicazione punto .

NOTA: il GNSS non è disponibile quando l'icona BOOMPILOT è grigia . L'icona Barra di stato BoomPilot sarà impostata su disabilitato/manuale .

Per attivare o disattivare automaticamente l'applicazione:


1. Premere la scheda OPZIONI DI NAVIGAZIONE E GUIDA  per visualizzare le opzioni di navigazione.


2. Premere e rilasciare l'icona BOOMPILOT .


◀Abilita: l'icona della barra di stato diventerà verde .

◀Disabilita: l'icona della barra di stato diventerà rossa .

Per implementare un'applicazione punto:

1. Premere la scheda OPZIONI DI NAVIGAZIONE E GUIDA  per visualizzare le opzioni di navigazione.

2. Premere e tenere premuta l'icona BOOMPILOT  sull'area da trattare.

◀Applicazione punto: l'icona della barra di stato diventerà gialla .

ZOOM IN/OUT

Vista veicolo

La funzione Zoom in/out e Prospettiva è utilizzata per regolare la vista del veicolo o la prospettiva dell'orizzonte dalla vista veicolo alla vista dall'alto.





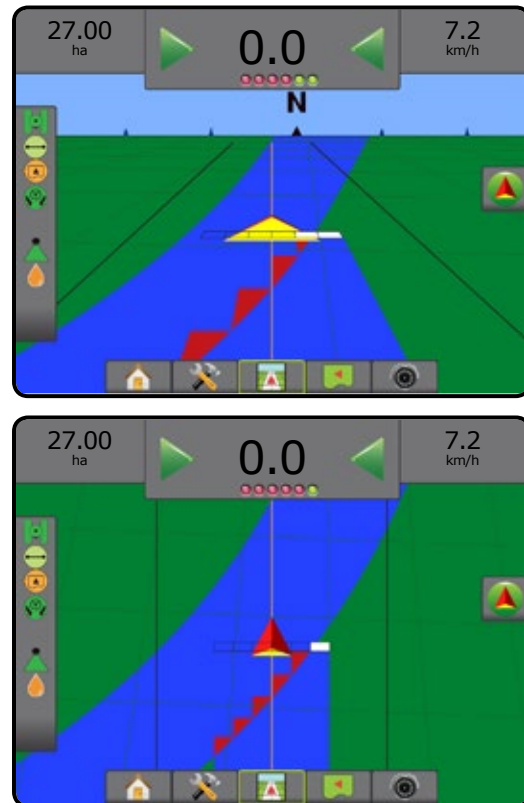




- Zoom in   regolerà la vista veicolo visualizzando una bussola all'orizzonte
- Zoom out   regolerà la vista dall'alto

Figura 7-32: Passare da Zoom in a Zoom out



Vista campo




La funzione Zoom in/out è utilizzata per regolare l'area visualizzata sulla mappa.


- Zoom in   diminuisce l'ampiezza dell'area visualizzata sulla mappa
- Zoom out   aumenta l'ampiezza dell'area visualizzata sulla mappa

MODALITÀ PAN

Quando l'opzione Guida Vista campo è attiva, la modalità Pan consente di spostare manualmente la posizione sullo schermo fino a raggiungere la posizione desiderata. Sullo schermo viene visualizzata la posizione fuori centro fino a quando non si preme l'icona Mondo.

Per attivare la modalità Pan attraverso lo schermo:

1. Premere la scheda OPZIONI SCHERMO .
2. Premere:
 - ▶ E TRASCINARE LA SCHERMATA nella direzione corrispondente per spostare la vista sullo schermo.
 - ▶ Le FRECCHE  nella direzione corrispondente per spostare la vista sullo schermo (giù, a sinistra, a destra, su).
 - ▶ L'icona VISTA MONDO  per centrare il veicolo sullo schermo ed estendere al massimo l'ampiezza dell'area visualizzata sullo schermo.

NOTA: mantenere premute le FRECCHE  per regolare rapidamente le impostazioni.

Per chiudere le opzioni della Modalità Pan:


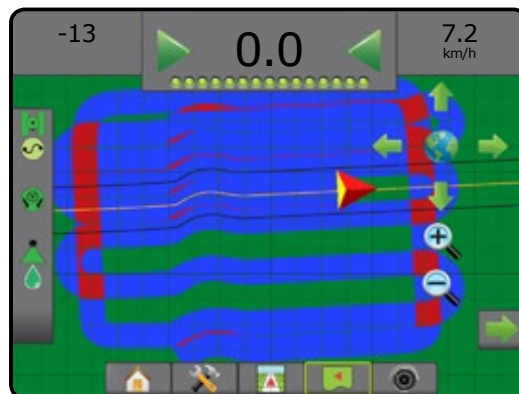
1. Premere la scheda CHIUDI OPZIONI .

Figura 7-33: Modalità Pan










MAPPATURA APPLICAZIONE

La mappatura applicazione del prodotto basata su GNSS è disponibile in Vista veicolo o in Vista campo, in qualsiasi modalità guida, quando la regolazione della portata di terzi è sbloccata ed è presente un regolatore portata sul sistema. La mappatura può registrare le aree coperte dall'attrezzo (Copertura) oppure la quantità di prodotto applicata e il luogo di applicazione (Applicazione) e può dirigere l'applicazione del prodotto a portata singola e variabile (Dose obiettivo preimpostata e prescrizione, rispettivamente).

NOTA: prima di usare la mappatura, impostare o verificare le opzioni di mappatura prodotto in Configurazione->Poltiglia. Consultare "Poltiglia" nel capitolo Configurazione del sistema.

NOTA: per maggiori informazioni, si veda il capitolo Regolazione della portata del presente manuale.

Per accedere alla mappatura applicazione:

1. Premere la scheda inferiore GUIDA VISTA VEICOLO  o GUIDA VISTA CAMPO .
2. Premere la scheda OPZIONI di MAPPATURA  per visualizzare le opzioni di mappatura.
3. Selezionare una o più delle seguenti opzioni:
 - ▶ Mappa di copertura : mostra l'area coperta dall'attrezzo, a prescindere dall'applicazione o meno della poltiglia
 - ▶ Mappa ricetta : mappa pre-caricata che fornisce le informazioni al regolatore portata da utilizzare nell'applicazione della poltiglia
 - ▶ Mappa applicazione : mostra la quantità di poltiglia applicata e il luogo di applicazione utilizzando il colore per indicare il livello in proporzione e preimpostare e impostare automaticamente i livelli minimo e massimo
 - ▶ Mappa della dose obiettivo : mostra l'indice di applicazione che il regolatore portata cerca di conseguire in ogni posizione

NOTA: mappa applicazione e Mappa della dose obiettivo non possono essere selezionate simultaneamente.

Figura 7-34: Mappa di copertura

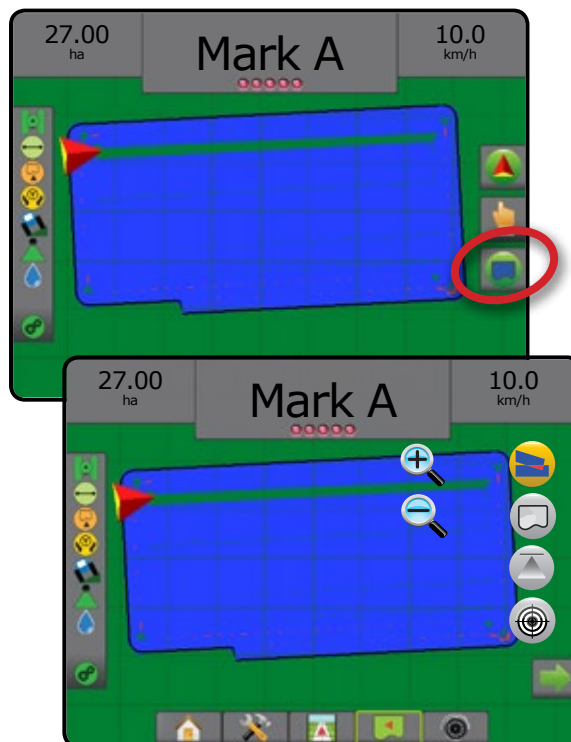


Figura 7-35: Mappa ricetta

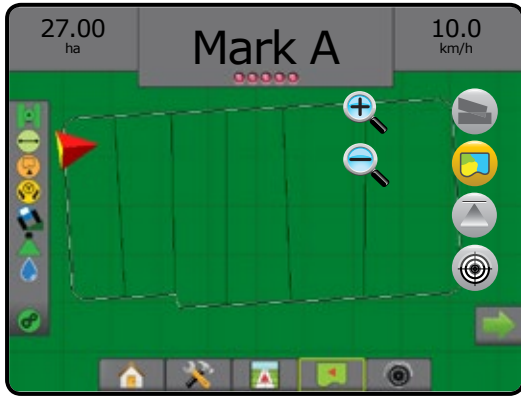


Figura 7-36: Mappa applicazione



Figura 7-37: Mappa della dose obiettivo



OPZIONI SPECIFICHE DI REALVIEW

La Guida RealView consente di visualizzare input video in tempo reale invece di un'immagine generata da computer. Le opzioni di configurazione RealView consentono di accedere a strumenti di guida supplementari tra cui guida su video e indicatore dell'angolo di sterzata.

- ▶ Videocamera singola: una videocamera singola è direttamente collegata alla console
- ▶ Modulo di selezione video: qualora sia installato sul sistema un Modulo di selezione video (VSM), sono disponibili due (2) opzioni:
 - Vista da videocamera singola: è possibile selezionare uno degli otto input videocamera per modificare la visualizzazione dell'immagine video.
 - Vista videocamera suddivisa: è possibile selezionare uno dei due gruppi di quattro videocamere (A/B/C/D o E/F/G/H) per suddividere lo schermo in quattro registrazioni video separate.

Per regolare la vista videocamera [retromarcia, capovolta], andare a Impostazione-> Configurazione-> Video.

Per accedere alle opzioni RealView:







1. Premere la scheda inferiore GUIDA REALVIEW .
2. Premere la scheda OPZIONI REALVIEW  per visualizzare le opzioni RealView.
3. Selezionare tra:
 - ▶ Vista videocamera singola  [solo VSM]: è possibile selezionare una (1) delle otto (8) videocamere per modificare la visualizzazione dell'input video
 - ▶ Vista videocamera suddivisa  [solo VSM]: è possibile selezionare una (1) di due (2) gruppi di quattro (4) videocamere (A/B/C/D o E/F/G/H) per suddividere lo schermo in quattro registrazioni video separate
 - ▶ Opzioni di Guida RealView : consentono di accedere a strumenti di guida supplementari tra cui guida su video e indicatore dell'angolo di sterzata
 - ▶ Acquisizione di immagini da videocamera RealView : salva un'istantanea della vista corrente della schermata su un'unità USB

Figura 7-38: Guida RealView



Opzioni di Guida RealView

Le opzioni di configurazione RealView consentono di accedere a strumenti di guida supplementari tra cui guida su video e indicatore dell'angolo di sterzata.






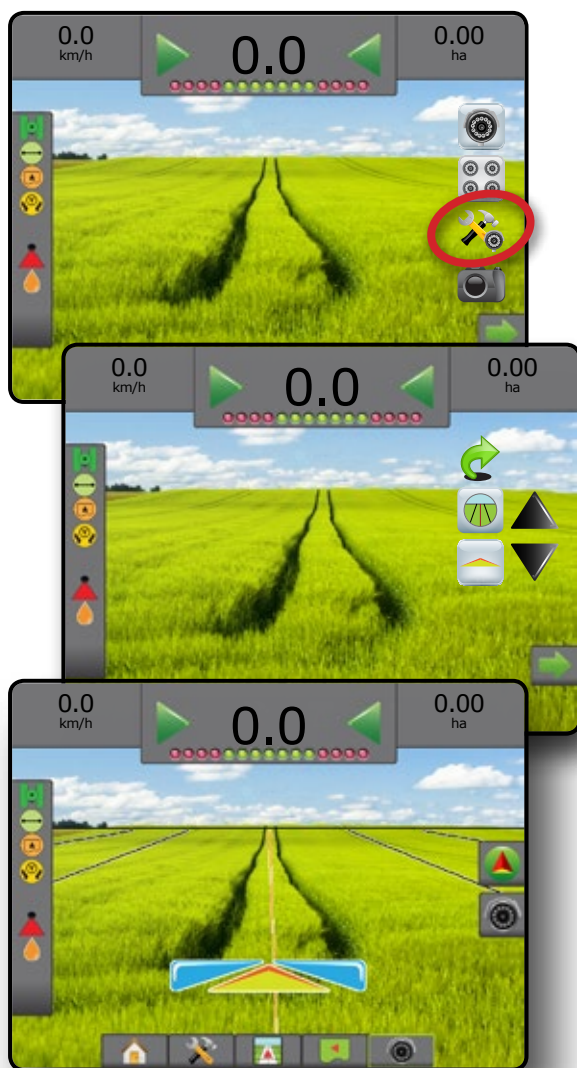
1. Premere la scheda OPZIONI REALVIEW  per visualizzare le opzioni RealView.
2. Premere l'icona OPZIONI DI GUIDA REALVIEW .
3. Selezionare tra:
 - ▶ Guida su video : colloca linee di guida tridimensionali sulla registrazione video per assistere la navigazione
 - ▶ Indicatore dell'angolo di sterzata : visualizza la direzione nella quale il volante deve essere regolato
 - ▶ Regolazione linea di orizzonte  ▲ ▼: sposta in alto o in basso la linea di orizzonte sullo schermo

Figura 7-39: Opzioni di configurazione RealView



Istantanea videocamera

L'Istantanea della videocamera RealView salva un'istantanea della vista corrente della schermata su un'unità USB.



1. Inserire un'unità USB.
2. Premere la scheda OPZIONI REALVIEW  per visualizzare le opzioni RealView.
3. Premere l'icona Istantanea Videocamera .

Figura 7-40: Visualizzazione video a schermo intero da videocamera RealView



Opzioni videocamera VSM

Qualora sia installato sul sistema un Modulo di selezione video (VSM), sono disponibili due (2) opzioni video:




1. Premere la scheda OPZIONI REALVIEW  per visualizzare le opzioni RealView.
2. Selezionare tra:
 - ▶ Vista videocamera singola : è possibile selezionare una (1) delle otto (8) videocamere per modificare la visualizzazione dell'input video
 - ▶ Vista videocamera suddivisa : è possibile selezionare una (1) di due (2) gruppi di quattro (4) videocamere (A/B/C/D o E/F/G/H) per suddividere lo schermo in quattro registrazioni video separate

Figura 7-41: Selezione videocamera singola con VSM



Figura 7-42: Selezionare videocamera suddivisa con VSM



INTRODUZIONE

HOME

SCHERMO INTERNO

CONFIGURAZIONE

GNSS

ATTREZZO

GUIDA

REGOLAZIONE DELLA
PORTATA

APPENDICE

CAPITOLO 8 – REGOLAZIONE DELLA PORTATA DI TERZI

Quando è presente un sistema di Regolazione della portata di terzi e la Regolazione della portata è stata sbloccata, le informazioni dell'applicazione e la mappatura possono essere visualizzate sulle schermate di guida.

Per aggiungere un regolatore portata di terzi al sistema:

1. Aggiungere un regolatore portata di terzi al sistema.
2. Attivare il regolatore portata.
3. Sulla console Matrix Pro GS, sbloccare la Regolazione della portata di terzi.
4. Riavviare Matrix Pro GS.
5. Sulla console Matrix Pro GS, configurare le impostazioni della Regolazione della portata di terzi, utilizzate per configurare l'interfaccia hardware e la comunicazione.
6. Sulla console Matrix Pro GS, configurare le impostazioni della Poltiglia, utilizzate per configurare nome della poltiglia, volumi del serbatoio/contenitore, indici di applicazione desiderati, incremento per regolazione delle dosi obiettivo e colorare i limiti di portata massimi/minimi della mappatura e i colori di visualizzazione corrispondenti

SBLOCCO DELLA REGOLAZIONE DELLA PORTATA DI TERZI

Lo Sblocco funzioni è utilizzato per sbloccare funzioni avanzate.

NOTA: il codice di sblocco è unico per ogni console. Rivolgersi al servizio clienti TeeJet Technologies. Una volta sbloccata, una funzione rimane tale fino a quando la console non viene completamente ripristinata.



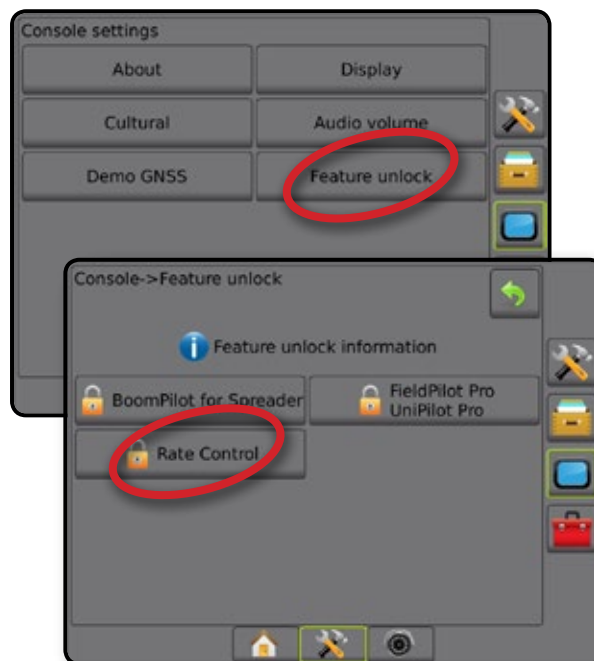


1. Premere la scheda laterale CONSOLE .
2. Premere **Sblocco funzioni**.
3. Premere il pulsante di funzione bloccata  per Regolazione della portata di terzi.
4. Immettere il codice di sblocco.
5. Riavviare la console.

Figura 8-1: Sblocco funzioni



Regolazione della portata di terzi

Quando è presente un sistema di Regolazione della portata di terzi e la Regolazione della portata è stata sbloccata, è possibile abilitare/disabilitare una Regolazione della portata di terzi.

1. Premere la scheda di CONFIGURAZIONE SISTEMA  nella parte inferiore.
2. Premere la scheda laterale CONFIGURAZIONE .
3. Premere **Regolazione della portata di terzi**.
4. Selezionare se la Regolazione della portata di terzi è abilitata o disabilitata.
5. Se disabilitata, selezionare tra:
 - ▶ Interfaccia Hardware: questa opzione è utilizzata per selezionare un'interfaccia per la comunicazione con un regolatore portata di terzi.
 - ▶ Protocollo di comunicazione: questa opzione è utilizzata per selezionare un protocollo per la comunicazione con un regolatore portata di terzi.
 - ▶ Modalità regolatore: se viene selezionato un protocollo applicabile, questa opzione è utilizzata per selezionare la modalità Regolatore che corrisponde alla configurazione del regolatore portata.
 - ▶ Cadenza di baud seriale: se si utilizza un dispositivo di interfaccia seriale, questa opzione è utilizzata per selezionare la cadenza di baud di comunicazione appropriata.

In qualsiasi momento, selezionare:

- ▶ Stato regolatore di portata: questa opzione è utilizzata per visualizzare lo stato di un regolatore portata di terzi.

Figura 8-2: Regolazione della portata di terzi



Poltiglia

Quando è presente un sistema di Regolazione della portata di terzi e la Regolazione della portata è stata sbloccata, le opzioni Poltiglia sono disponibili per configurare nomi di canale di comando della poltiglia, limiti di portata massimi/minimi e i colori di visualizzazione corrispondenti per la mappatura.



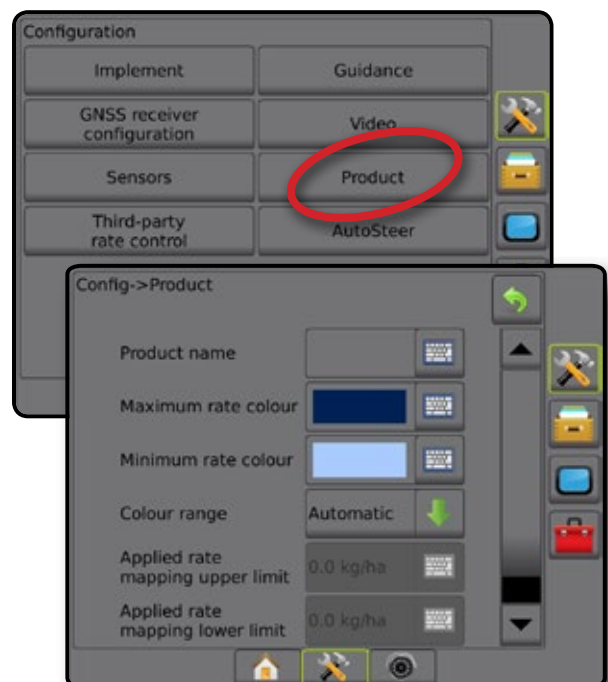
1. Premere la scheda di CONFIGURAZIONE SISTEMA  nella parte inferiore.
2. Premere la scheda laterale CONFIGURAZIONE .
3. Premere **Poltiglia**.
4. Selezionare tra:
 - ▶ Nome della poltiglia: utilizzare questa opzione per immettere il nome della poltiglia per il canale di comando corrente
 - ▶ Colore dose minima/massima: utilizzare questa opzione per creare lo schema colori che meglio rappresenta i cambiamenti delle portate in un'applicazione mappa della dose obiettivo
 - ▶ Intervallo di colori: utilizzare questa opzione per selezionare la modalità automatica o manuale per l'impostazione del Colore dose massima e il Colore dose minima
 - ▶ Limite superiore mappatura dose applicata [solo Intervallo di colori manuale]: utilizzare questa opzione per impostare la dose massima per cui sarà utilizzato il Colore dose massima (le dosi più elevate utilizzeranno il Colore dose massima selezionato)
 - ▶ Limite inferiore mappatura dose applicata [solo Intervallo di colori manuale]: questa opzione è utilizzata per impostare la dose minima per cui sarà utilizzato il Colore dose minima (le dosi più basse utilizzeranno il Colore dose minima selezionato)

Figura 8-3: Opzioni Poltiglia



OPZIONI DELLA SCHERMATA GUIDA

Quando un Regolatore portata di terzi è integrato nel sistema, sono disponibili altre opzioni di regolazione della portata e mappatura sulle schermate di guida Vista veicolo e guida Vista campo.

Guida su schermo

Oltre alle opzioni di Guida standard, saranno disponibili le seguenti informazioni con Regolazione della portata di terzi:

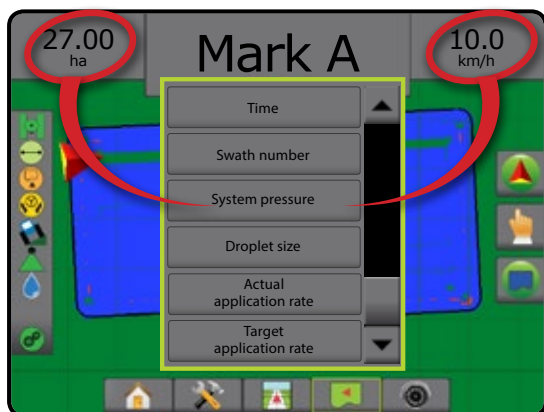
- Linee di guida
 - ◀ Nera/Bianca: linea di confine della zona mappa ricetta
- Area di copertura: illustra l'area trattata e la sovrapposizione:
 - ◀ Selezionato dall'utente: le aree trattate della Mappa applicazione e della Mappa della dose obiettivo mostrano barre colorate relative all'intervallo di colori selezionato e alla selezione della mappa.

Barra di guida

Oltre alle opzioni della barra di guida standard, saranno disponibili le seguenti informazioni con Regolazione della portata di terzi:

- ▶ Indice di applicazione effettivo: visualizza l'indice di applicazione attuale
- ▶ Indice di applicazione desiderato: visualizza l'indice di applicazione desiderato

Figura 8-4: Informazioni selezionabili della barra di guida



Barra di stato

Oltre alle opzioni della barra di stato standard, l'icona Stato regolatore di portata poltiglia fornisce informazioni relative allo stato regolatore di portata.




Quando un'icona viene premuta, le informazioni di stato correlate vengono visualizzate.

1. Premere l'icona STATO REGOLATORE DI PORTATA POLTIGLIA .

Figura 8-5: Stato regolatore di portata poltiglia



Stato regolatore di portata




-  Verde = funzionamento normale
-  Giallo = avvertenza di sistema (portata errata, pressione, ecc.)
-  Rosso = errore di sistema (portata errata, pressione, ecc.)
- Nessuna icona = nessun regolatore di portata installato





Mappatura applicazione

La mappatura applicazione della poltiglia basata su GNSS è disponibile in Vista veicolo o in Vista campo, in qualsiasi modalità guida, quando è presente un regolatore portata sul sistema. La mappatura può registrare le aree coperte dall'attrezzo (Copertura) oppure la quantità di prodotto applicata e il luogo di applicazione (Applicazione) e può dirigere l'applicazione del prodotto a portata singola e variabile (Dose obiettivo preimpostata e prescrizione, rispettivamente).

NOTA: prima di usare la mappatura, impostare o verificare le opzioni di mappatura poltiglia in Configurazione -> Poltiglia.

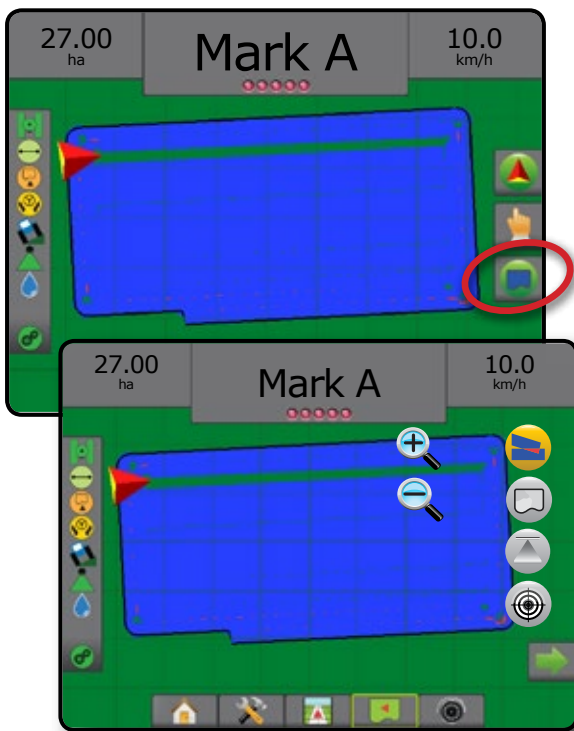
Per accedere alla mappatura applicazione:

1. Premere la scheda inferiore GUIDA VISTA VEICOLO  o GUIDA VISTA CAMPO .
2. Premere la scheda OPZIONI di MAPPATURA  per visualizzare le opzioni di mappatura.
3. Selezionare una o più delle seguenti opzioni:

- ▶ Mappa di copertura : mostra l'area coperta dall'attrezzo, a prescindere dall'applicazione o meno della poltiglia
- ▶ Mappa ricetta : mappa pre-caricata che fornisce le informazioni al regolatore portata da utilizzare nell'applicazione della poltiglia
- ▶ Mappa applicazione : mostra la quantità di poltiglia applicata e il luogo di applicazione utilizzando il colore per indicare il livello in proporzione e preimpostare e impostare automaticamente i livelli minimo e massimo
- ▶ Mappa della dose obiettivo : mostra l'indice di applicazione che il regolatore portata cerca di conseguire in ogni posizione

NOTA: mappa applicazione e Mappa della dose obiettivo non possono essere selezionate simultaneamente.

Figura 8-6: Mappa di copertura




Duplicazione e trasferimento delle mappe

Le mappe vengono memorizzate nei dati lavoro. Utilizzando Dati -> Dati lavoro -> Gestisci, i dati lavoro contenenti mappe possono essere copiati o trasferiti in Fieldware Link così che le mappe possano essere aperte, visualizzate, modificate e stampate e ritrasferite alla console. Si veda "Dati lavoro" nel capitolo Configurazione di sistema.

Utilizzando Dati -> Report, è possibile generare report in più formati contenenti i dati e tutte le mappe del lavoro.

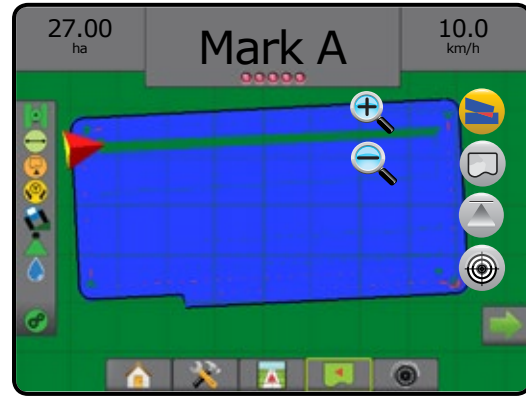
Mappa di copertura

 La mappa di copertura che mostra l'area coperta dall'attrezzo. DCM non richiede l'applicazione della poltiglia. ISOBUS non richiede l'applicazione della poltiglia.


Mappatura su schermo

- Area di copertura: illustra l'area trattata e la sovrapposizione:
 - ◀ Blu: un'applicazione
 - ◀ Rosso: due o più applicazioni

Figura 8-7: Mappa di copertura



Mappa ricetta

 La Mappa ricetta è una mappa pre-caricata che fornisce le informazioni al regolatore portata da utilizzare nell'applicazione della poltiglia. Le mappe ricetta contengono informazioni georeferenziate sulla portata della poltiglia. Matrix Pro GS può importare dati lavoro contenenti Mappe ricetta da utilizzare con applicazione a portata variabile (VRA) con regolatori di portata compatibili.

Mappatura su schermo

- Linee zona:
 - ◀ Nera in avvicinamento alla zona di applicazione.
 - ◀ Bianca all'interno della zona di applicazione.
 - ◀ Anche le altre zone con la stessa portata verranno visualizzate di colore bianco.
- Area di copertura: illustra diverse zone di portata di prescrizione:
 - ◀ Selezionato dall'utente: i colori delle zone vengono selezionati quando si definisce la mappa ricetta.

Utilizzando Fieldware Link (v5.01 o versioni successive), gli utenti possono importare i lavori VRA creati in Fieldware Link, nonché esportare i dati lavoro dalla console, modificare le mappe incluse per creare dose obiettivo o mappe ricetta ed effettuare il ritrasferimento alla console per l'utilizzo nel lavoro.

NOTA: per le applicazioni a portata variabile è richiesta la modalità lavoro avanzata. Si veda Opzioni (Modalità lavoro) nel capitolo Configurazione di sistema.

Figura 8-8: Mappa ricetta



Mappa applicazione

La Mappa applicazione mostra la quantità di poltiglia applicata e il luogo di applicazione utilizzando il colore per indicare il livello in proporzione e preimpostare o impostare automaticamente i livelli minimo e massimo.

NOTA: mappa applicazione e Mappa della dose obiettivo non possono essere selezionate simultaneamente.

Mappatura su schermo

- Area di copertura: illustra l'area trattata:
 - ◀ Selezionato dall'utente: le aree trattate mostrano barre colorate relative all'intervallo di colori selezionato e alla selezione della mappa.

Figura 8-9: Mappa applicazione



Selezione dell'intervallo di colori

Le opzioni per Poltiglia configurano i limiti di portata massimi/minimi e i colori di visualizzazione corrispondenti per la mappatura.


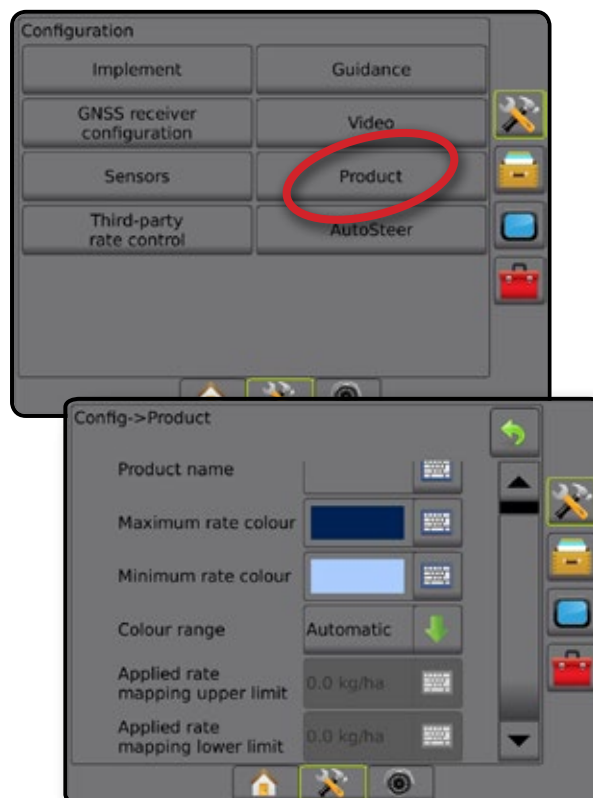
1. Premere la scheda laterale CONFIGURAZIONE .
2. Premere **Poltiglia**.
3. Selezionare:
 - ▶ Intervallo di colori: modalità utilizzata per impostare la dose per il Colore dose massima e il Colore dose minima.
 - ◀ Automatico: il massimo e il minimo verranno determinati dai valori della dose applicata effettiva o dai valori della dose obiettivo
 - ◀ Manuale: i limiti massimo e minimo saranno impostati sui valori definiti per le opzioni Limite superiore mappatura dose applicata e Limite inferiore mappatura dose applicata
 - ▶ Colore dose massima: utilizzare questa opzione per impostare il colore della dose massima. In modalità Intervallo di colori manuale, questo colore verrà utilizzato per tutte le dosi maggiori del limite superiore mappatura dose applicata
 - ▶ Colore dose minima: utilizzare questa opzione per impostare il colore della dose minima. In modalità Intervallo di colori manuale, questo colore verrà utilizzato per tutte le dosi al di sotto del limite inferiore mappatura dose applicata

Figura 8-10: Opzioni Poltiglia



Mappa della dose obiettivo

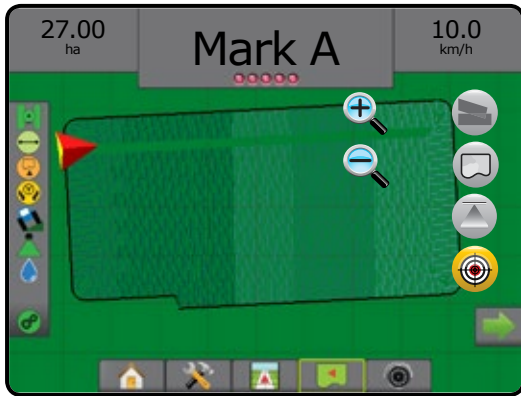
La Mappa della dose obiettivo mostra l'indice di applicazione desiderato che il regolatore portata cerca di conseguire in ogni posizione.

NOTA: mappa applicazione e Mappa della dose obiettivo non possono essere selezionate simultaneamente.

Mappatura su schermo

- Area di copertura: illustra l'area trattata:
 - ◀ Selezionato dall'utente: le aree trattate mostrano barre colorate relative all'intervallo di colori selezionato e alla selezione della mappa.

Figura 8-11: Mappa della dose obiettivo



Dosi obiettivo

Indice di applicazione desiderato definisce le dosi obiettivo di poltiglia applicate per ettaro/acro. Tali impostazioni saranno le stesse per tutti i lavori attivi.

Selezione dell'intervallo di colori

Le opzioni per Poltiglia configurano i limiti di portata massimi/minimi e i colori di visualizzazione corrispondenti per la mappatura.


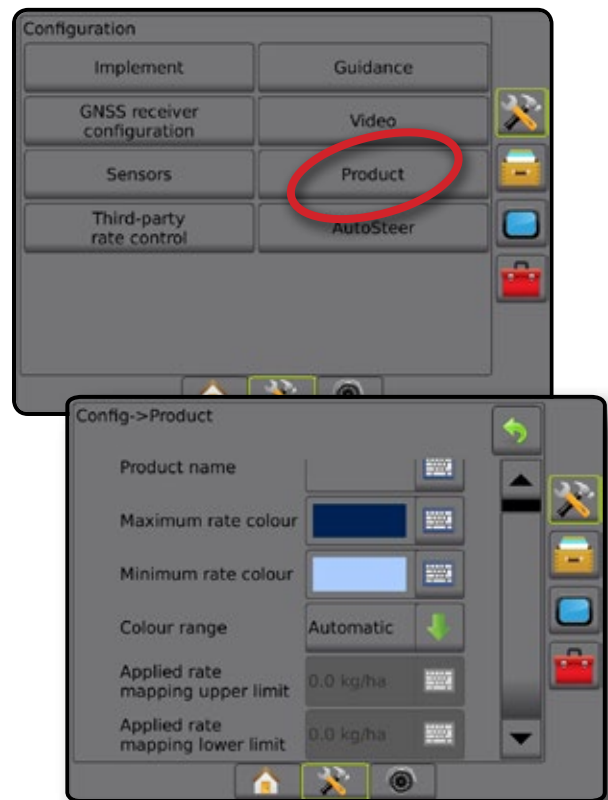
1. Premere la scheda laterale CONFIGURAZIONE .
2. Premere **Poltiglia**.
3. Selezionare:
 - ▶ Intervallo di colori: modalità utilizzata per impostare la dose per il Colore dose massima e il Colore dose minima.
 - ◀ Automatico: il massimo e il minimo verranno determinati dai valori della dose applicata effettiva o dai valori della dose obiettivo
 - ◀ Manuale: i limiti massimo e minimo saranno impostati sui valori definiti per le opzioni Limite superiore mappatura dose applicata e Limite inferiore mappatura dose applicata
 - ▶ Colore dose massima: utilizzare questa opzione per impostare il colore della dose massima. In modalità Intervallo di colori manuale, questo colore verrà utilizzato per tutte le dosi maggiori del limite superiore mappatura dose applicata
 - ▶ Colore dose minima: utilizzare questa opzione per impostare il colore della dose minima. In modalità Intervallo di colori manuale, questo colore verrà utilizzato per tutte le dosi al di sotto del limite inferiore mappatura dose applicata

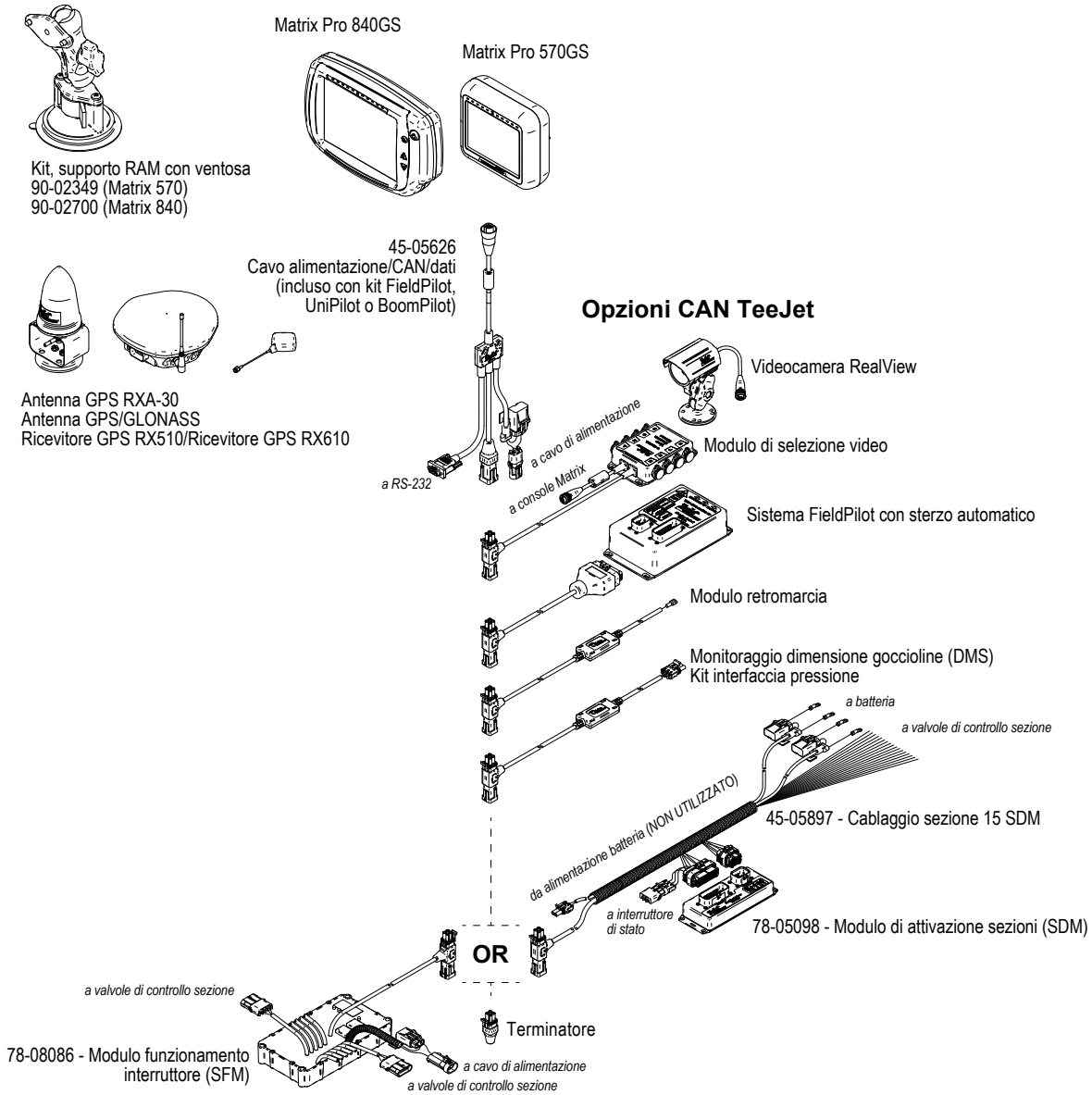
Figura 8-12: Opzioni Poltiglia



APPENDICE A – CONFIGURAZIONI DEL SISTEMA

I seguenti grafici rispecchiano le tipiche configurazioni di Matrix Pro GS. Viste le diverse configurazioni possibili, questo diagramma deve essere utilizzato esclusivamente come riferimento.

Figura A-1: Matrix Pro GS con sistema di sterzo automatico FieldPilot



Matrix® Pro 570GS • Matrix® Pro 840GS

Figura A-2: Matrix Pro GS con sistema di sterzo FieldPilot Pro o UniPilot Pro

INTRODUZIONE

HOME

SCHEMI INTERNO

CONFIGURAZIONE

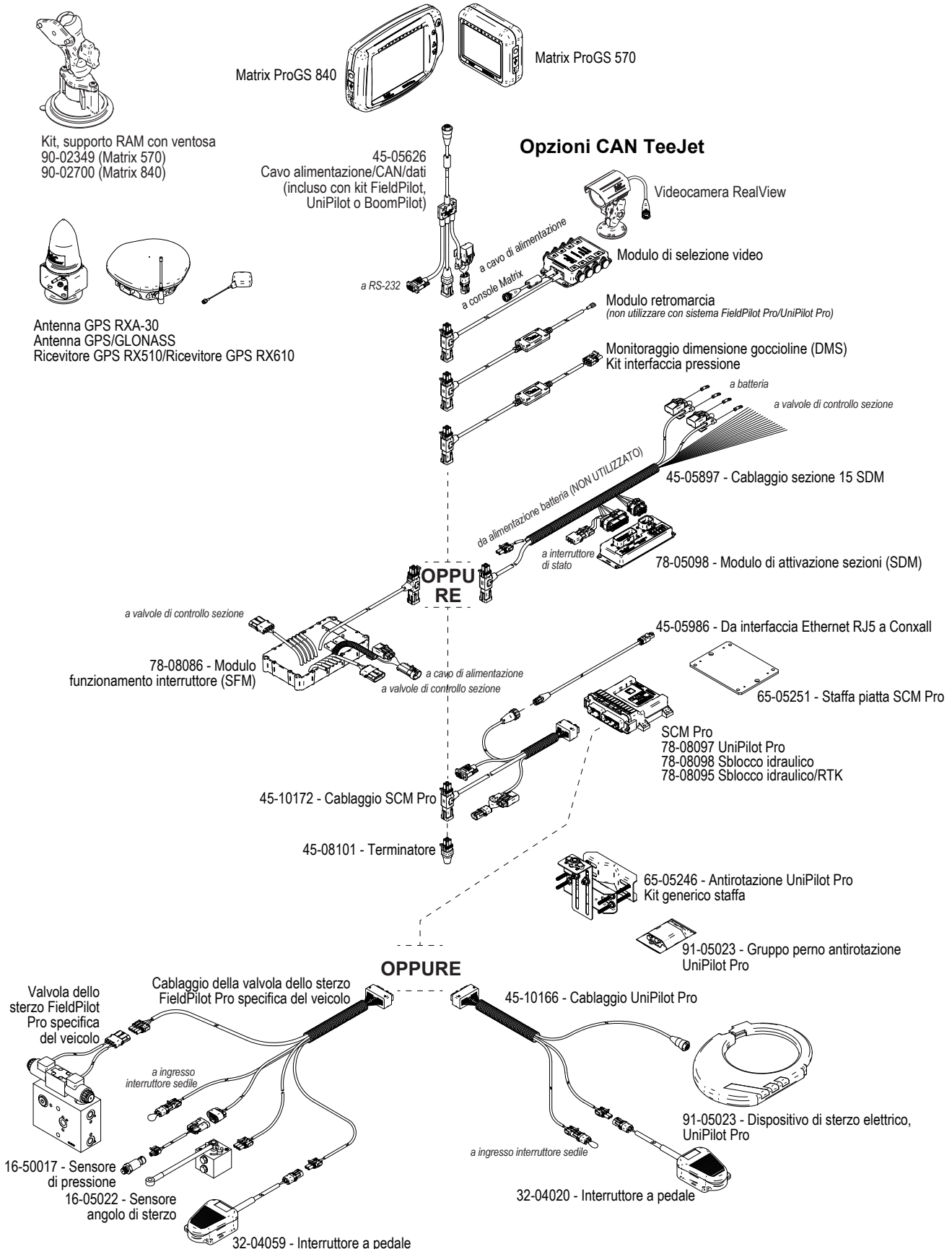
GNSS

ATTREZZO

GUIDA

REGOLAZIONE DELLA FORNATA

APPENDICE



APPENDICE B – IMPOSTAZIONI DEL MENU DELLA CONSOLE MATRIX PRO GS

Questa appendice elenca le impostazioni del menu della console Matrix Pro GS e indica inoltre le informazioni seguenti:

- Impostazioni disponibili con un lavoro attivo.
- Impostazioni che possono essere effettuate nella stessa console Matrix Pro GS o utilizzando il software Fieldware Link.
- Impostazioni che sono incluse quando vengono esportate in un profilo dalla console Matrix Pro GS o da Fieldware Link.

Legenda dei simboli

Nelle tabelle seguenti, questi simboli indicano se le impostazioni sono disponibili durante un lavoro attivo:

- ✓ Disponibile durante un lavoro attivo
- ✗ Non disponibile durante un lavoro attivo
- ◀ Conservato dalla console con profilo
- ▶ Conservato da Fieldware Link con profilo

Impostazioni configurazione

Impostazioni configurazione		Disponibile con lavoro attivo	Può essere modificato in		Salvato nel profilo esportato in		
			Matrix Pro	Fieldware Link	Matrix Pro	Fieldware Link	
Attrezzo	Tipo di macchina	✗	✓	✗	✓	▶	
	Altezza antenna GNSS.....	✗	✓	✓	✓	✓	
	Tipo attrezzo.....	✗	✓	✓	✓	✓	
	Disposizione simmetrica attrezzo.....	✗	✓	✓	✓	✓	
	Numero di sezioni dell'attrezzo.....	✗	✓	✓	✓	✓	
	Larghezza guida.....	✗	✓	✓	✓	✓	
	Applicazione/larghezza lavoro.....	✗	✓	✓	✓	✓	
	Monitoraggio dimensione goccioline	✓	✓	✗	✓	▶	
	Selezione Ugello corrente	✗	✓	✗	✓	▶	
	ugello Preimpostazione ugello	✗	✓	✗	✓	▶	
	Avviso applicato.....	✓	✓	✗	✓	▶	
	Ora di entrata.....	✓	✓	✗	✓	▶	
	Ora di uscita	✓	✓	✗	✓	▶	
	Consenti BoomPilot in retromarcia.....	✓	✓	✗	✓	▶	
	Modalità di avvio BoomPilot	✓	✓	✗	✓	▶	
	Icona BoomPilot	✓	✓	✗	✓	▶	
	Ritardo segnale retromarcia	✓	✓	✗	✓	▶	
	Modalità rettilineo	Direzione in lineadiretta attrezzo	✗	✓	✓	✓	✓
		Distanza in lineadiretta attrezzo	✗	✓	✓	✓	✓
		Direzione decentrata laterale attrezzo.....	✗	✓	✓	✓	✓
		Distanza decentrata laterale attrezzo.....	✗	✓	✓	✓	✓
		Sovrapponi	✓	✓	✓	✓	✓
	Temporizzazione di funzionamento/arresto.....	✓	✓	✓	✓	✓	
	Modalità spanditore	Tipo di configurazione: TeeJet.....	✗	✓	✓	✓	✓
		Distanza tra antenna e disco	✗	✓	✓	✓	✓
Direzione decentrata laterale attrezzo.....		✗	✓	✓	✓	✓	
Distanza decentrata laterale attrezzo.....		✗	✓	✓	✓	✓	
Sovrapponi		✓	✓	✓	✓	✓	
Temporizzazione di funzionamento/arresto.....		✓	✓	✓	✓	✓	
Distanza decentrata nello spargimento		✗	✓	✓	✓	✓	
Disassamenti sezione.....		✗	✓	✓	✓	✓	
Lunghezze sezione.....		✗	✓	✓	✓	✓	
Tipo di configurazione: OEM.....		✗	✓	✓	✓	✓	
Distanza tra antenna e disco	✗	✓	✓	✓	✓		
Direzione decentrata laterale attrezzo.....	✗	✓	✓	✓	✓		
Distanza decentrata laterale attrezzo.....	✗	✓	✓	✓	✓		
Distanze di fine/iniziale	✗	✓	✓	✓	✓		
Spostamenti inizio/arresto sezione.....	✗	✓	✓	✓	✓		

Continua...

Matrix® Pro 570GS • Matrix® Pro 840GS

INTRODUZIONE

HOME

SCHERMO INTERNO

CONFIGURAZIONE

GNSS

ATTREZZO

GUIDA

REGOLAZIONE DELLA PORTATA

APPENDICE

Impostazioni configurazione		Disponibile con lavoro attivo	Può essere modificato in		Salvato nel profilo esportato in		
			Matrix Pro	Fieldware Link	Matrix Pro	Fieldware Link	
Attrezzo (continua)	Modalità sfalsata	Direzione in lineadiretta di sezione 1	✗	✓	✓	✓	✓
		Distanza in lineadiretta di sezione 1	✗	✓	✓	✓	✓
		Direzione decentrata laterale attrezzo	✗	✓	✓	✓	✓
		Distanza decentrata laterale attrezzo	✗	✓	✓	✓	✓
		Sovrapponi	✓	✓	✓	✓	✓
		Temporizzazione di funzionamento/arresto	✓	✓	✓	✓	✓
		Disassamenti sezione	✗	✓	✓	✓	✓
Guida		Luminosità LED	✓	✓	✗	✗	✗
		Modalità di visualizzazione	✓	✓	✗	✗	✗
		Spaziatura LED	✓	✓	✗	✗	✗
		Barra luminosa esterna	✓	✓	✗	✗	✗
		Luminosità LED barra luminosa esterna	✓	✓	✗	✗	✗
		Luminosità testo barra luminosa esterna	✓	✓	✗	✗	✗
		Traccia trasversale esterna	✓	✓	✗	✗	✗
		Numero passata esterna	✓	✓	✗	✗	✗
		Velocità esterna	✓	✓	✗	✗	✗
		Dose effettiva esterna	✓	✓	✗	✗	✗
	Dose obiettivo esterna	✓	✓	✗	✗	✗	
	Poltiglia applicata esterna	✓	✓	✗	✗	✗	
Ricevitore GNSS: configurazione		Tipo GNSS	✗	✓	✗	✗	✗
		Porta GNSS	✗	✓	✗	✗	✗
		Informazioni di stato GNSS	✓	✓	✗	✗	✗
		Programma	✗	✓	✗	✗	✗
		PRN	✗	✓	✗	✗	✗
Video		Retromarcia/Inversa	✓	✓	✗	✗	✗
Sensori	Sensore di pressione IOM	Pressione nominale massima	✓	✓	✓	✓	✓
		Allarme bassa pressione	✓	✓	✓	✓	✓
		Allarme di alta pressione	✓	✓	✓	✓	✓
Poltiglia*		Nome della poltiglia	✗	✓	✓	✓	✓
		Ugello costante	✗	✗	✓	▶	✓
		Colore dose massima	✓	✓	✗	✓	◀
		Colore dose minima	✓	✓	✗	✓	◀
		Intervallo di colori	✓	✓	✗	✓	◀
		Limiti superiore/inferiore mappatura dose applicata	✗	✓	✗	✓	◀
Regolazione della portata di terzi*		Abilita/Disabilita	✗	✓	✗	✗	✗
		Interfaccia hardware	✗	✓	✗	✗	✗
		Protocollo di comunicazione	✗	✓	✗	✗	✗
		Modalità regolatore	✗	✓	✗	✗	✗
		Cadenza di baud seriale	✗	✓	✗	✗	✗
		Stato regolatore di portata	✓	✓	✗	✗	✗
Sterzo automatico con FieldPilot Pro o UniPilot Pro	Gestisci veicolo	Nuovo	✗	✓	✗	✗	✗
		Carica	✗	✓	✗	✗	✗
		Modifica	✗	✓	✗	✗	✗
		Copia	✗	✓	✗	✗	✗
		Calibrazione automatica	✗	✓	✗	✗	✗
		Regola	✓	✓	✗	✗	✗
		Elimina	✗	✓	✗	✗	✗
	Regola	Disinnesto manuale	✗	✓	✗	✗	✗
		Aggressività del motore	✓	✓	✗	✗	✗
		Gioco libero Unipilot Pro	✓	✓	✗	✗	✗
		Risposta di sterzata	✓	✓	✗	✗	✗
		Aggressività della rotta	✓	✓	✗	✗	✗
		Errore traccia trasversale	✓	✓	✗	✗	✗
		Acquisizione linea	✓	✓	✗	✗	✗
Risposta della retromarcia		✓	✓	✗	✗	✗	
Calibrazione dell'inclinazione		✗	✓	✗	✗	✗	
	Calibrazione sensore angolo di sterzo (WAS)	✗	✓	✗	✗	✗	

Impostazioni configurazione		Disponibile con lavoro attivo	Può essere modificato in		Salvato nel profilo esportato in		
			Matrix Pro	Fieldware Link	Matrix Pro	Fieldware Link	
Sterzo automatico (continua)	Seleziona valori QI	✓	✓	✗	✗	✗	
	DOP massimo	✓	✓	✗	✗	✗	
	Modalità di trasporto	✓	✓	✗	✗	✗	
	Modalità di assistenza	✓	✓	✗	✗	✗	
	Presenza operatore	✓	✓	✗	✗	✗	
Sterzo automatico	Sterzo assistito/auto-sterzata abilitato/disabilitato		✓	✓	✗	✓	◀
	Con-figurazione valvola	Tipo di valvola	✗	✓	✗	✓	◀
		Frequenza valvola	✗	✓	✗	✓	◀
		Ciclo di lavoro minimo sinistro/destro	✗	✓	✗	✓	◀
		Ciclo di lavoro massimo sinistro/destro	✗	✓	✗	✓	◀
	Impostazioni sterzata	Regolazione approssimativa della sterzata	✓	✓	✗	✓	◀
		Regolazione precisa della sterzata	✓	✓	✗	✓	◀
		Banda morta	✓	✓	✗	✓	◀
		Vista d'avanti Lookahead	✓	✓	✗	✓	◀
	Test valvola	✗	✓	✗	✓	◀	
	Diagnostica valvola	✗	✓	✗	✓	◀	
	Opzioni	Sensore volante	✗	✓	✗	✓	◀
		Sensore angolo di sterzata	Abilitato/Disabilitato	✗	✓	✗	✓
Calibrazione sensore	✓		✓	✗	✓	◀	
Calibrazione in linea	✓		✓	✗	✓	◀	
Correzione dell'inclinazione	Abilitato/Disabilitato	✗	✓	✗	✓	◀	
	Livello campo	✗	✓	✗	✓	◀	

*Disponibile solo con un Regolatore portata di terzi attiva sul sistema.

Impostazioni di gestione dati

Impostazioni di gestione dati		Disponibile con lavoro attivo	
Dati lavoro	Trasferisci	Esporta	✗
		Importa	✗
		Elimina	✗
	Gestisci	Nuovo	✗
		Copia	✗
		Elimina	✗
Report	Salva PDF	✗	
	Salva KML	✗	
	Salva SHP	✗	
	Salva tutti i formati	✗	
Opzioni	Modalità lavoro	✗	
Impostazioni macchina	Trasferisci	Esporta	✓
		Importa	✓
		Elimina	✓
	Gestisci	Nuovo	✓
		Copia	✓
		Elimina	✓
		Salva	✓
		Carica	✗

Impostazioni console

Impostazioni console		Disponibile con lavoro attivo
Info	Informazioni sul sistema	✓
	Salva.....	✓
Display	Schema colori.....	✓
	Luminosità LCD.....	✓
	Schermata	✓
	Calibrazione dello schermo	✓
Cultura	Unità di misura.....	✓
	Lingua.....	✓
	Fuso orario	✓
Volume	Volume.....	✓
Demo GNSS	Avvia.....	✓
Sblocco funzioni	BoomPilot per spanditore	✓
	Regolazione della portata di terzi	✓
	FieldPilot Pro / UniPilot Pro	✓

Impostazioni strumenti

Impostazioni strumenti		Disponibile con lavoro attivo
Carica software	Dispositivo	✘
	Software	✘
Extra	Calcolatrice.....	✓
	Convertitore unità	✓

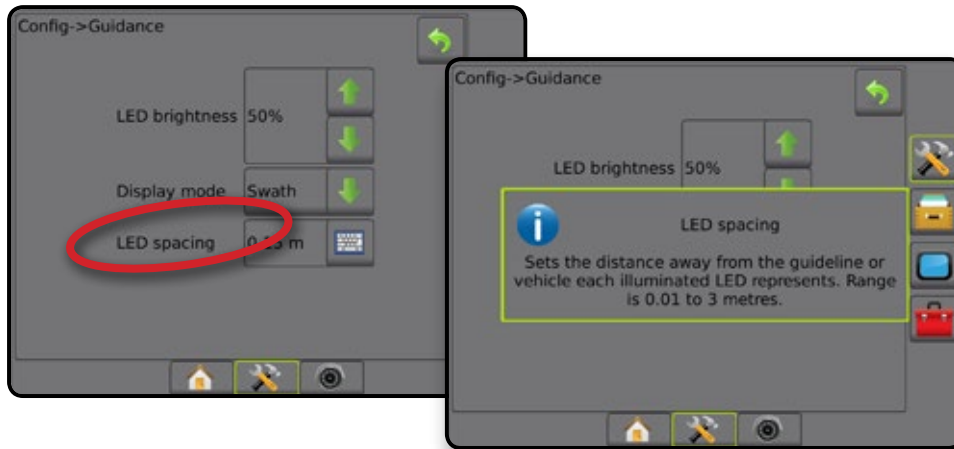
APPENDICE C – SPECIFICHE DELL'UNITÀ

Dimensioni	Matrix Pro 570GS	16,15 x 14,91 x 5,84 cm
	Matrix Pro 840GS	27,0 x 18,0 x 6,0 cm
Peso	Matrix Pro 570GS	0,794 kg
	Matrix Pro 840GS	1,06 kg
Regolatore	Alimentazione/CAN	8 spine Conxall
	Videocamera	5 spine Conxall
	Velocità/Stato	8 spine Conxall
<i>AVVERTENZA! Alcune console Matrix originali sono dotate di una connessione tramite cavo a 4 spine Conxall. I cavi a 4 e 8 spine NON sono intercambiabili.</i>		
Ambiente	Conservazione	Da -10 a +70 °C
	Operativa	Da 0 a +50 °C
	Umidità	90% senza condensa
Display	Matrix Pro 570GS	Risoluzione 320 x 240, 14,5 cm
	Matrix Pro 840GS	Risoluzione 800 x 600, 21,3 cm
Input/output	USB 2.0	
Requisiti di alimentazione	< 9 watt @ 12 V CC	

APPENDICE D – INTERVALLI DI IMPOSTAZIONE

Premere il nome dell'opzione di qualsiasi elemento del menu per visualizzare una definizione e i valori di intervallo di tale elemento.

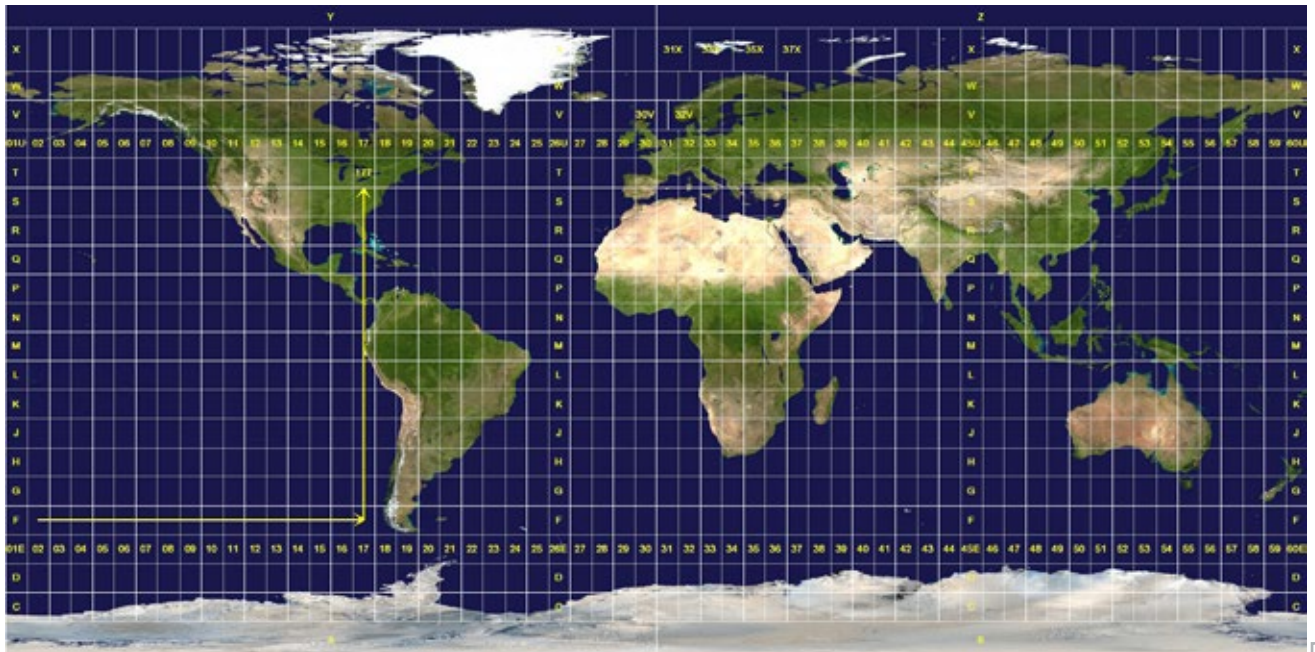
Figura A-3: Esempio di casella di testo informazioni



APPENDICE E – COORDINATE E ZONE UTM

Matrix® Pro 570GS e Matrix® Pro 840GS utilizzano il sistema standard di coordinate chiamato UTM (Universal Transverse Mercator) per monitorare le zone di lavoro. Il sistema di coordinate UTM divide la superficie terrestre in sessanta zone numerate da nord a sud, che vengono ulteriormente suddivise in zone di latitudine contrassegnate da lettere, come indicato di seguito.

Figura A-4: Sistema di coordinate UTM – Globale



La console Matrix Pro GS monitora quindi le zone UTM in cui viene eseguito ogni lavoro di applicazione della poltiglia. Tali informazioni relative alle zone vengono successivamente utilizzate per stabilire se un lavoro possa essere iniziato/continuato o per trovare il lavoro più vicino alla posizione corrente del veicolo.

Se un lavoro selezionato si trova in una zona UTM diversa dalla zona UTM corrente o adiacente, si visualizzerà “Fuori dall’intervallo” accanto a Distanza e **Avvia lavoro** o **Continua** sarà disabilitato.

Se un lavoro selezionato non dispone di informazioni registrate, la Distanza mostrerà “Nessun dato”.

Copyright

© 2016 TeeJet Technologies. Tutti i diritti riservati. Non è consentito riprodurre, copiare, fotocopiare, tradurre o ridurre con qualsivoglia mezzo o in qualsivoglia formato, sia esso elettronico, leggibile dall'elaboratore, registrazione o altro, alcuna parte del presente documento o dei programmi informatici in esso descritti senza la precedente autorizzazione scritta da parte di TeeJet Technologies.

Marchi registrati

Se non diversamente specificato, tutti gli altri marchi o nomi di prodotti sono marchi commerciali o marchi registrati delle loro rispettive società o organizzazioni.

Termini di responsabilità

TEEJET TECHNOLOGIES FORNISCE QUESTO MATERIALE "NELLO STATO IN CUI SI TROVA" SENZA GARANZIE DI ALCUN TIPO, NÉ ESPRESSE NÉ TACITE. NON VIENE ASSUNTA ALCUNA RESPONSABILITÀ RIGUARDO A COPYRIGHT O BREVETTI. IN NESSUN CASO TEEJET TECHNOLOGIES SARÀ RESPONSABILE DI LUCRO CESSANTE, PERDITE DI FUNZIONI O DATI, INTERRUZIONE DI LAVORO, O PER DANNI, INDIRETTI, SPECIALI, INCIDENTALI O CONSEGUENZIALI DI QUALSIVOGLIA NATURA, ANCHE NEL CASO IN CUI TEEJET TECHNOLOGIES SIA STATA INFORMATA CHE TALI DANNI SONO IMPUTABILI AI SOFTWARE DI TEEJET TECHNOLOGIES.



Informazioni sulla sicurezza

TeeJet Technologies non è responsabile di danni o lesioni fisiche causate dal mancato rispetto delle istruzioni di sicurezza di seguito illustrate.

L'operatore del veicolo è responsabile del funzionamento in sicurezza dello stesso.

Matrix Pro GS associato a un qualsiasi dispositivo di sterzo assistito/auto-sterzata non è progettato per sostituire l'operatore del veicolo.

Se Matrix Pro GS è innescato, non allontanarsi dal veicolo.

Prima e durante l'accensione, accertarsi che non vi siano persone o ostacoli nell'area intorno al veicolo.

Matrix Pro GS è progettato per supportare e migliorare l'efficienza durante il lavoro nel campo. Il conducente è pienamente responsabile della qualità e dei risultati ottenuti.

Prima di circolare su strade pubbliche, disattivare o rimuovere qualsivoglia dispositivo di sterzo assistito/auto-sterzata.

MATRIX® PRO GS

MANUALE DELL'UTENTE

Aggiornamenti di prodotto disponibili

- Auto-sterzata FieldPilot®
- Sterzata assistita UniPilot®
- Controllo automatico delle sezioni della barra BoomPilot®
- Modulo giroscopio pendenza
- Moduli di selezione video fino a 8 videocamere
- Aggiornamenti per ricevitore GPS esterno o antenna
- Applicazione Fieldware® Link per una migliore organizzazione dei dati
- Kit sensore di pressione per monitoraggio dimensione goccioline
- Regolazione portata di terzi



www.teejet.com

A Subsidiary of  *Spraying Systems Co.*

98-05273-IT-A4 R6 Italian/Italiano
© TeeJet Technologies 2016