

MATRIX® PRO GS

MANUAL DO USUÁRIO

MATRIX® PRO 840GS



MATRIX® PRO 570GS

TeeJet®
TECHNOLOGIES

A Subsidiary of  Spraying Systems Co.®

INTRODUÇÃO

#1 Ligação do aparelho

Pressione o botão LIGAR  para ligar o console.

#2 Tela inicial


Uma vez que a sequência de acionamento tiver sido completada, a tela inicial aparecerá com a opção de iniciar um novo trabalho ou continuar um trabalho já existente.

#3 Configuração da unidade


1. Pressione a aba inferior CONFIGURAÇÃO DA UNIDADE .

As opções de configuração  serão exibidas primeiro.

O Gerenciamento de dados , Configuração do console 

e Ferramentas  podem ser acessados através das teclas da aba lateral.

Configuração do sistema

2. Pressione a aba lateral CONSOLE .

3. Pressione **Sistema**.

A opção Sistema é usada para configurar as unidades, idioma e fuso horário.

Configuração do GPS

1. Pressione a aba lateral CONFIGURAÇÃO .

2. Pressione **GPS**.

O GPS é usado para configurar o tipo de GPS, a porta do GPS e o PRN, além de visualizar as informações de status do GPS.

Configuração do implemento

1. Pressione a aba lateral CONFIGURAÇÃO .

2. Pressione **Implemento**.

A configuração do implemento é usada para estabelecer vários ajustes associados aos modos modos reto, espalhadora ou escalonado.

As configurações variarão dependendo se um Módulo de controle de direção ou SmartCable estiver presente.




Configuração do Piloto automático/assistido


1. Pressione a aba lateral CONFIGURAÇÃO .

2. Pressione **Piloto automático/assistido**.


Quando um Módulo de controle de direção (SCM) está presente, as opções de piloto automático/assistido estarão disponíveis. Para obter instruções detalhadas de configuração, consulte o manual de instalação específico de piloto automático/assistido.

#4 Tela da orientação

1. Pressione as abas ORIENTAÇÃO DA VISUALIZAÇÃO DO VEÍCULO , ORIENTAÇÃO DA VISÃO DO CAMPO  ou ORIENTAÇÃO DO REALVIEW .

2. Pressione a aba OPÇÕES DE ORIENTAÇÃO E NAVEGAÇÃO  para exibir as opções de navegação.

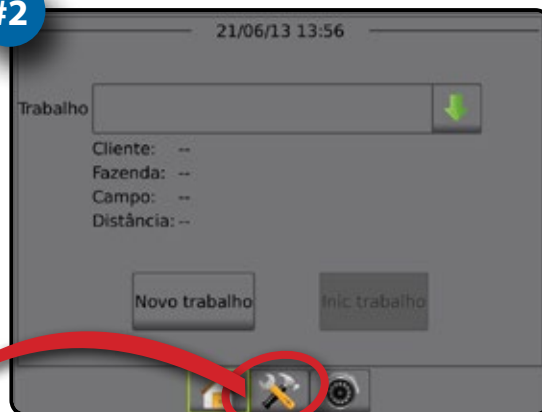
Escolha um modo de orientação

- ▶ Reta AB 
- ▶ Última Passagem 
- ▶ Curva AB 
- ▶ Próxima Linha 
- ▶ Pivô Central 

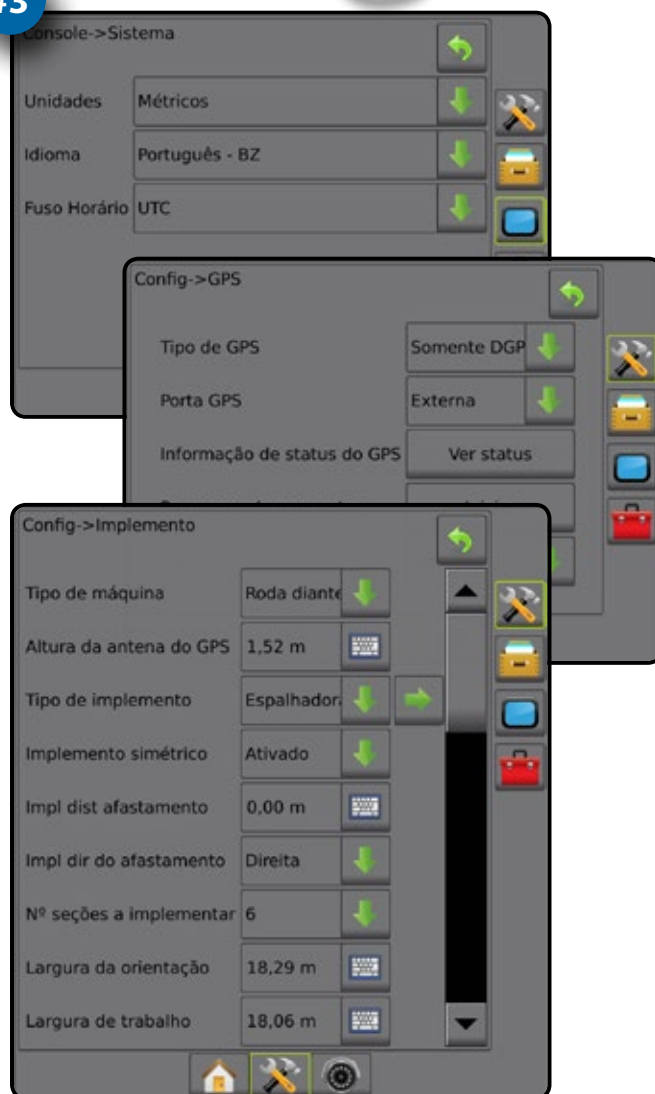
Marcas A e B

Para estabelecer uma linha guia AB.

#2



#3



#4



Índice

CAPÍTULO 1 - VISÃO GERAL DO SISTEMA 1

Atualizações disponíveis do produto 1

COMPONENTES DO SISTEMA 1

Console do Matrix Pro 570GS 1

Console do Matrix Pro 840GS 2

Câmera RealView® 2

Informações adicionais 2

Para ligá-lo 2

Desligamento 2

Sequência de inicialização 2

Instalação recomendada da antena 2

CONFIGURAÇÕES 3

CAPÍTULO 2 – INTRODUÇÃO 4

USO BÁSICO DA TELA 4

Teclas da aba inferior 4

Opções indisponíveis quando o trabalho está ativo 4

Cores da tela do console 5

Advertências e janelas de informações 6

Seleções de menus suspensos 6

Telas de rolagem 6

Informações de opções de configuração 6

Tela de entrada do teclado 6

OPÇÕES DE MENU DO MODO DE CONFIGURAÇÃO DA UNIDADE 7

CAPÍTULO 3 – TRABALHOS / TELA INICIAL 8

MODO SIMPLES 9

Novo trabalho 9

Continuação de um trabalho 9

Encerramento de um trabalho 9

MODO AVANÇADO 9

Novo trabalho 9

Iniciar um trabalho 9

Encerramento de um trabalho 9

CAPÍTULO 4 – EXIBIÇÃO DE VÍDEO EM TELA CHEIA 10

CAPÍTULO 5 - CONFIGURAÇÃO DO SISTEMA 11

VISÃO GERAL 11

Opções indisponíveis quando o trabalho está ativo 12

CONFIGURAÇÃO 12

VISÃO GERAL

INTRODUÇÃO

PÁGINA INICIAL

TELA CHEIA

CONFIGURAÇÃO

ORIENTAÇÃO

GPS

IMPLEMENTO

MONITOR DE GOTAS

VISÃO GERAL
 INTRODUÇÃO
 PÁGINA INICIAL
 TELA CHEIA
 CONFIGURAÇÃO
 ORIENTAÇÃO
 GPS
 IMPLEMENTO
 MONITOR DE GOTAS

Implemento	13
<i>Tipo de implemento</i>	13
Configuração de seção única	13
Configuração do SmartCable ou do Módulo condutor de seção	14
Barra de luzes	15
Piloto automático/assistido	15
<i>Piloto automático/assistido indisponível</i>	16
Correção de inclinação	16
<i>Nível do campo indisponível</i>	16
<i>Correção de inclinação indisponível</i>	16
GPS	17
<i>PRN não mostrado</i>	17
Vídeo	17
<i>Configuração de vídeo indisponível</i>	17
Sensores	18
<i>Sensores indisponíveis</i>	18
Sensor de pressão	18
Monitor de tamanho das gotas	19
<i>Monitor de tamanho das gotas indisponível</i>	19



GERENCIAMENTO DE DADOS 20

Dados de trabalho	20
<i>Dados de trabalho indisponíveis</i>	20
Transferir	21
Gerenciar	21
Relatórios	22
Opções	22
Configurações de máquina	23
Transferir	24
Gerenciar	24
Disponibilidade de configurações de máquina	25



CONSOLE 26

Visor	26
Sistema	27
Volume do áudio	27
Modo de demonstração	28
Sobre	28



FERRAMENTAS 29

CAPÍTULO 6 – ORIENTAÇÃO 30

Opções de telas de navegação	31
------------------------------------	----

BARRA DE ORIENTAÇÃO 32

Informações selecionáveis	32
Atividade de navegação e Status da barra	32











BARRA DE STATUS 33

Telas de status/informações	33
-----------------------------------	----



TELAS DE NAVEGAÇÃO 35

Visualização do veículo	36
Visão do Campo	37
Orientação RealView	38

	MODOS DE ORIENTAÇÃO	39			
	Orientação reta AB	39			
	Orientação curva AB.....	39			
	Orientação Pivô Central.....	39			
	Orientação Última Passagem	39			
	Orientação Próxima Linha	39			
	Sem orientação	39			
	LINHAS GUIA	40			
	Linha guia da Curva à frente.....	40			
	Marcação dos pontos A e B.....	40			
	Recurso A+ Avançar.....	41			
	Próximo recurso de linha guia	42			
	Linhas guia de Última passagem.....	42			
	Linhas guia Próxima linha.....	43			
	Grau azimute.....	43			
	LIMITE DE APLICAÇÃO	44			
	RETORNAR AO PONTO	46			
	Marcação de um ponto de retorno.....	46			
	Exclusão do ponto de retorno.....	46			
	Orientação para retornar a um ponto.....	46			
	BOOMPILOT	47			
	Seção única.....	47			
	Somente console	47			
	Com a chave de trabalho opcional ligar/desligar.....	47			
	<i>Uso da chave de trabalho ligar/desligar.....</i>	47			
	<i>Uso do console.....</i>	47			
	SmartCable ou Módulo condutor de seção.....	48			
	Somente console	48			
	Controlador de taxa ou Caixa de interruptor	48			
	<i>Controlador de taxa com Módulo condutor de seção interno.....</i>	48			
	<i>Chave de trabalho ligar/desligar.....</i>	48			
				MAIS/MENOS ZOOM	49
				Visualização do veículo.....	49
				Visão do Campo	49
	MODO PANORÂMICO	49			
	OPÇÕES ESPECÍFICAS REALVIEW	50			
	Opções de configuração do RealView	51			

CAPÍTULO 7 - GPS

52

GPS.....	52
Tipo de GPS	53
Porta do GPS	53
<i>Requisitos mínimos de configuração do receptor externo.....</i>	53
<i>Informações de status do GPS nas telas de orientação.....</i>	54
<i>Requisitos do GGA.....</i>	54
Programação do receptor	54

VISÃO GERAL
 INTRODUÇÃO
 PÁGINA INICIAL
 TELA CHEIA
 CONFIGURAÇÃO
 ORIENTAÇÃO
 GPS
 IMPLEMENTO
 MONITOR DE GOTAS

PRN	54
PRN alternado	55
PRN não mostrado	55

CAPÍTULO 8 - CONFIGURAÇÃO DO IMPLEMENTO 56

Tipo de implemento	56
USO DA TELA BÁSICA	57
CONFIGURAÇÃO DE SEÇÃO ÚNICA	58
Tipo de implemento reto	59
Tipo de implento espalhadora da TeeJet	59
Tipo de implento espalhadora OEM	60
CONFIGURAÇÃO DO SMARTCABLE OU DO MÓDULO CONDUTOR DE SEÇÃO	61
Tipo de implemento reto	62
Tipo de implento espalhadora da TeeJet	63
Tipo de implento espalhadora OEM	64
Tipo de implemento escalonado	64
AJUSTE DA DISTÂNCIA DO AFASTAMENTO DO IMPLEMENTO	66
Cálculo de ajuste de afastamento do GPS	66
Ajuste de afastamento de implemento	67
CONFIGURAÇÕES DE FÁBRICA E INTERVALOS	68
Seção única	68
SmartCable ou Módulo condutor de seção	68

CAPÍTULO 9 - MONITOR DE TAMANHO DAS GOTAS 70

CONFIGURAÇÃO DO MONITOR DE TAMANHO DAS GOTAS	70
Sensor de pressão	70
Monitor de tamanho das gotas	71
Monitor de tamanho das gotas indisponível	71
Ativar/desativar o monitor de tamanho das gotas	71
Bocais predefinidos	72
Bocal atual	72
OPERAÇÃO DO MONITOR DE TAMANHO DAS GOTAS	73
Tabela de tamanhos de gotas	73
Barra de orientação	73



Informações sobre segurança

A TeeJet Technologies não é responsável por danos ou ferimentos causados por desrespeito às seguintes normas de segurança.

Como operador do veículo, você é responsável por sua operação segura.

O Matrix Pro GS, associado a qualquer dispositivo de piloto automático/assistido, não foi planejado para substituir o operador do veículo.

Não abandone o veículo enquanto o Matrix Pro GS esteja engatado.

Certifique-se de que a área ao redor do veículo esteja livre de pessoas e obstáculos antes e durante o engate.

O Matrix Pro GS é projetado para fornecer suporte e melhorar a eficiência ao trabalhar no campo. O condutor é plenamente responsável pela qualidade e trabalho relacionados aos resultados.

Desengate ou remova qualquer dispositivo de piloto automático/assistido antes de operar o veículo em vias públicas..

CAPÍTULO 1 - VISÃO GERAL DO SISTEMA

O Matrix Pro GS permite o gerenciamento de múltiplos módulos conectados e o mapeamento do GPS, orientação, FieldPilot®, BoomPilot® e a coleta de dados em um único console, através da tecnologia CAN bus. Isso substitui múltiplos consoles em um cabo com sistema robusto.

Atualizações disponíveis do produto

- Piloto automático/assistido FieldPilot®
- Direção assistida UniPilot®
- Controle da seção da barra automatizado BoomPilot®
- Módulo de compensação de inclinação
- Módulos de seleção de vídeo para até 8 câmeras
- Receptor externo de GPS ou atualizações de antena
- Aplicativo de organização de dados otimizados Fieldware® Link
- Kit da interface do sensor de pressão para o monitor de tamanho das gotas

COMPONENTES DO SISTEMA

Console do Matrix Pro 570GS

O Matrix Pro 570GS é projetado para fornecer anos de serviços sob as condições operacionais agrícolas típicas. Uma caixa compacta, combinada com cobertura de borracha para todos os conectores, significa que as condições típicas de poeira não causarão problemas operacionais. Embora respingos de água ocasionais não danifiquem a unidade, o Matrix Pro 570GS não é projetado para exposição direta às chuvas. Tenha cuidado para não operar o Matrix Pro GS em condições úmidas.

Figura 1-1: Parte frontal e traseira do console do Matrix Pro 570GS



Console do Matrix Pro 840GS

O Matrix Pro 840GS é projetado para fornecer anos de serviços sob as condições operacionais agrícolas típicas. Uma caixa compacta, combinada com cobertura de borracha para todos os conectores, significa que as condições típicas de poeira não causarão problemas operacionais. Embora respingos de água ocasionais não danifiquem a unidade, o Matrix Pro 840GS não é projetado para exposição direta às chuvas. Tenha cuidado para não operar o Matrix Pro GS em condições úmidas.

Figura 1-2: Parte frontal e traseira do console do Matrix Pro 840GS



Câmera RealView®

A câmera do RealView da TeeJet Technologies possibilita que imagens de vídeo sejam exibidas na tela do Matrix Pro GS. A câmera pode ser apontada para a frente para permitir orientação com vídeo RealView, ou pode ser posicionada para ver outros aspectos da operação de seu equipamento. A câmera é equipada com uma caixa RAM flexível, parassol integral e oferece iluminação infravermelha, permitindo imagens de vídeo claras, mesmo em condições escuras.

Informações adicionais

Todas as alterações são salvas automaticamente.


O console precisa ser desligado ciclicamente e ligado novamente ao alterar ou colocar um equipamento no sistema Matrix Pro GS.

Para ligá-lo

Pressione o botão POWER  para ligar o console.

Estando ligado, o Matrix Pro GS iniciará a sua sequência de inicialização.

Desligamento

Pressione e segure brevemente o botão POWER  até que a tela de confirmação apresente o modo de desligamento.

ADVERTÊNCIA! Aguarde 30 segundos antes de reiniciar o console após o desligamento.

Sequência de inicialização

O console leva aproximadamente 40 segundos para ligar. Durante esse período, uma série de telas serão exibidas, os LEDs irão ligar e desligar e os níveis de brilho irão variar. Quando a sequência de inicialização estiver completa, a tela inicial aparecerá.

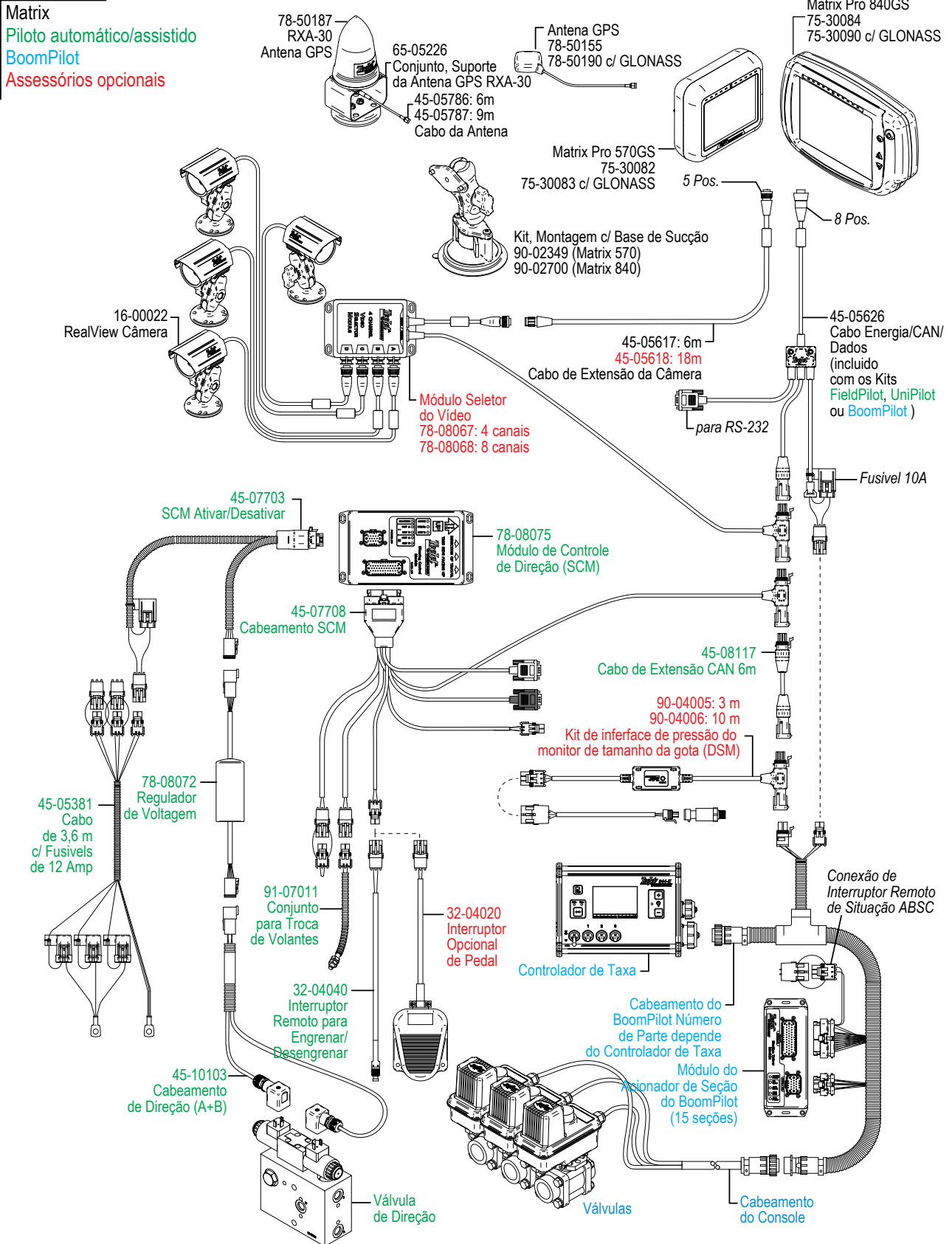
Instalação recomendada da antena

A antena do GPS deve ser montada o mais à frente possível na parte superior do veículo, em uma superfície de metal de, pelo menos, 10 cm quadrados.

CONFIGURAÇÕES

O diagrama seguinte reflete as configurações típicas do Matrix Pro GS. Devido às várias configurações possíveis, eles devem ser usados somente para fins de referência.

Figura 1-3: Matrix Pro GS com VSM (Módulo seletor de vídeo) e várias câmeras RealView, FieldPilot e BoomPilot



CAPÍTULO 2 – INTRODUÇÃO

O Matrix Pro GS pode ser usado como um sistema de trabalho atual simples ou sistema avançado múltiplo de trabalho. Independentemente de em qual modo o console esteja, as funções básicas da tela são as mesmas.






- As abas de botões e as abas laterais acessam as várias telas e subtelas
- Advertências e janelas de informações avisam sobre as atividades do console e sobre os detalhes da configuração ou funções de orientação
- As opções de configuração podem ser facilmente ajustadas através dos menus suspensos ou das telas de entrada do teclado

Para encontrar um recurso de configuração rapidamente, consulte a tabela de estrutura de menus do modo de configuração da unidade.

USO BÁSICO DA TELA

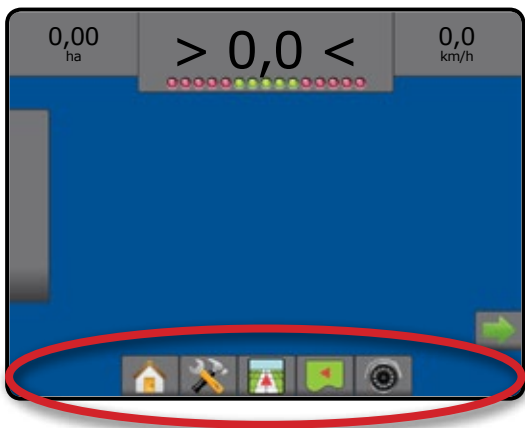
Teclas da aba inferior

As teclas da aba inferior sempre estão disponíveis na tela. Essas teclas fornecem acesso aos trabalhos, opções de configuração e navegação.

-  Tela inicial/trabalho
-  Configuração da unidade
-  Orientação da Visualização do veículo
-  Orientação de Visão do Campo
-  Orientação do RealView ou exibição do vídeo em tela cheia da câmera do RealView

OBSERVAÇÃO: As opções de orientação do RealView estão disponíveis somente com uma câmera instalada no sistema.

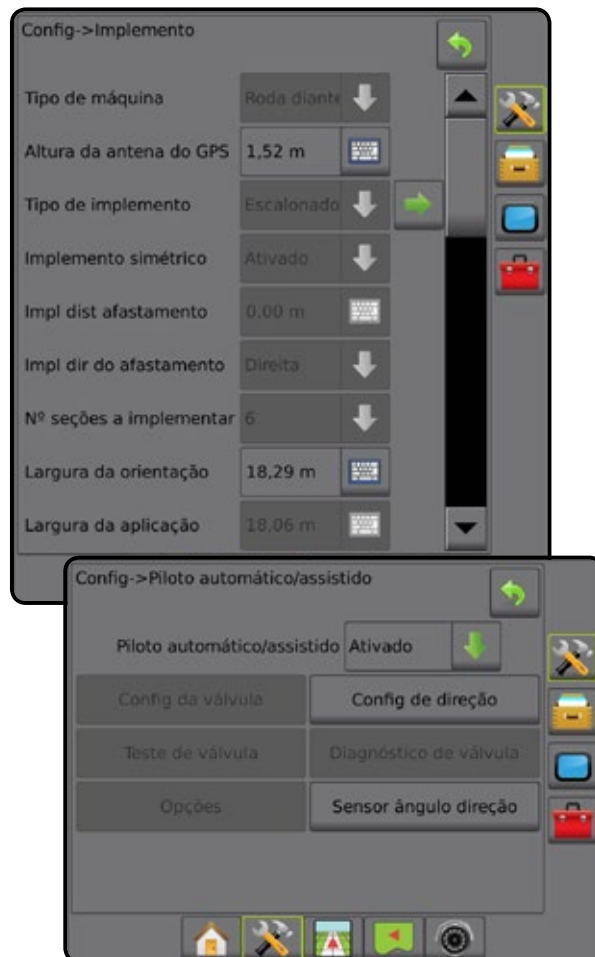
Figura 2-1: Teclas da aba inferior



Opções indisponíveis quando o trabalho está ativo

Quando um trabalho está ativo, algumas opções de configuração estão indisponíveis. Consulte a tabela de estrutura de menus do modo de configuração da unidade para verificar quais opções não estão acessíveis.

Figura 2-2: Exemplos de opções indisponíveis



Cores da tela do console

O console está disponível em esquemas de seis cores. A partir da tecla inferior de configuração da unidade, pressione a aba lateral CONSOLE e digite as opções do **Visor**. Pressione a seta PARA BAIXO para ter acesso às opções do esquema de cores para selecionar o modo de cor.

Figura 2-3: Esquemas de cores

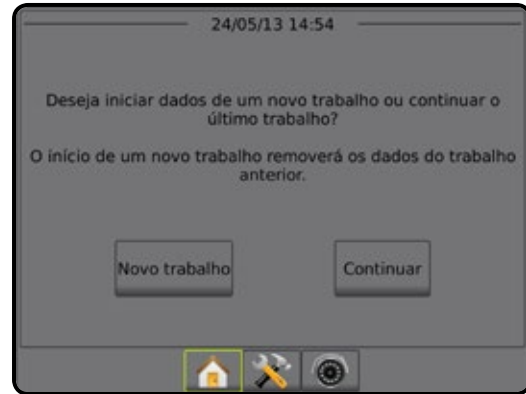


Modo simples ou avançado

Para alternar entre o modo simples e o avançado, consulte o capítulo configuração em Gerenciamento de dados – Opções.

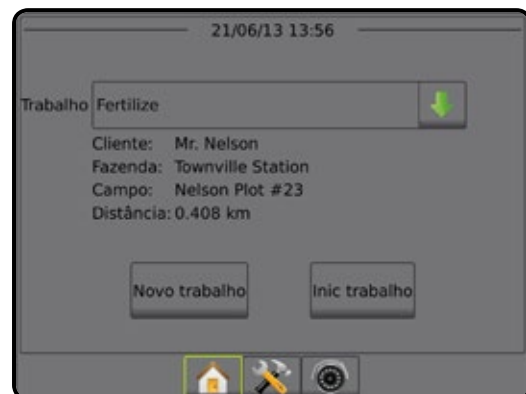
No modo simples, somente um trabalho estará disponível de cada vez. Somente a área contornada e as áreas de cobertura são exibidas na tela inicial. Apenas o trabalho atual está disponível para salvar em relatórios. O uso com o Fieldware Link não está disponível.

Figura 2-4: Tela inicial do modo simples



No modo avançado, mais de um trabalho estará disponível por vez. Cliente, fazenda, campo e nomes de trabalhos; área contornada e de cobertura; e distância a partir do trabalho selecionado são exibidos na tela inicial. Em relação aos nomes, apenas o nome de trabalho pode ser digitado usando o console. Todos os trabalhos salvos podem estar no formato de arquivo PDF, SHP ou KML em Dados->Relatórios. Com o Fieldware Link, um usuário pode inserir dados de cliente, prédio e campo, assim como duplicar/editar trabalhos para reutilização de limites e diretrizes. Cliente, fazenda e informações de campos somente podem ser introduzidos usando o Fieldware Link.

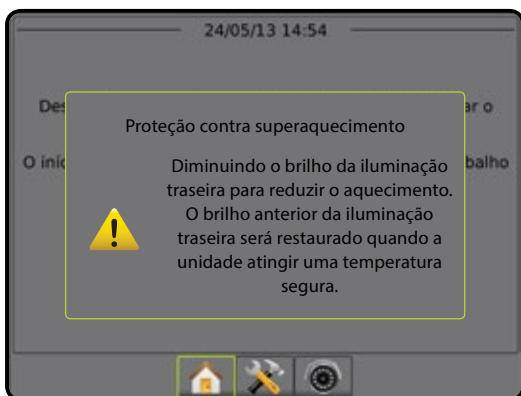
Figura 2-5: Tela inicial do modo avançado



Advertências e janelas de informações

Uma caixa popup de advertência ou informações será exibida por aproximadamente cinco (5) segundos. Para remover a caixa de informações, pressione em qualquer parte da tela.

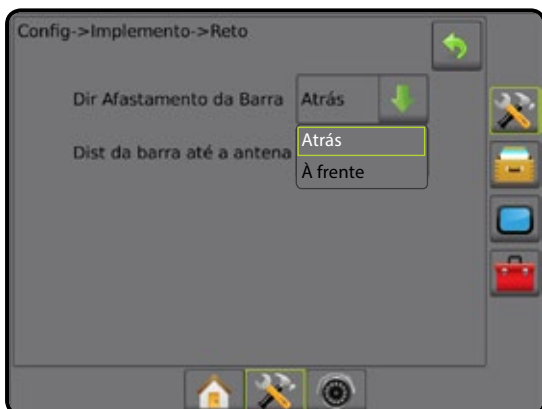
Figura 2-6: Telas de informações



Seleções de menus suspensos

Pressione a seta PARA BAIXO ↓ para ter acesso às opções. Use as setas PARA CIMA/PARA BAIXO ▲/▼ ou a barra deslizante, se necessário, para rolar através da lista estendida. Selecione a opção apropriada. Para fechar a lista sem selecionar uma opção, toque em qualquer lugar da tela fora do menu suspenso.

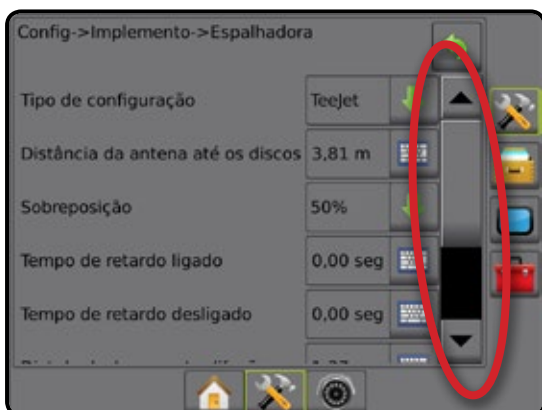
Figura 2-7: Exemplo de menu suspenso



Telas de rolagem

Algumas telas possuem mais informações ou opções que são visíveis além da tela atual. Use as setas PARA CIMA/PARA BAIXO ▲/▼ ou a barra deslizante para ter acesso às opções ou informações adicionais que não estão visíveis atualmente na tela.

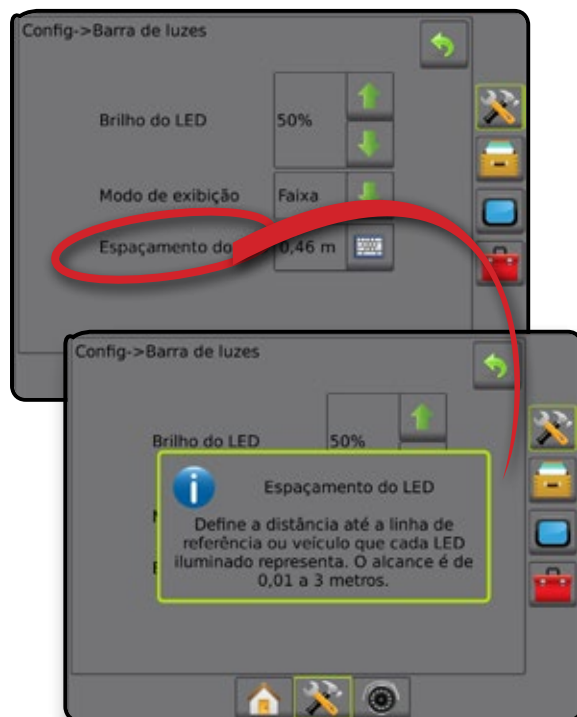
Figura 2-8: Exemplo de tela de rolagem



Informações de opções de configuração

Pressione o ícone de opções ou o nome da opção de qualquer item de menu para exibir uma definição e valores limite de cada item. Para remover a caixa de informações, pressione em qualquer lugar da tela.

Figura 2-9: Exemplo de caixa de texto de informações

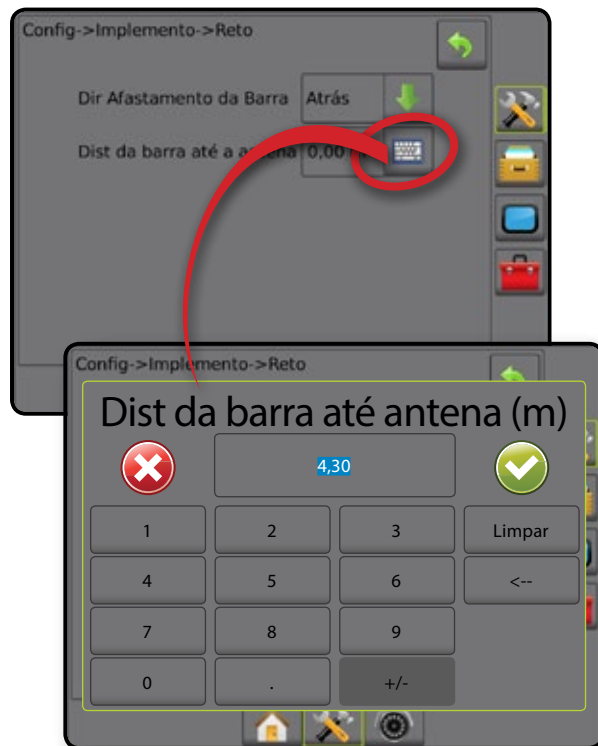


Tela de entrada do teclado

Pressione o ícone do TECLADO [Keyboard icon]. Use o teclado numérico para inserir um valor.

Pressione o ícone ACEITAR [Checkmark icon] para salvar as configurações ou no ícone CANCELAR [X icon] para sair do teclado sem salvar.

Figura 2-10: Exemplo de teclado



OPÇÕES DE MENU DO MODO DE CONFIGURAÇÃO DA UNIDADE

Configuração (página 12)				
	Tipo de máquina	x		
	Altura da antena do GPS	x		
	Tipo de implemento	x		
	Leiaute de implemento simétrico	x		
Implemento	- Distância do afastamento do implemento	x		
	Direção do afastamento do implemento	x		
	Número de seções do implemento	x		
	Largura da orientação	x		
	Largura de aplicativo/trabalho	x		
	Alarme da área aplicada	✓		
	Modo reto	Direção de afastamento da barra	x	
		Antena para incrementar a distância	x	
		Sobreposição	✓	
		tempos de retardo ligar/desligar	✓	
Modo espalhadora	Tipo de configuração: TeeJet	• Antena até a distância dos discos	x	
		• Sobreposição	✓	
		• Tempos de retardo ligar/desligar	✓	
		• Distância do afastamento de dispersão	x	
	- Afastamentos de seção	• Afastamentos de seção	x	
		• Comprimentos de seção	x	
		Tipo de configuração: OEM	• Antena até a distância dos discos	x
			• Distância de partida/parada	x
			• Afastamentos de partida/parada da seção	x
				x
Modo escalonado	Direção de afastamento da seção 1	x		
	Antena para a seção 1	x		
	Sobreposição	✓		
	Tempos de retardo ligar/desligar	✓		
Afastamentos de seção	x			
Piloto auto	- Ativado/desativado	✓		
	- Configuração de válvula	Tipo de válvula	x	
		Frequência da válvula	x	
		Ciclo de funcionamento mínimo esquerda/direita	x	
		Ciclo de funcionamento máximo	x	
	- Configurações de direção	Ajuste aproximado de direção	✓	
		Ajuste fino de direção	✓	
		Banda morta	✓	
		Olhar à frente	✓	
	- Teste de válvula	x		
- Diagnóstico de válvula	x			
- Opções	Sensor do volante	x		
- Sensor ângulo direção	Ativar	x		
	Calibração do sensor	✓		
	Calibração on-line	✓		
Correção de inclinação	- Ativado/desativado	✓		
	Nível do campo	✓		
Barra de luzes	Brilho do LED	✓		
	- Modo de exibição	✓		
	Espaçamento do LED	✓		
GPS	Tipo de GPS	x		
	Porta do GPS	x		
	- Informações de status do GPS	✓		
	Receptor do programa	x		
	PRN	x		

Configuração (página 12)			
Vídeo	- Câmeras	✓	
Sensores	- Pressão:	Classificação de pressão máxima	✓
		Alarme de pressão baixa	✓
		Alarme de pressão alta	✓
Monitor de tamanho das gotas	- Ativado/desativado	✓	
	Seleção do bocal	✓	

Gerenciamento de dados (página 20)			
Dados de trabalhos	- Transferir	Exportar	x
		Importar	x
		Excluir	x
- Gerenciar		Novo	x
		Copiar	x
		Excluir	x
			x
Relatórios	-	Salvar PDF	x
		Salvar KML	x
		Salvar SHP	x
		Salvar todos os tipos	x
Opções	- Modo de trabalho	x	
- Transferir		Exportar	✓
		Importar	✓
		Excluir	✓
Configurações da máquina	- Gerenciar	Novo	✓
		Copiar	✓
		Excluir	✓
		Salvar	✓
		Carregar	x

Configurações do console (página 26)			
Visor	-	Esquema de cores da interface do usuário	x
		Brilho do LCD	✓
		Captura de tela	✓
		Calibrar a tela	✓
Sistema	-	Unidades	✓
		Idioma	✓
		Fuso horário	✓
Volume do áudio	- Volume do áudio	✓	
Modo de demonstração	- Iniciar	✓	
Sobre	-	Informações do sistema	✓
		Código QR - link direto para o manual do usuário	✓
		Salvar informações do sistema	✓

Ferramentas (página 29)			
Extras	-	Calculadora	✓
		Conversor de unidades	✓

✓ Disponível durante um trabalho ativo

x Não disponível durante um trabalho ativo

CAPÍTULO 3 – TRABALHOS / TELA INICIAL

Uma vez que a sequência de inicialização tenha sido concluída, a Tela inicial aparecerá com a opção de iniciar um novo trabalho ou continuar um existente.

O console deve ter o GPS antes do início ou da continuação de um trabalho.

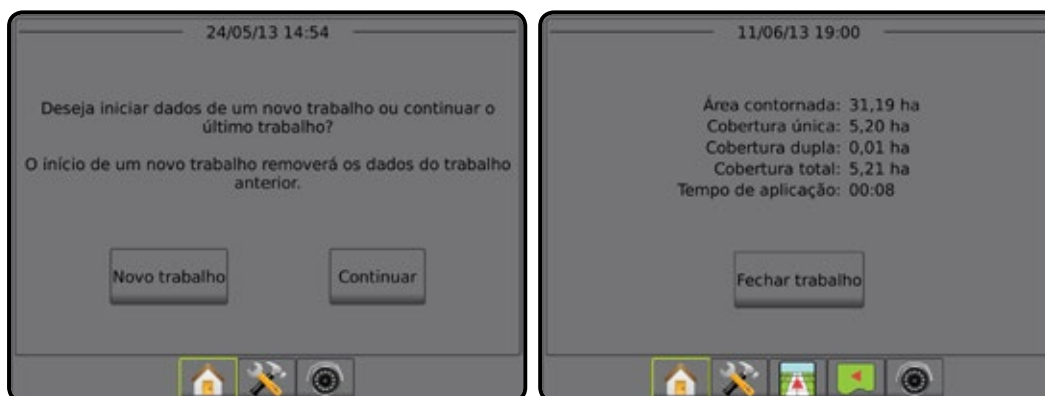
A configuração para uma máquina específica e seus componentes deve ser completada antes do início de um trabalho. Uma vez que um trabalho esteja ativo, algumas opções de configuração não estarão disponíveis para ser alteradas. Consulte a tabela de estrutura de menus do modo de configuração da unidade no capítulo de introdução para obter detalhes.

Para alternar entre o modo simples e o avançado, consulte o capítulo de configuração em Gerenciamento de dados -> Opções.

Modo simples

No modo simples, apenas um trabalho estará disponível por vez. Somente a área contornada, as áreas de cobertura e o tempo do aplicativo são exibidas na tela inicial. Apenas o trabalho atual está disponível para salvar em relatórios. O uso com o Fieldware Link não está disponível.

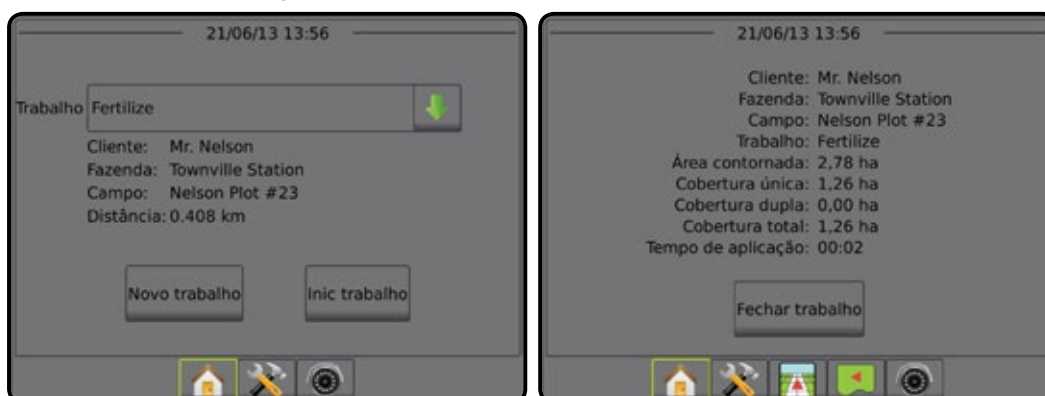
Figura 3-1: Tela inicial do modo simples



Modo avançado

No modo avançado, mais de um trabalho estará disponível por vez. Cliente, fazenda, campo e nomes de trabalhos; área contornada e de cobertura; tempo do aplicativo e distância a partir do trabalho selecionado, são exibidos na tela inicial. Em relação aos nomes, apenas o nome de trabalho pode ser digitado usando o console. Todos os trabalhos salvos podem estar no formato de arquivo PDF, SHP ou KML em Dados->Relatórios. Com o Fieldware Link, um usuário pode inserir dados de cliente, prédio e campo, assim como duplicar/editar trabalhos para reutilização de limites e diretrizes. Informações de cliente, prédio e campo só podem ser inseridas usando o Fieldware Link.

Figura 3-2: Tela inicial do modo avançado



MODO SIMPLES


Uma vez que a sequência de inicialização tenha sido concluída, a Tela inicial aparecerá com a opção de iniciar um novo trabalho ou continuar um existente.

O console deve ter o GPS antes do início ou da continuação de um trabalho.

Novo trabalho

O início de um novo trabalho removerá os dados do trabalho anterior.

Para iniciar um novo trabalho:

1. Na Tela inicial , pressione **Novo trabalho**.

O console mudará para a Visualização do veículo.

Continuação de um trabalho

O botão Continuar não está disponível quando o trabalho atual estiver a mais de dois (2) fusos horários UTM de distância.

Para continuar o trabalho existente:

1. Na Tela inicial , pressione **Continuar**.


O console mudará para a Visualização do veículo e começará a fornecer informações de navegação.

Encerramento de um trabalho

Para encerrar um trabalho:

1. Na Tela inicial , pressione **Fechar trabalho**.

Para criar um relatório do trabalho ao fechá-lo:

1. Insira um drive USB na porta USB do console.
2. Na Tela inicial , pressione **Fechar trabalho**.
3. Selecione:
 - ▶ Sim – para criar um relatório do último trabalho
 - ▶ Não – para retornar à Tela inicial sem salvar

MODO AVANÇADO


Uma vez que a sequência de inicialização tenha sido concluída, a Tela inicial aparecerá com a opção de iniciar um novo trabalho ou continuar um existente.

O console deve ter o GPS antes do início ou da continuação de um trabalho.

Novo trabalho

O início de um novo trabalho removerá os dados do trabalho anterior.

Para iniciar um novo trabalho:

1. Na Tela inicial , pressione **Novo trabalho**.
2. Pressione:

- ▶ Sim – para gerar automaticamente um nome
- ▶ Não – para digitar um nome usando o teclado da tela

Cliente, fazenda e informações de campo são inseridos usando o Fieldware Link.



O console mudará para a Visualização do veículo.

Iniciar um trabalho

O Matrix Pro está programado com um pesquisador de campos para auxiliar o usuário a encontrar o trabalho mais próximo à localização do veículo. Com o GPS adquirido, a lista de escolhas de trabalhos será atualizada a cada dez segundos. Durante essa atualização, a lista de trabalhos é classificada pela distância e os dois trabalhos mais próximos são exibidos no topo da lista. Os trabalhos restantes são listados abaixo dos mais próximos.

O botão Iniciar Trabalho não está disponível e a distância indicará “Fora do alcance” quando o trabalho atual estiver a mais de dois (2) fusos horários UTM de distância. A distância indicará “Sem dados” quando o trabalho atual não tiver informações gravadas.

Para continuar o trabalho existente:

1. Na Tela inicial , pressione a seta PARA BAIXO  para ter acesso à lista de trabalhos salvos no console.
2. Selecione o nome do trabalho a ser iniciado/continuado.
3. Pressione **Iniciar trabalho**.


O console mudará para a Visualização do veículo e começará a fornecer informações de navegação.

Encerramento de um trabalho

Para encerrar um trabalho:

1. Na Tela inicial , pressione **Fechar trabalho**.



Para criar um relatório do trabalho ao fechá-lo:

1. Insira um drive USB na porta USB do console.
2. Na Tela inicial , pressione **Fechar trabalho**.
3. Selecione:
 - ▶ Sim – para criar um relatório do último trabalho
 - ▶ Não – para retornar à Tela inicial sem salvar


CAPÍTULO 4 – EXIBIÇÃO DE VÍDEO EM TELA CHEIA

A exibição de vídeo em tela cheia do RealView permite que a entrada de vídeo ao vivo seja exibida. Mesmo sem sinal de GPS é possível visualizar as imagens das câmeras de vídeo. As opções para a orientação do RealView não estão disponíveis nessa tela.

Se o módulo de seleção de vídeo (VSM) está instalado no sistema, duas (2) opções de vídeo estarão disponíveis:

- ▶ Exibição de câmera única  – uma (1) em até oito (8) entradas de câmera podem ser selecionadas para alterar a exibição da entrada de vídeo.
- ▶ Exibição de câmera dividida  – um (1) de dois (2) conjuntos de quatro (4) entradas de câmera (A/B/C/D ou E/F/G/H) podem ser selecionados para dividir a tela em quatro alimentadores de vídeo separados.

Também está disponível:

- ▶ Imagem instantânea da câmera do RealView  – salva uma imagem congelada da exibição atual da tela em um drive USB.

1. Pressione a aba inferior de EXIBIÇÃO DE VÍDEO em TELA CHEIA da CÂMERA do REALVIEW .

Figura 4-1: Visualização do Vídeo em Tela Cheia pela Câmera RealView



CAPÍTULO 5 - CONFIGURAÇÃO DO SISTEMA

A configuração do sistema é usada para ajustar o console, a máquina e seus implementos. Há quatro abas laterais que fornecem acesso às opções para a Configuração da Máquina/implemento, gerenciamento de Dados, configurações do Console e Ferramentas.

VISÃO GERAL

Há quatro abas laterais que fornecem acesso às opções de configuração para:

Configuração da Máquina/implemento

- Implemento (reto, espalhadora, escalonado)
- Barra de luzes
- Piloto automático/assistido (configuração da válvula, configurações de direção, teste de válvula, diagnóstico de válvula, sensor do volante, sensor de ângulo de direção)
- Correção de inclinação
- GPS
- Configuração de vídeo
- Sensores (monitor de pressão)
- Monitor de tamanho das gotas



Gerenciamento de dados

- Dados de trabalho (transferir, gerenciar)
- Relatórios
- Opções: Modo de trabalho
- Configurações de máquina (transferir, gerenciar)



Configurações do console

- Visor
- Sistema
- Volume do áudio
- Modo de demonstração
- Informações sobre o sistema



Ferramentas (calculadora, conversor de unidades)

Figura 5-1: Opções de configuração



Opções indisponíveis quando o trabalho está ativo

Quando um trabalho está ativo, algumas opções de configuração estão indisponíveis. Consulte a tabela de estrutura de menus do modo de configuração da unidade para verificar quais opções não estão acessíveis.



Figura 5-2: Exemplos de opções indisponíveis



CONFIGURAÇÃO

A configuração é usada para ajustar o Implemento, Barra de luzes, Piloto automático/assistido, Correção de inclinação, GPS, Vídeo, Sensores e Monitor de tamanho das gotas.

OBSERVAÇÃO: A caracterização da disponibilidade irá variar, dependendo dos dispositivos disponíveis no sistema Matrix Pro GS.

1. Pressione a aba inferior CONFIGURAÇÃO .
2. Pressione a aba lateral CONFIGURAÇÃO .
3. Selecione:

► **Implemento** – usado para estabelecer o tipo de máquina, a altura da antena do GPS, o tipo de implemento, o leiaute simétrico do implemento, a distância/direção do afastamento do implemento, o número de seções do implemento, a largura da orientação, a largura de trabalho/aplicativo e os tempos de alarme da área aplicada.

- No modo Reto – direção de afastamento da barra, antena para expandir a distância, porcentagem de sobreposição, demora do implemento em relação ao tempo de ligar e demora do implemento em relação ao tempo de desligar

- No modo Espalhadora: TeeJet – antena até a distância dos discos, porcentagem de sobreposição, demora do implemento em relação ao tempo de ligar, demora do implemento no tempo de desligar, distância de afastamento disperso, distâncias de afastamento da seção e comprimentos de seção

- No modo Espalhadora: OEM – antena até a distância dos discos, distância de partida, distância de parada, afastamento de partida de seção e afastamentos de parada de seção

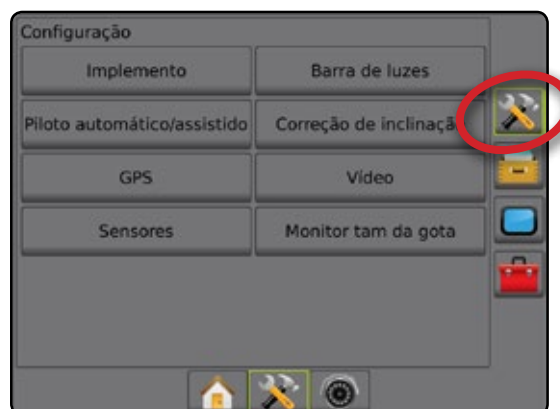
- No modo Escalonado – direção de afastamento da seção 1, antena até a distância da seção 1, porcentagem de sobreposição, demora do implemento do tempo de ligar, demora do implemento do tempo de desligar e afastamentos de seção

- **Barra de luzes** – usada para estabelecer o brilho do LED, o modo de exibição e o espaçamento do LED
- **Piloto automático/assistido** – usado para ativar/desativar o piloto automático/assistido, além de estabelecer as configurações de

ajustes da válvula, configurações de direção e configurações do sensor de ângulo de direção; e desempenhar os testes de válvula ou diagnósticos de válvula

- **Correção de inclinação** – usada para ativar/desativar e calibrar o módulo de compensação de inclinação, permitindo a correção de inclinação para o aplicativo em terreno montanhoso ou com declive
- **GPS** – usado para estabelecer o tipo de GPS, a porta e o PRN, além de exibir as informações sobre o status do GPS
- **Vídeo** – usado para configurar as câmeras individuais
- **Sensores** – usado para estabelecer as configurações do sensor de pressão
- **Monitor de tamanho das gotas** – usado para ativar/desativar e configurar os bocais pré-configurados e atuais.

Figura 5-3: Opções de configuração



Implemento

A configuração do implemento é usada para estabelecer vários ajustes associados aos modos reto, espalhadora ou escalonado. Para obter instruções de configuração detalhadas, consulte o capítulo Implemento neste manual.

As configurações irão variar dependendo se um SmartCable ou um Módulo condutor de seção (SDM) está presente.

Tipo de implemento

O tipo de implemento seleciona o tipo de padrão de aplicação que mais estritamente representa o seu sistema.

- Modo reto – as seções da barra não possuem comprimento e estão numa linha a uma distância fixa da antena
- Modo espalhadora – uma linha virtual é criada em direção aos discos de distribuição a partir dos quais a seção ou seções da aplicação podem variar em comprimento e podem estar a diferentes distâncias a partir da linha
- Modo escalonado – uma linha virtual é criada em direção à Seção 1 a partir da qual a seção ou seções da aplicação não possuem comprimento e podem estar a diferentes distâncias a partir da antena

Figura 5-4: Tipo de implemento - Reto

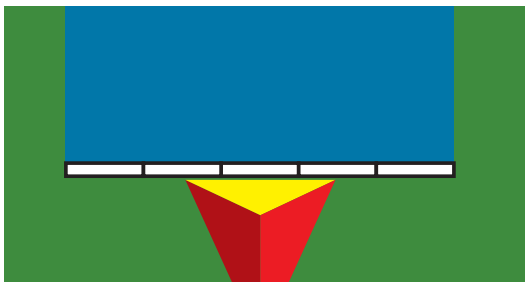


Figura 5-5: Tipo de implemento - Espalhadora

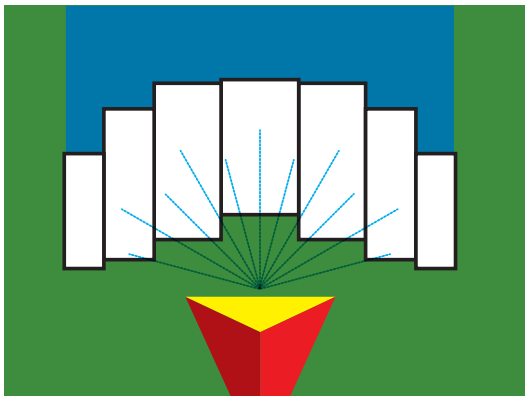


Figura 5-6: Tipo de implemento - Escalonado



Configuração de seção única

A configuração de seção única é usada quando um SmartCable ou um Módulo condutor de seção (SDM) não estão no sistema. Toda a barra ou a área de distribuição são consideradas como uma seção.

OBSERVAÇÃO: Se um SmartCable ou um Módulo condutor de seção (SDM) estiver presente, consulte a "Configuração do SmartCable ou Módulo condutor de seção" para verificar as etapas de configuração.



1. Pressione a aba lateral CONFIGURAÇÃO .
2. Pressione **Implemento**.
3. Selecione:
 - ▶ Tipo de máquina – usado para selecionar o tipo de máquina que representa mais estritamente a sua máquina.
 - ▶ Altura da antena do GPS – usada para medir a altura da antena a partir do solo
 - ▶ Tipo de implemento – usado para selecionar o leiaute das seções para o local do produto aplicado.
 - ▶ Distância de afastamento do implemento – usada para digitar a distância a partir da linha central da máquina até o centro do implemento
 - ▶ Direção de afastamento do implemento – reto a partir da linha central da máquina até o centro do implemento enquanto está em frente à direção de avanço da máquina
 - ▶ Largura da orientação – usada para digitar a distância entre as linhas guia
 - ▶ Largura do aplicativo [Tipo de implemento reto] – usada para digitar a largura total do implemento
 - ▶ Largura de trabalho [Tipo de implento espalhadora] – usada para digitar a largura total do implemento
 - ▶ Direção de área aplicada – usado para estabelecer um direção para sinalizar ao sair ou entrar numa área aplicada
4. Pressione a seta PRÓXIMA PÁGINA  para configurar as opções de tipos de implementos específicos selecionados.


Figura 5-7: Implemento



Configuração do SmartCable ou do Módulo condutor de seção

A configuração do SmartCable ou do Módulo condutor de seção é usada quando um SmartCable ou um Módulo condutor de seção (SDM) estão no sistema. A barra ou área de distribuição pode ser inserida em até 15 seções. Cada seção pode variar em largura e, no modo espalhadora, pode variar em comprimento. As opções adicionais disponíveis com o SDM incluem sobreposição de aplicação, retardo de aplicação e modo escalonado.

OBSERVAÇÃO: Se um SmartCable ou um Módulo condutor de seção (SDM) não estiver presente, consulte a “Configuração de seção única” para verificar as etapas de configuração.

1. Pressione a aba lateral CONFIGURAÇÃO .
2. Pressione **Implemento**.
3. Selecione:
 - ▶ Tipo de máquina – usado para selecionar o tipo de máquina que representa mais estritamente a sua máquina.
 - ▶ Altura da antena do GPS – usada para medir a altura da antena a partir do solo
 - ▶ Tipo de implemento – usado para selecionar o leiaute das seções para o local do produto aplicado.
 - ▶ Layout de implemento simétrico – usado para estabelecer se as seções estão pareadas e, portanto, compartilham os mesmos valores de largura, afastamento e comprimento


- ▶ Distância de afastamento do implemento – usado para digitar a distância a partir da linha central da máquina até o centro do implemento
 - ▶ Direção de afastamento do implemento – direção a partir da linha central da máquina até o centro do implemento enquanto está em frente à direção de avanço da máquina
 - ▶ Número de seções a implementar – usado para selecionar o número de seções de implemento
 - ▶ Largura da orientação – usada para digitar a distância entre as linhas guia
 - ▶ Largura do aplicativo [Tipo de implemento reto ou tipo de implemento escalonado] – usado para digitar a largura total de todas as seções do implemento
 - ▶ Largura de trabalho [Tipo de implento espalhadora] – usado para digitar a largura total de todas as seções do implemento
4. Pressione a seta PRÓXIMA PÁGINA  para configurar as opções de tipos de implementos específicos selecionados.

Figura 5-8: Implemento



Barra de luzes

A configuração da barra de luzes é usada para ajustar o brilho dos LEDs, o modo de exibição e o espaçamento dos LEDs.




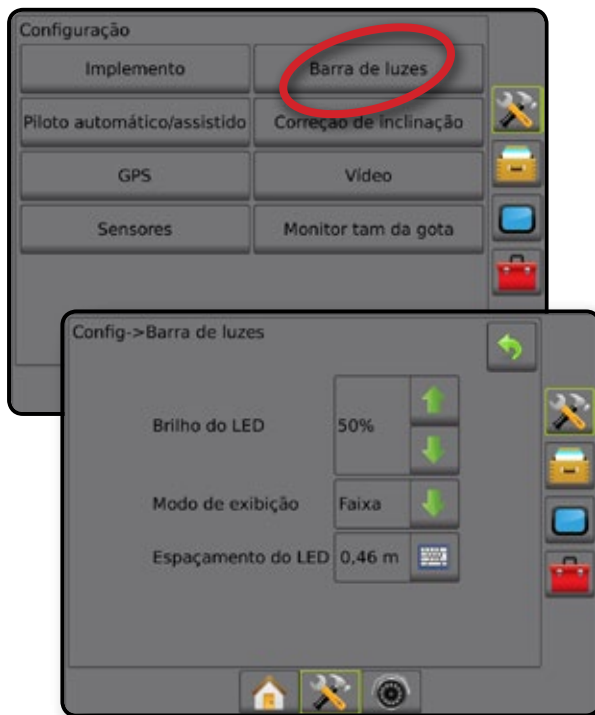
1. Pressione a aba lateral CONFIGURAÇÃO .
2. Pressione **Barra de luzes**.
3. Selecione:
 - ▶ Brilho dos LEDs – usado para ajustar o brilho dos LEDs
 - ▶ Modo de exibição – usado para determinar se a barra de luzes representa a faixa ou o veículo. Se estiver selecionado “faixa”, os LEDs representam a localização da linha guia e o LED que se move representa o veículo. Se estiver selecionado “veículo”, o LED central representa a localização do veículo e o LED que se move representa a linha guia.
 - ▶ Espaçamento dos LEDs – usado para ajustar a distância além da linha guia ou do veículo que cada LED iluminado representa
4. Pressione a seta RETORNAR  ou a aba lateral CONFIGURAÇÃO  para retornar à tela principal Configuração.

Figura 5-9: Barra de luzes



Piloto automático/assistido

Quando um Módulo de controle de direção (SCM) está presente, as opções de piloto automático/assistido estarão disponíveis. Para obter instruções detalhadas de configuração, consulte o manual de instalação específico de piloto automático/assistido.

OBSERVAÇÃO: Uma atualização do software do SCM pode ser solicitada ao fazer a atualização para o Matrix Pro GS a partir de sistemas Matrix anteriores. Para verificar as informações sobre a versão do software, consulte a tela Console->Sobre.

A configuração de Piloto automático/assistido é usada para ativar/desativar o piloto automático/assistido e configurar o ajuste de válvula, os ajustes de direção, o teste de válvula, o diagnóstico de válvula e o sensor de ângulo de direção.




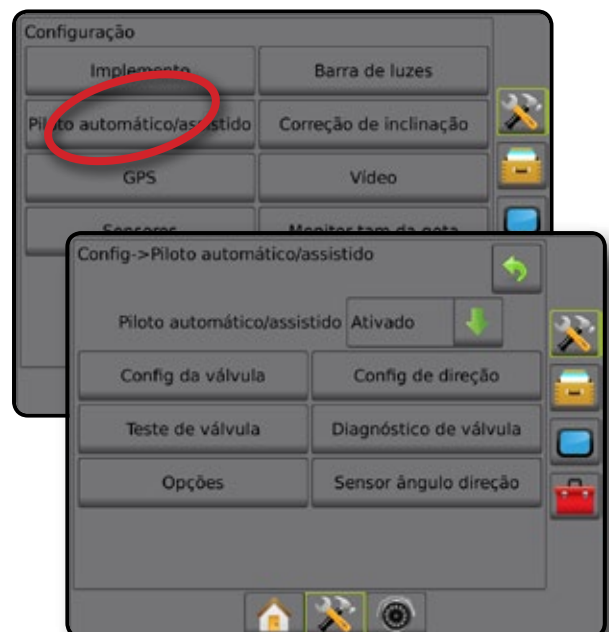
1. Pressione a aba lateral CONFIGURAÇÃO .
2. Pressione **Piloto automático/assistido**.
3. Selecione se o piloto automático/assistido está ativado ou desativado.
4. Se estiver ativado, selecione:
 - ▶ Configuração de válvula – usada para configurar o tipo de válvula, frequência da válvula, ciclo de funcionamento mínimo esquerda/direita e o ciclo de funcionamento máximo
 - ▶ Configurações de direção – usada para estabelecer um ajuste de direção aproximado, ajuste de direção fino, banda morta e olhar à frente
 - ▶ Teste de válvula – usado para verificar se a direção está orientada corretamente
 - ▶ Diagnóstico de válvula – usado para testar as válvulas para verificar se elas estão conectadas adequadamente
 - ▶ Opções: sensor do volante – usado para selecionar se o sensor de desengate de direção é magnético ou baseado em pressão
 - ▶ Sensores de ângulo de direção – usado para estabelecer e calibrar o Sensor de ângulo de direção (SAS) como o sensor de resposta principal para a direção automática.
5. Pressione a seta RETORNAR  ou a aba lateral CONFIGURAÇÃO  para retornar à tela principal Configuração.

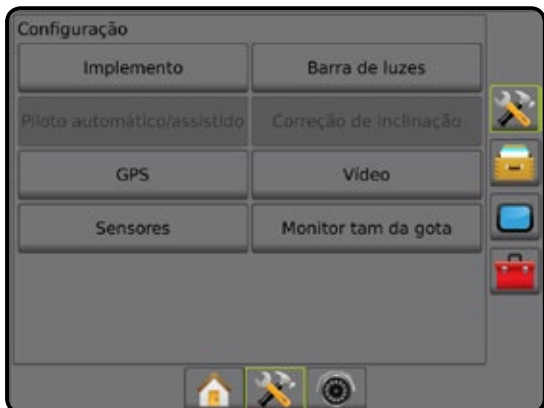
Figura 5-10: Piloto automático/assistido



Piloto automático/assistido indisponível

Se um sistema de Piloto automático/assistido não estiver instalado, as opções de configuração não estarão disponíveis.




Figura 5-11: Piloto automático/assistido não detectado



Correção de inclinação

Quando um Módulo de controle de direção (SCM) ou Módulo de compensação de inclinação (TGM) estiver presente, as opções de correção de inclinação estarão disponíveis. Para obter instruções detalhadas de configuração, consulte o manual de instalação específico do piloto automático/assistido ou o boletim de configuração de inclinação.

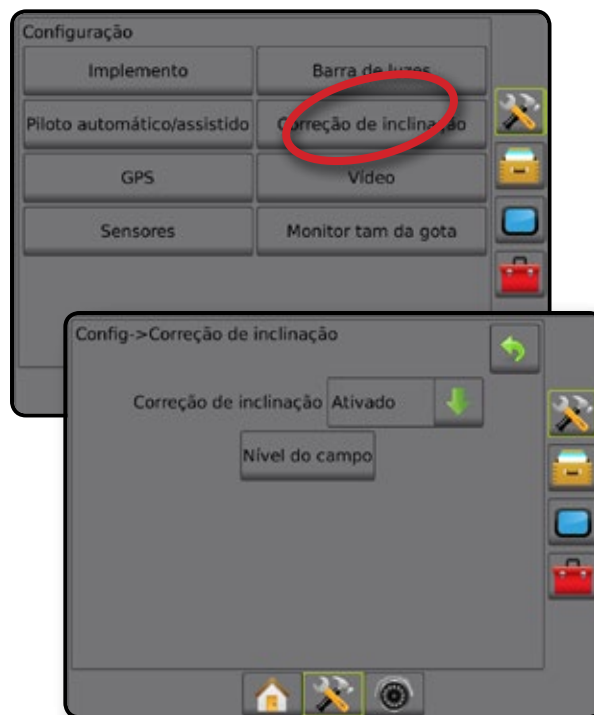
A função de correção de inclinação corrige o sinal do GPS para compensar erros na posição do GPS ao operá-lo em terreno inclinado.

1. Pressione a aba lateral CONFIGURAÇÃO .
2. Pressione **Correção de inclinação**.
3. Selecione se a correção de inclinação estiver ativada ou desativada.
4. Quando estiver ativada, selecione **Nível do campo** para calibrar a correção de inclinação.
5. Pressione a seta RETORNAR  ou a aba lateral CONFIGURAÇÃO  para retornar à tela principal Configuração.

OBSERVAÇÃO: Se o FieldPilot ou o UniPilot estiverem em uso, um Módulo de compensação de inclinação é estabelecido no sistema.

OBSERVAÇÃO: A altura da antena deve ser digitada antes da calibração de inclinação.

Figura 5-12: Correção de inclinação



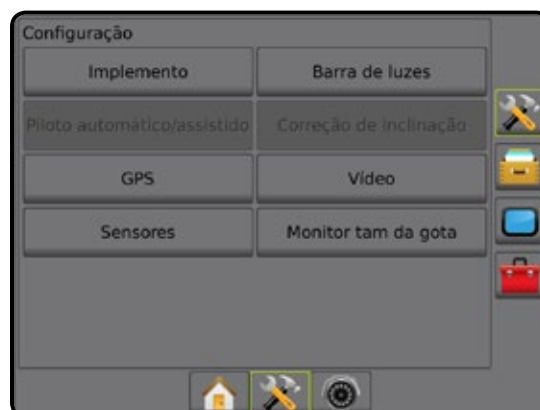
Nível do campo indisponível

Se o veículo estiver em movimento, a opção nível do campo não estará disponível. O veículo deve estar parado por, pelo menos, 10 segundos para iniciar a calibração da correção de inclinação.

Correção de inclinação indisponível

Se um TGM ou SCM não estiver conectado, as opções de configuração não estarão disponíveis.

Figura 5-13: Correção de inclinação não detectada



GPS

O GPS é usado para configurar o tipo de GPS, a porta do GPS e o PRN, além de visualizar as informações de status do GPS. Para obter instruções detalhadas sobre configuração, consulte o capítulo GPS neste manual.

OBSERVAÇÃO: *Essas configurações são necessárias para o piloto automático/assistido e para a operação do sensor de inclinação, além da operação adequada do implemento.*




1. Pressione a aba lateral CONFIGURAÇÃO .
2. Pressione **GPS**.
3. Selecione:
 - ▶ Tipo de GPS – selecione as transmissões da fonte do GPS
 - ▶ Porta do GPS – configura a porta de comunicação do (D)GPS
 - ▶ Informaçõ de status do GPS – exibe informações sobre GGA/VTG (taxas de dados), número de satélites, qualidade HDOP, PRN, GGA, receptor de GPS, versão do receptor e Zona UTM
 - ▶ Programando o receptor – permite a programação direta do receptor de GPS através de uma interface de linha de comando
 - ▶ PRN – seleciona o SBAS PRN que fornecerá os dados de correção diferencial do GNSS. Configurado para **Automático** para a seleção automática do PRN.
 - ▶ PRN Alternado – quando o PRN não é automático, um SBAS PRN alternado fornecerá um segundo conjunto de dados de correção diferencial de GNSS.
4. Pressione a seta RETORNAR  ou a aba lateral CONFIGURAÇÃO  para retornar à tela principal Configuração.

Figura 5-14: GPS




PRN não mostrado

Quando o tipo de GPS está configurado para "GPS+GLONASS", as opções do PRN não estão disponíveis e também não são mostradas na tela.

Vídeo

A configuração de vídeo é usada para ajustar uma única câmera conectada diretamente ou câmeras individuais se for usado um Módulo seletor de vídeo (VSM) de oito (8) ou quatro (4) canais. Se um VSM estiver instalado, até oito (8) câmeras podem ser configuradas.

1. Pressione a aba lateral CONFIGURAÇÃO .
2. Pressione **Vídeo**.
3. Selecione a(s) caixa(s) de seleção adequada(s):
 - ▶ Invertido – **ABC**
 - ▶ De cabeça para baixo – **VBC**



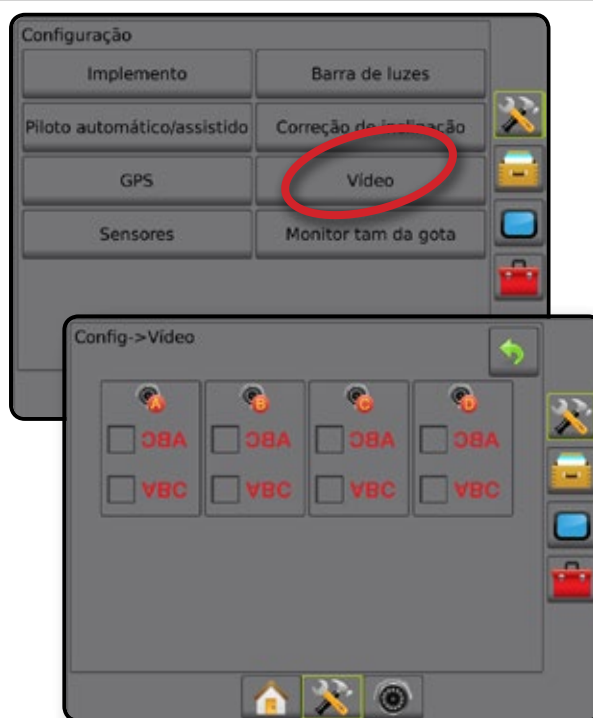
Para uma exibição normal de vídeo **ABC** desmarque todas as caixas de seleção.
4. Pressione a seta RETORNAR  ou a aba lateral CONFIGURAÇÃO  para retornar à tela principal Configuração.

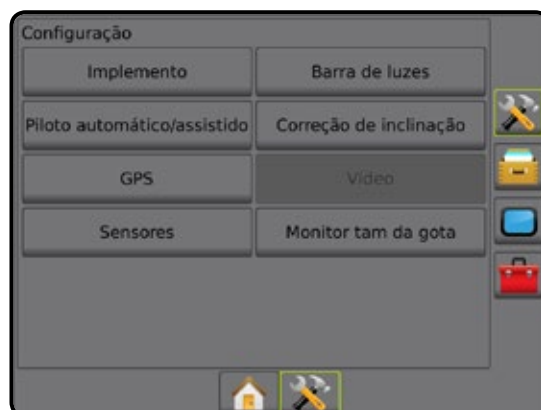
Figura 5-15: Vídeo com VSM de 4 canais



Configuração de vídeo indisponível

Se uma câmera ou VSM não estiverem conectados, as opções de configuração não estarão disponíveis.

Figura 5-16: Vídeo indisponível

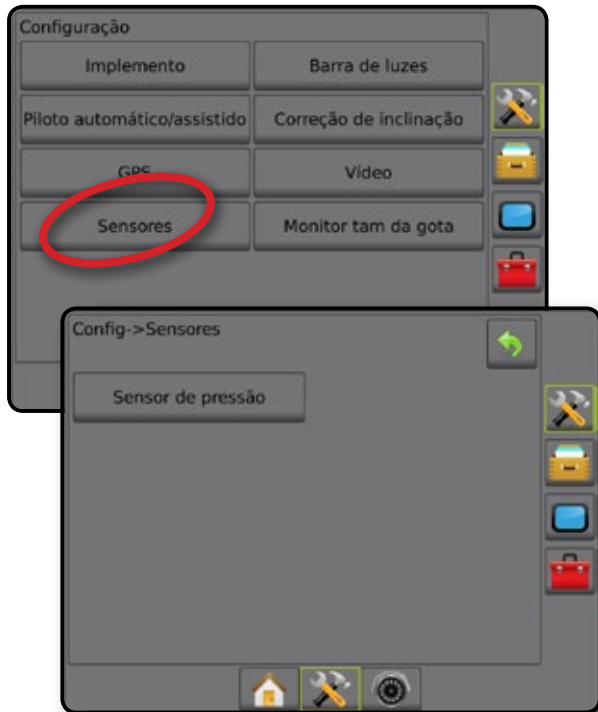


Sensores

Quando um sensor estiver presente no sistema, as opções para ajustar e configurar o sensor estarão disponíveis.

1. Pressione a aba lateral CONFIGURAÇÃO .
2. Pressione **Sensores**.

Figura 5-17: Sensor



O kit de interface de sensor de pressão é reconhecido pelo CAN bus como um Módulo de Entrada/Saída (IOM)

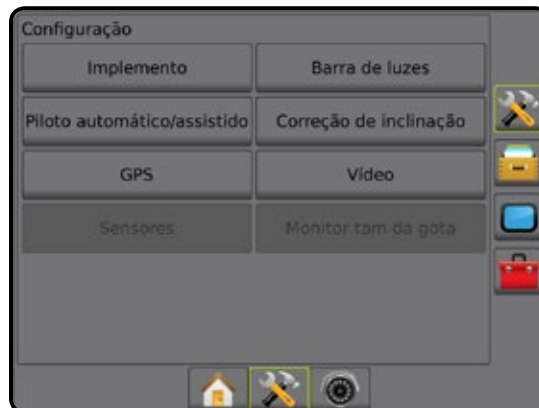
Figura 5-18: Módulo de Entrada/Saída



Sensores indisponíveis

Se um kit de interface do sensor de pressão não estiver instalado, as opções de configuração não estarão disponíveis.

Figura 5-19: Kit de interface de sensor de pressão não detectado



Sensor de pressão

Quando um kit de interface do sensor de pressão estiver presente, as opções de sensor de pressão são usadas para digitar a taxa de pressão máxima do fabricante do sensor e configurar os alarmes de pressão alta e baixa determinados pelo usuário.

OBSERVAÇÃO: Se um kit de interface do sensor de pressão estiver em uso, o monitor de tamanho das gotas estará disponível.




1. Pressione a aba lateral CONFIGURAÇÃO .
2. Pressione **Sensores**.
3. Pressione **Sensor de pressão**.
4. Selecione:
 - ▶ Taxa de pressão máxima – usada para estabelecer a taxa de pressão máxima do sensor de pressão conforme recomendado pelo fabricante
 - ▶ Alarme de pressão baixa– usado para digitar o ponto de pressão baixa determinado pelo usuário no qual o alarme irá soar
 - ▶ Alarme de pressão alta– usado para digitar o ponto de pressão alta determinado pelo usuário no qual o alarme irá soar
5. Pressione a seta RETORNAR  ou a aba lateral CONFIGURAÇÃO  para retornar à tela principal Configuração.

Figura 5-20: Sensor de pressão

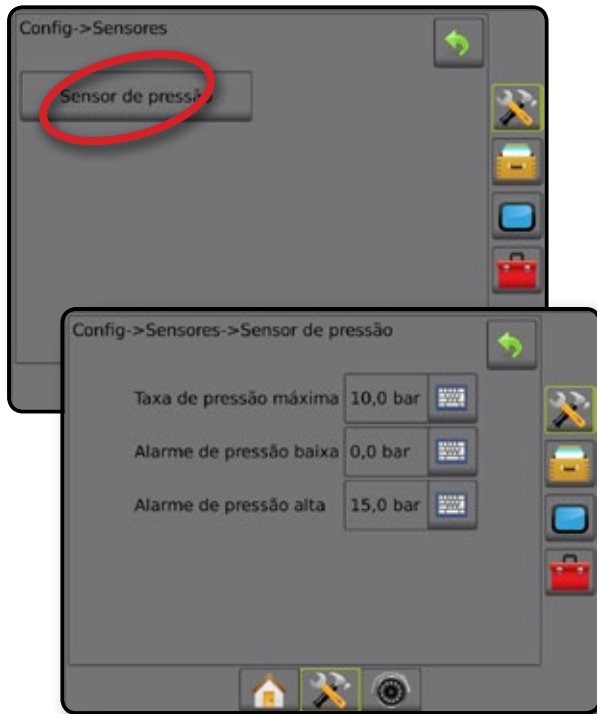
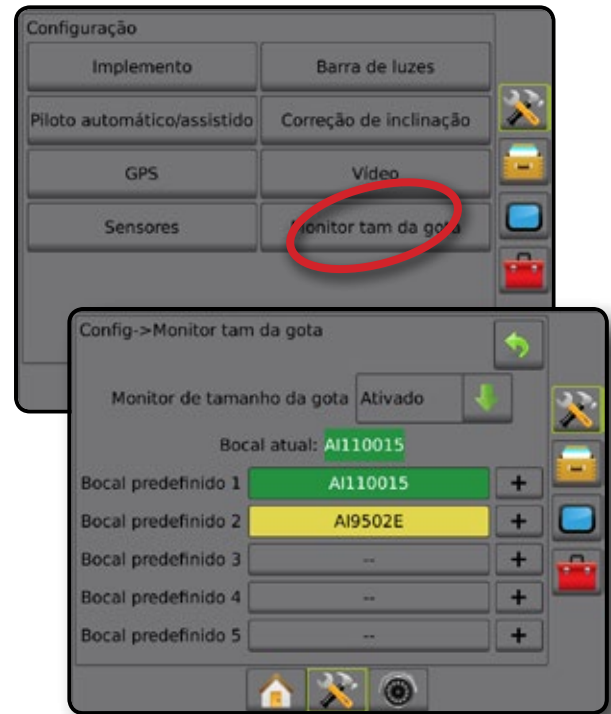


Figura 5-21: Monitor de tamanho das gotas



Monitor de tamanho das gotas

Quando um kit de interface do sensor de pressão estiver presente, um monitor de tamanho das gotas é usado para ativar/desativar o Monitor de tamanho das gotas (DSM), pré-configurar até cinco (5) bocais e selecionar o bocal atual.

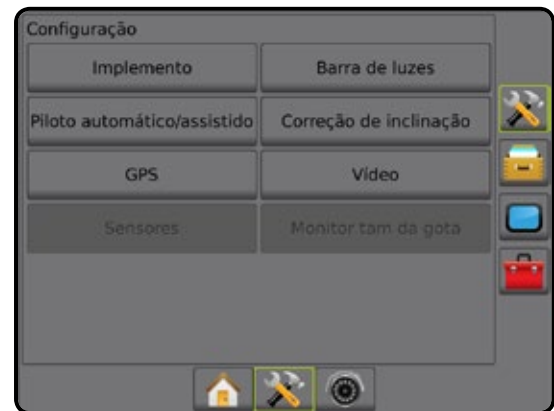
Para obter instruções detalhadas de configuração, consulte o capítulo Monitor de tamanho das gotas neste manual.

1. Pressione a aba lateral CONFIGURAÇÃO
2. Pressione **Monitor de tamanho das gotas**.
3. Selecione se o monitor de tamanho das gotas está ativado ou desativado.
4. Quando ativado, selecione:
 - ▶ Bocal predefinido – seleciona até cinco (5) bocais para uma coleta rápida
 - ▶ Bocal atual – seleciona o bocal atual para a determinação das informações do tamanho das gotas
5. Pressione a seta RETORNAR ou a aba lateral CONFIGURAÇÃO para retornar à tela principal Configuração.

Monitor de tamanho das gotas indisponível

Se um kit de interface do sensor de pressão não estiver instalado, as opções de configuração não estarão disponíveis.

Figura 5-22: Kit de interface de sensor de pressão não detectado



GERENCIAMENTO DE DADOS

O gerenciamento de dados permite a transferência e gerenciamento dos dados de trabalho, relatório de dados de trabalho, alteração do modo de trabalho, e transferência e gerenciamento de configurações de máquina.



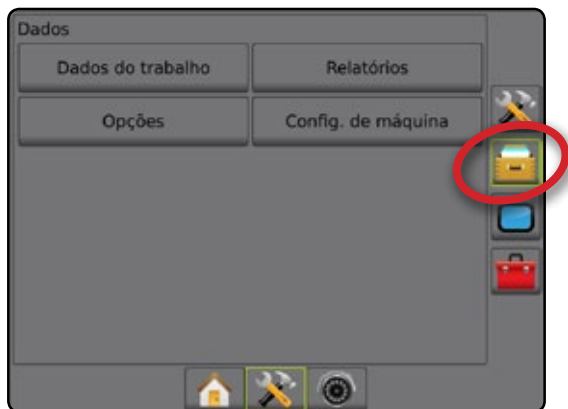
1. Pressione a aba inferior CONFIGURAÇÃO DA UNIDADE .
2. Pressione a aba lateral GERENCIAMENTO DE DADOS .
3. Selecione:
 - ▶ Dados de trabalho – no modo avançado de trabalho, usado para transferir informações de trabalhos (excluir, importar, exportar) e para gerenciar as informações de trabalhos (criar um novo trabalho, excluir um trabalho ou copiar dados de linha guia do trabalho, limite de dados e/ou dados aplicados a um novo trabalho)
 - ▶ Relatórios – usado para criar relatórios de trabalhos e salvá-los num drive USB
 - ▶ Opções – usado para selecionar o modo de trabalho simples ou o modo de trabalho avançado
 - ▶ Configurações do máquina – usado para transferir as configurações de máquina (excluir, importar, exportar) e gerenciar a configuração da máquina (criar uma nova configuração de máquina, copiar uma configuração de máquina, excluir uma configuração de máquina, salvar a configuração de máquina atual para o arquivo selecionado ou carregar uma configuração de máquina do arquivo selecionado)

Figura 5-23: Opções de gerenciamento de dados



Dados de trabalho

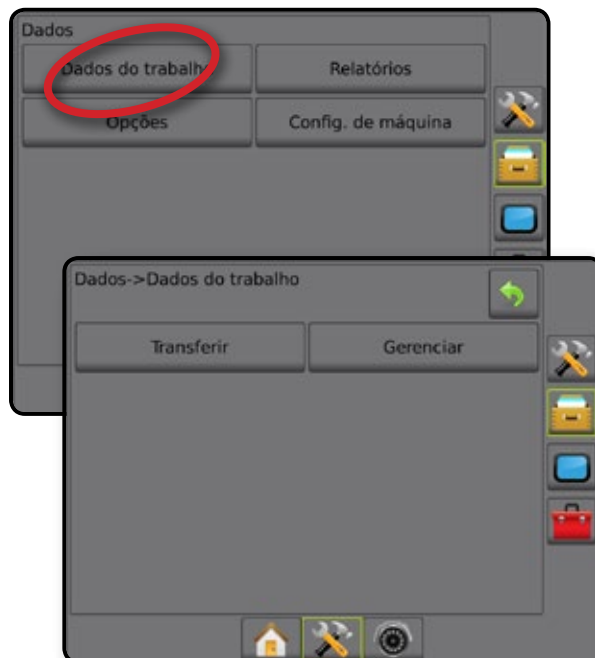
No modo avançado de trabalho, as opções de dados de trabalho são usadas para transferir informações de trabalhos (excluir, importar, exportar) e para gerenciar as informações de trabalhos (criar um novo trabalho, excluir um trabalho ou copiar dados de linha guia do trabalho, dados de limite e/ou dados aplicados a um novo trabalho).

Os dados de trabalho incluem:

- Nome do trabalho
- Nomes de cliente, fazenda e campo
- Limite
- Área de cobertura
- Linhas de referência

1. Pressione a aba lateral GERENCIAMENTO DE DADOS .
2. Pressione **Dados de trabalho**.

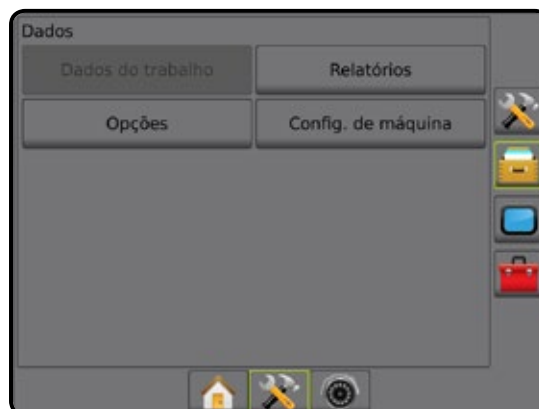
Figura 5-24: Dados de trabalho



Dados de trabalho indisponíveis

Quando estiver em modo de trabalho simples, as opções de dados de trabalho não estarão disponíveis.

Figura 5-25: Dados de trabalho indisponíveis



Transferir

Quando estiver em modo de trabalho avançado, a tela de transferência de dados de trabalho permite a transferência dos trabalhos selecionados para/de um drive USB além da exclusão de trabalhos.

Os trabalhos transferidos para um dispositivo de armazenamento USB podem ser abertos e atualizados através do Fieldware Link. No Fieldware Link um usuário pode inserir dados de cliente, fazenda e campo, além de copiar/editar trabalhos para usar novamente os limites e linhas guia. A partir do Fieldware Link, trabalhos podem ser colocados de volta em um dispositivo de armazenamento pen-drive para voltar novamente ao armazenamento interno do console para uso.

OBSERVAÇÃO: Quando um trabalho está ativo/iniciado, as opções de transferência não estão disponíveis para seleção. Encerre o trabalho atual para ativar a função.

Os trabalhos transferidos para um dispositivo de armazenamento são removidos do console e não ficam disponíveis para uso.




1. Pressione a aba lateral GERENCIAMENTO DE DADOS .
2. Pressione **Dados de trabalho**.
3. Pressione **Transferir**.
4. Selecione:
 - ▶ Mover os dados de trabalho para o armazenamento USB – usado para mover os dados de trabalho do armazenamento interno para o armazenamento USB
 - ▶ Mover os dados de trabalho para o armazenamento interno – usado para mover os dados de trabalho do armazenamento USB para o armazenamento interno
 - ▶ Excluir dados de trabalho – usado para excluir dados de trabalho do armazenamento interno ou armazenamento USB.
5. Pressione a seta RETORNAR  ou a aba lateral GERENCIAMENTO DE DADOS  para retornar à tela principal Gerenciamento de dados

Figura 5-26: Dados de trabalho - Transferência



Gerenciar

Quando estiver no modo de trabalho avançado, a tela de gerenciamento de dados de trabalho permite a criação de um novo trabalho em branco e a cópia de dados de linha guia do trabalho selecionado, dados de limite e/ou dados aplicados para um novo trabalho, além de excluir um trabalho selecionado.

OBSERVAÇÃO: Quando um trabalho está ativo/iniciado, as opções de gerenciamento não estão disponíveis para seleção. Pare o trabalho atual para habilitar a função.




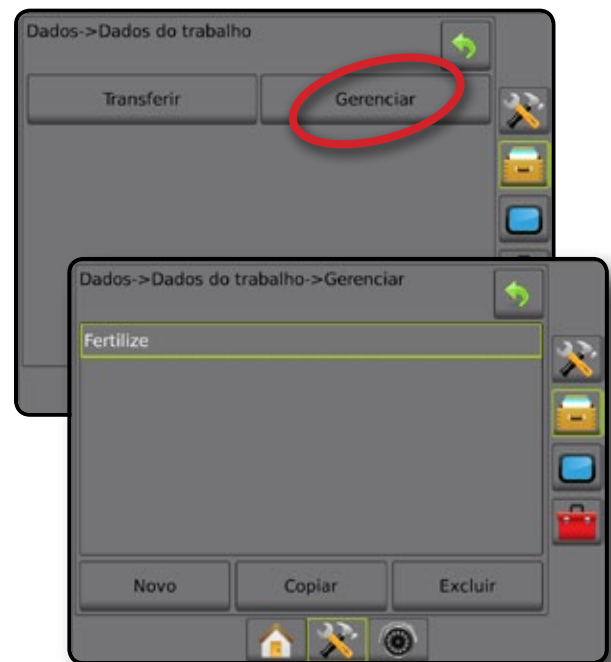
1. Pressione a aba lateral GERENCIAMENTO DE DADOS .
2. Pressione **Dados de trabalho**.
3. Pressione **Gerenciar**.
4. Selecione:
 - ▶ Criar um novo trabalho – usado para criar um novo trabalho em branco sem dados de linha guia associados, dados de limite e/ou dados aplicados
 - ▶ Copiar dados de trabalho – usado para copiar os dados de linha guia, dados de limite e/ou dados aplicados do trabalho selecionado para um novo trabalho
 - ▶ Excluir dados de trabalho do armazenamento interno – usado para excluir os dados de trabalho do armazenamento interno
5. Pressione a seta RETORNAR  ou a aba lateral GERENCIAMENTO DE DADOS  para retornar à tela principal Gerenciamento de dados

Figura 5-27: Dados de trabalho - Gerenciamento










Relatórios

Os relatórios é usado para criar relatórios de trabalho e salvá-los em um pen-drive.

OBSERVAÇÃO: Se o modo de trabalho simples estiver selecionado na página de opções, somente o trabalho atual poderá ser salvo.

Quando um trabalho está ativo/iniciado, os relatórios não estão disponíveis para seleção. Encerre o trabalho atual para ativar a função.

Ao encerrar um trabalho com um drive USB no console, há a opção para criar um relatório sobre o trabalho atual.

1. Pressione a aba lateral GERENCIAMENTO DE DADOS .
2. Pressione **Relatórios**.
3. Insira um drive USB no console.
4. Selecione o trabalho a ser salvo
5. Selecione:
 - ▶ PDF  – relatório para impressão
 - ▶ KML  – Mapa do Google Earth
 - ▶ SHP  – Dados no formato ESRI
 - ▶ ALL  – todos os tipos de arquivos disponíveis
6. Pressione a seta RETORNAR  ou a aba lateral GERENCIAMENTO DE DADOS  para retornar à tela principal Gerenciamento de dados


OBSERVAÇÃO: Os ícones de arquivos  ou botões não estão disponíveis para seleção (ficam esmaecidos) até que um drive USB seja inserido adequadamente.

Figura 5-28: Relatórios - Modo de trabalho avançado

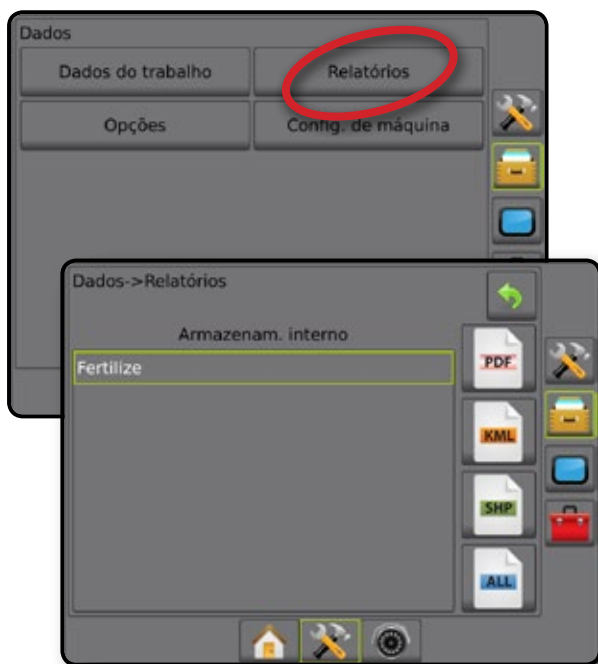


Figura 5-29: Relatórios - Modo de trabalho simples



Opções

As opções permitem que o operador selecione entre o modo de trabalho simples e o avançado.

OBSERVAÇÃO: Quando um trabalho está ativo/iniciado, a alteração do modo de trabalho não está disponível. Encerre o trabalho atual para ativar a função.

ADVERTÊNCIA! Alterar os modos de trabalho exclui todos os dados de trabalho interno.





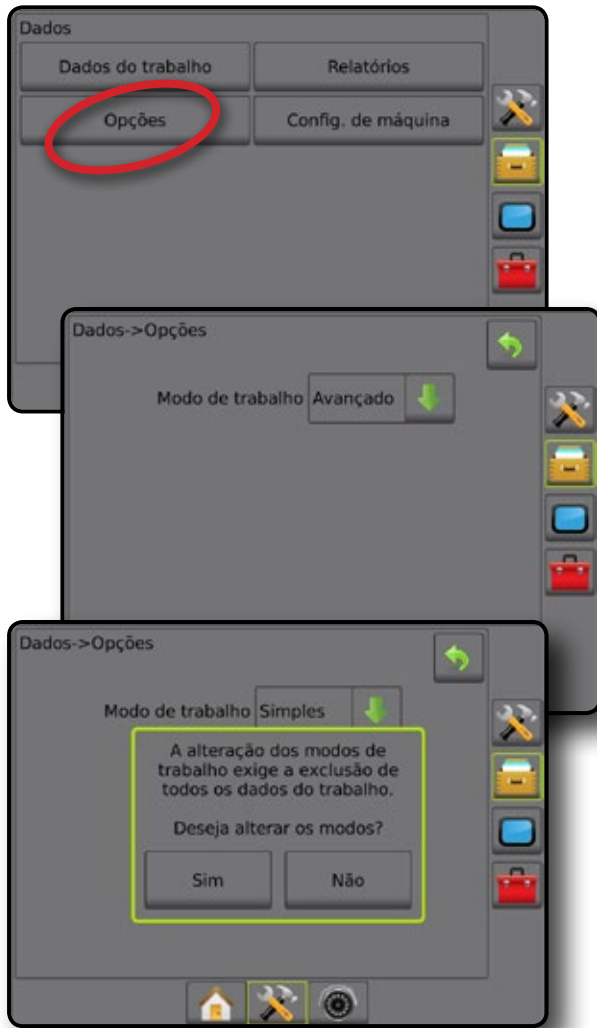
1. Pressione a aba lateral GERENCIAMENTO DE DADOS .
2. Pressione **Opções**.
3. Pressione a seta PARA BAIXO  para ter acesso à lista de opções.
4. Selecione:
 - ▶ Simples – somente a área contornada e as áreas de cobertura são exibidas na tela inicial. Somente o trabalho atual está disponível para ser salvo nos relatórios. O uso com o Fieldware Link não está disponível.
 - ▶ Avançado – Cliente, fazenda, campo e nomes de trabalhos; áreas contornadas e de cobertura; e distância a partir do trabalho selecionado, são exibidos na tela inicial. Em relação aos nomes, apenas o nome de trabalho pode ser digitado usando o console. Todos os trabalhos salvos podem estar no formato de arquivo PDF, SHP ou KML em Dados->Relatórios. Com o Fieldware Link, um usuário pode inserir dados de cliente, prédio e campo, assim como duplicar/editar trabalhos para reutilização de limites e diretrizes. Cliente, fazenda e informações de campos somente podem ser introduzidos usando o Fieldware Link.
5. "Alterar os modos de trabalho exige excluir todos os dados do trabalho. Deseja alterar os modos?"
 Pressione:
 - ▶ Sim – para fazer a alteração
 - ▶ Não – para manter a configuração atual
6. Pressione a seta RETORNAR  ou a aba lateral GERENCIAMENTO DE DADOS  para retornar à tela principal Gerenciamento de dados

Figura 5-30: Opções - Alterar o modo de trabalho



Configurações de máquina

As configurações de máquina são usadas para transferir os perfis para as configurações de máquina (excluir, importar, exportar) e gerenciar os perfis para as configurações de máquina (criar um novo perfil, copiar ou excluir um perfil, salvar o perfil atual para o perfil selecionado ou carregar as configurações de máquina do perfil selecionado).

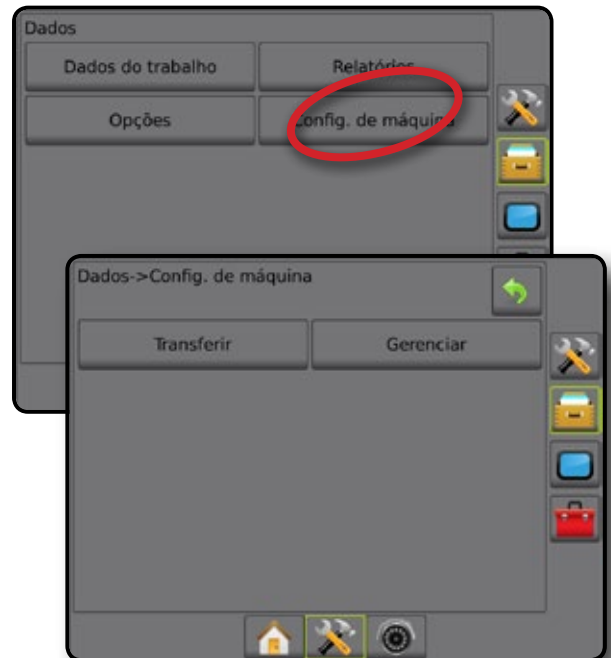
As configurações de máquina incluem:

- Configurações do implemento
- Configurações do Piloto automático/assistido
- Inclinação ativada/desativada

OBSERVAÇÃO: Nem todas as configurações são salvas como parte das configurações de máquina. Consulte a tabela de disponibilidade de configuração para obter detalhes.

1. Pressione a aba lateral GERENCIAMENTO DE DADOS .
2. Pressione **configurações de máquina**.

Figura 5-31: Configurações de máquina



Transferir

A tela de transferência de configurações de máquina permite a transferência das configurações de máquina selecionadas para/de um drive USB, além da exclusão das configurações de máquina.

As configurações de máquina transferidas para um dispositivo de armazenamento USB podem ser abertas e atualizadas através do Fieldware Link. A partir do Fieldware Link, as configurações de máquina podem ser levadas de volta para um dispositivo de armazenamento USB para serem movidas de volta para o armazenamento interno do console para serem usadas.

OBSERVAÇÃO: Nem todas as configurações salvas como parte das configurações de máquina estão disponíveis para serem editadas no Fieldware Link. Consulte a tabela de disponibilidade de configuração para obter detalhes.

As configurações de máquina transferidas para um dispositivo de armazenamento são removidas do console e não ficam mais disponíveis para uso.




1. Pressione a aba lateral GERENCIAMENTO DE DADOS .
2. Pressione **Configurações de máquina**.
3. Pressione **Transferir**.
4. Selecione:
 - ▶ Mover as configurações de máquina para um armazenamento USB – usado para mover as configurações de máquina do armazenamento interno para um armazenamento USB
 - ▶ Mover as configurações de máquina para o armazenamento interno – usado para mover as configurações de máquina do armazenamento USB para o armazenamento interno
 - ▶ Excluir as configurações de máquina – usado para excluir as configurações de máquina do armazenamento interno ou armazenamento USB.
5. Pressione a seta RETORNAR  ou a aba lateral GERENCIAMENTO DE DADOS  para retornar à tela principal Gerenciamento de dados

Figura 5-32: Configurações de máquina - Transferência



Gerenciar

A tela de gerenciamento de configurações de máquina permite a criação de novas configurações de máquina, a cópia de configurações selecionadas da máquina para novas configurações de máquina, a exclusão de configurações selecionadas da máquina, a gravação de configurações atuais da máquina para configurações selecionadas da máquina ou o carregamento das configurações selecionadas da máquina para as configurações atuais.




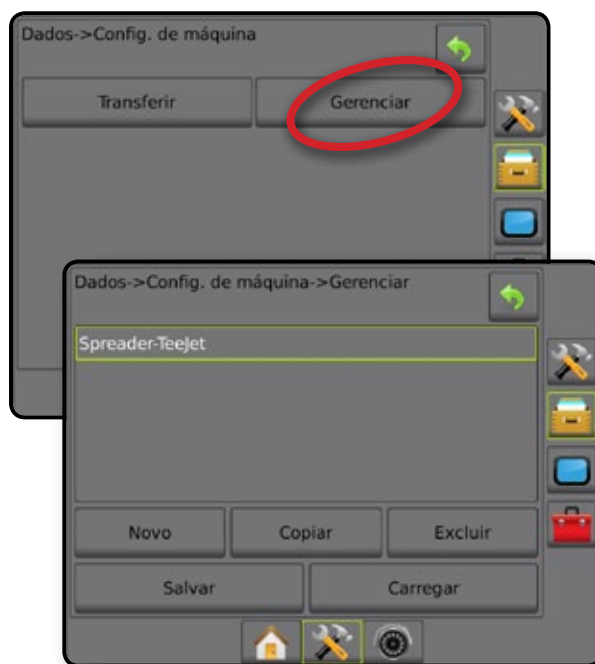
1. Pressione a aba lateral GERENCIAMENTO DE DADOS .
2. Pressione **Configurações de máquina**.
3. Pressione **Gerenciar**.
4. Selecione:
 - ▶ Criar novas configurações de máquina – usado para criar novas configurações de máquina sem nenhuma informação de implemento associada
 - ▶ Copiar as configurações de máquina – usado para copiar as configurações selecionadas da máquina para novas configurações de máquina
 - ▶ Excluir as configurações de máquina do armazenamento interno – usado para excluir as configurações selecionadas da máquina do armazenamento interno
 - ▶ Salvar as configurações de máquina – usado para salvar as configurações atuais da máquina para as configurações selecionadas da máquina
 - ▶ Carregar as configurações de máquina – usado para carregar as configurações selecionadas da máquina para as configurações atuais
5. Pressione a seta RETORNAR  ou a aba lateral GERENCIAMENTO DE DADOS  para retornar à tela principal Gerenciamento de dados

Figura 5-33: Configurações de máquina - Gerenciamento



Disponibilidade de configurações de máquina

Configuração	Pode ser editada em		Gravado para o perfil exportado em		
	Matrix Pro GS	FieldWare Link	Matrix Pro GS	FieldWare Link	
Tipo de máquina	✓	✗	✓	obtido do Matrix Pro GS	
Altura da antena do GPS	✓	✓	✓	✓	
Tipo de implemento	✓	✓	✓	✓	
Leiaute de implemento simétrico	✓	✗	✗	✗	
Distância do afastamento do implemento	✓	✓	✓	✓	
Direção do afastamento do implemento	✓	✓	✓	✓	
Número de seções do implemento	✓	✓	✓	✓	
Largura da orientação	✓	✓	✓	✓	
Largura de aplicativo/trabalho	✓	✓	✓	✓	
Direção de área aplicada	✓	✗	✗	✗	
Implemento	Modo reto	Direção de afastamento da barra	✓	✓	✓
		Antena para incrementar a distância	✓	✓	✓
		Sobreposição	✓	✓	✓
		tempos de retardo ligar/desligar	✓	✓	✓
	Modo espalhadora	Tipo de configuração: TeeJet	✓	✓	✓
		Antena até a distância dos discos	✓	✓	✓
		Sobreposição	✓	✓	✓
		Tempos de retardo ligar/desligar	✓	✓	✓
		Distância do afastamento de dispersão	✓	✓	✓
		Afastamentos de seção	✓	✓	✓
		Comprimentos de seção	✓	✓	✓
		Tipo de configuração: OEM	✓	✓	✓
	Modo escalonado	Antena para a seção 1	✓	✓	✓
		Sobreposição	✓	✓	✓
		Tempos de retardo ligar/desligar	✓	✓	✓
Aplicativo	Configurações de máquina	✗	✓	✗	
	Produto	✗	✓	✗	
Piloto auto	Ativado/desativado	✓	✗	✓	
	Configuração de válvula	Tipo de válvula	✓	✗	obtido do Matrix Pro GS
		Frequência da válvula	✓	✗	obtido do Matrix Pro GS
		Ciclo de funcionamento mínimo esquerda/direita	✓	✗	obtido do Matrix Pro GS
		Ciclo de funcionamento máximo	✓	✗	obtido do Matrix Pro GS
	Configurações de direção	Ajuste aproximado de direção	✓	✗	obtido do Matrix Pro GS
		Ajuste fino de direção	✓	✗	obtido do Matrix Pro GS
		Banda morta	✓	✗	obtido do Matrix Pro GS
		Olhar à frente	✓	✗	obtido do Matrix Pro GS
	Teste de válvula	✓	✗	obtido do Matrix Pro GS	
	Diagnóstico de válvula	✓	✗	obtido do Matrix Pro GS	
	Opções	Sensor do volante	✓	✗	obtido do Matrix Pro GS
Sensor ângulo direção	Ativar	✓	✗	obtido do Matrix Pro GS	
	Calibração do sensor	✓	✗	obtido do Matrix Pro GS	
	Calibração on-line	✓	✗	obtido do Matrix Pro GS	
Correção de inclinação	Ativado/desativado	✓	✗	obtido do Matrix Pro GS	
	Nível do campo	✓	✗	obtido do Matrix Pro GS	

continua...

VISÃO GERAL

INTRODUÇÃO

PÁGINA INICIAL

TELA CHEIA

CONFIGURAÇÃO

ORIENTAÇÃO

GPS

IMPLEMENTO

MONITOR DE GOTAS

Configuração	Pode ser editada em		Gravado para o perfil exportado em	
	Matrix Pro GS	FieldWare Link	Matrix Pro GS	FieldWare Link
Barra de luzes	✓	✗	✗	✗
GPS	✓	✗	✗	✗
Vídeo	✓	✗	✗	✗
Sensores - Pressão:	Classificação de pressão máxima	✓	✗	✗
	Alarme de pressão baixa	✓	✗	✗
	Alarme de pressão alta	✓	✗	✗
Monitor de tamanho das gotas - Ativado/desativado - Seleção do bocal	Ativado/desativado	✓	✗	✗
	Seleção do bocal	✓	✗	✗

CONSOLE

A configuração do console é usada para ajustar o visor e as configurações do sistema. As informações sobre outros dispositivos incluídos no sistema podem ser encontradas na seção Sobre.



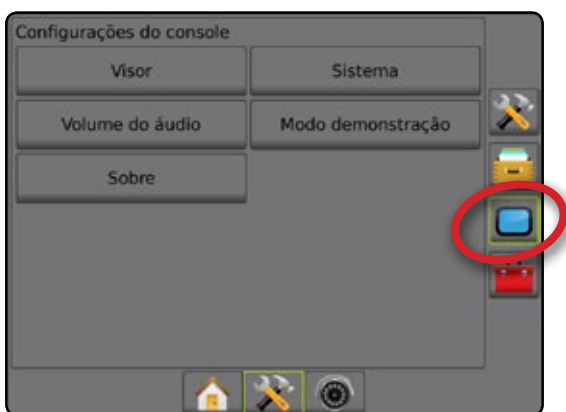
1. Pressione a aba inferior CONFIGURAÇÃO DA UNIDADE .
2. Pressione a aba lateral CONSOLE .
3. Selecione:
 - ▶ Visor – usado para configurar o esquema de cores e o brilho do LCD, estabelecer a disponibilidade da captura de tela e calibrar a tela sensível ao toque
 - ▶ Sistema – usado para configurar as unidades, idioma e fuso horário
 - ▶ Volume do áudio – usado para ajustar o nível de volume do alto-falante
 - ▶ Modo demonstração – usado para iniciar a reprodução de dados simulados do GPS.
 - ▶ Sobre – usado para exibir a versão do software do sistema, além das versões de software de módulos conectados ao CAN bus e exibir o código QR para o link direto aos manuais de usuário

Figura 5-34: Opções do console



Visor

Monitor é usado para configurar esquema de cores e brilho do LCD, estabelecer disponibilidade da captura de tela e calibrar a tela de toque.




1. Pressione a aba lateral CONSOLE .
2. Pressione **Visor**.
3. Selecione:
 - ▶ Esquema de cores – usado para alterar o plano de fundo e as cores de texto no visor
 - ▶ Brilho do LCD – usado para ajustar o brilho do visor do console
 - ▶ Captura da tela – usado para permitir que as imagens da tela sejam salvas para um drive USB
 - ▶ Calibração em tela de toque – usado para forçar uma calibração da tela sensível ao toque
4. Pressione a seta RETORNAR  ou a aba lateral CONSOLE  para retornar à tela principal Configurações do console

Figura 5-35: Opções de exibição



Sistema

A opção Sistema é usada para configurar as unidades, idioma e fuso horário.




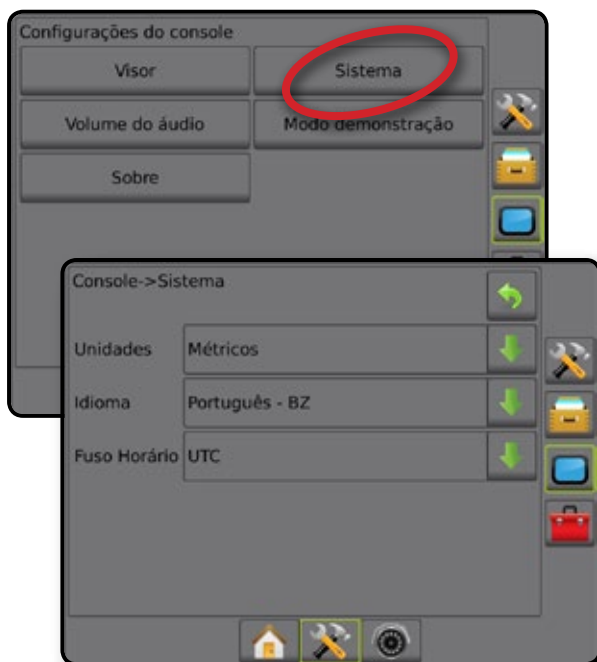
1. Pressione a aba lateral CONSOLE .
2. Pressione **Sistema**.
3. Selecione:
 - ▶ Unidades – usado para definir as medidas do sistema
 - ▶ Idioma – usado para definir o idioma do sistema
 - ▶ Fuso horário – usado para estabelecer o fuso horário local
4. Pressione a seta RETORNAR  ou a aba lateral CONSOLE  para retornar à tela principal Configurações do console

Figura 5-36: Opções do sistema



Volume do áudio

O volume do áudio ajusta o nível de volume do alto-falante.






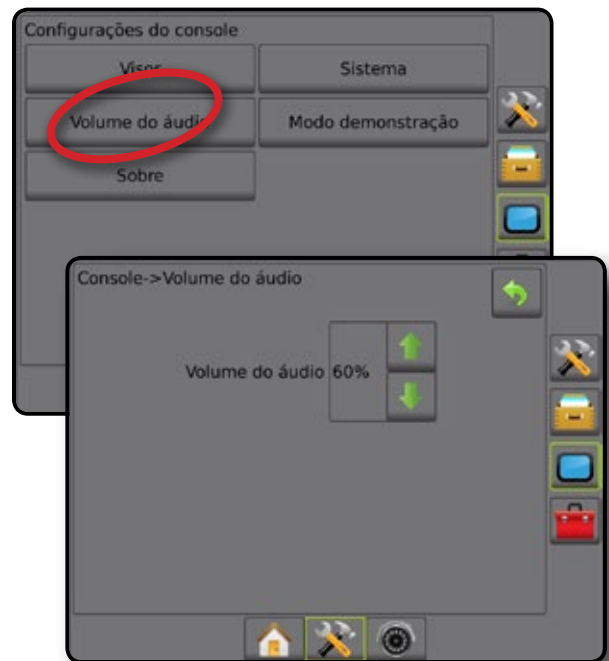
1. Pressione a aba lateral CONSOLE .
2. Pressione **Volume do áudio**.
3. Pressione:
 - ▶ Seta PARA CIMA  para aumentar o volume
 - ▶ Seta PARA BAIXO  para diminuir o volume
4. Pressione a seta RETORNAR  ou a aba lateral CONSOLE  para retornar à tela principal Configurações do console

Figura 5-37: Opções de volume do áudio



Modo de demonstração

O modo de demonstração é usado para iniciar a reprodução de um sinal de GPS simulado.

OBSERVAÇÃO: Essa ferramenta irá desabilitar as posições recebidas pelo GPS e começará a reproduzir os dados simulados. Uma reinicialização do console é necessária a fim de restaurar o GPS real.




1. Pressione a aba lateral CONSOLE .
2. Pressione Modo de demonstração.
3. Pressione Iniciar.
4. Pressione a seta RETORNAR  ou a aba lateral CONSOLE  para retornar à tela principal Configurações do console.


Figura 5-38: Opções do modo de demonstração



Sobre

A tela Sobre/salvar exibe a versão do software do sistema, além das versões dos módulos conectados ao CAN bus e exibe o código QR para o link direto aos manuais.

Para auxiliar na solução de problemas no campo, o usuário pode acionar o botão Salvar para fazer o download de um arquivo de texto contendo as informações atuais do software, para um drive USB e, então, enviar um e-mail do arquivo para o pessoal de suporte técnico.

1. Pressione a aba lateral CONSOLE .
2. Pressione **Sobre** para ver os dados, incluindo:
 - ◀ Número do modelo da unidade
 - ◀ Versão do software
 - ◀ Código QR – link direto para a página de manuais do usuário do Matrix Pro GS em www.TeeJet.com
 - ◀ Módulos conectados

OU

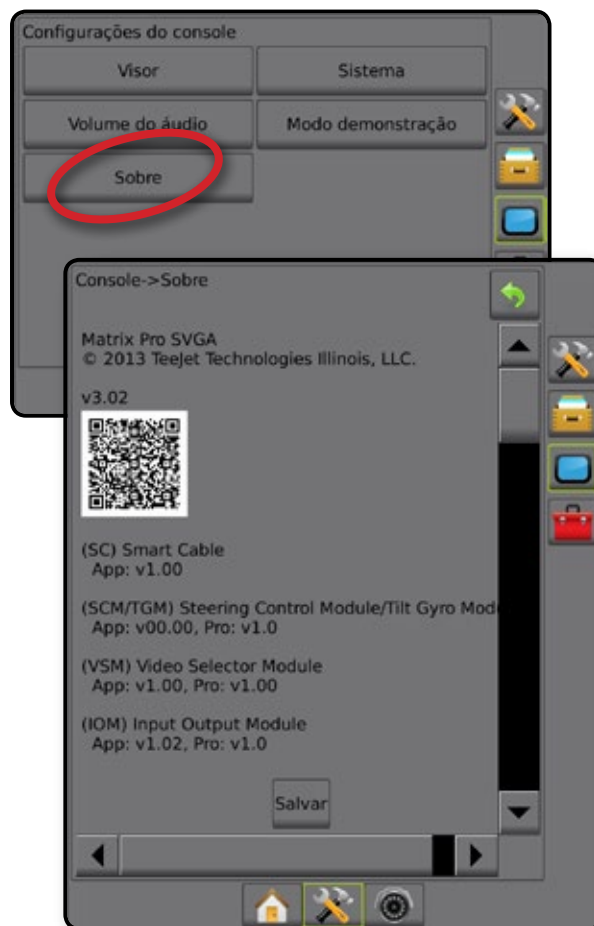
Pressione **Salvar** para salvar as informações da opção Sobre para um drive USB

A mensagem “Informações de versão gravadas para o drive USB” confirma a gravação.

3. Pressione a seta RETORNAR  ou a aba lateral CONSOLE  para retornar à tela principal Configurações do console

OBSERVAÇÃO: A opção **Salvar** não está disponível para seleção (está esmaecida) até que um drive USB seja inserido adequadamente.

Figura 5-39: Opções do botão Sobre



FERRAMENTAS

O menu Ferramenta permite que o operador faça vários cálculos em uma calculadora normal ou em um conversor de unidades. O conversor de unidades calcula várias medições baseado em área, comprimento ou volume.



1. Pressione a aba inferior CONFIGURAÇÃO DA UNIDADE .
2. Pressione a aba lateral FERRAMENTAS .
3. Pressione **Extras**.
4. Seleccione:
 - ▶ Calculadora – usada para realizar cálculos matemáticos
 - ▶ Conversor de unidades – usado para realizar conversões de unidades para área, comprimento e volume

Figura 5-40: Ferramentas



Figura 5-41: Calculadora

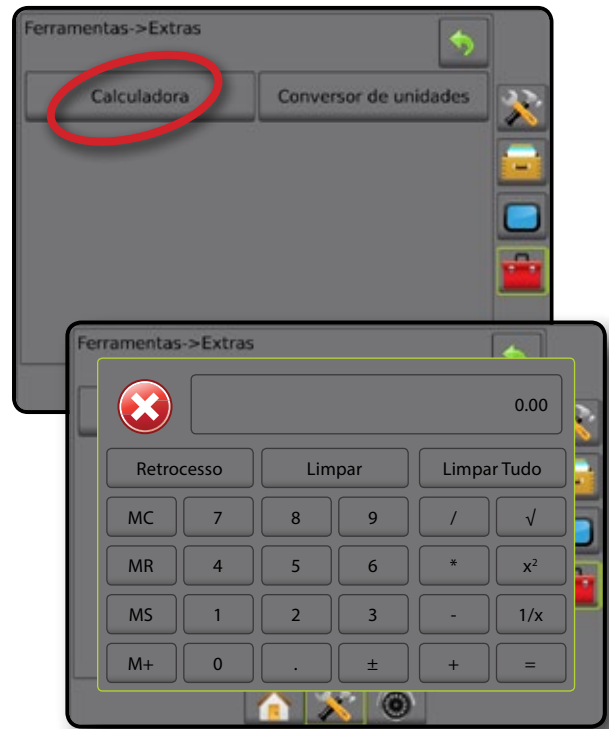
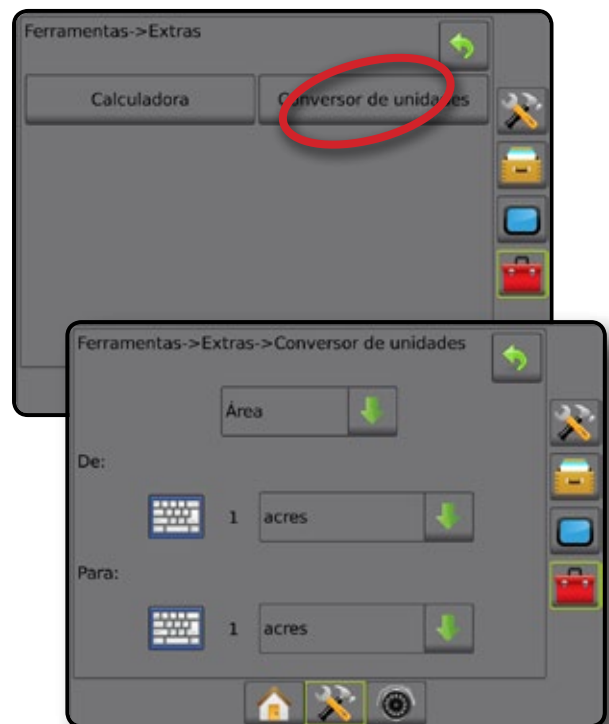


Figura 5-42: Conversor de unidades

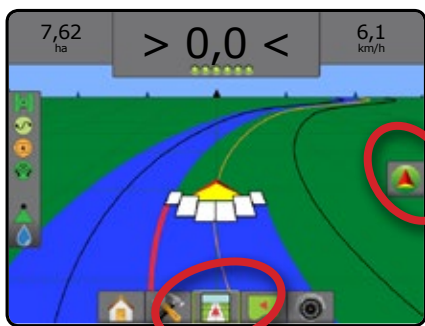


CAPÍTULO 6 – ORIENTAÇÃO

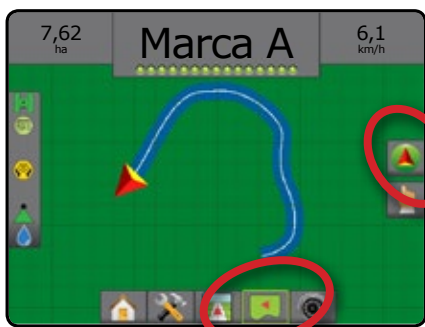
O Matrix Pro GS permite que a aplicação do produto e a orientação do veículo sejam realizadas simultaneamente. Uma vez que a configuração da Unidade esteja completa, a orientação pode começar. Cinco modelos de orientação permitem que o operador otimize o trabalho de campo: Reta AB (📏), Curva AB (📐), Pivô circular (🌀), Última passagem (📍) e Próxima linha (📍). Uma otimização adicional pode ser realizada com a aplicação Limite (📏), Curva à frente (📐), Orientação de retorno ao ponto (📍) e orientação do RealView sobre vídeo (📺).

Três telas de orientação ajudam a manter o usuário informado.

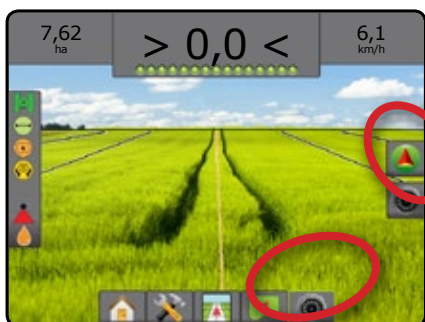
A orientação de exibição do veículo cria uma imagem gerada por computador da posição do veículo, exibida na área de aplicação



A orientação de Visão do Campo cria uma imagem gerada por computador da posição do veículo e da área de aplicação a partir de uma perspectiva aérea.



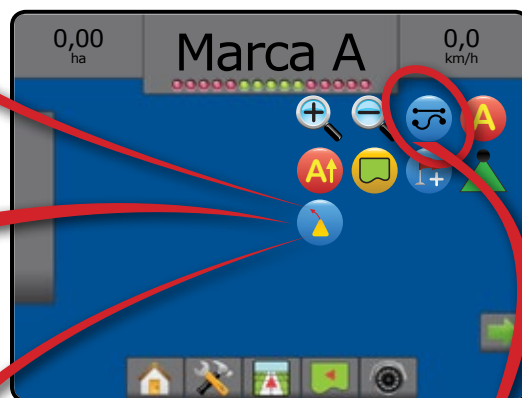
A orientação do RealView permite entrada de vídeo ao vivo para ser exibida ao invés de uma imagem gerada por computador.



Escolha um Modo de Orientação

1. Pressione a aba OPÇÕES DE NAVEGAÇÃO E ORIENTAÇÃO (📏).
2. Pressione o ícone MODO DE ORIENTAÇÃO (📏).
3. Selecione:
 - ▶ Orientação reta AB (📏)
 - ▶ Orientação curva AB (📐)
 - ▶ Orientação Pivô circular (🌀)
 - ▶ Orientação última passagem (📍)
 - ▶ Orientação próxima linha (📍)

Figura 6-1: Escolha um modo de orientação



Opções de telas de navegação

Opções de orientação e navegação

Linhas de referência	
	Marca A – marca o primeiro ponto da linha guia.
	Marca B – marca o ponto final da linha guia. Esmaecido = a distância mínima não foi percorrida.
	Cancelar Marca A – cancela o processo da Marca A. Reverter a linha de guia AB anterior (quando estabelecido).
	Marca B da Próxima linha – marca o ponto final da linha.
	Grau azimute – estabelece uma medida direta de linha guia por graus no sentido horário a partir da linha de base norte. Norte = 0, Leste = 90, Sul = 180, Oeste = 270.
	A + avançar – muda a linha guia existente para a posição atual do veículo.
	Próxima reta AB ou linha guia de grau azimute – exibe a próxima linha guia direta, salva no trabalho atual.
	Próxima linha guia da Curva AB – mostra a próxima linha guia da Curva AB, salva no trabalho atual.
	Próxima linha guia do Pivô circular – mostra a próxima linha guia do Pivô circular, salva no trabalho atual.
	Curva à frente – fornece uma indicação sobre o local onde a direção atual levará o veículo, usando um “apontador” como orientação.

Retornar ao ponto	
	Marca – estabelece um ponto na localização do veículo. Esmaecido = o GPS está indisponível.
	Retornar à orientação do ponto – fornece a distância e a orientação de volta ao ponto estabelecido.
	Excluir ponto – exclui o ponto marcado.
	Cancelar a orientação – esconde a distância e volta a orientação para o ponto marcado.

Limites	
	Limite de marca – estabelece uma área de aplicação e não determina nenhuma zona de aplicação. Ao criar um limite externo ou inicial, a linha de limite será para o exterior da seção boom mais externa. Ao criar um limite interior ou adicional, a linha de limite será para o interior da seção boom mais interna. Esmaecido = o GPS está indisponível.
	Término de limite – finaliza o processo de limite. Os limites podem também ser fechados na viagem dentro de uma largura da faixa de aplicação do ponto inicial. Esmaecido = a distância mínima não foi percorrida.
	Cancelar limite – cancela o novo processo de limite de marca. Reverte para o limite anterior (quando estabelecido).
	Excluir limite – exclui todos os limites estabelecidos do trabalho atual.

BoomPilot	
	Seção única – liga ou desliga todas as barras. Esmaecido = o GPS está indisponível.
	SmartCable/SDM – seleciona o modo BoomPilot. Esmaecido = o GPS está indisponível.

Opções de orientação do RealView

	Seleção de câmera de vídeo – seleciona de uma a oito visões de câmeras se um Módulo seletor de vídeo (VSM) estiver instalado.
	Visão de câmera dividida – seleciona um entre dois conjuntos de quatro entradas de câmeras (A/B/C/D ou E/F/G/H) para dividir a tela em quatro alimentadores de vídeo separados.
	Orientação sobre a configuração de vídeo – acesso à ativação da Orientação sobre o vídeo ou Ângulo de direção e ajuste das linhas guia.
	Orientação sobre o vídeo – coloca linhas guia tridimensionais no alimentador de vídeo para assistência navegacional.
	Ângulo de direção – exibe a direção na qual o volante necessita ser ajustado.
	Ícones para cima e para baixo – usados para ajustar as linhas de orientação e linha do horizonte para corresponderem à visão da câmera.
	Captura de imagem da câmera – salva uma foto instantânea da visão atual da tela para um drive USB.

Opções de tela

Ampliação maior/menor	
	Ícones – para serem usados no Matrix Pro 570GS
	Botões – para serem usados no Matrix Pro 840GS
	Visão do veículo – os ícones ou botões ajustam a visão do veículo ou a perspectiva em relação ao horizonte, a partir da visão do veículo em relação à visão de um pássaro.
	Visão do campo – os ícones ou botões aumentam/diminuem a área exibida na tela.

Pan	
	Setas – permite ao operador focalizar áreas específicas do mapa sem movimentar o veículo. Mova a visão na direção correspondente.
	Visão global – estende a exibição da tela à maior área disponível.

BARRA DE ORIENTAÇÃO

A barra de orientação o mantém informado sobre a sua escolha de informações selecionáveis (velocidade atual, direção, área aplicada total, Tempo de aplicação atual, número da faixa, pressão atual do sistema e tamanho atual da gota), atividade de navegação [erro de percurso (metros), atividade atual e status do GPS] e status da barra.

Figura 6-2: Exemplo de barra de orientação



Informações selecionáveis

Velocidade – exibe a velocidade atual do percurso

Direção – exibe o progresso de percurso baseado no sentido horário a partir da linha de base norte. Norte = 0, Leste = 90, Sul = 180, Oeste = 270.

Área aplicada total – exibe a área total acumulada que a aplicação usou, incluindo áreas de cobertura dupla

Tempo de aplicação – exibe o tempo total que a aplicação está ativa durante o trabalho atual.

Hora – exibe o tempo atual com relação ao fuso horário selecionado

Número da faixa – exibe o número de faixas atual em relação à linha de orientação inicial. O número será positivo quando o veículo estiver à direita da linha de base AB ou negativo quando o veículo estiver à esquerda da linha de base AB

Pressão do sistema – exibe a pressão atual do sistema (disponível somente quando um sensor de pressão estiver no sistema)

Tamanho de gota – exibe o tamanho de gota no bocal atual (disponível somente quando um sensor de pressão estiver no sistema)

Atividade de navegação e Status da barra

Status do GPS – exibe a mensagem “Sem GPS” quando o GPS estiver indisponível ou “GPS lento” quando o GPS estiver recebendo dados do GGA a menos de 5 Hz.

Erro de percurso – exibe a distância a partir da linha guia desejada.

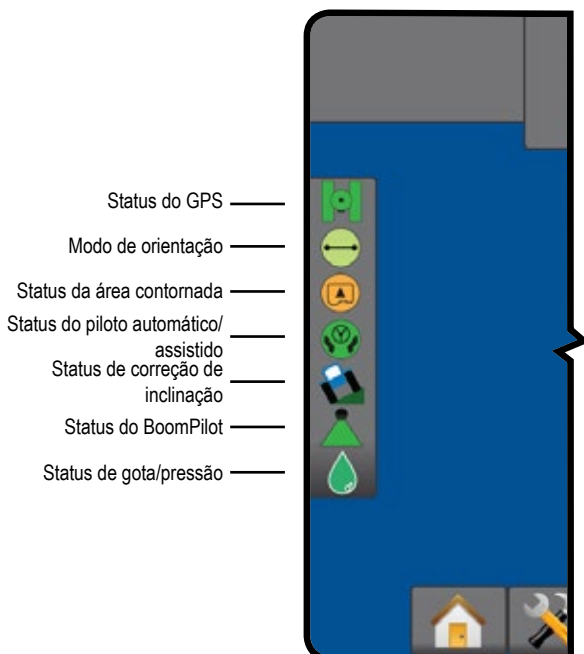
Atividade atual – exibe atividades como uma marca A ou B, a aproximação do final de uma linha, indicando “vire agora” e a distância para retornar ao ponto marcado.

Status da barra – um ponto é exibido para cada seção de barra programada. Um ponto verde indica que a seção está ativa, um ponto vermelho indica que a seção não está ativa atualmente.

BARRA DE STATUS

A barra de status fornece informações sobre o status do GPS, modo de orientação, área limite, ajuste do piloto automático/assistido, informações de correção de inclinação, status de controle do implemento e informações de tamanho das gotas.

Figura 6-3: Barra de status



Status do GPS

- Vermelho = nenhum GPS
- Amarelo = Somente o GPS
- Verde = DGPS, WAAS/RTK, GLONASS
- Laranja = Transição gradual/Limpar caminho

Modo de orientação

- Orientação reta AB
- Orientação curva AB
- Orientação Pivô circular
- Orientação Última Passagem
- Orientação Próxima Linha
- Sem ícone = sem orientação

Status da área contornada

- Limite externo = percurso atual fora da área contornada
- Limite interno = percurso atual dentro da área contornada
- Sem ícone = sem limite estabelecido

Status do piloto automático/assistido

- Verde = engatado, piloto ativo
- Amarelo = ativado, todas as condições foram estabelecidas para permitir o uso do piloto automático/assistido
- Vermelho = desativado, não foram estabelecidas condições para permitir o uso do piloto automático/assistido
- Sem ícone = nenhum sistema de piloto automático/assistido instalado

Status de correção de inclinação

- Colorido = engatado, aplicação ativa da correção de inclinação
- Vermelho = desativado
- Sem ícone = não há um módulo de compensação de inclinação instalado no sistema ou a inclinação está associada ao sistema de piloto automático/assistido

Status do BoomPilot

- Vermelho = desligado/manual
- Verde = automático
- Amarelo = completamente ligado
- Sem ícone = seção de barra única (sem o SmartCable ou SDM instalados no sistema)

Status de gota/pressão

- Colorido = engatado. A cor da gota está diretamente associada ao tamanho atual de gota. As opções de cores incluem:
- Um "X" = desativado
- Sem ícone = nenhum kit de interface de sensor de pressão está instalado

Telas de status/informações

Status do GPS

O status do GPS exibe as informações sobre taxas de dados, número de satélites na exibição, qualidade do satélite e ID.

1. Pressione o ícone STATUS do GPS

Figura 6-4: Status do GPS

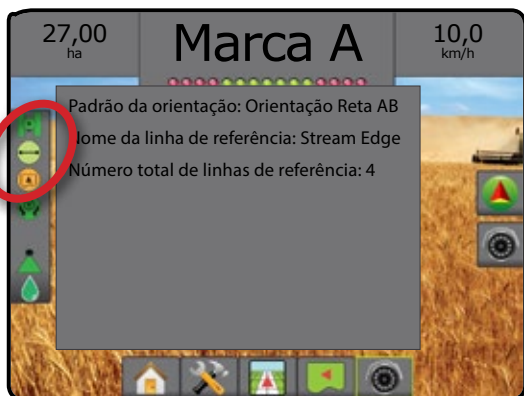


Status do modo de orientação

O status do modo de orientação exibe informações sobre o padrão de orientação, nome da orientação atual e sobre o número de linhas guia salvo no console.

1. Pressione o ícone MODO DE ORIENTAÇÃO

Figura 6-5: Status do modo de orientação



Status da área contornada

O status da área contornada exibe informações sobre as áreas nos limites atuais.

1. Pressione o ícone ÁREA CONTORNADA

Figura 6-6: Status da área contornada



Status do piloto automático/assistido

O status do piloto automático/assistido exibe informações sobre o status atual do sistema de piloto automático/assistido, incluindo o status de inclinação.

1. Pressione o ícone STATUS DO PILOTO AUTOMÁTICO/ASSISTIDO

Figura 6-7: Status do piloto automático/assistido



Status de correção de inclinação

O status de correção de inclinação exibe informações sobre o status atual do sistema de correção de inclinação.

1. Pressione o ícone STATUS DE CORREÇÃO DE INCLINAÇÃO

Figura 6-8: Status de correção de inclinação



Status do BoomPilot

O status do BoomPilot exibe informações sobre o status atual do sistema BoomPilot.

1. Pressione o ícone STATUS DO BOOMPILOT

Figura 6-9: Status do BoomPilot



Status de gota/pressão

O status de gota/pressão exibe informações sobre o status atual do tamanho de gota e pressão do sistema.

1. Pressione o ícone STATUS DE GOTA/PRESSÃO

Figura 6-10: Status de gota/pressão



TELAS DE NAVEGAÇÃO

Navegação e orientação Matrix Pro GS podem ser acessadas a partir da tela de Visualização do veículo, tela de visualização do campo ou tela do RealView.



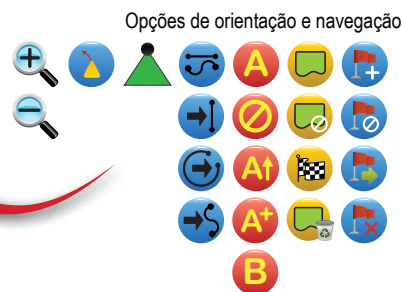
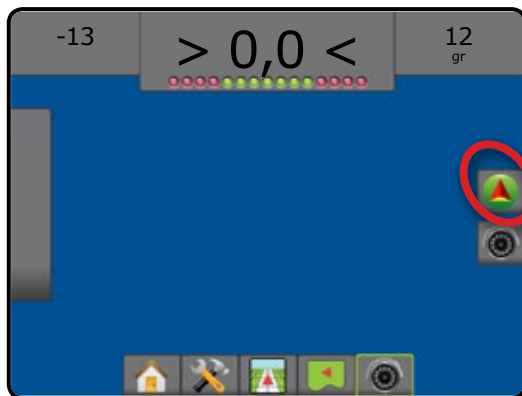
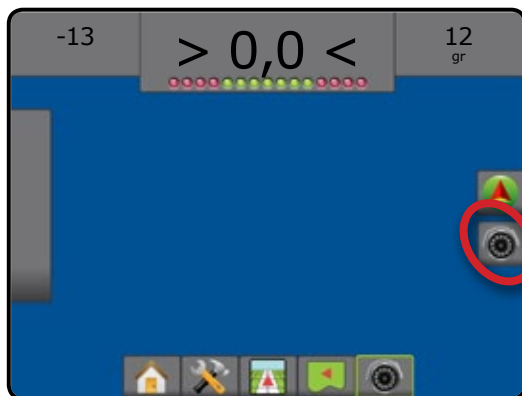
- Pressione a aba OPÇÕES DE ORIENTAÇÃO E NAVEGAÇÃO  para exibir as opções de navegação
- Pressione a aba OPÇÕES DO REALVIEW  para exibir a configuração da câmera e opções de orientação

Figura 6-11: Opções da tela de orientação



Os ícones de Ampliação maior/menor não estão disponíveis nas telas de orientação do Matrix Pro 840GS ou do RealView



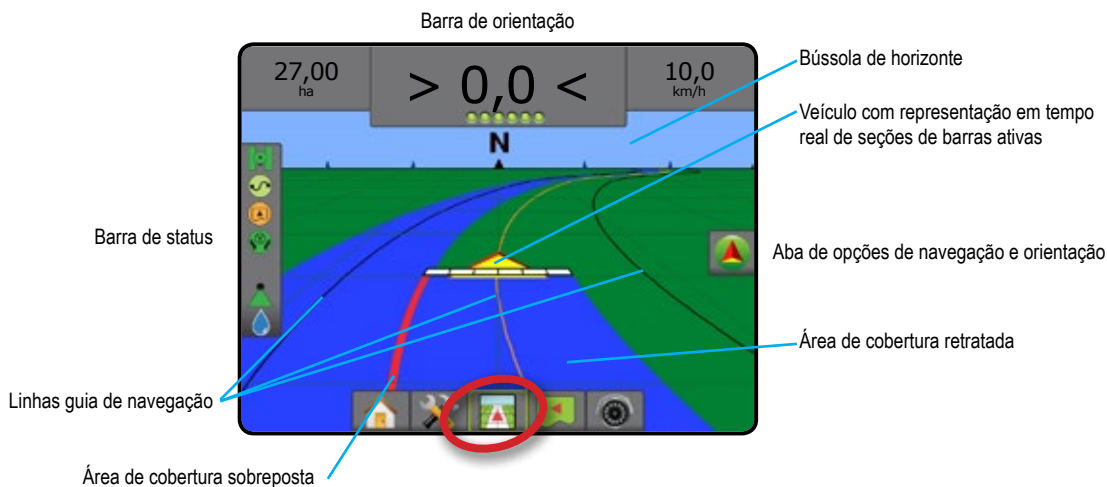
- Tela Inicial/trabalho (ou pressione o botão Início)
- Configuração da unidade
- Orientação da Visualização do veículo
- Orientação de Visão do campo
- Orientação do RealView

Visualização do veículo



A Visualização do veículo cria uma imagem gerada pelo computador da posição do veículo mostrada na área de aplicação. A partir desta tela, todas as opções de configuração e navegação podem ser acessadas através da aba do lado direito da tela.

Figura 6-12: Visualização do veículo



Orientação na tela

- Linhas guia
 - ◀ Laranja – linha de orientação ativa
 - ◀ Preta (múltipla) – linhas de orientação adjacentes
 - ◀ Preta – linha limite
- Pontos – marcadores para pontos estabelecidos
 - ◀ Ponto vermelho – Retornar ao ponto
 - ◀ Ponto azul – Marca A
 - ◀ Ponto verde – Marca B
- Bússola de horizonte – a direção geral pode ser exibida no horizonte (se estiver ampliada)
- Área de cobertura – ilustra a área aplicada e de sobreposição:
 - ◀ Azul – uma aplicação
 - ◀ Vermelho – duas ou mais aplicações

- Ampliação maior/menor e perspectiva – ajusta a visão do veículo ou perspectiva em relação ao horizonte, a partir da visão do veículo em relação à visão de um pássaro.
- Seções da barra
 - ◀ Caixas pretas – barras inativas
 - ◀ Caixas brancas – barras ativas

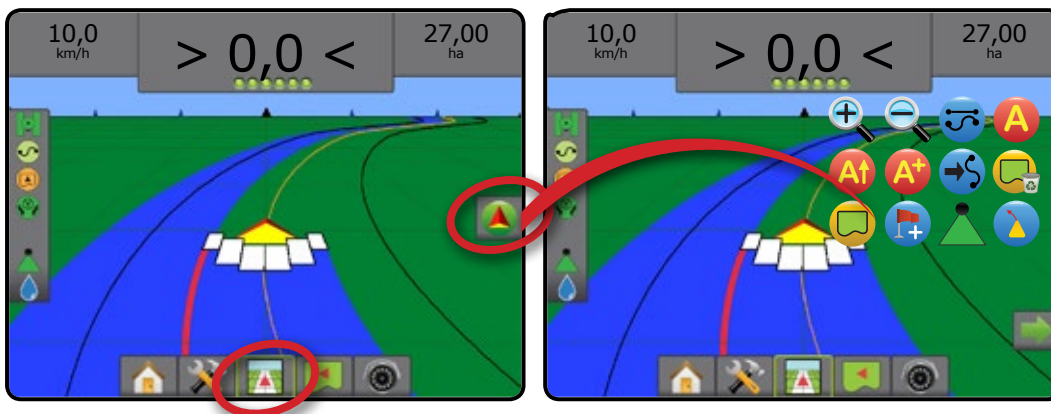
Assistência dos botões do console do Matrix Pro 840GS

- Ampliação maior/menor e perspectiva – os botões Para cima/Para baixo ▲ ▼ ajustam a visão do veículo ou perspectiva em relação ao horizonte a partir da visão do veículo em relação à visão de um pássaro.
- Tela Inicial/trabalho – o botão Inicial 🏠 acessa a tela Inicial/trabalho.

Para acessar a tela Visão do Veículo:

1. Pressione a aba ORIENTAÇÃO DA Visualização do veículo .

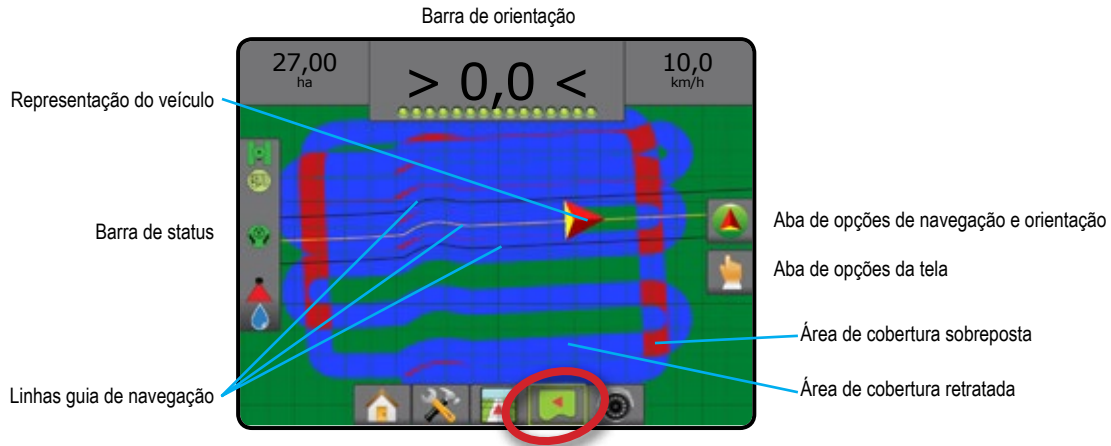
Figura 6-13: Visão do veículo com ícones comuns exibidos



Visão do Campo

A Visão do Campo cria uma imagem gerada pelo computador da posição do veículo e a área de aplicação em uma perspectiva aérea. A partir desta tela, todas as opções de configuração e navegação e modo pan podem ser acessadas através da aba do lado direito da tela.

Figura 6-14: Visão do Campo



Orientação na tela

- Linhas guia
 - ◀ Laranja – linha de orientação ativa
 - ◀ Preta (múltipla) – linhas guia adjacentes
 - ◀ Preta – linha limite
- Pontos – marcadores para pontos estabelecidos
 - ◀ Ponto vermelho – Retornar ao ponto
 - ◀ Ponto azul – Marca A
 - ◀ Ponto verde – Marca B
- Área de cobertura – ilustra a área aplicada e de sobreposição:
 - ◀ Azul – uma aplicação
 - ◀ Vermelho – duas ou mais aplicações

- Panorâmico – ajusta a área visível do mapa sem movimentar o veículo.
- Ampliação maior/menor – ajusta a área visível do mapa.

Assistência dos botões do console do Matrix Pro 840GS

- Ampliação maior/menor – os botões Para cima/Para baixo ajustam a área visível do mapa.
- Tela Inicial/trabalho – o botão Inicial acessa a tela Inicial/trabalho.

Para acessar a tela Visão do Campo:

1. Pressione a aba ORIENTAÇÃO DE VISÃO DO CAMPO

Figura 6-15: Visão do campo com ícones comuns exibidos



Orientação RealView

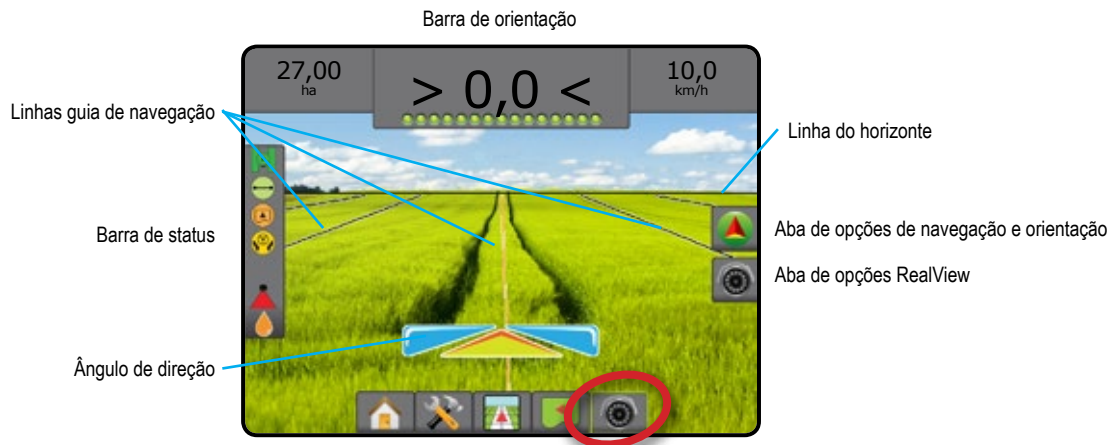
A orientação do RealView permite entrada de vídeo ao vivo para ser exibida ao invés de uma imagem gerada por computador. A partir dessa tela, todas as configurações e opções de navegação podem ser acessadas através das abas do lado direito da tela.

Se um Módulo seletor de vídeo (VSM) estiver instalado no sistema, duas opções de vídeo estarão disponíveis:

- Exibição de câmera única – uma em até oito entradas de câmera podem ser selecionadas para alterar a exibição da entrada de vídeo.
- Exibição de câmera dividida – um de dois conjuntos de quatro entradas de câmera (A/B/C/D ou E/F/G/H) podem ser selecionados para dividir a tela em quatro alimentadores de vídeo separados.

A partir desta tela, orientação sobre vídeo e modos de ângulo de direção podem ser acessados através das abas do ícone do lado direito da tela.

Figura 6-16: Orientação do RealView



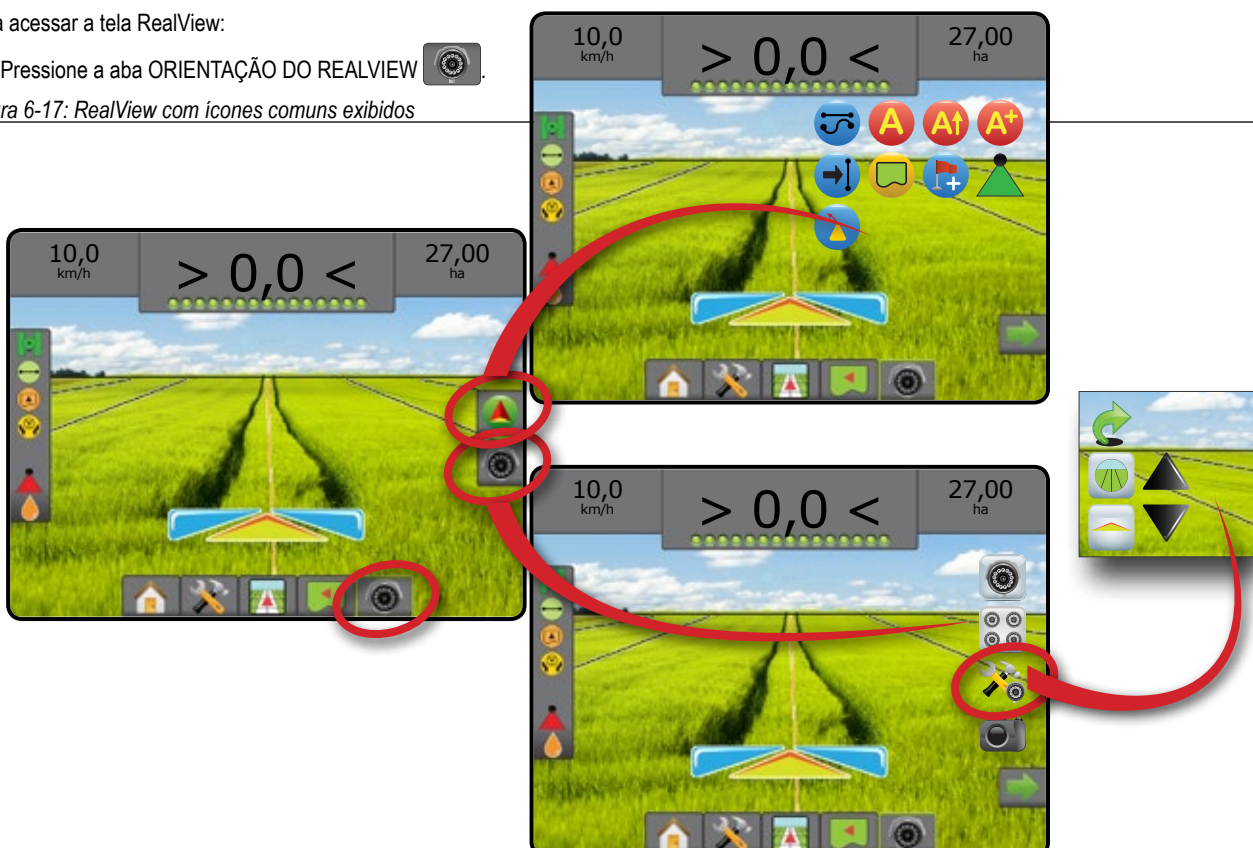
Orientação na tela

- Linhas guia
 - ◀ Laranja – linha de orientação ativa
 - ◀ Preta (múltipla) – linhas de orientação adjacentes
- ◀ Linha preta horizontal – linha do horizonte ajustável

Para acessar a tela RealView:

1. Pressione a aba ORIENTAÇÃO DO REALVIEW

Figura 6-17: RealView com ícones comuns exibidos









MODOS DE ORIENTAÇÃO

	<h3>Orientação reta AB</h3> <p>A orientação reta AB fornece uma orientação de linha reta baseada nos pontos de referência A e B. Os pontos originais A e B são usados para calcular todas as outras linhas guia paralelas.</p> <p><i>OBSERVAÇÃO: O afastamento em relação às linhas guia adjacentes será calculado usando a largura da orientação, a qual está codificada na configuração da Unidade, nas opções de Implemento.</i></p>	
	<h3>Orientação curva AB</h3> <p>A orientação curva AB fornece orientação ao longo das linhas curvadas, com base na linha de referência AB inicial. Essa linha de base inicial é usada para calcular todas as outras linhas guia.</p> <p><i>OBSERVAÇÃO: É recomendado que a orientação curvada não exceda a 30° dentro da linha guia AB.</i></p> <p><i>O afastamento em relação às linhas adjacentes será calculado usando a largura da orientação, a qual está codificada na configuração da Unidade, nas opções de Implemento.</i></p> <p><i>DICA: Ao trabalhar numa área contornada, o modelo de orientação que se estende além dos pontos estabelecidos AB, será a orientação da linha direta.</i></p>	
	<h3>Orientação Pivô Central</h3> <p>A Orientação Pivô Central fornece orientação ao redor da localização central que irradia para o interior ou exterior, com base numa linha de referência AB inicial. Essa linha de base inicial é usada para calcular todas as outras linhas guia.</p> <p>Ela é usada para a aplicação do produto num campo de pivô central, ao mesmo tempo que é orientada ao longo de uma linha guia que corresponde ao raio de um sistema de irrigação de pivô central.</p> <p><i>OBSERVAÇÃO: O afastamento em relação às linhas guia adjacentes será calculado usando a largura da orientação, a qual está codificada na configuração da Unidade, nas opções de Implemento.</i></p>	
	<h3>Orientação Última Passagem</h3> <p>A orientação Última passagem oferece uma navegação verdadeira de última passagem. O console detectará automaticamente a área aplicada mais próxima e estabelecerá uma linha guia paralela em relação àquela área.</p> <p><i>OBSERVAÇÃO: Se um limite é estabelecido mas nenhuma aplicação ocorreu durante o processo de delimitação, a orientação não será iniciada.</i></p>	
	<h3>Orientação Próxima Linha</h3> <p>A orientação Próxima linha indica onde a Próxima linha está localizada e fornece orientação nos finais de linha até a próxima linha adjacente. Quando o operador marca o fim da linha e começa a virar para a próxima linha, uma linha Reta AB é fornecida na próxima linha. Quando o veículo está na Próxima linha, a orientação é desligada.</p> <p><i>OBSERVAÇÃO: O afastamento será calculado usando a largura da orientação, a qual é codificada na configuração da Unidade, nas opções do Implemento.</i></p> <p><i>A orientação Próxima linha não é compatível com linhas intercaladas.</i></p>	
	<h3>Sem orientação</h3> <p>A opção Sem orientação desliga a orientação.</p> <p><i>OBSERVAÇÃO: O modo Sem orientação não exclui linhas guia estabelecidas ou pontos do console. Pare excluir dados determinados/salvos do console, consulte a seção de Gerenciamento de dados, na configuração da Unidade.</i></p>	

LINHAS GUIA


Curva à frente  indica qual direção o veículo irá tomar ao mover o volante numa dada direção.

As linhas guia AB, Azimute, Próxima passagem e Próxima linha estão disponíveis dependendo do modo de orientação atual. Até 25 linhas de guia estabelecidas podem ser armazenadas no console por trabalho. A mudança de uma orientação para a outra irá alterar as linhas guia atuais disponíveis.



As linhas guia múltiplas podem ser criadas em cada modo de orientação. Se mais de uma linha guia é salva num único modo de orientação, o próximo recurso de linha guia estará disponível. Ao pressionar a próxima opção de linha guia,    o veículo será direcionado à próxima linha guia salva no console.

Um usuário pode duplicar e editar trabalhos para reutilizar os limites e linhas guia para diferentes aplicações no mesmo campo, usando o Fieldware Link ou a opção Dados->Dados de trabalho->Gerenciar.

Linha guia da Curva à frente

 A linha de guia olhar à frente curvado fornece uma indicação de onde a navegação atual levará o veículo utilizando um 'ponteiro' como orientação. A opção Curva à frente está disponível em todos os modos de orientação.

Para ativar a linha guia da Curva à frente:



1. Pressione a aba OPÇÕES de ORIENTAÇÃO E NAVEGAÇÃO  para exibir as opções de navegação.
2. Selecione o ícone CURVA À FRENTE .

O ponteiro ficará visível na tela de navegação.



Figura 6-18: Curva à frente








Para remover a linha guia da Curva à frente:

1. Pressione a aba OPÇÕES de ORIENTAÇÃO E NAVEGAÇÃO  para exibir as opções de navegação.
2. Selecione o ícone CURVA À FRENTE .

Marcação dos pontos A e B


  Para estabelecer uma diretriz AB:

1. Dirija ao local desejado do Ponto A .
2. Pressione a aba OPÇÕES de ORIENTAÇÃO E NAVEGAÇÃO  para exibir as opções de navegação.
3. **Enquanto o veículo estiver em movimento**, pressione o ícone MARCA A .
4. Dirija ao local desejado do Ponto B .
5. Pressione o ícone MARCA B  para estabelecer a linha AB.
6. "Você gostaria de nomear esta linha?"

Pressione:

- ▶ Sim – para digitar um nome e salvar a linha guia no console
- ▶ Não – para gerar um nome automaticamente e salvar a linha guia no console

O console começará a fornecer informações de navegação.

OBSERVAÇÃO: O ícone MARCA B  não está disponível para seleção (fica esmaecido) até que a distância mínima seja percorrida (3,0 metros na orientação Direta ou, em Curva, 50,0 metros na orientação de Pivô circular)

OBSERVAÇÃO: Não é necessário dirigir por toda a circunferência do pivô central para iniciar uma orientação de Pivô circular.

Use o ícone CANCELAR MARCA  para cancelar o comando de Marca A e reverter para a linha guia anterior (quando estabelecida).

Figura 6-19: Marca A



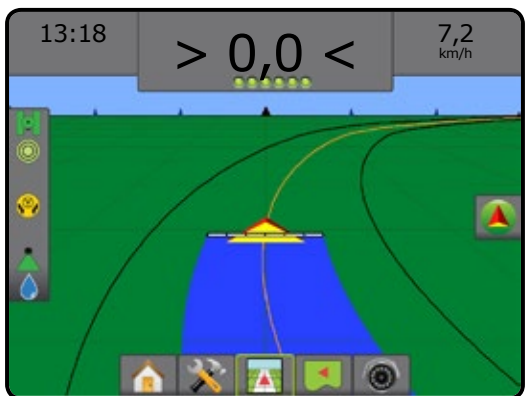
Figura 6-20: Marca B



Figura 6-21: Salvar linha guia



Figura 6-22: Seguimento de orientação



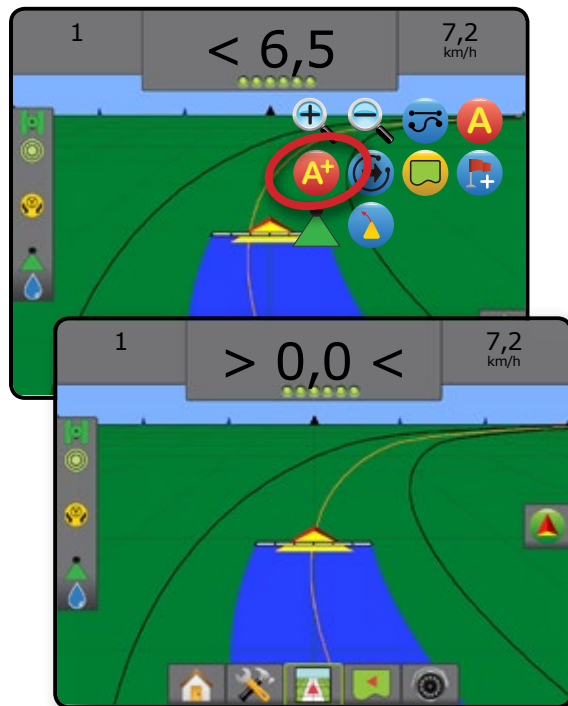
Recurso A+ Avançar

O recurso A+ avançar permite que a linha guia atual seja deslocada para a localização atual do veículo.




Para ajustar as linhas de guia:

1. Pressione a aba OPÇÕES de ORIENTAÇÃO E NAVEGAÇÃO para exibir as opções de navegação.
2. Pressione o ícone A+ AVANÇAR.





Figura 6-23: A+ Avançar



Próximo recurso de linha guia

Se mais de uma linha guia é salva, o próximo recurso de linha guia estará disponível. Ao pressionar a opção de próxima linha guia,    o veículo será dirigido à próxima linha guia salva no console.

Para alterar as outras linhas de guia disponíveis:

1. Pressione a aba OPÇÕES de ORIENTAÇÃO E NAVEGAÇÃO  para exibir as opções de navegação.
2. Pressione o ícone PRÓXIMA LINHA GUIA   .




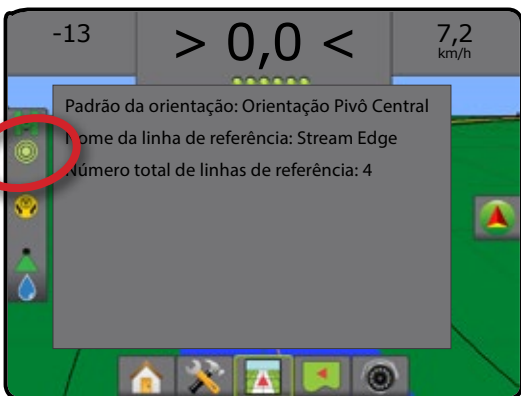
Altere entre todas as linhas guia pressionando o ícone PRÓXIMA LINHA GUIA    novamente.

Figura 6-24: Próxima linha guia




Para visualizar qual linha guia está ativa, pressione o ícone de modo Orientação na Barra de status.

Figura 6-25: Verifique qual linha guia está ativa



Linhas guia de Última passagem

 A orientação Última passagem oferece uma navegação verdadeira de última passagem. O console detectará automaticamente a linha aplicada mais próxima e estabelecerá linha de guia paralela baseada nessa área.

Para ativar as linhas guia de Última passagem:

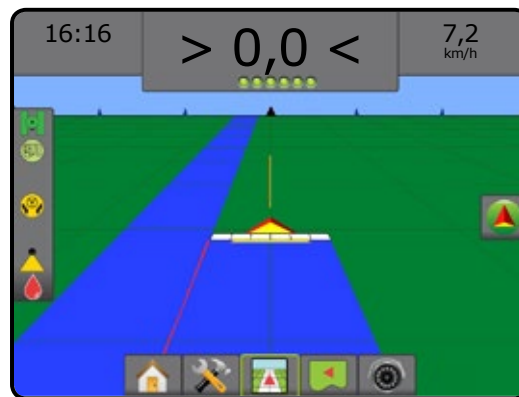
1. Dirigir a um local desejado para aplicar a primeira passada.
2. Dirija-se até a proximidade da área aplicada.
3. O console começará a fornecer informações de navegação.

OBSERVAÇÃO: Se um limite for estabelecido, mas não ocorreu nenhuma aplicação durante o processo de delimitação, a orientação não será iniciada.

Figura 6-26: Aplicação de primeira passagem



Figura 6-27: Seguimento de orientação



Linhas guia Próxima linha

A orientação Próxima linha indica onde a próxima linha está localizada com base na largura da orientação programada e fornece orientação nos finais de linha marcados pelo usuário até a linha adjacente. Quando o operador sinaliza o final da linha, uma linha AB reta será estabelecida na linha atual e a orientação é fornecida à próxima linha. Quando o veículo está na orientação Próxima Linha é desativado.

OBSERVAÇÃO: O deslocamento para a Próxima Linha será calculado usando a largura de orientação, que é estabelecida na Configuração de Unidade no menu Implementação.

Para ativar as linhas de guia da próxima linha:

1. Pressione a aba OPÇÕES de ORIENTAÇÃO E NAVEGAÇÃO para exibir as opções de navegação.
2. Ao final de uma linha (ao dirigir por uma linha reta), pressione o ícone MARCA B.
 - ◀ O final da linha será marcado com um ponto verde.
3. Vire em direção à próxima linha.
4. Baseando-se nessa direção tomada, a orientação será fornecida para a próxima linha adjacente.
 - ◀ Quando o veículo estiver na linha, a orientação é removida
5. Repita no final da próxima linha.

OBSERVAÇÃO: O recurso de orientação da próxima linha não suporta pular linhas.

Figura 6-28: Marca final da linha



Grau azimute

Um azimute é definido como um ângulo horizontal medido em sentido horário a partir de uma linha de base norte. Ao usar um azimute, o ponto a partir do qual o azimute se origina é o centro de um círculo imaginário. Esse círculo é dividido em 360°. Norte = 0, Leste = 90, Sul = 180, Oeste = 270.

Um grau azimute pode ser digitado para determinar a localização exata do veículo. Quando um modo de navegação é selecionado, o grau azimute pode ser inserido.

Para estabelecer a linha guia de grau azimute:

1. Pressione a aba OPÇÕES de ORIENTAÇÃO E NAVEGAÇÃO para exibir as opções de navegação.
2. Pressione o ícone AZIMUTE para digitar o grau azimute.
3. Use a tela de entrada para estabelecer o grau Azimute.
4. Pressione:
 - ▶ Aceitar para salvar as configurações
 - ▶ Cancelar para sair do teclado sem salvar
5. "Você gostaria de nomear esta linha de guia?"
 - Pressione:
 - ▶ Sim – para digitar um nome e salvar a linha guia
 - ▶ Não – para gerar um nome automaticamente

O console começará a fornecer informações de navegação.

Para estabelecer linhas guia adicionais de azimute, siga as mesmas etapas como na orientação de azimute inicial.

Figura 6-29: Orientação de azimute







LIMITE DE APLICAÇÃO

Limites de aplicação estabelecem áreas onde a aplicação é e não é aplicada ao usar ABSC ou BoomPilot. Limites podem ser estabelecidos em todos os modos de orientação. Um limite exterior e até cinco (5) limites interiores podem ser armazenados de uma só vez.



Usando Dados->Dados de trabalho->Gerenciar ou o Fieldware Link, um usuário pode duplicar e editar trabalhos para reutilizar os limites e linhas guia para diferentes aplicações sobre o mesmo campo.

Para estabelecer um limite de aplicação exterior:

1. Dirija-se a um local desejado no perímetro da área do campo/aplicação.
2. Pressione a aba OPÇÕES DE NAVEGAÇÃO E ORIENTAÇÃO  para exibir as opções de navegação.
3. Enquanto o veículo estiver em movimento, pressione o ícone LIMITE .
4. Percorra o perímetro do campo/área.
5. Término do limite:
 - ▶ Percorra para dentro de uma largura de faixa do ponto inicial. O limite fechará automaticamente (a linha guia branca ficará preta).
 - ▶ Pressione o ícone TÉRMINO DO LIMITE . Uma linha reta completará o limite entre sua atual localização e o ponto inicial.
6. Pressione:
 - ▶ Salvar – para salvar o limite
 - ▶ Excluir – para excluir o limite

OBSERVAÇÃO: No limite externo ou inicial, o ícone TÉRMINO DO LIMITE  não está disponível para seleção (fica esmaecido) até que a distância mínima seja percorrida (cinco vezes a largura da faixa).

Se o mapeamento de um limite com uma ou mais barras provocar uma interação e parar, é necessário manter essa configuração de barra durante toda a passagem do limite. Qualquer alteração feita no número de barras ativas e, portanto, a largura da máquina após o processo de mapeamento de limite já começou; fará com que a aplicação mapeie o limite na extremidade exterior de todas as barras programadas - não necessariamente aquelas que foram ativadas num determinado ponto durante a passagem do limite.

Quando o mapeamento de um limite com algumas barras é desligado, é necessário retornar o BoomPilot para o modo Manual  e ligar as chaves Mestra e de Barra para todas as barras que serão usadas durante a passagem do limite. Uma vez que a passagem do limite esteja completa, as chaves da Barra podem ser desligadas, a chave Mestra permanece ligada, o BoomPilot pode retornar ao modo Automático  e o controle automático de seção de barra pode ser usado.


OBSERVAÇÃO: Se um limite está mapeado com algumas barras com interação conforme descrito acima, poderá ser necessário usar o ícone A+ AVANÇAR  na linha guia sobre a posição correta para as passagens subsequentes no campo.

Figura 6-30: Limite em progresso



Figura 6-31: Término do limite – Linha reta até o ponto inicial




Figura 6-32: Término do limite – Percurso até o ponto inicial



Figura 6-33: Salvar limite



Use o ícone CANCELAR LIMITE  para cancelar o novo processo de limite de campo e reverter para o limite anterior (quando estabelecido).

Para estabelecer um ou mais limites interiores, siga os mesmos passos como para o limite inicial.

Figura 6-34: Adição de limite interior



Ao criar um limite externo ou inicial, a linha de limite será para o exterior da seção boom mais externa. Ao criar um limite interior ou adicional, a linha limite estará no interior da seção da barra mais interna.


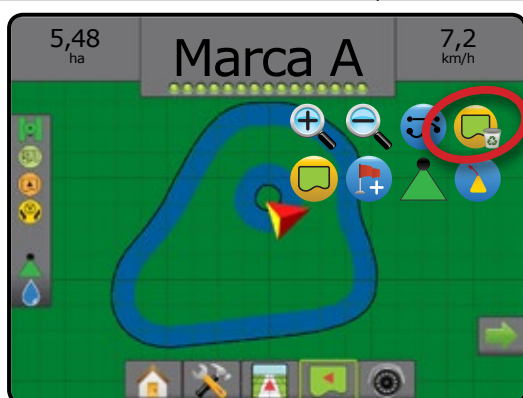
Use o ícone EXCLUIR LIMITE  para excluir todos os limites de campo para o trabalho atual.

Figura 6-35: Término do limite – Percurso até o ponto inicial





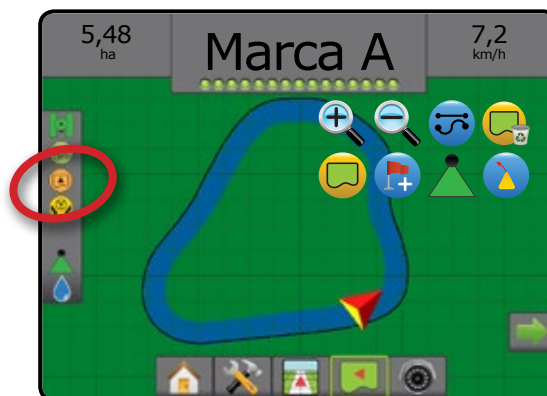
Em correspondência com a localização atual, o ícone LIMITE INTERIOR  ou LIMITE EXTERIOR  é exibido na barra de status uma vez que o limite seja estabelecido.

Figura 6-36: Término do limite – Percurso até o ponto inicial



RETORNAR AO PONTO

A opção Retornar ao ponto fornece orientação para a volta a um ponto estabelecido na Visualização do veículo e na Visão do campo. Na visão de veículo, uma seta orienta o veículo de volta ao ponto estabelecido. Na Visão do campo, somente o ponto é exibido.

Um ponto de retorno é específico do trabalho e permanecerá ativo no trabalho ativo até ser cancelado.

Marcação de um ponto de retorno

Para marcar um ponto de retorno:




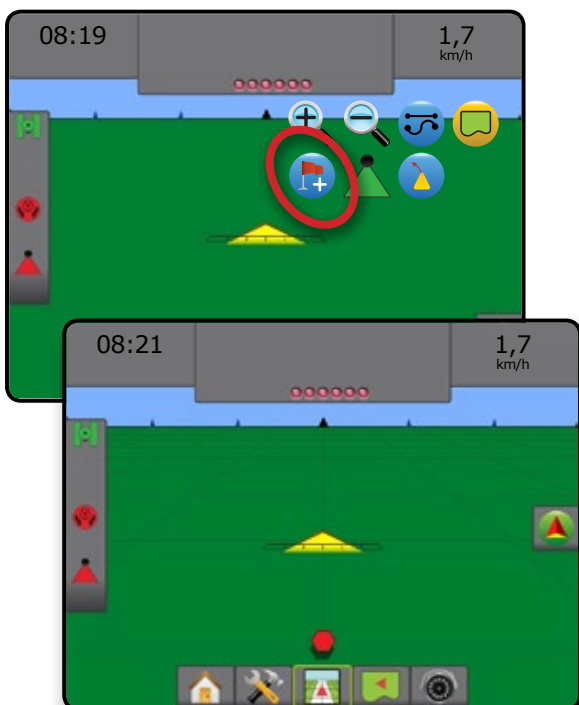


1. Dirija ao local desejado do ponto de retorno .
2. Pressione a aba NAVEGAÇÃO e ORIENTAÇÃO  para exibir as opções de navegação.
3. Pressione o ícone ADICIONAR PONTO .

Figura 6-37: Ponto de retorno estabelecido – Visualização do veículo



Exclusão do ponto de retorno

Para excluir o ponto de retorno estabelecido:

1. Pressione a aba OPÇÕES de ORIENTAÇÃO E NAVEGAÇÃO  para exibir as opções de navegação.
2. Pressione o ícone EXCLUIR PONTO .



O ícone Excluir ponto não está disponível enquanto a orientação de retorno ao ponto estiver ativa.

Figura 6-38: Exclusão de ponto




Orientação para retornar a um ponto

Para mostrar a distância e orientação para o ponto de retorno estabelecido:

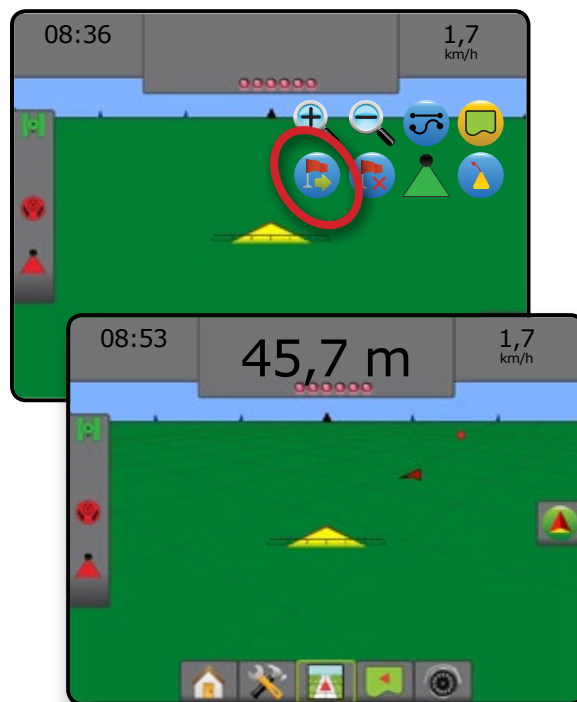
1. Pressione a aba OPÇÕES de ORIENTAÇÃO E NAVEGAÇÃO  para exibir as opções de navegação.
2. Pressione o ícone ORIENTAÇÃO PARA RETORNAR A UM PONTO .

O console começará a fornecer informações de distância na barra de orientação do veículo até o ponto estabelecido.

Use o ícone CANCELAR A ORIENTAÇÃO PARA RETORNAR A UM PONTO  para retornar a distância e a orientação para o ponto estabelecido.

A orientação não pode ser calculada quando o sinal “?” aparece na barra de orientação.

Figura 6-39: Orientação de retorno a um ponto – Visualização do veículo



BOOMPILOT



Seção única

Se um módulo de condutor de seção (SDM) ou SmartCable não estiver presente, o BoomPilot é usado para ligar ou desligar todos os booms. Somente uma largura de seção de barra será ilustrada e a barra de status não terá nenhum ícone.

OBSERVAÇÃO: Se um SmartCable ou Módulo condutor de seção (SDM) estiver presente, consulte a Seção SmartCable ou SDM para obter mais informações.


Somente console

Para desligar ou ligar a aplicação usando o console:

1. Pressione a aba OPÇÕES de ORIENTAÇÃO E NAVEGAÇÃO  para exibir as opções de navegação.
2. Pressione o ícone BOOMPILOT .

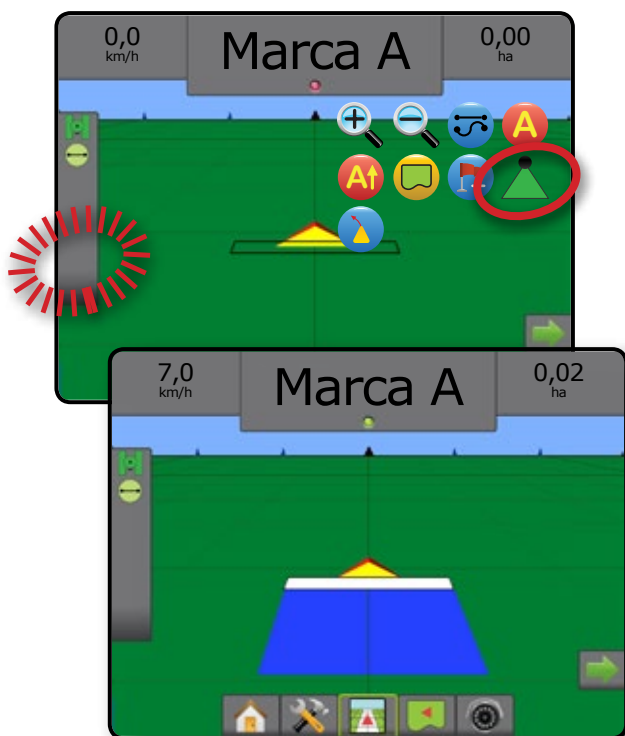
OBSERVAÇÃO: O GPS está indisponível quando o ícone BOOMPILOT estiver verde .

Em áreas onde aplicação não é desejada:

- ◀ Pressione o ícone BOOMPILOT .


Pressione o ícone BOOMPILOT  novamente para retornar à aplicação.

Figura 6-40: Todas as barras desligadas/ligadas - Sem SDM



Com a chave de trabalho opcional ligar/desligar

O BoomPilot pode ser substituído pelo uso de uma chave de trabalho opcional ligar/desligar

OBSERVAÇÃO: Se a chave de trabalho ligar/desligar estiver na posição "ligada", toda a seção estará ativada e o ícone BOOMPILOT  não terá nenhum efeito.

Uso da chave de trabalho ligar/desligar

Para ativar a aplicação usando a chave de trabalho ligar/desligar:



1. Coloque a chave de trabalho ligar/desligar para a posição "ligada".

Para desativar a aplicação usando a chave de trabalho ligar/desligar:

1. Coloque a chave de trabalho ligar/desligar para a posição "desligada".


Uso do console


Para controlar a aplicação usando o console:

1. A chave de trabalho ligar/desligar deve permanecer na posição "desligada".
2. Pressione a aba OPÇÕES DE NAVEGAÇÃO e ORIENTAÇÃO  para exibir as opções de navegação.
3. Pressione o ícone BOOMPILOT .

OBSERVAÇÃO: O GPS está indisponível quando o ícone BOOMPILOT estiver verde .

Em áreas onde aplicação não é desejada:

1. Pressione o ícone BOOMPILOT .

Para retornar à aplicação, pressione o ícone BOOMPILOT  novamente.

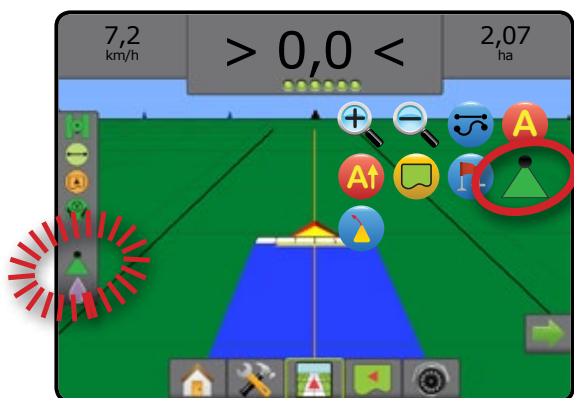
SmartCable ou Módulo condutor de seção

Se um SmartCable ou um Módulo condutor de seção (SDM) estiver presente, o BoomPilot é usado para ajustar o controle de seção automático para desligado/manual , automático ou ligado .

OBSERVAÇÃO: Se um SmartCable ou um Módulo condutor de seção (SDM) não estiver presente, consulte Seção única para ver um exemplo.

O GPS está indisponível quando o ícone BOOMPILOT estiver esmaecido . O ícone da barra de status do BoomPilot estará desligado/manual .

Figura 6-41: Automático para todas as seções no modo



Somente console

Para mudar o BoomPilot para automático .

1. Pressione a aba OPÇÕES de ORIENTAÇÃO E NAVEGAÇÃO para exibir as opções de navegação.
2. Pressione o ícone BOOMPILOT .
◀Automático – o ícone da barra de status mudará para verde .

Em áreas onde aplicação não é desejada:

1. Pressione a aba OPÇÕES de ORIENTAÇÃO E NAVEGAÇÃO para exibir as opções de navegação.
2. Pressione o ícone BOOMPILOT .
◀Desligado/manual – o ícone da barra de status mudará para vermelho .

Pressione o ícone BOOMPILOT novamente para retornar à aplicação.

Para ativar todas as seções .

1. Pressione a aba OPÇÕES de ORIENTAÇÃO E NAVEGAÇÃO para exibir as opções de navegação.
2. Pressione e segure o ícone BOOMPILOT .
◀Todas ativadas – O ícone da barra de status mudará para amarelo .

Controlador de taxa ou Caixa de interruptor

Para alternar o BoomPilot entre desligado/manual e automático quando um controlador de taxa ou caixa de interruptor estiverem instalados no sistema:

1. Coloque a chave principal do controlador de taxa na posição “Ligar”. Os interruptores individuais das seções de boom devem permanecer a posição “Desligado”.
2. Pressione a aba OPÇÕES DE NAVEGAÇÃO e ORIENTAÇÃO para exibir as opções de navegação.
3. Pressione o ícone BOOMPILOT .
◀Automático – o ícone da barra de status mudará para verde .

Em áreas onde aplicação não é desejada:

1. Pressione a aba OPÇÕES de ORIENTAÇÃO E NAVEGAÇÃO para exibir as opções de navegação.
Pressione o ícone BOOMPILOT .
◀Desligado/manual – o ícone da barra de status mudará para vermelho .

Pressione o ícone BOOMPILOT novamente para retornar à aplicação.

OU

1. Desligue manualmente a chave principal do controlador de taxa para desligar as barras.
◀Desligado/manual – o ícone da barra de status mudará para vermelho .

Ligar o interruptor mestre para reiniciar a aplicação.

Para ativar todas as seções .

1. Pressione a aba OPÇÕES de ORIENTAÇÃO E NAVEGAÇÃO para exibir as opções de navegação.
2. Pressione e segure o ícone BOOMPILOT .
◀Todas ativadas – O ícone da barra de status mudará para amarelo .

Controlador de taxa com Módulo condutor de seção interno

Ao usar um controlador de taxa com um módulo condutor de seção interno, tanto a chave principal como as chaves de seção de barra devem estar na posição “Ligada”.

Chave de trabalho ligar/desligar

Quando instalada, a chave de trabalho ligar/desligar deve permanecer na posição “desligada” para todas as opções de configuração.

Configuração do interruptor do BoomPilot Matrix Pro GS

Sistema do BoomPilot (ABSC)	Controlador de taxa		RC com SDM interno		Interruptor de trabalho	Ícone de spray
	Mestre	Chaves de barra	Mestre	Chaves de barra		
Modo automático	Ligado	Desligado	Ligado	Ligado	Desligado	
Modo manual	Ligado	Ligado	Ligado	Ligado	Desligado	

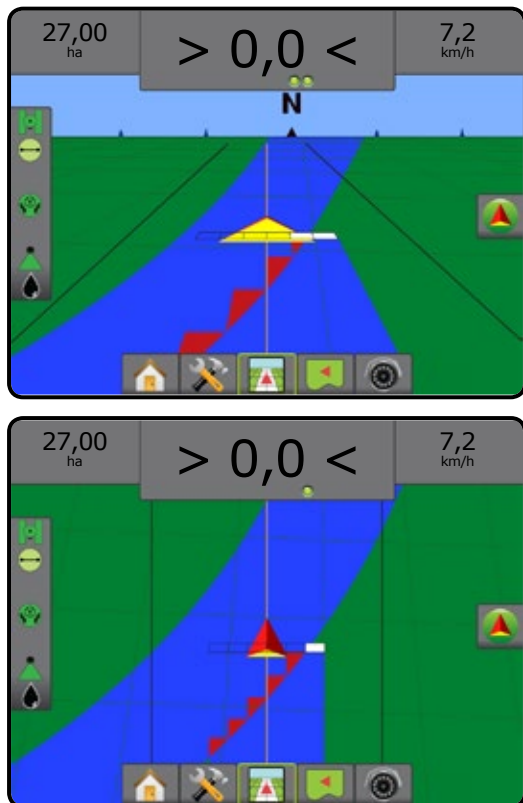
MAIS/MENOS ZOOM

Visualização do veículo

A ampliação maior/menor e a perspectiva são usadas para ajustar a visão do veículo ou perspectiva em relação ao horizonte a partir da visão do veículo em relação à visão de um pássaro.

- A ampliação maior ajustará a exibição para a visão do veículo através de uma bússola de horizonte
- A ampliação menor ajustará a exibição para a visão do pássaro

Figura 6-42: Ampliação maior para menor



Visão do Campo

A ampliação maior/menor é usada para ajustar a área visível do mapa.

- A ampliação maior diminuirá a área visível do mapa
- A ampliação menor aumentará a área visível do mapa

MODO PANORÂMICO

Na orientação da Visão do campo, o modo panorâmico permite que a tela seja posicionada manualmente conforme desejado. A posição fora do centro na tela permanecerá até que o ícone Global seja pressionado.

Para entrar no Modo Panorâmico e visualizar através da tela:

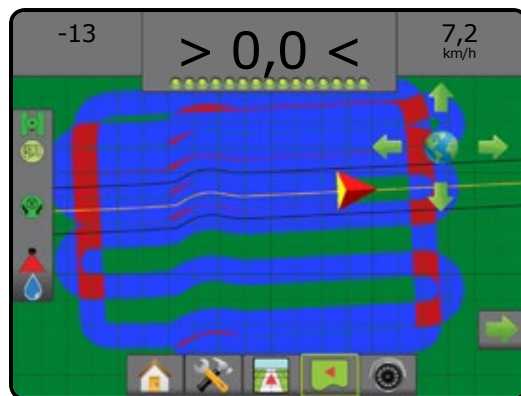
1. Pressione a aba OPÇÕES DE TELA
2. Pressione
 - ▶ E ARRASTAR A TELA na direção correspondente para movimentar a exibição na tela.
 - ▶ SETAS na direção correspondente para movimentar a exibição na tela (para baixo, esquerda, direita, para cima).
 - ▶ Ícone EXIBIÇÃO GLOBAL para centralizar o veículo na tela e estender a exibição de tela para a maior área possível.

OBSERVAÇÃO: Pressione e segure as SETAS para ajustar rapidamente as configurações.

Para fechar as opções do modo panorâmico:

1. Pressione a aba OPÇÕES DE FECHAMENTO

Figura 6-43: Modo panorâmico



VISÃO GERAL

INTRODUÇÃO

PÁGINA INICIAL

TELA CHEIA

CONFIGURAÇÃO

ORIENTAÇÃO

GPS



IMPLEMENTO

MONITOR DE GOTAS


OPÇÕES ESPECÍFICAS REALVIEW

A orientação do RealView permite entrada de vídeo ao vivo para ser exibida ao invés de uma imagem gerada por computador.

Se um módulo de seleção de vídeo (VSM) estiver instalado no sistema, duas (2) opções de vídeo estão disponíveis:

- ▶ Exibição de câmera única  – uma (1) em até oito (8) entradas de câmera podem ser selecionadas para alterar a exibição da entrada de vídeo.
- ▶ Exibição de câmera dividida  – um (1) de dois (2) conjuntos de quatro (4) entradas de câmera (A/B/C/D ou E/F/G/H) podem ser selecionados para dividir a tela em quatro alimentadores de vídeo separados.

Também está disponível:

- ▶ Captura de imagem da câmera do RealView  – salva uma foto congelada da exibição atual da tela em um drive USB

As opções de orientação do RealView também incluem a orientação sobre vídeo, um indicador de ângulo de direção e uma captura de imagem de câmera.

Figura 6-44: Opções do RealView

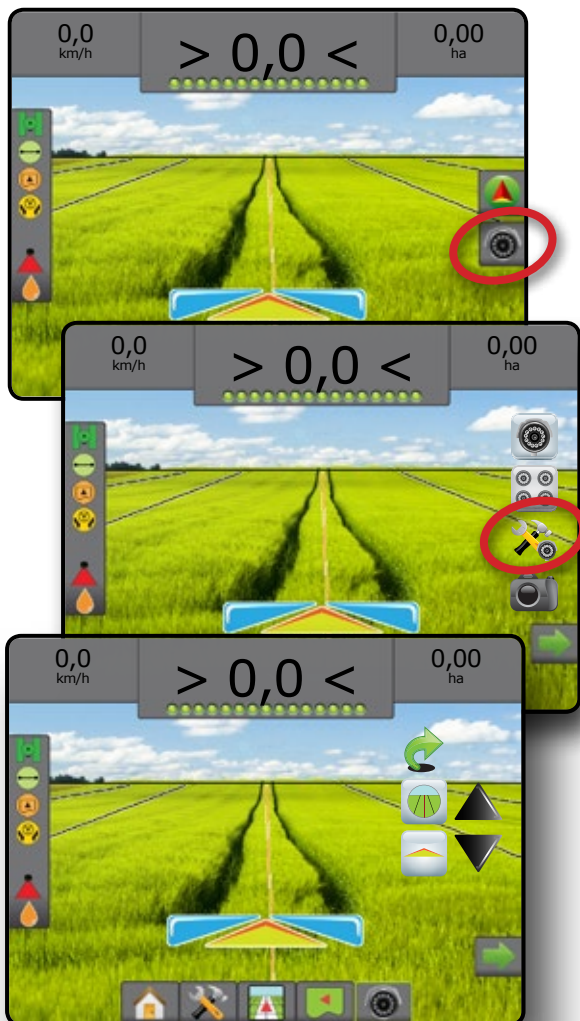


Figura 6-45: Seleção de câmera única



Figura 6-46: Seleção de exibição dividida



Opções de configuração do RealView

Opções de configuração RealView acessam ferramentas de orientação adicionais incluindo a orientação sobre vídeo e um indicador de ângulo de direção.

Para acessar as opções RealView:







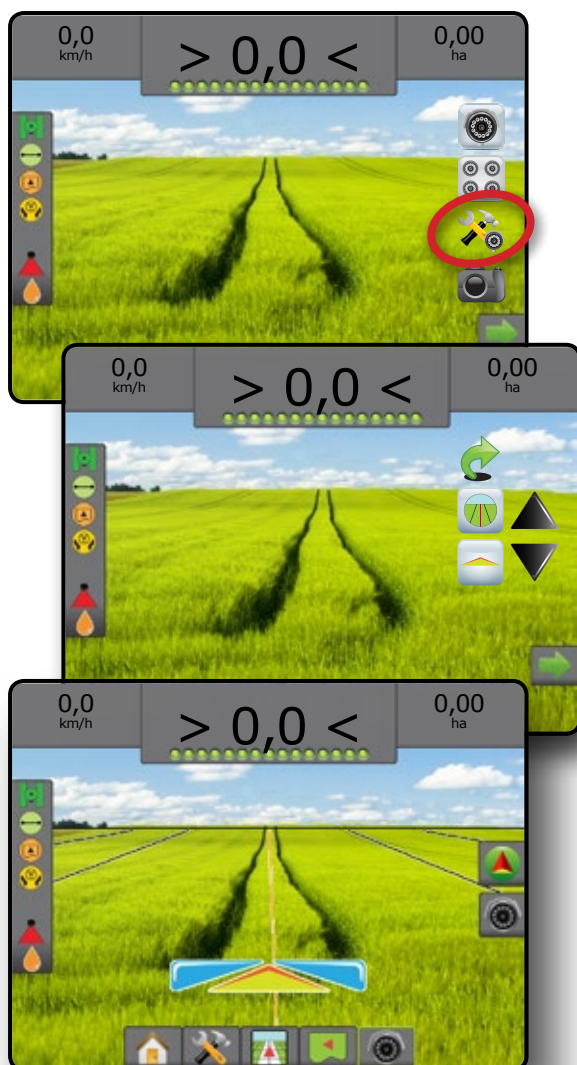
1. Pressione a aba OPÇÕES DO REALVIEW  para exibir as opções do RealView
2. Pressione o ícone OPÇÕES DE ORIENTAÇÃO DO REALVIEW .
3. Selecione:
 - ▶ Orientação sobre vídeo  – coloca linhas guia tridimensionais no alimentador de vídeo para assistência de navegação
 - ▶ Indicador de ângulo de direção  – exibe a direção na qual o volante precisa ser ajustado
 - ▶ Ajuste da linha do horizonte   – ajusta o horizonte da tela alinhando-o para cima ou para baixo

Figura 6-47: Opções de configuração do RealView



CAPÍTULO 7 - GPS

O GPS é usado para configurar o tipo de GPS, a porta do GPS e o PRN, além de visualizar as informações de status do GPS.

GPS

OBSERVAÇÃO: Essas configurações são necessárias para o piloto automático/assistido e para a operação do sensor de inclinação, além da operação adequada do implemento.




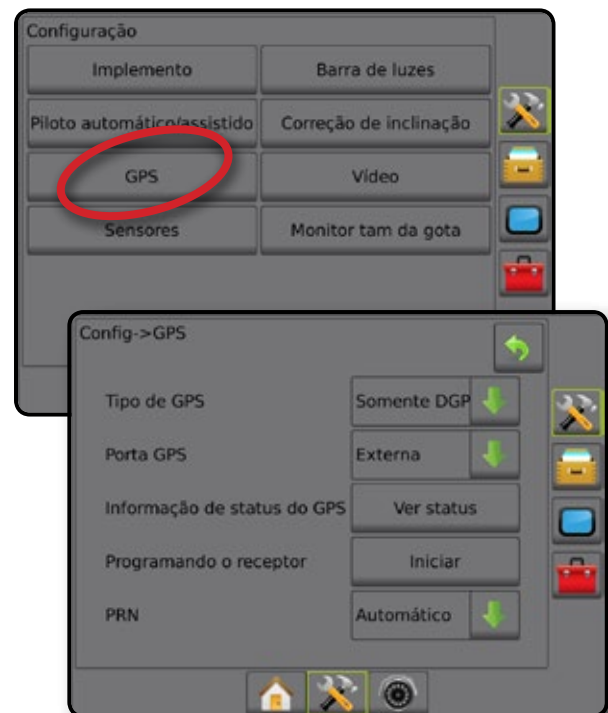
1. Pressione a aba lateral CONFIGURAÇÃO .
2. Pressione **GPS**.
3. Selecione:
 - ▶ Tipo de GPS – ajusta o recebimento das transmissões da fonte do GPS
 - ▶ Porta do GPS – ajusta a porta de comunicação do (D)GPS
 - ▶ Informação de status do GPS – exibe informações sobre GGA/VTG (Taxas de dados), Número de satélites, HDOP, PRN, Qualidade de GGA, Receptor de GPS, Versão do receptor e zona UTM
 - ▶ Programando o receptor – permite a realização de programação direta do receptor do GPS através da interface de linha de comando
 - ▶ PRN – seleciona o SBAS PRN que fornecerá dados de correção diferencial do GNSS
 - ▶ PRN Alternado – quando o PRN não é automático, um segundo SBAS PRN alternado fornecerá um conjunto secundário de dados de correção diferencial do GNSS
4. Pressione a seta RETORNAR  ou a aba lateral CONFIGURAÇÃO  para retomar à tela principal Configuração.

Figura 7-1: GPS

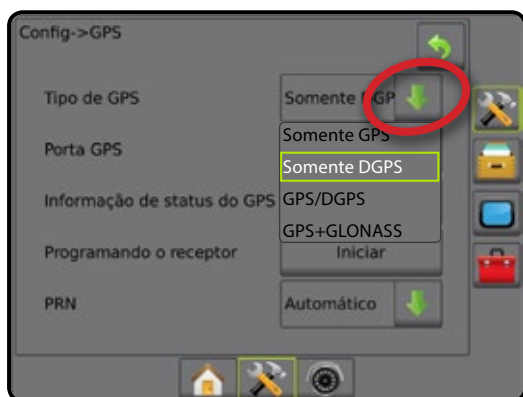


Tipo de GPS

O tipo de GPS pode ser personalizado para receber as transmissões de fontes de GPS (somente sinais não corrigidos), transmissões de fontes DGPS (somente sinais corrigidos diferencialmente) ou ambos os tipos de sinal.

1. Pressione a seta PARA BAIXO ↓ para ter acesso à lista de opções.
2. Selecione:
 - ▶ Somente GPS – sinais não corrigidos
 - ▶ Somente DGPS – sinais corrigidos diferencialmente
 - ▶ GPS/DGPS – ambos os tipos de sinal
 - ▶ GPS+GLONASS – sinais não corrigidos de ambos os sistemas GPS e GLONASS

Figura 7-2: Tipo de GPS



OBSERVAÇÃO: Quando "GPS+GLONASS" é selecionado, o PRN não está disponível, e não é mostrado na tela.

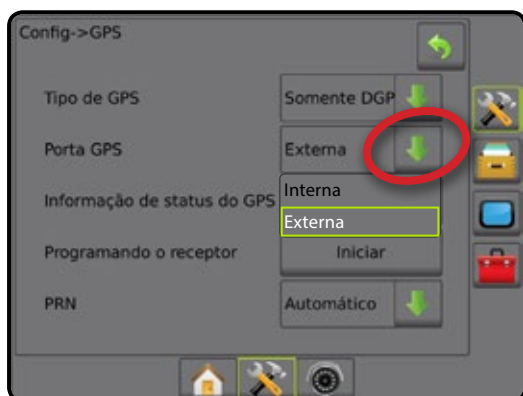
Porta do GPS

A porta COM pode ser configurada para "Interna", para usar o (D)GPS interno (se equipado) e fazer a transmissão, ou "Externa" para receber dados externos do (D)GPS.

1. Pressione a seta PARA BAIXO ↓ para ter acesso à lista de opções.
2. Selecione:
 - ▶ Interna – para usar o (D)GPS interno (se equipado) e fazer a transmissão
 - ▶ Externa – receber dados externos do (D)GPS

OBSERVAÇÃO: Ao trabalhar com sinais de GPS como o Omnistar HP/XP ou RTK é necessário que a porta do GPS esteja configurada como Externa.

Figura 7-3: Porta do GPS



Requisitos mínimos de configuração do receptor externo

Antes que o Matrix faça conexão e funcione com o receptor externo de GPS, esses requisitos mínimos de configuração devem ser estabelecidos.

Configurações de portas seriais	
Taxa de bauds:	19,200
Bits de dados:	8
Paridade:	Nenhum
Bits de paradas:	1

Requisitos de conexão de portas seriais
 Cabo macho serial RS-232 de 9 pinos
OBSERVAÇÃO: Pode necessitar de um cabo cruzado ("Null modem"), dependendo do pino do receptor.

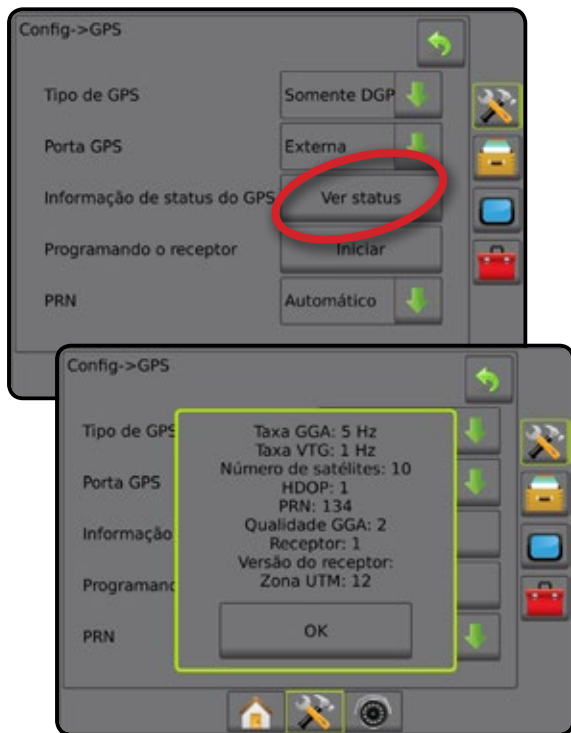
Sequências de NMEA	
GGA	5 Hz
VTG opcional	5 Hz, 2 Hz, Desligado
ZDA	0,2 Hz

Informações de status do GPS

O status do GPS exibe um resumo sobre as informações de status atual do GPS.

1. Pressione **Ver status**.
 2. A exibição de dados inclui:
 - ◀ Taxas de dados de GGA/VTG – o número de posições do GPS por segundo.
 - ◀ Número de satélites – o número de satélites de GPS na exibição (um mínimo de 4 é necessário para o DGPS)
 - ◀ HDOP – uma medida da força geométrica do satélite no plano horizontal. Um valor de HDOP menor que 2 é preferível.
 - ◀ PRN – o ID do satélite DGPS atual
 - ◀ Qualidade do GGA – o indicador de qualidade atual do sinal do GPS (consulte a tabela de GGA)
 - ◀ Receptor – o indicador atual do receptor
 - ◀ Versão do receptor – a versão do software instalada no receptor
 - ◀ Zona UTM – área onde está localizado atualmente
 3. Pressione **OK** para retornar à tela de configuração do GPS
- OBSERVAÇÃO:** Se o GPS não estiver disponível, todas as entradas indicarão "Inválido"

Figura 7-4: Informações de status do GPS



Informações de status do GPS nas telas de orientação

O status do GPS exibe as informações sobre taxas de dados, número de satélites na exibição, qualidade do satélite e ID.

1. Pressione o ícone STATUS do GPS :



Requisitos do GGA

A qualidade de GGA necessária para funcionar com vários tipos de sinal pode variar. Consulte a tabela abaixo para verificar os requisitos.

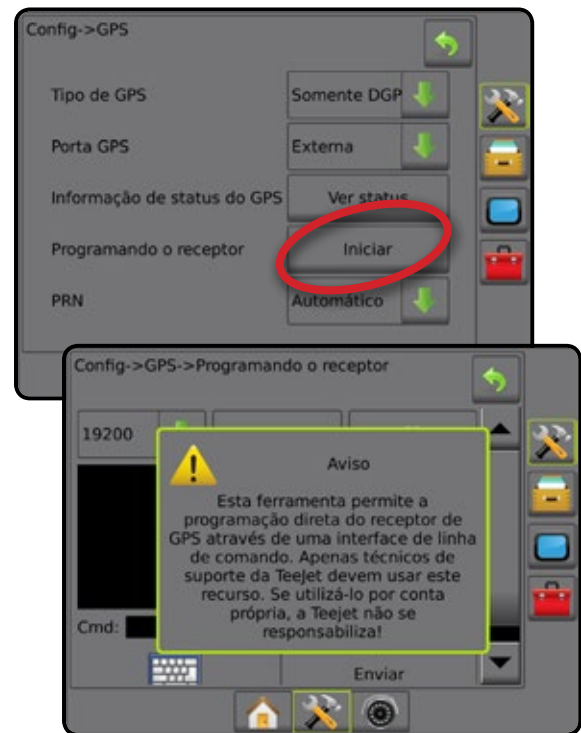
Serviço	Indicador	Precisão
Somente GPS	1	<3 m
WAAS/EGNOS/Beacon	2	<1 m
RTK	4	4 cm
Omnistar HP/XP	5	10 cm
Transição gradual/Limpar caminho	9	<1 m

Programação do receptor

O programa permite a programação direta do receptor de GPS através da interface de linha de comando. Apenas técnicos de suporte da TeeJet devem usar este recurso. Se utilizá-lo por conta própria, a Teejet não se responsabiliza!

1. Pressione **Iniciar**.
2. Ajuste a programação conforme necessário.

Figura 7-5: Programando o receptor



PRN

O PRN seleciona o SBAS PRN que fornecerá os dados de correção diferencial do GNSS.


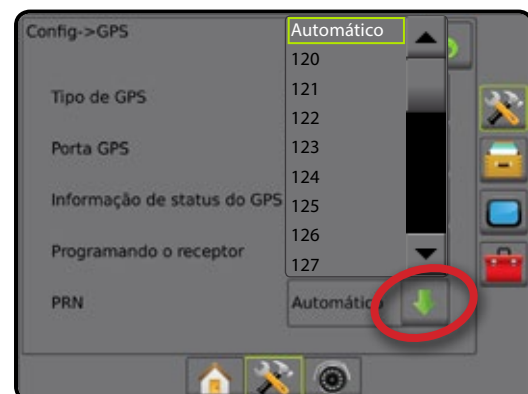
1. Pressione a seta PARA BAIXO  para ter acesso à lista de opções.
2. Selecione:
 - ▶ Automático – Seleção automática do PRN
 - ▶ Número – entre em contato com seu representante local para obter o número associado com seu local de operação

Figura 7-6: PRN

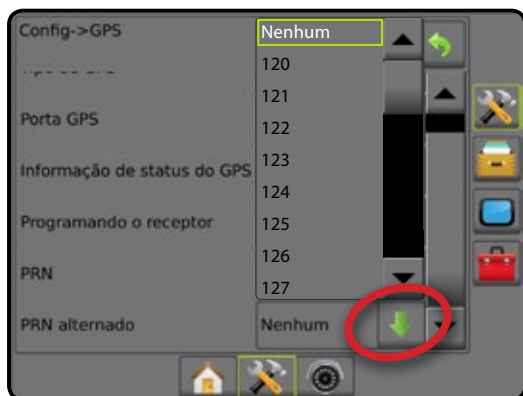


PRN alternado

Quando o PRN não é automático, um segundo SBAS PRN fornecerá um conjunto secundário de dados de correção diferencial de GNSS.

1. Pressione a seta PARA BAIXO ↓ para ter acesso à lista de opções.
2. Selecione:
 - ▶ Nenhum – nenhum número de PRN alternado
 - ▶ Número – entre em contato com o representante local para obter o número associado com o seu local de operação

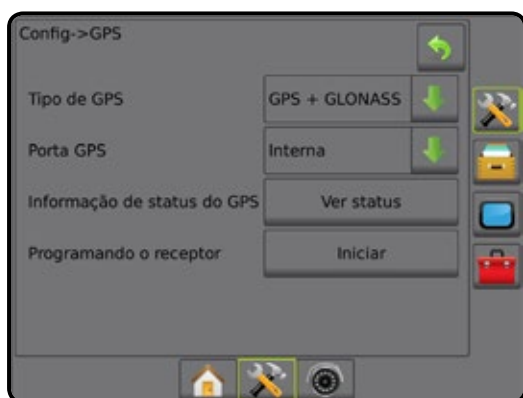
Figura 7-7: PRN alternado



PRN não mostrado

Quando o tipo de GPS está configurado para "GPS+GLONASS", as opções do PRN não estão disponíveis e também não são mostradas na tela.

Figura 7-8: PRN



CAPÍTULO 8 - CONFIGURAÇÃO DO IMPLEMENTO

A configuração do implemento é usada para estabelecer vários ajustes associados aos modos reto, espalhadora ou escalonado.

As configurações irão variar, dependendo se um SmartCable ou um Módulo condutor de seção (SDM) estiver presente.

Tipo de implemento

O tipo de implemento seleciona o tipo de padrão de aplicação que mais estritamente representa o seu sistema.

- Modo reto – as seções da barra não possuem comprimento e estão numa linha a uma distância fixa da antena
- Modo espalhadora – uma linha virtual é criada em direção aos discos de distribuição a partir dos quais a seção ou seções da aplicação podem variar em comprimento e podem estar a diferentes distâncias a partir da linha
- Modo escalonado – uma linha virtual é criada em direção à Seção 1 a partir da qual a seção ou seções da aplicação não possuem comprimento e podem estar a diferentes distâncias a partir da antena

Figura 8-1: Tipo de implemento - Reto

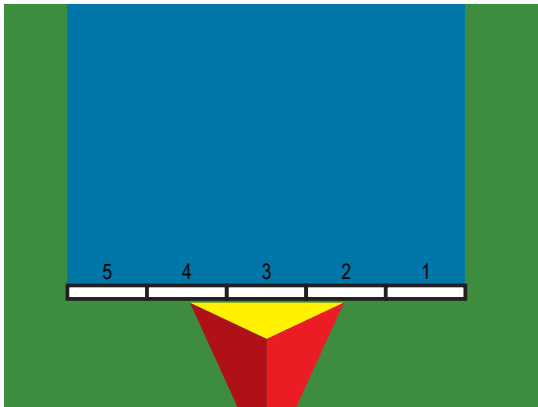


Figura 8-3: Tipo de implemento - Escalonado

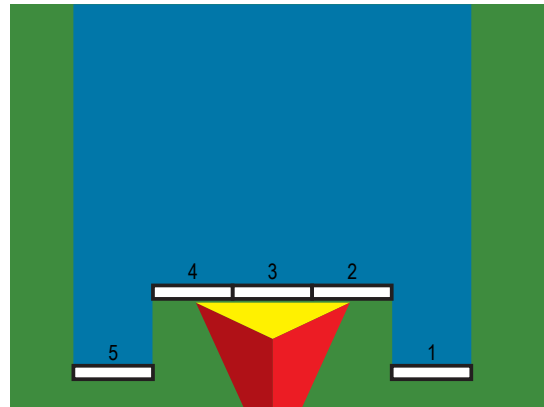
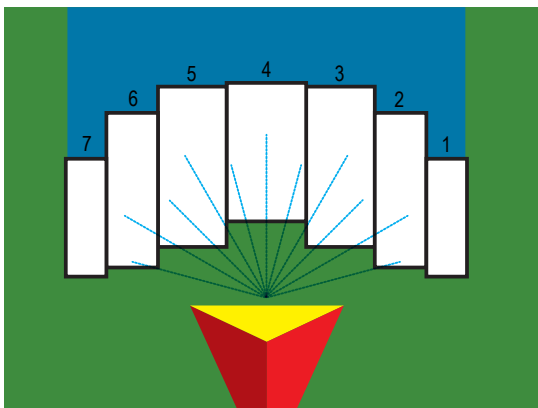


Figura 8-2: Tipo de implemento - Espalhadora



Números de seção

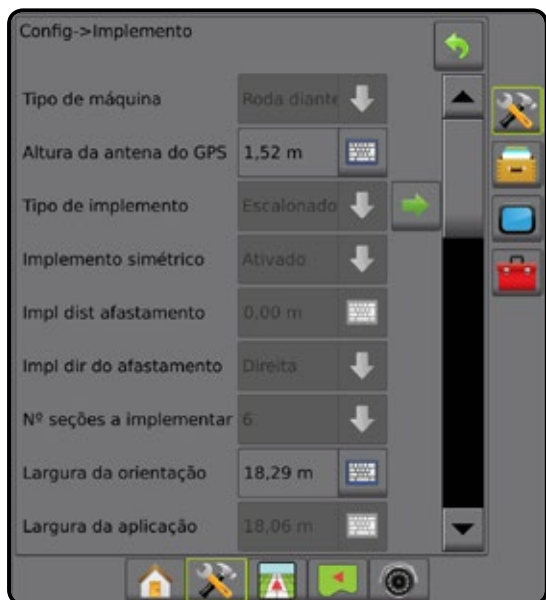
As seções são numeradas da esquerda para a direita, se olharmos a máquina de frente, em sua posição de avanço.

USO DA TELA BÁSICA

Opções indisponíveis quando o trabalho está ativo

Quando um trabalho está ativo, algumas opções de configuração estão indisponíveis. Consulte a tabela de estrutura de menus do modo de configuração da unidade para verificar quais opções não estão acessíveis.

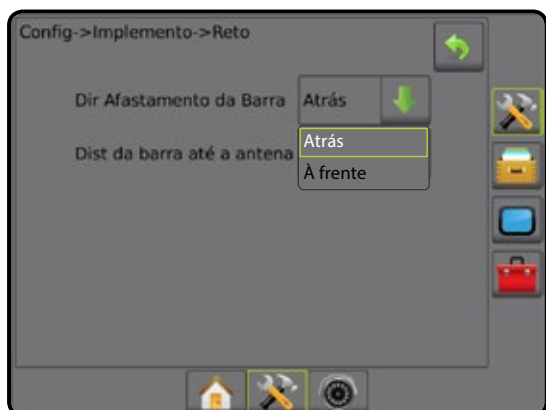
Figura 8-4: Exemplos de opções indisponíveis



Seleções de menus suspensos

Pressione a seta PARA BAIXO para ter acesso às opções. Use as setas PARA CIMA/PARA BAIXO ou a barra deslizante, se necessário, para rolar através da lista estendida. Selecione a opção apropriada. Para fechar a lista sem selecionar uma opção, toque em qualquer lugar da tela fora do menu suspenso.

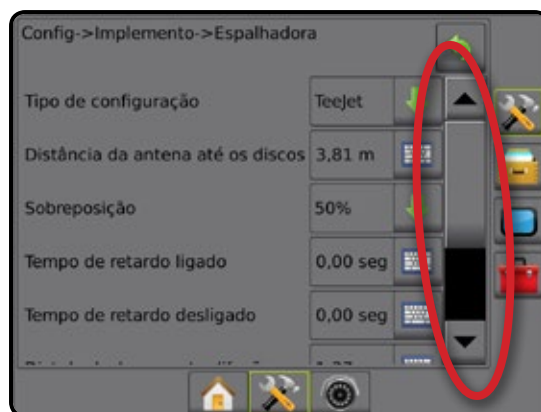
Figura 8-5: Exemplo de menu suspenso



Telas de rolagem

Algumas telas possuem mais informações ou opções que são visíveis além da tela atual. Use as setas PARA CIMA/PARA BAIXO ou a barra deslizante para ter acesso às opções ou informações adicionais que não estão visíveis atualmente na tela.

Figura 8-6: Exemplo de tela de rolagem

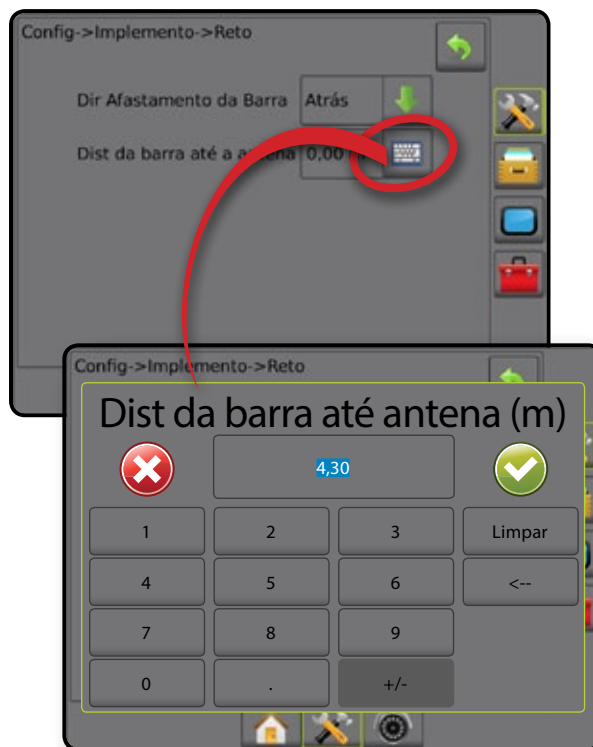


Tela de entrada do teclado

Pressione o ícone do TECLADO para usar o teclado numérico para inserir um valor.

Pressione o ícone aceitar para salvar as configurações ou no ícone CANCELAR para sair do teclado sem salvar.


Figura 8-7: Exemplo de teclado



CONFIGURAÇÃO DE SEÇÃO ÚNICA

A configuração de seção única é usada quando um SmartCable ou um Módulo condutor de seção (SDM) não estão no sistema. Toda a barra ou a área de distribuição são consideradas como uma seção.

OBSERVAÇÃO: Se um SmartCable ou um Módulo condutor de seção (SDM) estiver presente, consulte a "Configuração do SmartCable ou Módulo condutor de seção" para verificar as etapas de configuração.

1. Pressione a aba lateral CONFIGURAÇÃO .
2. Pressione **Implemento**.
3. Selecione:
 - ▶ Tipo de máquina – usado para selecionar o tipo de máquina que mais representa estritamente a sua máquina.
 - ▶ Altura da antena do GPS – usado para medir a altura da antena a partir do solo. O intervalo é de 0,0 a 10,0 metros.
 - ▶ Tipo de implemento – usado para selecionar o leiaute das seções para a localização do produto aplicado.
 - ▶ Distância de afastamento do implemento ① – usado para digitar a distância a partir da linha central da máquina até o centro do implemento. O intervalo é de 0 a 10,0 metros.


OBSERVAÇÃO: Para obter informações detalhadas de configuração, consulte a seção Afastamento de implemento deste capítulo.
 - ▶ Direção de afastamento do implemento ① – direção a partir da linha central da máquina até o centro do implemento, se olharmos a máquina de frente, em sua posição de avanço.
 - ▶ Largura da orientação - usado para digitar a distância entre as linhas guia. O intervalo é de 1,0 a 75,0 metros.
 - ▶ Largura de aplicação [tipo de implemento reto] – usado para digitar a largura total do implemento.
 - ▶ Largura de trabalho [tipo de implento espalhadora] – usado para digitar a largura total do implemento.
 - ▶ Direção de area aplicada – usado para estabelecer um direção para sinalizar ao sair ou entrar numa área aplicada
 - ▶ Tempo de direção de saída aplicado – quando um alarme de área aplicada está ativado. Usado para ajustar o tempo antes de sair da área aplicada na qual o alarme soar. O intervalo é de 0 a 10 segundos.
 - ▶ Tempo de direção de entrada aplicado – quando um alarme de área aplicada está ativado. Usado para ajustar o tempo antes de entrar numa área aplicada na qual o alarme soar. O intervalo é de 0 a 10 segundos.
4. Pressione a seta PRÓXIMA PÁGINA  para configurar as opções de tipos de implementos específicos selecionados.

Figura 8-8: Implemento – seção única

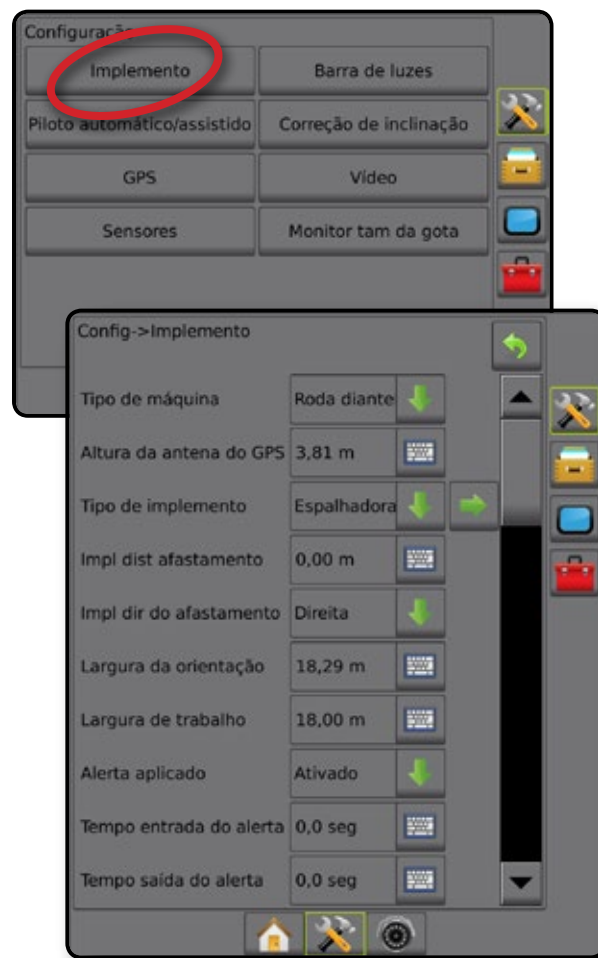
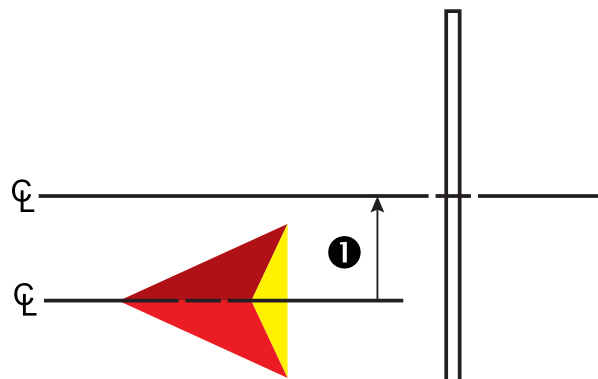


Figura 8-9: Distância e direção de afastamento do implemento



Tipo de implemento reto

1. Selecione tipo de implemento **Reto** na tela de implemento.
2. Pressione a seta PRÓXIMA PÁGINA ➡.
3. Selecione:
 - ▶ Direção de afastamento da barra – usado para selecionar se a barra está localizada em frente ou atrás da antena do GPS conforme o veículo se movimenta à frente
 - ▶ Distância da antena à barra ❶ – usado para digitar a distância da antena do GPS até a barra. O intervalo é de 0,0 a 50,0 metros.
4. Pressione a seta RETORNAR ↶ para retornar à tela do implemento ou a aba lateral CONFIGURAÇÃO ⚙ para retornar à tela principal Configuração.

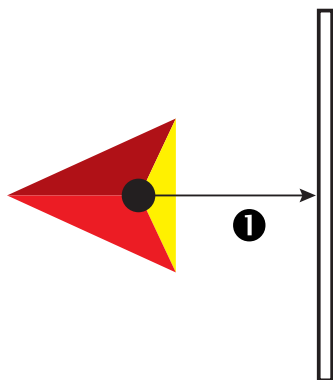
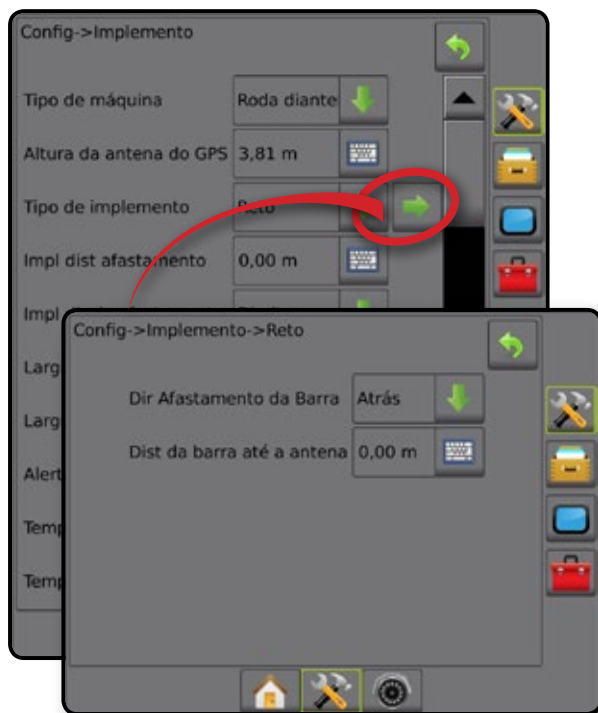


Figura 8-10: Opções de configuração do implemento no modo reto



Tipo de implento espalhadora da TeeJet

1. Selecione tipo de implento **Espalhadora** na tela de implemento.
2. Pressione a seta PRÓXIMA PÁGINA ➡.
3. Selecione:
 - ▶ Tipo de configuração – usado para selecionar o tipo de dispersor da **TeeJet**.
 - ▶ Distância da antena até os discos ❶ – usado para digitar a distância da antena do GPS até os discos de distribuição ou o mecanismo de dispersão. O intervalo é de 0,0 a 50,0 metros.
 - ▶ Distancia de deslocamento de difusão ❷ – usado para digitar a distância de afastamento a partir dos discos ou do mecanismo de dispersão, para onde o produto inicialmente toca o solo. O intervalo é de 0,0 a 75,0 metros.
 - ▶ Comprimento da difusão ❸ – usado para digitar a comprimento da difusão para a seção. O intervalo é de 0,0 a 75,0 metros.
4. Pressione a seta RETORNAR ↶ para retornar à tela do implemento ou a aba lateral CONFIGURAÇÃO ⚙ para retornar à tela principal Configuração.

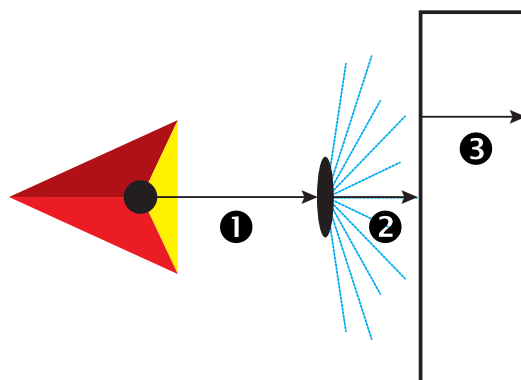
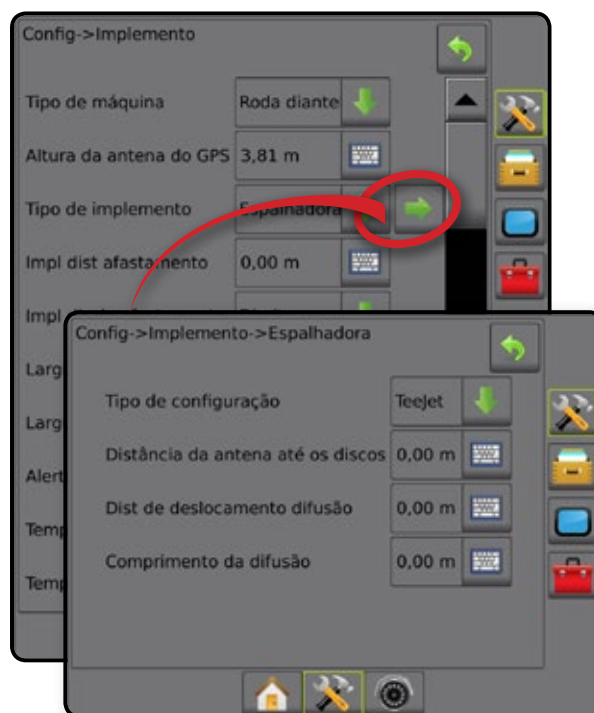


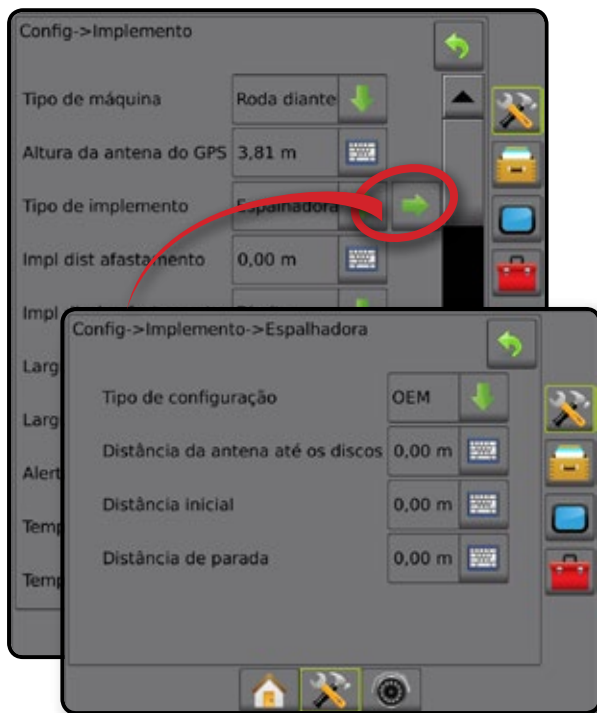
Figura 8-11: Opções de configuração do implemento no modo espalhadora da TeeJet



Tipo de implento espalhadora OEM

1. Selecione tipo de implento **Espalhadora** na tela de implento.
2. Pressione a seta PRÓXIMA PÁGINA ➡.
3. Selecione:
 - ▶ Tipo de configuração – usado para selecionar o tipo de espalhadora **OEM**.
 - ▶ Distância da antena até os discos – usado para digitar a distância da antena do GPS até os discos de distribuição ou o mecanismo de dispersão. O intervalo é de 0,0 a 50,0 metros.
 - ▶ Distância inicial – usado para ajustar a distância inicial ao sair da área aplicada. Consulte o fabricante do espalhadora para obter os valores.
 - ▶ Distância de parada – usado para ajustar a distância de parada ao entrar na área aplicada. Consulte o fabricante da espalhadora para valores.
4. Pressione a seta RETORNAR ↶ para retornar à tela do implento ou a aba lateral CONFIGURAÇÃO ⚙ para retornar à tela principal Configuração.


Figura 8-12: Opções de configuração do implento no modo espalhadora OEM



CONFIGURAÇÃO DO SMARTCABLE OU DO MÓDULO CONDUTOR DE SEÇÃO

A configuração do SmartCable ou do Módulo condutor de seção é usada quando um SmartCable ou um Módulo condutor de seção (SDM) estão no sistema. A barra ou área de distribuição pode ser inserida em até 15 seções. Cada seção pode variar em largura e, no modo espalhadora, pode variar em comprimento. As opções adicionais disponíveis com o SDM incluem sobreposição de aplicação, retardo de aplicação e modo escalonado.

OBSERVAÇÃO: Se um SmartCable ou um Módulo condutor de seção (SDM) não estiver presente, consulte a "Configuração de seção única" para verificar as etapas de configuração.

1. Pressione a aba lateral CONFIGURAÇÃO .
2. Pressione **Implemento**.
3. Selecione:
 - ▶ Tipo de máquina – usado para selecionar o tipo de máquina que mais representa estritamente a sua máquina.
 - ▶ Altura da antena do GPS – usado para medir a altura da antena a partir do solo. O intervalo é de 0,0 a 10,0 metros.
 - ▶ Tipo de Implemento – usado para selecionar o leiaute das seções para a localização do produto aplicado.
 - ▶ Leiaute de implemento simétrico – usado para estabelecer se as seções são pareadas e, portanto, compartilham os mesmos valores de largura, afastamento e comprimento
 - ▶ Distância de afastamento do implemento ① – usado para digitar a distância a partir da linha central da máquina até o centro do implemento. O intervalo é de 0 a 10,0 metros.


OBSERVAÇÃO: Para obter informações detalhadas de configuração, consulte a seção Afastamento de implemento deste capítulo.
 - ▶ Direção de afastamento do implemento ① – direção a partir da linha central da máquina até o centro do implemento, se olharmos a máquina de frente, em sua posição de avanço.
 - ▶ Número de seções de implemento – usado para selecionar o número de seções de implemento
 - ▶ Largura da orientação – usado para digitar a distância entre as linhas guia. O intervalo é de 1,0 a 75,0 metros.
 - ▶ Largura de aplicação [tipo de implemento reto ou escalonado] – usado para digitar a largura total de todas as seções do implemento. Cada seção pode ter uma largura diferente. As seções são numeradas da esquerda para a direita, se olharmos a máquina de frente, em sua posição de avanço. O intervalo para cada seção é de 0,0 a 75,0 metros. O total para todas as seções deve ser maior que 1,0 metro.
 - ▶ Largura de trabalho [tipo de implemento espalhadora] – usado para digitar a largura total de todas as seções do implemento. Cada seção pode ter uma largura diferente. As seções são numeradas da esquerda para a direita, se olharmos a máquina de frente, em sua posição de avanço. O intervalo para cada seção é de 0,0 a 75,0 metros. O total para todas as seções deve ser maior que 1,0 metro.
4. Pressione a seta PRÓXIMA PÁGINA  para configurar as opções específicas do implemento.

Figura 8-13: Implemento – SmartCable ou Módulo condutor de seção

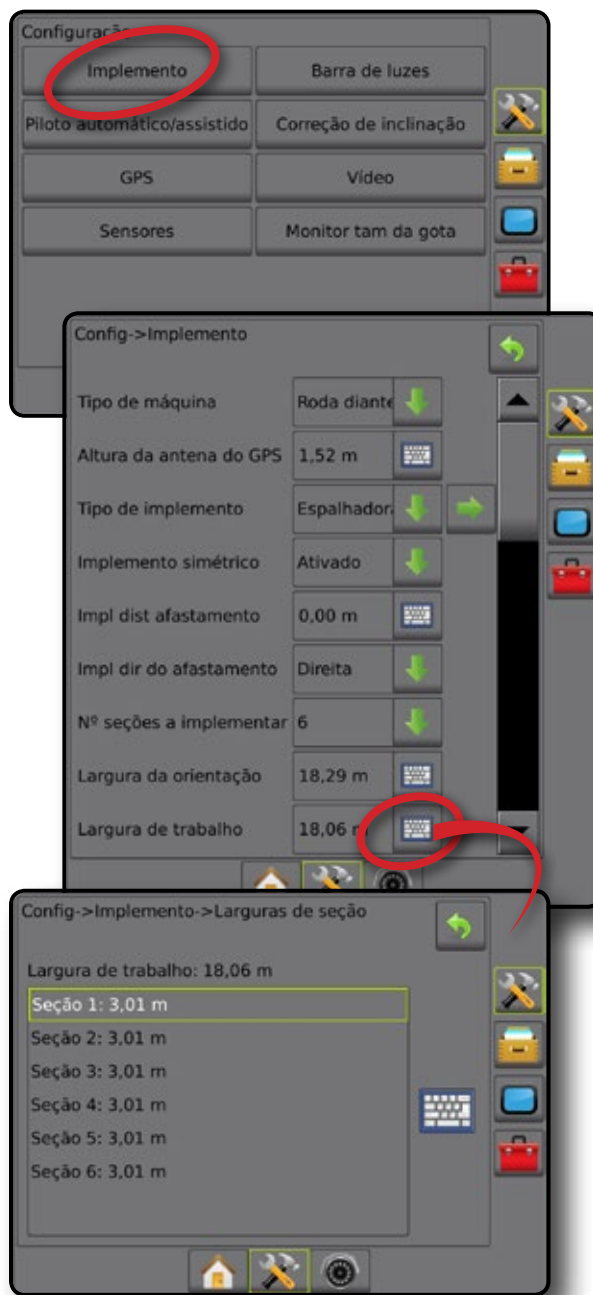
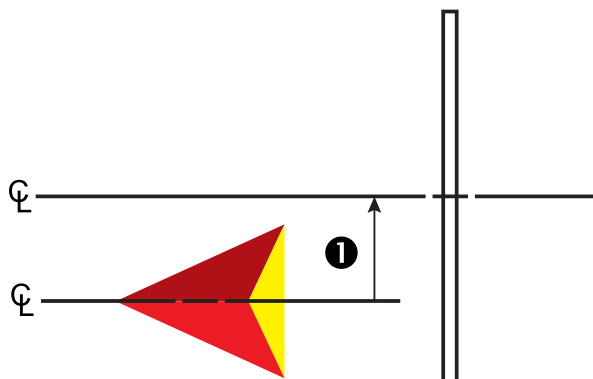


Figura 8-14: Distância e direção de afastamento do implemento



Tipo de implemento reto

1. Selecione tipo de implemento **Reto** na tela de implemento.
2. Pressione a seta PRÓXIMA PÁGINA ➡.
3. Selecione:
 - ▶ Direção de afastamento da barra – usado para selecionar se a barra está localizada em frente ou atrás da antena do GPS conforme o veículo se movimenta à frente
 - ▶ Distância da antena à barra ❶ – usado para digitar a distância da antena do GPS até a barra. O intervalo é de 0,0 a 50,0 metros.
 - ▶ Sobreposição – usado para selecionar a quantidade de sobreposição permitida quando as seções são ativadas e desativadas ao se usar o controle de seção de barra automático
 - ▶ Tempo de retardo ligado – usado para ajustar o tempo quando cada seção será ativada ao se entrar na área que não foi aplicada. Se a aplicação é ativada muito cedo ao se entrar numa área não aplicada, diminua o retardo em ligar. Se a aplicação é ativada muito tarde, aumente o retardo em ligar. O intervalo é de 0 a 10 segundos.
 - ▶ Tempo de retardo desligado – usado para ajustar o tempo quando cada seção será desativada ao se entrar numa área que foi aplicada. Se a aplicação é desativada muito cedo ao se entrar numa área aplicada, diminua o retardo em desligar. Se a aplicação é desativada muito tarde, aumente o retardo em desligar. O intervalo é de 0 a 10 segundos.
4. Pressione a seta RETORNAR ↶ para retornar à tela do implemento ou a aba lateral CONFIGURAÇÃO 🛠️ para retornar à tela principal Configuração.

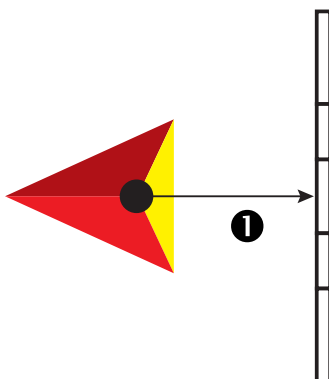


Figura 8-15: Opções de configuração do implemento no modo reto

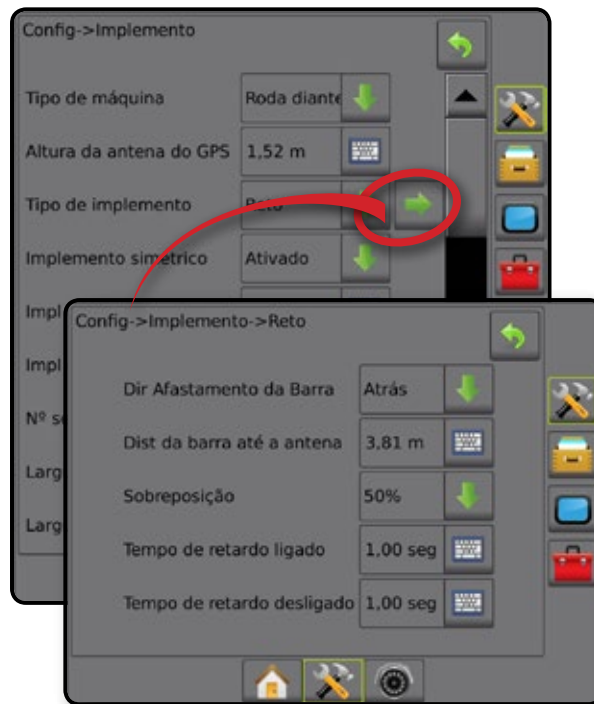
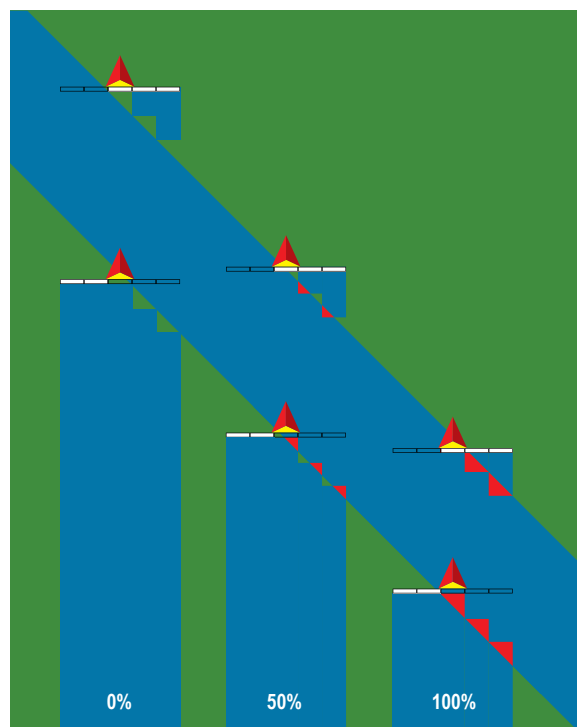


Figura 8-16: Sobreposição



Tipo de implento espalhadora da TeeJet

1. Selecione tipo de implento **Espalhadora** na tela de implento.
2. Pressione a seta PRÓXIMA PÁGINA ➡.
3. Selecione:
 - ▶ Tipo de configuração – usado para selecionar o tipo de dispersor da **TeeJet**.
 - ▶ Distância da antena até os discos **1** – usado para digitar a distância da antena do GPS até os discos de distribuição ou o mecanismo de dispersão. O intervalo é de 0,0 a 50,0 metros.
 - ▶ Sobreposição – usado para selecionar a quantidade de sobreposição permitida quando as seções são ativadas e desativadas ao se usar o controle de seção de barra automático.
 - ▶ Tempo de retardo ligado – usado para ajustar o tempo quando cada seção será ativada ao se entrar numa área que não foi aplicada. Se a aplicação é ativada muito cedo ao se entrar numa área não aplicada, diminua o retardo em ligar. Se a aplicação é ativada muito tarde, aumente o retardo em ligar. O intervalo é de 0 a 10 segundos.
 - ▶ Tempo de retardo desligado – usado para ajustar o tempo quando cada seção será desativada ao se entrar numa área que foi aplicada. Se a aplicação é desativada muito cedo ao se entrar numa área aplicada, diminua o retardo em desligar. Se a aplicação é desativada muito tarde, aumente o retardo em desligar. O intervalo é de 0 a 10 segundos.
 - ▶ Distância de deslocamento difusão **2** – usado para digitar a distância de afastamento a partir dos discos ou do mecanismo de dispersão, para onde o produto inicialmente toca o solo na seção 1. O intervalo é de 0,0 a 75,0 metros.
 - ▶ Afastamentos da seção **3** – usado para digitar a distância de afastamento a partir da extremidade principal da seção 1 (a linha de afastamento de dispersão) até a extremidade principal de cada seção. A seção 1 é sempre de 0,0 metro. Todas as outras seções podem estar a distâncias diferentes. As seções são numeradas da esquerda para a direita, se olharmos a máquina de frente, em sua posição de avanço. O intervalo é de 0,0 a 75,0 metros.
 - ▶ Comprimento de dispersão **4** – usado para digitar o comprimento da seção da aplicação para cada seção. Cada seção pode ter um comprimento diferente. As seções são numeradas da esquerda para a direita, se olharmos a máquina de frente, em sua posição de avanço. O intervalo é de 0,0 a 75,0 metros.
4. Pressione a seta RETORNAR ↶ para retornar à tela do implento ou a aba lateral CONFIGURAÇÃO ⚙ para retornar à tela principal Configuração.

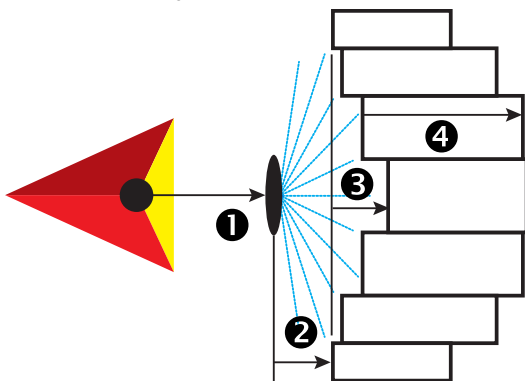


Figura 8-17: Opções de configuração do implento no modo espalhadora da TeeJet

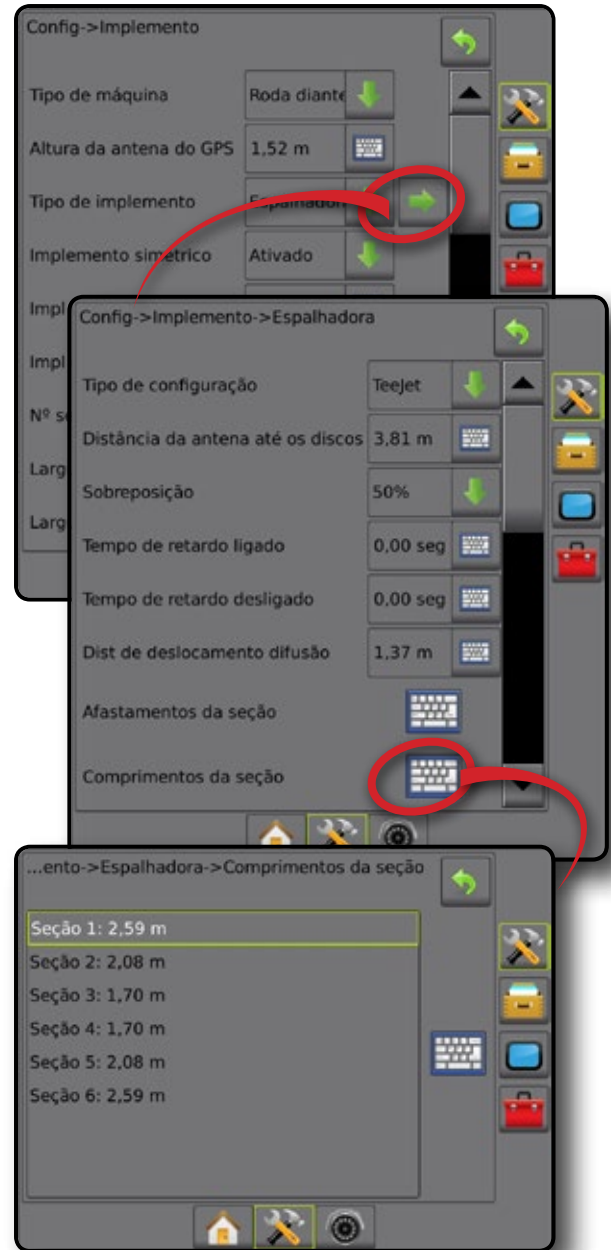
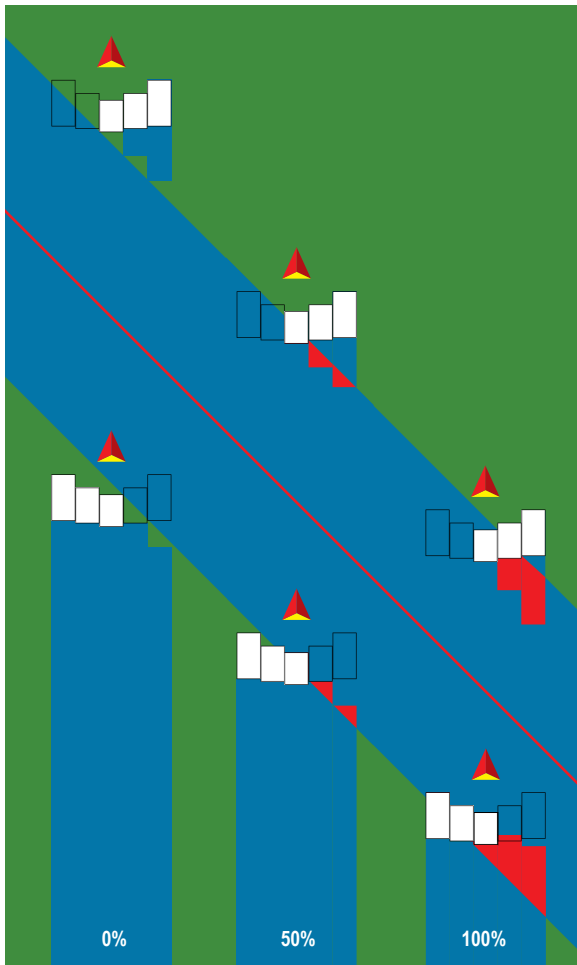


Figura 8-18: Sobreposição

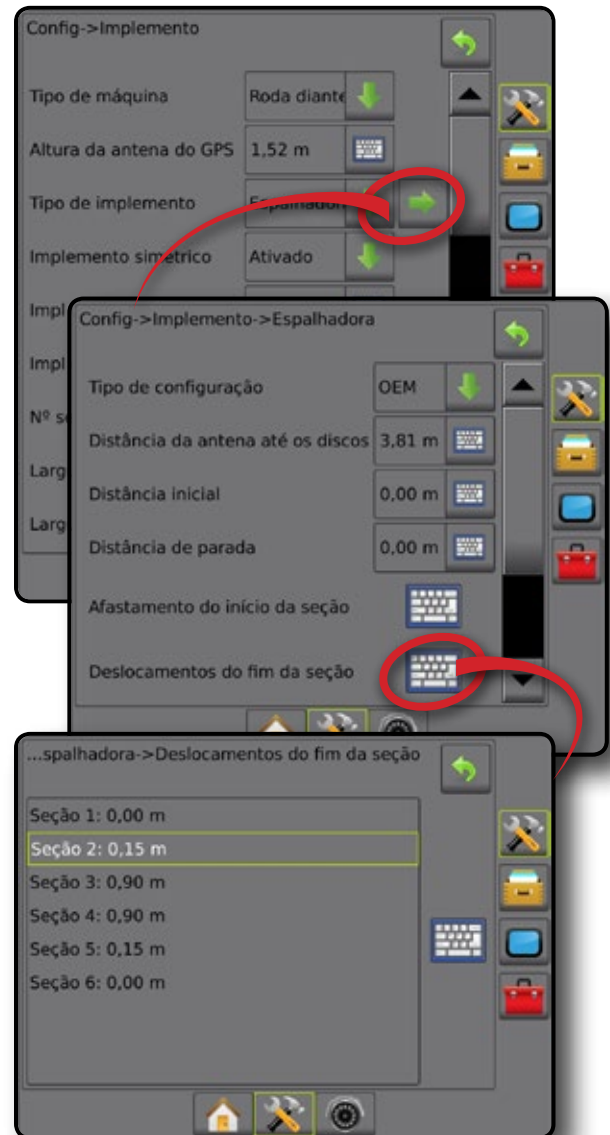


Tipo de implento espalhadora OEM

1. Selecione tipo de implento **Espalhadora** na tela de implento.
2. Pressione a seta PRÓXIMA PÁGINA ➡.
3. Selecione:
 - ▶ Tipo de configuração – usado para selecionar o tipo de espalhadora **OEM**.
 - ▶ Distância da antena até os discos – usado para digitar a distância da antena do GPS até os discos de distribuição ou o mecanismo de dispersão. O intervalo é de 0,0 a 50,0 metros.
 - ▶ Distância inicial – usado para ajustar a distância inicial ao sair da área aplicada. Consulte o fabricante do espalhador para obter os valores.
 - ▶ Distância de parada – usado para ajustar a distância de parada ao entrar na área aplicada. Consulte o fabricante do espalhadora para obter o valor.
 - ▶ Afastamento do início da seção – usado para ajustar a distância de afastamento a partir da extremidade principal de seção 1 até a extremidade principal de cada seção. A seção 1 é sempre de 0 metro. Todas as outras seções podem estar a distâncias diferentes. As seções são numeradas da esquerda para a direita, se olharmos a máquina de frente, em sua posição de avanço. Consulte o fabricante do espalhador para obter os valores.
 - ▶ Deslocamentos do fim da seção – usado para ajustar a distância de afastamento a partir da extremidade principal da seção 1 até a extremidade principal de cada seção. Cada seção pode estar a uma distância diferente. As seções são numeradas da esquerda para a direita, se olharmos a máquina de frente, em sua posição de avanço. Consulte o fabricante da espalhadora para valores.

4. Pressione a seta RETORNAR ↶ para retornar à tela do implento ou a aba lateral CONFIGURAÇÃO ⚙ para retornar à tela principal Configuração.

Figura 8-19: Opções de configuração do implento no modo espalhadora OEM



Tipo de implento escalonado

1. Selecione tipo de implento **Escalonado** na tela de implento.
2. Pressione a seta PRÓXIMA PÁGINA ➡.
3. Selecione:
 - ▶ Direção de afastamento da seção 1 – usado para estabelecer se a seção 1 (o ponto zero dos afastamentos da seção) está localizada em frente ou atrás da antena do GPS conforme o veículo se move numa direção à frente.
 - ▶ Distância da antena até a seção 1 ① – usado para digitar a distância a partir da antena do GPS até a seção 1 (o ponto zero dos afastamentos de seção). O intervalo é de 0,0 a 50,0 metros.
 - ▶ Sobreposição – usado para selecionar a quantidade de sobreposição permitida quando as seções são ativadas e desativadas ao se usar o controle de seção de barra automático.

- ▶ Tempo de retardo ligado – usado para ajustar o tempo quando cada seção será ativada ao se entrar na área que não foi aplicada. Se a aplicação é ativada muito cedo ao se entrar numa área não aplicada, diminua o retardo em ligar. Se a aplicação é ativada muito tarde, aumente o retardo em ligar. O intervalo é de 0 a 10 segundos.
 - ▶ Tempo de retardo desligado – usado para ajustar o tempo quando cada seção será desativada ao se entrar numa área que foi aplicada. Se a aplicação é desativada muito cedo ao se entrar numa área aplicada, diminua o retardo em desligar. Se a aplicação é desativada muito tarde, aumente o retardo em desligar. O intervalo é de 0 a 10 segundos.
 - ▶ Afastamentos da seção ② – usado para ajustar a distância de afastamento a partir da seção 1 (a linha de distância da antena até a seção 1) para cada seção. O valor de afastamento positivo moverá a seção para atrás da seção 1. O valor de afastamento negativo moverá a seção para a frente da seção 1. A seção 1 é sempre de 0 metro. Todas as outras seções podem estar a distâncias diferentes. As seções são numeradas da esquerda para a direita, se olharmos a máquina de frente, em sua posição de avanço. O intervalo é de -75,0 a 75,0 metros.
4. Pressione a seta RETORNAR ↩ para retornar à tela do implemento ou a aba lateral CONFIGURAÇÃO ⚙ para retornar à tela principal Configuração.

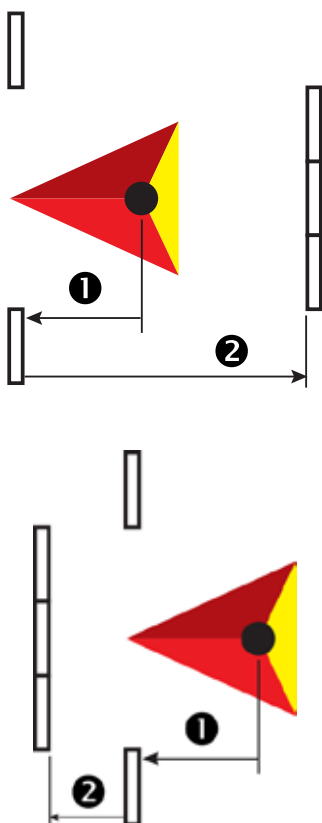


Figura 8-20: Opções de configuração do implemento no modo escalonado

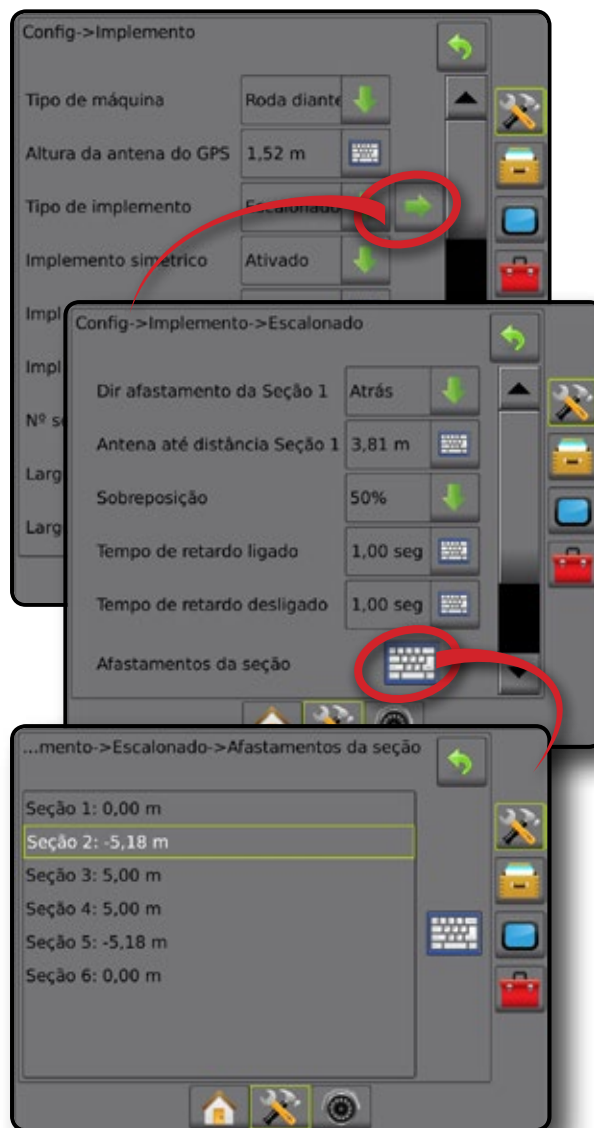
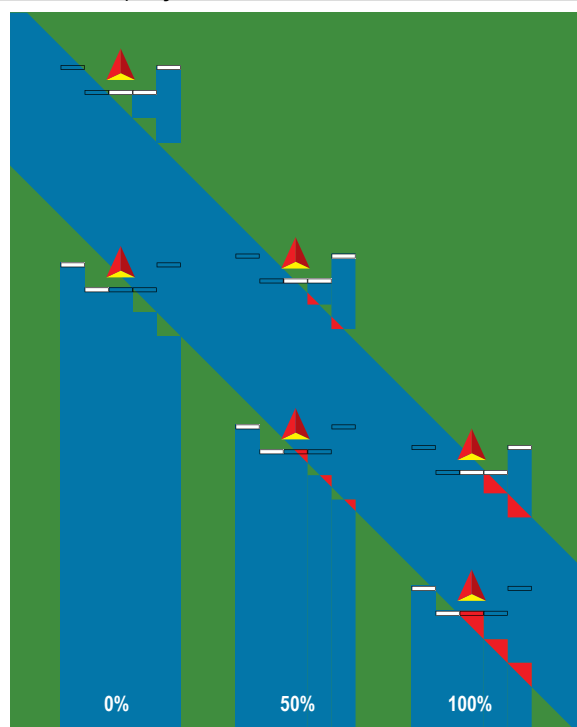


Figura 8-21: Sobreposição



AJUSTE DA DISTÂNCIA DO AFASTAMENTO DO IMPLEMENTO

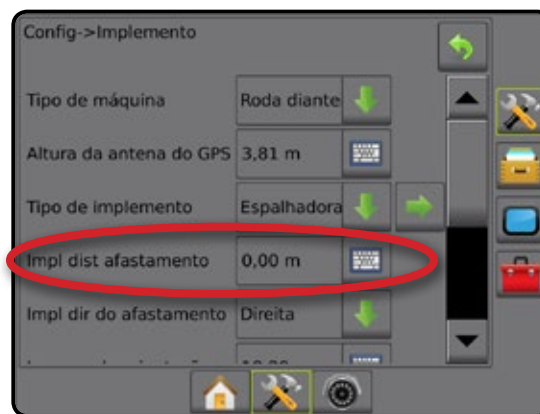
A distância de afastamento do implemento é usada para digitar a distância a partir da linha central da máquina até o centro do implemento. Quando um mapeamento na tela não exibe sobreposição ou lacuna, a aplicação de campo produz uma sobreposição ou lacuna consistentemente com apenas um lado na direção do percurso. Um ajuste da distância de afastamento do implemento deve ser calculado e feito ao valor da distância de afastamento do implemento.

Se for usado um pulverizador automático ou espalhadora, use o cálculo de ajuste de afastamento do GPS para calcular o ajuste da distância de afastamento do implemento.

Se é usado um implemento de tração ou reboque, use o cálculo de ajuste de afastamento de implemento para calcular o ajuste de distância de afastamento de implemento.

OBSERVAÇÃO: Ao usar o piloto automático/assistido, se um mapeamento na tela exibe sobreposições e lacunas, ajustes podem ser necessários às configurações de piloto automático/assistido.

Figura 8-22: Implemento distância afastamento



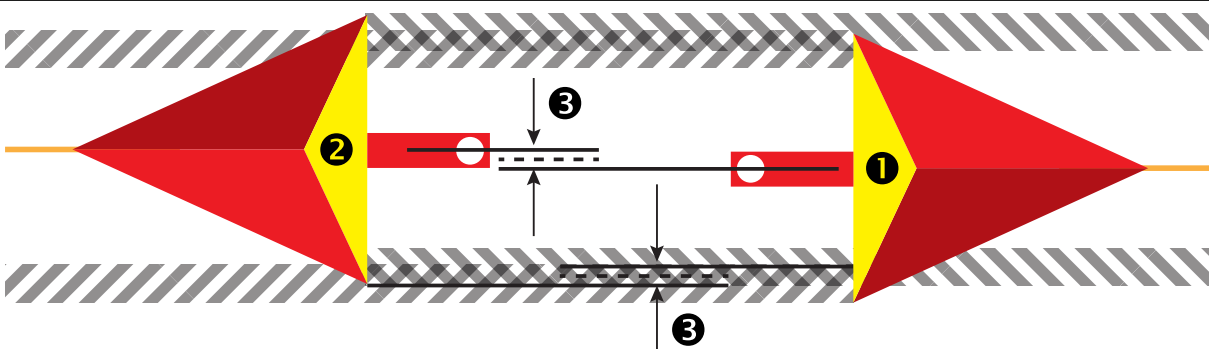
Cálculo de ajuste de afastamento do GPS

Para calcular um ajuste de afastamento de GPS usando a mesma linha guia:

1. Crie um linha reta AB.
2. Com o piloto automático/assistido ajustado, percorra a passagem ❶ a, pelo menos, 30 metros e coloque as sinalizações na barra de engate ou próximas à máquina.
3. Dê a volta e ajuste o piloto automático/assistido na passagem, ❷ na mesma linha guia AB. Coloque as sinalizações na barra de engate ou próximas à máquina, ou pare um pouco na linha guia AB, próximo às sinalizações colocadas na passagem ❶.
4. Meça a diferença ❸ entre as sinalizações de passagem ❶ e a passagem ❷.
5. Divida a distância medida ❸ pela metade. Essa diferença será o ajuste de afastamento.
6. Aumente ou diminua a distância de afastamento conforme necessário, dependendo de onde a sobreposição da aplicação de campo ocorre e da configuração de direção de afastamento de implemento atual.

Sobreposição de aplicação de campo	Configurações de afastamento atual		
	Direção de afastamento = esquerda	Direção de afastamento = direita	Direção de afastamento = direita Distância de afastamento = 0 m
Para a direita da passagem ❶	aumento do valor da distância de afastamento	diminuição do valor da distância de afastamento	aumento do valor da distância de afastamento
Para a esquerda da passagem ❶	diminuição do valor da distância de afastamento	aumento do valor da distância de afastamento	mude a direção de afastamento de implemento para a esquerda e aumente a distância do valor de afastamento

Figura 8-23: Distância de afastamento do GPS



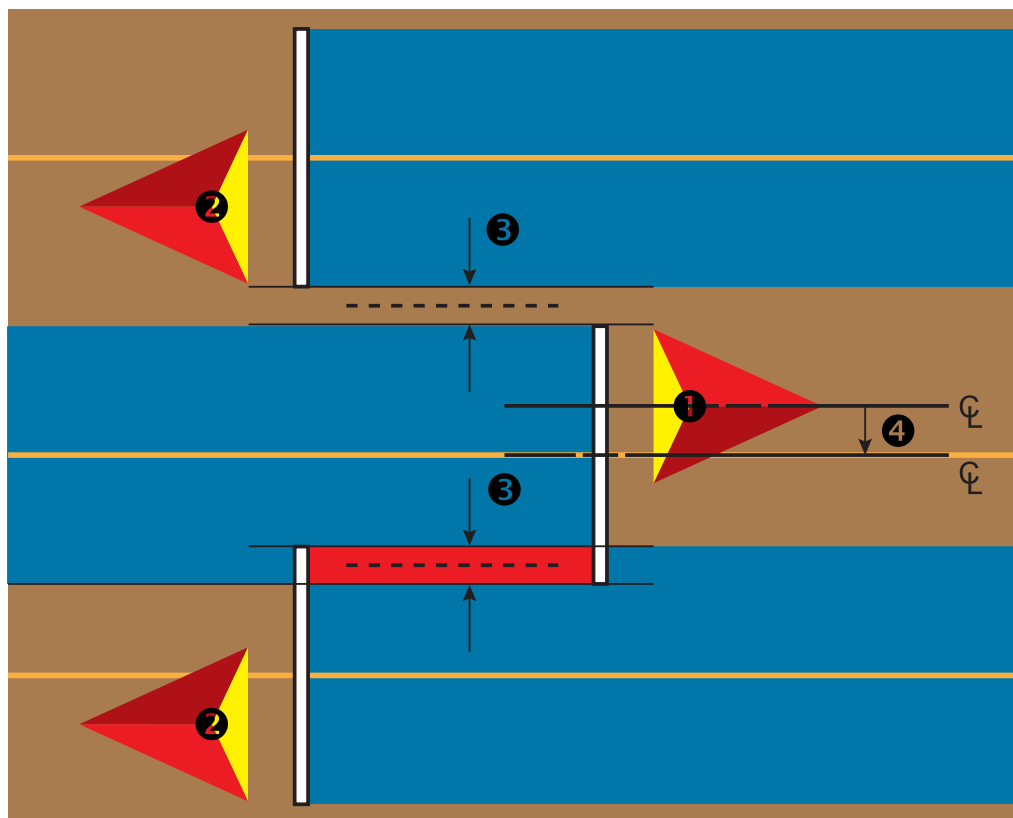
Ajuste de afastamento de implemento

Para calcular um ajuste de afastamento de implemento usando linhas guia adjacentes:

1. Crie um linha reta AB.
2. Com o piloto automático/assistido ajustado, percorra a passagem ❶ como se fosse operar o implemento e coloque as sinalizações nas extremidades exteriores do implemento.
3. Dê a volta e ajuste o piloto automático/assistido na passagem, ❷ na linha guia AB adjacente. Coloque as sinalizações adicionais nas extremidades exteriores do implemento ou pare um pouco na linha guia AB, próximo às sinalizações colocadas na passagem ❶.
4. Meça a diferença ❸ entre as sinalizações de passagem ❶ e passagem ❷.
5. Divida a distância medida ❸ pela metade. Essa diferença será o ajuste de afastamento.
6. Aumente ou diminua a distância de afastamento ❹ conforme necessário, dependendo de onde a sobreposição da aplicação de campo ocorre e da configuração de direção de afastamento de implemento atual.

Aplicação de campo	Configurações de afastamento atual		
	Direção de afastamento = esquerda	Direção de afastamento = direita	Direção de afastamento = direita Distância de afastamento = 0 m
Sobreposição à direita da passagem ❶ ou Lacuna à esquerda da passagem ❶	aumento do valor da distância de afastamento	diminuição do valor da distância de afastamento	aumento do valor da distância de afastamento
Sobreposição à esquerda da passagem ❶ ou Lacuna à direita da passagem ❶	diminuição do valor da distância de afastamento	aumento do valor da distância de afastamento	mude a direção de afastamento de implemento para a esquerda e aumente a distância do valor de afastamento

Figura 8-24: Distância e direção de afastamento do implemento



CONFIGURAÇÕES DE FÁBRICA E INTERVALOS

Seção única

Descrição	Configuração de fábrica	Intervalo
Tipo de máquina	Roda dianteira	
Altura da antena do GPS	3,81 m	0,0 a 10,0 m
Tipo de implemento	Reto	
Distancia do afastamento do implemento	0,0 m	0,0 a 10,0 m
Direção de afastamento do implemento	Direita	
Largura da orientação	18,288 m	1,0 a 75,0 m
Largura da aplicação/ Largura de trabalho	3,6576 m	1,0 a 75,0 m
Direção de área aplicada	Desativado	
Alarme de saída	0,0 s	0,0 a 10,0 s
Alarme de entrada	0,0 s	0,0 a 10,0 s

Tipo de implemento reto

Descrição	Configuração de fábrica	Intervalo
Direção de afastamento de barra	Para trás	
Antena até a barra	0,0 m	0,0 a 50,0 m

Tipo de implento espalhadora da TeeJet

Descrição	Configuração de fábrica	Intervalo
Tipo de configuração	TeeJet	
Antena até discos	0,0 m	0,0 a 50,0 m
Distancia de deslocamento de difusão	0,0 m	0,0 a 75,0 m
Comprimento de dispersão	0,0 m	0,0 a 75,0 m

Tipo de implento espalhadora OEM

Descrição	Configuração de fábrica	Intervalo
Tipo de configuração	OEM	
Antena até discos	0,0 m	0,0 a 50,0 m
Distância inicial	Consulte o fabricante do espalhador para obter valores	
Distância de parada	Consulte o fabricante do espalhador para obter valores	

SmartCable ou Módulo condutor de seção

Descrição	Configuração de fábrica	Intervalo
Tipo de máquina	Roda dianteira	
Altura da antena do GPS	3,81 m	0,0 a 10,0 m
Tipo de implemento	Reto	
Leiaute de implemento simétrico	Ativado	
Distancia do afastamento do implemento	0,0 m	0,0 a 10,0 m
Direção de afastamento do implemento	Direita	
Número de seções de implementos	Depende do cabo ou do SDM	
Largura da orientação	18,288 m	1,0 a 75,0 m
Largura da aplicação/ Largura de trabalho	O total para todas as seções dever ser maior que 1,0 metro.	
Largura de seção	3,6576 m	0,0 a 75,0 m

Tipo de implemento reto

Descrição	Configuração de fábrica	Intervalo
Direção de afastamento de barra	Para trás	
Antena até a barra	0,0 m	0,0 a 50,0 m
Sobreposição	50%	
Retardo em ligar	1,0 s	0,0 a 10,0 s
Retardo em desligar	1,0 s	0,0 a 10,0 s

Tipo de implento espalhadora da TeeJet

Descrição	Configuração de fábrica	Intervalo
Tipo de configuração	TeeJet	
Antena até discos	0,0 m	0,0 a 50,0 m
Sobreposição	50%	
Retardo em ligar	0,0 s	0,0 a 10,0 s
Retardo em desligar	0,0 s	0,0 a 10,0 s
Distancia de deslocamento de difusão	0,0 m	0,0 a 75,0 m
Afastamento de seção	0,0 m	0,0 a 75,0 m
Comprimento de dispersão	0,0 m	0,0 a 75,0 m

Tipo de implento espalhadora OEM

Descrição	Configuração de fábrica	Intervalo
Tipo de configuração	OEM	
Antena até discos	0,0 m	0,0 a 50,0 m
Distância inicial	Consulte o fabricante do espalhador para obter valores	
Distância de parada	Consulte o fabricante do espalhador para obter valores	
Afastamentos de início de seção	Consulte o fabricante do espalhador para obter valores	
Afastamentos de parada de seção	Consulte o fabricante do espalhador para obter valores	

Tipo de implento escalonado

Descrição	Configuração de fábrica	Intervalo
Direção de afastamento da seção 1	Para trás	
Distância da antena até a seção 1	0,0 m	0,0 a 50,0 m
Sobreposição	50%	
Retardo em ligar	1,0 s	0,0 a 10,0 s
Retardo em desligar	1,0 s	0,0 a 10,0 s
Afastamentos de seção	0,0 m	-75,0 a 75,0 m

CAPÍTULO 9 - MONITOR DE TAMANHO DAS GOTAS

A configuração do Monitor de tamanho das gotas é usada para ajustar e ativar o Monitor de tamanho das gotas (DSM). Um kit de interface de sensor de pressão é necessário para ativar o Monitor de tamanho das gotas. O DSM está disponível em todas as páginas de orientação, através da barra de status.

CONFIGURAÇÃO DO MONITOR DE TAMANHO DAS GOTAS

Sensor de pressão

Quando um kit de interface do sensor de pressão estiver presente, as opções de sensor de pressão são usadas para digitar a taxa de pressão máxima do fabricante do sensor e configurar os alarmes de pressão alta e baixa determinados pelo usuário.

OBSERVAÇÃO: Se um kit de interface do sensor de pressão estiver em uso, o monitor de tamanho das gotas estará disponível.







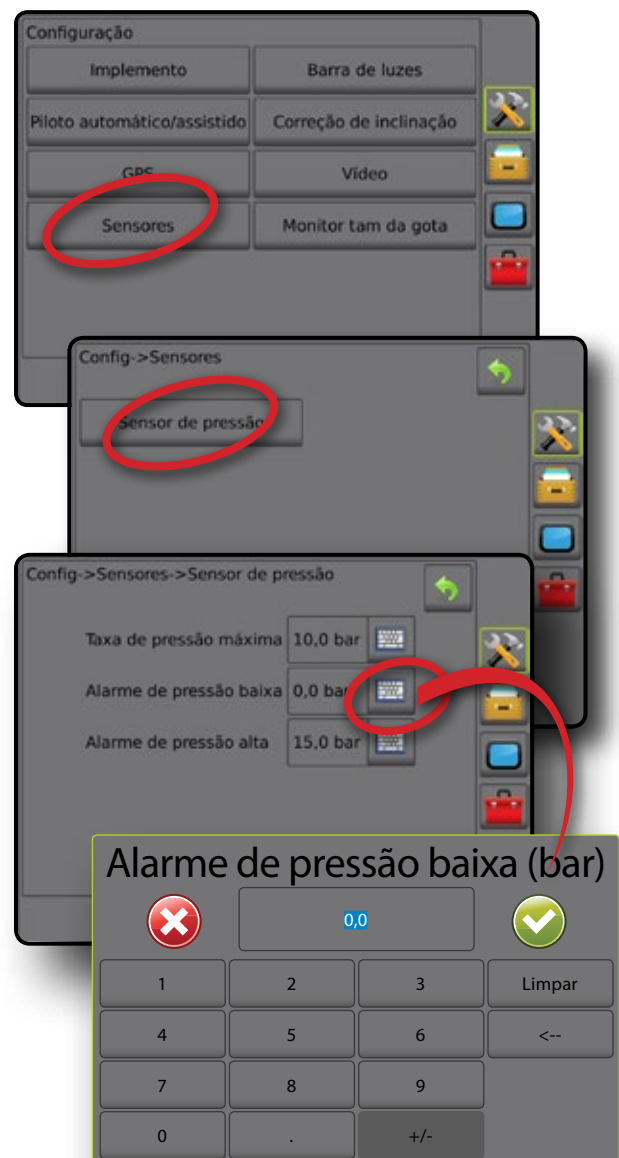
1. Pressione a aba lateral CONFIGURAÇÃO .
2. Pressione **Sensores**.
3. Pressione **Sensor de pressão**.
4. Pressione o ícone TECLADO  para selecionar:
 - ▶ Taxa de pressão máxima – usada para estabelecer a taxa de pressão máxima do sensor de pressão conforme recomendado pelo fabricante
 - ▶ Alarme de pressão baixa– usado para digitar o ponto de pressão baixa determinado pelo usuário no qual o alarme irá soar
 - ▶ Alarme de pressão alta– usado para digitar o ponto de pressão alta determinado pelo usuário no qual o alarme irá soar
5. Use o teclado numérico para inserir um valor.
6. Pressione o ícone ACEITAR  para salvar as configurações ou CANCELAR  para sair do teclado sem salvar.
7. Pressione a seta RETORNAR  ou a aba lateral CONFIGURAÇÃO  para retornar à tela Configuração principal.

Figura 9-1: Sensor de pressão



Monitor de tamanho das gotas

Quando um kit de interface do sensor de pressão estiver presente, um monitor de tamanho das gotas é usado para ativar/desativar o Monitor de tamanho das gotas (DSM), pré-configurar até cinco (5) bocais e selecionar o bocal atual.




1. Pressione a aba lateral CONFIGURAÇÃO .
2. Pressione **Monitor tam da gota**.
3. Selecione se o monitor de tamanho das gotas está ativado ou desativado.
4. Quando ativado, selecione:
 - ▶ Bocal predefinido – seleciona até cinco (5) bocais para uma coleta rápida
 - ▶ Bocal atual – seleciona o bocal atual para a determinação das informações do tamanho das gotas
5. Pressione a seta RETORNAR  ou a aba lateral CONFIGURAÇÃO  para retornar à tela principal Configuração.

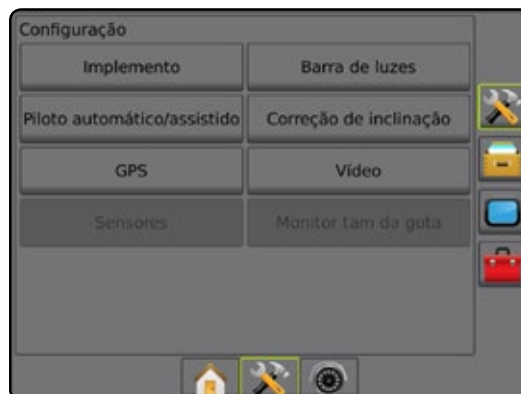
Figura 9-2: Monitor de tamanho das gotas e bocais



Monitor de tamanho das gotas indisponível


Se um kit de interface do sensor de pressão não estiver instalado, as opções de configuração não estarão disponíveis.

Figura 9-3: Kit de interface de sensor de pressão não detectado



Ativar/desativar o monitor de tamanho das gotas

Ajustar o monitor de tamanho das gotas (DSM) para ativar ou desativar.

1. Pressione a seta PARA BAIXO  para ter acesso à lista de opções.
2. Selecione:
 - ▶ Ativado
 - ▶ Desativado

Se o DSM está ajustado para “desativado, todas as funcionalidades dos bocais e funções de configuração estarão desativadas (as opções estarão esmaecidas).

Figura 9-4: Opções do DSM desativadas e ativadas

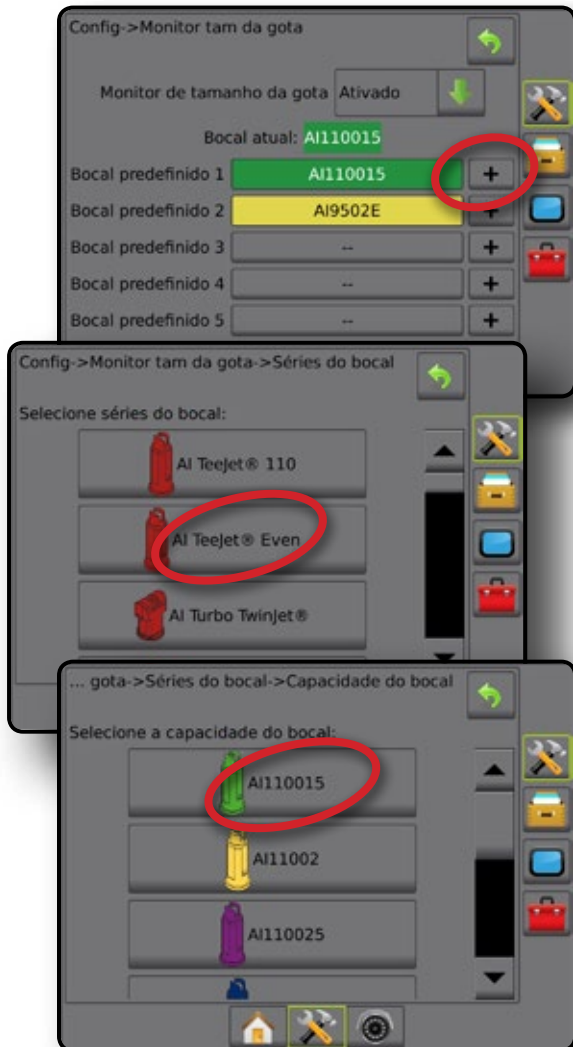


Bocais predefinidos

As pré-configurações dos bocais permitem salvar até cinco bocais para recuperação rápida.

1. Pressione **+**.
2. Selecione a série de bocais da TeeJet.
3. Selecione a capacidade dos bocais.

Figura 9-5: Bocais predefinidos



Bocal atual

A opção bocal atual exibe o bocal ativo para a determinação de informações atuais de tamanho de gotas. Os bocais devem ser pré-configurados para estar disponíveis para a seleção atual de bocais.

1. Pressione o bocal desejado.

O bocal selecionado também estará visível no visor de status de Gotas/ Pressão da barra de status, nas telas de orientação.

Figura 9-7: Bocal atual

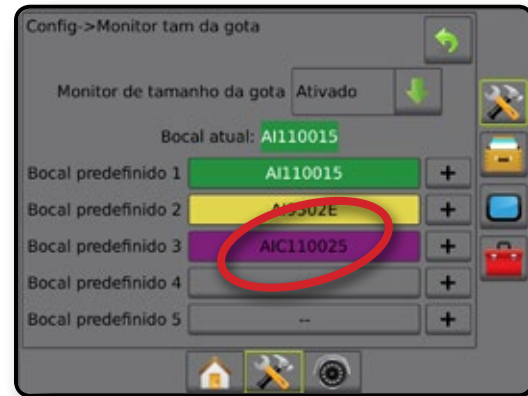
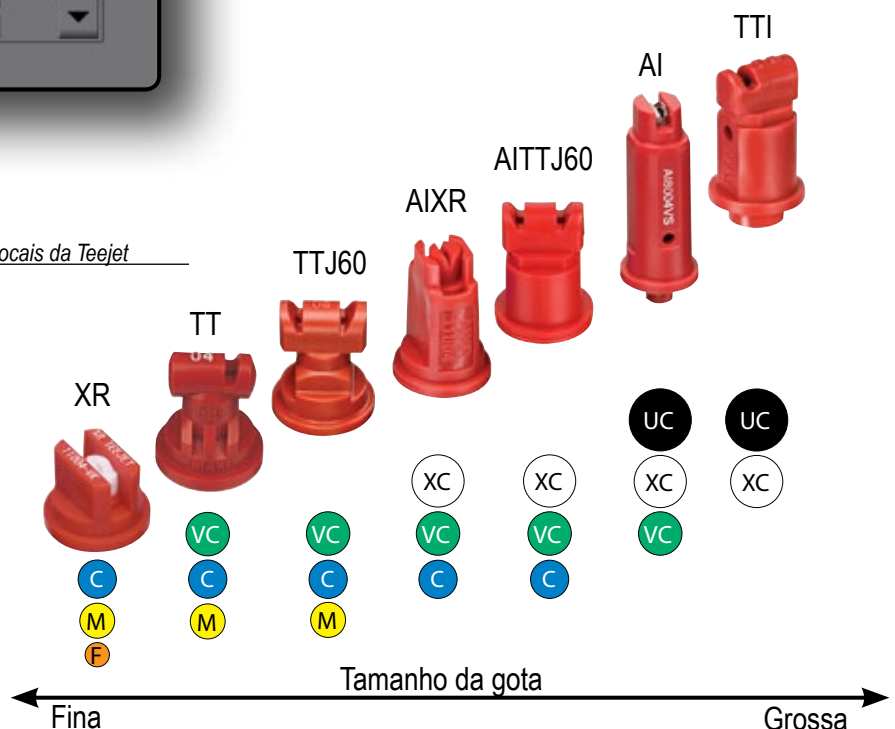


Figura 9-6: Tamanhos de gotas para selecionar os bocais da TeeJet



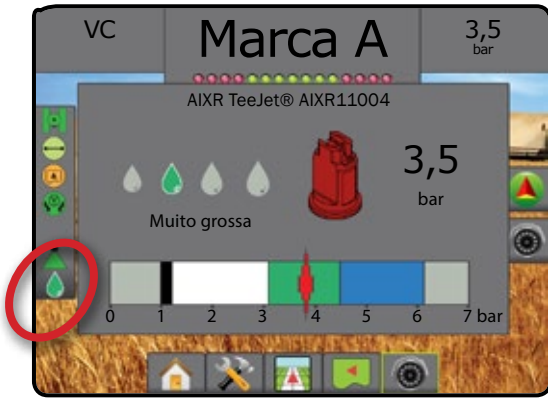
OPERAÇÃO DO MONITOR DE TAMANHO DAS GOTAS

Barra de status

O status de gota/pressão exibe informações sobre o status atual do tamanho de gota e pressão do sistema.

1. Pressione o ícone STATUS de GOTA/PRESSÃO .
2. Pressione a tela em qualquer lugar para retornar à tela de orientação.

Figura 9-8: Status de gota/pressão



Status de gota/pressão

- Colorido = engatado. A cor da gota está diretamente associada ao tamanho atual de gota. As opções de cores incluem:
- Um "X" = desativado
- Sem ícone = nenhum kit de interface de sensor de pressão está instalado no sistema

Tabela de tamanhos de gotas

Ao escolher um bocal de spray que produz tamanhos de gotas em uma entre oito categorias de classificação de tamanho de gota, é importante lembrar que um único bocal pode produzir classificações de gotas diferentes a pressões diferentes. Um bocal pode produzir gotas médias a baixas pressões, enquanto produz gotas pequenas conforme a pressão aumenta.

Categoria	Símbolo	Código de cores
Extremamente fina	XF	Violeta
Muito fina	VF	Vermelho
Fina	F	Laranja
Média	M	Amarelo
Grossa	C	Azul
Muito grossa	VC	Verde
Extremamente grossa	XC	Branco
Ultra grossa	UC	Preto

Barra de orientação

A barra de orientação o mantém informado sobre suas escolhas de informações selecionáveis, incluindo a pressão atual do sistema e o tamanho atual das gotas.

1. Pressione a caixa de INFORMAÇÕES SELECIONÁVEIS.
2. Selecione:
 - ▶ Pressão do sistema – exibe a pressão atual do sistema
 - ▶ Tamanho da gota – exibe o tamanho de gota do bocal atual
3. Pressione numa área fora da caixa de seleção para retornar à tela de orientação.

Figura 9-9: Informações selecionáveis da barra de orientação



Especificações da unidade

Dimensões	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
Conector	Power/CAN	Coaxial de 8 pinos
	Câmera	Coaxial de 5 pinos
	Velocidade/Status	Conxall de 8 pinos <i>ADVERTÊNCIA! Alguns consoles originais Matrix possuem uma conexão de cabo conxall de 4 pinos. Os cabos de 4 e 8 pinos NÃO são intercambiáveis.</i>
Ambiente	Armazenamento	-10 a +70°C
	Operação	0 a +50°C
	Umidade	90% sem condensação
Visor	Matrix Pro 570GS	Resolução de 320 x 240 14,5 cm
	Matrix Pro 840GS	Resolução de 800 x 600 21,3 cm
Entrada/saída		USB 2,0
Requisitos de energia		< 9 watts @ 12 VDC

Direitos autorais

© 2013 TeeJet Technologies. Todos os direitos reservados. Nenhuma parte deste documento ou programas computacionais nele descritos podem ser reproduzidos, copiados, fotocopiados, traduzidos ou reduzidos de qualquer forma, de leitura eletrônica ou mecânica, gravado ou, caso contrário, sem a autorização prévia, por escrito, da TeeJet Technologies.

Marcas registradas

A menos que seja observado em outro local, todas as marcas ou nomes de produtos são marcas comerciais ou registradas de suas respectivas companhias e organizações.

Limitação de responsabilidade

A TEEJET TECHNOLOGIES FORNECE ESSE MATERIAL "NO ESTADO EM QUE SE ENCONTRA", SEM GARANTIA DE QUALQUER NATUREZA, MESMO EXPRESSA OU IMPLÍCITA. NENHUMA RESPONSABILIDADE DE DIREITO AUTRAL OU PATENTE É ASSUMIDA. SOB QUAISQUER CIRCUNSTÂNCIAS, A TEEJET TECHNOLOGIES SERÁ RESPONSÁVEL PELA PERDA DE NEGÓCIOS, DE LUCROS, DE USOS OU DADOS, INTERRUPTÃO DE NEGÓCIOS OU POR PREJUÍZOS INDIRETOS, ESPECIAIS, CASUAIS OU DE CONSEQUÊNCIA DE QUALQUER NATUREZA, MESMO SE A TEEJET TECHNOLOGIES FOR NOTIFICADA SOBRE ESSES PREJUÍZOS ORIGINADOS DEVIDO AO SOFTWARE DA TEEJET TECHNOLOGIES.

MATRIX® PRO GS

MANUAL DO USUÁRIO

Atualizações disponíveis do produto

- Piloto automático/assistido FieldPilot®
- Direção assistida UniPilot®
- Controle da seção da barra automatizado BoomPilot®
- Módulo de compensação de inclinação
- Módulos de seleção de vídeo para até 8 câmeras
- Receptor externo de GPS ou atualizações de antena
- Aplicação de organização de dados otimizados Fieldware® Link
- Kit do sensor de pressão para o monitor de tamanho das gotas



TeeJet Technologies
1801 Business Park Drive
Springfield, Illinois 62703
USA

www.teejet.com

TeeJet Aabybro
Mølhavevej 2
DK 9440 Aabybro
Denmark

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

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

A Subsidiary of  **Spraying Systems Co.**

98-05273-PT R4 Portuguese/Português
© TeeJet Technologies 2013