

MATRIX® PRO GS

MANUALUL UTILIZATORULUI

MATRIX® PRO 840GS



MATRIX® PRO 570GS



TeeJet
TECHNOLOGIES

A Subsidiary of  Spraying Systems Co.®

CUM ÎNCEPEM

#1 Porniți alimentarea

Apăsați butonul ALIMENTARE  pentru a porni alimentarea consolei.

#2 Ecranul Pagină de pornire

Odată finalizată secvența de pornire, ecranul Pagină de pornire va apărea împreună cu opțiunea de începere a unei lucrări noi sau de continuare a unei lucrări existente.


#3 Mergi la configurare unitate

1. Apăsați pe fila inferioară CONFIGURARE UNITATE .

Mai întâi vor fi afișate opțiunile pentru Configurare .

Gestionare date , Setări consolă  și Instrumente  pot fi accesate prin intermediul tastelor aferente filelor laterale.


Configurare Cultural

2. Apăsați fila laterală CONSOLĂ .

3. Apăsați **Cultural**.

Cultura este utilizată pentru configurarea setărilor legate de unități, limbă și fus orar.


Configurare GPS

1. Apăsați pe fila laterală CONFIGURARE .

2. Apăsați **GPS**.

GPS este utilizat pentru a configura tipul de GPS, portul GPS și PRN, precum și pentru a vizualiza informații legate de starea GPS-ului.

Configurare unealtă

1. Apăsați pe fila laterală CONFIGURARE .

2. Apăsați **Unealtă**.

Configurarea unelei este utilizată cu scopul de a stabili diversele setări asociate cu modul în linie dreaptă, modul răspânditor sau modul eșalonat. Setările vor varia în funcție de prezența unui SmartCable sau a unui modul acționare secțiune (SDM).




Configurare Sistem automat direcție


1. Apăsați pe fila laterală CONFIGURARE .

2. Apăsați **Sistem automat dir**.

Opțiunile de sistem automat/asistat direcție vor fi disponibile în prezența unui modul comandă direcție (SCM). Pentru instrucțiuni detaliate privind configurarea, consultați manualul dedicat de instalare a sistemului automat/asistat direcție.

#4 Mergi la ecranul ghidare

1. Apăsați fila GHIDARE VEDERE DIN VEICUL , GHIDARE VEDERE DE PE PARCELĂ  sau GHIDARE REALVIEW .

2. Apăsați fila OPȚIUNI DE NAVIGARE ȘI DE GHIDARE  pentru a afișa opțiunile de navigare.

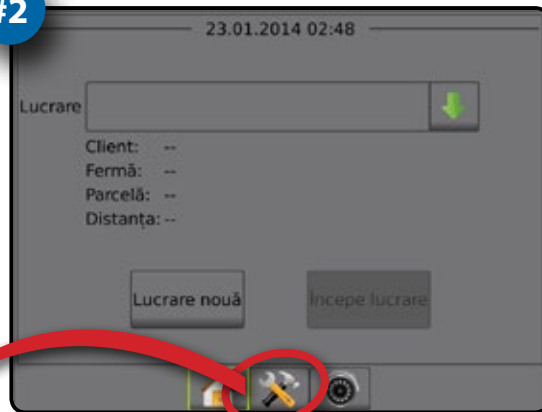
Alegeți un mod de ghidare

- ▶ Dreaptă AB 
- ▶ Curbată AB 
- ▶ În cerc în jurul pivotului 
- ▶ Ultimul coridor 
- ▶ Rândul următor 

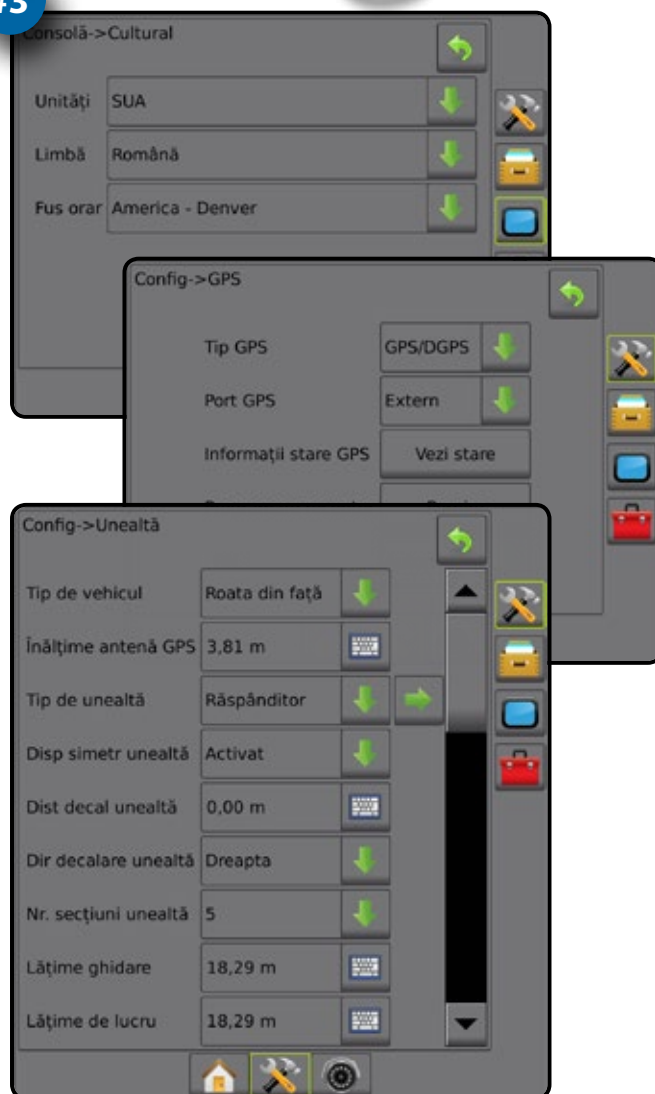
Marcare puncte A și B

Pentru a stabili o linie de ghidare AB.

#2



#3



#4

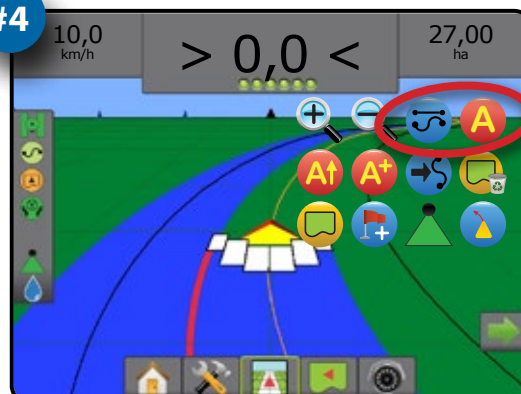


Tabela de conținut

CAPITOLUL 1 – PREZENTARE DE ANSAMBLU A SISTEMULUI 1

Sunt disponibile actualizări ale produsului..... 1

COMPONENTELE SISTEMULUI 1

Consola Matrix Pro 570GS 1

Consola Matrix Pro 840GS 2

Cameră RealView® 2

Informații suplimentare..... 2

Pornire alimentare 2

Oprire alimentare 2

Secvența de demarare 2

Instalare recomandată pentru antenă 2

CONFIGURĂRI 3

CAPITOLUL 2 – INTRODUCERE 4

UTILIZAREA ECRANULUI DE BAZĂ 4

Taste fila inferioară 4

Opțiuni indisponibile atunci când lucrarea este activă 4

Culorile ecranului consolei 5

Avertismente și ferestre pop-up de informare 6

Selecții din meniurile verticale 6

Ecrane de defilare 6

Informații privind opțiunea de configurare 6

Ecran de intrare tastatură 6

OPȚIUNI MENU MOD CONFIGURARE UNITATE 7

CAPITOLUL 3 – LUCRĂRI / ECRANUL PAGINĂ DE PORNIRE 8

MODUL SIMPLU 9

Lucrare nouă..... 9

Continuare lucrare..... 9

Închide lucrare 9

MODUL AVANSAT 9

Lucrare nouă..... 9

Începe lucrare 9

Închide lucrare 9

CAPITOLUL 4 – VEDERE VIDEO ECRAN COMPLET 10

CAPITOLUL 5 – CONFIGURARE SISTEM 11

PREZENTARE DE ANSAMBLU 11

Opțiuni indisponibile atunci când lucrarea este activă 12

CONFIGURARE 12

Unealtă	13
<i>Tip de unealtă</i>	13
Configurare o singură secțiune	13
Configurare SmartCable sau modul acționare secțiune	14
Bară cu LED-uri	15
Sistem automat direcție	15
<i>Sistem automat/asistat direcție indisponibil</i>	16
Corecție înclinare	16
<i>Nivelul parcelei indisponibil</i>	16
<i>Corecție înclinare indisponibilă</i>	16
GPS	17
<i>PRN nu este arătat</i>	17
Video	17
<i>Configurare video indisponibilă</i>	17
Senzori	18
<i>Senzori indisponibili</i>	18
Senzor de presiune	18
Monitor pentru dimensiunea picăturilor	19
<i>Monitor pentru dimensiunea picăturilor indisponibil</i>	19



GESTIONARE DATE 20

Datele lucrării	20
<i>Datele lucrării indisponibile</i>	20
Transfer	21
Administrare	21
Rapoarte	22
Opțiuni	22
Setări unitate	23
Transfer	24
Administrare	24
Disponibilitate setări unitate	25



CONSOLĂ 26

Afișaj	26
Cultural	27
Volum audio	27
Mod demo	28
Despre	28



INSTRUMENTE 29

CAPITOLUL 6 – GHIDARE 30

Opțiuni ecran de navigare	31
---------------------------------	----

BARA DE GHIDARE 32

Informații ce pot fi selectate	32
Activitatea de navigare și starea rampei	32








BARA DE STARE 33

Ecrane stare/informații	33
-------------------------------	----



ECRANE DE NAVIGARE 35

Vedere din vehicul	36
Vedere de pe parcelă	37
Ghidare RealView	38

	MODURI DE GHIDARE	39
	Linie de ghidare dreaptă AB	39
	Linie de ghidare curbată AB	39
	Linie de ghidare în cerc în jurul pivotului	39
	Linie de ghidare ultimul coridor.....	39
	Ghidare Rândul următor	39
	Fără ghidare	39
	LINII DE GHIDARE	40
	Linie de ghidare anticipare curbată	40
	Marcare puncte A și B.....	40
	Caracteristica A+ Deplasare fină	41
	Caracteristica următoarea linie de ghidare	42
	Linii de ghidare ultimul coridor.....	42
	Linii de ghidare Rândul următor	43
	Unghi Azimuth	43
	DELIMITARE ACOPERIRE	44
	REVENIRE LA PUNCT	46
	Marcarea unui punct de revenire	46
	Ștergere punct de revenire	46
	Ghidare la un punct de revenire	46
	BOOMPILOT	47
	O singură secțiune	47
	Doar consolă.....	47
	Cu comutator opțional lucrare pornită/oprită	47
	Utilizând comutatorul lucrare pornită/oprită	47
	Utilizând consola.....	47
	SmartCable sau modul acționare secțiune	48
	Doar consolă.....	48
	Controler viteză sau cutie comutare	48
	Controler viteză cu Modul Intern de Acționare Secțiune	48
	Comutator lucrare pornită/oprită	48
	MĂRIRE/MICȘORARE	49
	Vedere din vehicul.....	49
	Vedere de pe parcelă.....	49
	MOD PANORAMARE	49
	OPȚIUNI SPECIFICE REALVIEW	50
	Opțiuni de configurare RealView	51
CAPITOLUL 7 – GPS		52
	GPS.....	52
	Tip GPS	53
	Port GPS.....	53
	Cerințe minime de configurare a receptorului extern	53
	Informații stare GPS pe ecranele de ghidare.....	54
	Cerințe GGA.....	54
	Programare receptor	54

PRN	54
PRN alternativ	55
PRN nu este arătat	55

CAPITOLUL 8 – CONFIGURARE UNEALTĂ 56

Tip de unealtă	56
----------------------	----

UTILIZAREA ECRANULUI DE BAZĂ 57

CONFIGURARE O SINGURĂ SECȚIUNE 58

Tip de unealtă în linie dreaptă	59
Tip unealtă răspânditor TeeJet	59
Tip unealtă răspânditor OEM	60

CONFIGURARE SMARTCABLE SAU MODUL ACȚIONARE SECȚIUNE 61

Tip de unealtă în linie dreaptă	62
Tip unealtă răspânditor TeeJet	63
Tip unealtă răspânditor OEM	64
Tip de unealtă eșalonat	64

REGLAREA DISTANȚEI DE DECALARE A UNELTEI 66

Calculul reglajului decalării GPS	66
Reglare decalare unealtă	67

SETĂRI DIN FABRICĂ ȘI INTERVALE 68

O singură secțiune	68
SmartCable sau modul acționare secțiune	68

CAPITOLUL 9 – MONITOR PENTRU DIMENSIUNEA PICĂTURILOR 70

SETARE MONITORUL PENTRU DIMENSIUNEA PICĂTURILOR 70

Senzor de presiune	70
Monitor pentru dimensiunea picăturilor	71
Monitor pentru dimensiunea picăturilor indisponibil	71
Activați / dezactivați monitorul pentru dimensiunea picăturilor	71
Presetare duză	72
Duza curentă	72

OPERARE MONITOR DIMENSIUNE PICĂTURI 73

Diagramă dimensiuni picături	73
Bara de ghidare	73



Informații privind siguranța

TeeJet Technologies nu este responsabil pentru deteriorările sau daunele fizice survenite ca urmare a nerespectării următoarelor cerințe privind siguranța.

În calitate de operator al vehiculului, sunteți direct răspunzător de funcționarea acestuia în siguranță.

Matrix Pro GS în combinație cu orice sistem asistat/automat de direcție nu este conceput pentru a înlocui operatorul vehiculului.

Nu părăsiți un vehicul în timp ce Matrix Pro GS este ambreiat.

Înainte și în timpul ambreierii, asigurați-vă că nu există persoane, nici obstacole, în zona din jurul vehiculului.

Matrix Pro GS este conceput pentru susținerea și îmbunătățirea eficienței în timpul lucrului în teren. Conducătorul vehiculului răspunde în totalitate pentru calitatea și rezultatele activității.

Debreiați sau îndepărtați orice sistem asistat/automat de direcție înainte de operarea vehiculului pe drumuri publice.

CAPITOLUL 1 – PREZENTARE DE ANSAMBLU A SISTEMULUI

Sistemul Matrix Pro GS permite gestionarea mai multor module conectate plus cartografie prin GPS, ghidare, FieldPilot®, BoomPilot® și colectare de date, toate într-o singură consolă care folosește tehnologia CAN bus. Astfel, numeroasele console din cabină sunt înlocuite cu un singur sistem solid.

Sunt disponibile actualizări ale produsului

- Sistem automat direcție FieldPilot®
- Sistem asistat direcție UniPilot®
- Comandă automată secțiune rampă BoomPilot®
- Modul giroscopic pentru înclinare
- Module de selectare video pentru un număr de până la 8 camere
- Actualizări pentru antena sau receptorul GPS extern
- Fieldware® Link aplicație îmbunătățită de organizare a datelor
- Kit interfață senzor de presiune pentru monitorul pentru dimensiunea picăturilor

COMPONENTELE SISTEMULUI

Consola Matrix Pro 570GS

Sistemul Matrix Pro 570GS este conceput pentru a funcționa ani de zile, în condiții de operare tipice pentru domeniul agricol. O carcasă etanșă împreună cu capace de cauciuc pentru toți conectorii asigură faptul că mediile tipice cu praf nu vor cauza probleme de funcționare. Deși stropirea ocazională cu apă nu va deteriora unitatea, sistemul Matrix Pro 570GS nu este proiectat pentru a fi expus direct la ploaie. Aveți grijă să nu operați Matrix Pro GS în condiții de umiditate.

Figură 1-1: Consola Matrix Pro 570GS față și spate



Consola Matrix Pro 840GS

Sistemul Matrix Pro 840GS este conceput pentru a funcționa ani de zile, în condiții de operare tipice pentru domeniul agricol. O carcasă etanșă împreună cu capace de cauciuc pentru toți conectorii asigură faptul că mediile tipice cu praf nu vor cauza probleme de funcționare. Deși stropirea ocazională cu apă nu va deteriora unitatea, sistemul Matrix Pro 840GS nu este proiectat pentru a fi expus direct la ploaie. Aveți grijă să nu operați Matrix Pro GS în condiții de umiditate.

Figură 1-2: Consola Matrix Pro 840GS față și spate



Camera RealView®

Camera RealView de la TeeJet Technologies permite afișarea imaginilor video pe ecranul Matrix Pro GS. Camera poate fi îndreptată înainte pentru a permite ghidarea RealView pe video sau poate fi poziționată pentru a vizualiza alte aspecte operaționale ale echipamentului. Camera este echipată cu un sistem flexibil de montare RAM, cu parasolar integrat și oferă iluminare infraroșu, permițând imagini video clare chiar și pe întuneric.

Informații suplimentare

Toate modificările sunt salvate automat.


Consola trebuie să fie oprită și apoi repornită în cazul în care sunt schimbate sau atașate echipamente la sistemul Matrix Pro GS.

Pornire alimentare

Apăsați butonul ALIMENTARE  pentru a porni alimentarea consolei.

La pornire, Matrix Pro GS va începe secvența de demarare.

Oprire alimentare

Apăsați și țineți apăsat scurt timp butonul ALIMENTARE  până la apariția unui ecran de confirmare a modului de închidere.

AVERTISMENT! După oprire, așteptați 30 de secunde înainte de a reporni consola.

Secvența de demarare

Durata de pornire a consolei este de aproximativ 40 de secunde. În acest timp va fi afișată o serie de ecrane, LED-urile se vor aprinde și stinge și nivelele de luminozitate vor fluctua. După finalizarea secvenței de demarare, va apărea ecranul Pagină de pornire.

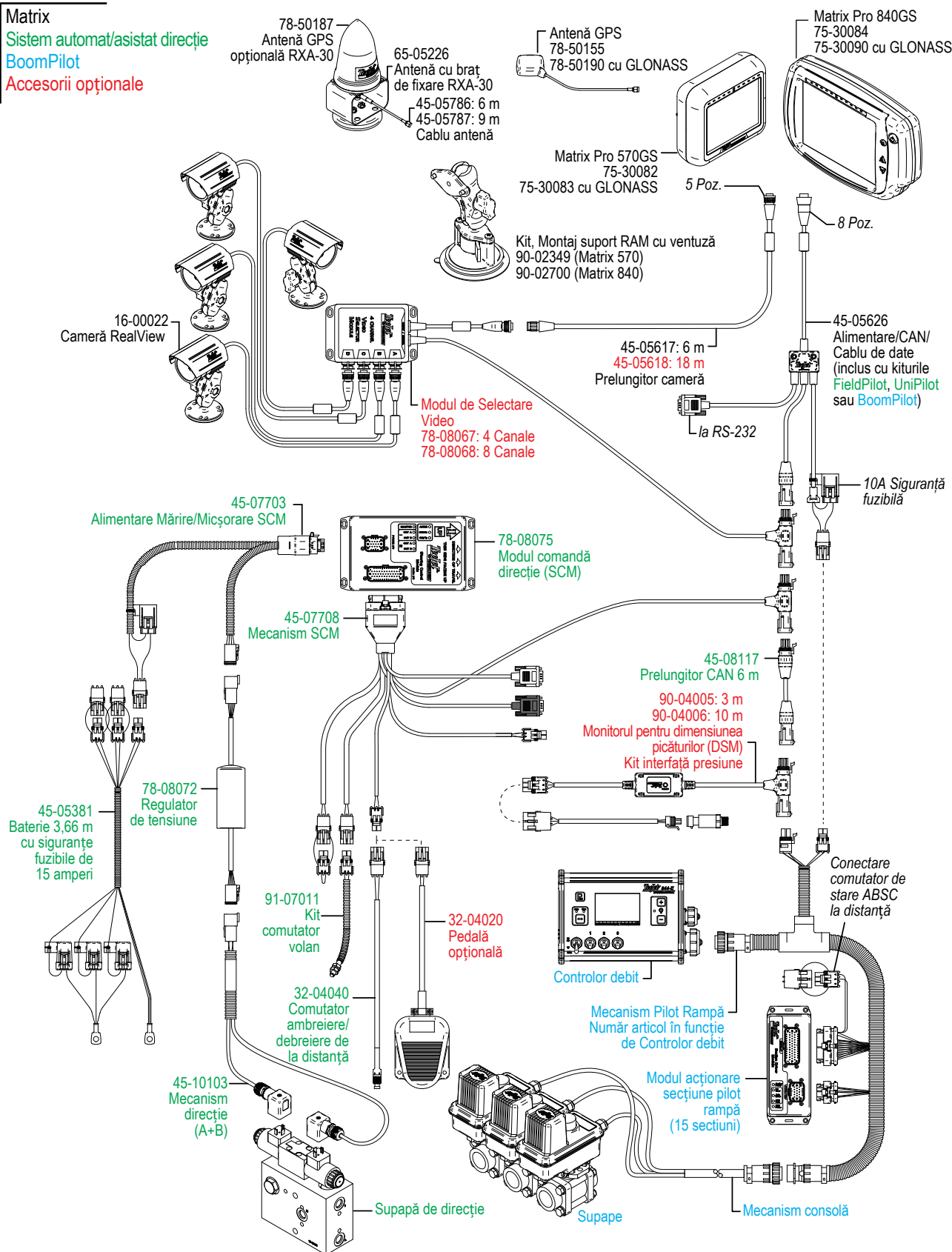
Instalare recomandată pentru antenă

Antena GPS trebuie montată cât mai în față posibil, pe partea de sus a cabinei, pe o suprafață metalică de cel puțin 10 cm pătrați.

CONFIGURĂRI

Diagrama de mai jos reflectă configurații tipice ale consolei Matrix Pro GS. Datorită varietății de configurații posibile, aceasta ar trebui să fie utilizată numai ca referință.

Figură 1-3: Matrix Pro GS cu modul de selectare video (VSM) și multiple camere RealView, FieldPilot și BoomPilot



CAPITOLUL 2 – INTRODUCERE

Matrix Pro GS poate fi folosit ca un sistem simplu pentru lucrarea curentă sau sistem avansat cu lucrări multiple. Indiferent de modul în care se află consola, funcțiile ecranului de bază sunt aceleași.






- Filele inferioare și filele laterale accesează diferite ecrane și sub-ecrane
- Avertismentele și ferestrele pop-up furnizează informații legate de activitățile consolei și detalii cu privire la funcțiile de setare sau de ghidare
- Opțiunile de setare pot fi configurate ușor folosind meniurile verticale sau ecranele de intrare tastatură

Pentru a găsi rapid o funcție de configurare, consultați organigrama din meniul mod de configurare unitate.

UTILIZAREA ECRANULUI DE BAZĂ

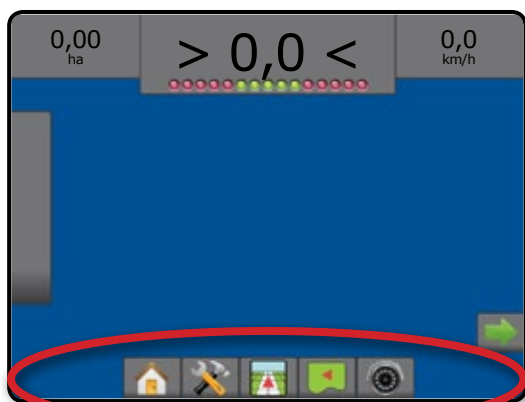
Taste fila inferioară

Tastele filei inferioare sunt întotdeauna disponibile pe ecran. Aceste taste dau acces la lucrări, la opțiuni de configurare și la navigare.

-  Ecranul Pagină de pornire / lucrare
-  Configurare unitate
-  Ghidare Vedere din vehicul
-  Ghidare Vedere de pe parcelă
-  Ghidare RealView sau cameră RealView vedere video ecran complet

NOTĂ: Opțiunile de ghidare RealView sunt disponibile doar cu o cameră instalată în sistem.

Figură 2-1: Taste fila inferioară



Opțiuni indisponibile atunci când lucrarea este activă

Când o lucrare este activă, anumite opțiuni de configurare sunt indisponibile. Consultați organigrama din meniul mod de configurare unitate pentru indicații privind opțiunile care nu sunt accesibile.

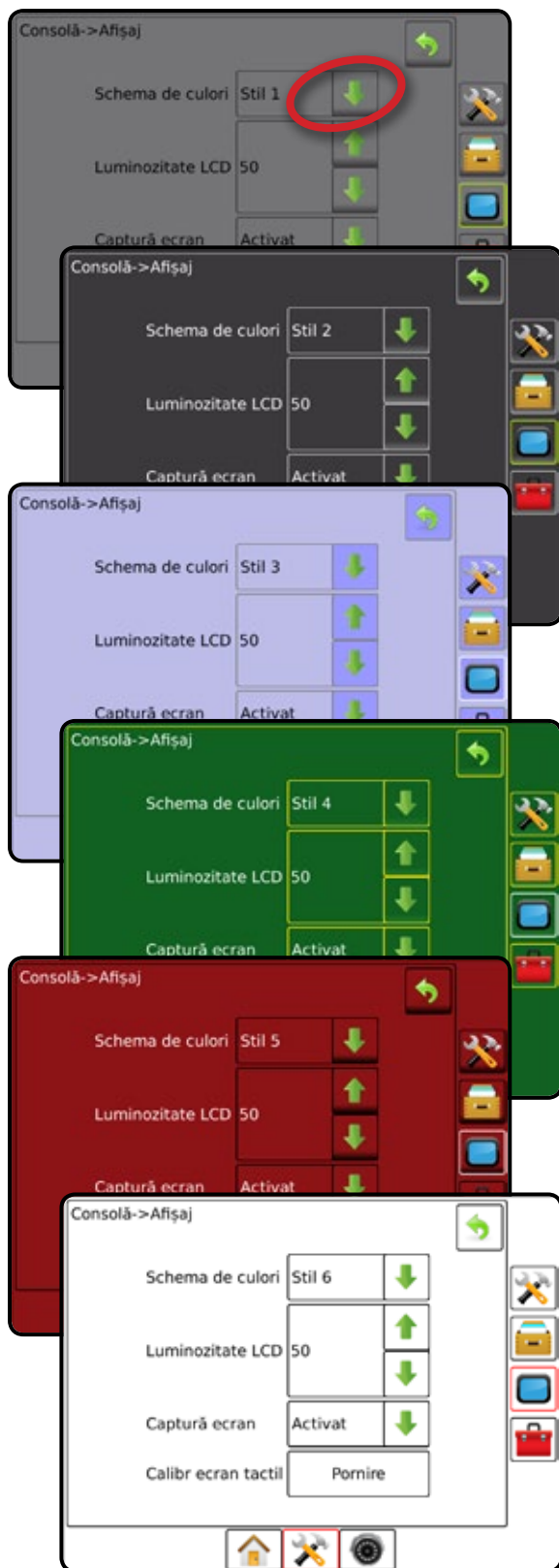
Figură 2-2: Exemple de opțiuni indisponibile



Culorile ecranului consolei

Consola este disponibilă în șase scheme de culori. Din fila inferioară de configurare unitate, apăsați fila laterală CONSOLĂ și intrați în opțiunile **Afișaj**. Apăsați pe săgeata JOS pentru a accesa opțiunile Schemei de culori în vederea selectării modului aferent culorii.

Figură 2-3: Scheme de culori

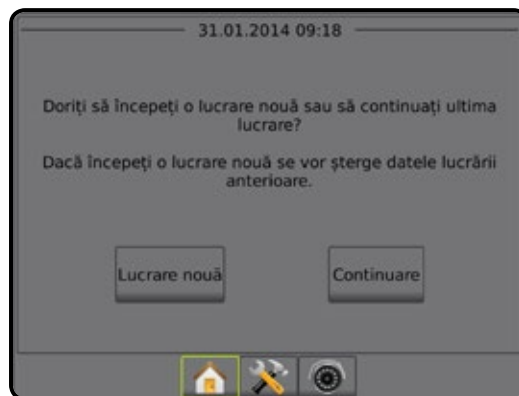


Mod simplu sau avansat

Pentru a comuta între modul simplu și modul avansat, consultați capitolul configurare, în Gestionare date – Opțiuni.

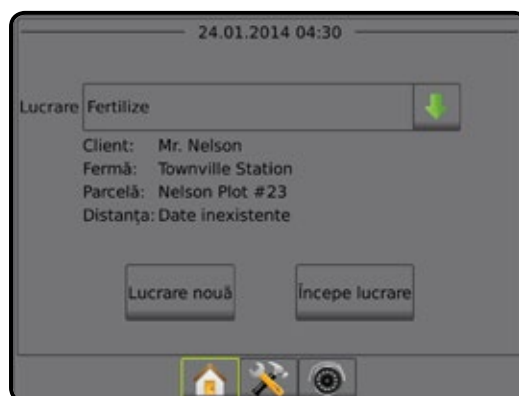
În modul simplu, este disponibilă o singură lucrare simultan. Pe ecranul pagină de pornire sunt afișate doar suprafața delimitată și suprafețele de acoperire. În Rapoarte se poate salva numai lucrarea curentă. Utilizarea cu Fieldware Link nu este disponibilă.

Figură 2-4: Ecranul pagină de pornire modul simplu



În modul avansat vor fi disponibile mai multe lucrări concomitent. Pe ecranul pagină de pornire sunt afișate: numele clientului, fermei, parcelei și lucrării; suprafețele delimitate și de acoperire; și distanța de la lucrarea selectată. Dintre aceste nume, doar numele lucrării poate fi introdus utilizând consola. Toate lucrările pot fi salvate în fișier de tip PDF, SHP sau KML în Date->Rapoarte. Cu Fieldware Link, un utilizator poate să introducă datele privind clientul, ferma și parcela, precum și să efectueze o copie sau să editeze lucrarea pentru refolosirea delimitărilor și ghidărilor. Informațiile legate de client, fermă și parcelă pot fi introduse doar utilizând Fieldware Link.

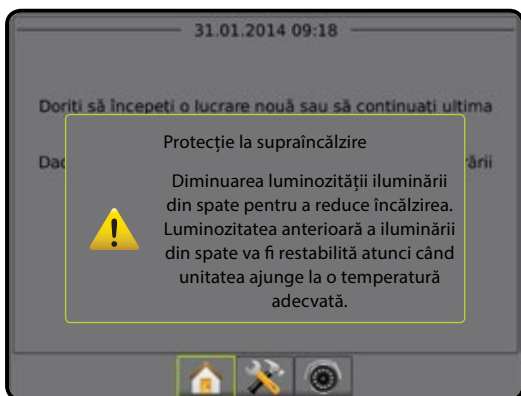
Figură 2-5: Ecranul pagină de pornire mod avansat



Avertismente și ferestre pop-up de informare

Un avertisment tip pop-up sau o fereastră de informare va fi afișată timp de aproximativ cinci (5) secunde. Pentru a închide fereastra de informare, atingeți ecranul oriunde.

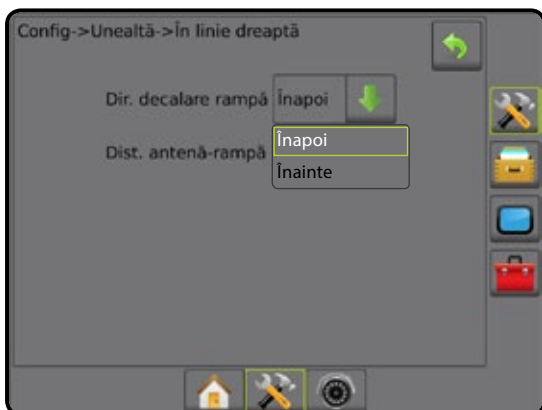
Figură 2-6: Ecrane de informare



Selecții din meniurile verticale

Apăsați pe săgeata JOS ↓ pentru a accesa opțiunile. Utilizați săgețile SUS/JOS ▲ sau bara de defilare dacă este necesar să defilați prin lista extinsă. Selectați opțiunea corespunzătoare. Pentru a închide lista fără a selecta o opțiune, atingeți ecranul oriunde în afara meniului vertical.

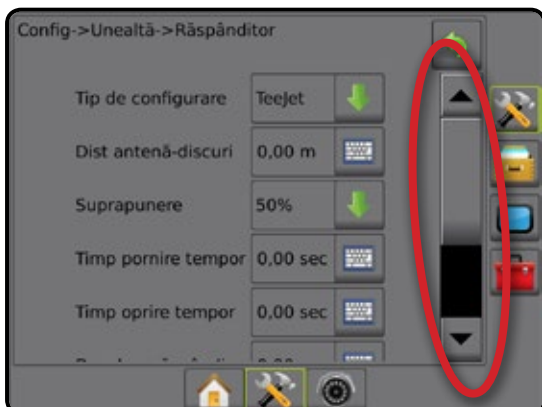
Figură 2-7: Exemplu de meniu vertical



Ecrane de defilare

Unele ecrane au mai multe informații sau opțiuni care sunt vizibile dincolo de ecranul curent. Utilizați săgețile SUS/JOS ▲ sau bara de defilare pentru a accesa opțiuni sau informații suplimentare care nu sunt momentan vizibile pe ecran.

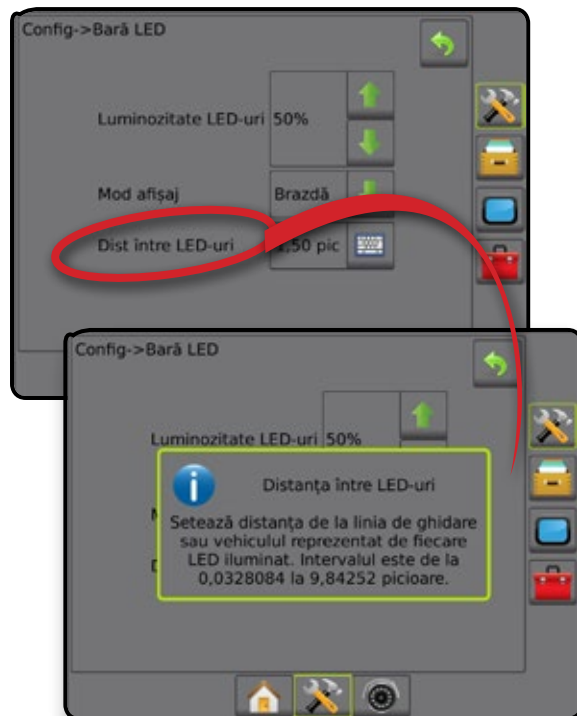
Figură 2-8: Exemplu de ecran de defilare



Informații privind opțiunea de configurare

Apăsați pictograma opțiunii sau numele opțiunii pentru orice element din meniu în vederea afișării unei definiții și a intervalului de valori ale elementului respectiv. Pentru a închide fereastra de informare, atingeți ecranul oriunde.

Figură 2-9: Exemplu de casetă de text de informare

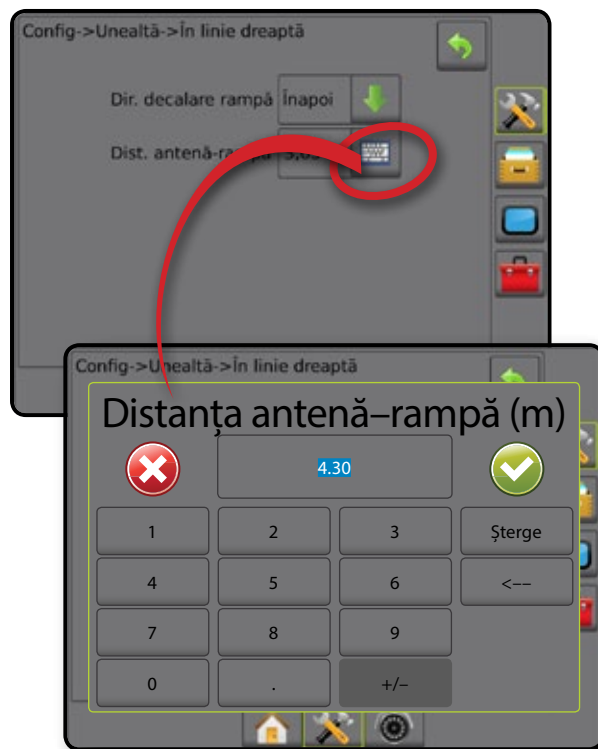


Ecran de intrare tastatură

Apăsați pe pictograma TASTATURĂ [Keyboard icon]. Folosiți tastatura numerică pentru a introduce o valoare.

Apăsați pe pictograma ACCEPTARE [Checkmark icon] pentru a salva setările sau pe pictograma ANULARE [Red X icon] pentru a ieși din tastatură fără a salva.

Figură 2-10: Exemplu de tastatură



OPȚIUNI MENU MOD CONFIGURARE UNITATE

🔧 Configurare (pagina 12)			
	Tip de vehicul	✗	
	Înălțime antenă GPS	✗	
	Tip de unealtă	✗	
	Disponere simetrică unealtă	✗	
Unealtă	- Distanță decalare unealtă	✗	
	- Direcție decalare unealtă	✗	
	Număr secțiuni unealtă	✗	
	Lățime ghidare	✗	
	Lățime de acoperire/lucru	✗	
	Alarmă suprafață acoperită	✓	
	Mod în linie dreaptă	Direcție decalare rampă	✗
		Distanța antenă-rampă	✗
		Suprapunere	✓
		Timpi pornire/oprire temporizator	✓
Mod răspânditor	Tip de configurare: TeeJet		
	• Distanța antenă-discuri	✗	
	• Suprapunere	✗	
	• Timpi pornire/oprire temporizator	✓	
	• Decalare de răspândire	✗	
	• Decalări secțiune	✗	
	• Lungime secțiuni	✗	
	Tip de configurare: OEM		
	• Distanța antenă-discuri	✗	
	• Distanța început/sfârșit	✗	
• Decalări început/sfârșit secțiune	✗		
Mod eşalonat	Direcția de decalare pentru secțiunea 1	✗	
	De la antenă la secțiunea 1	✗	
	Suprapunere	✓	
	Timpi pornire/oprire temporizator	✓	
Decalări secțiune	✗		
- Activat/dezactivat		✓	
Sistem automat direcție	Configurare supapă	Tip de supapă	✗
		Frecvența supapei	✗
		Ciclu minim de funcționare pe stânga/dreapta	✗
	Setări direcție	Reglaj grosier al direcției	✓
		Reglaj fin al direcției	✓
		Bandă moartă	✓
		Anticipare	✓
	- Test supapă		✗
	- Diagnosticare supapă		✗
	- Opțiuni	Senzorul volanului	✗
Senzor unghi direcție	Activare	✗	
	Calibrare senzor	✓	
	Calibrarea pe linie	✓	
Corecție înclinare	- Activat/dezactivat	✓	
	- Nivelul parcelei	✓	
Bară cu LED-uri	Luminozitate LED-uri	✓	
	- Mod afișaj	✓	
	Distanța între LED-uri	✓	
GPS	Tip GPS	✗	
	Port GPS	✗	
	- Informații privind starea GPS-ului	✓	
	Programare receptor PRN	✗	
Video	- Camere	✓	

🔧 Configurare (pagina 12)			
Senzori	- Presiune:	Presiune nominală maximă	✓
		Alarmă de presiune scăzută	✓
		Alarmă de presiune ridicată	✓
Monitor pentru dimensiunea picăturilor	- Activat/dezactivat		✓
	- Selectare duză		

📁 Gestionare date (pagina 20)			
Datele lucrării	- Transfer	Export	✗
		Import	✗
		Ștergere	✗
- Administrare	Nou	✗	
	Copiere	✗	
	Ștergere	✗	
Rapoarte	Salvează PDF	✗	
	Salvează KML	✗	
	Salvează SHP	✗	
	Salvează toate tipurile	✗	
Opțiuni	- Mod lucrare	✗	
- Transfer	Export	✓	
	Import	✓	
	Ștergere	✓	
Setări unitate	- Administrare	Nou	✓
		Copiere	✓
		Ștergere	✓
		Salvează	✓
		Încărcare	✗

📺 Setări consolă (pagina 26)			
Afișaj	-	Schema de culori pentru interfața utilizatorului	✗
		Luminozitate LCD	✓
		Captură ecran	✓
		Calibrare ecran	✓
Cultură	Unități	✓	
	- Limbă	✓	
Fus orar		✓	
	Volum audio	- Volum audio	✓
Mod demo	- Pornire	✓	
Despre	Informații despre sistem	✓	
	- Cod QR – link direct la manualul utilizatorului	Salvează informații sistem	✓

📁 Instrumente (pagina 29)			
Suplimente	-	Calculator	✓
		Convertor unități	✓

✓ Disponibil în timpul unei lucrări active

✗ Indisponibil în timpul unei lucrări active

CAPITOLUL 3 – LUCRĂRI / ECRANUL PAGINĂ DE PORNIRE

Odată finalizată secvența de pornire, ecranul pagină de pornire va apărea împreună cu opțiunea de începere a unei lucrări noi sau de continuare a unei lucrări existente.

Înainte de începerea sau continuarea unei lucrări, consola trebuie să aibă GPS.

Configurarea unității respective și a componentelor sale trebuie să fie finalizată înainte de a începe o lucrare.

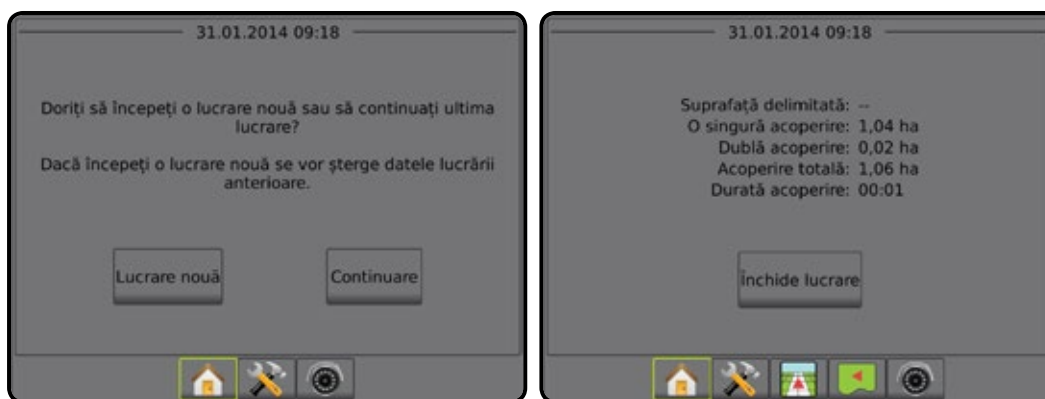
Odată ce o lucrare este activă, anumite opțiuni din configurare nu mai pot fi modificate. Consultați organigrama din meniul mod de configurare unitate, din capitolul introducere, pentru mai multe detalii.

Pentru a comuta între modul simplu și modul avansat, consultați capitolul configurare, în Gestionare date -> Opțiuni.

Modul simplu

În modul simplu, este disponibilă o singură lucrare simultan. Pe ecranul pagină de pornire sunt afișate doar suprafața delimitată, suprafețele de acoperire și durata de acoperire. În Rapoarte se poate salva numai lucrarea curentă. Utilizarea cu Fieldware Link nu este disponibilă.

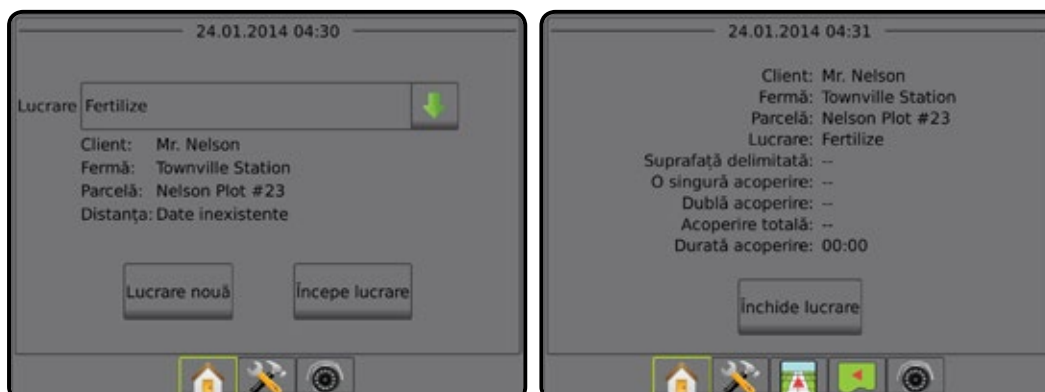
Figură 3-1: Ecranul pagină de pornire modul simplu



Modul avansat

În modul avansat vor fi disponibile mai multe lucrări concomitent. Pe ecranul pagină de pornire sunt afișate: numele clientului, fermei, parcelei și al lucrării; suprafețele delimitate și de acoperire; durata de acoperire și distanța de la lucrarea selectată. Dintre aceste nume, doar numele lucrării poate fi introdus utilizând consola. Toate lucrările pot fi salvate în fișier de tip PDF, SHP sau KML în Date->Rapoarte. Cu Fieldware Link, un utilizator poate să introducă datele privind clientul, ferma și parcela, precum și să efectueze o copie sau să editeze lucrarea pentru refolosirea delimitărilor și ghidărilor. Informațiile legate de client, fermă și parcelă pot fi introduse doar utilizând Fieldware Link.

Figură 3-2: Ecranul pagină de pornire mod avansat



MODUL SIMPLU

Odată finalizată secvența de pornire, ecranul pagină de pornire va apărea împreună cu opțiunea de începere a unei lucrări noi sau de continuare a unei lucrări existente.

Înainte de începerea sau continuarea unei lucrări, consola trebuie să aibă GPS.

Lucrare nouă

Dacă începeți o lucrare nouă se vor șterge datele lucrării anterioare.


Pentru a începe o lucrare nouă:

1. În ecranul Pagină de pornire , apăsați **Lucrare nouă**.
Consola va face un salt la Vedere din vehicul.

Continuare lucrare



Butonul Continuare lucrare nu este disponibil atunci când lucrarea curentă este la mai mult de două (2) zone UTM distanță.

Pentru a continua lucrarea curentă:

1. În ecranul Pagină de pornire , apăsați **Continuare**.
Consola va face un salt la Vedere din vehicul și va începe să furnizeze informații de navigare.

Închide lucrare

Pentru a închide o lucrare:

1. În ecranul Pagină de pornire , apăsați **Închide lucrare**.
- Pentru a crea un raport al lucrării atunci când închideți o lucrare:
1. Introduceți un stick USB în portul USB al consolei.
 2. În ecranul Pagină de pornire , apăsați **Închide lucrare**.
 3. Selectați:
 - ▶ Da – pentru a crea un raport al ultimei lucrări
 - ▶ Nu – pentru a reveni la ecranul Pagină de pornire fără a salva

MODUL AVANSAT


Odată finalizată secvența de pornire, ecranul pagină de pornire va apărea împreună cu opțiunea de începere a unei lucrări noi sau de continuare a unei lucrări existente.

Înainte de începerea sau continuarea unei lucrări, consola trebuie să aibă GPS.

Lucrare nouă

Dacă începeți o lucrare nouă se vor șterge datele lucrării anterioare.

Pentru a începe o lucrare nouă:

1. În ecranul Pagină de pornire , apăsați **Lucrare nouă**.
2. Apăsați:
 - ▶ Da – pentru a genera automat un nume
 - ▶ Nu – pentru a introduce un nume folosind tastatura de pe ecran

Informațiile legate de client, fermă și parcelă sunt introduse utilizând Fieldware Link.



Consola va face un salt la Vedere din vehicul.

Începe lucrare

Consola Matrix Pro este programată cu un instrument de căutare parcelă pentru a ajuta utilizatorul să găsească lucrarea cea mai apropiată de locația vehiculului. Având GPS-ul achiziționat, lista verticală de lucrări va fi actualizată din zece în zece secunde. În timpul acestei actualizări, lista de lucrări este sortată în funcție de distanță și cele mai apropiate două lucrări sunt afișate în capul listei. Celelalte lucrări sunt afișate sub acestea.

Butonul Începe lucrare nu este disponibil și distanța va indica Zonă fără semnal când lucrarea curentă este la mai mult de două (2) zone UTM distanță. Distanța va indica Date inexistente atunci când lucrarea curentă nu are informații înregistrate.

Pentru a continua lucrarea curentă:

1. În ecranul Pagină de pornire , apăsați săgeată JOS  pentru a accesa lista de lucrări salvate în consolă.
2. Selectați numele lucrării care urmează a fi începute/continuate.
3. Apăsați **Începe lucrare**.


Consola va face un salt la Vedere din vehicul și va începe să furnizeze informații de navigare.

Închide lucrare

Pentru a închide o lucrare:

1. În ecranul Pagină de pornire , apăsați **Închide lucrare**.



Pentru a crea un raport al lucrării atunci când închideți o lucrare:

1. Introduceți un stick USB în portul USB al consolei.
2. În ecranul Pagină de pornire , apăsați **Închide lucrare**.
3. Selectați:
 - ▶ Da – pentru a crea un raport al ultimei lucrări
 - ▶ Nu – pentru a reveni la ecranul Pagină de pornire fără a salva


CAPITOLUL 4 – VEDERE VIDEO ECRAN COMPLET

RealView vedere video ecran complet permite afișarea intrărilor video în timp real. Vizualizare transmisie(i) video și configurare camere video fără semnal GPS. Opțiunile pentru ghidare RealView (Vedere reală) nu sunt disponibile în acest ecran.

Dacă sistemul are un Modul de selectare video (VSM) instalat, sunt disponibile două (2) opțiuni video:

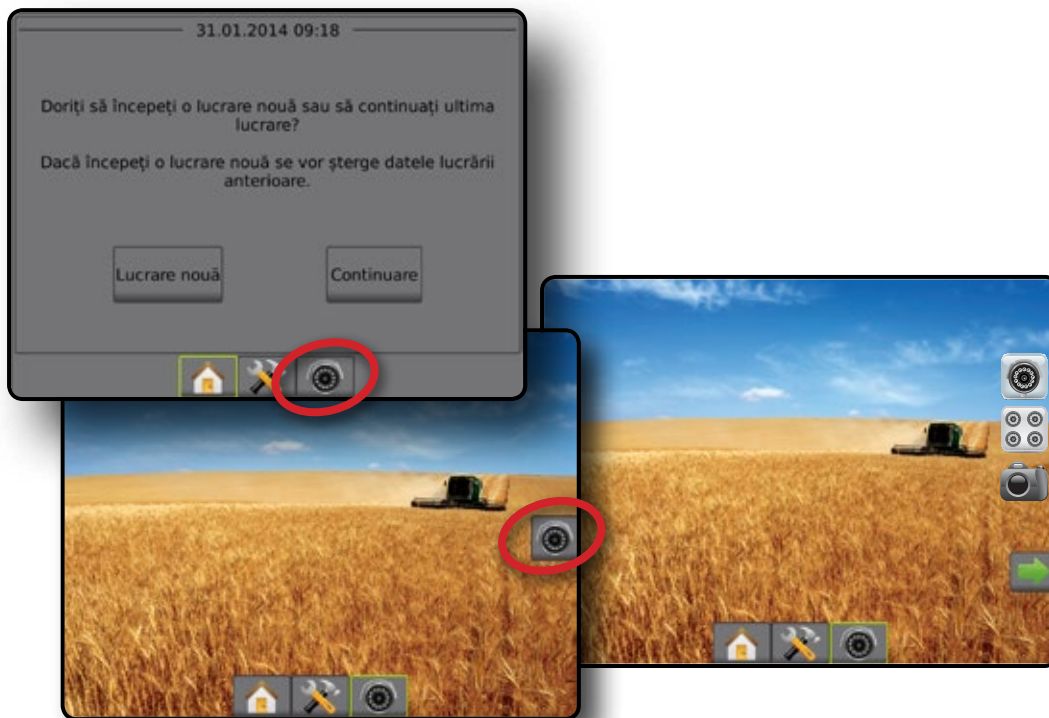
- ▶ Vedere o singură cameră  – poate fi selectată unul (1) cameră din cele opt (8) camere pentru a schimba vederea intrării video.
- ▶ Vedere divizată camere  – unul (1) din două (2) seturi de intrări ale celor patru (4) camere (A/B/C/D sau E/F/G/H) poate fi selectat pentru a împărți ecranul în patru transmisii video distincte.

De asemenea este disponibil:

- ▶ Imagine instantanee cu camera RealView  – salvează o fotografie a vederii curente de pe ecran pe un stick USB

1. Apăsați fila inferioară CAMERA REALVIEW VEDERE VIDEO ECRAN COMPLET .

Figură 4-1: Cameră RealView vedere video ecran complet



CAPITOLUL 5 – CONFIGURARE SISTEM

Configurarea sistemului este utilizată pentru a configura consola, unitatea și uneltele sale. Patru file laterale accesează opțiunile pentru Configurare unitate/unealtă, Gestionare date, Setări consolă și Instrumente

PREZENTARE DE ANSAMBLU

Patru file laterale accesează opțiunile de configurare pentru:

Configurare unitate/unealtă

- Unealtă (în linie dreaptă, răspânditor, eșalonat)
- Bară cu LED-uri
- Sistem automat direcție (configurare supapă, setări direcție, test supapă, diagnosticare supapă, senzor volan, senzor unghi direcție)
- Corecție înclinare
- GPS
- Configurare video
- Senzori (monitor presiune)
- Monitor pentru dimensiunea picăturilor



Gestionare date

- Date lucrare (transfer, gestionare)
- Rapoarte
- Opțiuni: Mod lucrare
- Setări unitate (transfer, gestionare)



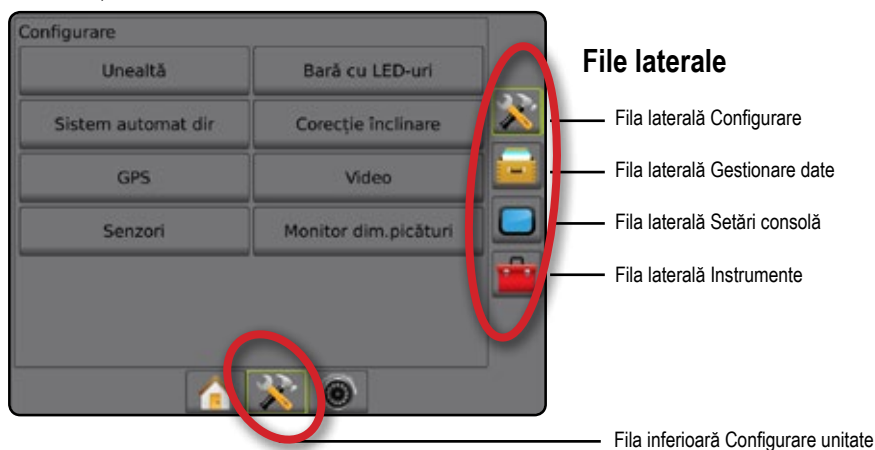
Setări consolă

- Afișaj
- Cultural
- Volum audio
- Mod demo
- Despre informațiile sistemului



Instrumente (calculator, convertor unități de măsură)

Figură 5-1: Opțiuni de configurare



Opțiuni indisponibile atunci când lucrarea este activă

Când o lucrare este activă, anumite opțiuni de configurare sunt indisponibile. Consultați organigrama din meniul mod de configurare unitate pentru indicații privind opțiunile care nu sunt accesibile.



Figură 5-2: Exemple de opțiuni indisponibile



CONFIGURARE

Configurarea este utilizată pentru a configura Unealtă, Bară cu LED-uri, Sistem automat direcție, Corecție înclinare, GPS, Video, Senzorii și Monitor dimensiune picături.

NOTĂ: Disponibilitatea caracteristicilor va varia în funcție de dispozitivele disponibile în sistemul Matrix Pro GS.

1. Apăsați pe fila inferioară CONFIGURARE .
2. Apăsați pe fila laterală CONFIGURARE .
3. Selectați dintre:

► Unealtă – folosită pentru a stabili tipul de vehicul, înălțimea antenei GPS, tipul de unealtă, dispunerea simetrică a uneltei, distanța/direcția de decalare a unității, numărul de secțiuni ale uneltei, lățimea de ghidare, lățimea de acoperire/lucru și timpii de alarmă pe zonă acoperită.

- În modul linie dreaptă – direcție decalare rampă, distanța de la antenă la rampă, procentaj suprapunere, timp pornire temporizator unealtă și timp oprire temporizator unealtă

- În modul răspânditor: TeeJet – distanța de la antenă la discuri, procentaj suprapunere, timp pornire temporizator unealtă, timp oprire temporizator unealtă, decalare de răspândire, distanțe de decalare pe secțiuni și lungimi secțiune

- În modul răspânditor: OEM – distanța de la antenă la discuri, distanța de pornire, distanța de oprire, decalări la începutul secțiunii și decalări la sfârșitul secțiunii

- În modul eşalonat – direcție decalare secțiunea 1, distanța de la antenă la secțiunea 1, procentaj suprapunere, timp pornire temporizator unealtă, timp oprire temporizator unealtă și decalări secțiune

- Bară cu LED-uri – utilizată pentru a stabili luminozitatea LED-urilor, modul de afișaj și distanța între LED-uri
- Sistem automat direcție – utilizată pentru a activa/dezactiva sistemul automat/asistat direcție, precum și pentru a stabili setările de configurare a supapei, setările direcției și setările senzorului pentru unghi direcție; și efectuează testele supapei sau diagnosticarea supapei

- Corecție înclinare – utilizată pentru a activa/dezactiva și calibra modulul giroscopic de înclinare, care permite corecția înclinării cu aplicare pe teren deluros sau în pantă

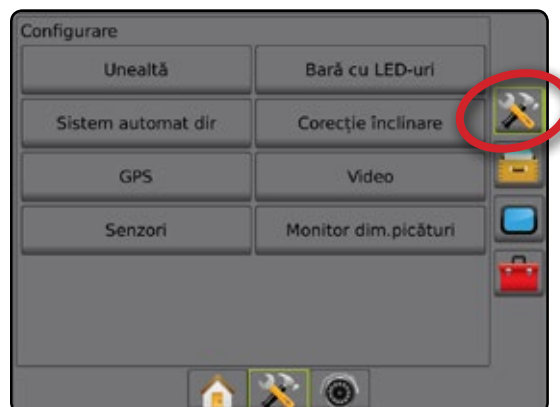
- GPS – utilizat pentru a stabili tipul de GPS, portul GPS și PRN, precum și pentru a vizualiza informații legate de starea GPS-ului

- Video – utilizat pentru configurarea camerelor individuale

- Senzor – utilizat pentru stabilirea setărilor senzorului de presiune

- Monitor dimensiune picături – utilizat pentru activarea/dezactivarea și configurarea duzelor presetate și curente

Figură 5-3: Opțiuni de configurare



Unealtă

Configurarea uneltei este utilizată cu scopul de a stabili diversele setări asociate cu modul în linie dreaptă, modul răspânditor sau modul eşalonat. Pentru instrucțiuni detaliate privind configurarea, consultați capitolul Unealtă din acest manual.

Setările vor varia în funcție de prezența unui SmartCable sau a unui modul acționare secțiune (SDM).

Tip de unealtă

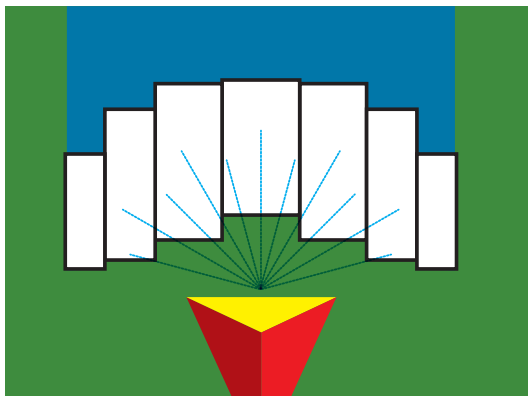
Tipul de unealtă selectează tipul de tipar de acoperire care reprezintă cel mai bine sistemul dumneavoastră.

- În modul linie dreaptă – secțiunile rampei nu au lungime și sunt în linie, la o distanță fixă de antenă.
- În modul răspânditor – o linie virtuală este creată în linie cu discurile de livrare de unde secțiunea sau secțiunile de acoperire pot varia în lungime și pot fi la distanțe diferite față de linie
- În modul eşalonat – o linie virtuală este creată în linie cu Secțiunea 1 de unde secțiunea sau secțiunile de acoperire nu au lungime și se pot afla la diferite distanțe față de antenă

Figură 5-4: Tip de unealtă – În linie dreaptă



Figură 5-5: Tip de unealtă – Răspânditor





Figură 5-6: Tip de unealtă – Eşalonat



Configurare o singură secțiune

Configurare o singură secțiune este folosită în absența unui SmartCable sau a unui modul acționare secțiune (SDM). Întreaga rampă sau zonă de livrare este considerată a fi o singură secțiune.

NOTĂ: Dacă există un SmartCable sau un modul acționare secțiune (SDM), consultați Configurare SmartCable sau modul acționare secțiune pentru a vedea pașii de configurare.

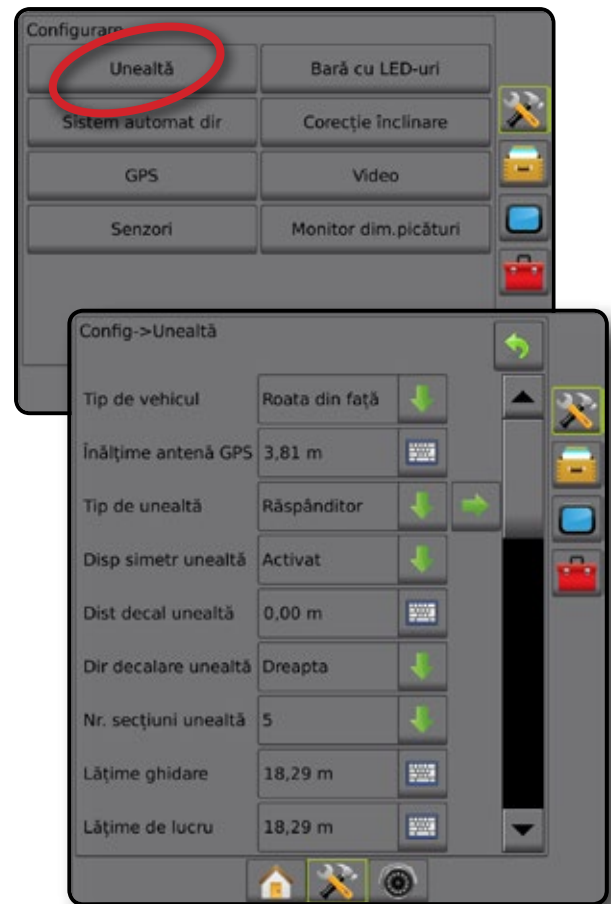
1. Apăsați pe fila laterală CONFIGURARE .
2. Apăsați **Unealtă**.
3. Selectați dintre:
 - ▶ Tip de vehicul – utilizat pentru a selecta tipul de vehicul cel mai apropiat de unitatea dumneavoastră.
 - ▶ Înălțime antenă GPS – utilizată pentru a măsura înălțimea antenei de la sol
 - ▶ Tip de unealtă – utilizat în vederea selectării dispunerii secțiunilor pentru localizarea produsului de acoperire.
 - ▶ Distanță decalare unealtă – utilizată pentru a introduce distanța de la linia mediană a unității la centrul uneltei
 - ▶ Direcție decalare unealtă – direcția de la linia mediană a unității la centrul uneltei stând cu fața către direcția înainte a unității
 - ▶ Lățime ghidare – utilizată pentru a introduce distanța între liniile de ghidare
 - ▶ Lățimea de acoperire [Tip unealtă în linie dreaptă] – utilizată pentru a introduce lățimea totală a uneltei
 - ▶ Lățimea de lucru [Tip unealtă răspânditor] – utilizată pentru a introduce lățimea totală a uneltei
 - ▶ Alarmă zonă acoperită – utilizată pentru a stabili o alertă care să semnalizeze ieșirea sau intrarea într-o zonă acoperită
4. Apăsați săgeata PAGINA URMĂTOARE  pentru a configura opțiunile pentru tipul specific de unealtă selectată.

Figură 5-7: Unealtă



- ▶ Distanță decalare unealtă – utilizată pentru a introduce distanța de la linia mediană a unității la centrul unelei
 - ▶ Direcție decalare unealtă – direcția de la linia mediană a unității la centrul unelei stând cu fața către direcția înainte a unității
 - ▶ Număr secțiuni unealtă – utilizat pentru a selecta numărul de secțiuni ale unelei
 - ▶ Lățime ghidare – utilizată pentru a introduce distanța între liniile de ghidare
 - ▶ Lățimea de acoperire [tip unealtă în linie dreaptă sau tip unealtă eșalonat] – utilizată pentru a introduce lățimea totală a tuturor secțiunilor unelei
 - ▶ Lățimea de lucru [Tip unealtă răspânditor] – utilizată pentru a introduce lățimea totală a tuturor secțiunilor unelei
4. Apăsați săgeata PAGINA URMĂTOARE ➡ pentru a configura opțiunile pentru tipul specific de unealtă selectată.

Figură 5-8: Unealtă



Configurare SmartCable sau modul acționare secțiune




Configurare SmartCable sau modul acționare secțiune este folosită în cazul prezenței unui SmartCable sau a unui modul acționare secțiune (SDM) în sistem. Rampa sau zona de livrare poate fi introdusă ca având până la 15 secțiuni. Fiecare secțiune poate varia în lățime, iar în modul răspânditor poate varia în lungime. Opțiunile suplimentare disponibile cu un SDM includ suprapunere acoperire, temporizare acoperire și modul eșalonat.

NOTĂ: Dacă nu există un SmartCable sau un modul acționare secțiune (SDM), consultați Configurare o singură secțiune pentru a vedea pașii de configurare.

1. Apăsați pe fila laterală CONFIGURARE 🛠️.
2. Apăsați **Unealtă**.
3. Selectați dintre:
 - ▶ Tip de vehicul – utilizat pentru a selecta tipul de vehicul cel mai apropiat de unitatea dumneavoastră.
 - ▶ Înălțime antenă GPS – utilizată pentru a măsura înălțimea antenei de la sol
 - ▶ Tip de unealtă – utilizat în vederea selectării dispunerii secțiunilor pentru localizarea produsului de acoperire.
 - ▶ Dispunere simetrică unealtă – folosită pentru a stabili dacă secțiunile sunt împerecheate și, prin urmare, au aceleași valori de lățime, decalare și lungime

Bară cu LED-uri

Configurarea barei cu LED-uri este utilizată pentru a configura luminozitatea LED-urilor, modul de afișaj și distanța între LED-uri.

1. Apăsați pe fila laterală CONFIGURARE .
2. Apăsați **Bară cu LED-uri**.
3. Selectați dintre:
 - ▶ Luminozitate LED-uri – utilizată pentru a regla luminozitatea LED-urilor
 - ▶ Mod de afișaj – utilizată pentru a stabili dacă bara cu LED-uri reprezintă brazda sau vehiculul. Când este setat pe brazdă, LED-urile reprezintă localizarea liniei de ghidare și LED-ul în mișcare reprezintă vehiculul. Când este setat pe vehicul, LED-ul central reprezintă localizarea vehiculului și LED-ul în mișcare reprezintă linia de ghidare.
 - ▶ Distanța între LED-uri – utilizată pentru a seta distanța pe care o reprezintă fiecare LED iluminat față de linia de ghidare sau vehicul
4. Apăsați pe săgeata REVENIRE  sau pe fila laterală CONFIGURARE  pentru a reveni la ecranul principal de Configurare.

Figură 5-9: Bară cu LED-uri






Sistem automat direcție

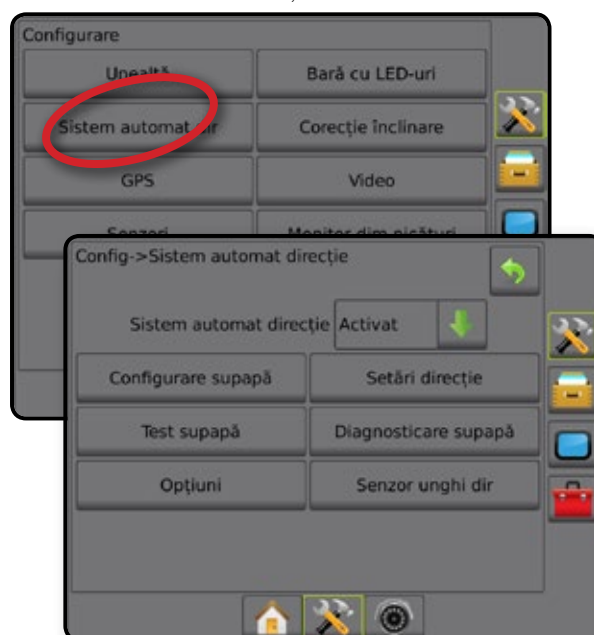
Opțiunile de direcție automată/asistată vor fi disponibile în prezența unui modul comandă direcție (SCM). Pentru instrucțiuni detaliate privind configurarea, consultați manualul dedicat de instalare a sistemului automat/asistat direcție.

NOTĂ: Este posibil să vi se solicite o actualizare a software-ului SCM atunci când actualizați la un sistem Matrix Pro GS de la un sistem anterior Matrix. Pentru a vedea informațiile despre versiune software, consultați Consolă->Ecran Despre.

Sistem automat direcție este utilizat pentru a activa/dezactiva sistemul automat/asistat direcție și a configura supapa, setările direcției, testul supapei, diagnosticarea supapei și senzorul unghiului de direcție.

1. Apăsați pe fila laterală CONFIGURARE .
2. Apăsați **Sistem automat dir**.
3. Selectați dacă sistemul automat/asistat direcție este activat sau dezactivat.
4. Când este activat, selectați dintre:
 - ▶ Configurare supapă – utilizată pentru configurarea tipului de supapă, frecvența supapei, ciclul minim de funcționare pe stânga/dreapta și ciclul maxim de funcționare
 - ▶ Setări direcție – utilizată pentru a stabili reglajul grosier al direcției, reglajul fin al direcției, banda moartă și anticiparea
 - ▶ Test supapă – utilizat pentru a verifica dacă direcția este direcționată corect
 - ▶ Diagnosticare supapă – utilizată pentru a verifica dacă supapele sunt corect conectate
 - ▶ Opțiuni: Senzor volan – utilizat pentru a selecta dacă senzorul de debreiere direcție este magnetic sau senzor pe bază de presiune
 - ▶ Senzor unghi direcție – utilizat pentru a stabili și calibra senzorul unghi direcție (SAS) ca senzor primar de reacție pentru sistemul automat de direcție.
5. Apăsați pe săgeata REVENIRE  sau pe fila laterală CONFIGURARE  pentru a reveni la ecranul principal de Configurare.

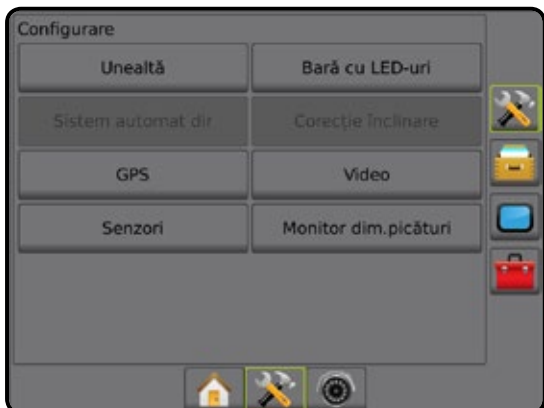
Figură 5-10: Sistem automat direcție



Sistem automat/asistat direcție indisponibil

Dacă nu este instalat un sistem automat direcție, opțiunile de configurare nu vor fi disponibile.

Figură 5-11: Sistem automat/asistat direcție nedetectat



Corecție înclinare

Atunci când există un modul comandă direcție (SCM) sau un modul giroscopic pentru înclinare (TGM), opțiunile corecției înclinării vor fi disponibile. Pentru instrucțiuni detaliate privind configurarea, consultați manualul dedicat de instalare a sistemului automat/asistat direcție sau buletinul informativ privind configurarea înclinării.

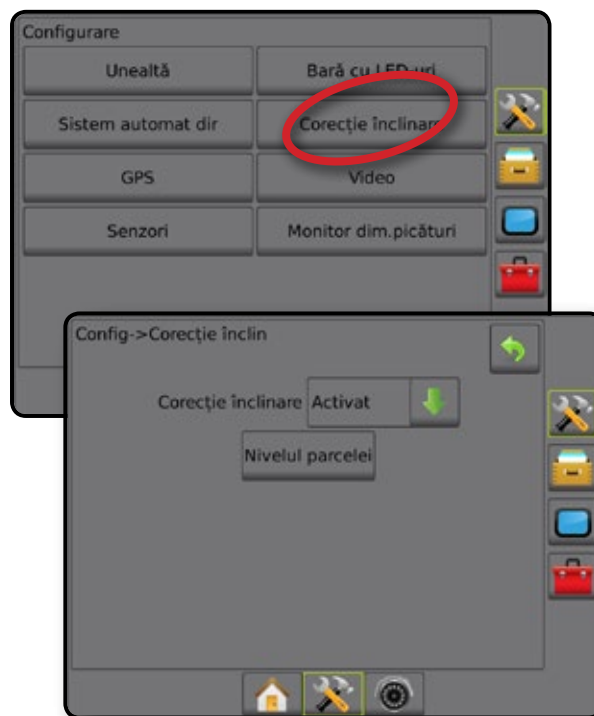
Funcția de corecție a înclinării corectează semnalul GPS pentru a compensa erorile generate de poziția GPS-ului atunci când se operează pe un teren înclinat.

1. Apăsați pe fila laterală CONFIGURARE
2. Apăsați **Corecție înclinare**.
3. Selectați dacă corecția înclinării este activată sau dezactivată.
4. Când este activată, selectați **Nivelul parcelei** pentru a calibra corecția înclinării
5. Apăsați pe săgeata REVENIRE sau pe fila laterală CONFIGURARE pentru a reveni la ecranul principal de Configurare.

NOTĂ: Dacă se utilizează FieldPilot sau UniPilot, un modul giroscopic de înclinare este încorporat în sistem.

NOTĂ: Înălțimea antenei trebuie introdusă înainte de calibrarea înclinării.

Figură 5-12: Corecție înclinare



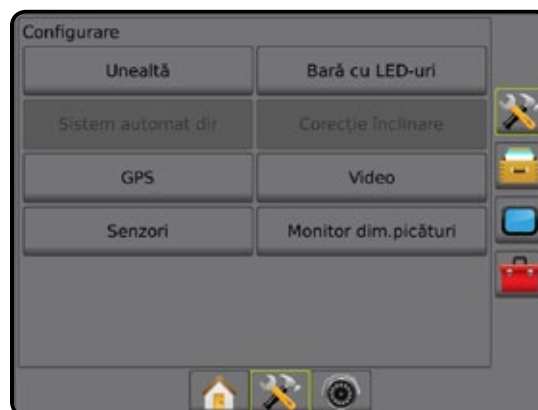
Nivelul parcelei indisponibil

Dacă vehiculul este în mișcare, opțiunea nivelul parcelei nu va fi disponibilă. Vehiculul trebuie să fie oprit cel puțin 10 secunde pentru a începe calibrarea corecției înclinării.

Corecție înclinare indisponibilă

Dacă un TGM sau un SCM nu este conectat, opțiunile de configurare nu vor fi disponibile.




Figură 5-13: Corecție înclinare nu este detectată



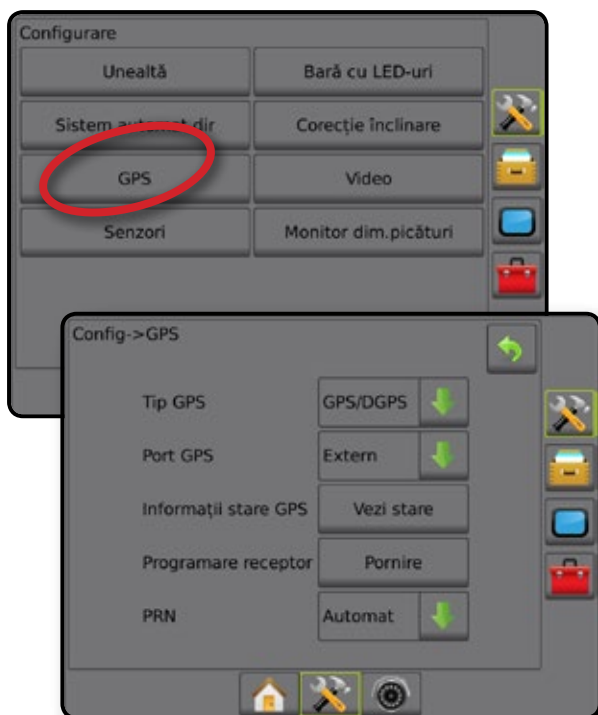
GPS

GPS este utilizat pentru a configura tipul de GPS, portul GPS și PRN, precum și pentru a vizualiza informații legate de starea GPS-ului. Pentru instrucțiuni detaliate privind configurarea, consultați capitolul GPS din acest manual.

NOTĂ: Aceste setări sunt necesare pentru operarea sistemului automat/asistat direcție și a senzorului de înclinare, precum și pentru operarea corectă a uneltei.

1. Apăsați pe fila laterală CONFIGURARE .
2. Apăsați **GPS**.
3. Selectați dintre:
 - ▶ Tip GPS – selectați transmisii sursă GPS
 - ▶ Port GPS – setează portul de comunicare (D)GPS
 - ▶ Informații privind starea GPS – afișează informații privind GGAVTG (valori nominale), număr de sateliți, HDOP, PRN, calitatea GGA, receptor GPS, versiune receptor și zona UTM
 - ▶ Programare receptor – permite programarea directă a receptorului GPS printr-o interfață în linie de comandă
 - ▶ PRN – selectează SBAS PRN care va furniza date diferențiale de corecție GNSS. Setat la **Automat** pentru selectare automată PRN.
 - ▶ PRN alternativ – când PRN nu este automat, un al doilea SBAS PRN alternativ va furniza un pachet secundar de date diferențiale de corecție GNSS.
4. Apăsați pe săgeata REVENIRE  sau pe fila laterală CONFIGURARE  pentru a reveni la ecranul principal de Configurare.

Figură 5-14: GPS






PRN nu este arătat

Când tipul de GPS este setat la "GPS+GLONASS", opțiunile PRN nu sunt disponibile, nici nu sunt arătate pe ecran.

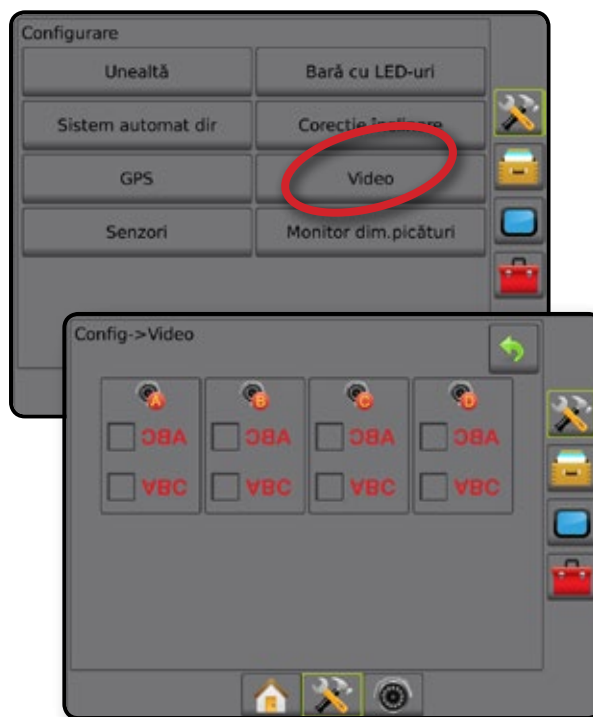
Video

Configurarea video este utilizată pentru a configura o singură cameră conectată direct sau camere individuale, în timp ce se utilizează un modul de selectare video (VSM) cu opt (8) sau patru (4) canale. Se pot configura până la 8 camere dacă este instalat un VSM.

1. Apăsați pe fila laterală CONFIGURARE .
2. Apăsați **Video**.
3. Selectați caseta(casetele) de selecție corespunzătoare:
 - ▶ Invers – **0BA**
 - ▶ Răsturnat – **VBC**

Pentru vedere video normală **ABC** debifați toate casetele de selecție.
4. Apăsați pe săgeata REVENIRE  sau pe fila laterală CONFIGURARE  pentru a reveni la ecranul principal de Configurare.

Figură 5-15: Video cu VSM cu 4 canale



Configurare video indisponibilă


Dacă nu este conectată o cameră sau un VSM, opțiunile de configurare nu vor fi disponibile.

Figură 5-16: Video indisponibil



Senzori

Atunci când un senzor este prezent în sistem, opțiunile de setare și de configurare a senzorului vor fi disponibile.

1. Apăsați pe fila laterală CONFIGURARE .
2. Apăsați **Senzori**.

Figură 5-17: Senzori



Kit-ul de interfață senzor de presiune este recunoscut de CAN bus ca un modul de intrare/ieșire (IOM)

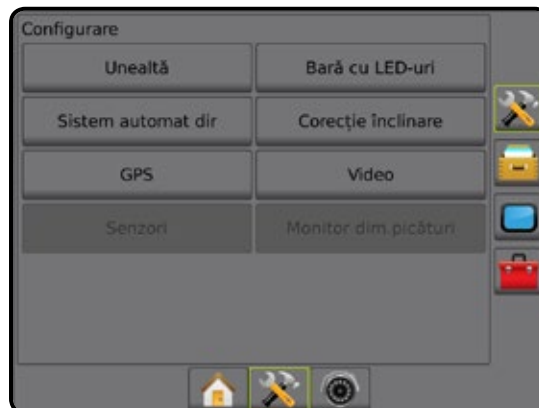
Figură 5-18: Modul de intrare/ieșire



Senzori indisponibili

În cazul în care un kit de interfață senzor de presiune nu este instalat, opțiunile de configurare nu vor fi disponibile.




Figură 5-19: Kit-ul de interfață senzor de presiune nu este detectat



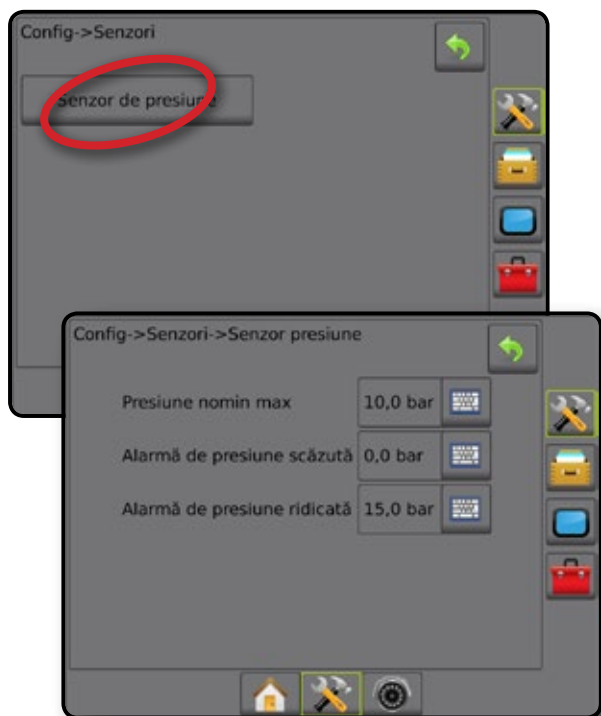
Senzor de presiune

Când un kit de interfață senzor de presiune este prezent, opțiunile senzorului de presiune sunt folosite pentru a introduce valorile maxime de presiune date de producătorul senzorului și pentru a seta alarmele de presiune înaltă și joasă stabilite de utilizator.

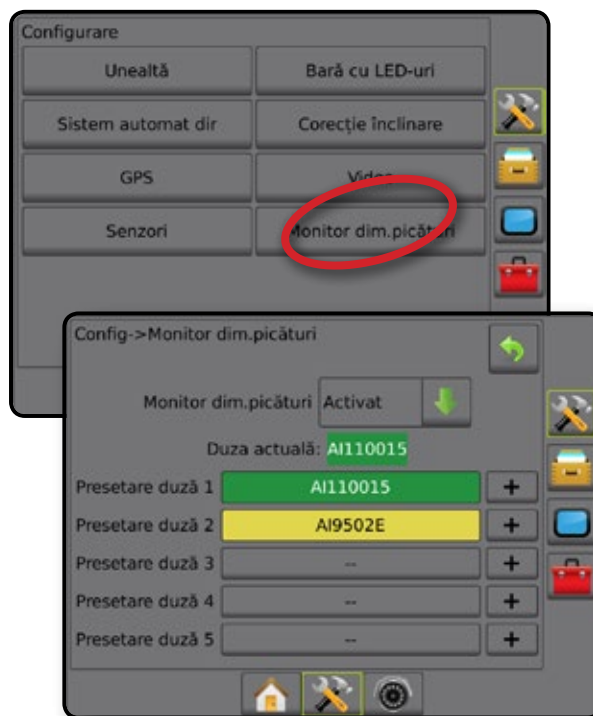
NOTĂ: În cazul în care este utilizat un kit de interfață senzor de presiune, monitorul pentru dimensiunea picăturii va fi disponibil.

1. Apăsați pe fila laterală CONFIGURARE .
2. Apăsați **Senzori**.
3. Apăsați **Senzor de presiune**.
4. Selectați dintre:
 - ▶ Presiune nominală maximă – utilizată pentru a stabili valoarea nominală a presiunii maxime a senzorului de presiune conform recomandărilor producătorului
 - ▶ Alarmă de presiune scăzută – utilizată pentru a introduce punctul de presiune joasă stabilit de utilizator la care va suna alarma
 - ▶ Alarmă de presiune ridicată – utilizată pentru a introduce punctul de presiune înaltă stabilit de utilizator la care va suna alarma
5. Apăsați pe săgeata REVENIRE  sau pe fila laterală CONFIGURARE  pentru a reveni la ecranul principal de Configurare.

Figură 5-20: Senzor de presiune






Figură 5-21: Monitor pentru dimensiunea picăturilor



Monitor pentru dimensiunea picăturilor

Când un kit de interfață senzor de presiune este prezent, monitorul pentru dimensiunea picăturilor este utilizat pentru a activa/dezactiva monitorul pentru dimensiunea picăturilor (DSM), pentru a preseta până la cinci (5) duze și selecta duza curentă.

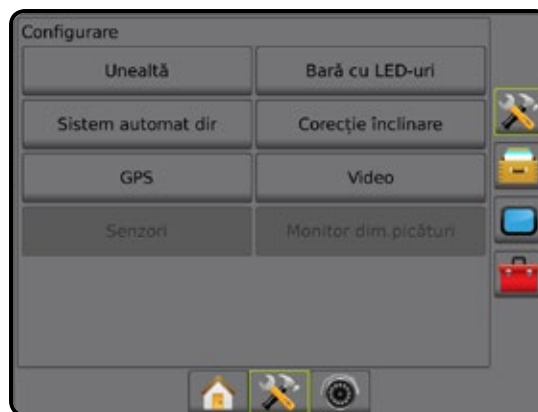
Pentru instrucțiuni detaliate privind configurarea, consultați capitolul monitor pentru dimensiunea picăturilor din acest manual.

1. Apăsați pe fila laterală CONFIGURARE .
2. Apăsați **Monitor dim. picături**.
3. Selectați dacă monitorul pentru dimensiunea picăturilor este activat sau dezactivat.
4. Când este activat, selectați dintre:
 - ▶ Presetări duză – selectează până la cinci (5) duze pentru accesare rapidă
 - ▶ Duza actuală – selectează duza curentă pentru determinarea infomațiilor legate de dimensiunea picăturii
5. Apăsați pe săgeata REVENIRE  sau pe fila laterală CONFIGURARE  pentru a reveni la ecranul principal de Configurare.

Monitor pentru dimensiunea picăturilor indisponibil



În cazul în care un kit de interfață senzor de presiune nu este instalat, opțiunile de configurare nu vor fi disponibile.

Figură 5-22: Kit-ul de interfață senzor de presiune nu este detectat

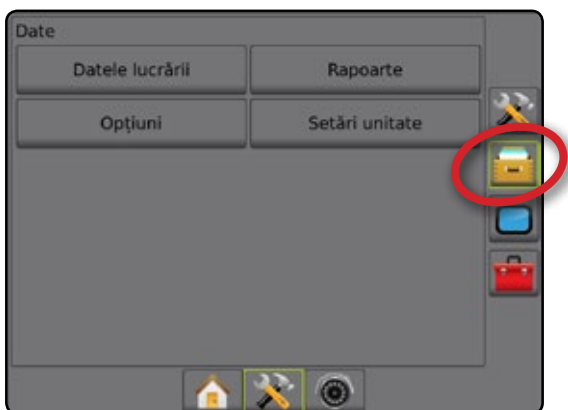


GESTIONARE DATE

Gestionarea datelor permite transferul și gestionarea datelor lucrării; raportarea datelor lucrării; schimbarea modului lucrării, precum și transferul și gestionarea setărilor unității.

1. Apăsați pe fila inferioară CONFIGURARE UNITATE .
2. Apăsați pe fila laterală GESTIONARE DATE .
3. Selectați dintre:
 - ▶ Datele lucrării – în modul avansat, este utilizată pentru a transfera informații despre lucrare (ștergere, import, export) și pentru a gestiona informații despre lucrare (creare lucrare nouă, ștergere lucrare sau copierea datelor liniei de ghidare, datelor de delimitare și/sau datelor de acoperire ale unei lucrări într-o lucrare nouă)
 - ▶ Rapoarte – utilizat pentru a crea rapoartele lucrării și a le salva pe un stick USB
 - ▶ Opțiuni – utilizat pentru a selecta modul simplu lucrare sau modul avansat lucrare
 - ▶ Setări unitate – utilizat pentru a transfera setările unității (ștergere, import, export) și pentru a gestiona setările unității (crearea unei setări noi a unității, copierea unei setări a unității, a unei setări de ștergere a unității, salvarea setării curente a unității în fișierul selectat sau încărcarea setării unității din fișierul selectat)

Figură 5-23: Opțiuni de gestionare a datelor




Datele lucrării

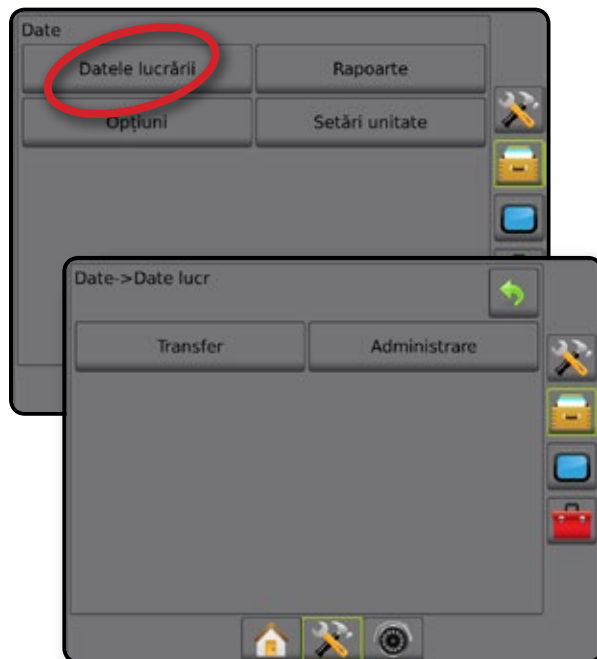
În modul avansat, opțiunile privind datele lucrării sunt utilizate pentru a transfera informații despre lucrare (ștergere, import, export) și pentru a gestiona informații despre lucrare (creare lucrare nouă, ștergere lucrare sau copierea datelor liniei de ghidare, datelor de delimitare și/sau datelor de acoperire ale unei lucrări într-o lucrare nouă).

Datele lucrării includ:

- Nume lucrare
- Nume client, fermă și parcelă
- Delimitare
- Zonă de acoperire
- Linii de ghidare

1. Apăsați pe fila laterală GESTIONARE DATE .
2. Apăsați **Datele lucrării**.

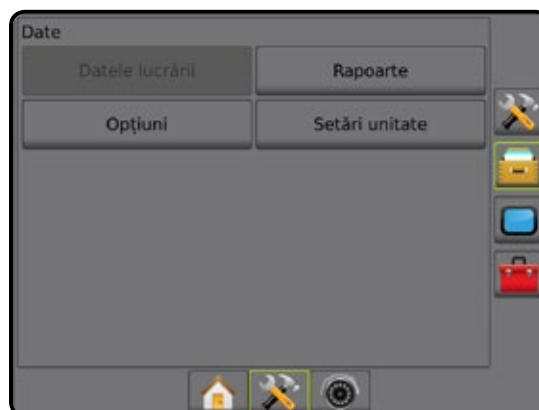
Figură 5-24: Datele lucrării



Datele lucrării indisponibile

În modul simplu, opțiunile privind datele lucrării nu vor fi disponibile.

Figură 5-25: Datele lucrării indisponibile






Transfer

În modul avansat, ecranul de transfer date lucrare permite transferarea lucrărilor selectate pe sau de pe un stick USB, precum și ștergerea lucrărilor.

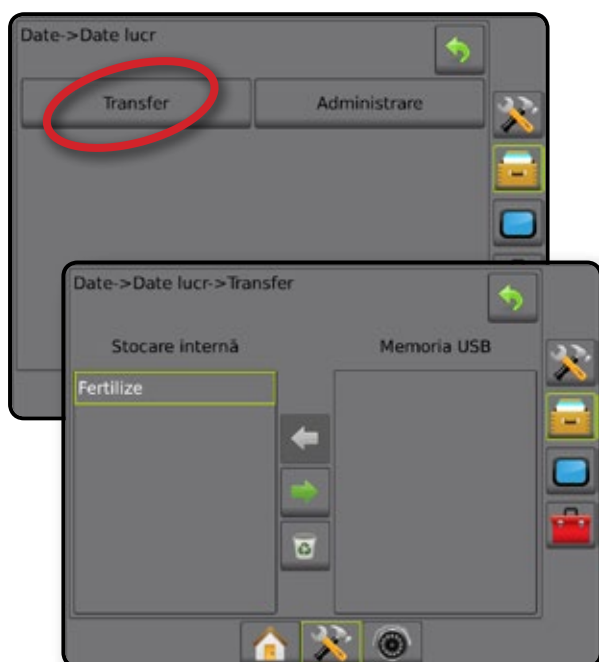
Lucrările transferate pe un stick USB pot fi deschise și actualizate folosind Fieldware Link. Cu Fieldware Link, un utilizator poate să introducă datele privind clientul, ferma și parcela, precum și să efectueze o copie sau să editeze lucrarea pentru refolosirea delimitărilor și ghidărilor. Din Fieldware Link, lucrările pot fi portate înapoi pe un stick USB pentru a fi mutate înapoi în memoria internă a consolei în vederea utilizării.

NOTĂ: Atunci când o lucrare este activă / începută, opțiunile de transfer nu sunt disponibile pentru selecție. Opriți lucrarea curentă pentru a activa funcția.

Lucrările transferate pe un dispozitiv de stocare sunt eliminate din consolă și nu mai sunt disponibile pentru utilizare.

1. Apăsați pe fila laterală GESTIONARE DATE .
2. Apăsați **Datele lucrării**.
3. Apăsați **Transfer**.
4. Selectați dintre:
 - ▶ Mutați datele lucrării pe memoria USB – utilizat pentru a muta datele lucrării din memoria internă pe un stick USB
 - ▶ Mutați datele lucrării în stocare internă – utilizat pentru a muta datele lucrării de pe un stick USB în memoria internă
 - ▶ Ștergerea datelor lucrării – utilizat pentru a șterge datele lucrării din memoria internă sau de pe un stick USB
5. Apăsați săgeata REVENIRE  sau fila laterală GESTIONARE DATE  pentru a reveni la ecranul principal Gestionare date.




Figură 5-26: Date lucrare – Transfer



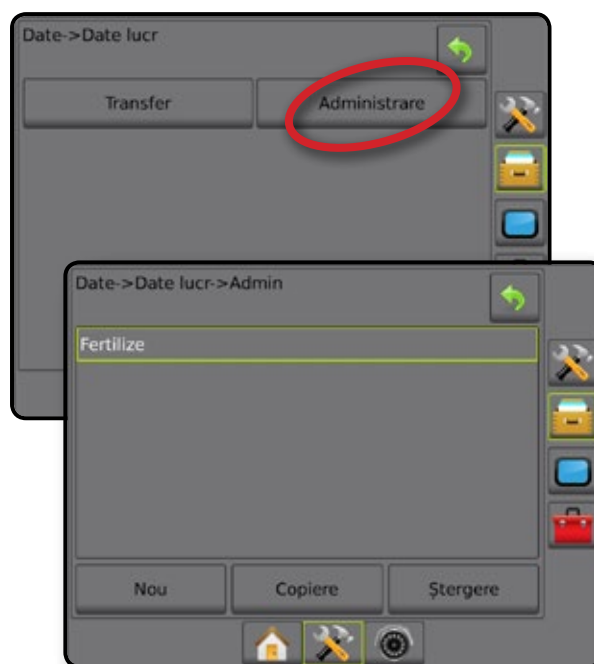
Administrare

În modul avansat, ecranul gestionare date lucrare permite crearea unei noi lucrări goale și copierea datelor liniei de ghidare, datelor de delimitare și/sau datelor de acoperire dintr-o lucrare selectată într-o lucrare nouă, precum și ștergerea lucrării selectate.

NOTĂ: Atunci când o lucrare este activă / începută, opțiunile de gestionare nu sunt disponibile pentru selecție. Opriți lucrarea curentă pentru a activa funcția.

1. Apăsați pe fila laterală GESTIONARE DATE .
2. Apăsați **Datele lucrării**.
3. Apăsați **Administrare**.
4. Selectați dintre:
 - ▶ Creare lucrare nouă – utilizată pentru a crea o nouă lucrare goală fără date asociate legate de linia de ghidare, delimitare și/sau acoperire
 - ▶ Copiere date lucrare – utilizată pentru a copia datele liniei de ghidare, datele de delimitare și/sau datele de acoperire dintr-o lucrare selectată într-o lucrare nouă
 - ▶ Ștergerea datelor lucrării din memoria internă – utilizată pentru a șterge datele lucrării din memoria internă
5. Apăsați săgeata REVENIRE  sau fila laterală GESTIONARE DATE  pentru a reveni la ecranul principal Gestionare date.

Figură 5-27: Date lucrare – Administrare










Rapoarte





Rapoarte este utilizat pentru a crea rapoartele lucrării și a le salva pe un stick USB.

NOTĂ: Dacă în pagina de opțiuni este selectat modul simplu, poate fi salvată doar lucrarea curentă.

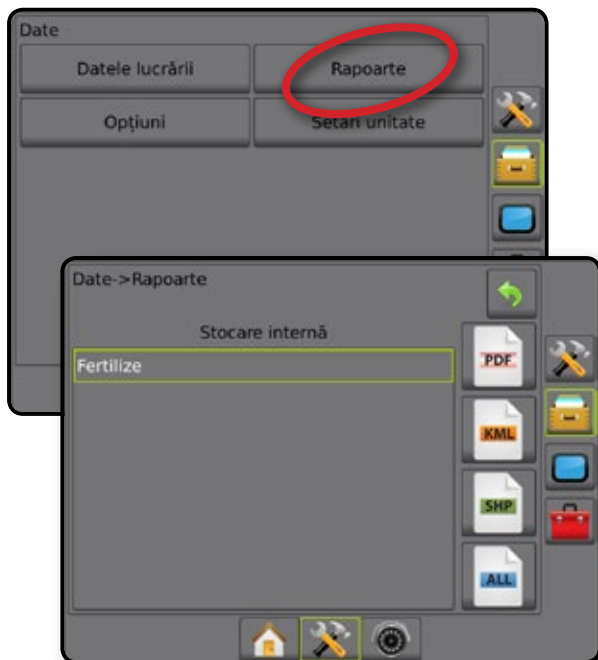
Atunci când o lucrare este activă/începută, rapoartele nu sunt disponibile pentru selectare. Opriți lucrarea curentă pentru a activa funcția.

Când închideți o lucrare având un stick USB în consolă, aveți opțiunea de a crea un raport al lucrării curente.

1. Apăsați pe fila laterală GESTIONARE DATE .
2. Apăsați **Rapoarte**.
3. Introduceți un stick USB în consolă.
4. Selectați lucrarea care trebuie salvată
5. Selectați:
 - ▶ PDF  – raport pentru tipărire
 - ▶ KML  – Harta Google Earth
 - ▶ SHP  – Date formă ESRI
 - ▶ ALL  – toate tipurile de fișiere disponibile
6. Apăsați săgeata REVENIRE  sau fila laterală GESTIONARE DATE  pentru a reveni la ecranul principal Gestionare date.

NOTĂ: Pictogramele     sau butoanele fișierelor nu pot fi selectate (sunt gri) până când nu introduceți un stick USB în mod corespunzător.

Figură 5-28: Rapoarte – mod avansat lucrare



Figură 5-29: Rapoarte – mod simplu lucrare





Opțiuni

Opțiunile permit operatorului să selecteze între modul simplu sau modul avansat al lucrării.



NOTĂ: Când o lucrare este activă/începută, nu este posibilă schimbarea modului lucrării. Opriți lucrarea curentă pentru a activa funcția.

AVERTISMENT! Schimbarea modului lucrării șterge toate datele interne ale lucrării.

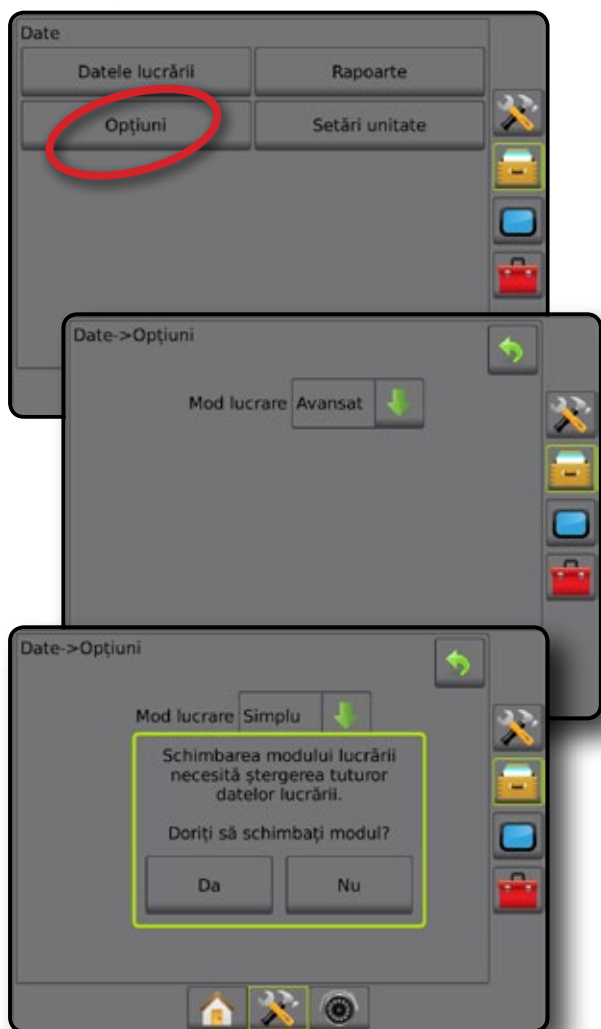
1. Apăsați pe fila laterală GESTIONARE DATE .
2. Apăsați **Opțiuni**.
3. Apăsați pe săgeata JOS  pentru a accesa lista de opțiuni.
4. Selectați:
 - ▶ Simplu – pe ecranul pagină de pornire sunt afișate doar suprafața delimitată și suprafețele de acoperire. În Rapoarte se poate salva numai lucrarea curentă. Utilizarea cu Fieldware Link nu este disponibilă.
 - ▶ Avansat – pe ecranul pagină de pornire sunt afișate: numele clientului, fermei, parcelei și lucrării; suprafețele delimitate și de acoperire; și distanța de la lucrarea selectată. Dintre aceste nume, doar numele lucrării poate fi introdus utilizând consola. Toate lucrările pot fi salvate în fișier de tip PDF, SHP sau KML în Date->Rapoarte. Cu Fieldware Link, un utilizator poate să introducă datele privind clientul, ferma și parcela, precum și să efectueze o copie sau să editeze lucrarea pentru refolosirea delimitărilor și ghidărilor. Informațiile legate de client, fermă și parcelă pot fi introduse doar utilizând Fieldware Link.
5. „Schimbarea modului lucrării necesită ștergerea tuturor datelor lucrării. Doriți să schimbați modul?”

Apăsați:

 - ▶ Da – pentru a efectua schimbarea
 - ▶ Nu – pentru a păstra setarea curentă

6. Apăsați săgeata REVENIRE  sau fila laterală GESTIONARE DATE  pentru a reveni la ecranul principal Gestionare date.

Figură 5-30: Opțiuni – schimbare mod lucrare



Setări unitate

Setările unității sunt utilizate pentru a transfera profile pentru setările unității (ștergere, import, export) și pentru a gestiona profile pentru setările unității (crearea unui nou profil, copierea sau ștergerea unui profil, salvarea profilului curent în profilul selectat sau încărcarea setărilor unității din profilul selectat).

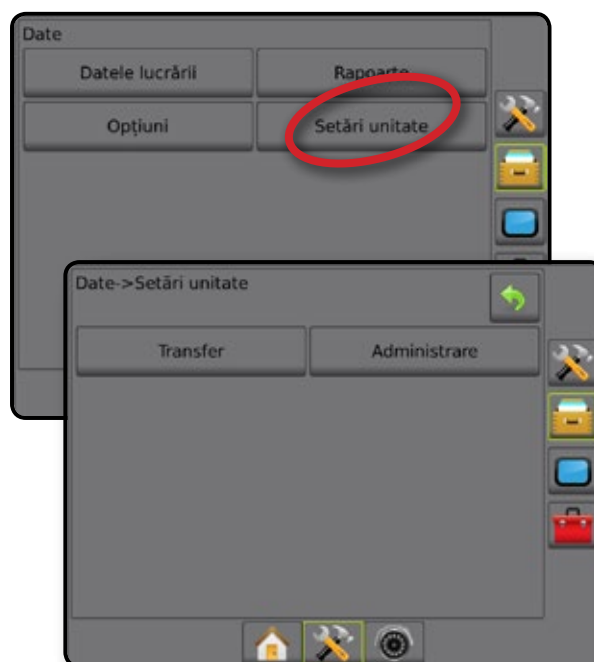
Setările unității includ:

- Setări unealtă
- Setări sistem automat direcție
- Înclinare activată/dezactivată

NOTĂ: Nu toate setările sunt salvate ca parte din setările unității. Consultați graficul de disponibilitate setări pentru detalii.

1. Apăsați pe fila laterală GESTIONARE DATE .
2. Apăsați **Setări unitate**.

Figură 5-31: Setări unitate






Transfer

Ecranul de transfer al setărilor unității permite transferul setărilor unității selectate pe sau de pe un stick USB, precum și ștergerea setărilor unității.

Setările unității transferate pe un stick USB pot fi deschise și actualizate folosind Fieldware Link. Din Fieldware Link, setările unității pot fi portate înapoi pe un stick USB pentru a fi mutate înapoi în memoria internă a consolei în vederea utilizării.

NOTĂ: Nu toate setările salvate ca parte din setările unității sunt disponibile pentru editarea cu Fieldware Link. Consultați graficul de disponibilitate setări pentru detalii.

Setările unității transferate pe un dispozitiv de memorie sunt eliminate din consolă și nu mai sunt disponibile pentru utilizare.




1. Apăsați pe fila laterală GESTIONARE DATE .
2. Apăsați **Setări unitate**.
3. Apăsați **Transfer**.
4. Selectați dintre:
 - ▶ Mutați setările unității pe memoria USB – utilizat pentru a muta setările unității din stocare internă pe un stick USB
 - ▶ Mutați setările unității în memoria internă – utilizat pentru a muta setările unității de pe un stick USB în memoria internă
 - ▶ Ștergerea setărilor unității – utilizat pentru a șterge setările unității din memoria internă sau de pe un stick USB
5. Apăsați săgeata REVENIRE  sau fila laterală GESTIONARE DATE  pentru a reveni la ecranul principal Gestionare date.

Figură 5-32: Setări unitate – Transfer

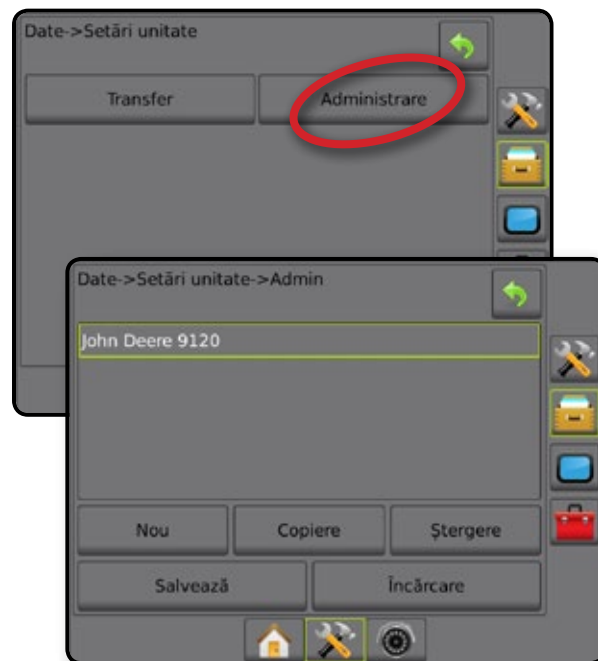


Administrare

Ecranul de gestionare a setărilor unității permite crearea unor noi setări ale unității goale, copierea setărilor unei unități selectate în setările unei unități noi, ștergerea setărilor unității selectate, salvarea setărilor unității curente în setările unității selectate sau încărcarea setărilor unității selectate în setările curente.

1. Apăsați pe fila laterală GESTIONARE DATE .
2. Apăsați **Setări unitate**.
3. Apăsați **Administrare**.
4. Selectați dintre:
 - ▶ Creare setări unitate nouă – utilizată pentru a crea setările unei unități noi fără asocierea cu alte informații ale unelei
 - ▶ Copiere setări unitate – utilizată pentru a copia setările unității selectate în setările unității noi
 - ▶ Ștergerea setărilor unității din memoria internă – utilizată pentru a șterge setările unității selectate din memoria internă
 - ▶ Salvare setări unitate – utilizată pentru a salva setările unității curente în setările unității selectate
 - ▶ Încărcare setări unitate – utilizată pentru a încărca setările unității selectate în setările curente
5. Apăsați săgeata REVENIRE  sau fila laterală GESTIONARE DATE  pentru a reveni la ecranul principal Gestionare date.

Figură 5-33: Setări unitate – Administrare



Disponibilitate setări unitate

Setare	Poate fi editată în		Salvată în profilul exportat în		
	Matrix Pro GS	FieldWare Link	Matrix Pro GS	FieldWare Link	
Unealtă	Tip de vehicul	✓	✗	reținut de la Matrix Pro GS	
	Înălțime antenă GPS	✓	✓	✓	
	Tip de unealtă	✓	✓	✓	
	Disponere simetrică unealtă	✓	✗	✗	
	- Distanță decalare unealtă	✓	✓	✓	
	Direcție decalare unealtă	✓	✓	✓	
	Număr secțiuni unealtă	✓	✓	✓	
	Lățime ghidare	✓	✓	✓	
	Lățime de acoperire/lucru	✓	✓	✓	
	Alarmă suprafață acoperită	✓	✗	✗	
	Mod în linie dreaptă	Direcție decalare rampă	✓	✓	✓
		Distanța antenă-rampă	✓	✓	✓
		Suprapunere	✓	✓	✓
		Timpi pornire/oprire temporizator	✓	✓	✓
	Mod răspânditor	Tip de configurare: TeeJet	✓	✓	✓
		Distanța antenă-discuri	✓	✓	✓
		Suprapunere	✓	✓	✓
		Timpi pornire/oprire temporizator	✓	✓	✓
		Decalare de răspândire	✓	✓	✓
	Mod eșalonat	Decalări secțiune	✓	✓	✓
Lungime secțiuni		✓	✓	✓	
Tip de configurare: OEM		✓	✓	✓	
Distanța antenă-discuri		✓	✓	✓	
Mod eșalonat	Distanța început/sfârșit	✓	✓	✓	
	Decalări început/sfârșit secțiune	✓	✓	✓	
	Direcția de decalare pentru secțiunea 1	✓	✓	✓	
	De la antenă la secțiunea 1	✓	✓	✓	
Mod eșalonat	Suprapunere	✓	✓	✓	
	Timpi pornire/oprire temporizator	✓	✓	✓	
	Decalări secțiune	✓	✓	✓	
Acoperire	- Setări unitate	✗	✓	✗	
	- Produs	✗	✓	✗	
Sistem automat direcție	- Activat/dezactivat	✓	✗	reținut de la Matrix Pro GS	
	Configurare supapă	Tip de supapă	✓	✗	reținut de la Matrix Pro GS
		Frecvența supapei	✓	✗	reținut de la Matrix Pro GS
		Ciclu minim de funcționare pe stânga/dreapta	✓	✗	reținut de la Matrix Pro GS
		Ciclu maxim de funcționare	✓	✗	reținut de la Matrix Pro GS
	Setări direcție	Reglaj grosier al direcției	✓	✗	reținut de la Matrix Pro GS
		Reglaj fin al direcției	✓	✗	reținut de la Matrix Pro GS
		Bandă moartă	✓	✓	reținut de la Matrix Pro GS
		Anticipare	✓	✓	reținut de la Matrix Pro GS
	- Test supapă	✓	✗	reținut de la Matrix Pro GS	
- Diagnostic supapă	✓	✗	reținut de la Matrix Pro GS		
- Opțiuni	Senzorul volanului	✓	✗	reținut de la Matrix Pro GS	
Senzor unghi direcție	Activare	✓	✗	reținut de la Matrix Pro GS	
	Calibrare senzor	✓	✗	reținut de la Matrix Pro GS	
	Calibrarea pe linie	✓	✗	reținut de la Matrix Pro GS	
Corecție înclinare	- Activat/dezactivat	✓	✗	reținut de la Matrix Pro GS	
	- Nivelul parcelei	✓	✗	reținut de la Matrix Pro GS	

continuare...

PREZENTARE DE ANSAMBLU

INTRODUCERE

PAGINĂ DE PORNIRE

ECRAN COMPLET

CONFIGURARE

GHIDARE

GPS



UNEALTĂ

MONITOR PICĂTURI

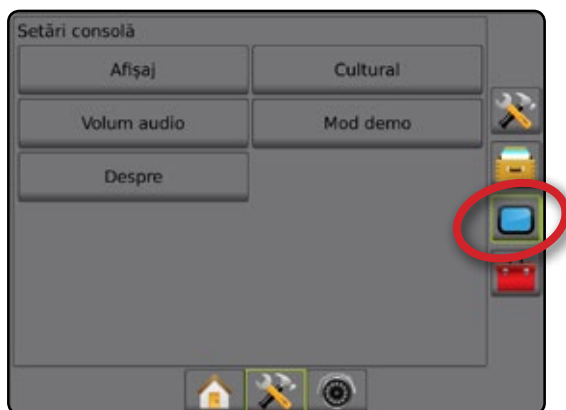
Setare	Poate fi editată în		Salvată în profilul exportat în	
	Matrix Pro GS	FieldWare Link	Matrix Pro GS	FieldWare Link
Bară cu LED-uri	✓	✗	✗	✗
GPS	✓	✗	✗	✗
Video	✓	✗	✗	✗
Senzori	Presiune nominală maximă	✓	✗	✗
	Alarmă de presiune scăzută	✓	✗	✗
	Alarmă de presiune ridicată	✓	✗	✗
Monitor pentru dimensiunea picăturilor	Activat/dezactivat	✓	✗	✗
	Selectare duză	✓	✗	✗

CONSOLĂ

Configurarea consolei este utilizată pentru a configura setări afișaj și cultural. Informații despre alte dispozitive atașate la sistem puteți găsi în secțiunea Despre.




1. Apăsați pe fila inferioară CONFIGURARE UNITATE .
2. Apăsați fila laterală CONSOLĂ .
3. Selectați dintre:
 - ▶ Afișaj – utilizat pentru a configura schema de culori și luminozitatea LCD, stabilirea disponibilității capturii de ecran și calibrarea ecranului tactil
 - ▶ Cultural – utilizată pentru configurarea setărilor legate de unități, limbă și fus orar.
 - ▶ Volum audio – utilizat pentru reglarea nivelului volumului difuzorului audio
 - ▶ Mod demo – utilizat pentru pornirea rulării datelor GPS simulate.
 - ▶ Despre – utilizat pentru a afișa versiunea de software a sistemului și versiunile de software ale modulelor conectate la CAN bus și pentru a afișa codul QR pentru link direct la manualele utilizatorului

Figură 5-34: Opțiuni consolă



Afișaj

Afișajul este folosit pentru a configura schema de culori și luminozitatea LCD, pentru a stabili disponibilitatea capturii de ecran și a calibra ecranul tactil.




1. Apăsați fila laterală CONSOLĂ .
2. Apăsați **Afișaj**.
3. Selectați dintre:
 - ▶ Schema de culori – utilizată pentru schimbarea fundalului și a culorilor textului de pe afișaj
 - ▶ Luminozitate – utilizată pentru a regla luminozitatea afișajului consolei
 - ▶ Captură de ecran – utilizată pentru a permite salvarea imaginilor de pe ecran pe un stick USB
 - ▶ Calibrare – utilizată pentru a forța calibrarea ecranului tactil
4. Apăsați pe săgeata REVENIRE  sau pe fila laterală CONSOLĂ  pentru a reveni la ecranul principal Setări consolă.

Figură 5-35: Opțiuni afișaj



Cultural

Cultura este utilizată pentru configurarea setărilor legate de unități, limbă și fus orar.






1. Apăsați fila laterală CONSOLĂ .
2. Apăsați **Cultural**.
3. Selectați dintre:
 - ▶ Unități – utilizat pentru a defini măsurătorile sistemului
 - ▶ Limbă – utilizat pentru a defini limba sistemului
 - ▶ Fus orar – utilizat pentru a stabili fusul orar local
4. Apăsați pe săgeata REVENIRE  sau pe fila laterală CONSOLĂ  pentru a reveni la ecranul principal Setări consolă.

Figură 5-36: Opțiuni cultural



Volum audio

Volumul audio reglează nivelul volumului difuzorului audio.

1. Apăsați fila laterală CONSOLĂ .
2. Apăsați **Volum audio**.
3. Apăsați:
 - ▶ Săgeată SUS  pentru a mări volumul
 - ▶ Săgeată JOS  pentru a micșora volumul
4. Apăsați pe săgeata REVENIRE  sau pe fila laterală CONSOLĂ  pentru a reveni la ecranul principal Setări consolă.




Figură 5-37: Opțiuni volum audio



Mod demo

Modul demo este utilizat pentru pornirea rulării datelor GPS simulate.

NOTĂ: Acest instrument va dezactiva pozițiile GPS care intră și va începe rularea datelor simulate. Pentru revenirea la GPS-ul real este necesară repornirea consolei.

1. Apăsați fila laterală CONSOLĂ .
2. Apăsați **Mod demo**.
3. Apăsați **Pornire**.
4. Apăsați pe săgeata REVENIRE  sau pe fila laterală CONSOLĂ  pentru a reveni la ecranul principal Setări consolă.


Figură 5-38: Opțiuni mod demo



Despre

Despre/ecran salvare afișează versiunea de software a sistemului și versiunile de software ale modulelor conectate la CAN bus și afișează codul QR pentru link direct la manualele utilizatorului.



Pentru a ajuta în caz de probleme de depanare pe teren, un utilizator final poate folosi butonul Salvează pentru a descărca pe un stick USB un fișier text care conține informații despre software-ul curent, apoi poate trimite fișierul prin email personalului de asistență.

1. Apăsați fila laterală CONSOLĂ .
2. Apăsați **Despre** pentru a vedea date ca:
 - ◀ Număr model unitate
 - ◀ Versiune software
 - ◀ Cod QR – link direct la pagina www.TeeJet.com cu manualele utilizatorului Matrix Pro GS
 - ◀ Module conectate

SAU

Apăsați **Salvează** pentru a salva informațiile Despre pe un stick USB

Informații referitoare la versiunea salvată pe stick-ul USB va confirma salvarea.

3. Apăsați pe săgeata REVENIRE  sau pe fila laterală CONSOLĂ  pentru a reveni la ecranul principal Setări consolă.



NOTĂ: Opțiunea **Salvează** nu poate fi selectată (este gri) până când nu introduceți un stick USB în mod corespunzător.

Figură 5-39: Opțiuni Despre



INSTRUMENTE

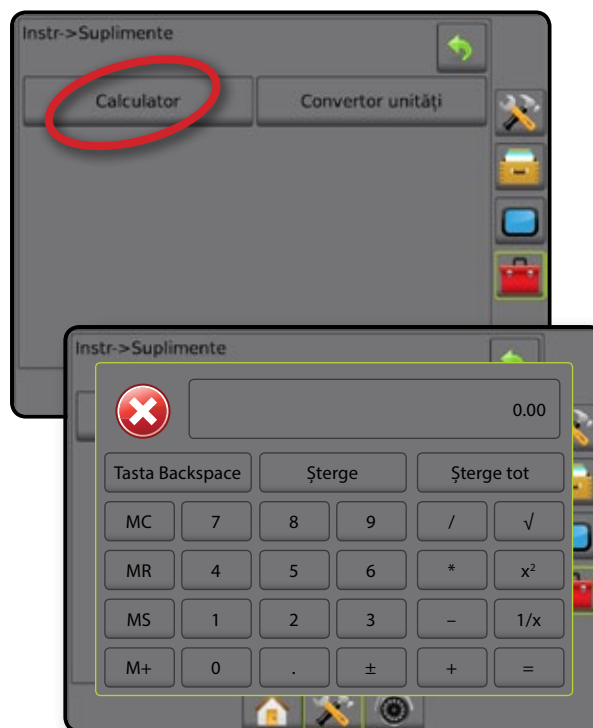
Meniul Instrumente permite operatorului să efectueze diverse calcule pe un calculator obișnuit sau pe un convertor de unități de măsură. Convertorul de unități de măsură calculează diferite măsurători având la bază suprafața, lungimea sau volumul.

1. Apăsați pe fila inferioară CONFIGURARE UNITATE .
2. Apăsați fila laterală INSTRUMENTE .
3. Apăsați **Suplimente**.
4. Selectați dintre:
 - ▶ Calculator – utilizat pentru a efectua calcule matematice
 - ▶ Convertor unități – utilizat pentru a efectua conversii de unități de măsură pentru arie, lungime și volum

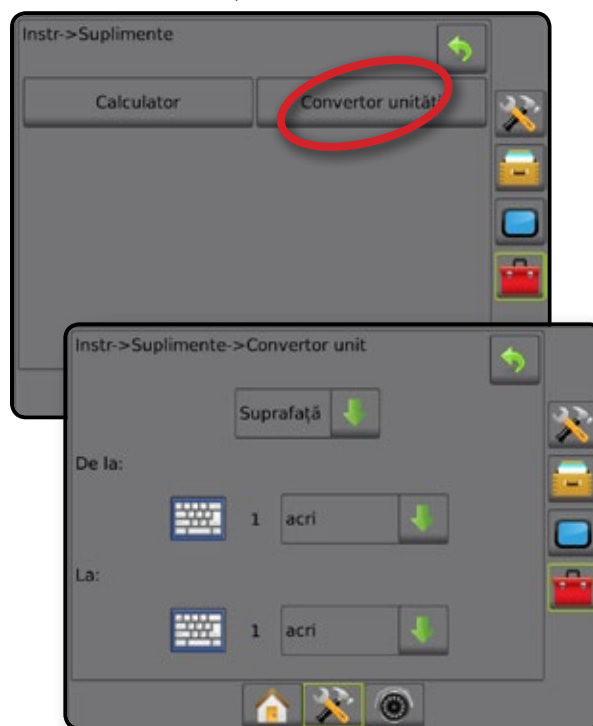
Figură 5-40: Instrumente












Figură 5-41: Calculator



Figură 5-42: Convertor unități



CAPITOLUL 6 – GHIDARE

Consola Matrix Pro GS permite efectuarea simultană a acoperirii cu produs și ghidarea vehiculului. Odată configurarea unității finalizată, ghidarea poate începe. Cinci moduri de ghidare permit operatorului să optimizeze lucrul în teren: Linie dreaptă AB , Curbată AB , În cerc în jurul pivotului , Ultimul coridor  și Rândul următor . Optimizare suplimentară poate fi obținută cu ghidarea Acoperire delimitare , Anticipare curbată , Revenire la punct  și ghidare RealView prin video .

Trei ecrane de ghidare ajută la menținerea utilizatorului informat.

Ghidarea vedere din vehicul creează o imagine generată de calculator a poziției vehiculului afișat în zona de acoperire










Ghidarea vedere de pe parcelă creează o imagine generată de calculator a poziției vehiculului și a zonei de acoperire din perspectivă aeriană.



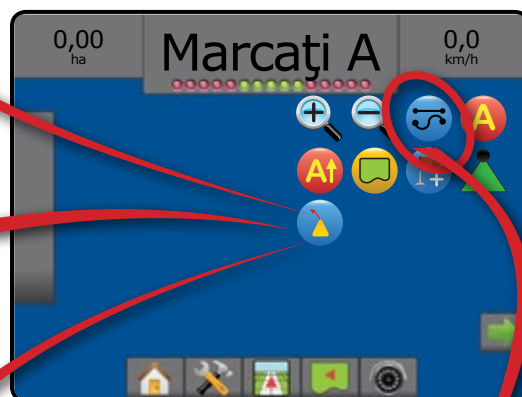
Ghidarea RealView permite afișarea de intrări video live în locul imaginilor generate de calculator.



Pentru a alege un mod de ghidare:

1. Apăsați fila OPTIUNI DE NAVIGARE ȘI DE GHIDARE  pentru a afișa opțiunile de navigare.
2. Apăsați pictograma MOD DE GHIDARE .
3. Selectați dintre:
 - ▶ Linie de ghidare dreaptă AB 
 - ▶ Linie de ghidare curbată AB 
 - ▶ Linie de ghidare în cerc în jurul pivotului 
 - ▶ Linie de ghidare ultimul coridor 
 - ▶ Ghidare Rândul următor 

Figură 6-1: Alegeți un mod de ghidare



Opțiuni ecran de navigare

Opțiuni de navigare și de ghidare

Linii de ghidare	
	Marcaj A – marchează primul punct al liniei de ghidare.
	Marcaj B – marchează ultimul punct al liniei de ghidare. Colorat în gri = distanța minimă nu a fost parcursă.
	Anulați Marcajul A – anulează procesul specific Marcajului A. Revine la linia de ghidare anterioară AB (atunci când este stabilită).
	Rândul următor Marcaj B – marchează ultimul punct al rândului.
	Grad Azimuth – stabilește o linie de ghidare dreaptă măsurată în grade în sens orar de la o linie de bază din nord. Nord = 0, Est = 90, Sud = 180, Vest = 270.
	A+ Deplasare fină – deplasează linia de ghidare existentă la poziția curentă a vehiculului.
	Următoarea linie dreaptă AB sau linie de ghidare grad Azimuth – ilustrează următoarea linie de ghidare dreaptă salvată în lucrarea curentă.
	Următoarea linie de ghidare curbată AB – arată următoarea linie de ghidare curbată AB salvată în lucrarea curentă.
	Următoarea linie de ghidare în cerc în jurul pivotului – arată următoarea linie de ghidare în cerc în jurul pivotului AB salvată în lucrarea curentă.
	Anticipare curbată – oferă o indicație cu privire la locul unde direcția actuală va duce vehiculul folosind un ac indicator ca linie de ghidare.

Revenire la punct

	Punct de marcaj – stabilește un punct la locația vehiculului. Colorat în gri = semnalul GPS nu este disponibil.
	Revenire la ghidarea punctului – oferă distanța și ghidarea înapoi la un punct stabilit.
	Ștergere punct – șterge punctul marcat.
	Anulare ghidare – ascunde distanța și ghidarea înapoi la punctul marcat.

Delimitări

	Marcaj delimitare – stabilește suprafața de acoperire și determină zonele care nu vor fi acoperite. Creând în același timp o delimitare externă sau inițială, linia de delimitare va fi la exteriorul celei mai îndepărtate secțiuni ale rampei. Creând în același timp o delimitare internă sau suplimentară, linia de delimitare va fi la interiorul celei mai apropiate secțiuni ale rampei. Colorat în gri = semnalul GPS nu este disponibil.
	Finalizare delimitare – finalizează procesul de delimitare. Delimitările pot fi finalizate prin deplasarea către ele, cu o lățime de brazdă aferentă punctului de pornire. Colorat în gri = distanța minimă nu a fost parcursă.
	Anulare delimitare – anulează noul proces de marcare a delimitării. Revine la delimitarea anterioară (atunci când este stabilită).
	Ștergere delimitare – șterge toate delimitările stabilite pentru lucrarea curentă.

BoomPilot

	O singură secțiune – pornește sau oprește toate rampele. Colorat în gri = semnalul GPS nu este disponibil.
	SmartCable/SDM – selectează modul BoomPilot. Colorat în gri = semnalul GPS nu este disponibil.

Opțiuni de ghidare RealView

	Selectare cameră video – selectează una dintre cele opt imagini ale camerei video dacă este atașat un modul de selectare video (VSM).
	Vedere divizată camere – selectează unul dintre două seturi de intrări ale celor patru camere (A/B/C/D sau E/F/G/H) pentru a împărți ecranul în patru transmisii video distincte.
	Ghidare pe configurare video – accesează pentru a porni Ghidare pe configurare video sau Unghiul de direcție și reglează liniile de ghidare.
	Ghidare pe video – pune linii de ghidare tridimensionale peste transmisiile video pentru asistență de navigare.
	Unghi de direcție – afișează direcția în care trebuie reglat volanul.
	Pictograme sus și jos – utilizat pentru a regla liniile de ghidare și linia orizontului pentru a corespunde vederii camerei.
	Captură de imagine cu camera – salvează o fotografie a vederii curente de pe ecran pe un stick USB.

Opțiuni ecran

Mărire/micșorare

	Pictograme – de folosit cu consola Matrix Pro 570GS
	Butoane – de folosit cu consola Matrix Pro 840GS
	Vedere din vehicul – pictogramele sau butoanele ajustează vederea din vehicul sau perspectiva spre orizont de la vederea din vehicul la vederea aeriană.
	Vedere de pe parcelă – pictogramele sau butoanele măresc/micșorează aria afișată pe ecran.

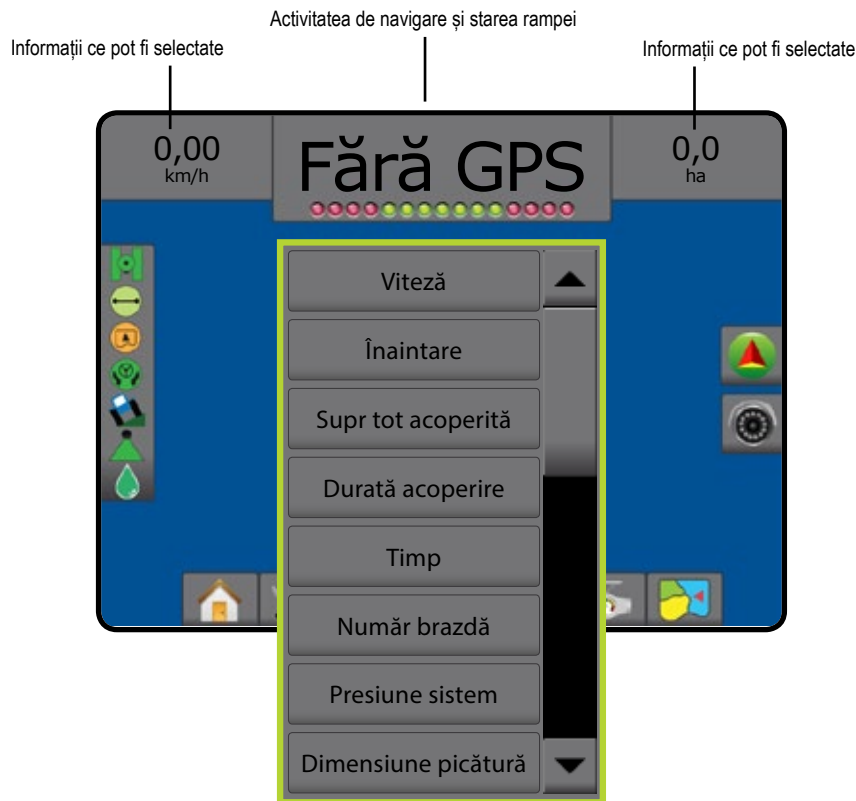
Panoramare

	Săgețile – permit operatorului să focalizeze anumite zone de pe hartă fără să deplaseze vehiculul. Mutarea vederii în direcția corespunzătoare.
	Vedere globală – extinde imaginea de pe ecran la toată suprafața disponibilă.

BARA DE GHIDARE

Bara de ghidare vă menține informații cu privire la alegerea informațiilor ce pot fi selectate (viteză actuală, înaintare, suprafață totală acoperită, timp actual, numărul de brazdă, presiunea actuală a sistemului și dimensiunea actuală a picăturii), activitate de navigație (eroare de deviere [metri], activitatea curentă și starea GPS) și starea rampei.

Figură 6-2: Exemplu bară de ghidare



Informații ce pot fi selectate

Viteză – afișează viteza actuală de deplasare

Înaintare – afișează cursul deplasării în sens orar de la o linie de bază indicând nordul. Nord = 0, Est = 90, Sud = 180, Vest = 270.

Suprafață total acoperită – afișează suprafața totală cumulată care a fost acoperită, inclusiv zonele cu dublă acoperire

Durată acoperire – afișează durata totală în care acoperirea este activă în timpul lucrării curente.

Timp – afișează ora locală pe baza fusului orar selectat

Număr brazdă – afișează numărul brazdei curente cu referință la linia de ghidare inițială. Numărul va fi indicat ca un număr pozitiv atunci când vehiculul este în partea dreaptă a liniei de bază AB sau ca un număr negativ atunci când vehiculul este în partea stângă a liniei de bază AB

Presiune sistem – afișează presiunea actuală a sistemului (disponibilă numai atunci când există un senzor de presiune în sistem)

Dimensiunea picăturii – afișează dimensiunea picăturii duzei actuale (disponibilă numai atunci când există un senzor de presiune în sistem)

Activitatea de navigare și starea rampei

Stare GPS – afișează GPS inexistent atunci când GPS-ul nu este disponibil sau Semnal GPS slab atunci când GPS-ul primește date GGA la mai puțin de 5Hz.

Eroare de deviere – afișează distanța de la linia de ghidare dorită.

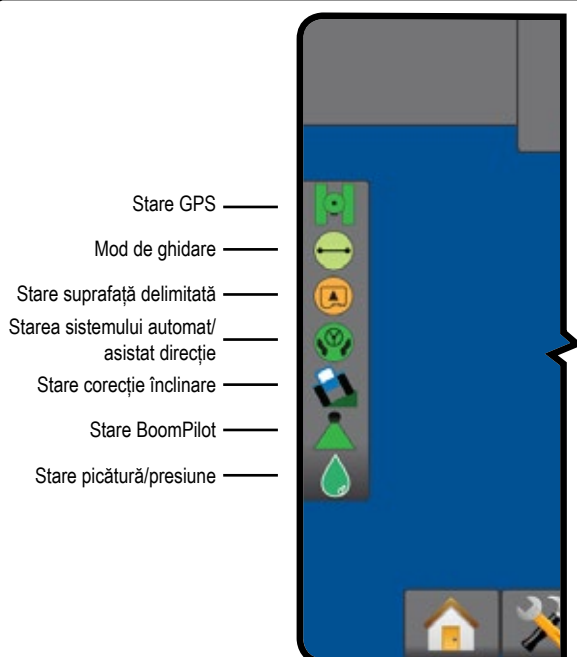
Activitate curentă – afișează activități, cum ar fi marcajul unui punct A sau B, apropierea de capătul unui rând, indicația de a întoarce acum și distanța pentru a reveni la un punct marcat.

Stare rampă – un punct este afișat pentru fiecare secțiune de rampă programată. Un punct verde indică faptul că secțiunea este activă, un punct roșu indică faptul că secțiunea nu este în prezent activă.

BARA DE STARE

Bara de stare oferă informații privind starea GPS, modul de ghidare, zona de delimitare, cuplarea sistemului asistat/automat de direcție, informații privind corecția înclinării, starea comenzii uneltei și informații despre dimensiunea picăturii.

Figură 6-3: Bara de stare



Stare GPS

- Roșu = semnal GPS inexistent
- Galben = doar GPS
- Verde = DGPS, WAAS/RTK, GLONASS
- Portocaliu = traiectorie de coborâre/liberă

Mod de ghidare

- Linie de ghidare dreaptă AB
- Linie de ghidare curbată AB
- Linie de ghidare în cerc în jurul pivotului
- Linie de ghidare ultimul coridor
- Ghidare Rândul următor
- Absență pictogramă = absență linie de ghidare

Stare suprafață delimitată

- Delimitare externă = în prezent, deplasare în afara suprafeței delimitate
- Delimitare internă = în prezent, deplasare în interiorul suprafeței delimitate
- Absență pictogramă = absență delimitări stabilite

Stare sistem automat/asistat direcție

- Verde = cuplat, direcție activă
- Galben = activat, toate condițiile au fost îndeplinite pentru a permite sistemul automat/asistat direcție
- Galben = dezactivat, nu au fost îndeplinite toate condițiile pentru a permite sistemul automat/asistat direcție.
- Absență pictogramă = nu există sistem automat/asistat direcție instalat

Stare corecție înclinare

- Colorat = cuplat, în prezent se aplică corecția înclinării
- Roșu = dezactivat
- Absență pictogramă = nu există modul giroscopic pentru înclinare instalat în sistem sau înclinarea este asociată cu sistemul automat/asistat direcție

Stare BoomPilot

- Roșu = oprit/manual
- Verde = automat
- Galben = toate pornite
- Absență pictogramă = secțiune cu o singură rampă (nu există SmartCable sau SDM instalate în sistem)

Stare picătură/presiune

- Colorat = cuplat. Culoarea picăturii este asociată direct cu dimensiunea actuală a picăturii. Opțiunile de culoare includ:
- Tăiat = dezactivat
- Absență pictogramă = nu este instalat kit-ul de interfață senzor de presiune

Ecrane stare/informații

Stare GPS

Stare GPS afișează informații privind valorile nominale, numărul de sateliți avuți în vedere și calitatea sateliților și ID-ul.

1. Apăsați pe pictograma STARE GPS

Figură 6-4: Stare GPS



Stare mod ghidare

Stare mod ghidare afișează informații cu privire la tiparul de ghidare, numele ghidării curente și câte linii de ghidare sunt salvate în consolă.

1. Apăsați pictograma MOD DE GHIDARE     .

Figură 6-5: Stare mod ghidare



Stare corecție înclinare

Stare corecție înclinare afișează informații cu privire la starea actuală a sistemului de corecție înclinare.

1. Apăsați pictograma STARE CORECȚIE ÎNCLINARE  .

Figură 6-8: Stare corecție înclinare



Stare suprafață delimitată

Stare suprafață delimitată afișează informații cu privire la suprafețele din delimitările actuale.

1. Apăsați pictograma SUPRAFAȚĂ DELIMITATĂ  .

Figură 6-6: Stare suprafață delimitată



Stare BoomPilot

Stare BoomPilot afișează informații cu privire la starea actuală a sistemului BoomPilot.




1. Apăsați pictograma STARE BOOMPILOT   .

Figură 6-9: Stare BoomPilot



Starea sistemului automat/asistat direcție

Starea sistemului automat/asistat direcție afișează informații cu privire la starea actuală a sistemului automat/asistat direcție, inclusiv starea înclinării.







1. Apăsați pictograma STARE SISTEM AUTOMAT/ASISTAT DIRECȚIE   .

Figură 6-7: Starea sistemului automat/asistat direcție



Stare picătură/presiune

Stare picătură/presiune afișează informații cu privire la starea actuală a dimensiunii picăturii și a presiunii sistemului.



1. Apăsați pe pictograma STARE PICĂTURĂ/PRESIUNE      .

Figură 6-10: Stare picătură/presiune

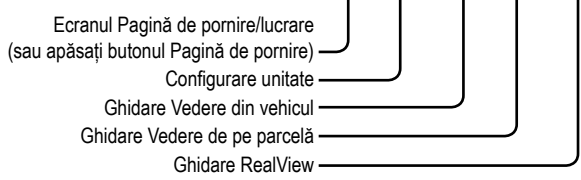
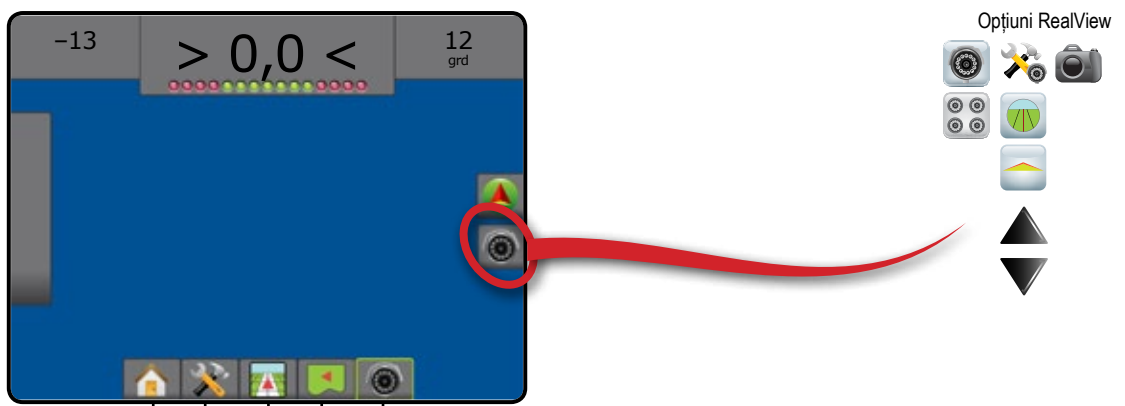
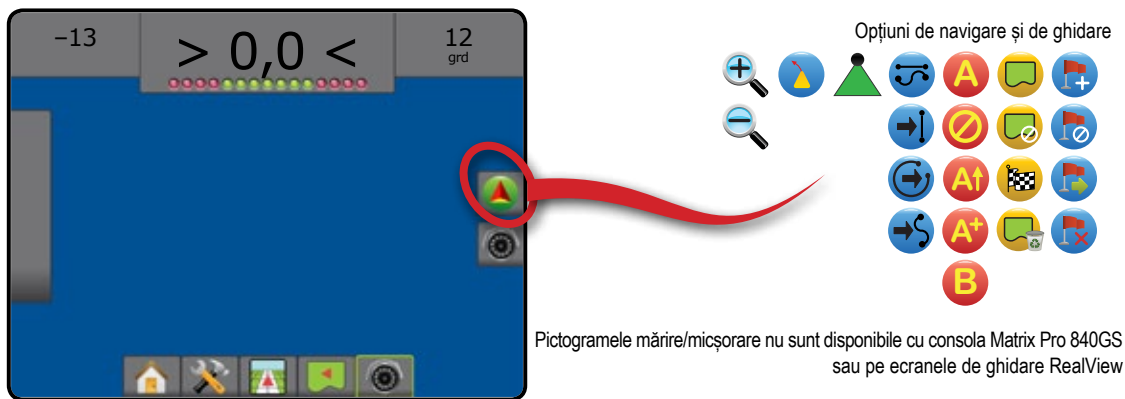


ECRANE DE NAVIGARE

Ghidarea și navigarea consolei Matrix Pro GS pot fi accesate din ecranul Vedere din vehicul, ecranul Vedere de pe parcelă sau ecranul RealView.

- Apăsați fila OPTIUNI DE NAVIGARE ȘI DE GHIDARE  pentru a afișa opțiunile de navigare
- Apăsați fila OPTIUNI REALVIEW  pentru a afișa configurarea camerei și opțiunile de ghidare

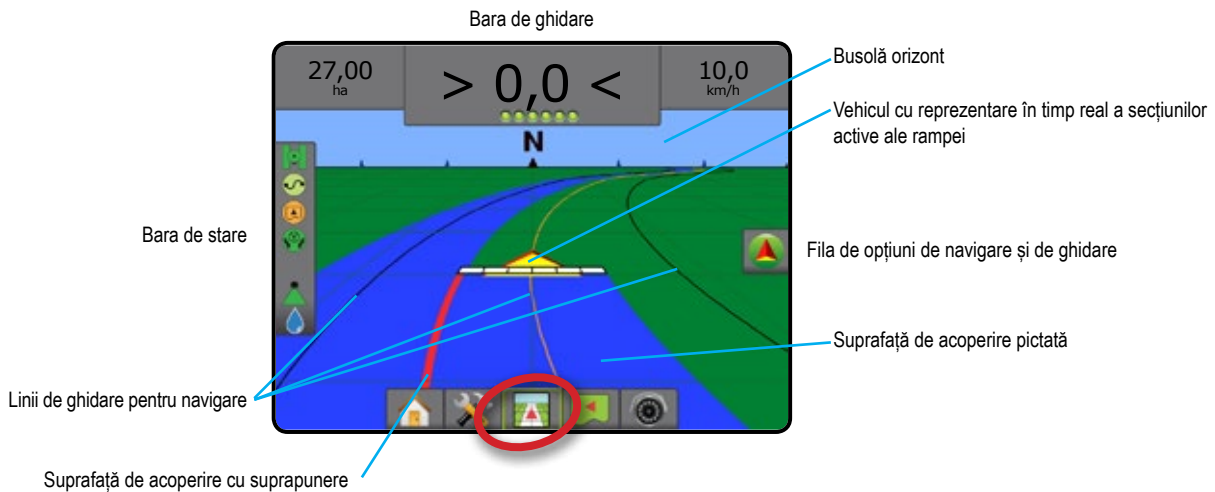
Figură 6-11: Opțiuni ecran ghidare



Vedere din vehicul

Vederea din vehicul creează o imagine generată de calculator a poziției vehiculului afișat în zona de acoperire. Din acest ecran pot fi accesate toate opțiunile de configurare și navigare prin fila din partea dreaptă a ecranului.

Figură 6-12: Vedere din vehicul



Ghidare pe ecran

- Linii de ghidare
 - ◀ Portocaliu – linie de ghidare activă
 - ◀ Negru (multiplu) – linii de ghidare adiacente
 - ◀ Negru – linie de delimitare
- Puncte – marcaje pentru puncte stabilite
 - ◀ Punct roșu – revenire la punct
 - ◀ Punct albastru – marcaj A
 - ◀ Punct verde – marcaj B
- Busolă orizont – înaintarea generală poate fi afișată la orizont (când este mărită)
- Suprafață de acoperire – arată suprafața acoperită și suprapunerea:
 - ◀ Albastru – o acoperire
 - ◀ Roșu – două sau mai multe acoperiri

- Imagine mărită/micșorată și perspectivă – reglează vederea vehiculului sau perspectiva orizontului din vederea din vehicul în vedere aeriană.
- Secțiuni rampă
 - ◀ Casete negre – rampe inactive
 - ◀ Casete albe – rampe active

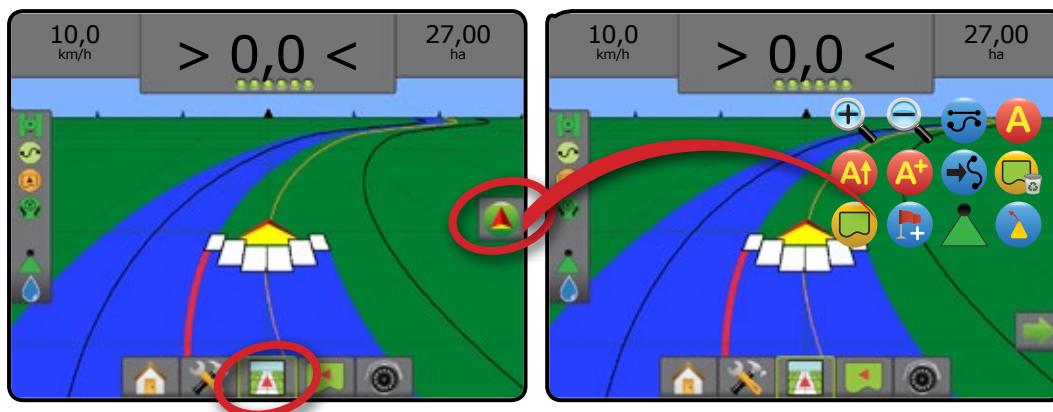
Asistență butoane consolă Matrix Pro 840GS

- Imagine mărită/micșorată și perspectivă – butoanele Sus/Jos ▲ ▼ reglează vederea vehiculului sau perspectiva orizontului din vederea din vehicul în vedere aeriană.
- Ecranul Pagina de pornire/lucrare – butonul Pagina de pornire 🏠 accesează ecranul de pornire/lucrare.

Pentru a accesa ecranul Vedere din vehicul:

1. Apăsați fila GHIDARE VEDERE DIN VEICUL 🗺️.

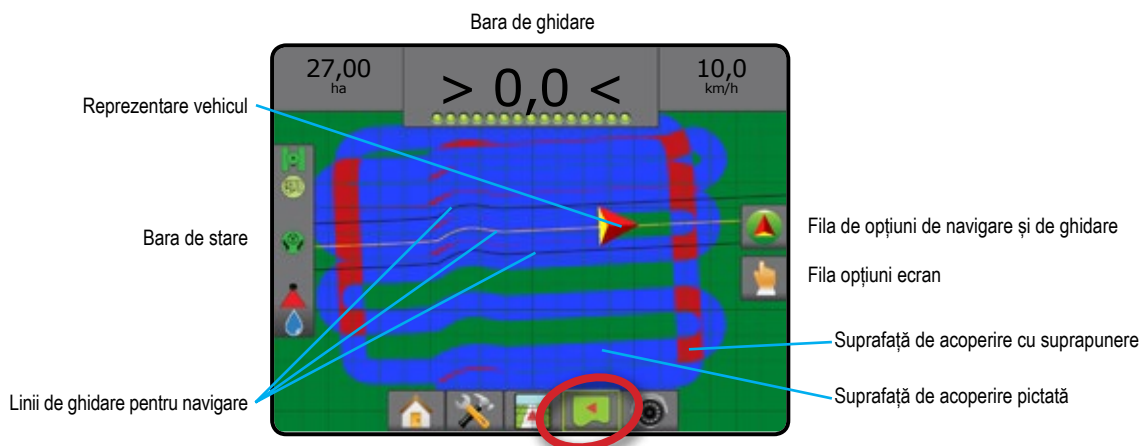
Figură 6-13: Vedere din vehicul cu pictograme comune ilustrat



Vedere de pe parcelă

Vederea de pe parcelă creează o imagine generată de calculator a poziției vehiculului și a zonei de acoperire din perspectivă aeriană. Din acest ecran pot fi accesate toate opțiunile de configurare și navigare și modul panoramare, prin filele de opțiuni din partea dreaptă a ecranului.

Figură 6-14: Vedere de pe parcelă



Ghidare pe ecran

- Linii de ghidare
 - Portocaliu – linie de ghidare activă
 - Negru (multiplu) – linii de ghidare adiacente
 - Negru – linie de delimitare
- Puncte – marcaje pentru puncte stabilite
 - Punct roșu – revenire la punct
 - Punct albastru – marcaj A
 - Punct verde – marcaj B
- Suprafață de acoperire – arată suprafața acoperită și suprapunerea:
 - Albastru – o acoperire
 - Roșu – două sau mai multe acoperiri

- Panoramare – reglează suprafața vizibilă a hărții fără deplasarea vehiculului.
- Mărire/micșorare imagine – reglează suprafața vizibilă a hărții.

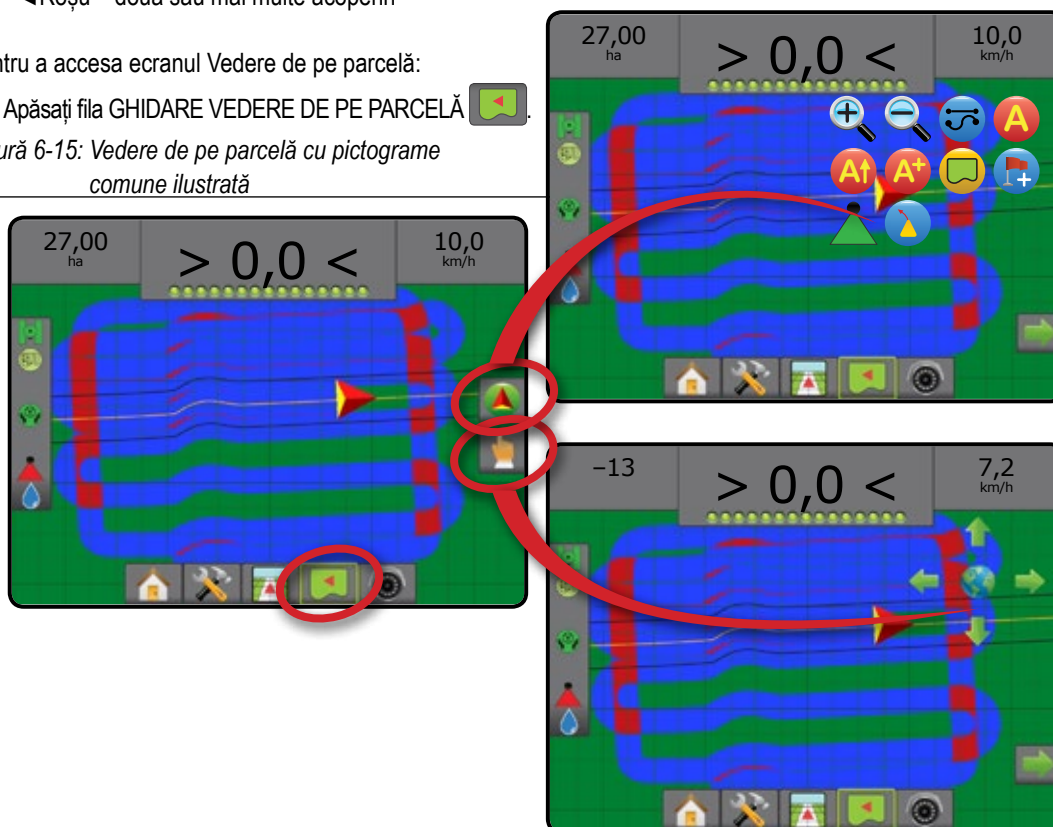
Asistență butoane consolă Matrix Pro 840GS

- Mărire/micșorare imagine – butoanele Sus/Jos ▲ ▼ reglează suprafața vizibilă a hărții.
- Ecranul Pagină de pornire/lucrare – butonul Pagină de pornire ↻ accesează ecranul de pornire/lucrare.

Pentru a accesa ecranul Vedere de pe parcelă:

- Apăsați fila GHIDARE VEDERE DE PE PARCELĂ

Figură 6-15: Vedere de pe parcelă cu pictograme comune ilustrată



Ghidare RealView

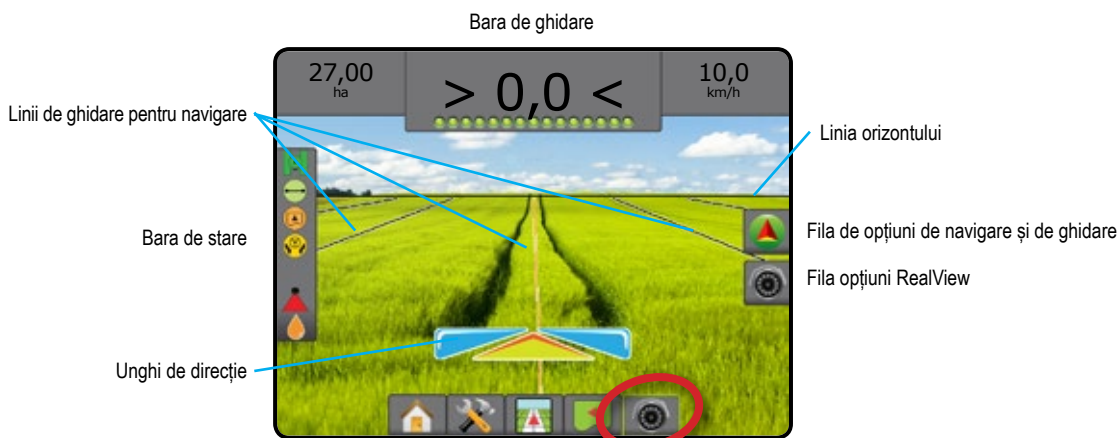
Ghidarea RealView permite afișarea de intrări video live în locul imaginilor generate de calculator. Din acest ecran pot fi accesate toate opțiunile de configurare și navigare prin filele din partea dreaptă a ecranului.

Dacă sistemul este prevăzut cu un modul de selectare video (VSM), sunt disponibile două opțiuni video:

- Vedere o singură cameră – poate fi selectată o cameră din cele opt camere pentru a schimba vederea intrării video.
- Vedere divizată camere – unul dintre două seturi de intrări ale celor patru camere (A/B/C/D sau E/F/G/H) poate fi selectat pentru a împărți ecranul în patru transmisii video distincte.

Din acest ecran pot fi accesată ghidarea prin video și modulele unghiului de direcție, prin filele cu pictogramă din partea dreaptă a ecranului.

Figură 6-16: Ghidare RealView



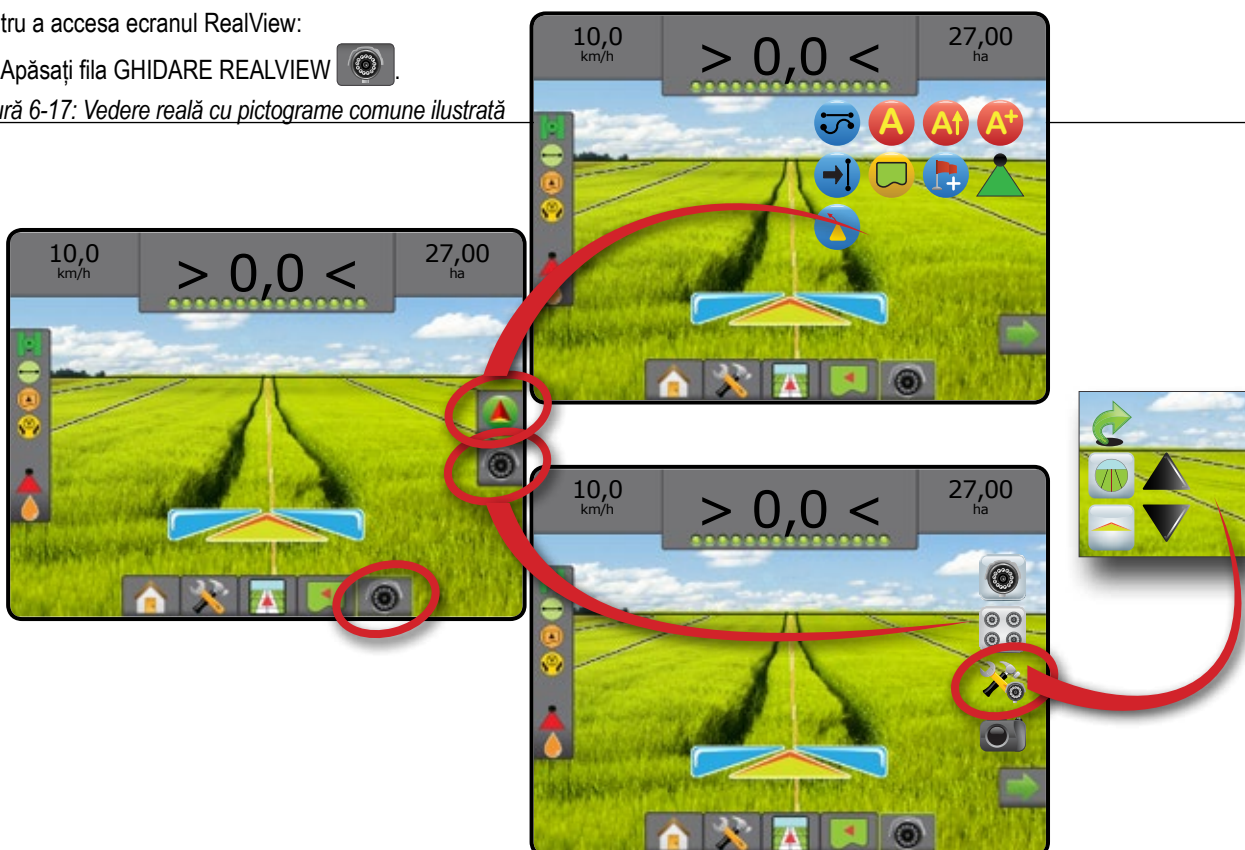
Ghidare pe ecran

- Linii de ghidare
 - ◀ Portocaliu – linie de ghidare activă
 - ◀ Negru (multiplu) – linii de ghidare adiacente
- ◀ Linie neagră orizontală – linie reglabilă a orizontului


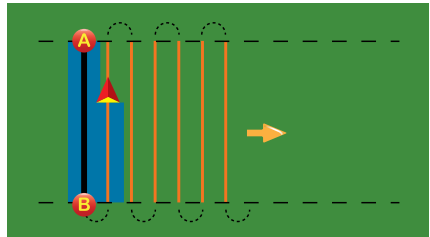

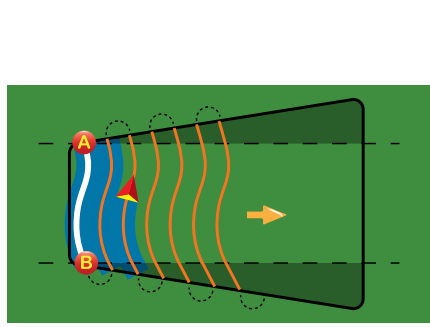

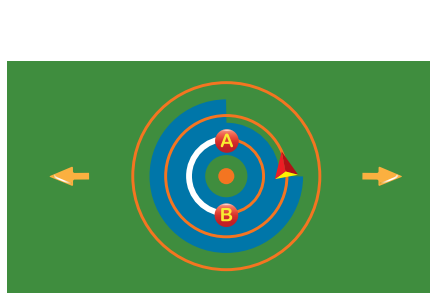

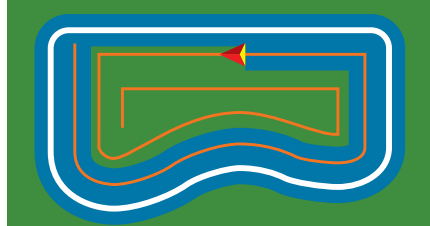

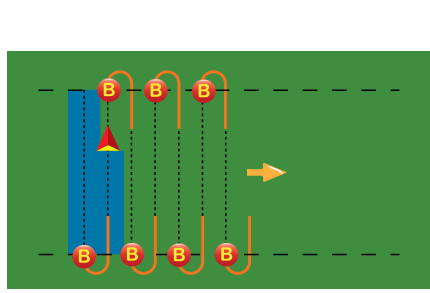

Pentru a accesa ecranul RealView:

1. Apăsați fila GHIDARE REALVIEW


Figură 6-17: Vedere reală cu pictograme comune ilustrată




MODURI DE GHIDARE

	<p>Linie de ghidare dreaptă AB</p> <p>Linia de ghidare dreaptă AB furnizează ghidare în linie dreaptă pe baza punctelor de referință A și B. Punctele originale A și B sunt folosite pentru a calcula toate celelalte linii paralele de ghidare.</p> <p><i>NOTĂ: Decalarea de la liniile de ghidare adiacente va fi calculată folosind lățimea de ghidare, care este codată în Configurarea unității, în Opțiunile uneltei.</i></p>	
	<p>Linie de ghidare curbată AB</p> <p>Linia de ghidare curbată AB furnizează ghidare de-a lungul liniilor curbate având la bază linia inițială de referință AB. Această linie de bază inițială este utilizată pentru a calcula toate celelalte linii de ghidare.</p> <p><i>NOTĂ: Se recomandă ca linia de ghidare curbată să nu depășească 30° în cadrul liniei de ghidare AB.</i></p> <p><i>Decalarea de la liniile de ghidare adiacente va fi calculată folosind lățimea de ghidare, care este codată în Configurarea unității, în Opțiunile uneltei.</i></p> <p><i>INDICIU: În timp ce lucrează într-o suprafață delimitată, tiparul de ghidare care se extinde în afara punctelor stabilite AB va fi o linie de ghidare dreaptă.</i></p>	
	<p>Linie de ghidare în cerc în jurul pivotului</p> <p>Linia de ghidare în cerc în jurul pivotului furnizează ghidare în jurul unei locații centrale care radiază spre interior sau spre exterior pe baza unei linii de referință inițiale AB. Această linie de bază inițială este utilizată pentru a calcula toate celelalte linii de ghidare.</p> <p>Este utilizată pentru aplicarea produsului pe o parcelă cu pivot central, în timp ce sunteți ghidat de-a lungul unei linii de ghidare circulare care corespunde razei sistemului de irigare cu pivot central.</p> <p><i>NOTĂ: Decalarea de la liniile de ghidare adiacente va fi calculată folosind lățimea de ghidare, care este codată în Configurarea unității, în Opțiunile uneltei.</i></p>	
	<p>Linie de ghidare ultimul coridor</p> <p>Linia de ghidare ultimul coridor furnizează cu adevărat navigarea pentru ultimul coridor. Consola va detecta automat cea mai apropiată suprafață acoperită și va stabili linia de ghidare paralelă pe baza acestei linii de ghidare.</p> <p><i>NOTĂ: Dacă este stabilită o delimitare dar nu a apărut nicio aplicare în timpul procesului de delimitare, ghidarea nu va începe.</i></p>	
	<p>Ghidare Rândul următor</p> <p>Ghidarea Rândul următor indică poziția Rândului următor și furnizează ghidare la sfârșiturile rândurilor către următorul rând adiacent. Când operatorul marchează sfârșitul rândului și începe să întoarcă spre rândul următor, o linie de ghidare dreaptă AB este furnizată pe rândul următor. Când vehiculul este pe Rândul următor, ghidarea este oprită.</p> <p><i>NOTĂ: Decalarea de la Rândul următor va fi calculată folosind lățimea de ghidare, care este codată în Configurarea unității, în Opțiunile uneltei.</i></p> <p><i>Ghidarea Rândul următor nu susține sărirea rândurilor.</i></p>	
	<p>Fără ghidare</p> <p>Funcția Fără ghidare oprește ghidarea.</p> <p><i>NOTĂ: Modul Fără ghidare nu șterge liniile de ghidare sau punctele stabilite din consolă. Pentru a șterge datele stabilite/salvate din consolă, consultați secțiunea Gestionare date din Configurare unitate.</i></p>	

LINII DE GHIDARE


Anticipare curbă  indică ce direcție va lua vehiculul atunci când se îndreaptă în orice direcție.

Liniile de ghidare AB, liniile de ghidare Azimuth, liniile de ghidare următorul coridor și liniile de ghidare rândul următor sunt disponibile în funcție de modul curent de ghidare. Pot fi stocate în consolă până la 25 de linii de ghidare stabilite pe lucrare. Comutarea de la un mod de ghidare la altul va modifica liniile de ghidare disponibile.



În fiecare mod de ghidare pot fi create linii multiple de ghidare. Dacă se salvează mai mult de o linie de ghidare într-un mod cu o singură linie de ghidare, caracteristica următoarea linie de ghidare va deveni disponibilă. Apăsând opțiunea următoarea linie de ghidare , vehiculul va fi direcționat la următoarea linie de ghidare salvată în consolă.

Un utilizator poate multiplica și edita lucrările în scopul refolosirii delimitărilor și liniilor de ghidare pentru diverse aplicații pe aceeași parcelă utilizând Fieldware Link sau opțiunea Date->Date lucrare->Gestionare.

Linie de ghidare anticipare curbă

 Linia de ghidare anticipare curbă oferă o indicație cu privire la locul unde direcția actuală va duce vehiculul folosind un ac indicator ca linie de ghidare. Opțiunea anticipare curbă este disponibilă în toate modulele de ghidare.

Pentru a activa linia de ghidare anticipare curbă:



1. Apăsați fila OPȚIUNI DE NAVIGARE ȘI DE GHIDARE  pentru a afișa opțiunile de navigare.
2. Selectați pictograma ANTICIPARE CURBATĂ 

Acul indicator va fi vizibil pe ecranul de navigare.

Figură 6-18: Anticipare curbă








Pentru a elimina linia de ghidare anticipare curbă:

1. Apăsați fila OPȚIUNI DE NAVIGARE ȘI DE GHIDARE  pentru a afișa opțiunile de navigare.
2. Selectați pictograma ANTICIPARE CURBATĂ 

Marcare puncte A și B


A B Pentru a stabili o linie de ghidare AB:

1. Mergeți până la locația dorită a Punctului A .
2. Apăsați fila OPȚIUNI DE NAVIGARE ȘI DE GHIDARE  pentru a afișa opțiunile de navigare.
3. **În timp ce vehiculul este în mișcare**, apăsați pictograma MARCAJ A .
4. Mergeți până la locația dorită a Punctului B .
5. Apăsați pictograma MARCAJ B  pentru a stabili linia AB.
6. Doriți să dați un nume acestei linii de ghidare?


Apăsați:

- ▶ Da – pentru a introduce un nume și a salva linia de ghidare în consolă
- ▶ Nu – pentru a genera automat un nume și a salva linia de ghidare în consolă

Consola va începe să furnizeze informații de navigare.

NOTĂ: Pictograma MARCAJ B  nu poate fi selectată (gri) până când distanța minimă nu este parcursă (3,0 metri pentru linia de ghidare în linie dreaptă sau linia de ghidare curbă, 50,0 metri pentru linia de ghidare în cerc în jurul pivotului).

NOTĂ: Nu este necesar să parcurgeți întreaga circumferință a cercului în jurul pivotului pentru a iniția linia de ghidare în cerc în jurul pivotului.

Utilizați pictograma ANULARE MARCAJE  pentru a anula comanda Marcaj A și pentru a reveni la linia de ghidare anterioară (când este stabilită).

Figură 6-19: Marcaj punct A



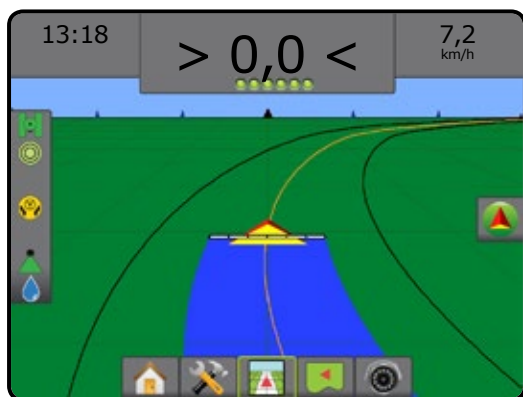
Figură 6-20: Marcaj punct B



Figură 6-21: Salvează linie de ghidare



Figură 6-22: Urmăți ghidarea



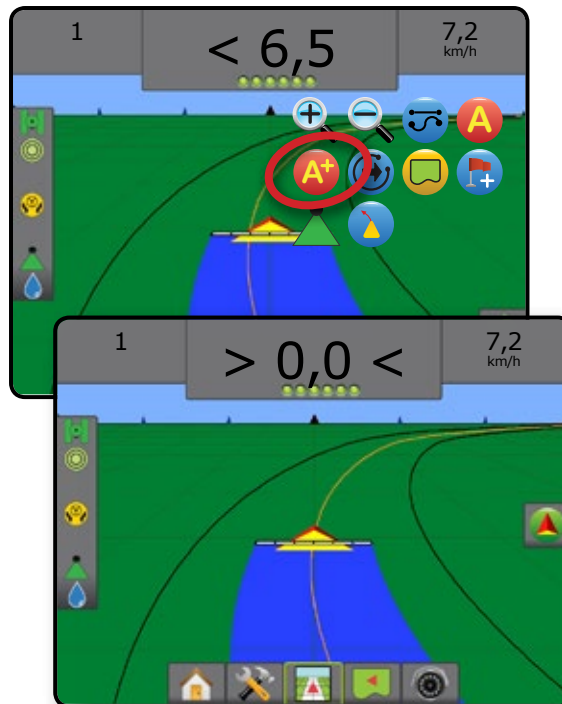
Caracteristica A+ Deplasare fină

Caracteristica A+ Deplasare fină permite liniei actuale de ghidare să fie deplasată la locația actuală a vehiculului.




Pentru reglarea liniei de ghidare:

1. Apăsați fila OPTIUNI DE NAVIGARE ȘI DE GHIDARE pentru a afișa opțiunile de navigare.
2. Apăsați pictograma A+ Deplasare fină **A+**.





Figură 6-23: A+ Deplasare fină






Caracteristica următoarea linie de ghidare

Dacă se salvează mai mult de o linie de ghidare, caracteristica următoarea linie de ghidare va deveni disponibilă. Apăsând opțiunea următoarea linie de ghidare   , vehiculul va fi direcționat la următoarea linie de ghidare salvată în consolă.

Pentru a trece la alte linii de ghidare disponibile:

1. Apăsați fila **OPȚIUNI DE NAVIGARE ȘI DE GHIDARE**  pentru a afișa opțiunile de navigare.
2. Apăsați pictograma **URMĂTOAREA LINIE DE GHIDARE**   .

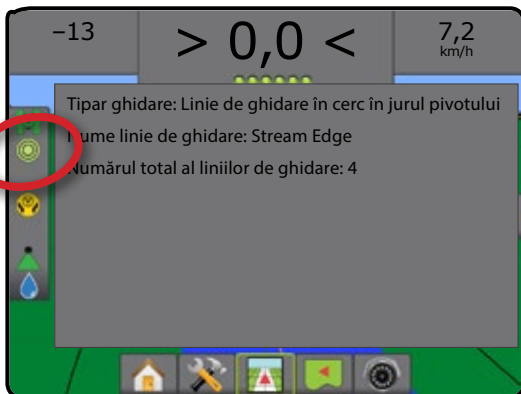
Comutați între toate liniile de ghidare apăsând din nou pe pictograma **URMĂTOAREA LINIE DE GHIDARE**   .

Figură 6-24: Următoarea linie de ghidare




Pentru a vedea ce linie de ghidare este activă, apăsați pe pictograma Mod Ghidare din Bara de stare.

Figură 6-25: Vedeți ce linie de ghidare este activă



Linii de ghidare ultimul coridor

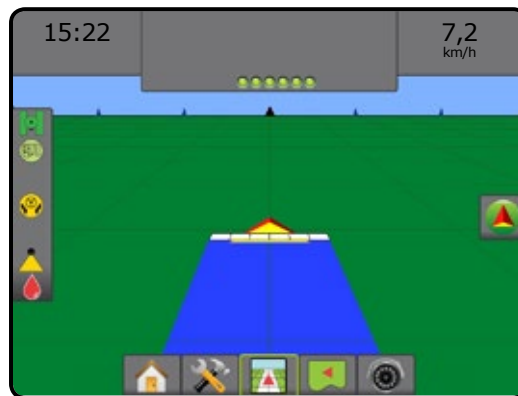
 Linia de ghidare ultimul coridor furnizează cu adevărat navigarea pentru ultimul coridor. Consola va detecta automat cea mai apropiată suprafață acoperită și va stabili linia de ghidare paralelă pe baza acestei linii de ghidare.

Pentru a activa liniile de ghidare Ultimul coridor:

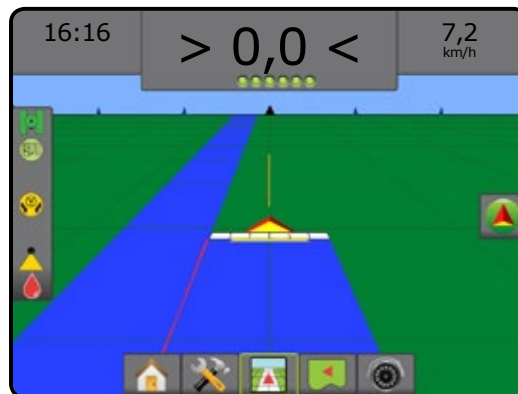
1. Mergeți la o locație dorită pentru a aplica primul coridor.
2. Mergeți mai departe la suprafața acoperită.
3. Consola va începe să furnizeze informații de navigare.

NOTĂ: Dacă este stabilită o delimitare dar nu a apărut nicio aplicare în timpul procesului de delimitare, ghidarea nu va începe.

Figură 6-26: Aplicați primul coridor



Figură 6-27: Uurmați ghidarea






Linii de ghidare Rândul următor

Ghidarea Rândul următor indică locația Rândului următor pe baza lățimii de ghidare programate și furnizează ghidare la sfârșiturile rândurilor marcate de utilizator către următorul rând adiacent. Când operatorul semnalizează sfârșitul rândului, se va stabili o linie de ghidare dreaptă AB pe rândul curent și este furnizată ghidarea la rândul următor. Când vehiculul este pe Rândul următor, ghidarea este oprită.

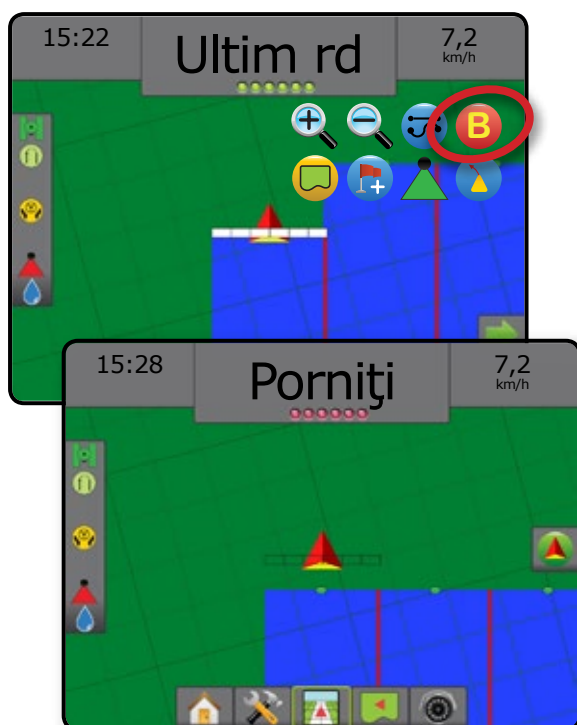
NOTĂ: Decalarea de la Rândul următor va fi calculată folosind lățimea de ghidare, care este stabilită în Configurarea unității, în Configurare unealtă.

Pentru a activa liniile de ghidare Rândul următor:


1. Apăsați fila OPTIUNI DE NAVIGARE ȘI DE GHIDARE  pentru a afișa opțiunile de navigare.
2. La capătul unui rând (în timp ce mergeți în linie dreaptă) apăsați pictograma MARCAJ B .
 - ◀ Capătul rândului va fi marcat cu un punct verde .
3. Întoarceți către rândul următor.
4. Pe baza direcției de întoarcere, se va furniza ghidarea pentru următorul rând adiacent.
 - ◀ Când vehiculul este pe rând, linia de ghidare este eliminată
5. Repetați la capătul rândului următor.

NOTĂ: Caracteristica Ghidare rândul următor nu susține sărirea rândurilor.

Figură 6-28: Marcare Ultimul rând







Unghi Azimuth

 Unghiul Azimuth este definit ca un unghi orizontal măsurat în sens orar de la o linie de bază din nord. Când este folosit un unghi azimuth, punctul de la care pleacă acesta este centrul cercului imaginar. Cercul este împărțit în 360°. Nord = 0, Est = 90, Sod = 180, Vest = 270.

Un unghi azimuth poate fi introdus pentru a determina locația exactă a vehiculului. Când este selectat un mod de navigare, unghiul azimuth poate fi introdus.

Pentru a stabili linia de ghidare azimuth:

1. Apăsați fila OPTIUNI DE NAVIGARE ȘI DE GHIDARE  pentru a afișa opțiunile de navigare.
2. Apăsați pictograma AZIMUTH  pentru a introduce unghiul azimuth.
3. Folosiți ecranul de intrare pentru a stabili unghiul Azimuth.
4. Apăsați:
 - ▶ Acceptare  pentru a salva setările
 - ▶ Anulare  pentru a ieși din tastatură fără a salva
5. „Doriți să dați un nume acestei linii de ghidare?”
 - Apăsați:
 - ▶ Da – pentru a introduce un nume și a salva linia de ghidare
 - ▶ Nu – pentru a genera automat un nume

Consola va începe să furnizeze informații de navigare.

Pentru a stabili linii de ghidare suplimentare azimuth, urmați aceeași pași ca pentru linia de ghidare inițială azimuth.

Figură 6-29: Ghidare Azimuth







DELIMITARE ACOPERIRE

Delimitările de acoperire stabilesc suprafețele unde se efectuează și unde nu se efectuează acoperirea, în timp ce se folosește ABSC sau BoomPilot. Delimitările pot fi stabilite în toate modurile de ghidare. O delimitare exterioară și până la cinci (5) delimitări interioare pot fi stocate concomitent.



Un utilizator poate multiplica și edita lucrările în scopul refolosirii delimitărilor și liniilor de ghidare pentru diverse aplicații pe aceeași parcelă utilizând opțiunea Date->Date lucrare->Gestionare sau Fieldware Link.


Pentru a stabili o delimitare de aplicare exterioară:

1. Mergeți la locația dorită în perimetrul parcelei/suprafeței de acoperire.
2. Apăsăți fila **OPȚIUNI DE NAVIGARE ȘI DE GHIDARE**  pentru a afișa opțiunile de navigare.
3. În timp ce vehiculul este în mișcare, apăsați pictograma **DELIMITARE** .
4. Mergeți în interiorul perimetrului parcelei/suprafeței.
5. Finalizare delimitare:
 - ▶ Deplasați-vă către ea cu o lățime de brazdă aferentă punctului de pornire. Delimitarea se va închide automat (linia albă de ghidare va deveni neagră)
 - ▶ Apăsăți pictograma **FINALIZARE DELIMITARE** . O linie dreaptă va finaliza delimitarea între locația dvs. curentă și punctul de pornire
6. Apăsăți:
 - ▶ Salvare – pentru a salva delimitarea
 - ▶ Ștergere – pentru a șterge delimitarea

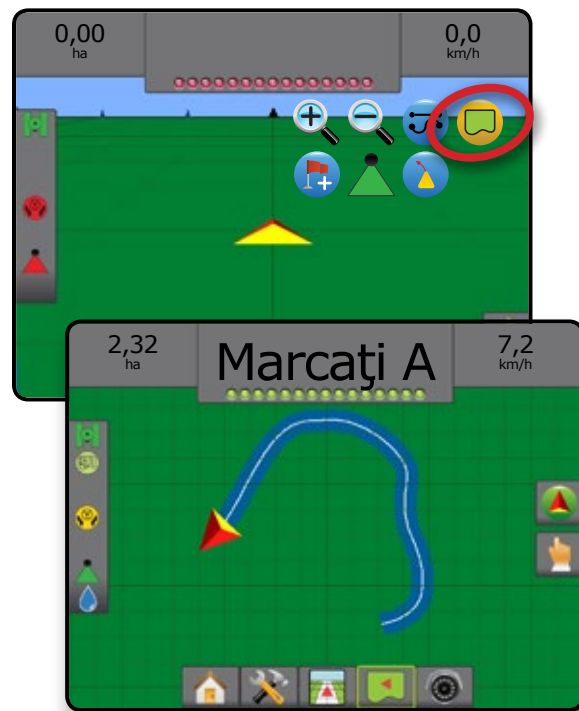
NOTĂ: Pe delimitarea externă sau inițială, pictograma **FINALIZARE DELIMITARE**  nu poate fi selectată (este de culoare gri) până când nu este parcursă distanța minimă (de cinci ori lățimea brazdei).

Dacă cartografați o delimitare cu una sau mai multe rampe îndoite și oprite, este necesar să se mențină această configurație a rampei pe durata coridorului de delimitare. Orice modificări efectuate asupra numărului de rampe pornite, și prin urmare, asupra lățimii unității după ce a început procesul de cartografiere a delimitării, va avea drept urmare acoperirea aplicată pe delimitare la marginea exterioară a tuturor rampelor programate – nu neapărat cele pornite în orice moment din perioada coridorului de delimitare.

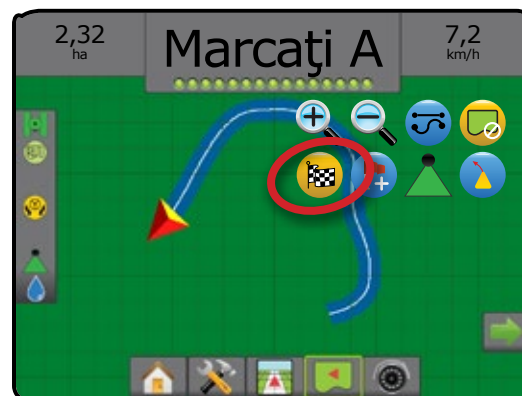
Când cartografați o delimitare cu anumite rampe oprite, este necesar să comutați BoomPilot pe modul manual  și să porniți comutatoarele Master și Boom pentru toate rampele care vor fi utilizate în timpul coridorului de delimitare. După finalizarea coridorului de delimitare, comutatoarele Boom pot fi oprite, comutatorul Master rămâne pornit, BoomPilot poate reveni la modul automat  și comanda automată a secțiunii rampei poate fi utilizată.

Notă: Dacă o delimitare este cartografiată cu anumite rampe îndoite conform descrierii de mai sus, poate fi necesară utilizarea pictogramei **A+ DEPLASARE**  fină pe linia de ghidare până la poziția corectă pentru coridoarele adiacente din parcelă.

Figură 6-30: Delimitare în curs



Figură 6-31: Finalizare delimitare – linie dreaptă până la punctul de pornire




Figură 6-32: Finalizare delimitare – deplasare până la punctul de pornire



Figură 6-33: Salvează delimitare




Utilizați pictograma ANULARE DELIMITARE  pentru a anula noul proces de delimitare a parcelei și pentru a reveni la delimitarea anterioară (când este stabilită).

Pentru a crea una sau mai multe delimitări interne, urmați aceiași pași ca pentru delimitarea inițială.

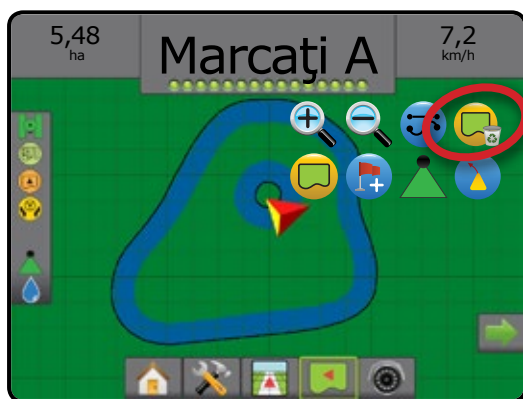
Figură 6-34: Adăugare delimitare internă





Creând în același timp o delimitare externă sau inițială, linia de delimitare va fi la exteriorul celei mai îndepărtate secțiuni ale rampei. Creând în același timp o delimitare internă sau suplimentară, linia de delimitare va fi la interiorul celei mai apropiate secțiuni ale rampei.

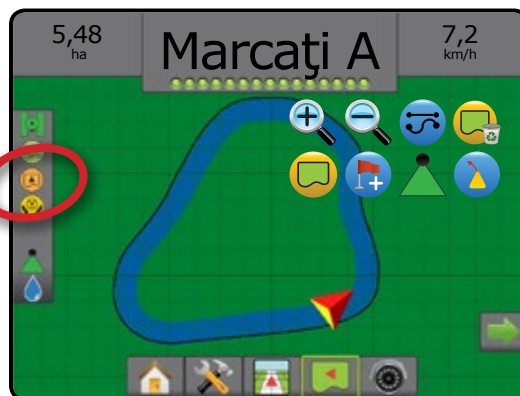
Utilizați pictograma ȘTERGERE DELIMITARE  pentru a șterge toate delimitările parcelei în lucrarea curentă.

Figură 6-35: Finalizare delimitare – deplasare până la punctul de pornire



În concordanță cu poziția dvs. curentă, este afișată pictograma ÎN INTERIORUL DELIMITĂRII  sau pictograma ÎN EXTERIORUL DELIMITĂRII  în bara de stare, din momentul stabilirii delimitării.

Figură 6-36: Finalizare delimitare – deplasare până la punctul de pornire






REVENIRE LA PUNCT

Revenire la punct oferă ghidare înapoi la un punct stabilit în Vedere din vehicul sau Vedere de pe parcelă. În Vedere din vehicul, o săgeată direcționează vehiculul înapoi la punctul stabilit. În Vedere de pe parcelă, este afișat doar punctul.

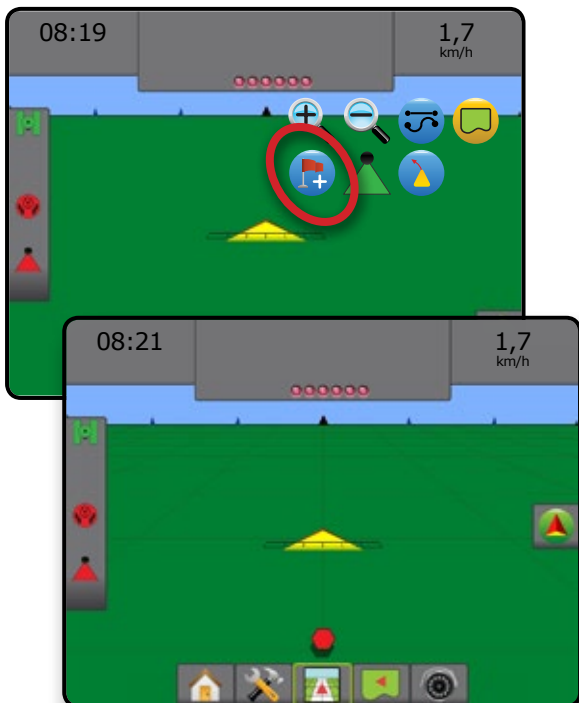
Un punct de revenire este specific lucrării și va rămâne activ în lucrarea curentă până ce este anulat.

Marcarea unui punct de revenire

Pentru a marca un punct de revenire:



1. Mergeți până la locația dorită pentru punctul de revenire .
2. Apăsați fila OPTIUNI DE NAVIGARE ȘI DE GHIDARE  pentru a afișa opțiunile de navigare.
3. Apăsați pictograma ADĂUGARE PUNCT .

Figură 6-37: Punct de revenire stabilit – Vedere din vehicul



Ștergere punct de revenire

Pentru a șterge un punct de revenire stabilit:

1. Apăsați fila OPTIUNI DE NAVIGARE ȘI DE GHIDARE  pentru a afișa opțiunile de navigare.
2. Apăsați pictograma ȘTERGERE PUNCT .



Pictograma de ștergere a punctului nu este disponibilă în timp ce ghidarea revenire la punct este activă.

Figură 6-38: Ștergere punct




Ghidare la un punct de revenire

Pentru a indica distanța și ghidarea până la punctul de revenire stabilit:

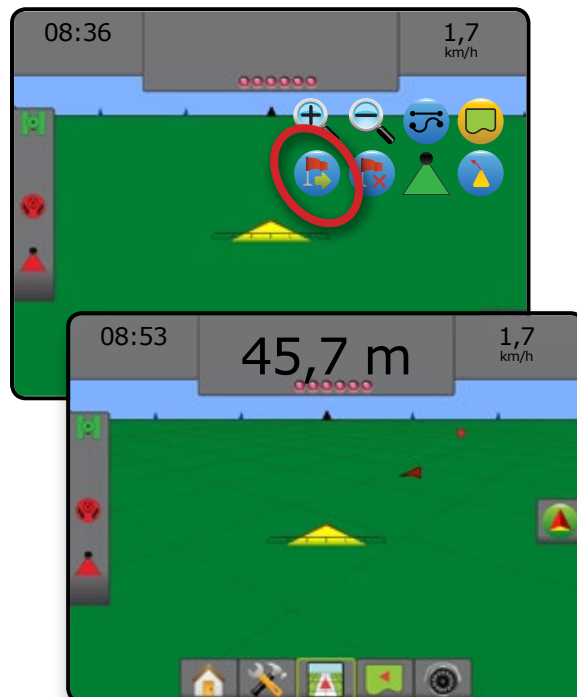
1. Apăsați fila OPTIUNI DE NAVIGARE ȘI DE GHIDARE  pentru a afișa opțiunile de navigare.
2. Apăsați pictograma GHIDARE REVENIRE LA PUNCT .

Consola va începe să furnizeze informații legate de distanță pe bara de ghidare de la vehicul la punctul stabilit.

Utilizați pictograma ANULARE GHIDARE REVENIRE LA PUNCT  pentru a ascunde distanța și ghidarea la punctul stabilit.

„Ghidarea nu poate fi calculată când ?” apare în bara de ghidare.

Figură 6-39: Ghidare revenire la punct – Vedere din vehicul



BOOMPILOT



O singură secțiune


Atunci când nu există un SmartCable sau un modul acționare secțiune (SDM), BoomPilot este utilizat pentru a porni sau opri toate rampele. Va fi ilustrată o singură secțiune de rampă și bara de stare nu va avea nicio pictogramă.

NOTĂ: Dacă există un SmartCable sau un modul acționare secțiune (SDM), vă rugăm consultați secțiunea SmartCable sau SDM pentru mai multe informații.


Doar consolă

Pentru a porni sau opri acoperirea utilizând consola:

1. Apăsați fila **OPȚIUNI DE NAVIGARE ȘI DE GHIDARE**  pentru a afișa opțiunile de navigare.
2. Apăsați pictograma **BOOMPILOT** .

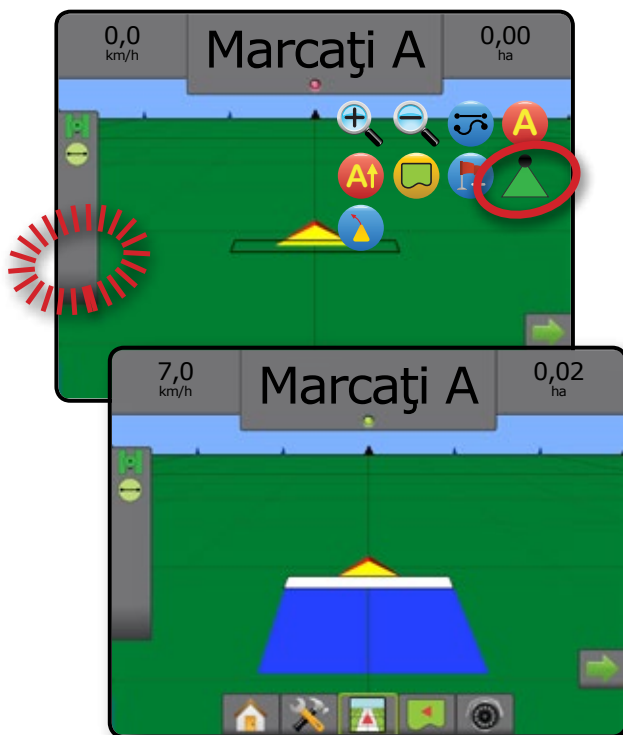
NOTĂ: GPS este indisponibil atunci când pictograma **BOOMPILOT** este gri .

Pe suprafețele unde nu se dorește acoperirea:

◀ Apăsați pictograma **BOOMPILOT** .


Apăsați pictograma **BOOMPILOT**  din nou pentru a relua acoperirea.

Figură 6-40: Toate rampele oprite/pornite – Fără SDM



Cu comutator opțional lucrare pornită/oprită

BoomPilot poate fi anihilat prin utilizarea unui comutator opțional lucrare pornită/oprită.

NOTĂ: În cazul în care comutatorul lucrare pornită/oprită este în poziția **PORNIT**, întreaga secțiune va fi activată și pictograma **BOOMPILOT**  nu va avea niciun efect.

Utilizând comutatorul lucrare pornită/oprită

Pornirea acoperirii utilizând comutatorul lucrare pornită/oprită:



1. Răsuciți comutatorul lucrare pornită/oprită la poziția **PORNIT**.


Oprirea acoperirii utilizând comutatorul lucrare pornită/oprită:

1. Răsuciți comutatorul lucrare pornită/oprită la poziția **OPRIT**.

Utilizând consola


Pentru a controla acoperirea utilizând consola:

1. Comutatorul lucrare pornită/oprită trebuie să rămână în poziția **OPRIT**.
2. Apăsați fila **OPȚIUNI DE NAVIGARE ȘI DE GHIDARE**  pentru a afișa opțiunile de navigare.
3. Apăsați pictograma **BOOMPILOT** .




NOTĂ: GPS este indisponibil atunci când pictograma **BOOMPILOT** este gri .

Pe suprafețele unde nu se dorește acoperirea:



1. Apăsați pictograma **BOOMPILOT** .

Pentru a relua acoperirea, apăsați pictograma **BOOMPILOT**  din nou.

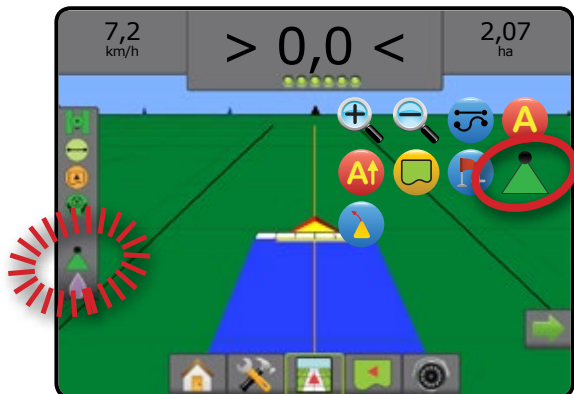
SmartCable sau modul acționare secțiune

Atunci când există un SmartCable sau un modul acționare secțiune (SDM), BoomPilot este utilizat pentru a seta comanda automată a secțiunii la oprit/manul , automat  sau toate pornite .

NOTĂ: Dacă nu există un SmartCable sau un modul acționare secțiune (SDM), consultați O singură secțiune pentru a vedea exemplul.



GPS este indisponibil atunci când pictograma BOOMPILOT este gri . Pictograma barei de stare a BoomPilot va fi oprită/manual .

Figură 6-41: Automat pentru toate secțiunile în modul





Doar consolă


Pentru a comuta BoomPilot pe automat :

1. Apăsați fila OPTIUNI DE NAVIGARE ȘI DE GHIDARE  pentru a afișa opțiunile de navigare.
2. Apăsați pictograma BOOMPILOT .

◀Automat – pictograma barei de stare se va schimba în verde .



Pe suprafețele unde nu se dorește acoperirea:


1. Apăsați fila OPTIUNI DE NAVIGARE ȘI DE GHIDARE  pentru a afișa opțiunile de navigare.
2. Apăsați pictograma BOOMPILOT .

◀Oprit/manual – pictograma barei de stare se va schimba în roșu .



Apăsați pictograma BOOMPILOT din nou  pentru a relua acoperirea.



Pentru a porni toate secțiunile :


1. Apăsați fila OPTIUNI DE NAVIGARE ȘI DE GHIDARE  pentru a afișa opțiunile de navigare.
2. Apăsați și mențineți apăsată pictograma BOOMPILOT .

◀Toate pornite – pictograma barei de stare se va schimba în galben .




Controler viteză sau cutie comutare

Pentru a comuta BoomPilot între oprit/manul  și automat  atunci când sistemul este echipat cu un controler de viteză sau o cutie de comutare:

1. Puneți comutatorul master al controlerului de viteză în poziția PORNIT. Comutatoarele individuale ale secțiunilor rampei trebuie să rămână în poziția OPRIT.
2. Apăsați fila OPTIUNI DE NAVIGARE ȘI DE GHIDARE  pentru a afișa opțiunile de navigare.
3. Apăsați pictograma BOOMPILOT .


◀Automat – pictograma barei de stare se va schimba în verde .

Pe suprafețele unde nu se dorește acoperirea:

1. Apăsați fila OPTIUNI DE NAVIGARE ȘI DE GHIDARE  pentru a afișa opțiunile de navigare.
 2. Apăsați pictograma BOOMPILOT .
- ◀Oprit/manual – pictograma barei de stare se va schimba în roșu .




Apăsați pictograma BOOMPILOT din nou  pentru a relua acoperirea.

SAU

1. Opriti manual comutatorul master al controlerului de viteză pentru a opri rampele.
- ◀Oprit/manual – pictograma barei de stare se va schimba în roșu .

Puneți comutatorul master în poziția PORNIT pentru a relua acoperirea.

Pentru a porni toate secțiunile :

1. Apăsați fila OPTIUNI DE NAVIGARE ȘI DE GHIDARE  pentru a afișa opțiunile de navigare.
 2. Apăsați și mențineți apăsată pictograma BOOMPILOT .
- ◀Toate pornite – pictograma barei de stare se va schimba în galben .

Controler viteză cu Modul Intern de Acționare Secțiune

Atunci când se utilizează un controler de viteză cu modul intern de acționare secțiune, atât comutatorul master cât și comutatoarele secțiunilor rampei trebuie să fie în poziția PORNIT.

Comutator lucrare pornită/oprită

Când este instalat, comutatorul de lucrare pornită/oprită trebuie să rămână în poziția OPRIT pentru toate opțiunile de configurare.

Configurare comutator Boompilot la Matrix Pro GS

Sistem BoomPilot (ABSC)	Controler viteză		RC cu SDM intern		Comutator lucrare	Pictograma pulverizator
	Master	Comutatoare Boom	Master	Comutatoare Boom		
Mod automat	Pornit	Oprit	Pornit	Pornit	Oprit	
Mod manual	Pornit	Pornit	Pornit	Pornit	Oprit	

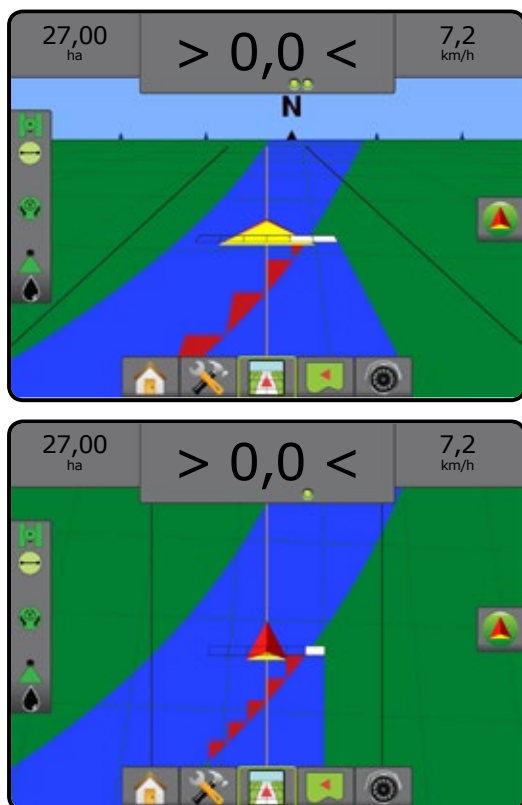
MĂRIRE/MICȘORARE

Vedere din vehicul

Imagine mărită/micșorată și perspectivă se utilizează pentru a regla vederea vehiculului sau perspectiva orizontului din vederea din vehicul în vedere aeriană.

- Mărire va regla vizualizarea astfel încât vederea din vehicul să afișeze o busolă pe linia orizontului
- Micșorarea va regla vederea la vedere aeriană

Figură 6-42: De la mărire la micșorare



Vedere de pe parcelă

Mărire/micșorare se utilizează pentru a regla suprafața vizibilă a hărții.

- Mărire va micșora suprafața din hartă vizibilă
- Micșorare va mări suprafața din hartă vizibilă

MOD PANORAMARE

În timpul ghidării Vedere de pe parcelă, modul panoramare permite poziționarea manuală a ecranului după cum doriți. Poziția excentrică pe ecran va fi menținută până se apasă pictograma Glob

Pentru a intra în modul panoramare și panoramare pe ecran:

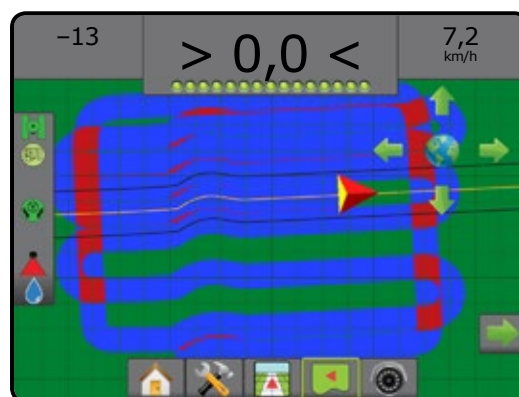
1. Apăsați fila OPTIUNI ECRAN
2. Apăsați
 - ▶ ȘI TRAGEȚI ECRANUL în direcția corespunzătoare pentru a deplasa imaginea de pe ecran.
 - ▶ SĂGEȚILE în direcția corespunzătoare pentru a deplasa imaginea de pe ecran (jos, stânga, dreapta, sus).
 - ▶ Pictograma VEDERE GLOBALĂ pentru a centra vehiculul pe ecran și extinde imaginea de pe ecran la cea mai mare suprafață disponibilă.

NOTĂ: Apăsați și mențineți SĂGEȚILE pentru a regla rapid setările.

Pentru a închide opțiunile din modul panoramare:

1. Apăsați fila ÎNCHIDERE OPTIUNI



Figură 6-43: Mod panoramare




OPȚIUNI SPECIFICE REALVIEW

Ghidarea RealView permite afișarea de intrări video live în locul imaginilor generate de calculator.

Dacă sistemul este prevăzut cu un modul de selectare video (VSM), sunt disponibile două (2) opțiuni video:

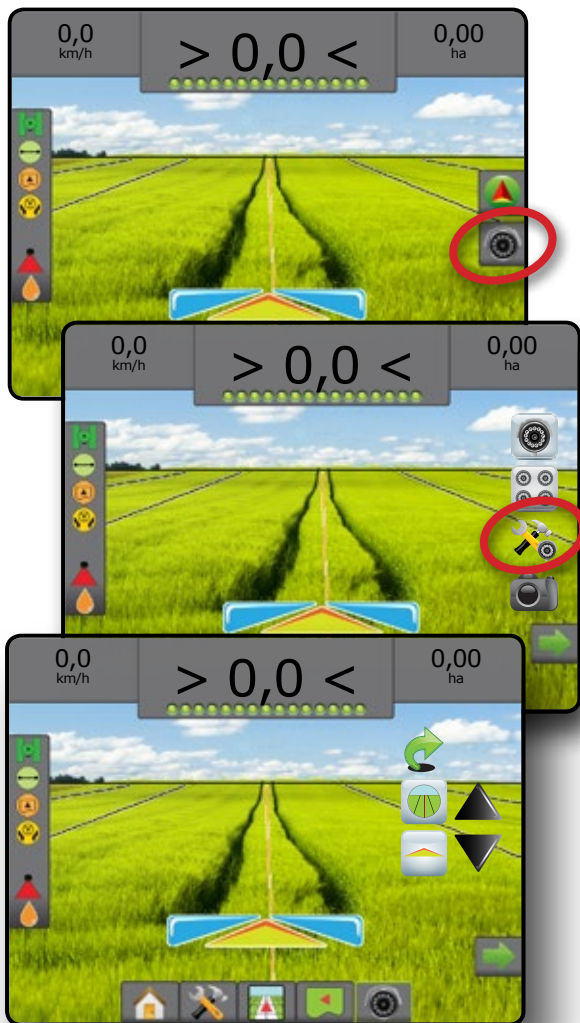
- ▶ Vedere o singură cameră  – poate fi selectată unul (1) cameră din cele opt (8) camere pentru a schimba vederea intrării video.
- ▶ Vedere divizată camere  – unul (1) din două (2) seturi de intrări ale celor patru (4) camere (A/B/C/D sau E/F/G/H) poate fi selectat pentru a împărți ecranul în patru transmisii video distincte.

De asemenea este disponibil:

- ▶ Captură de imagine cu camera RealView  – salvează o fotografie a vederii curente de pe ecran pe un stick USB

Opțiunile ghidării RealView includ și ghidarea pe video, un indicator de unghi de direcție și captură de imagine cu camera.

Figură 6-44: Opțiuni RealView



Figură 6-45: Selectare o singură cameră









Figură 6-46: Selectare vedere divizată



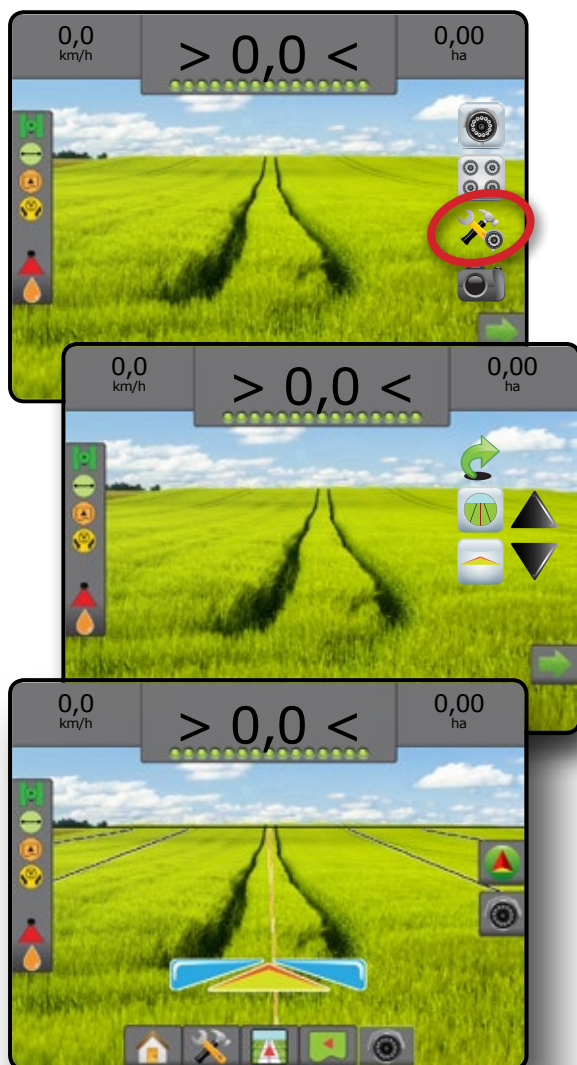
Opțiuni de configurare RealView

Opțiunile de configurare RealView accesează instrumente suplimentare de ghidare, inclusiv ghidarea pe video și un indicator de unghi de direcție.

Pentru a accesa opțiunile RealView:

1. Apăsați fila OPTIUNI REALVIEW  pentru a afișa opțiunile RealView
2. Apăsați pictograma OPTIUNI GHIDARE REALVIEW .
3. Selectați dintre:
 - ▶ Ghidare pe video  – pune linii de ghidare tridimensionale peste transmisiile video pentru asistență de navigare
 - ▶ Indicator unghi de direcție  – afișează direcția în care trebuie reglat volanul
 - ▶ Reglare linia orizontului   – reglează linia orizontului pe ecran în sus sau în jos

Figură 6-47: Opțiuni de configurare RealView






CAPITOLUL 7 – GPS

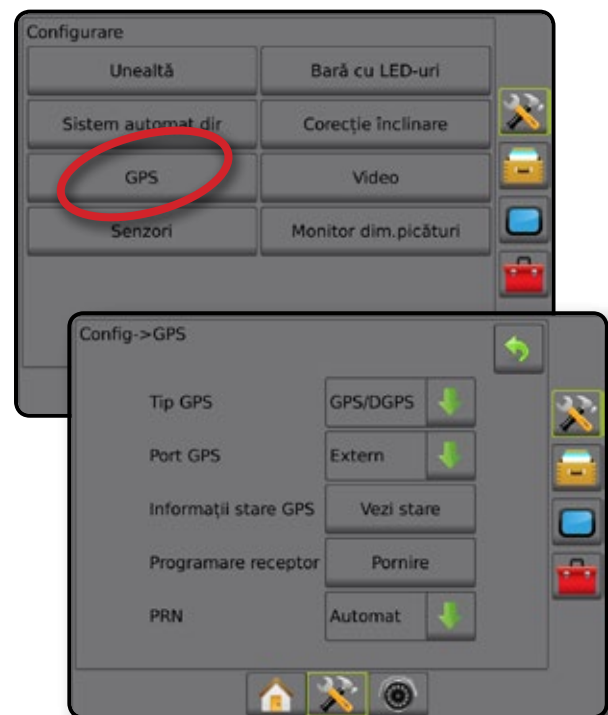
GPS este utilizat pentru a configura tipul de GPS, portul GPS și PRN, precum și pentru a vizualiza informații legate de starea GPS-ului.

GPS

NOTĂ: Aceste setări sunt necesare pentru operarea sistemului asistat/automat de direcție și a senzorului de înclinare, precum și pentru operarea corectă a uneltei.

1. Apăsați pe fila laterală CONFIGURARE .
2. Apăsați **GPS**.
3. Selectați dintre:
 - ▶ Tip GPS – setează pentru acceptarea transmisiilor cu sursă GPS
 - ▶ Port GPS – setează portul de comunicare (D)GPS
 - ▶ Informații stare GPS – afișează informații privind GGA/VTG (valori nominale), număr de sateliți, HDOP, PRN, calitatea GGA, receptor GPS, versiune receptor și zona UTM
 - ▶ Programare receptor – permite programarea directă a receptorului GPS printr-o interfață în linie de comandă
 - ▶ PRN – selectează SBAS PRN care va furniza date diferențiale de corecție GNSS
 - ▶ PRN alternativ – când PRN nu este automat, un al doilea SBAS PRN alternativ va furniza un pachet secundar de date diferențiale de corecție GNSS
4. Apăsați pe săgeata REVENIRE  sau pe fila laterală CONFIGURARE  pentru a reveni la ecranul principal de Configurare.

Figură 7-1: GPS

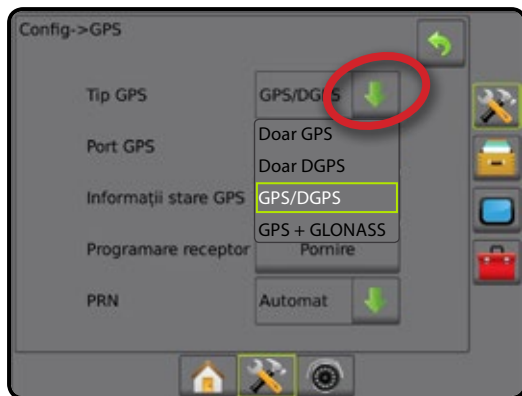


Tip GPS

Tipul de GPS poate fi personalizat astfel încât să accepte transmisiile prin sursa GPS (doar semnalele necorectate), transmisiile prin sursa DGPS (doar semnalele diferențiale corectate) sau ambele tipuri de semnale.

1. Apăsați pe săgeata JOS ↓ pentru a accesa lista de opțiuni.
2. Selectați:
 - ▶ Doar GPS – semnale necorectate
 - ▶ Doar DGPS – semnale diferențiale corectate
 - ▶ GPS/DGPS – oricare tip de semnal
 - ▶ GPS+GLONASS – semnale necorectate de la ambele sisteme GPS și GLONASS

Figură 7-2: Tip GPS



NOTĂ: Când se selectează GPS+GLONASS, PRN nu este disponibil, nici indicat pe ecran.

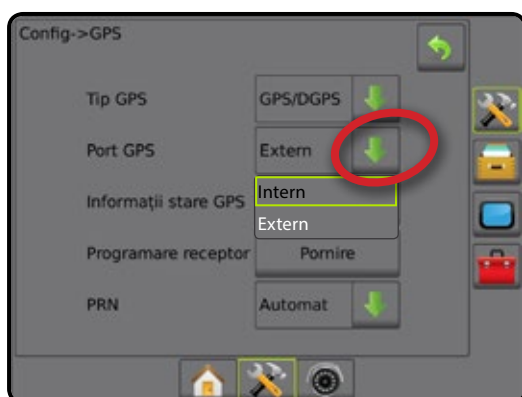
Port GPS

Portul COM poate fi setat pe Intern pentru a utiliza (D)GPS-ul intern (dacă există) și să transmită în exterior sau Extern pentru a primi date (D)GPS externe.

1. Apăsați pe săgeata JOS ↓ pentru a accesa lista de opțiuni.
2. Selectați:
 - ▶ Intern – utilizează (D)GPS-ul intern (dacă există) și transmite în exterior
 - ▶ Extern – primește date (D)GPS externe

NOTĂ: Lucrul cu semnale GPS ca Omnistar HP/XP sau RTK va necesita setarea portului GPS pe Extern.

Figură 7-3: Port GPS



Cerințe minime de configurare a receptorului extern

Înainte de conectarea consolei Matrix și lucrul cu un receptor extern GPS, trebuie îndeplinite aceste cerințe minime de configurare.

Setări port serial	
Rata de transfer:	19,200
Biți date:	8
Paritate:	Nimic
Biți oprire:	1

Cerințe conectare port serial

Cablu serial RS-232 cu 9 pini

NOTĂ: Poate fi necesar un adaptor modem nul în funcție de pini din receptor.

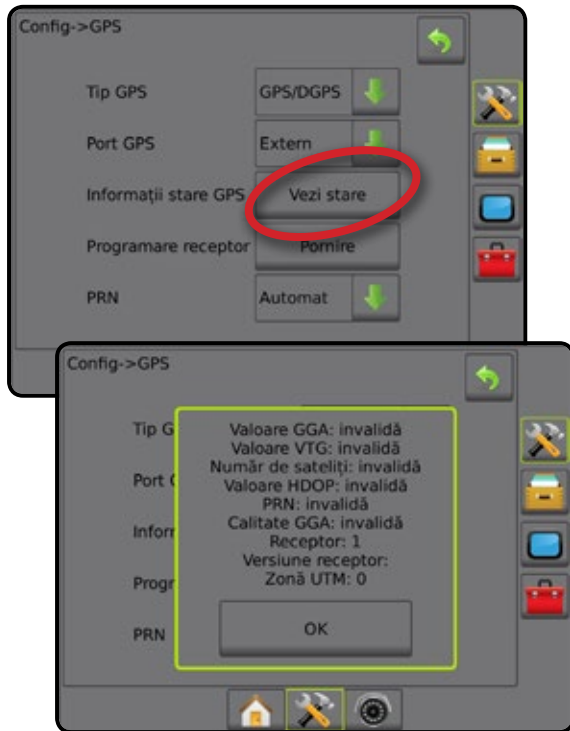
Benzi NMEA	
GGA	5 Hz
VTG opțional	5 Hz, 2 Hz, Oprit
ZDA	0,2 Hz

Informații stare GPS

Starea GPS afișează o imagine instantanee a informațiile curente referitoare la starea GPS-ului.

1. Apăsați **Vizualizare stare**.
 2. Vizualizare date inclusiv:
 - ◀ Valori nominale date GGA/VTG – numărul de poziții ale GPS-ului pe secundă.
 - ◀ Număr de sateliți – numărul de sateliți GPS în imagine (minim 4 sunt necesari pentru DGPS)
 - ◀ HDOP – o măsură a puterii geometrice a semnalelor satelitului în plan orizontal. Este de preferat o valoare HDOP mai mică de 2.
 - ◀ PRN – ID-ul satelitului DGPS curent
 - ◀ Calitate GGA – indicatorul actual de calitate a semnalului GPS (consultați diagrama GGA)
 - ◀ Receptor – indicatorul actual al receptorului
 - ◀ Versiune receptor – versiunea software-ului instalat pe receptor
 - ◀ Zona UTM – zona locației actuale
 3. Apăsați **OK** pentru a reveni la ecranul de configurare GPS
- NOTĂ: Dacă GPS-ul nu este disponibil, toate intrările vor fi Invalide

Figură 7-4: Informații stare GPS



Informații stare GPS pe ecranele de ghidare

Stare GPS afișează informații privind valorile nominale, numărul de sateliți avuți în vedere și calitatea sateliților și ID-ul.

1. Apăsați pe pictograma STARE GPS :



Cerințe GGA

Calitatea GGA necesară pentru a putea lucra cu diferite tipuri de semnal poate fi variabilă. Consultați tabelul de mai jos pentru cerințe.

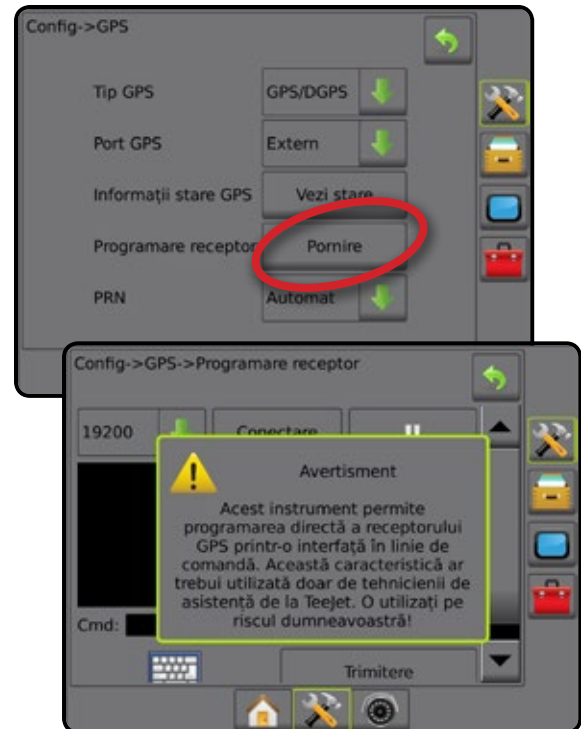
Service	Indicator	Fidelitate
Doar GPS	1	<3 m
WAAS/EGNOS/Beacon	2	<1 m
RTK	4	4 cm
Omnistar HP/XP	5	10 cm
Traectorie de coborâre/liberă	9	<1 m

Programare receptor

Programare receptor permite programarea directă a receptorului GPS printr-o interfață în linie de comandă. Această caracteristică ar trebui utilizată doar de tehnicienii de asistență de la TeeJet. O utilizați pe riscul dumneavoastră!


1. Apăsați **Pornire**.
2. Reglați programarea conform cerințelor.

Figură 7-5: Programare receptor

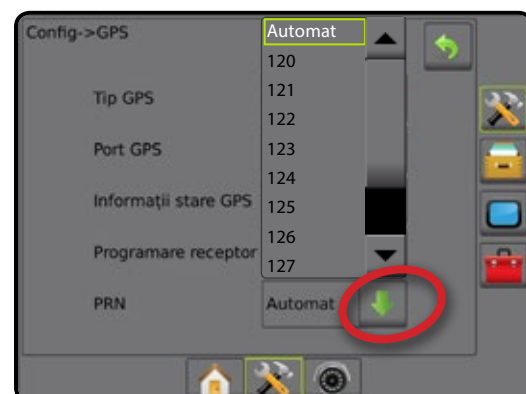


PRN

PRN selectează SBAS PRN care va furniza date diferențiale de corecție GNSS.

1. Apăsați pe săgeata JOS  pentru a accesa lista de opțiuni.
2. Selectați:
 - ▶ Automat – selectare automată PRN
 - ▶ Număr – contactați distribuitorul dvs. local pentru numărul asociat cu locația dvs. de operare

Figură 7-6: PRN

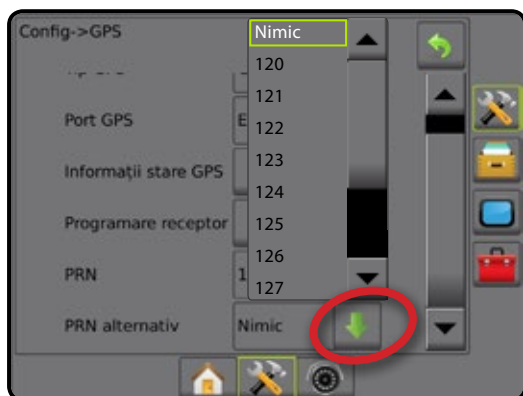


PRN alternativ

Când PRN nu este automat, un al doilea SBAS PRN alternativ va furniza un pachet secundar de date diferențiale de corecție GNSS.

1. Apăsați pe săgeata JOS ↓ pentru a accesa lista de opțiuni.
2. Selectați:
 - ▶ Niciunul – nu există număr alternativ PRN
 - ▶ Număr – contactați distribuitorul dvs. local pentru numărul asociat cu locația dvs. de operare

Figură 7-7: PRN alternativ



PRN nu este arătat

Când tipul de GPS este setat la "GPS+GLONASS", opțiunile PRN nu sunt disponibile, nici nu sunt arătate pe ecran.

Figură 7-8: PRN



CAPITOLUL 8 – CONFIGURARE UNEALTĂ

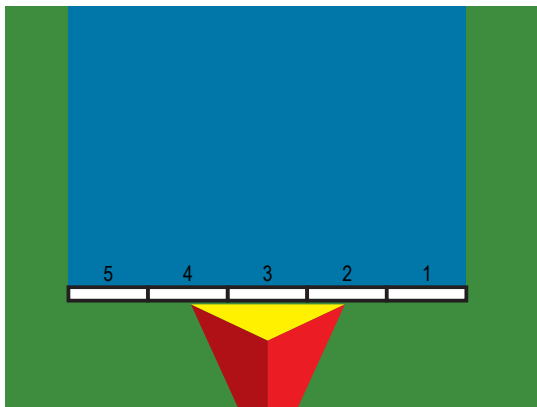
Configurarea unelei este utilizată cu scopul de a stabili diversele setări asociate cu modul linie dreaptă, modul răspânditor sau modul eşalonat. Setările vor varia în funcție de prezența unui SmartCable sau a unui modul acționare secțiune (SDM).

Tip de unealtă

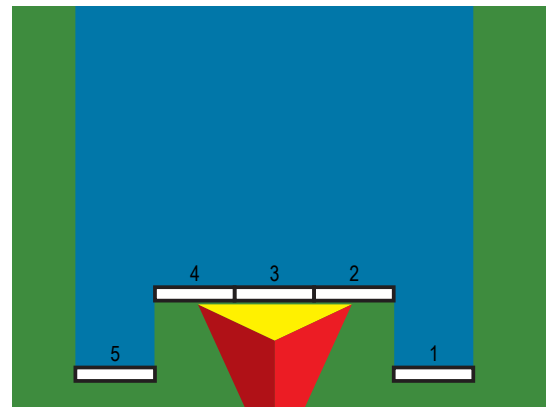
Tipul de unealtă selectează tipul de tipar de acoperire care reprezintă cel mai bine sistemul dumneavoastră.

- În modul linie dreaptă – secțiunile rampei nu au lungime și sunt în linie, la o distanță fixă de antenă.
- În modul răspânditor – o linie virtuală este creată în linie cu discurile de livrare de unde secțiunea sau secțiunile de acoperire pot varia în lungime și pot fi la distanțe diferite față de linie
- În modul eşalonat – o linie virtuală este creată în linie cu Secțiunea 1 de unde secțiunea sau secțiunile de acoperire nu au lungime și se pot afla la diferite distanțe față de antenă

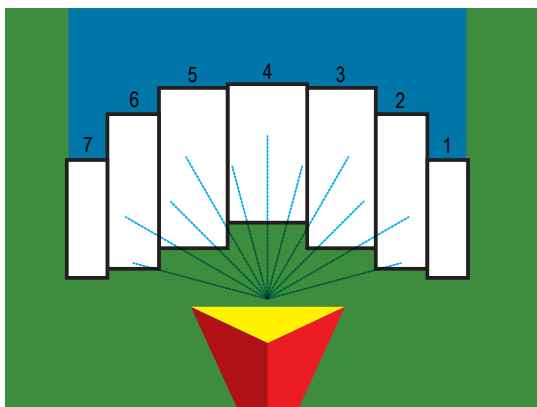
Figură 8-1: Tip de unealtă – în linie dreaptă



Figură 8-3: Tip de unealtă – eşalonat



Figură 8-2: Tip de unealtă – răspânditor



Numere secțiuni

Secțiunile sunt numerotate de la stânga la dreapta cu fața înspre direcția înainte a unității.

UTILIZAREA ECRANULUI DE BAZĂ

Opțiuni indisponibile atunci când lucrarea este activă

Când o lucrare este activă, anumite opțiuni de configurare sunt indisponibile. Consultați organigrama din meniul mod de configurare unitate pentru indicații privind opțiunile care nu sunt accesibile.

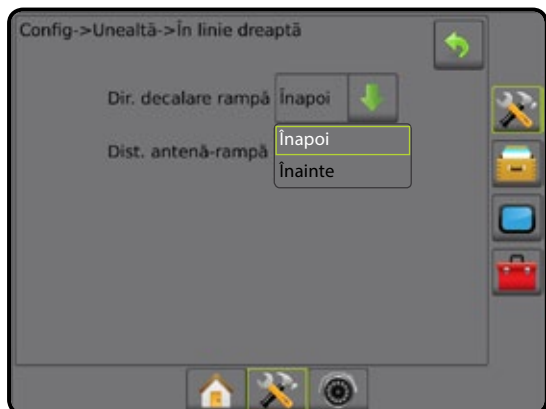
Figură 8-4: Exemple de opțiuni indisponibile



Selecții din meniurile verticale

Apăsați pe săgeata JOS ↓ pentru a accesa opțiunile. Utilizați săgețile SUS/JOS ▲▼ sau bara de defilare dacă este necesar să defilați prin lista extinsă. Selectați opțiunea corespunzătoare. Pentru a închide lista fără a selecta o opțiune, atingeți ecranul oriunde în afara meniului vertical.

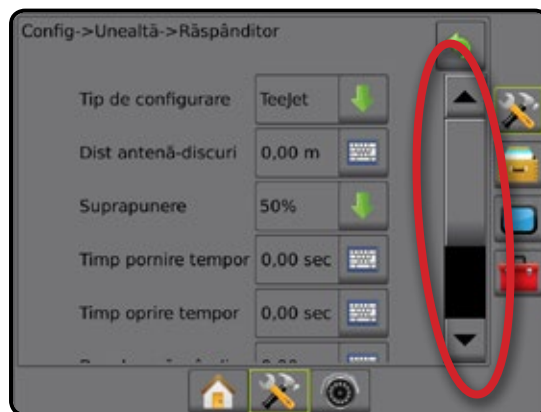
Figură 8-5: Exemplu de meniu vertical



Ecrane de defilare

Unele ecrane au mai multe informații sau opțiuni care sunt vizibile dincolo de ecranul curent. Utilizați săgețile SUS/JOS ▲▼ sau bara de defilare pentru a accesa opțiuni sau informații suplimentare care nu sunt momentan vizibile pe ecran.

Figură 8-6: Exemplu de ecran de defilare

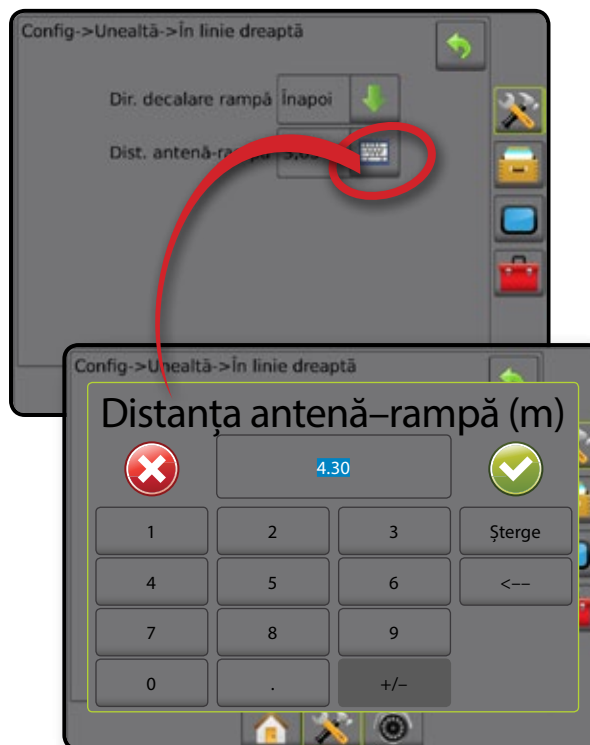


Ecran de intrare tastatură

Apăsați pe pictograma TASTATURĂ 📄. Folosiți tastatura numerică pentru a introduce o valoare.

Apăsați pe pictograma ACCEPTARE ✓ pentru a salva setările sau pe pictograma ANULARE ✗ pentru a ieși din tastatură fără a salva.



Figură 8-7: Exemplu de tastatură



CONFIGURARE O SINGURĂ SECȚIUNE

Configurare o singură secțiune este folosită în absența unui SmartCable sau a unui modul acționare secțiune (SDM) în sistem. Întreaga rampă sau zonă de livrare este considerată a fi o singură secțiune.

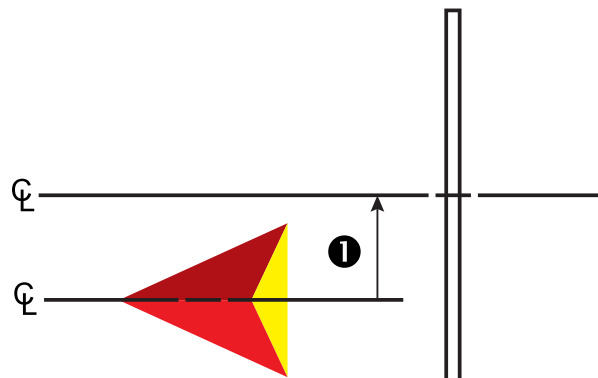
NOTĂ: Dacă există un SmartCable sau un modul acționare secțiune (SDM), consultați Configurare Smartcable sau modul acționare secțiune pentru a vedea pașii de configurare.

1. Apăsați pe fila laterală CONFIGURARE .
2. Apăsați **Unealtă**.
3. Selectați dintre:
 - ▶ Tip de vehicul – utilizat pentru a selecta tipul de vehicul cel mai apropiat de unitatea dumneavoastră.
 - ▶ Înălțime antenă GPS – utilizată pentru a măsura înălțimea antenei de la sol. Intervalul este între 0,0 și 10,0 metri.
 - ▶ Tip de unealtă – utilizat în vederea selectării dispunerii secțiunilor pentru localizarea produsului de acoperire.
 - ▶ Distanță decalare unealtă **1** – utilizată pentru a introduce distanța de la linia mediană a unității la centrul uneltei. Intervalul este între 0 și 10,0 metri.
NOTĂ: Pentru instrucțiuni detaliate privind configurarea, consultați secțiunea Decalare unealtă din acest capitol.
 - ▶ Direcție decalare unealtă **1** – direcția de la linia mediană a unității la centrul uneltei cu față înspre direcția înainte a unității
 - ▶ Lățime ghidare – utilizată pentru a introduce distanța între liniile de ghidare. Intervalul este între 1,0 și 75,0 metri.
 - ▶ Lățimea de acoperire [tip unealtă în linie dreaptă] – utilizată pentru a introduce lățimea totală a uneltei.
 - ▶ Lățimea de lucru [tip unealtă răspânditor] – utilizată pentru a introduce lățimea totală a uneltei.
 - ▶ Alarmă zonă acoperită – utilizată pentru a stabili o alertă care să semnaleze ieșirea sau intrarea într-o zonă acoperită
 - ▶ Durată ieșire alertă zonă acoperită – atunci când alarma zonă acoperită este activată, se folosește pentru setarea duratei în care alarma va suna, înainte de ieșirea din zona acoperită. Intervalul este între 0 și 10 secunde.
 - ▶ Durată intrare alertă zonă acoperită – atunci când alarma zonă acoperită este activată, se folosește pentru setarea duratei în care alarma va suna, înainte de intrarea într-o suprafață acoperită. Intervalul este între 0 și 10 secunde.
4. Apăsați săgeata PAGINA URMĂTOARE  pentru a configura opțiunile pentru tipul specific de unealtă selectată.

Figură 8-8: Unealtă – o singură secțiune

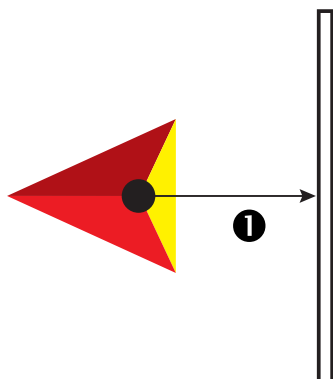


Figură 8-9: Distanța și direcția de decalare a uneltei

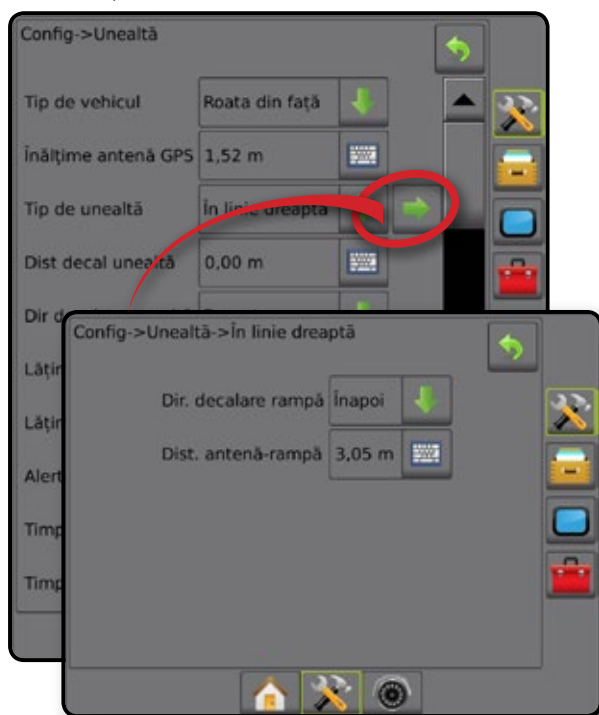


Tip de unealtă în linie dreaptă

1. Selectați tipul de unealtă **În linie dreaptă** pe ecranul uneltei.
2. Apăsați săgeată PAGINA URMĂTOARE ➡.
3. Selectați dintre:
 - ▶ Direcție decalare rampă – utilizată pentru a selecta dacă rampa este situată în fața sau în spatele antenei GPS pe măsură ce vehiculul se deplasează în direcția înainte
 - ▶ Distanța de la antenă la rampă ❶ – utilizată pentru a introduce distanța de la antena GPS la rampă. Intervalul este între 0,0 și 50,0 metri.
4. Apăsați pe săgeata REVENIRE ↶ pentru a reveni la ecranul uneltei sau pe fila laterală CONFIGURARE ⚙ pentru a reveni la ecranul principal de configurare.

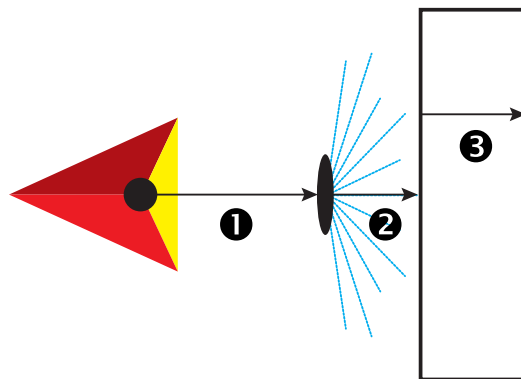


Figură 8-10: Opțiuni de configurare a uneltei în modul linie dreaptă

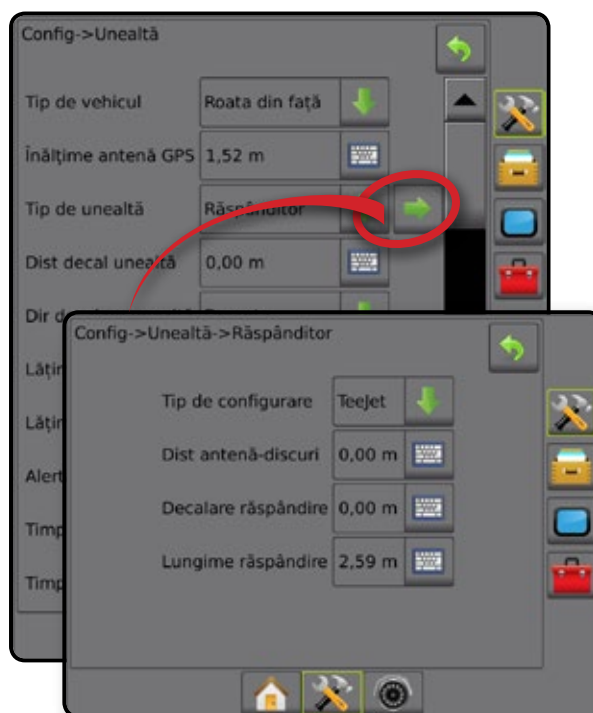


Tip unealtă răspânditor TeeJet

1. Selectați tipul de unealtă **Răspânditor** pe ecranul uneltei.
2. Apăsați săgeată PAGINA URMĂTOARE ➡.
3. Selectați dintre:
 - ▶ Tip configurare – utilizat pentru a selecta tipul de răspânditor **TeeJet**
 - ▶ Distanța de la antenă la discuri ❶ – utilizată pentru a introduce distanța de la antena GPS la discurile de livrare sau la mecanismul de dispersie. Intervalul este între 0,0 și 50,0 metri.
 - ▶ Decalare de răspândire ❷ – utilizată pentru a introduce distanța de decalare de la discuri sau de la mecanismul de dispersie până în locul în care produsul atinge prima dată solul. Intervalul este între 0,0 și 75,0 metri.
 - ▶ Lungime de răspândire ❸ – utilizată pentru a introduce lungimea acoperirii pentru secțiune. Intervalul este între 0,0 și 75,0 metri.
4. Apăsați pe săgeata REVENIRE ↶ pentru a reveni la ecranul uneltei sau pe fila laterală CONFIGURARE ⚙ pentru a reveni la ecranul principal de configurare.



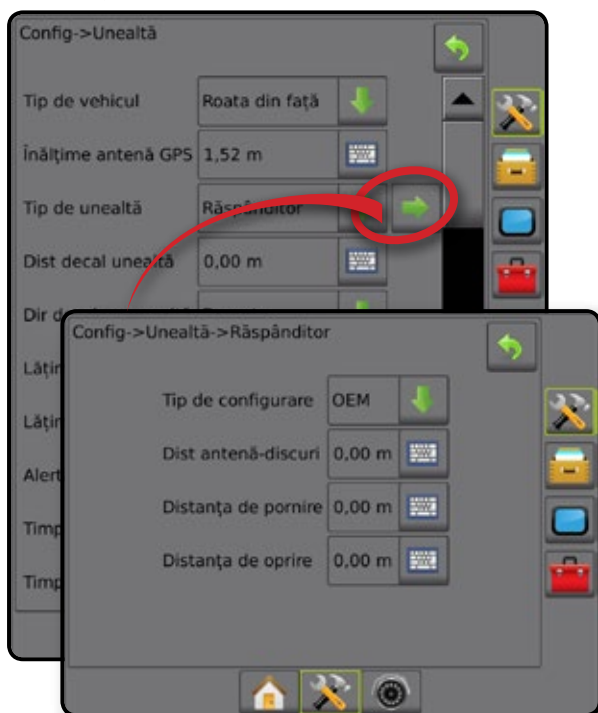
Figură 8-11: Opțiuni de configurare unealtă în modul răspânditor TeeJet



Tip unealtă răspânditor OEM

1. Selectați tipul de unealtă **Răspânditor** pe ecranul unelei.
2. Apăsați săgeată PAGINA URMĂTOARE ➡.
3. Selectați dintre:
 - ▶ Tip configurare – utilizat pentru a selecta tipul de răspânditor **OEM**
 - ▶ Distanța de la antena la discuri – utilizată pentru a introduce distanța de la antena GPS la discurile de livrare sau la mecanismul de dispersie. Intervalul este între 0,0 și 50,0 metri.
 - ▶ Distanța de pornire – utilizată pentru setarea distanței de pornire la ieșirea dintr-o suprafață acoperită. Consultați producătorul răspânditorului pentru valoare.
 - ▶ Distanța de oprire – utilizată pentru setarea distanței de oprire la intrarea într-o suprafață acoperită. Consultați producătorul răspânditorului pentru valoare.
4. Apăsați pe săgeata REVENIRE ↶ pentru a reveni la ecranul unelei sau pe fila laterală CONFIGURARE 🛠️ pentru a reveni la ecranul principal de configurare.


Figură 8-12: Opțiuni de configurare unealtă în modul răspânditor OEM




CONFIGURARE SMARTCABLE SAU MODUL ACȚIONARE SECȚIUNE

Configurare SmartCable sau modul acționare secțiune este folosită în cazul prezenței unui Smartcable sau a unui modul acționare secțiune (SDM) în sistem. Rampa sau zona de livrare poate fi introdusă ca având până la 15 secțiuni. Fiecare secțiune poate varia în lățime, iar în modul răspânditor poate varia în lungime. Opțiunile suplimentare disponibile cu un SDM includ suprapunere acoperire, temporizare acoperire și modul eșalonat.

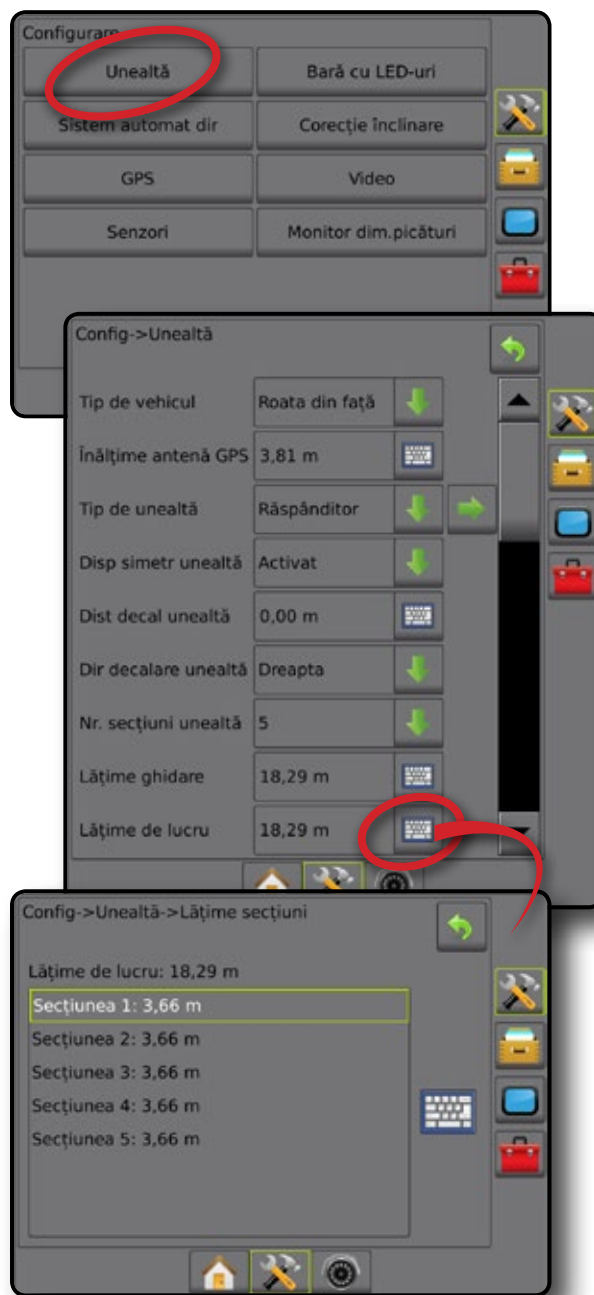
NOTĂ: Dacă nu există un SmartCable sau un modul acționare secțiune (SDM), consultați Configurare o singură secțiune pentru a vedea pașii de configurare.

1. Apăsați pe fila laterală CONFIGURARE .
2. Apăsați **Unealtă**.
3. Selectați dintre:
 - ▶ Tip de vehicul – utilizat pentru a selecta tipul de vehicul cel mai apropiat de unitatea dumneavoastră.
 - ▶ Înălțime antenă GPS – utilizată pentru a măsura înălțimea antenei de la sol. Intervalul este între 0,0 și 10,0 metri.
 - ▶ Tip de unealtă – utilizat în vederea selectării dispunerii secțiunilor pentru localizarea produsului de acoperire.
 - ▶ Dispunere simetrică unealtă – folosită pentru a stabili dacă secțiunile sunt împerecheate și, prin urmare, au aceleași valori de lățime, decalare și lungime
 - ▶ Distanță decalare unealtă ① – utilizată pentru a introduce distanța de la linia mediană a unității la centrul uneltei. Intervalul este între 0 și 10,0 metri.

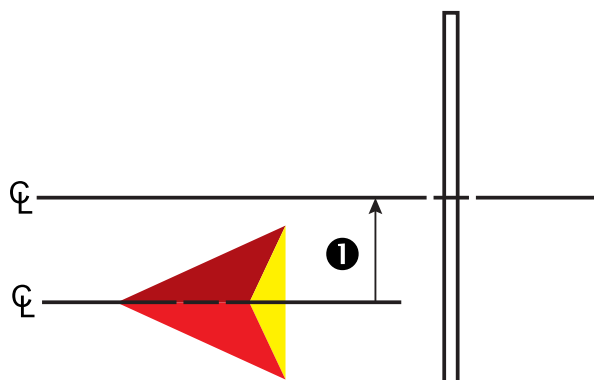
NOTĂ: Pentru instrucțiuni detaliate privind configurarea, consultați secțiunea Decalare unealtă din acest capitol.

- ▶ Direcție decalare unealtă ① – direcția de la linia mediană a unității la centrul uneltei cu față înspre direcția înainte a unității
 - ▶ Număr secțiuni unealtă – utilizat pentru a selecta numărul de secțiuni ale uneltei
 - ▶ Lățime ghidare – utilizată pentru a introduce distanța între liniile de ghidare. Intervalul este între 1,0 și 75,0 metri.
 - ▶ Lățimea de acoperire [tip unealtă în linie dreaptă sau tip unealtă eșalonat] – utilizată pentru a introduce lățimea totală a tuturor secțiunilor uneltei. Fiecare secțiune poate avea o lățime diferită. Secțiunile sunt numerotate de la stânga la dreapta cu față înspre direcția înainte a unității. Intervalul pentru fiecare secțiune este între 0,0 și 75,0 metri. Totalul pentru toate secțiunile trebuie să fie mai mare de 1,0 metri.
 - ▶ Lățimea de lucru [tip unealtă răspânditor] – utilizată pentru a introduce lățimea totală a tuturor secțiunilor uneltei. Fiecare secțiune poate avea o lățime diferită. Secțiunile sunt numerotate de la stânga la dreapta cu față înspre direcția înainte a unității. Intervalul pentru fiecare secțiune este între 0,0 și 75,0 metri. Totalul pentru toate secțiunile trebuie să fie mai mare de 1,0 metri.
4. Apăsați săgeata PAGINA URMĂTOARE  pentru a configura opțiunile specifice uneltei.

Figură 8-13: Unealtă – SmartCable sau modul acționare secțiune

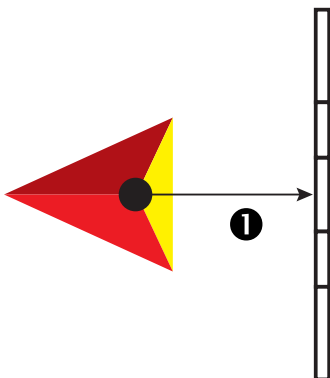


Figură 8-14: Distanța și direcția de decalare a uneltei

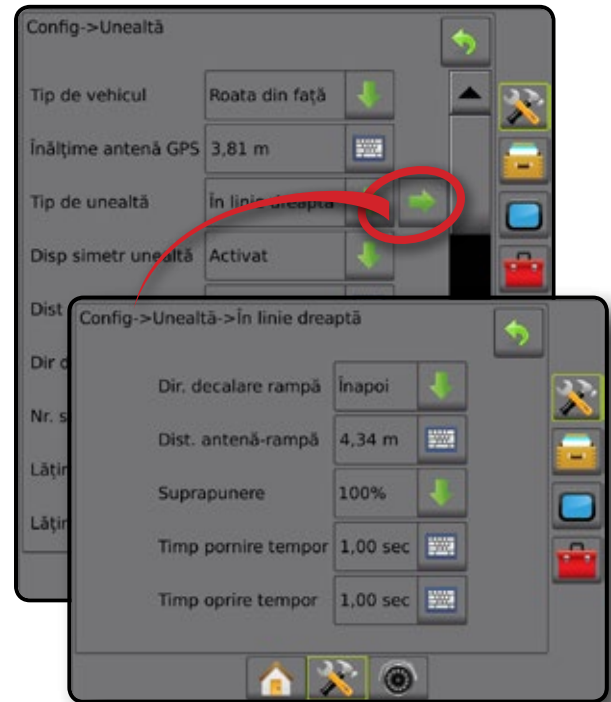


Tip de unealtă în linie dreaptă

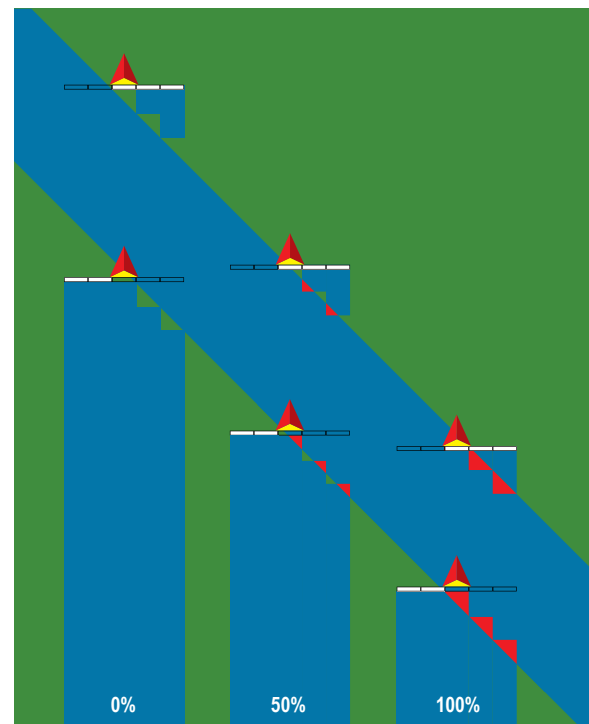
1. Selectați tipul de unealtă **în linie dreaptă** pe ecranul unelei.
2. Apăsați săgeată PAGINA URMĂTOARE ➡.
3. Selectați dintre:
 - ▶ Direcție decalare rampă – utilizată pentru a selecta dacă rampa este situată în fața sau în spatele antenei GPS pe măsură ce vehiculul se deplasează în direcția înainte
 - ▶ Distanța antenă-rampă ❶ – utilizată pentru a introduce distanța de la antena GPS la rampă. Intervalul este între 0,0 și 50,0 metri.
 - ▶ Suprapunere – utilizată pentru a selecta suprapunerea permisă atunci când secțiunile sunt pornite și oprite în timp ce se utilizează controlul automat al secțiunii de rampă.
 - ▶ Timp pornire temporizator – utilizat pentru a seta timpul de pornire pentru fiecare secțiune în momentul în care intră în zona care nu a fost acoperită. Dacă procesul de acoperire pornește prea devreme atunci când intră într-o zonă neacoperită, micșorați timpul de pornire al temporizatorului. Dacă procesul de acoperire pornește prea târziu, măriți timpul de pornire al temporizatorului. Intervalul este între 0 și 10 secunde.
 - ▶ Timp oprire temporizator – utilizat pentru a seta timpul de oprire pentru fiecare secțiune în momentul în care intră într-o zonă care a fost acoperită. Dacă procesul de acoperire se oprește prea devreme atunci când intră într-o zonă acoperită, micșorați timpul de oprire al temporizatorului. Dacă procesul de acoperire se oprește prea târziu, măriți timpul de oprire al temporizatorului. Intervalul este între 0 și 10 secunde.
4. Apăsați pe săgeata REVENIRE ↶ pentru a reveni la ecranul unelei sau pe fila laterală CONFIGURARE 🛠 pentru a reveni la ecranul principal de configurare.



Figură 8-15: Opțiuni de configurare a unelei în modul linie dreaptă

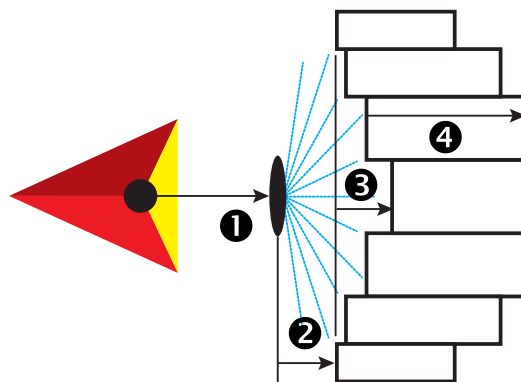


Figură 8-16: Suprapunere

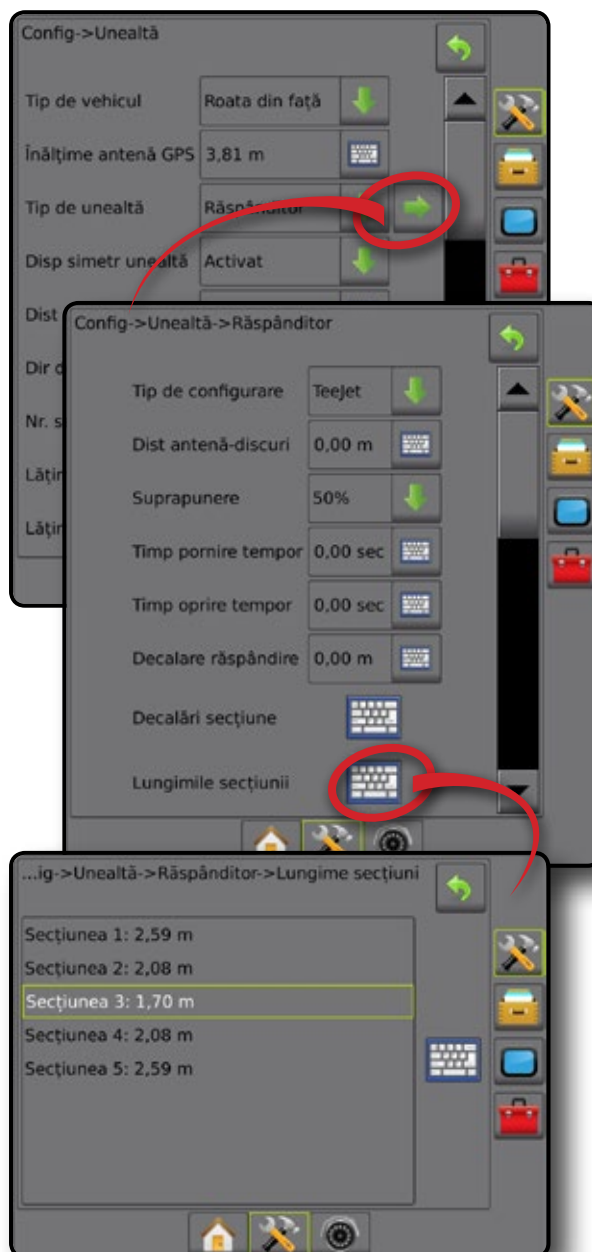


Tip unealtă răspânditor TeeJet

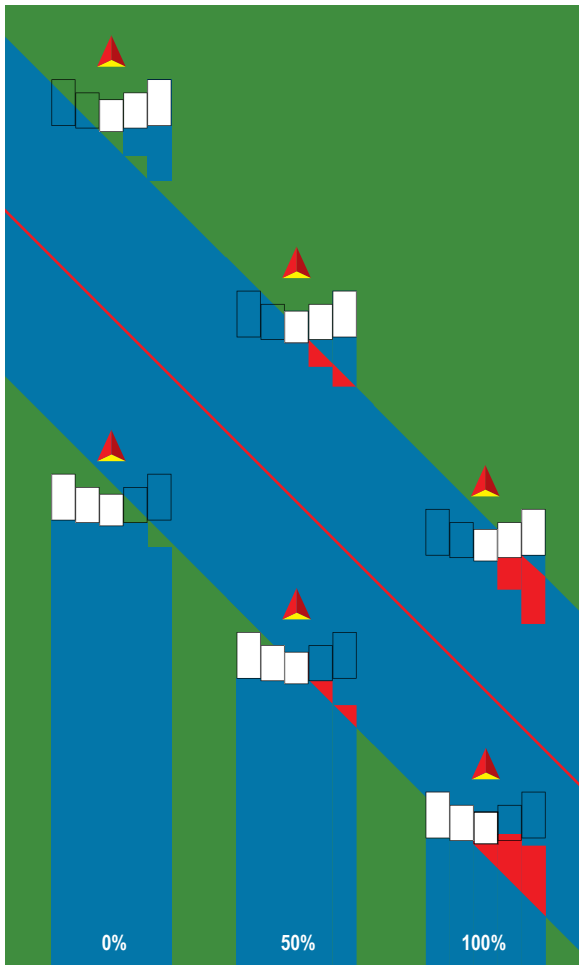
1. Selectați tipul de unealtă **Răspânditor** pe ecranul unelei.
2. Apăsați săgeată PAGINA URMĂTOARE ➡.
3. Selectați dintre:
 - ▶ Tip configurare – utilizat pentru a selecta tipul de răspânditor **TeeJet**
 - ▶ Distanța antenă–discuri **1** – utilizată pentru a introduce distanța de la antena GPS la discurile de livrare sau la mecanismul de dispersie. Intervalul este între 0,0 și 50,0 metri.
 - ▶ Suprapunere – utilizată pentru a selecta suprapunerea permisă atunci când secțiunile sunt pornite și oprite în timp ce se utilizează controlul automat al secțiunii de rampă.
 - ▶ Timp pornire temporizator – utilizat pentru a seta timpul de pornire pentru fiecare secțiune în momentul în care intră în zona care nu a fost acoperită. Dacă procesul de acoperire pornește prea devreme atunci când intră într-o zonă neacoperită, micșorați timpul de pornire al temporizatorului. Dacă procesul de acoperire pornește prea târziu, măriți timpul de pornire al temporizatorului. Intervalul este între 0 și 10 secunde.
 - ▶ Timp oprire temporizator – utilizat pentru a seta timpul de oprire pentru fiecare secțiune în momentul în care intră într-o zonă care a fost acoperită. Dacă procesul de acoperire se oprește prea devreme atunci când intră într-o zonă acoperită, micșorați timpul de oprire al temporizatorului. Dacă procesul de acoperire se oprește prea târziu, măriți timpul de oprire al temporizatorului. Intervalul este între 0 și 10 secunde.
 - ▶ Decalare de răspândire **2** – utilizată pentru a introduce distanța de decalare de la discuri sau de la mecanismul de dispersie până în locul în care produsul atinge prima dată solul în Secțiunea 1. Intervalul este între 0,0 și 75,0 metri.
 - ▶ Decalare secțiune **3** – utilizată pentru a introduce distanța de decalare de la muchia de atac a Secțiunii 1 (linia de decalare răspândire) la muchia de atac a fiecărei secțiuni. Secțiunea 1 este întotdeauna la 0,0 metri. Toate celelalte secțiuni se pot afla la distanțe diferite. Secțiunile sunt numerotate de la stânga la dreapta cu fața înspre direcția înainte a unității. Intervalul este între 0,0 și 75,0 metri.
 - ▶ Lungime de răspândire **4** – utilizată pentru a introduce lungimea secțiunii de acoperire pentru fiecare secțiune. Fiecare secțiune poate avea o lungime diferită. Secțiunile sunt numerotate de la stânga la dreapta cu fața înspre direcția înainte a unității. Intervalul este între 0,0 și 75,0 metri.
4. Apăsați pe săgeata REVENIRE ⬅ pentru a reveni la ecranul unelei sau pe fila laterală CONFIGURARE 🛠 pentru a reveni la ecranul principal de configurare.



Figură 8-17: Opțiuni de configurare unealtă în modul răspânditor TeeJet



Figură 8-18: Suprapunere

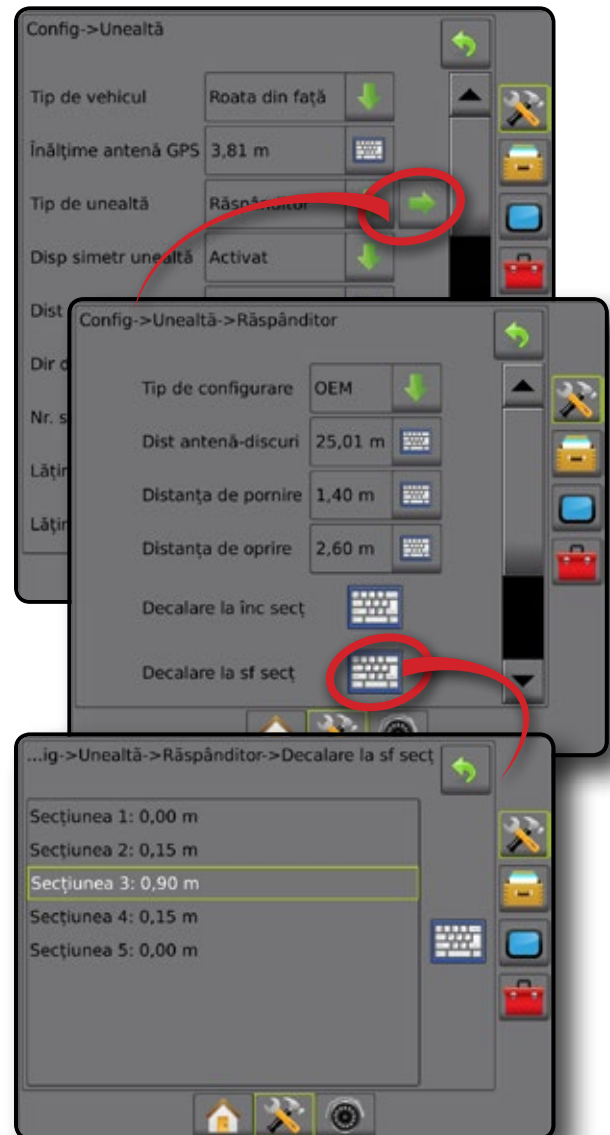


Tip unealtă răspânditor OEM

1. Selectați tipul de unealtă **Răspânditor** pe ecranul unelei.
2. Apăsați săgeată PAGINA URMĂTOARE ➡.
3. Selectați dintre:
 - ▶ Tip configurare – utilizat pentru a selecta tipul de răspânditor **OEM**
 - ▶ Distanța antenă–discuri – utilizată pentru a introduce distanța de la antena GPS la discurile de livrare sau la mecanismul de dispersie. Intervalul este între 0,0 și 50,0 metri.
 - ▶ Distanța de pornire – utilizată pentru setarea distanței de pornire la ieșirea dintr-o suprafață acoperită. Consultați producătorul răspânditorului pentru valoare.
 - ▶ Distanța de oprire – utilizată pentru setarea distanței de oprire la intrarea într-o suprafață acoperită. Consultați producătorul răspânditorului pentru valoare.
 - ▶ Decalări la pornirea secțiunii – utilizată pentru a seta distanța de decalare de la muchia de atac a Secțiunii 1 la muchia de atac a fiecărei secțiuni. Secțiunea 1 este întotdeauna la 0,0 metri. Toate celelalte secțiuni se pot afla la distanțe diferite. Secțiunile sunt numerotate de la stânga la dreapta cu fața înspre direcția înainte a unității. Consultați producătorul răspânditorului pentru valori.
 - ▶ Decalări la oprirea secțiunii – utilizată pentru a seta distanța de decalare de la muchia de atac a Secțiunii 1 la marginea de cădere a fiecărei secțiuni. Fiecare secțiune se poate afla la distanțe diferite. Secțiunile sunt numerotate de la stânga la dreapta cu fața înspre direcția înainte a unității. Consultați producătorul răspânditorului pentru valoare.

4. Apăsați pe săgeata REVENIRE ↶ pentru a reveni la ecranul unelei sau pe fila laterală CONFIGURARE ⚙️ pentru a reveni la ecranul principal de configurare.

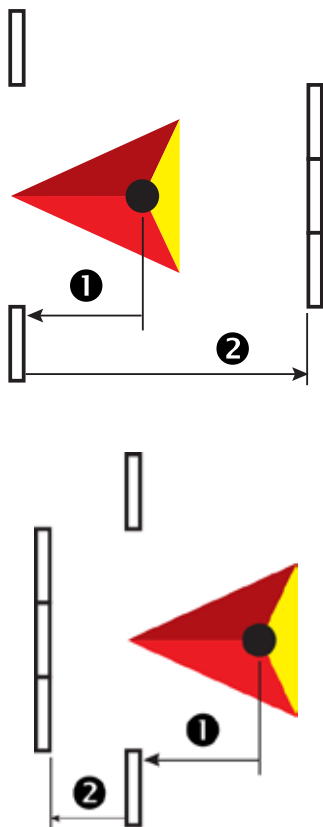
Figură 8-19: Opțiuni de configurare unealtă în modul răspânditor OEM



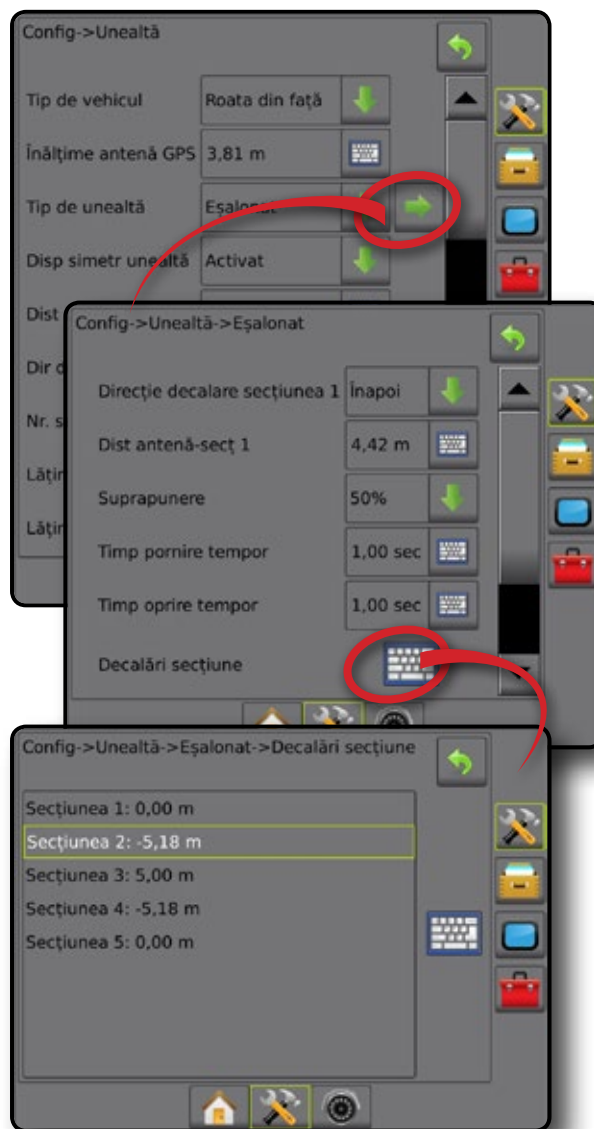
Tip de unealtă eşalonat

1. Selectați tipul de unealtă **Eşalonat** pe ecranul unelei.
2. Apăsați săgeată PAGINA URMĂTOARE ➡.
3. Selectați dintre:
 - ▶ Direcție de decalare secțiunea 1 – utilizată pentru a stabili dacă Secțiunea 1 (punctul zero al decalărilor secțiunii) se află în fața sau în spatele antenei GPS, pe măsură ce vehiculul se deplasează în direcția înainte.
 - ▶ Distanța de la antenă la secțiunea 1 ❶ – utilizată pentru a introduce distanța de la antena GPS la secțiunea 1 (punctul zero al decalărilor secțiunii) Intervalul este între 0,0 și 50,0 metri.
 - ▶ Suprapunere – utilizată pentru a selecta suprapunerea permisă atunci când secțiunile sunt pornite și oprite în timp ce se utilizează controlul automat al secțiunii de rampă.

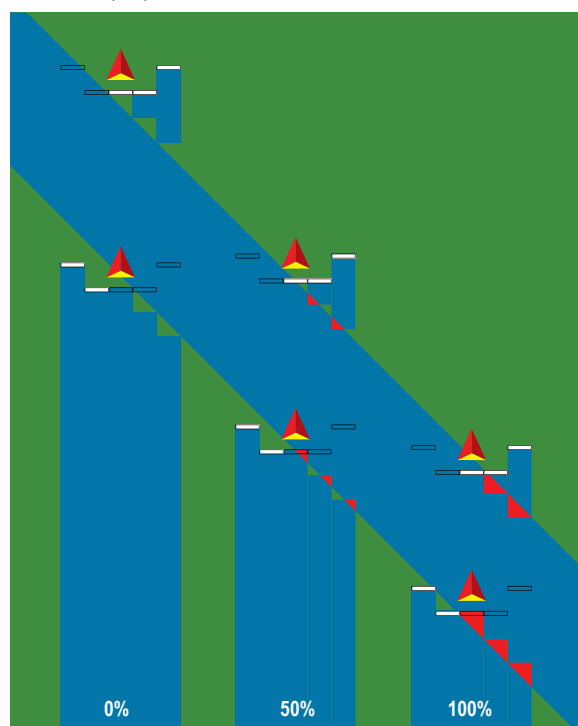
- ▶ Timp pornire temporizator – utilizat pentru a seta timpul de pornire pentru fiecare secțiune în momentul în care intră în zona care nu a fost acoperită. Dacă procesul de acoperire pornește prea devreme atunci când intră într-o zonă neacoperită, micșorați timpul de pornire al temporizatorului. Dacă procesul de acoperire pornește prea târziu, măriți timpul de pornire al temporizatorului. Intervalul este între 0 și 10 secunde.
 - ▶ Timp oprire temporizator – utilizat pentru a seta timpul de oprire pentru fiecare secțiune în momentul în care intră într-o zonă care a fost acoperită. Dacă procesul de acoperire se oprește prea devreme atunci când intră într-o zonă acoperită, micșorați timpul de oprire al temporizatorului. Dacă procesul de acoperire se oprește prea târziu, măriți timpul de oprire al temporizatorului. Intervalul este între 0 și 10 secunde.
 - ▶ Decalări secțiune ② – utilizată pentru a seta distanța de decalare de la secțiunea 1 (linia marcând distanța între antenă și Secțiunea 1) până la fiecare secțiune. Valoarea pozitivă a decalării va muta secțiunea în spatele Secțiunii 1. Valoarea negativă a decalării va muta secțiunea în fața Secțiunii 1. Secțiunea 1 este întotdeauna la 0 metri. Toate celelalte secțiuni se pot afla la distanțe diferite. Secțiunile sunt numerotate de la stânga la dreapta cu fața înspre direcția înainte a unității. Intervalul este între -75,0 și 75,0 metri.
4. Apăsați pe săgeata REVENIRE ↶ pentru a reveni la ecranul uneltei sau pe fila laterală CONFIGURARE 🛠️ pentru a reveni la ecranul principal de configurare.



Figură 8-20: Opțiuni de configurare a uneltei în modul eşalonat



Figură 8-21: Suprapunere



REGLAREA DISTANȚEI DE DECALARE A UNELTEI

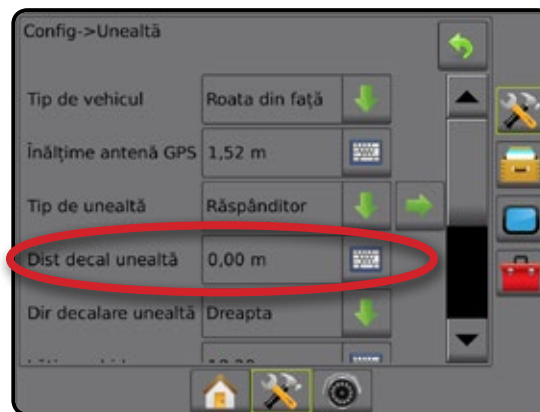
Distanța de decalare a unelei este utilizată pentru a introduce distanța de la linia mediană a unității la centrul unelei. Atunci când cartografierea pe ecran nu prezintă suprapunere sau breșe, dar totuși aplicarea pe parcelă produce o suprapunere sau o breșă în mod constant numai pe o parte în direcția de deplasare, o ajustare a distanței de decalare a unelei ar trebui calculată și adusă la valoarea distanței de decalare a unelei.

Dacă se folosește un pulverizator sau răspânditor autopropulsat împrăștiat, utilizați calculul de reglare a decalării GPS pentru a calcula reglarea distanței de decalare a unelei.

Dacă se folosește o unealtă remorcată sau tractată, utilizați calculul de reglare a decalării unelei pentru a calcula reglarea distanței de decalare a unelei.

NOTĂ: În timpul utilizării sistemului asistat/automat de direcție, în cazul în care cartografierea pe ecran arată suprapunere sau breșe, poate fi necesar ca reglajul să fie efectuat la setările sistemului asistat/automat de direcție.

Figură 8-22: Distanța de decalare a unelei



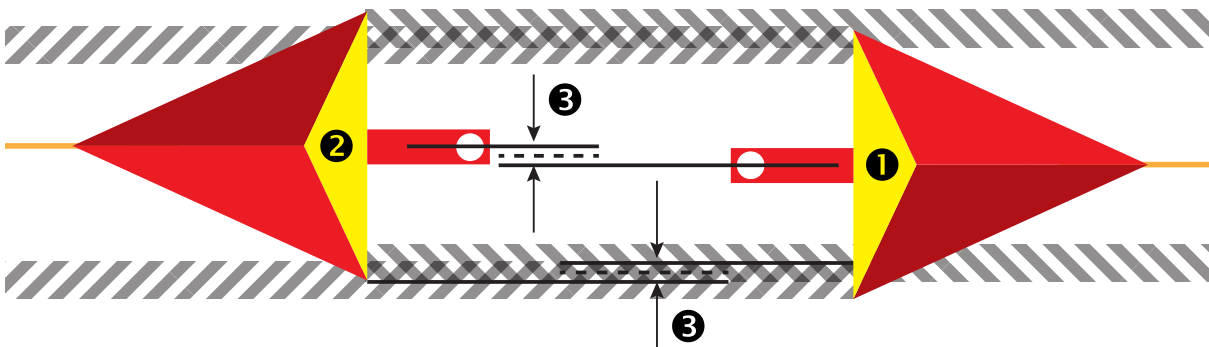
Calculul reglajului decalării GPS

Pentru a calcula un reglaj al decalării GPS folosind aceeași linie de ghidare:

1. Creați o linie dreaptă AB.
2. Cu sistemul asistat/automat de direcție cuplat, parcurgeți coridorul ❶ cel puțin 30 de metri și puneți stegulețe pe bara de desen sau lângă unitate.
3. Întoarceți și cuplați sistemul asistat/automat de direcție pe coridor ❷ pe aceeași linie de ghidare AB. Puneți stegulețe pe bara de desen sau lângă unitate, sau opriți în timp ce vă aflați pe linia de ghidare AB lângă stegulețele pe care le-ați pus pe coridor ❶.
4. Măsurați diferența ❸ între stegulețele coridorului ❶ și coridor ❷.
5. Împărțiți distanța măsurată ❸ la jumătate. Această diferență va fi reglajul decalării.
6. Măriți sau micșorați distanța de decalare după nevoie în funcție de locul în care apare suprapunerea de acoperire a parcelei și setarea actuală a direcției de decalare a unelei.

Suprapunere acoperire parcelă	Setări actuale decalare		
	Direcție decalare = stânga	Direcție decalare = dreapta	Direcție decalare = dreapta Distanță decalare = 0 m
La dreapta coridorului ❶	măriți valoarea de decalare a distanței	micșorați valoarea de decalare a distanței	măriți valoarea de decalare a distanței
La stânga coridorului ❶	micșorați valoarea de decalare a distanței	măriți valoarea de decalare a distanței	modificați direcția de decalare a unelei la stânga și măriți valoarea de decalare a distanței

Figură 8-23: Distanța de decalare GPS



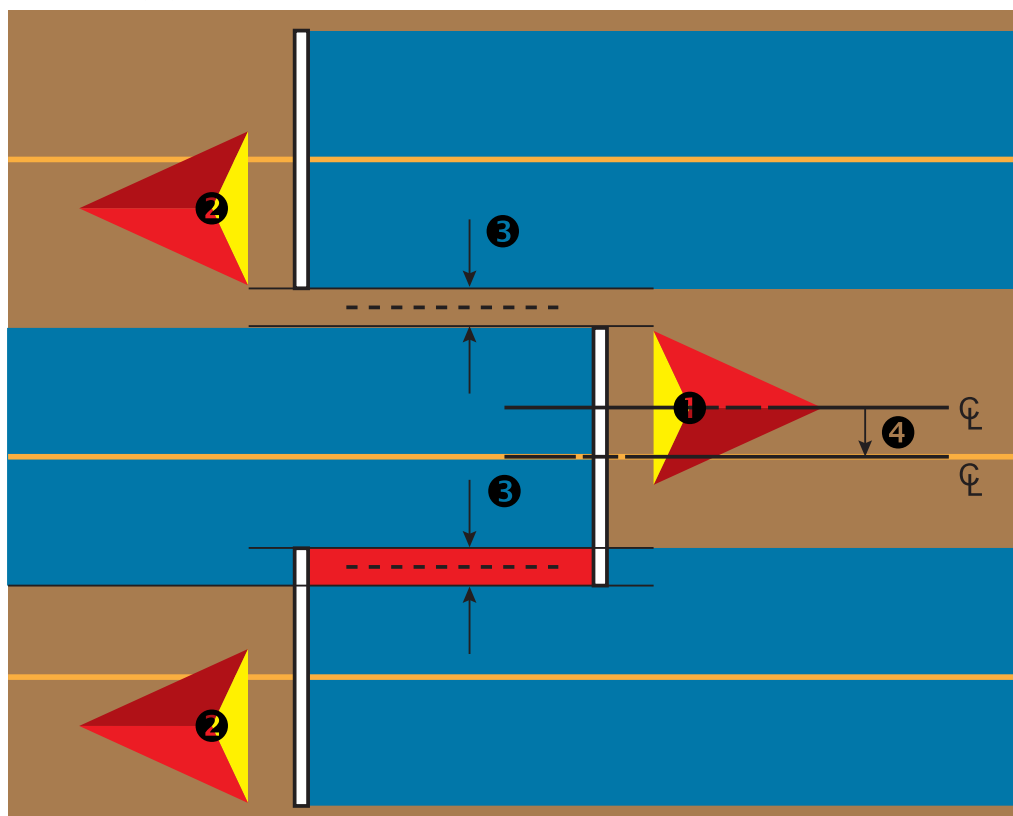
Reglare decalare unealtă

Pentru a calcula reglarea decalării uneltei folosind liniile de ghidare adiacente:

1. Creați o linie dreaptă AB.
2. Cu sistemul asistat/automat de direcție cuplat, parcurgeți coridorul ❶ ca și cum ați opera uneltea și puneți stegulețe pe marginile exterioare ale uneltei.
3. Întoarceți și cuplați sistemul asistat/automat de direcție pe coridorul ❷ pe linie de ghidare AB adiacentă. Puneți stegulețe suplimentare pe marginile exterioare ale uneltei sau opriți în timp ce vă aflați pe linia de ghidare AB lângă stegulețele pe care le-ați pus pe coridorul ❶.
4. Măsurați diferența ❸ între stegulețele coridorului ❶ și coridorul ❷.
5. Împărțiți distanța măsurată ❸ la jumătate. Această diferență va fi reglajul decalării.
6. Măriți sau micșorați distanța de decalare ❹ după nevoie în funcție de locul în care apare suprapunerea de acoperire a parcelei și setarea actuală a direcției de decalare a uneltei.

Acoperire parcelă	Setări actuale decalare		
	Direcție decalare = stânga	Direcție decalare = dreapta	Direcție decalare = dreapta Distanță decalare = 0 m
Suprapunere pe dreapta coridorului ❶ sau Breșă pe stânga coridorului ❶	măriți valoarea de decalare a distanței	micșorați valoarea de decalare a distanței	măriți valoarea de decalare a distanței
Suprapunere pe stânga coridorului ❶ sau Breșă pe dreapta coridorului ❶	micșorați valoarea de decalare a distanței	măriți valoarea de decalare a distanței	modificați direcția de decalare a uneltei la stânga și măriți valoarea de decalare a distanței

Figură 8-24: Distanța și direcția de decalare a uneltei



SETĂRI DIN FABRICĂ ȘI INTERVALE
O singură secțiune

Descriere	Setări din fabrică	Interval
Tip de vehicul	Roata din față	
Înălțime antenă GPS	3,81 m	Între 0,0 și 10,0 m
Tip de unealtă	În linie dreaptă	
Distanță decalare unealtă	0,0 m	Între 0,0 și 10,0 m
Direcție decalare unealtă	Dreapta	
Lățime ghidare	18,288 m	Între 1,0 și 75,0 m
Lățime de acoperire/lățime de lucru	3,6576 m	Între 1,0 și 75,0 m
Alarmă suprafață acoperită	Dezactivat	
Ieșire alarmă	0,0 sec	Între 0,0 și 10,0 sec
Intrare alarmă	0,0 sec	Între 0,0 și 10,0 sec

Tip de unealtă în linie dreaptă

Descriere	Setări din fabrică	Interval
Direcție decalare rampă	Înapoi	
De la antenă la rampă	0,0 m	Între 0,0 și 50,0 m

Tip unealtă răspânditor TeeJet

Descriere	Setări din fabrică	Interval
Tip de configurare	TeeJet	
De la antenă la discuri	0,0 m	Între 0,0 și 50,0 m
Decalare de răspândire	0,0 m	Între 0,0 și 75,0 m
Lungime răspândire	0,0 m	Între 0,0 și 75,0 m

Tip unealtă răspânditor OEM

Descriere	Setări din fabrică	Interval
Tip de configurare	OEM	
De la antenă la discuri	0,0 m	Între 0,0 și 50,0 m
Distanța de pornire	Consultați producătorul răspânditorului pentru valoare	
Distanța de oprire	Consultați producătorul răspânditorului pentru valoare	

SmartCable sau modul acționare secțiune

Descriere	Setări din fabrică	Interval
Tip de vehicul	Roata din față	
Înălțime antenă GPS	3,81 m	Între 0,0 și 10,0 m
Tip de unealtă	În linie dreaptă	
Dispunere simetrică unealtă	Activat	
Distanță decalare unealtă	0,0 m	Între 0,0 și 10,0 m
Direcție decalare unealtă	Dreapta	
Număr secțiuni unealtă	Depinde de cablu sau SDM	
Lățime ghidare	18,288 m	Între 1,0 și 75,0 m
Lățime de acoperire/lățime de lucru	Totalul pentru toate secțiunile trebuie să fie mai mare de 1,0 m.	
Lățime secțiuni	3,6576 m	Între 0,0 și 75,0 m

Tip de unealtă în linie dreaptă

Descriere	Setări din fabrică	Interval
Direcție decalare rampă	Înapoi	
De la antenă la rampă	0,0 m	Între 0,0 și 50,0 m
Suprapunere	50%	
Timp pornire temporizator	1,0 sec	Între 0,0 și 10,0 sec
Timp oprire temporizator	1,0 sec	Între 0,0 și 10,0 sec

Tip unealtă răspânditor TeeJet

Descriere	Setări din fabrică	Interval
Tip de configurare	TeeJet	
De la antenă la discuri	0,0 m	Între 0,0 și 50,0 m
Suprapunere	50%	
Timp pornire temporizator	0,0 sec	Între 0,0 și 10,0 sec
Timp oprire temporizator	0,0 sec	Între 0,0 și 10,0 sec
Decalare de răspândire	0,0 m	Între 0,0 și 75,0 m
Decalări secțiune	0,0 m	Între 0,0 și 75,0 m
Lungime răspândire	0,0 m	Între 0,0 și 75,0 m

Tip unealtă răspânditor OEM

Descriere	Setări din fabrică	Interval
Tip de configurare	OEM	
De la antenă la discuri	0,0 m	Între 0,0 și 50,0 m
Distanța de pornire	Consultați producătorul răspânditorului pentru valoare	
Distanța de oprire	Consultați producătorul răspânditorului pentru valoare	
Decalări la începutul secțiunii	Consultați producătorul răspânditorului pentru valoare	
Decalări la sfârșitul secțiunii	Consultați producătorul răspânditorului pentru valoare	

Tip de unealtă eşalonat

Descriere	Setări din fabrică	Interval
Direcția de decalare pentru secțiunea 1	Înapoi	
Distanța între antenă și secțiunea 1	0,0 m	Între 0,0 și 50,0 m
Suprapunere	50%	
Timp pornire temporizator	1,0 sec	Între 0,0 și 10,0 sec
Timp oprire temporizator	1,0 sec	Între 0,0 și 10,0 sec
Decalări secțiune	0,0 m	Între -75,0 și 75,0 m

CAPITOLUL 9 – MONITOR PENTRU DIMENSIUNEA PICĂTURILOR







Setarea monitorului pentru dimensiunea picăturilor este utilizată pentru a configura și activa Monitorul pentru dimensiunea picăturilor (DSM). Un kit de interfață senzor de presiune este necesar pentru a activa Monitorul pentru dimensiunea picăturilor. DSM este disponibil pe toate paginile de ghidare prin bara de stare.

SETARE MONITORUL PENTRU DIMENSIUNEA PICĂTURILOR

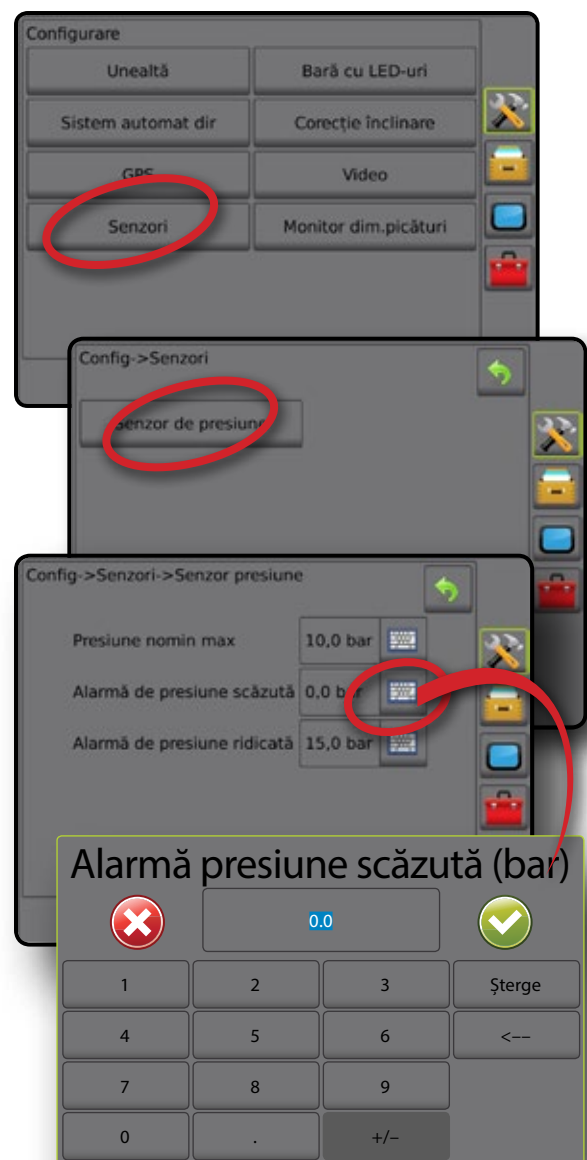
Senzor de presiune

Când un kit de interfață senzor de presiune este prezent, opțiunile senzorului de presiune sunt folosite pentru a introduce valorile maxime de presiune date de producătorul senzorului și pentru a seta alarmele de presiune înaltă și joasă stabilite de utilizator.

NOTĂ: În cazul în care este utilizat un kit de interfață senzor de presiune, monitorul pentru dimensiunea picăturii va fi disponibil.




1. Apăsați pe fila laterală CONFIGURARE .
2. Apăsați **Senzori**.
3. Apăsați **Senzor de presiune**.
4. Apăsați pe pictograma TASTATURĂ  pentru a selecta dintre:
 - ▶ Presiune nominală max – utilizată pentru a stabili valoarea nominală a presiunii maxime a senzorului de presiune conform recomandărilor producătorului
 - ▶ Alarmă de presiune scăzută – utilizată pentru a introduce punctul de presiune joasă stabilit de utilizator la care va suna alarma
 - ▶ Alarmă de presiune ridicată – utilizată pentru a introduce punctul de presiune înaltă stabilit de utilizator la care va suna alarma
5. Folosiți tastatura numerică pentru a introduce o valoare.
6. Apăsați pe pictograma ACCEPTARE  pentru a salva setările sau pe pictograma ANULARE  pentru a ieși din tastatură fără a salva.
7. Apăsați pe săgeata REVENIRE  sau pe fila laterală CONFIGURARE  pentru a reveni la ecranul principal de Configurare.

Figură 9-1: Senzor de presiune

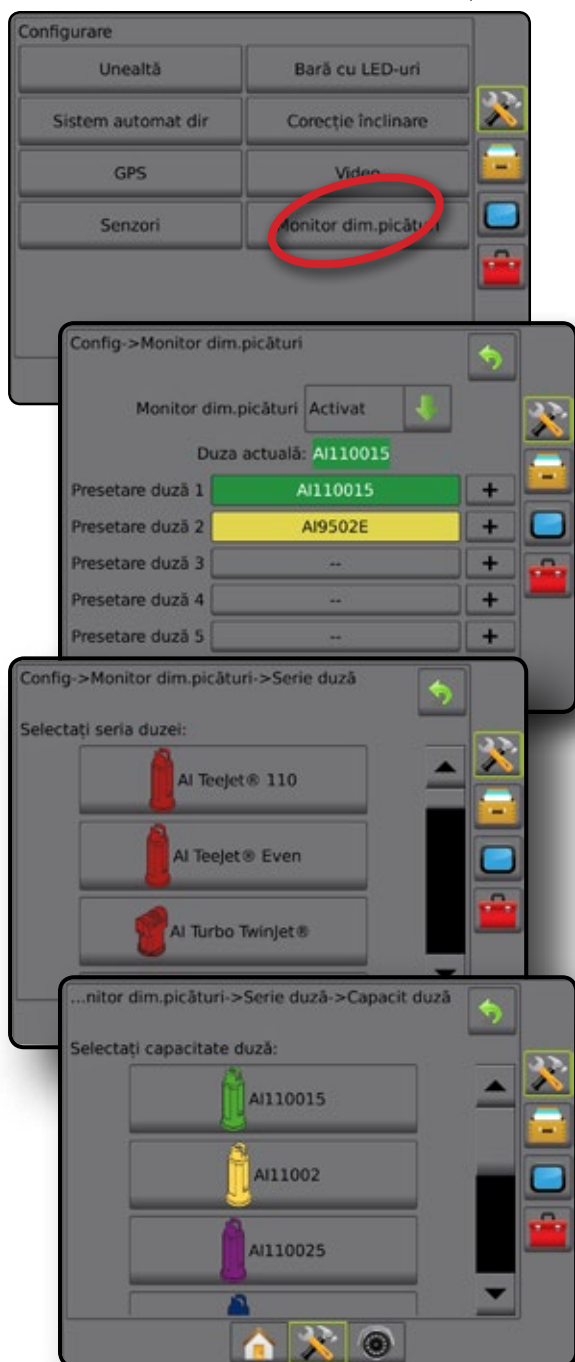


Monitor pentru dimensiunea picăturilor

Când un kit de interfață senzor de presiune este prezent, monitorul pentru dimensiunea picăturilor este utilizat pentru a activa/dezactiva monitorul pentru dimensiunea picăturilor (DSM), pentru a preseta până la cinci (5) duze și selecta duza curentă.

1. Apăsați pe fila laterală CONFIGURARE .
2. Apăsați **Monitor dim. picături**.
3. Selectați dacă monitorul pentru dimensiunea picăturilor este activat sau dezactivat.
4. Când este activat, selectați dintre:
 - ▶ Presetări duză – selectează până la cinci (5) duze pentru accesare rapidă
 - ▶ Duza curentă – selectează duza curentă pentru determinarea informațiilor legate de dimensiunea picăturii
5. Apăsați pe săgeata REVENIRE  sau pe fila laterală CONFIGURARE  pentru a reveni la ecranul principal de Configurare.

Figură 9-2: Monitorul pentru dimensiunea picăturilor și duzele



Monitor pentru dimensiunea picăturilor indisponibil


În cazul în care un kit de interfață senzor de presiune nu este instalat, opțiunile de configurare nu vor fi disponibile.

Figură 9-3: Kit-ul de interfață senzor de presiune nu este detectat



Activați / dezactivați monitorul pentru dimensiunea picăturilor

Setați monitorul pentru dimensiunea picăturilor (DSM) pe activat sau dezactivat.

1. Apăsați pe săgeata JOS  pentru a accesa lista de opțiuni.
2. Selectați:
 - ▶ Activat
 - ▶ Dezactivat

Dacă DSM este setat pe dezactivat, toate capacitățile duzelor și funcțiile de configurare vor fi dezactivate (opțiunile vor fi gri).

Figură 9-4: Opțiuni DSM dezactivat și activat

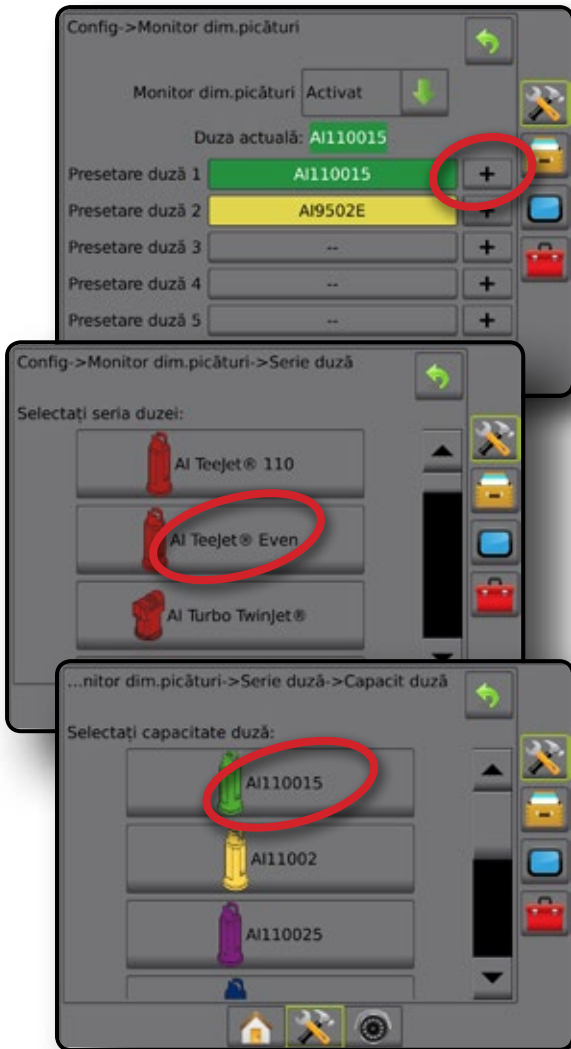


Presetare duză

Presetările duzei permit salvarea a maxim cinci duze pentru accesare rapidă.

1. Apăsați **+**.
2. Selectați o serie de duze TeeJet.
3. Selectați capacitatea duzei.

Figură 9-5: Presetare duză



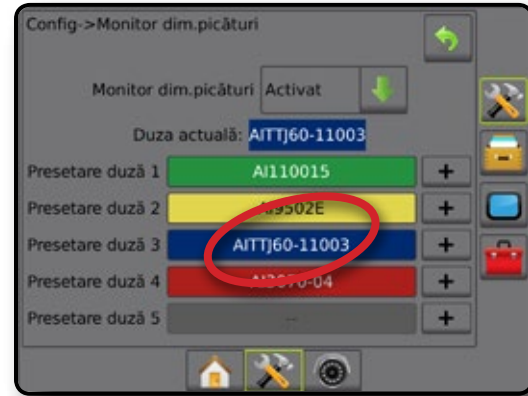
Duza curentă

Duza curentă arată duza activă pentru determinarea informațiilor privind dimensiunea actuală a picăturii. Duzele trebuie presetate pentru a fi disponibile la selectarea duzei curente.

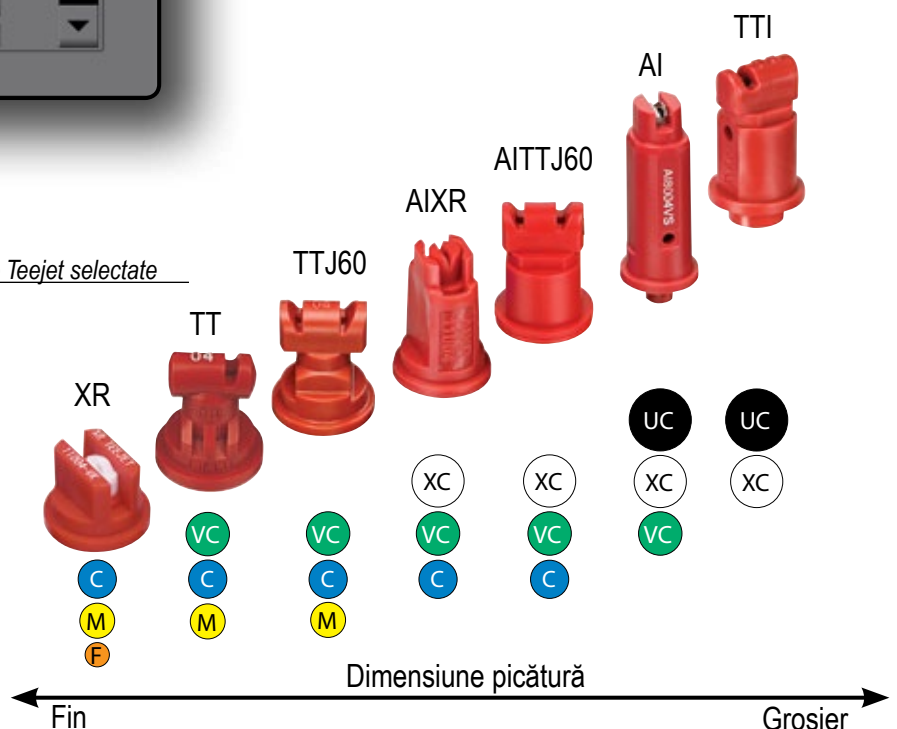
1. Apăsați pe duza dorită.

Duza selectată va fi de asemenea vizibilă pe afișajul Stare picătură/ presiune de pe bara de stare în ecranele de ghidare.

Figură 9-7: Duza curentă





Figură 9-6: Dimensiunile picăturii pentru duzele Teejet selectate



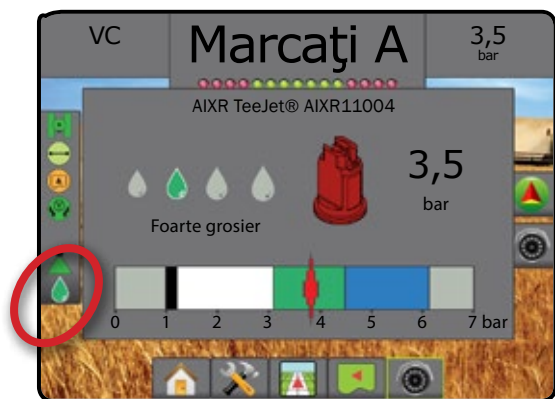
OPERARE MONITOR DIMENSIUNE PICĂTURI

Bara de stare




Stare picătură/presiune afișează informații cu privire la starea actuală a dimensiunii picăturii și a presiunii sistemului.

1. Apăsați pe pictograma STARE PICĂTURĂ/PRESIUNE  .
2. Apăsați oriunde pe ecran pentru a reveni la ecranul de ghidare.

Figură 9-8: Stare picătură/presiune



Stare picătură/presiune

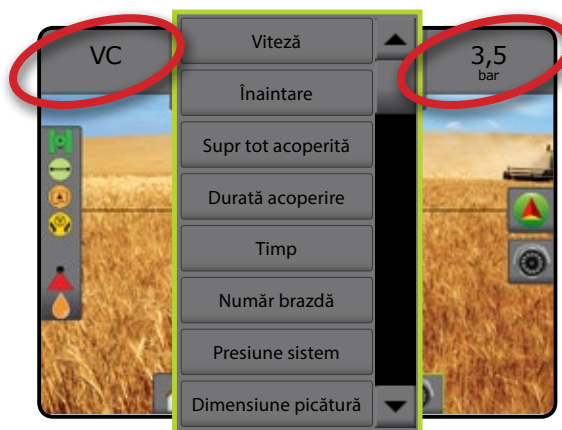
-  Colorat = cuplat. Culoarea picăturii este asociată direct cu dimensiunea actuală a picăturii. Opțiunile de culoare includ: 
-  Tăiat = dezactivat
- Absență pictogramă = nu este instalat kit-ul de interfață senzor de presiune

Bara de ghidare

Bara de ghidare vă menține informații cu privire la alegerea informațiilor ce pot fi selectate, inclusiv presiunea actuală a sistemului și dimensiunea actuală a picăturii.

1. Apăsați pe caseta INFORMAȚII CE POT FI SELECTATE
2. Selectați dintre:
 - ▶ Presiune sistem – afișează presiunea actuală a sistemului
 - ▶ Dimensiune picătură – afișează dimensiunea picăturii duzei actuale
3. Apăsați în afara casetei de selectare pentru a reveni la ecranul de ghidare.

Figură 9-9: Informații ce pot fi selectate pe bara de ghidare



Diagramă dimensiuni picături

Atunci când alegeți o duză de pulverizare care produce dimensiuni de picătură din una dintre cele opt categorii de clasificare ale dimensiunilor picăturilor, este important să vă amintiți că o singură duză poate produce diferite clasificări ale dimensiunii picăturii, la diferite presiuni. O duză ar putea produce picături medii la presiuni joase și picături fine pe măsură ce crește presiunea.

Categorie	Simbol	Cod culoare
Extrem de fin	XF	Violet
Foarte fin	VF	Roșu
Fin	F	Portocaliu
Mediu	M	Galben
Grosier	C	Albastru
Foarte grosier	VC	Verde
Extrem de grosier	XC	Alb
Ultra grosier	UC	Negru

Specificații unitate

Dimensiuni	Matrix Pro 570GS	16,15 x 14,91 x 5,84 cm
	Matrix Pro 840GS	27,0 x 18,0 x 6,0 cm
Greutate	Matrix Pro 570GS	0,794 kg
	Matrix Pro 840GS	1,06 kg
Conector	Alimentare/CAN	Conxall 8 pini
	Camera	Conxall 5 pini
	Viteză/Stare	Conxall 8 pini <i>AVERTISMENT! Anumite console Matrix originale au cablu de conexiune conxall cu 4 pini. Cablurile cu 4 pini și cu 8 pini nu sunt interschimbabile.</i>
Mediu	Depozitare	Între -10 și +70°C
	Operare	Între 0 și +50°C
	Umiditate	90% fără condens
Afișaj	Matrix Pro 570GS	Rezoluție 320 x 240 14,5 cm
	Matrix Pro 840GS	Rezoluție 800 x 600 21,3 cm
Intrare/ieșire		USB 2.0
Cerințe de putere		< 9 wați @ 12 VDC

Drepturi de autor

© 2013 TeeJet Technologies. Toate drepturile rezervate. Nicio parte a acestui document sau a programelor de calculator descrise în el nu poate fi reprodusă, copiată, fotocopiată, tradusă sau redusă în orice formă sau prin orice mijloace, electronice sau care pot fi citite la calculator, prin înregistrare sau în alt mod, fără acordul prealabil scris de la TeeJet Technologies.

Mărci comerciale

Dacă nu se specifică altfel, toate celelalte nume de mărci sau de produse sunt mărci comerciale sau mărci comerciale înregistrate ale companiilor sau organizațiilor respective.

Limitarea răspunderii

TEEJET TECHNOLOGIES FURNIZEAZĂ ACEST MATERIAL „CA ATARE”, FĂRĂ NICIUN FEL DE GARANȚIE, EXPRESĂ SAU IMPLICITĂ. NU ÎȘI ASUMĂ NICIO RĂSPUNDERE PRIVIND DREPTURILE DE AUTOR SAU BREVETELE. ÎN NICIUN CAZ TEEJET TECHNOLOGIES NU VA FI RESPONSABIL PENTRU PIERDERI COMERCIALE, PIERDERI DE PROFIT, PIERDEREA UTILIZĂRII SAU PIERDEREA DE DATE, ÎNTRERUPEREA ACTIVITĂȚII COMERCIALE SAU PENTRU DAUNE INDIRECTE, SPECIALE, ACCIDENTALE, SAU CONSECUTIVE DE ORICE FEL, CHIAR DACĂ TEEJET TECHNOLOGIES A FOST INFORMAT CU PRIVIRE LA ASTFEL DE DAUNE CE DECURG DIN SOFTWARE-UL TEEJET TECHNOLOGIES.

MATRIX® PRO GS

MANUALUL UTILIZATORULUI

Sunt disponibile actualizări ale produsului

- Sistem automat direcție FieldPilot®
- Sistem asistat direcție UniPilot®
- Comandă automată secțiune rampă BoomPilot®
- Modul giroscopic pentru înclinare
- Module de selectare video pentru un număr de până la 8 camere
- Actualizări pentru antena sau receptorul GPS extern
- Fieldware® Link aplicație îmbunătățită de organizare a datelor
- Kit cu senzor de presiune pentru monitorul pentru dimensiunea picăturilor



TeeJet Technologies
1801 Business Park Drive
Springfield, Illinois 62703
SUA

www.teejet.com

TeeJet Aabybro
Mølhavevej 2
DK 9440 Aabybro
Danemarca

A Subsidiary of  **Spraying Systems Co.**

98-05273-RO-A4 R4 Romanian/Română
© TeeJet Technologies 2013