

MATRIX® PRO GS

MANUALUL UTILIZATORULUI

Versiune software 4.21

MATRIX® PRO840GS



MATRIX® PRO570GS

TeeJet®
TECHNOLOGIES

A Subsidiary of  Spraying Systems Co.®

ÎNCEPEREA ACTIVITĂȚII


Nr. 1 Porniți alimentarea





Apăsați butonul de pornire  pentru a porni alimentarea consolei.

Nr. 2 Ecranul de întâmpinare

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

Nr.3 Salt la configurare unitate

1. Apăsați fila din partea de jos CONFIGURARE UNITATE .

Mai întâi vor fi afișate  opțiunile pentru Configurare. Managementul datelor , Setările consolei  și Instrumentele  pot fi accesate prin tastele aferente filei laterale.

Configurare Cultural

1. Apăsați fila laterală CONSOLĂ .
2. Apăsați **Cultural**.


Opțiunea Cultural este utilizată pentru a configura unitățile, limba și setările fusului orar.

Configurare GNSS

1. Apăsați pe fila laterală CONFIGURARE .
2. Apăsați **Configurare receptor GNSS**.


GNSS este utilizat pentru a configura tipul GNSS, portul GNSS și PRN, și pentru a vizualiza informațiile de stare pentru GNSS.

Configurarea unelei

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





Configurare unealtă se utilizează pentru a stabili diferite setări asociate cu modul în linie dreaptă, modul împrăștiator sau modul eșalonat. Setările vor varia în funcție de prezența sau absența direcției automate sau a BoomPilot.

Configurare direcție automată

1. Apăsați pe fila laterală CONFIGURARE .
2. Apăsați **Direcție automată**.

Opțiunile pentru direcție asistată/automată vor fi disponibile dacă este prezent un modul de control al direcției (SCM sau SCM Pro). Pentru instrucțiuni detaliate de configurare, consultați manualul de instalare specific al direcției automate.

Nr.4 Salt la Ecran de ghidare

1. Apăsați fila GHIDAREA VEDERII DIN VEHICUL  sau fila GHIDAREA VEDERII DE PE TEREN  sau fila GHIDARE REALVIEW .
2. Apăsați fila OPTIUNI NAVIGARE ȘI GHIDARE  pentru a afișa opțiunile de navigare.

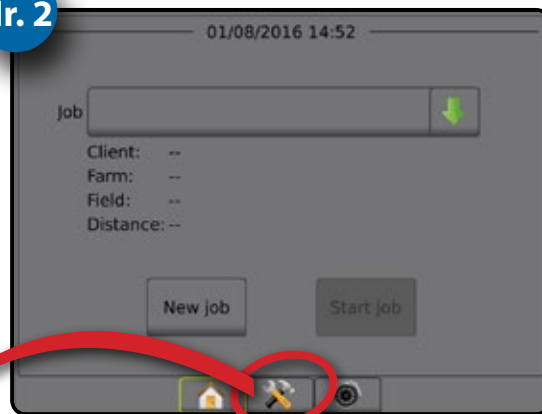
Alegeți un mod de ghidare

- ▶ Dreaptă AB 
- ▶ Ultimul coridor 
- ▶ AB curbat 
- ▶ Rândul următor 
- ▶ Rotire în jurul pivotului 

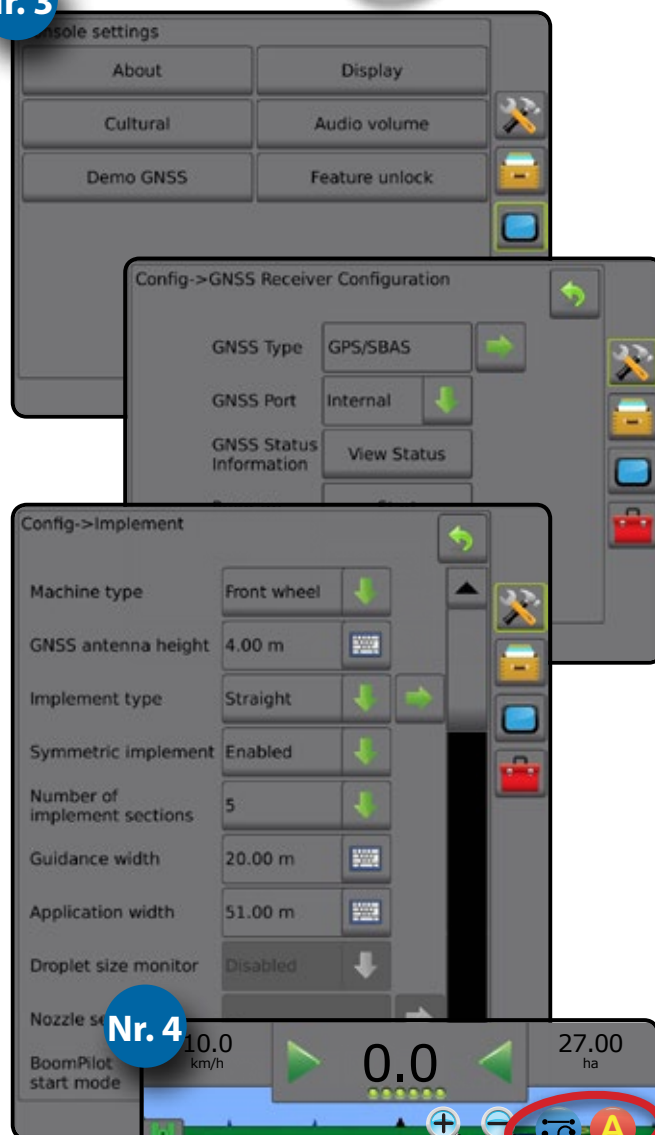
Marcați punctele A și B

Pentru a stabili o linie de ghidare AB.

Nr. 2



Nr. 3



Nr. 4



Cuprins

CAPITOLUL 1 – INTRODUCERE 1

Îmbunătățiri ale produsului disponibile..... 1

COMPONENTE ALE SISTEMULUI 1

Consola Matrix Pro 570GS 1

Consola Matrix Pro 840GS 2

Butoane 2

Informații suplimentare..... 2

Cameră RealView® 3

CONFIGURĂRI 3

UTILIZAREA ECRANULUI DE BAZĂ 3

Taste fila de la bază 3

Opțiuni nedisponibile când lucrarea este activă 3

Culori ale ecranului consolei..... 4

Mod simplu sau avansat..... 4

Avertismente și pop-up-uri de informare 5

Informații opțiuni configurare 5

Selecții meniu vertical 5

Ecrane cu derulare 5

Ecran introducere de la tastatură..... 6

Pagina următoare..... 6

Casete de selectare 6

CAPITOLUL 2 – LUCRĂRI/ECRAN DE ÎNTÂMPINARE 7

Mod simplu..... 7

Mod avansat 7

MOD SIMPLU 8

Lucrare nouă..... 8

Continuare lucrare..... 8

Închidere lucrare 8

MOD AVANSAT 8

Lucrare nouă..... 8

Începere lucrare 8

Distanța 8

Închidere lucrare 8

CAPITOLUL 3 – VEZI VIDEOCLIPUL PE ECRAN COMPLET 9

Instantaneu cameră..... 10

Opțiuni cameră VSM..... 10

PREZENTARE GENERALĂ

11

CONFIGURARE

12

| | |
|--|----|
| Unealtă | 13 |
| <i>Tip unealtă</i> | 13 |
| Configurare o singură secțiune | 13 |
| Secțiuni multiple cu Configurare SDM/SFM | 14 |
| Monitor pentru dimensiunea picăturilor | 15 |
| Selectarea duzei | 16 |
| Modul de detectare a marșarierului | 16 |
| Ghidare [bară cu LED-uri] | 17 |
| Configurare receptor GNSS | 18 |
| <i>PRN neafișat</i> | 18 |
| Video | 18 |
| <i>Configurare video nedisponibilă</i> | 18 |
| Senzori | 19 |
| <i>Senzori nedisponibili</i> | 19 |
| Senzor de presiune la modulul de intrare/ieșire | 19 |
| Monitor pentru dimensiunea picăturilor | 20 |
| Direcție automată | 20 |
| <i>Direcție asistată/automată nedisponibilă</i> | 20 |
| FieldPilot [utilizând un SCM] | 20 |
| FieldPilot Pro/UniPilot Pro [utilizând un SCM Pro] | 21 |
| <i>Vehicul activ</i> | 22 |
| Corecție înclinare | 22 |
| <i>Nivelul terenului nedisponibil</i> | 22 |
| <i>Corecție înclinare nedisponibilă</i> | 22 |

MANAGEMENTUL DATELOR

23

| | |
|--|----|
| Datele lucrării | 23 |
| <i>Datele lucrării nedisponibile</i> | 23 |
| Transfer | 24 |
| Administrare | 24 |
| Rapoarte | 25 |
| Opțiuni (mod lucrare) | 25 |
| Setări mașină | 26 |
| Transfer | 27 |
| Administrare | 27 |

CONSOLĂ

28

| | |
|--------------------------------|----|
| Despre | 28 |
| Afișaj | 29 |
| Cultural | 29 |
| Volum audio | 30 |
| GNSS demo | 30 |
| Repornire GNSS demo | 31 |
| Caracteristică deblocată | 31 |

INSTRUMENTE 32

| | |
|-------------------------|----|
| Încărcare software..... | 32 |
| Suplimente..... | 33 |

CAPITOLUL 5 – CONFIGURAREA RECEPTORULUI GNSS 34

| | |
|--|----|
| Configurare receptor GNSS..... | 34 |
| Tip GNSS..... | 35 |
| Port GNSS..... | 35 |
| <i>Cerințe minime de configurare ale receptorului extern</i> | 35 |
| Informații stare GNSS..... | 36 |
| <i>Informații de stare GNSS pe Ecranele de ghidare</i> | 36 |
| <i>Cerințe GGA</i> | 36 |
| Programare..... | 37 |
| PRN..... | 37 |
| <i>PRN alternativ</i> | 37 |
| <i>PRN neafișat</i> | 37 |
| Glosar GNSS..... | 38 |

CAPITOL 6 – CONFIGURARE UNEALTĂ 39

TIP UNEALTĂ 39

| | |
|----------------------------|----|
| Numere secțiune..... | 39 |
| În linie dreaptă..... | 40 |
| O singură secțiune..... | 40 |
| Secțiuni multiple..... | 40 |
| Împrăștietor – TeeJet..... | 41 |
| O singură secțiune..... | 41 |
| Secțiuni multiple..... | 42 |
| Împrăștietor – OEM..... | 44 |
| O singură secțiune..... | 44 |
| Secțiuni multiple..... | 44 |
| Eșalonat..... | 45 |
| Secțiuni multiple..... | 45 |

LĂȚIMEA ACOPERIRII SAU DE LUCRU 47

| | |
|-------------------------|----|
| O singură secțiune..... | 47 |
| Secțiuni multiple..... | 47 |

AJUSTAREA DISTANȚEI DECALĂRII UNELTEI LATERALE 48

| | |
|---|----|
| Calcularea ajustării decalării GNSS..... | 48 |
| Ajustarea decalării uneltei laterale..... | 49 |

MODUL DE DETECTARE A MARȘARIERULUI 50

| | |
|---|----|
| Marșarier pe ecranele de ghidare..... | 50 |
| <i>Disponibilitatea cu direcția asistată/automată</i> | 50 |

SELECTARE DUZĂ 51

| | |
|-------------------|----|
| Presetare..... | 51 |
| Duză curentă..... | 52 |

INTRODUCERE
ACASĂ
ECRAN COMPLET
CONFIGURARE
GNSS
UNEALTĂ
GHIDARE
CONTROLER VITEZĂ
ANEXĂ

MONITOR PENTRU DIMENSIUNEA PICĂTURILOR

52

| | |
|---|----|
| Configurare | 52 |
| Activare/dezactivare DSM | 52 |
| Selectare duză / Duză curentă | 53 |
| Senzor de presiune la modulul de intrare/ieșire | 53 |
| Operare..... | 53 |
| Bara de stare | 53 |
| <i>Graficul dimensiunii picăturii</i> | 53 |
| Bara de ghidare | 53 |

BOOMPILOT

54

| | |
|-----------------------------|----|
| Mod pornire BoomPilot | 54 |
| Pictogramă BoomPilot..... | 54 |

CAPITOLUL 7 – GHIDARE

55

| | |
|-----------------------------|----|
| Opțiuni ecran navigare..... | 56 |
|-----------------------------|----|

BARA DE GHIDARE

58

| | |
|---|----|
| Activitatea de navigare și Starea rampei..... | 58 |
| <i>Eroare de deviere</i> | 58 |
| Informații selectabile | 58 |

BARA DE STARE

59

| | |
|-------------------------------|----|
| Ecrane stare/informații | 59 |
|-------------------------------|----|

ECRANE NAVIGARE

61

| | |
|-------------------------|----|
| Vedere din vehicul..... | 62 |
| Vedere teren | 63 |
| Ghidare Realview | 64 |

MODURI DE GHIDARE

65

| | |
|---|----|
| Linie de ghidare dreaptă AB | 65 |
| Linie de ghidare curbată AB | 65 |
| Linie de ghidare în cerc în jurul pivotului | 65 |
| Linie de ghidare ultimul coridor..... | 65 |
| Ghidare Rândul următor | 65 |
| Fără ghidare | 65 |







LINII DE GHIDARE

66

| | |
|---|----|
| Ghidare anticipată curbată | 66 |
| Marcarea punctelor A și B..... | 66 |
| Caracteristica A+Deplasare fină | 67 |
| Caracteristica Următoarea linie de ghidare..... | 68 |
| Linii de ghidare ultimul coridor | 68 |
| Linii de ghidare pentru rândul următor..... | 69 |
| Unghi azimut..... | 69 |

DELIMITAREA APLICĂRII

70

| | | |
|--|--|-----------|
|  | REVENIRE LA PUNCT | 72 |
| | Marcarea unui punct de returnare..... | 72 |
| | Ștergere punct de returnare | 72 |
| | Ghidare la un punct de returnare | 72 |
|  | BOOMPILOT | 73 |
| | Absența modulului de comandă pentru secțiune..... | 73 |
| | Numai consolă | 73 |
| | Cu comutator opțional de pornire/oprire a activității | 73 |
| | <i>Utilizarea consolei</i> | 73 |
| | Cu Modulul de comandă a secțiunii TeeJet și cutia de distribuție sau ISM | 74 |
| | Cu modulul de comandă a secțiunii TeeJet..... | 74 |
|  | APROPIERE/DEPĂRTARE | 74 |
| | Vedere din vehicul..... | 74 |
| | Vedere teren | 74 |
|  | MOD PANORAMARE | 75 |
|  | CARTOGRAFIEREA APLICĂRII | 75 |
|  | OPȚIUNI SPECIFICE REALVIEW | 76 |
| | Opțiuni de ghidare RealView..... | 77 |
| | Instantaneu cameră..... | 77 |
| | Opțiuni cameră VSM..... | 77 |
| CAPITOLUL 8 – CONTROL VITEZĂ T. PARTE | | 79 |
| | DEBLOCARE CONTROL VITEZĂ T. PARTE | 79 |
| | OPȚIUNI DE CONFIGURARE | 80 |
| | Control viteză t. parte | 80 |
| | Produs | 80 |
| | OPȚIUNI ECRAN DE GHIDARE | 81 |
| | Bara de ghidare | 81 |
| | Bara de stare | 81 |
| | Cartografierea aplicării | 81 |
| | <i>Duplicarea și transferarea hărților</i> | 82 |
| | Hartă acoperire | 82 |
| | <i>Cartografiere pe ecran</i> | 82 |
| | Hartă de prescripții..... | 82 |
| | <i>Cartografiere pe ecran</i> | 82 |
| | Harta aplicării..... | 83 |
| | <i>Cartografiere pe ecran</i> | 83 |
| | <i>Selectarea paletei de culori</i> | 83 |
| | Hartă vitezei țintă | 84 |
| | <i>Cartografiere pe ecran</i> | 84 |
| | <i>Viteze țintă</i> | 84 |

| | |
|---|-----------|
| ANEXA A – CONFIGURĂRI ALE SISTEMULUI | 85 |
|---|-----------|

| | |
|---|-----------|
| ANEXA B – SETĂRILE MENIULUI CONSOLEI MATRIX PRO GS | 87 |
|---|-----------|

| | |
|---------------------------------------|-----------|
| ANEXA C – SPECIFICAȚII UNITATE | 90 |
|---------------------------------------|-----------|

| | |
|-----------------------------------|-----------|
| ANEXA D – INTERVALE SETĂRI | 91 |
|-----------------------------------|-----------|

| | |
|---|-----------|
| ANEXA E – COORDONATE ȘI ZONE UTM | 91 |
|---|-----------|

INTRODUCERE

ACȚIȘĂ

ECRAN COMPLET

CONFIGURARE

GNSS

UNEALȚĂ

GHIDARE

CONTROLER VITEZĂ

ANEXA

CAPITOLUL 1 – INTRODUCERE

Matrix Pro GS permite gestionarea unor module multiple conectate plus cartografiere GNSS, Ghidare, FieldPilot®, BoomPilot®, Controlul vitezei și colectarea datelor într-o singură consolă, utilizând tehnologia magistralei CAN. Aceasta înlocuiește mai multe console în cabină cu un singur sistem robust.

Îmbunătățiri ale produsului disponibile

- Direcție automată FieldPilot® sau FieldPilot® Pro
- Direcție asistată UniPilot® sau UniPilot® Pro
- Comanda automată a secțiunii în rampă BoomPilot®
- Modulul de înclinare a rotației
- Module de selecție video pentru până la 8 camere
- Receptor GNSS extern sau îmbunătățiri ale antenei
- Aplicație de organizare suplimentară a datelor Fieldware® Link
- Kit interfață senzor de presiune pentru monitorul pentru dimensiunea picăturilor
- Controler terț al vitezei

COMPONENTE ALE SISTEMULUI

Consola Matrix Pro 570GS

Matrix Pro 570GS este conceput pentru a furniza ani de funcționare în condiții de operare obișnuite pentru agricultură. O carcasă care se potrivește adecvat, combinată cu capace de cauciuc pentru toți conectorii, înseamnă că mediile obișnuite cu praf nu vor cauza probleme de funcționare. Deși stropirea ocazională cu apă nu va deteriora unitatea, Matrix Pro 570GS nu este conceput pentru expunerea directă la ploaie. Aveți grijă să nu operați Matrix Pro GS în condiții de umiditate.

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



Consola Matrix Pro 840GS

Matrix Pro 840GS este conceput pentru a furniza ani de funcționare în condiții de operare obișnuite pentru agricultură. O carcasă care se potrivește adecvat, combinată cu capace de cauciuc pentru toți conectorii, înseamnă că mediile obișnuite cu praf nu vor cauza probleme de funcționare. Deși stropirea ocazională cu apă nu va deteriora unitatea, Matrix Pro 840GS nu este conceput pentru expunerea directă la ploaie. Aveți grijă să nu operați Matrix Pro GS în condiții de umiditate.


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



Butoane


Pornire/oprire alimentare

Pornit – Apăsați butonul de pornire  pentru a porni alimentarea consolei. La pornire, Matrix Pro GS va începe secvența sa de demarare.



Oprit – Apăsați și țineți pentru scurt timp apăsat butonul de pornire  până când ecranul de confirmare intră în modul de închidere.

AVERTISMENT! Așteptați 10 secunde înainte de repornirea consolei.

Acasă (numai Matrix Pro 840GS)

Butonul Acasă  oferă o comandă rapidă către ecranul de întâmpinare.

Sus/Jos (numai Matrix Pro 840GS)

Butoanele Sus/Jos   ajustează vederea din vehicul sau perspectiva spre orizont de la vedere din vehicul în vedere aeriană în vedere din vehicul și ghidare vedere de pe teren.

Informații suplimentare

Toate modificările sunt salvate automat.

Consola trebuie oprită și repornită atunci când se atașează echipament la sistemul Matrix Pro GS.

Secvență de pornire

Durează aproximativ două minute pentru ca consola să fie alimentată. În acest timp vor fi afișate o serie de ecrane, LED-urile se vor aprinde și stinge, iar nivelul de luminozitate va fluctua. Odată finalizată secvența de pornire, va apărea ecranul de întâmpinare.

Instalare recomandată a antenei

Antena GNSS trebuie montată cât mai departe în față posibil, deasupra cabinei, pe o suprafață de metal de cel puțin 10 cm pătrați.

Cameră RealView®

Camera RealView de la TeeJet Technologies permite afișarea de imagini video pe ecranul Matrix Pro GS. Camera poate fi îndreptată în față pentru a activa ghidarea RealView pentru video sau poate fi poziționată pentru a vedea alte aspecte operaționale ale echipamentului dumneavoastră. Camera este echipată cu un montaj RAM flexibil, parasolar integral și furnizează iluminare cu infraroșii, permițând captarea de imagini video clare chiar și în condiții de întuneric.

CONFIGURĂRI

Diagrama aflată în acest loc în versiunile anterioare de software a fost mutată în anexă.

UTILIZAREA ECRANULUI DE BAZĂ






Matrix Pro GS poate fi utilizat ca un sistem curent simplu pentru lucrare sau ca un sistem avansat pentru lucrări multiple. Indiferent de modul în care se află consola, funcțiile de bază ale ecranului sunt aceleași.

- Filele de la bază și filele laterale accesează diferitele ecrane și subecrane
- Avertismentele și pop-up-urile de informare informează utilizatorul cu privire la activitățile consolei și la detaliile privind funcțiile de configurare și ghidare
- Opțiunile de configurare pot fi configurate cu ușurință utilizând meniurile verticale sau ecranele de introducere cu tastatură

Pentru a găsi rapid o caracteristică de configurare, consultați „Setările de meniu ale consolei Matrix Pro GS” din acest manual.

Taste fila de la bază

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

-  Ecran de întâmpinare/lucrare
-  Configurare sistem
-  Ghidarea vederii din vehicul
-  Ghidare vedere de pe teren
-  Ghidare Realview sau

Vezi videoclipul pe ecran complet al camerei RealView

NOTĂ: opțiunile de ghidare RealView sunt disponibile numai cu o cameră instalată în sistem.

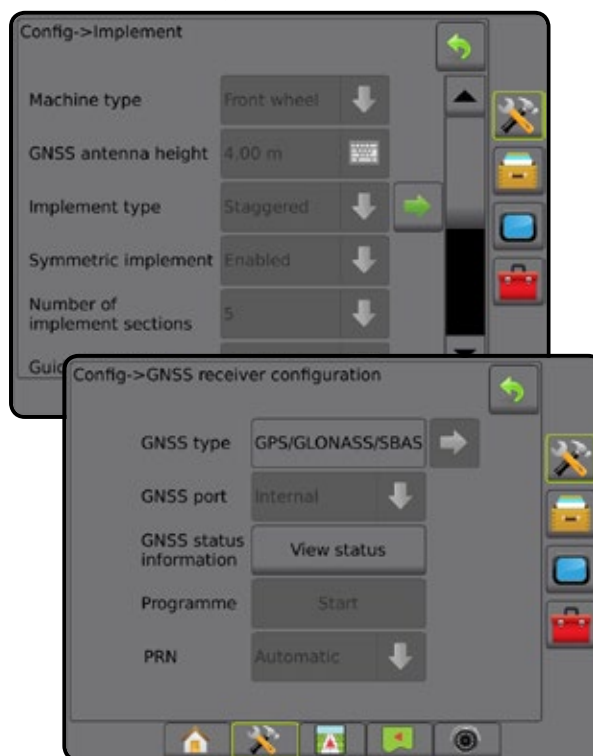
Figura 1-3: Taste fila de la bază



Opțiuni nedisponibile când lucrarea este activă

Când o lucrare este activă, unele opțiuni de configurare nu sunt disponibile: consultați „Setările meniului consolei Matrix Pro GS” din acest manual.

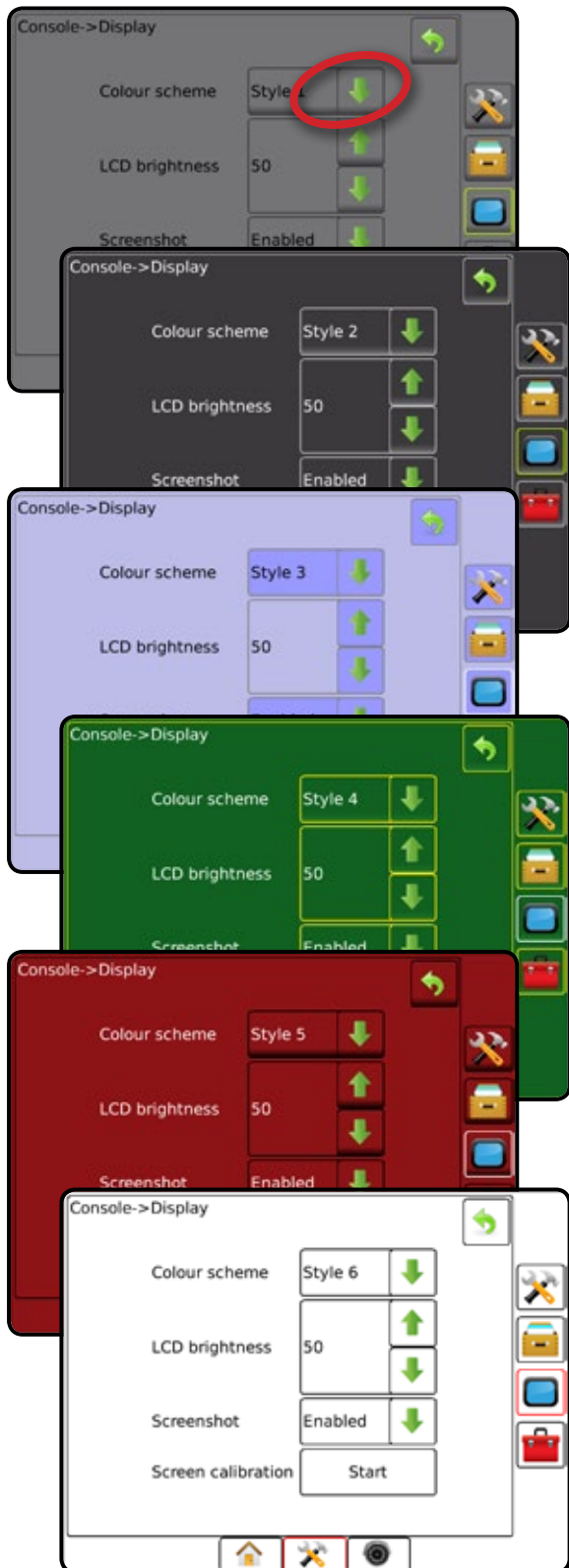
Figura 1-4: Exemple de opțiuni nedisponibile



Culori ale ecranului consolei

Consola este disponibilă în șase scheme coloristice. De la tasta de la bază Configurare sistem, apăsați fila laterală CONSOLĂ și introduceți opțiunile pentru **Afișaj**. Apăsați săgeata JOS pentru a accesa opțiunile schemei coloristice pentru a selecta un mod de culoare.

Figura 1-5: Scheme coloristice

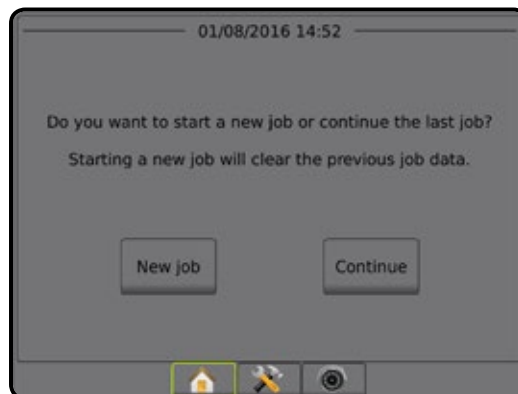


Mod simplu sau avansat

Pentru a comuta între modul simplu și modul avansat, consultați capitolul de configurare la Date -> Opțiuni.

În modul simplu, la un anumit moment dat va fi disponibilă o singură lucrare. Pe ecranul de întâmpinare sunt afișate numai suprafața delimitată și zonele de acoperire. Pentru salvare în Rapoarte este disponibilă numai lucrarea curentă. Nu este disponibilă utilizarea cu Fieldware Link.

Figura 1-6: Ecranul de întâmpinare în modul simplu

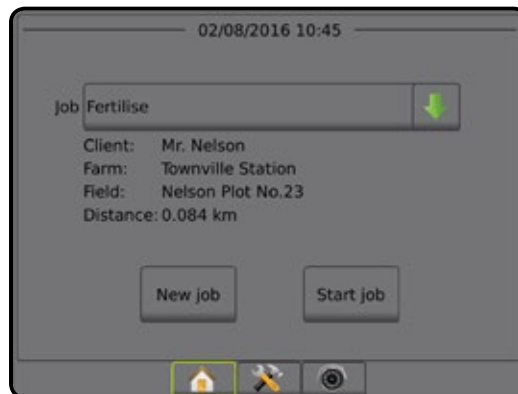


În modul avansat, la orice moment vor fi disponibile mai multe lucrări. Denumirile clientului, fermei, câmpului și lucrării; zone delimitate și de acoperire; durata acoperirii; și distanța de la lucrarea selectată sunt afișate pe ecranul de întâmpinare. Toate profilurile lucrărilor salvate pot fi exportate sub formă de fișier PDF, SHP sau KML către o unitate USB, utilizând Date -> Rapoarte.

Informațiile despre client, informațiile despre fermă, informațiile despre teren și hărțile de prescripții pot fi introduse numai utilizând Fieldware Link. O denumire a unei lucrări poate fi editată numai cu utilizarea Fieldware Link.

Un utilizator poate duplica lucrări pentru reutilizarea delimitărilor, liniilor de ghidare, a datelor privind acoperirea și a hărților de prescripții, utilizând Fieldware Link sau Date -> Datele lucrării -> Administrare din consolă.

Figura 1-7: Ecranul de întâmpinare în mod avansat



Avertismente și pop-up-uri de informare

Timp de aproximativ cinci (5) secunde se vor afișa un avertisment sub formă de pop-up sau o casetă cu informații. Pentru a elimina caseta de informare, atingeți ecranul în orice loc.

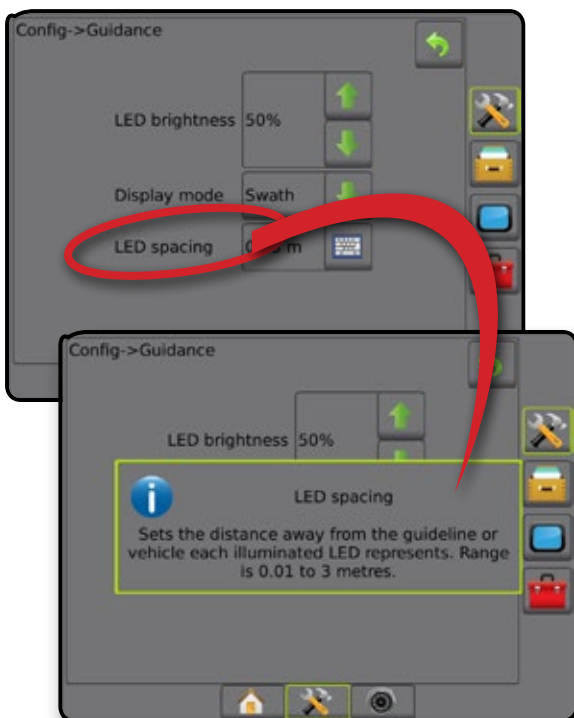
Figura 1-8: Exemplu de casetă text cu informații



Informații opțiuni configurare

Apăsați pictograma opțiunii sau denumirea opțiunii a oricărui element de meniu pentru a afișa definiția și intervalul de valori al elementului respectiv. Pentru a elimina caseta de informare, apăsați ecranul în orice loc.

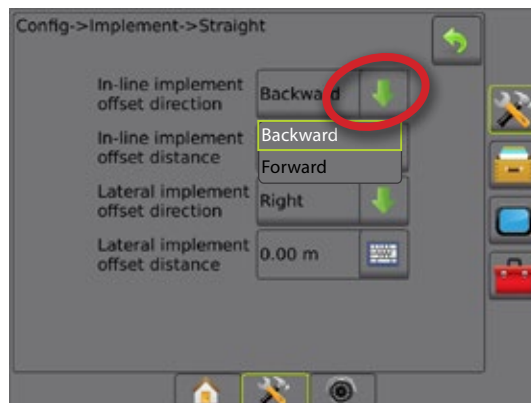
Figura 1-9: Exemplu de casetă text cu informații



Selecții meniu vertical

Apăsați săgeata JOS ↓ pentru a accesa opțiunile. Utilizați săgețile SUS/JOS ▲ sau bara de glisare dacă este necesară derularea în lista extinsă. Selectați opțiunea adecvată. Pentru a închide lista fără a selecta o opțiune, atingeți ecranul oriunde, în afara meniului vertical.

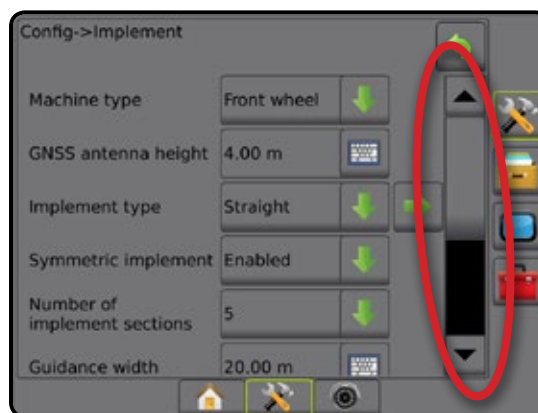
Figura 1-10: Exemplu de meniu vertical




Ecrane cu derulare

Unele ecrane conțin mai multe informații sau opțiuni care sunt vizibile în afara ecranului curent. Utilizați săgețile SUS/JOS ▲ ▼ sau bara de glisare pentru a accesa opțiuni suplimentare sau informații care nu sunt vizibile în mod curent pe ecran.

Figura 1-11: Exemplu de ecran cu derulare

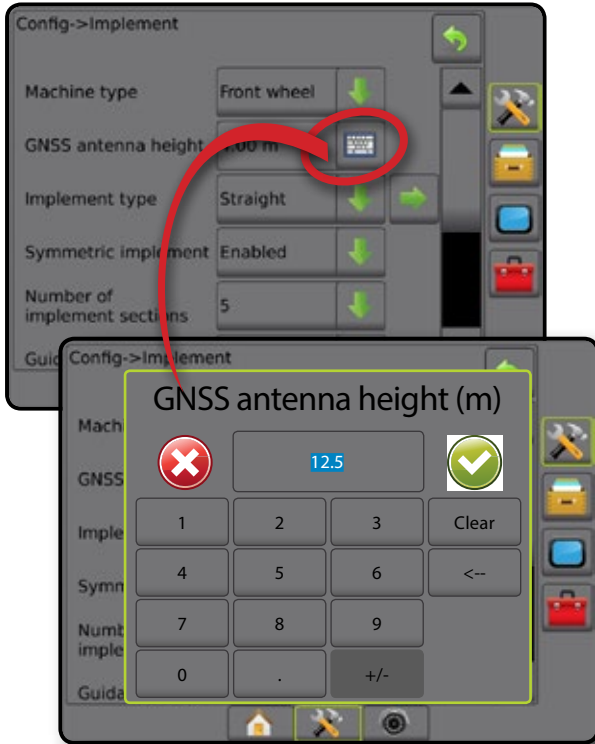


ECRAN INTRODUCERE DE LA TASTATURĂ

Apăsați pictograma MINITASTATURĂ . Utilizați minitastatura numerică pentru a introduce o valoare.

Apăsați pictograma ACCEPTARE  pentru a salva setările sau pictograma ANULARE  pentru a părăsi minitastatura fără salvare.

Figura 1-12: Exemplu de tastatură



Pagina următoare


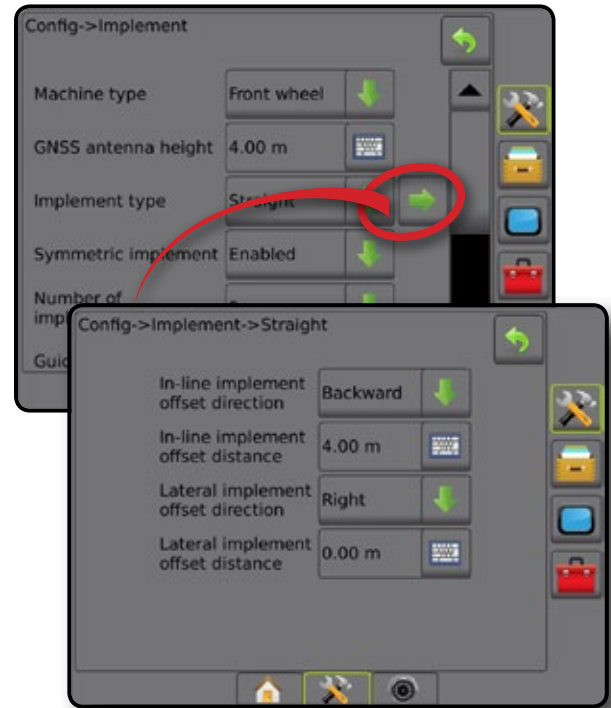
Apăsați săgeata PAGINA URMĂTOARE  pentru a configura opțiuni suplimentare pentru elementul selectat.

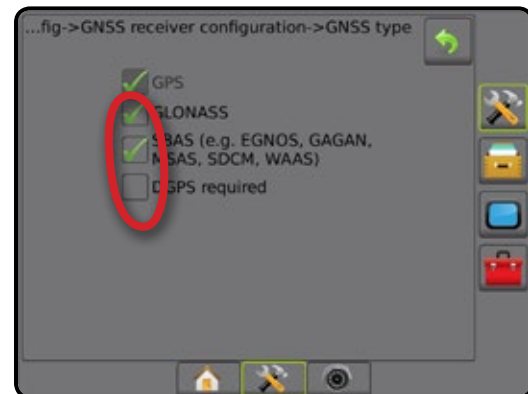
Figura 1-13: Exemplu de pagină următoare



Casete de selectare

Apăsați CASETA DE SELECTARE pentru a selecta sau deselecta.

Figura 1-14: Exemple de casete de selectare



CAPITOLUL 2 – LUCRĂRI/ECRAN DE ÎNTÂMPINARE

Odată finalizată secvența de pornire și după ce consola recepționează GNSS, ecranul de întâmpinare va apărea împreună cu opțiunea de începere a unei lucrări noi sau de continuare a unei lucrări existente.

Configurarea pentru utilajul specific și componentele acestuia trebuie finalizată înainte de începerea unei lucrări.

După ce o lucrare este activă, unele opțiuni de configurare nu mai pot fi modificate. Consultați „Setările meniului consolei Matrix Pro GS” din anexa la acest manual.

Pentru a comuta între modul simplu și avansat, utilizați Date -> Opțiuni -> Mod lucrare în Configurare sistem.

Mod simplu

În modul simplu, la un anumit moment dat va fi disponibilă o singură lucrare. Pe ecranul de întâmpinare sunt afișate numai suprafața delimitată, zonele de acoperire și durata acoperirii. Pentru salvare în Rapoarte este disponibilă numai lucrarea curentă. Nu este disponibilă utilizarea cu Fieldware Link.

Figura 2-1: Ecranul de întâmpinare în modul simplu



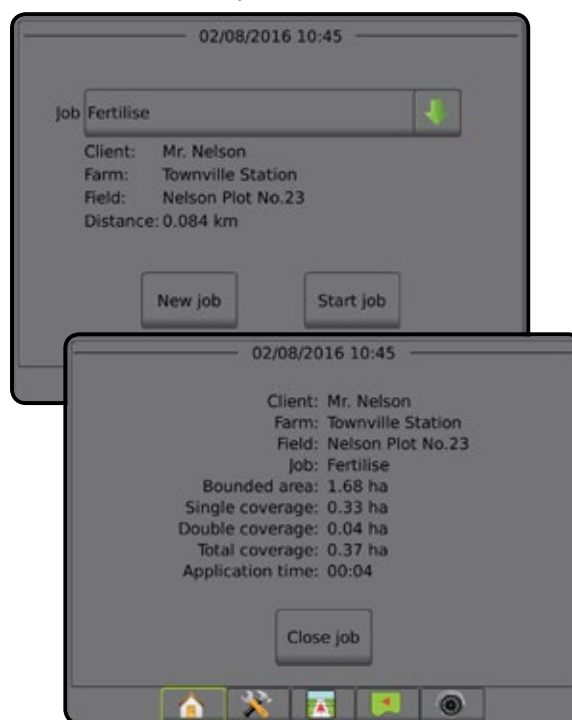
Mod avansat

În modul avansat, la orice moment vor fi disponibile mai multe lucrări. Denumirile clientului, fermei, câmpului și lucrării; zone delimitate și de acoperire; durata acoperirii; și distanța de la lucrarea selectată sunt afișate pe ecranul de întâmpinare. Toate profilurile lucrărilor salvate pot fi exportate sub formă de fișier PDF, SHP sau KML către o unitate USB, utilizând Date -> Rapoarte.

Informațiile despre client, informațiile despre fermă, informațiile despre teren și hărțile de prescripții pot fi introduse numai utilizând Fieldware Link. O denumire a unei lucrări poate fi editată numai cu utilizarea Fieldware Link.

Un utilizator poate duplica lucrări pentru reutilizarea delimitărilor, liniilor de ghidare, a datelor privind acoperirea și a hărților de prescripții, utilizând Fieldware Link sau Date -> Datele lucrării -> Administrare din consolă.

Figura 2-2: Ecranul de întâmpinare în mod avansat



MOD SIMPLU


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

Consola trebuie să aibă GNSS înainte de începerea sau continuarea unei lucrări.

Lucrare nouă

Inițierea unei lucrări noi va șterge datele lucrării anterioare.


Pentru a iniția o nouă lucrare:

1. Din ecranul de întâmpinare , apăsați **Lucrare nouă**.

Consola va trece la vedere din vehicul.

Continuare lucrare

Pentru a continua lucrarea existentă:

1. Pe ecranul de întâmpinare , apăsați **Continuare**.

Consola va trece la vedere din vehicul și va începe furnizarea de informații de navigare.

Dacă o lucrare selectată se află într-un fus orar UTM, altul decât fusul UTM curent sau adiacent, **Continuare** va fi dezactivată.


NOTĂ: Pentru mai multe informații, consultați Anexa fus orar UTM.

Închidere lucrare

Pentru a închide o lucrare:

1. Pe ecranul de întâmpinare , apăsați **Închidere lucrare**.

Pentru a crea un raport al unei lucrări la închiderea unei lucrări:

1. Introduceți o unitate USB în portul USB al consolei.
2. Pe ecranul de întâmpinare , apăsați **Închidere lucrare**.
3. Selectați:

- ▶ Da – pentru a crea un raport al ultimei lucrări
- ▶ Nu – pentru a reveni la ecranul de întâmpinare fără salvare

MOD AVANSAT


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

Consola trebuie să aibă GNSS înainte de începerea sau continuarea unei lucrări.

Lucrare nouă

Inițierea unei lucrări noi va șterge datele lucrării anterioare.

Pentru a iniția o nouă lucrare:

1. Din ecranul de întâmpinare , apăsați **Lucrare nouă**.
2. Apăsați:
 - ▶ Da – pentru a genera automat un nume
 - ▶ Nu – pentru a introduce un nume utilizând tastatura de pe ecran



Informațiile despre client, informațiile despre fermă, informațiile despre teren sunt introduse numai utilizând Fieldware Link.

Consola va trece la vedere din vehicul.

Începere lucrare

Matrix Pro GS este programat cu un instrument de detecție pe teren pentru a asista utilizatorul în detectarea lucrării celei mai apropiate de locația vehiculului. Când se recepționează GPS, lista de selectare a lucrărilor va fi actualizată o dată la zece secunde. În timpul acestei actualizări, lista lucrărilor este sortată în funcție de distanță, iar cele mai apropiate două lucrări sunt afișate la începutul listei. Lucrările rămase sunt enumerate sub acestea.

Pentru a continua lucrarea existentă:

1. Pe ecranul de întâmpinare , apăsați săgeata JOS  pentru a accesa lista lucrărilor salvate în consolă.
2. Selectați numele lucrării care trebuie începută/continuată.
3. Apăsați **Începere lucrare**.

Consola va trece la vedere din vehicul și va începe furnizarea de informații de navigare.

Distanța

Dacă o lucrare selectată se află într-un fus orar UTM, altul decât fusul orar UTM curent sau adiacent, se va afișa „Zonă fără semnal” lângă distanță și **Începere lucrare** va fi dezactivată.

NOTĂ: Pentru mai multe informații, consultați Anexa fus orar UTM.


Dacă o lucrare selectată nu are informații înregistrate, distanța va afișa „Fără date”.

Închidere lucrare

Pentru a închide o lucrare:

1. Pe ecranul de întâmpinare , apăsați **Închidere lucrare**.

Pentru a crea un raport al unei lucrări la închiderea unei lucrări:

1. Introduceți o unitate USB în portul USB al consolei.
2. Pe ecranul de întâmpinare , apăsați **Închidere lucrare**.
3. Selectați:
 - ▶ Da – pentru a crea un raport al ultimei lucrări
 - ▶ Nu – pentru a reveni la ecranul de întâmpinare fără salvare

CAPITOLUL 3 – VEZI VIDEOCLIPUL PE ECRAN COMPLET

Vezi videoclipul pe ecran complet RealView permite afișarea de transmisii de intrare video în timp real. Vizualizare transmisie(i) video și configurare camere video fără disponibilitate GNSS. Opțiunile pentru Ghidare RealView nu sunt disponibile în acest ecran.

- ▶ O singură cameră – la consolă este atașată o singură cameră
- ▶ Modul selectare video – dacă în sistem este instalat un Modul selectare video (Video Selection Module, VSM), sunt disponibile două (2) opțiuni:
 - Vedere cu o singură cameră – poate fi selectată una din până la opt intrări cameră pentru a schimba vederea intrării video.
 - Împărțirea imaginii camerei – poate fi selectat unul dintre cele două seturi ale intrărilor a patru camere video (A/B/C/D sau E/F/G/H) pentru a împărți ecranul în patru transmisii video distincte.

Pentru a ajusta vederea camerei [invers, cu partea de sus în jos], utilizați Configurare setare-> Configurare-> Video.

Pentru a intra în modul video ecran complet:






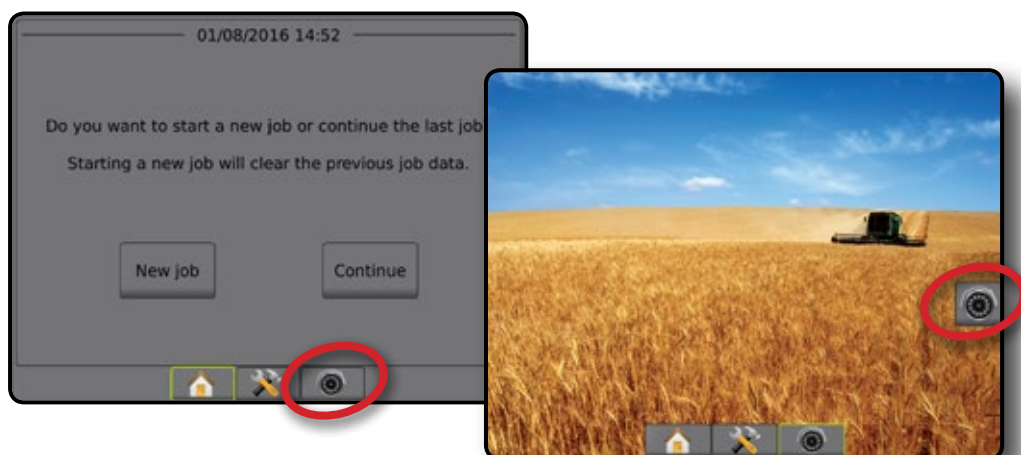
1. Apăsați fila de la bază VEZI VIDEOCLIPUL PE ECRAN COMPLET A CAMEREI REALVIEW .
2. Apăsați fila OPȚIUNI REALVIEW  pentru a afișa opțiunile RealView.
3. Selectați dintre:
 - ▶ Vizualizare o singură cameră  [numai VSM] – poate fi selectată una (1) din până la opt (8) intrări cameră pentru a schimba vederea intrării video
 - ▶ Împărțirea imaginii camerei  [numai VSM] – poate fi selectat unul (1) dintre cele două (2) seturi ale intrărilor a patru (4) camere video (A/B/C/D sau E/F/G/H) pentru a împărți ecranul în patru transmisii video distincte
 - ▶ Captură imagine cameră RealView  – salvează o fotografie a vederii curente de pe ecran pe o unitate USB

Figura 3-1: Vezi videoclipul pe ecran complet RealView



Instantaneu cameră

Instantaneu cameră RealView salvează o fotografie a vederii curente de pe ecran, pe o unitate USB.




1. Introduceți unitatea USB.
2. Apăsați fila de la bază VEZI VIDEOCLIPUL PE ECRAN COMPLET A CAMEREI REALVIEW .
3. Apăsați fila OPȚIUNI REALVIEW  pentru a afișa opțiunile RealView.
4. Apăsați pictograma INSTANTANEU CAMERĂ .

Figura 3-2: Vezi videoclipul pe ecran complet al camerei RealView



Figura 3-3: Selectare o singură cameră cu VSM

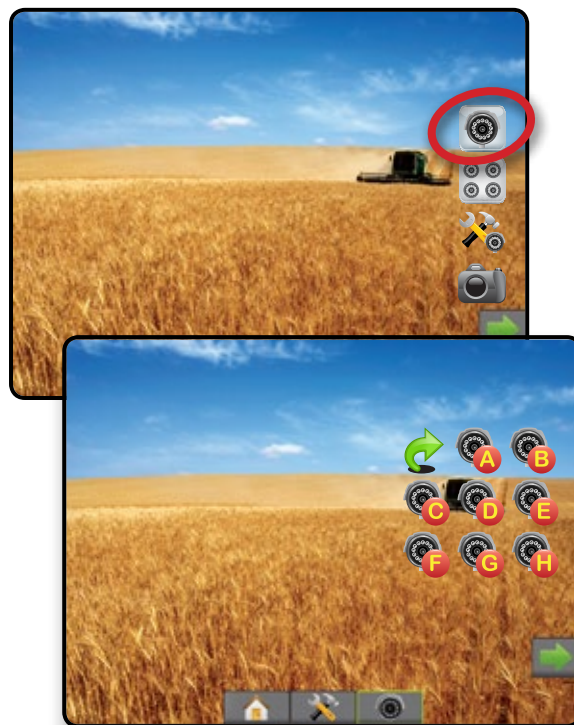






Figura 3-4: Selectare imagine împărțită cu VSM



Opțiuni cameră VSM

Dacă în sistem este instalat un Modul selectare video (VSM), sunt disponibile două (2) opțiuni:

1. Apăsați fila de la bază VEZI VIDEOCLIPUL PE ECRAN COMPLET A CAMEREI REALVIEW .
2. Apăsați fila OPȚIUNI REALVIEW  pentru a afișa opțiunile RealView.
3. Selectați dintre:
 - ▶ Vizualizare o singură cameră  – poate fi selectată una (1) din până la opt (8) intrări cameră pentru a schimba vederea intrării video.
 - ▶ Împărțirea imaginii camerei  – poate fi selectat unul (1) dintre cele două (2) seturi ale intrărilor a patru (4) camere video (A/B/C/D sau E/F/G/H) pentru a împărți ecranul în patru transmisii video distincte.

CAPITOLUL 4 – CONFIGURARE SISTEM

Configurarea sistemului este utilizată pentru a configura consola, mașina și unelele sale. Patru opțiuni de acces în file laterale pentru Configurare mașină/unealtă, Managementul datelor, Setări consolă și Instrumente.

PREZENTARE GENERALĂ

Patru opțiuni de acces în file laterale pentru:



Configurare unealtă

- Unealtă (Configurare unealtă în linie dreaptă, împrăștiator sau eșalonat; informații privind selectarea duzei, incluzând Monitorul pentru dimensiunea picăturii, Configurare marșarier)
- Sensibilitate la ghidare (bară cu leduri, bară externă cu leduri)
- Configurare receptor GNSS
- Configurare video
- Senzori (Senzor de presiune Modul Intrare/ieșire (IOM))
- Direcție automată
 - ◀ FieldPilot (Configurare supapă, Setări direcție, Test supapă, Diagnostic supapă, Senzorul volanului, Senzor unghi de direcție)
 - ◀ FieldPilot Pro/UniPilot Pro (Administrare vehicul, Calibrări, Ajustări, Selectare valori QI, Mod transport, Mod service)
- Corecție înclinare



Managementul datelor

- Datele lucrării (Transfer, Administrare)
- Rapoarte
- Opțiuni (mod lucrare)
- Setări mașină (Transfer, Administrare)



Setări consolă

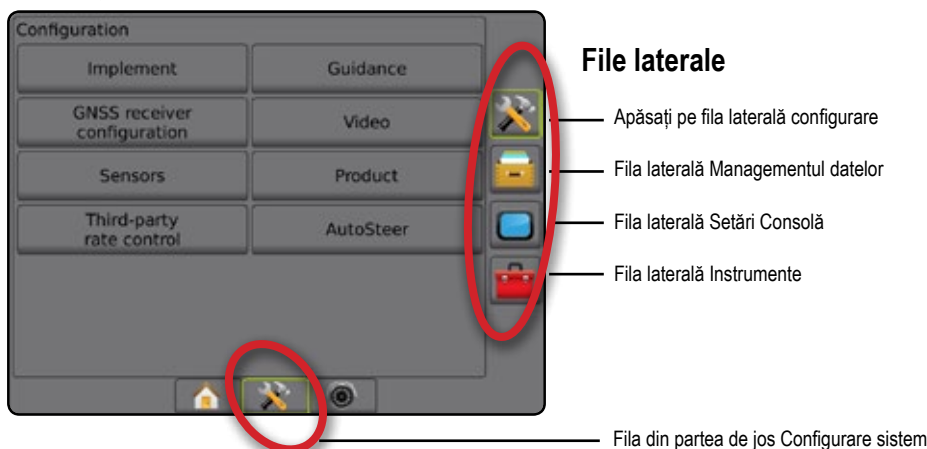
- Despre (Informații sistem)
- Afișaj
- Cultural
- Volum audio
- GNSS demo
- Caracteristică deblocată



Instrumente

- Încărcare software
- Suplimente (Calculator, Convertor unități)

Figura 4-1: Opțiuni de configurare



CONFIGURARE

Configurarea este utilizată pentru a configura Unealta, Ghidarea, Receptorul GNSS, Video, Senzori, Direcția automată și Corecția înclinării.

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



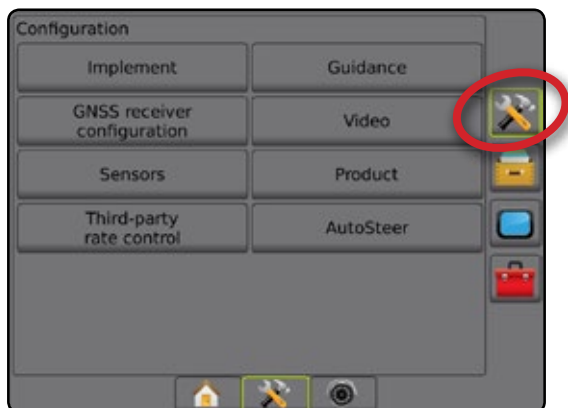
1. Apăsați fila din partea de jos CONFIGURARE SISTEM .
2. Apăsați pe fila laterală CONFIGURARE .
3. Selectați dintre:
 - ▶ Unealtă – utilizată pentru a configura (după caz), tipul utilajului, înălțimea antenei GNSS, tipul uneltei, dispunerea simetrică a uneltei, module de ieșire pentru secțiune, numărul de secțiuni al uneltei, lățimea ghidării, lățimea aplicării/acoperirii, monitorul pentru dimensiunea picăturii, selecția duzei, spațierea duzei, modul de pornire BoomPilot, modulul de detectare a marșarierului
 - În modul în linie dreaptă – direcția/distanța decalării uneltei laterale, procentul de suprapunere, pornire/oprire temporizare unealtă
 - În modul împrăștiator:
 - TeeJet - distanța de la antenă la discuri, distanța/direcția decalării uneltei laterale, procentul de suprapunere, timp de pornire/oprire a întârzierii, decalarea de răspândire, distanțele decalării secțiunii, lungimile secțiunii OEM - distanța de la antenă la discuri, distanța/direcția decalării uneltei laterale, distanța de pornire/oprire, distanțele decalării pornirii/opririi secțiunii
 - În modul eșalonat – direcția/distanța decalajului în line/lateral la secțiunea 1, procentul de suprapunere, pornire/oprire temporizare, decalajele secțiunii
 - ▶ Ghidare – utilizată pentru a configura distanța din jurul liniei de ghidare, care este percepută drept eroare zero
 - ▶ Configurare receptor GNSS – utilizat pentru a configura tipul GNSS, portul GNSS și PRN, și pentru a vizualiza informațiile de stare pentru GNSS
 - ▶ Video – utilizat pentru a configura camere individuale
 - ▶ Senzori – utilizați pentru a stabili configurările senzorului de presiune
 - ▶ Direcție automată – folosită pentru a activa/dezactiva și a calibra direcția asistată/automată
 - FieldPilot – utilizat pentru a stabili setările de configurare a supapei, setările direcției, setările senzorului pentru volan și ale unghiului de direcție și pentru a efectua teste ale supapei sau diagnostice ale supapei
 - FieldPilot Pro / UniPilot Pro – se folosește pentru administrarea setărilor vehiculului, pentru calibrarea senzorilor, pentru selectarea valorilor QI, precum și pentru stabilirea modului de transport și a modului de service
 - ▶ Corecția înclinării – utilizată pentru a activa/dezactiva și calibra funcția de corecție a înclinării și pentru a îmbunătăți aplicarea pe terenuri deluroase sau în pantă

Figura 4-2: Opțiuni de configurare



Unealtă

Configurarea unelii se utilizează pentru a stabili diferite setări asociate cu modul în linie dreaptă, modul împrăștiator sau modul eşalonat. Setările disponibile vor varia în funcție de echipamentul specific prezent în sistem.

Această secțiune include opțiuni de configurare pentru aceste configurări ale unelii:

- ▶ O singură secțiune
- ▶ Secțiuni multiple cu modul pilot secțiune sau modul funcție de comutare

NOTĂ: Pentru mai multe informații, consultați capitolul Unealtă din acest manual.

Tip unealtă

Tip unealtă selectează tipul modelului de aplicare care reprezintă cel mai îndeaproape sistemul dumneavoastră.

- În modul în linie dreaptă – secțiunile rampei nu au nicio lungime și se află pe o linie la o distanță fixă față de antenă
- În modul împrăștiator – este creată o linie virtuală, în aliniere cu discurile de livrare de la care secțiunea sau secțiunile de aplicare pot varia în lungime și se pot afla la diferite distanțe față de linie (disponibilitatea depinde de echipamentul specific din sistem)
- În modul eşalonat – este creată o linie virtuală, în aliniere cu Secțiunea 1 de la care secțiunea sau secțiunile de aplicare nu au nicio lungime și se pot afla la diferite distanțe față de linie (disponibilitatea depinde de echipamentul specific din sistem)

NOTĂ: Pentru mai multe informații, consultați capitolul „Tip unealtă” din acest manual.

Figura 4-3: Tip unealtă – în linie dreaptă

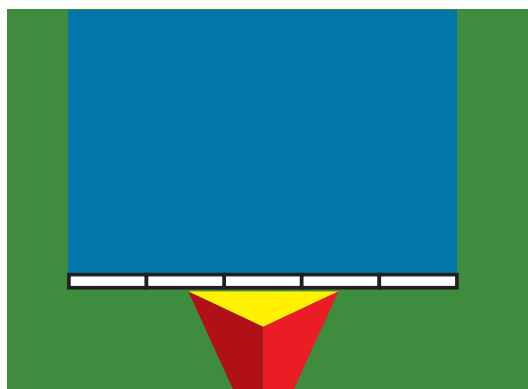


Figura 4-4: Tip unealtă – împrăștiator

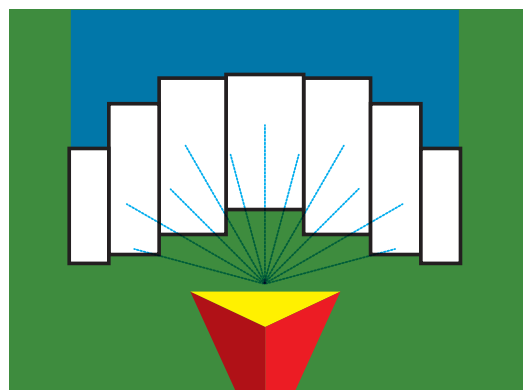



Figura 4-5: Tip unealtă – eşalonat



Configurare o singură secțiune

Configurarea o singură secțiune este utilizată atunci când în sistem nu există un SmartCable, modul pilot secțiune (SDM) sau modul funcție de comutare (SFM) (adică nu este prezentă comanda secțiunii). Întreaga rampă sau suprafață de livrare este considerată a reprezenta o singură secțiune.

1. Apăsați pe fila laterală CONFIGURARE .
2. Apăsați **Unealtă**.
3. Selectați dintre:
 - ▶ Tip mașină [dacă este disponibilă] – utilizat pentru a selecta tipul de mașină care reprezintă cel mai îndeaproape mașina dumneavoastră
 - ▶ Înălțime antenă GNSS [dacă este disponibilă] – utilizată pentru a măsura înălțimea antenei de la sol
 - ▶ Tip unealtă – utilizat pentru a selecta dispunerea secțiunilor pentru locația produsului aplicat
 - ▶ Lățime ghidare – utilizată pentru a configura distanța dintre liniile de ghidare
 - ▶ Lățime de lucru [Tip unealtă împrăștiator] – utilizată pentru a introduce lățimea totală a unelii
 - ▶ Lățimea de acoperire [Tip de implementare dreaptă] – utilizată pentru a introduce lățimea totală a unelii
 - ▶ Monitor pentru dimensiunea picăturilor [când este disponibil] – utilizat pentru a activa monitorizarea dimensiunii picăturii pentru până la cinci duze preselectate pentru pulverizator
 - ▶ Selecția duzei [când este disponibilă] – utilizată pentru a selecta tipul de duză pentru pulverizator (serie și

capacitate) pentru determinarea informațiilor privind dimensiunea picăturii

- ▶ Alertă aplicare – utilizată pentru a stabili o alertă pentru a semnaliza intrarea sau ieșirea dintr-o suprafață acoperită
 - ▶ Mod pornire BoomPilot – utilizat pentru a stabili dacă BoomPilot va fi controlat prin viteză sau prin pictograma BoomPilot
 - ▶ Pictograma BoomPilot – utilizată pentru a activa pictograma pentru ecranul de ghidare pentru controlarea manuală a reflectării pe ecran a aplicării
4. Apăsați săgeata PAGINA URMĂTOARE ➡ pentru a configura opțiuni specifice pentru unealtă. Consultați capitolul Unealtă pentru detalii.
 5. Apăsați pe săgeata REVENIRE ↶ sau pe fila laterală CONFIGURARE 🛠️ pentru a reveni la ecranul principal de Configurare.

Figura 4-6: Unealtă – Configurare o singură secțiune



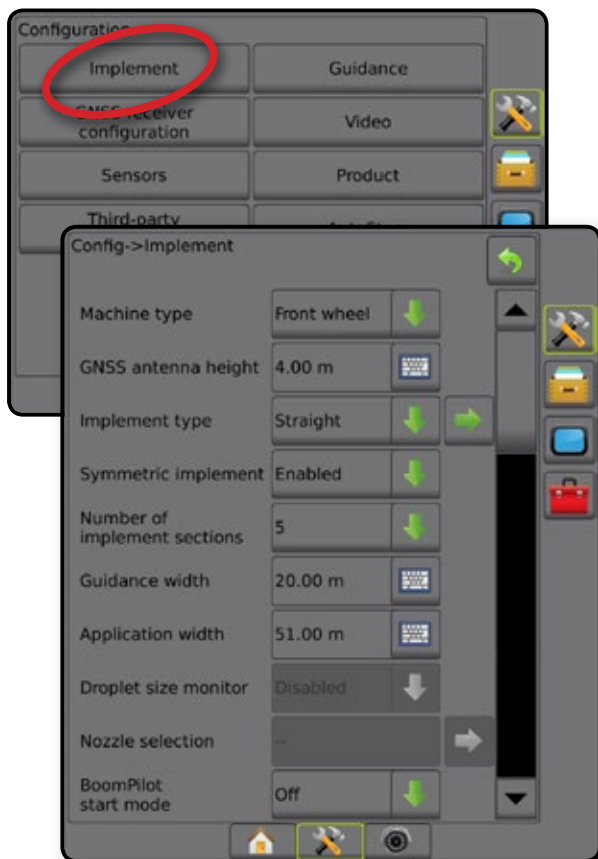
Secțiuni multiple cu Configurare SDM/SFM

Secțiuni multiple cu configurare SDM/SFM este utilizată atunci când în sistem este prezent un modul pilot secțiune (SDM) sau modul funcție de comutare (SFM). Suprafața de rampă sau de livrare poate include până la 15 secțiuni de lățime și (în modul împrăștiator) lungime variabilă. Opțiunile suplimentare disponibile cu un SDM includ suprapunerea aplicării, întârzierea aplicării și mod eşalonat.

Modulul funcție de comutare activează controlul manual și automat pentru până la 20 de rampe.

1. Apăsați pe fila laterală CONFIGURARE 🛠️.
2. Apăsați **Unealtă**.
3. Selectați dintre:
 - ▶ Tip mașină – utilizat pentru a selecta tipul de mașină care reprezintă cel mai îndeaproape mașina dumneavoastră
 - ▶ Înălțime antenă GNSS [dacă este disponibilă] – utilizată pentru a măsura înălțimea antenei de la sol
 - ▶ Tip unealtă – utilizat pentru a selecta dispunerea secțiunilor pentru locația produsului aplicat
 - ▶ Unealtă simetrică – utilizată pentru a stabili dacă secțiunile sunt pereche și prin urmare au aceleași valori pentru lățime, decalaj și lungime.
 - ▶ Module ieșire secțiuni multiple – utilizată pentru a activa utilizarea de module de ieșire secțiuni multiple pe magistrala CAN
 - ▶ Număr de secțiuni unealtă – utilizată pentru a selecta numărul de secțiuni al uneltei
 - ▶ Lățimea ghidării – utilizată pentru a introduce distanța dintre liniile de ghidare
 - ▶ Lățimea de acoperire [Tip unealtă în linie dreaptă sau eşalonat] – utilizată pentru a introduce lățimea totală a tuturor secțiunilor uneltei
 - ▶ Lățime de lucru [Tip unealtă împrăștiator] – utilizată pentru a introduce lățimea totală a uneltei
 - ▶ Monitor pentru dimensiunea picăturilor [când este disponibil] – utilizat pentru a activa monitorizarea dimensiunii picăturii pentru până la cinci duze preselectate pentru pulverizator
 - ▶ Selectare duză [Tip unealtă în linie dreaptă sau eşalonat] – utilizată pentru a selecta tipul de duză pentru pulverizator
4. Apăsați săgeata PAGINA URMĂTOARE ➡ pentru a configura opțiuni specifice pentru unealtă. Consultați capitolul Unealtă pentru detalii.
5. Apăsați pe săgeata REVENIRE ↶ sau pe fila laterală CONFIGURARE 🛠️ pentru a reveni la ecranul principal de Configurare.

Figura 4-7: Unealtă – Secțiuni multiple cu Configurare SDM sau SFM



Monitor pentru dimensiunea picăturilor

Atunci când sistemul include un Kit interfață senzor de presiune (PSIK) sau un modul de comandă dublă cu tip de aplicare cu controlul produsului configurat pe „Lichid” și senzorul primar sau un monitor configurat pe „Presiune”, monitorul pentru dimensiunea picăturii poate fi activat/dezactivat. Apoi DSM (Droplet Size Monitor (Monitorul pentru dimensiunea picăturilor) devine disponibil pe ecranele de operare.

NOTĂ: Pentru mai multe informații, consultați „Monitor pentru dimensiunea picăturilor” din capitolul Unealtă din acest manual.




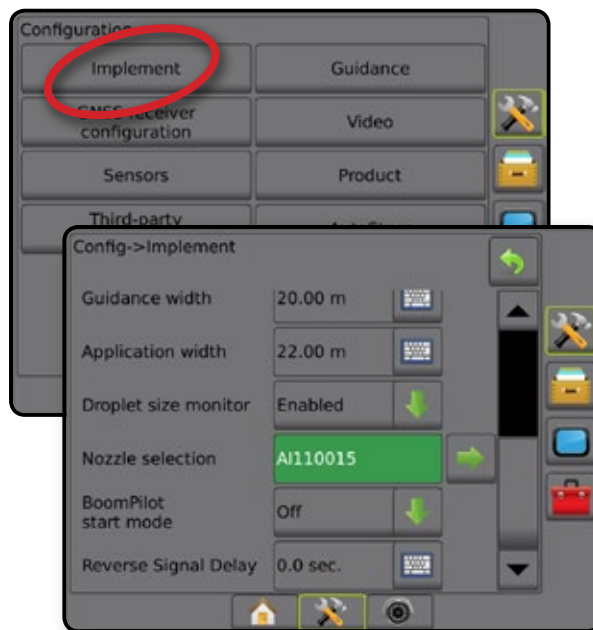
1. Apăsați pe fila laterală CONFIGURARE .
2. Apăsați **Unealtă**.
3. Selectați dacă monitorul pentru dimensiunea picăturilor este activat sau dezactivat. (Dacă activați, citiți de asemenea informațiile afișate și apăsați **Acceptare**.)
4. Apăsați pe săgeata REVENIRE  sau pe fila laterală CONFIGURARE  pentru a reveni la ecranul principal de Configurare.

Figura 4-8: Monitor pentru dimensiunea picăturilor



Selectarea duzei

Selectarea duzei activează până la cinci (5) duze care pot fi configurate pentru apelare rapidă și duza curentă, pentru a fi selectată.

NOTĂ: Pentru mai multe informații, consultați „Selectare duză” din capitolul Unealtă din acest manual.





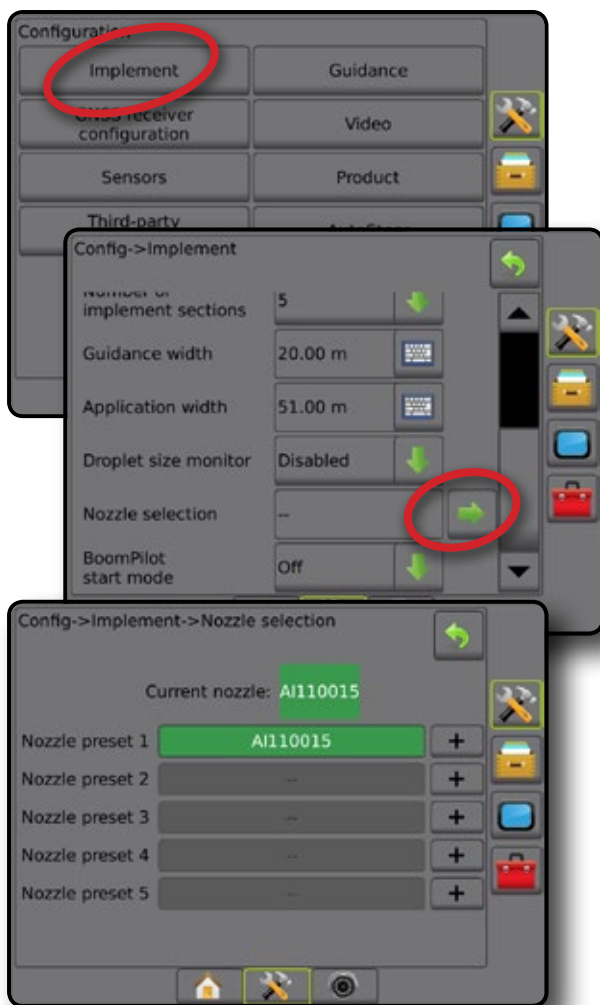
1. Apăsați pe fila laterală CONFIGURARE .
2. Apăsați **Unealtă**.
3. Apăsați săgeata PAGINA URMĂTOARE a Selectării duzei .
4. Selectați dintre:
 - ▶ Presetare duză 1-5 – selectează până la cinci (5) duze pentru accesare rapidă și a selectat duza curentă pentru stabilirea informațiilor privind dimensiunea picăturii
 - ▶ Duza curentă – afișează duza curentă
5. Apăsați pe săgeata REVENIRE  sau pe fila laterală CONFIGURARE  pentru a reveni la ecranul principal de Configurare.

Figura 4-9: Selectarea duzei



Modul de detectare a marșarierului

Configurarea modului de detectare a marșarierului este utilizată atunci când se adaugă un modul de detectare a marșarierului sau un SCM Pro (modul Pro de control al direcției) la orice configurare.

NOTĂ: Pentru mai multe informații, consultați „modul de detectare a marșarierului” din capitolul Unealtă din acest manual.




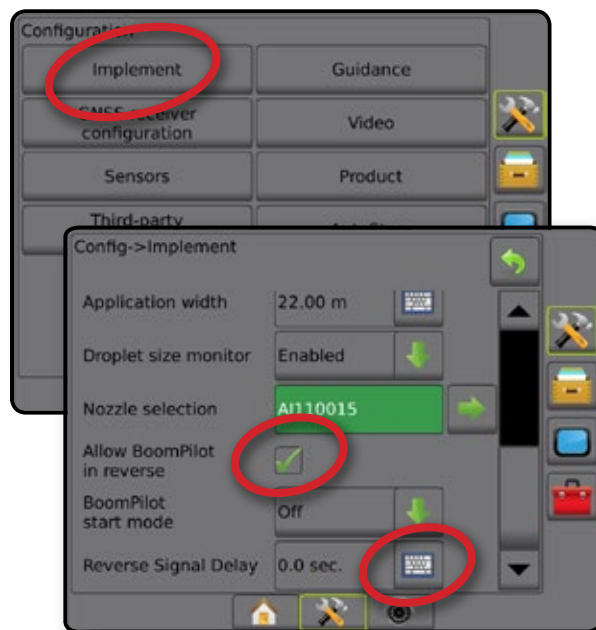
1. Apăsați pe fila laterală CONFIGURARE .
2. Apăsați **Unealtă**.
3. Selectați:
 - ▶ Permiteți BoomPilot în marșarier [când este disponibilă] – utilizată pentru a activa funcția BoomPilot în timpul cursei în marșarier
 - ▶ Întârziere semnal inversat – utilizată pentru a configura întârzierea când se trece de la direcția înainte la marșarier sau de la marșarier la direcția înainte, după care pictograma vehiculului pe ecranul de navigare modifică direcția
4. Apăsați pe săgeata REVENIRE  sau pe fila laterală CONFIGURARE  pentru a reveni la ecranul principal de Configurare.

Figura 4-10: Modul de detectare a marșarierului



Ghidare [bară cu LED-uri]

Opțiunile de ghidare sunt utilizate pentru a configura eroarea de deviere afișată pe bara cu LED-uri activată.

NOTĂ: În versiunea anterioară de software, această caracteristică era numită „Bară cu LED-uri”.

Se poate folosi un modul cu bară externă cu leduri (ELM) pentru a oferi informații suplimentare despre ghidare.




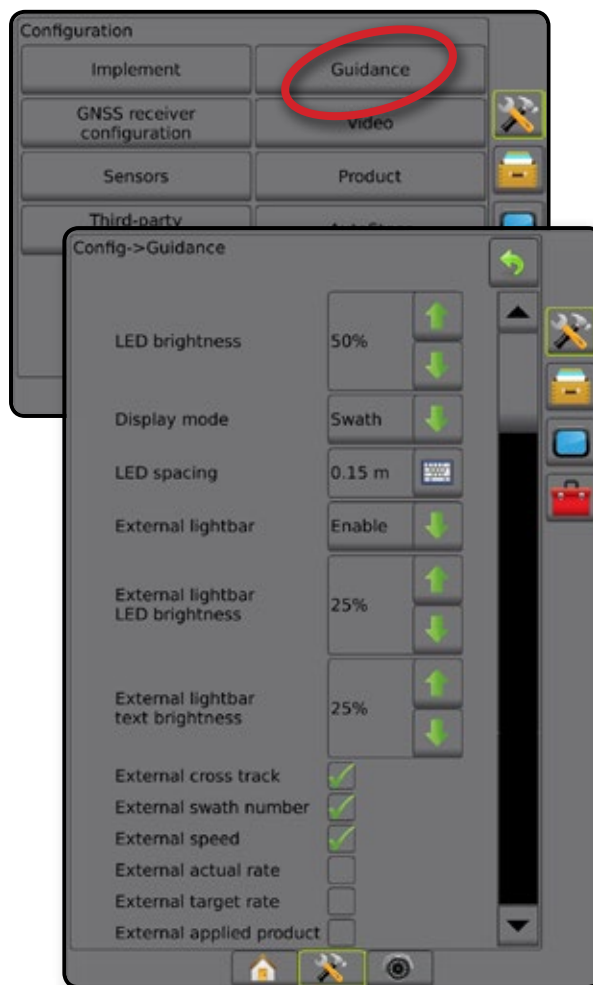
1. Apăsați pe fila laterală CONFIGURARE .
2. Apăsați **Ghidare**.
3. Selectați dintre:
 - ▶ Luminozitate LED-uri – utilizată pentru a ajusta luminozitatea LED-urilor
 - ▶ Mod afișare – utilizat pentru a determina dacă bara cu LED-uri reprezintă brazda sau vehiculul
 - Dacă este setat pe Brazdă, LED-urile reprezintă locația liniei de ghidare și LED-ul în mișcare reprezintă vehiculul
 - Dacă este setat pe „vehicul”, LED-ul din centru reprezintă locația vehiculului și LED-ul în mișcare reprezintă linia de ghidare
 - ▶ Distanța între LED-uri – utilizată pentru a seta distanța de la linia de ghidare sau vehiculul reprezentat de fiecare LED iluminat
4. La un modul de bară externă cu leduri (ELM), selectați din:
 - ▶ Bară externă cu leduri - activați/dezactivați utilizarea barei externe cu LED-uri
 - ▶ Luminozitatea ledurilor barei externe cu leduri - ajustează luminozitatea ledurilor barei externe cu LED-uri
 - ▶ Luminozitatea textului barei externe cu leduri - ajustează luminozitatea textului barei externe cu LED-uri
 - ▶ Deviere externă - activează/dezactivează afișarea de informații despre eroarea de deviere pe bara externă cu LED-uri
 - ▶ Numărul extern al brazdei - activează/dezactivează afișarea numărului brazdei pe bara cu LED-uri externă
 - ▶ Viteză externă - activează/dezactivează afișarea vitezei pe bara cu LED-uri externă
 - ▶ Rata externă efectivă [disponibilă cu control viteză t.parte] - activează/dezactivează afișarea informațiilor despre rata efectivă pe bara cu leduri externă
 - ▶ Rata externă vizată [disponibilă cu control viteză t.parte] - activează/dezactivează afișarea informațiilor despre rata vizată pe bara cu leduri externă.
 - ▶ Produsul extern aplicat [disponibil cu control viteză t.parte] - activează/dezactivează afișarea informațiilor despre produsul aplicat pe bara cu leduri externă
5. Apăsați pe săgeata REVENIRE  sau pe fila laterală CONFIGURARE  pentru a reveni la ecranul principal de Configurare.

Figura 4-11: Ghidare cu modulul cu bară cu leduri externă (ELM)



Configurare receptor GNSS

Configurarea receptorului GNSS este utilizată pentru a configura tipul GNSS, portul GNSS și PRN, și pentru a vizualiza informațiile de stare pentru GNSS.

NOTĂ: Pentru mai multe informații, consultați capitolul *Configurare receptor GNSS din acest manual*.

Aceste setări sunt necesare pentru direcția asistată/ automată, operarea senzorului de înclinare și funcționalitatea de control al vitezei, precum și operarea adecvată a uneltei.





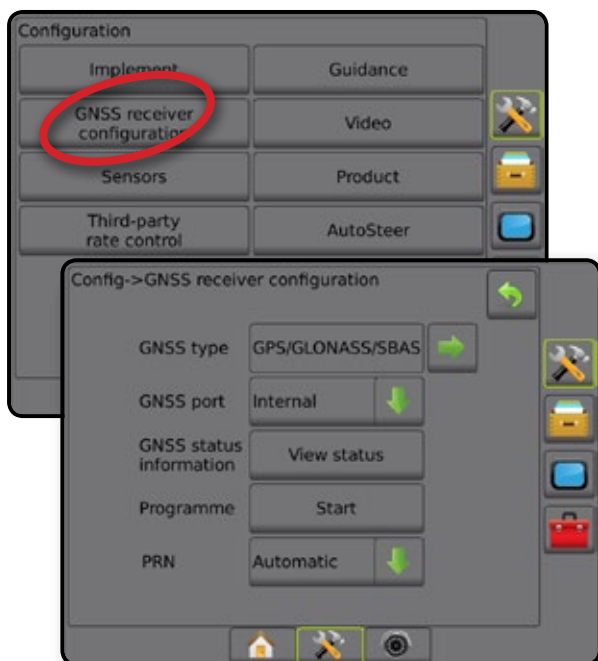
1. Apăsați pe fila laterală CONFIGURARE .
2. Apăsați **Configurare receptor GNSS**.
3. Selectați dintre:
 - ▶ Tip GNSS – setează acceptarea transmisiilor sursă GNSS: GPS, GLONASS, SBAS (cu sau fără solicitarea DGPS)
 - ▶ Port GNSS – setează portul de comunicație GNSS, fie pe intern, fie pe extern
 - ▶ Informații de stare GNSS – afișează informațiile de stare actuale pentru GNSS
 - ▶ Programare – această caracteristică ar trebui utilizată doar de tehnicienii de asistență de la TeeJet
 - ▶ PRN – selectează PRN SBAS care va furniza datele de corecție diferențială GNSS. Setări pe **Automat** pentru selecția automată a PRN.
4. Apăsați săgeata PAGINA URMĂTOARE  pentru a configura opțiuni specifice selectate pentru GNSS.
5. Apăsați pe săgeata REVENIRE  sau pe fila laterală CONFIGURARE  pentru a reveni la ecranul principal de Configurare.

Figura 4-12: Opțiuni de configurare receptor GNSS




PRN neafișat

Opțiunile PRN sunt disponibile numai cu tipul SBAS GNSS selectat.

Video

Configurare video este utilizată pentru a configura o singură cameră conectată direct sau camere individuale, în timpul utilizării unui modul de selectare video (VSM) cu opt (8) canale sau patru (4) canale. Pot fi configurate până la 8 camere dacă este instalat un VSM.

1. Apăsați pe fila laterală CONFIGURARE .
2. Apăsați **Video**.
3. Selectați caseta(ele) de selectare adecvată(e):
 - ▶ Marșarier – **ABC**
 - ▶ Cu partea de sus în jos – **VBC**



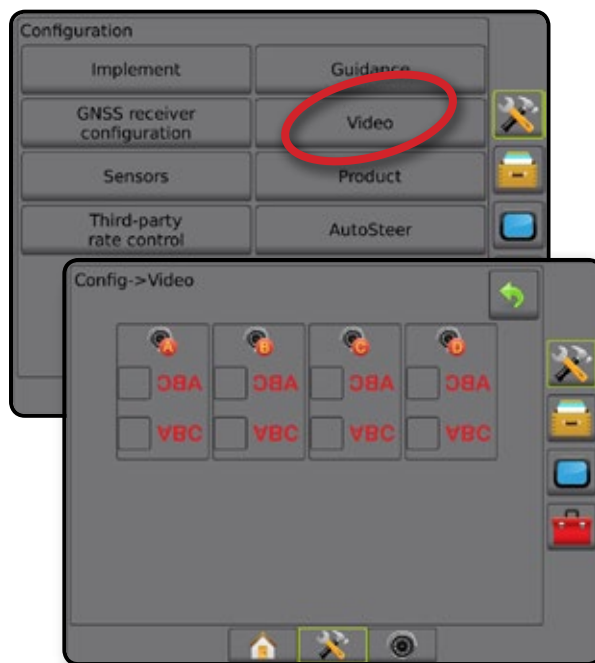
Pentru vedere video normală **ABC** deselectați toate casetele selectate.
4. Apăsați pe săgeata REVENIRE  sau pe fila laterală CONFIGURARE  pentru a reveni la ecranul principal de Configurare.

Figura 4-13: Opțiuni VSM video cu 4 canale



Configurare video nedisponibilă

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

Senzori

Atunci când în sistem există un kit interfață sensor de presiune (specific, un modul de intrare ieșire (IOM), vor fi disponibile opțiuni de instalare și configurare a senzorului.

NOTĂ: Aceste setări nu sunt afectate de utilizarea unui senzor de presiune sau a unui modul de comandă dublă.


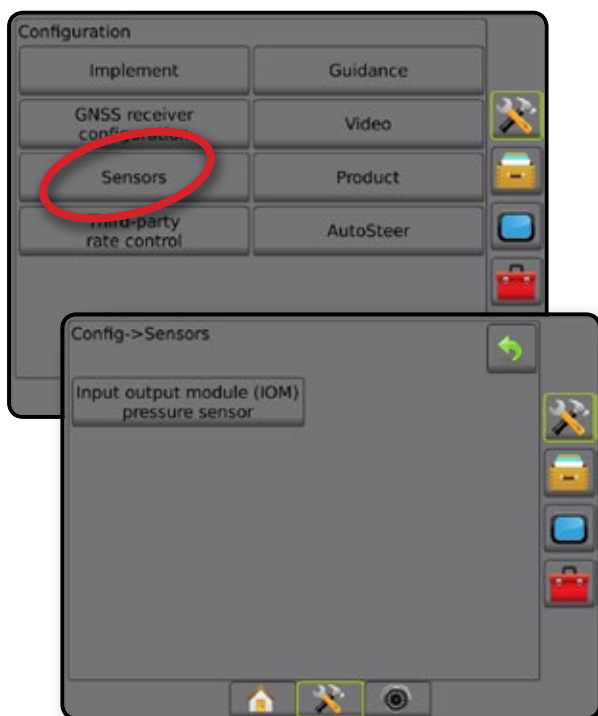
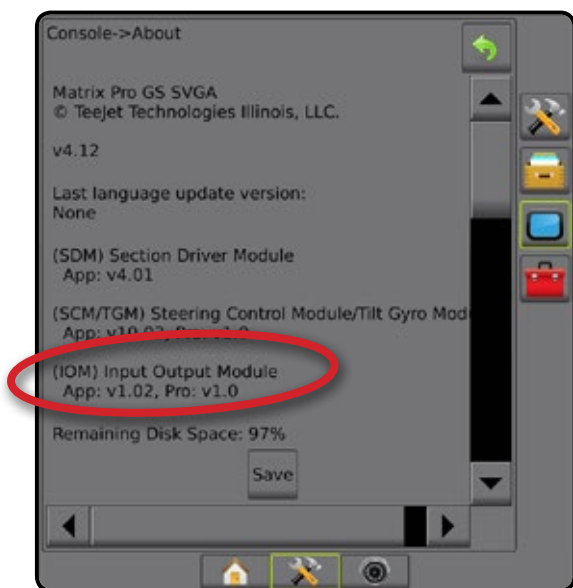
1. Apăsați pe fila laterală CONFIGURARE .
2. Apăsați **Senzori**.

Figura 4-14: Senzori



Kitul interfață sensor de presiune este recunoscut pe ecranul Despre al consolei ca modul intrare/ieșire (IOM).

Figura 4-15: Modul intrare/ieșire



Senzori nedisponibili

Dacă nu este instalat un Kit interfață sensor de presiune, nu vor fi disponibile opțiuni de configurare.

Senzor de presiune la modulul de intrare/ieșire

Atunci când este prezent un Kit Interfață Sensor de Presiune, opțiunile Senzorului de presiune sunt utilizate pentru a introduce rata presiunii maxime a producătorului senzorului și pentru a stabili punctele superior și inferior ale alarmelor de presiune determinate de utilizator.




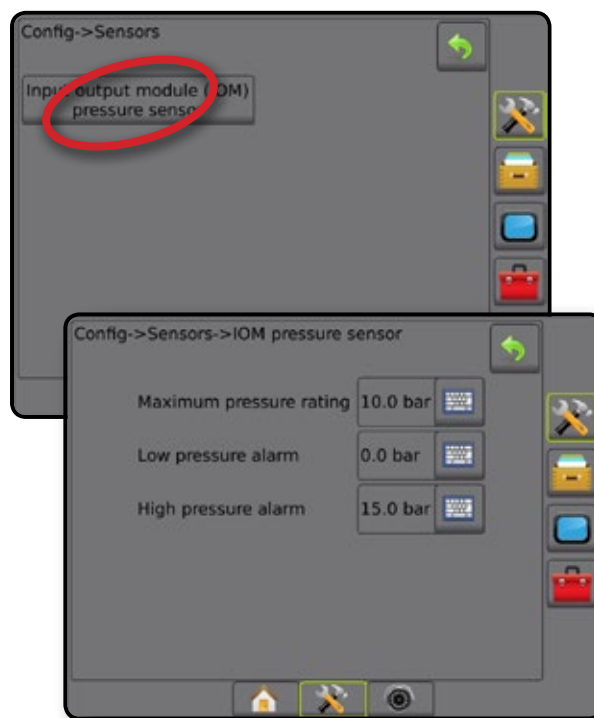
1. Apăsați pe fila laterală CONFIGURARE .
2. Apăsați **Senzori**.
3. Apăsați **Senzor de presiune Modul Intrare Ieșire (IOM)**.
4. Selectați dintre:
 - ▶ Rata presiunii maxime – utilizată pentru a stabili rata presiunii maxime a senzorului de presiune conform recomandărilor producătorului
 - ▶ Alarmă de presiune scăzută – utilizată pentru a introduce punctul de presiune scăzută determinat de utilizator, la care va porni alarma
 - ▶ Alarmă de presiune ridicată – utilizată pentru a introduce punctul de presiune ridicată determinat de utilizator, la care va porni alarma
5. Apăsați pe săgeata REVENIRE  sau pe fila laterală CONFIGURARE  pentru a reveni la ecranul principal de Configurare.

Figura 4-16: Opțiuni senzor de presiune monitor intrare/ieșire



Monitor pentru dimensiunea picăturilor

Dacă se utilizează un Kit interfață sensor de presiune, vor fi disponibile opțiunile pentru monitorul pentru dimensiunea picăturilor.




1. Apăsați pe fila laterală CONFIGURARE .
2. Apăsați **Unealtă**.
3. Apăsați **Monitor pentru dimensiunea picăturilor**.
4. Selectați dacă monitorul pentru dimensiunea picăturilor este activat sau dezactivat.
5. Apăsați pe săgeata REVENIRE  sau pe fila laterală CONFIGURARE  pentru a reveni la ecranul principal de Configurare.

Figura 4-17: Monitor pentru dimensiunea picăturilor



Direcție automată

Opțiunile pentru direcție asistată/automată vor fi disponibile dacă este prezent un modul de control al direcției (SCM sau SCM Pro).

NOTĂ: Pentru instrucțiuni detaliate de configurare, consultați manualul de instalare specific al direcției asistate/automate.

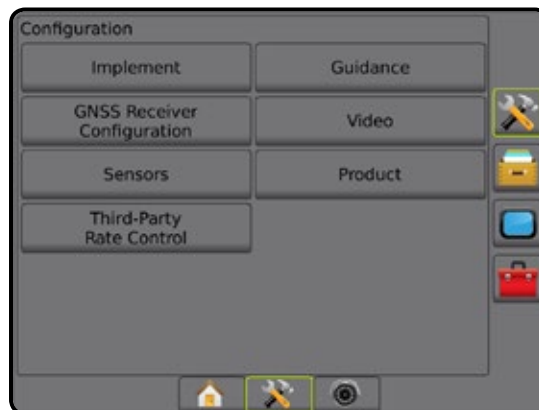
Configurarea direcției automate se folosește pentru a activa/dezactiva și a calibra direcția asistată/automată

- FieldPilot [utilizând un SCM] – folosit pentru a stabili setările de configurare a supapei, setările direcției, setările sensorului pentru volan și ale unghiului de direcție și pentru a efectua teste ale supapei sau diagnostice ale supapei
- FieldPilot Pro / UniPilot Pro [utilizând un SCM Pro] – se folosește pentru administrarea setărilor vehiculului, pentru calibrarea senzorilor, pentru selectarea valorilor QI, precum și pentru stabilirea modului de transport și a modului de service


Direcție asistată/automată nedisponibilă

Dacă nu este instalat un sistem de direcție asistată/automată, nu vor fi disponibile opțiuni de configurare.

Figura 4-18: Direcție asistată/automată nedetectată



FieldPilot [utilizând un SCM]

1. Apăsați pe fila laterală CONFIGURARE .
2. Apăsați **Direcție automată**.
3. Selectați dacă direcția asistată/automată este activată sau dezactivată.
4. Când este activată, selectați din:
 - ▶ Configurare supapă – utilizată pentru a configura tipul supapei, frecvența supapei, ciclul minim de funcționare stânga/dreapta și ciclul maxim de funcționare stânga/dreapta
 - ▶ 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 ghidată corect
 - ▶ Diagnostic supapă – utilizată pentru a testa supapele pentru a vedea dacă sunt conectate în mod corespunzător




- ▶ Opțiuni: Senzorul volanului – utilizat pentru a selecta dacă senzorul de decuplare a direcției este magnetic sau pe bază de senzor de presiune
 - ▶ Senzor unghi de direcție – utilizat pentru a stabili și calibra senzorul pentru unghiul de direcție (SAS) ca senzor primar de feedback pentru direcția automată
5. Apăsăți pe săgeata REVENIRE  sau pe fila laterală CONFIGURARE  pentru a reveni la ecranul principal de Configurare.



Figura 4-19: Direcție automată





FieldPilot Pro/UniPilot Pro [utilizând un SCM Pro]



1. Apăsăți pe fila laterală CONFIGURARE .
2. Apăsăți **Direcție automată**.
3. Selectați dintre:
 - ▶ Gestionare vehicule – îi permite operatorului să selecteze, să modifice, să copieze, să ștergă sau să exporte/importe profiluri ale vehiculului, precum și

NOTĂ: Atunci când se creează un nou profil de vehicul sau când se modifică unul deja existent, trebuie să se configureze Decuplarea manuală înainte de a se realiza Calibrarea automată.

 - ◀ Nou  – creează un nou profil de vehicul.
 - ◀ Încărcare – activează profilul de vehicul evidențiat.
 - ◀ Modificare  – îi permite operatorului să modifice parametrii profilului activ al vehiculului inclusiv Baza roții, direcția și distanța decalării în linie a antenei, Direcția și distanța decalării laterale a antenei, Înălțimea antenei, Direcția și distanța decalării în linie SCM Pro, Direcția și distanța decalării laterale SCM Pro, Înălțimea SCM Pro și Orientarea SCM Pro

- ◀ Copiere – realizează un duplicat al profilului activ al vehiculului
- ◀ Calibrare automată  – ghidează operatorul prin procesul de calibrare pentru vehiculul activ. Etapele de calibrare învață sistemul FieldPilot Pro sau UniPilot Pro caracteristicile vehiculului, iar etapele sunt foarte importante pentru obținerea unei performanțe optime la control.
- ◀ Ajustare – după ce vehiculul a fost calibrat, ar trebui să funcționeze adecvat pentru majoritatea utilizărilor normale de pe teren. Totuși, în unele situații poate fi necesar să se adapteze performanța direcției, pentru a se lua în considerare condițiile de pe teren, selectarea uneltei, viteza cursei etc. Ecranul Reglare vehicul îi permite operatorului să regleze performanța direcției vehiculului, pentru a se potrivească acestor condiții în schimbare.
 - Decuplare manuală  - ajustați limita la care FieldPilot Pro sau UniPilot este decuplat când volanul se întoarce manual.
- ◀ Ștergere – îi permite operatorului să ștergă un profil de vehicul de care nu mai este nevoie. Profilul activ al vehiculului nu poate fi șters.
- ▶ Selectarea valorilor QI – îi permite utilizatorului să configureze cerințele privind calitatea minimă a poziției GNSS (nivelul de precizie) pentru a permite activarea și păstrarea cuplată a FieldPilot Pro sau UniPilot Pro
- ▶ DP maximă – DP (diluarea preciziei) maximă stabilește valoarea minimă a calității de ansamblu a unei poziții GNSS pe baza geometriei satelitului folosit pentru a o calcula. O valoare de 1 sau 2 este excelentă, între 2 și 5 este bună, între 5 și 10 este moderată, 10-20 este acceptabilă, iar orice depășește 20 este slabă.

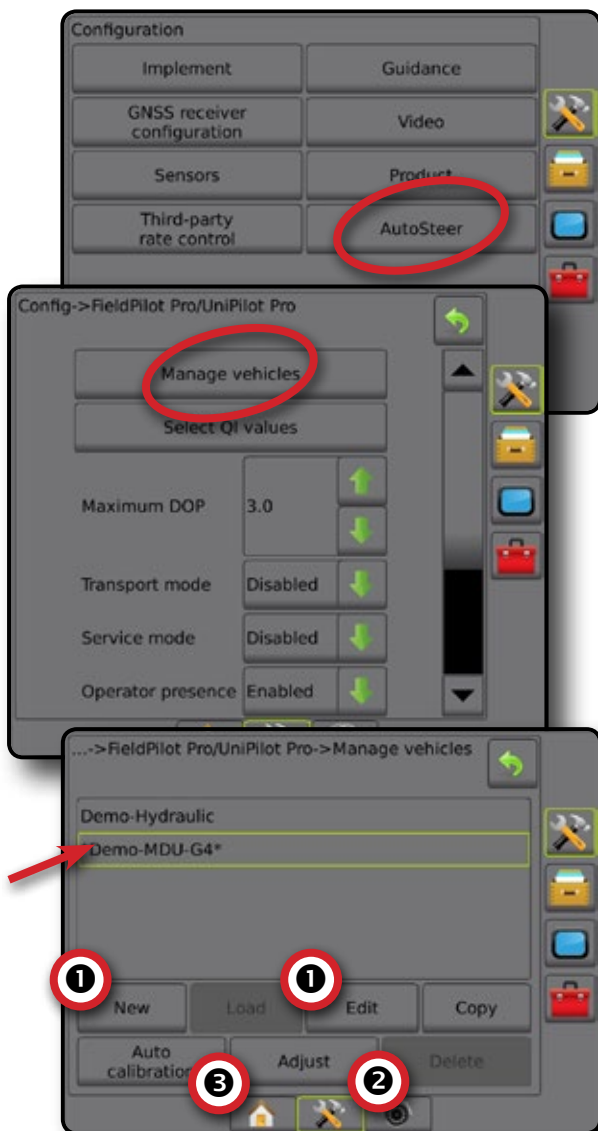
Pentru rezultate optime, direcția asistată/automată trebuie realizată atunci când DP este sub valoarea 4.
- ▶ Mod de transport - atunci când este activat, toate funcțiile de direcție automată sunt dezactivate și nu pot fi activate.
- ▶ Mod service - când este activat, WiFi va fi disponibilă de-a lungul ciclului următor de alimentare, astfel că un tehnician se poate conecta direct la SCM Pro pentru lucrări de întreținere.
- ▶ Prezența operatorului - configurează răspunsul comutatorului de prezență a operatorului
 - Activare - FieldPilot Pro sau UniPilot Pro nu este posibil cu comutatorul DESCHIS. Setarea recomandată, indiferent de prezența/absența comutatorului de prezență a operatorului.
 - Dezactivare - detectarea prezenței operatorului a fost dezactivată și nu va afecta FieldPilot Pro sau UniPilot Pro. Aceasta este o caracteristică esențială de securitate, iar dezactivarea ei trebuie efectuată numai la recomandarea producătorului mașinii sau a TeeJet Technologies.

4. Apăsați pe săgeata REVENIRE  sau pe fila laterală CONFIGURARE  pentru a reveni la ecranul principal de Configurare.

Vehicul activ

Vehiculul activ este indicat cu ajutorul unui set de asteriscuri (*). Acesta este profilul de vehicul pe care sistemul FieldPilot Pro sau UniPilot Pro este actualmente programat să îl utilizeze.




Figura 4-20: Ecranul de deschidere FieldPilot Pro sau UniPilot Pro



Corecție înclinare

Atunci când este prezent un modul de control al direcției (SCM) sau un modul de înclinare a rotației (TGM), este disponibilă corecția înclinării. Aceasta corectează semnalul GNSS pentru a compensa pentru erori de poziție GNSS în timpul operării pe teren deluros sau în pantă.

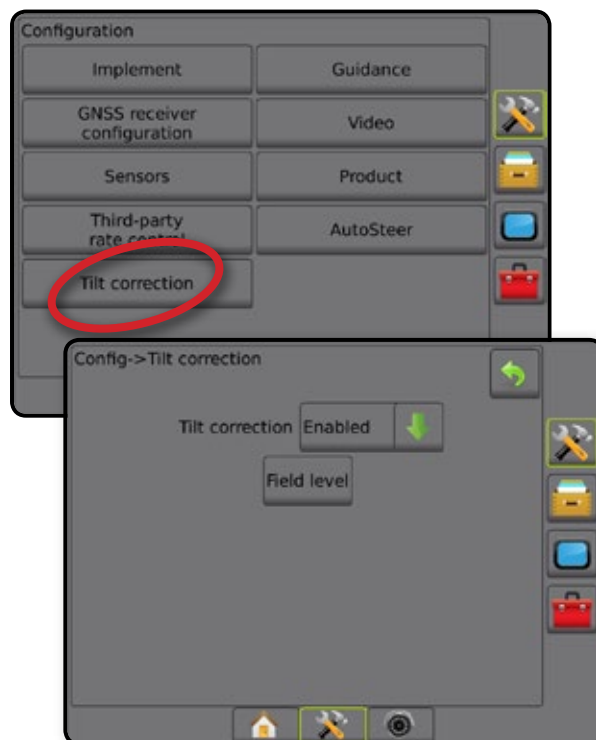
Pentru instrucțiuni detaliate de configurare, consultați manualul de instalare specific al direcției asistate/automate sau buletinul de configurare a înclinării.

1. Apăsați pe fila laterală CONFIGURARE .
2. Apăsați **Corecția înclinării**.
3. Selectați dacă corecția înclinării este activată sau dezactivată.
4. Când este activată, selectați **Nivelul terenului** 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 este utilizat FieldPilot sau UniPilot, un modulul de înclinare a rotației este încorporat în sistem.

NOTĂ: Înălțimea antenei trebuie să fie introdusă înainte de calibrarea înclinării.

Figura 4-21: Corecție înclinare



Nivelul terenului nedisponibil

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

Corecție înclinare nedisponibilă

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

MANAGEMENTUL DATELOR

Managementul datelor permite transferul și managementul datelor lucrării, raportarea datelor lucrării, modificarea modului lucrării și transferul și administrarea setărilor mașinii.



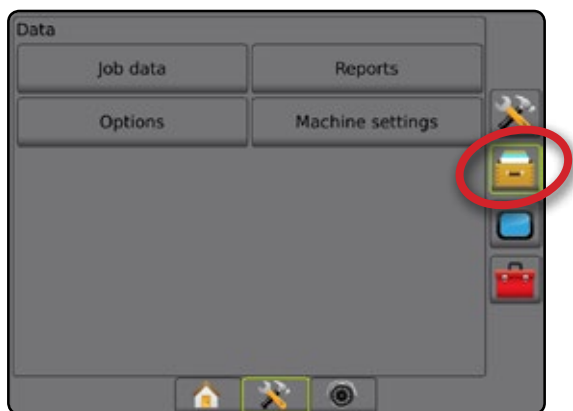
1. Apăsați fila din partea de jos CONFIGURARE SISTEM .
2. Apăsați fila laterală MANAGEMENTUL DATELOR .
3. Selectați dintre:
 - ▶ Datele lucrării – în modul lucrare avansat, utilizat pentru a transfera informații despre lucrare (ștergere, import, export) și pentru a administra informațiile despre lucrare (creare lucrare nouă, ștergere lucrare sau copiere a liniilor de ghidare, delimitărilor, datelor aplicate și/sau a hărții de prescripții ale unei lucrări la o lucrare nouă)
 - ▶ Rapoarte – utilizată pentru a crea rapoarte privind lucrarea și a le salva pe o unitate USB
 - ▶ Opțiuni – utilizată pentru a selecta mod lucrare simplu sau mod lucrare avansat
 - ▶ Setări mașină – utilizată pentru a transfera setările mașinii (ștergere, import, export) și a administra setările mașinii (crearea setărilor pentru o mașină nouă, copierea setărilor unei mașini, ștergerea setărilor unei mașini, salvarea setărilor curente ale mașinii în fișierul selectat sau încărcarea setărilor mașinii aferente fișierului selectat)

Figura 4-22: Opțiuni de management al datelor



Datele lucrării

În modul lucrare avansat, opțiunile datelor lucrării sunt utilizate pentru a transfera informații despre lucrare (ștergere, import, export) și pentru a administra informațiile despre lucrare (creare lucrare nouă, ștergere lucrare sau copiere a liniilor de ghidare, delimitărilor, datelor aplicate și/sau a hărții de prescripții ale unei lucrări la o lucrare nouă).

Datele lucrării includ:

- Nume lucrare
- Nume client, fermă și teren
- Delimitare
- Zonă de acoperire
- Liniile de ghidare
- Hărți (acoperire, prescripție, aplicare, rata țintă preconfigurată)
- Erori ale duzei




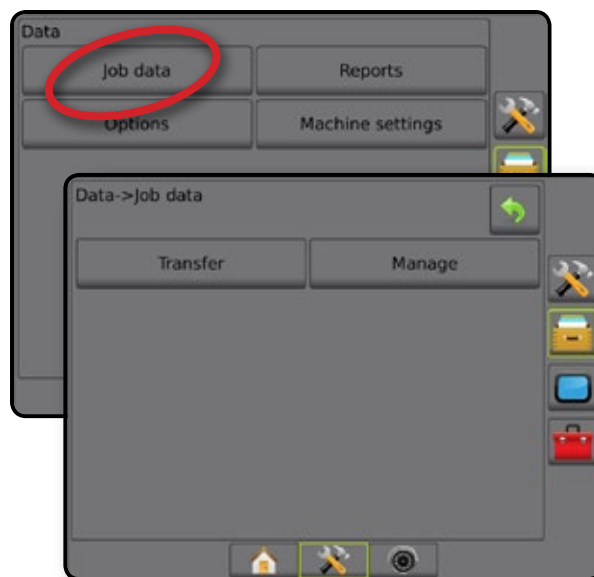
1. Apăsați fila laterală MANAGEMENTUL DATELOR .
2. Apăsați **Datele lucrării**.
3. Selectați dintre:
 - ▶ Transfer – în mod lucrare avansat, permite transferul lucrărilor selectate către sau de la o unitate USB, precum și ștergerea lucrărilor
 - ▶ Administrare – în mod lucrare avansat, permite crearea unei lucrări goale noi, copierea liniilor de ghidare, delimitărilor, datelor de aplicare și/sau a hărții de prescripții ale unei lucrări selectate, către o nouă lucrare, precum și ștergerea lucrării selectate
4. Apăsați săgeata REVENIRE  sau fila laterală MANAGEMENTUL DATELOR  pentru a reveni la ecranul principal de management al datelor.

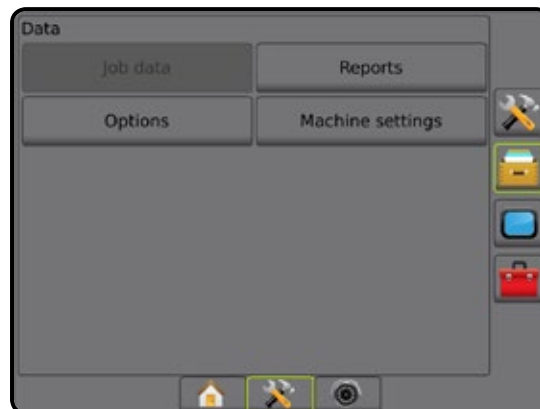
Figura 4-23: Opțiuni ale datelor lucrării



Datele lucrării nedisponibile

În modul lucrare simplu, opțiunile datelor lucrării nu vor fi disponibile.

Figura 4-24: Datele lucrării nedisponibile



Transfer

În mod lucrare avansat, ecranul de transfer al datelor lucrării permite transferul lucrărilor selectate către sau de la o unitate USB, precum și ștergerea lucrărilor.

Lucrările transferate pe un dispozitiv de stocare USB pot fi deschise și actualizate utilizând Fieldware Link. În Fieldware Link, un utilizator poate introduce datele clientului, fermei și terenului, și poate copia/edita lucrările pentru reutilizarea delimitărilor și a liniilor de ghidare. Din Fieldware Link, lucrările pot fi transferate din nou pe un dispozitiv de stocare USB, pentru a fi mutate înapoi în stocarea internă a consolei pentru utilizare.

NOTĂ: Atunci când este activă/demarată o lucrare, opțiunile de transfer nu sunt disponibile pentru selectare. Oprțiți lucrarea curentă pentru a activa funcția.

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







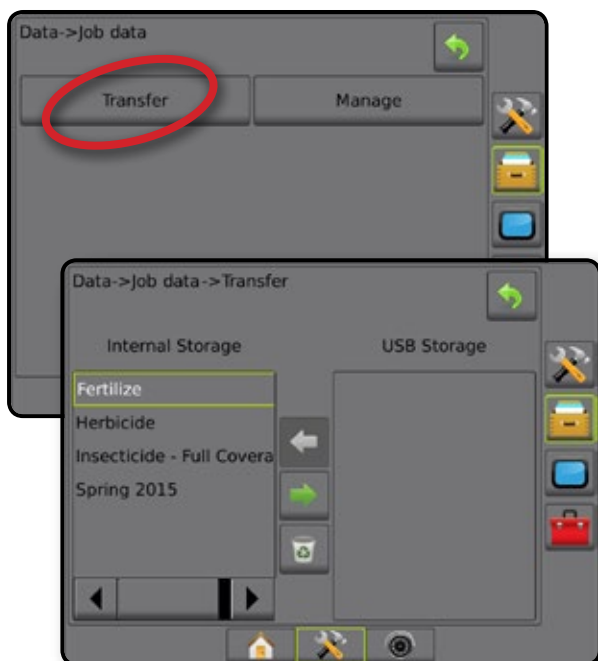
1. Apăsați fila laterală MANAGEMENTUL DATELOR .
2. Apăsați **Datele lucrării**.
3. Apăsați **Transfer**.
4. Selectați dintre:
 - ▶ Mutarea datelor lucrării pe memoria USB  – utilizată pentru a muta datele lucrării din stocarea internă pe memoria USB
 - ▶ Mutarea datelor lucrării pe stocarea internă  – utilizată pentru a muta datele lucrării de pe memoria SUB pe stocarea internă
 - ▶ Ștergere date lucrare  – utilizată pentru a șterge datele lucrării de pe stocarea internă
5. Apăsați săgeata REVENIRE  sau fila laterală MANAGEMENTUL DATELOR  pentru a reveni la ecranul principal de management al datelor.

Figura 4-25: Datele lucrării – Transfer



Administrare

În mod lucrare avansat, ecranul de administrare a datelor lucrării permite crearea unei lucrări goale noi, copierea liniilor de ghidare, delimitărilor, datelor aplicate și/sau a hărții de prescripții ale unei lucrări selectate, către o nouă lucrare, precum și ștergerea lucrării selectate.

NOTĂ: Atunci când o lucrare este activă/demarată, opțiunile de administrare nu sunt disponibile pentru selectare. Oprțiți lucrarea curentă pentru a activa funcția.




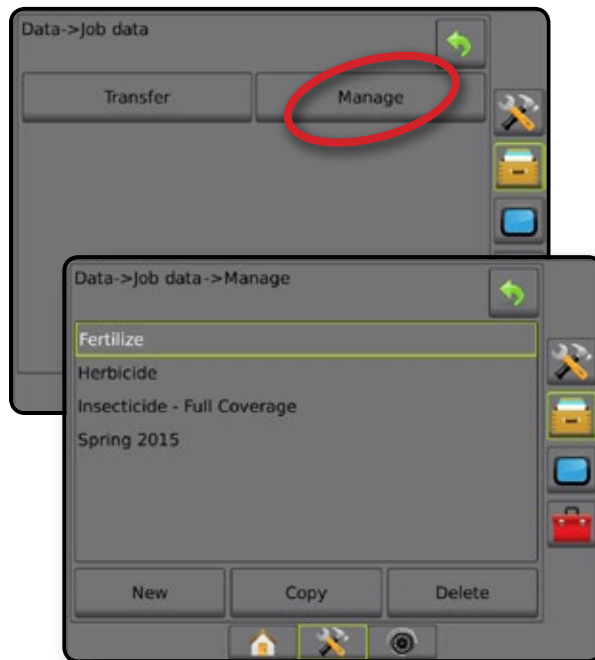
1. Apăsați fila laterală MANAGEMENTUL DATELOR .
2. Apăsați **Datele lucrării**.
3. Apăsați **Administrare**.
4. Selectați dintre:
 - ▶ Nou – utilizată pentru a crea o lucrare goală nouă, fără linii de ghidare, delimitări, date de aplicare sau hartă de prescripții asociate
 - ▶ Copiere – utilizată pentru a copia liniile de ghidare, delimitările, datele de aplicare și/sau harta de prescripții ale unei lucrări selectate către o nouă lucrare
 - ▶ Ștergere – utilizată pentru a șterge datele lucrării de pe stocarea internă
5. Apăsați săgeata REVENIRE  sau fila laterală MANAGEMENTUL DATELOR  pentru a reveni la ecranul principal de management al datelor.

Figura 4-26: Datele lucrării – Administrare










Rapoarte

Opțiunea Rapoarte este utilizată pentru a crea rapoarte privind lucrarea și a le salva pe o unitate USB.

NOTĂ: Dacă este selectat modul lucrare simplu pe pagina de Opțiuni, poate fi salvată numai lucrarea curentă.

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

Când se închide o lucrare cu o unitate USB în consolă, aveți opțiunea de a crea un raport privind lucrarea curentă.

1. Apăsați fila laterală MANAGEMENTUL DATELOR .
2. Apăsați **Rapoarte**.
3. Introduceți o unitate USB în consolă.
4. Selectați lucrarea care urmează să fie salvată.
5. Selectați:
 - ▶ PDF  – raport pentru tipărire
 - ▶ KML  – Hartă Google Earth
 - ▶ SHP  – date format ESRI
 - ▶ ALL  – toate tipurile de fișier disponibile
6. Apăsați săgeata REVENIRE  sau fila laterală MANAGEMENTUL DATELOR  pentru a reveni la ecranul principal de management al datelor.





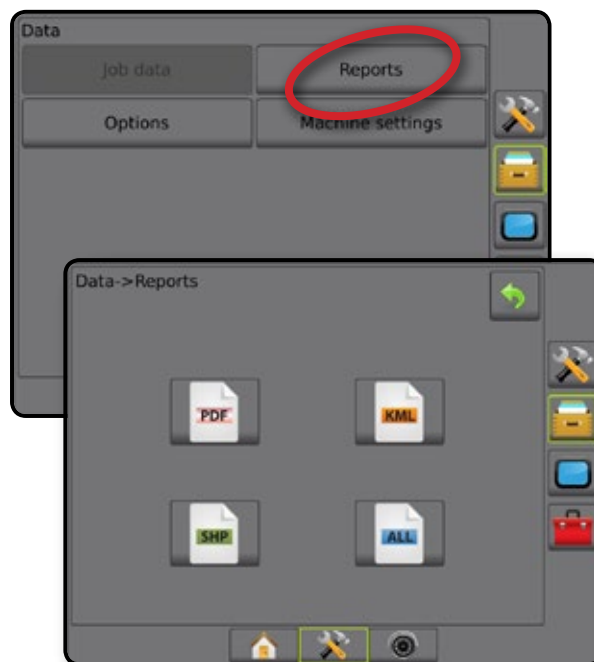
NOTĂ: Pictogramele     sau butoanele de fișiere nu sunt disponibile pentru selectare (sunt colorate în gri) până la introducerea adecvată a unității USB.

Figura 4-27: Rapoarte – mod lucrare avansat



Figura 4-28: Rapoarte – mod lucrare simplu





Opțiuni (mod lucrare)

Opțiunile permite operatorului să selecteze între mod lucrare simplu sau avansat.

NOTĂ: Atunci când un job este activ/demarcat, nu este disponibilă modificarea modului lucrare. Opriți lucrarea curentă pentru a activa funcția.

AVERTISMENT! Modificarea modurilor lucrării șterge toate datele interne ale lucrării.

1. Apăsați fila laterală MANAGEMENTUL DATELOR .
2. Apăsați **Opțiuni**.
3. Apăsați săgeata JOS  pentru a accesa lista opțiunilor.
4. Selectați:
 - ▶ Simplu – pe ecranul de întâmpinare sunt afișate numai suprafață delimitată și zonele de acoperire. Pentru salvare în Rapoarte este disponibilă numai lucrarea curentă. Nu este disponibilă utilizarea cu Fieldware Link.
 - ▶ Avansat – la orice moment vor fi disponibile mai multe lucrări. Denumirile clientului, fermei, câmpului și lucrării; zone delimitate și de acoperire; durata acoperirii; și distanța de la lucrarea selectată sunt afișate pe ecranul de întâmpinare. Toate profilurile lucrărilor salvate pot fi exportate sub formă de fișier PDF, SHP sau KML către o unitate USB, utilizând Date -> Rapoarte.
 - Informațiile despre client, informațiile despre fermă, informațiile despre teren și hărțile de prescripții pot fi introduse numai utilizând Fieldware Link. O denumire a unei lucrări poate fi editată numai cu utilizarea Fieldware Link.
 - Un utilizator poate duplica lucrări pentru reutilizarea delimitărilor, a liniilor de ghidare, a datelor privind acoperirea și a hărților de prescripții, utilizând Fieldware Link sau Date -> Datele lucrării -> Administrare în consolă.

5. „Schimbarea modurilor lucrării necesită ștergerea tuturor datelor lucrării. Doriți să schimbați modurile?”

Apăsați:

- ▶ Da – pentru a face o modificare
- ▶ Nu – pentru a păstra setarea curentă


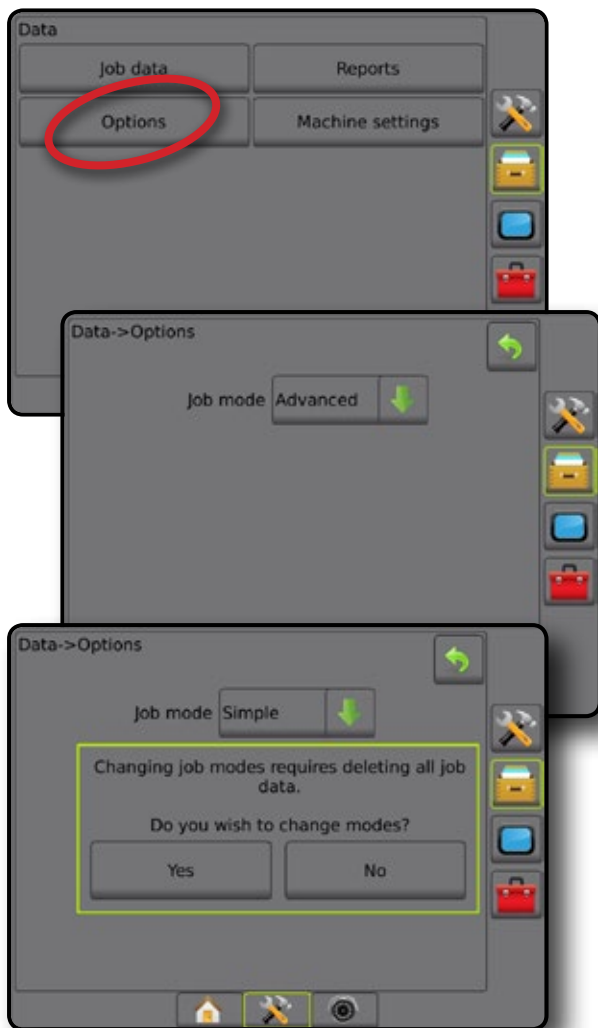
6. Apăsați săgeata REVENIRE ↶ sau fila laterală MANAGEMENTUL DATELOR  pentru a reveni la ecranul principal de management al datelor.

Figura 4-29: Opțiuni – Modificare mod lucrare



Setări mașină

Opțiunea setări mașină este utilizată pentru a transfera profiluri pentru setări mașină (ștergere, import, export) și a administra profiluri pentru setări mașină (crearea unui profil nou, copierea sau ștergerea unui profil, salvarea profilului curent în profilul selectat sau încărcarea setărilor mașinii din profilul selectat).

Setările mașinii includ:

- Setările uneltei
- Setări direcție automată/corecție înclinare
- Setări controler al vitezei
- Setări specifice lucrării (incluzând rate de aplicare, tipul aplicării și alocările canalului pentru produs)

NOTĂ: Nu sunt salvate toate setările ca parte a setărilor mașinii. Consultați anexa „Setările meniului consolei Matrix Pro GS” pentru detalii.



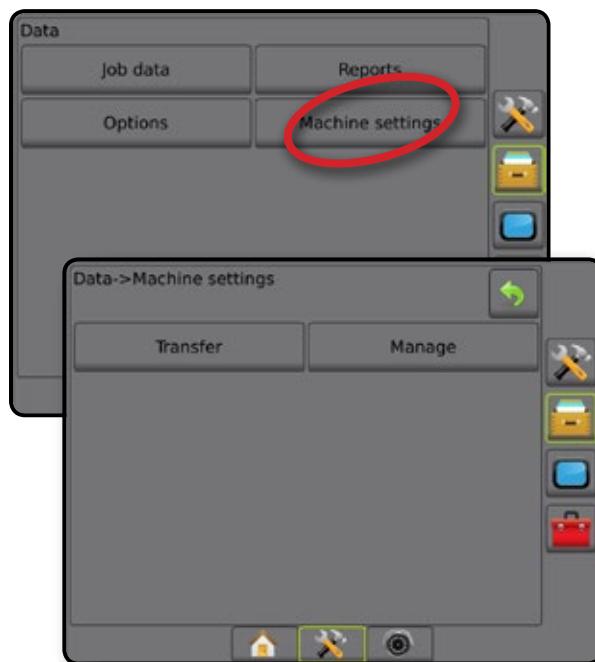
1. Apăsați fila laterală MANAGEMENTUL DATELOR .
2. Apăsați **Setări mașină**.
3. Selectați dintre:
 - ▶ Transfer – permite transferul setărilor selectate ale mașinii către sau de la o unitate USB, precum și ștergerea setărilor mașinii
 - ▶ Administrare – permite crearea unor setări goale noi ale mașinii, copierea setărilor selectate ale mașinii în setări mașină noi, ștergerea unor setări mașină selectate, salvarea setărilor curente ale mașinii, salvarea setărilor curente ale mașinii în setările selectate ale mașinii sau încărcarea setărilor selectate ale mașinii în setările curente
4. Apăsați săgeata REVENIRE ↶ sau fila laterală MANAGEMENTUL DATELOR  pentru a reveni la ecranul principal de management al datelor.

Figura 4-30: Setări mașină



Transfer

Ecranul de transfer al setărilor mașinii permite transferul setărilor selectate ale mașinii către sau de la o unitate USB, precum și ștergerea setărilor mașinii.

Setările mașinii transferate pe un dispozitiv de stocare USB pot fi deschise și actualizate utilizând Fieldware Link. Din Fieldware Link, setările mașinii pot fi transferate din nou pe un dispozitiv de stocare USB, pentru a fi mutate înapoi în stocarea internă a consolei pentru utilizare.

NOTĂ: Nu toate setările salvate ca parte a setărilor mașinii sunt disponibile pentru editare în Fieldware Link. Consultați graficul de disponibilitate a setărilor pentru detalii.

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







1. Apăsați fila laterală MANAGEMENTUL DATELOR .
2. Apăsați **Setări mașină**.
3. Apăsați **Transfer**.
4. Selectați dintre:
 - ▶ Mutare setări mașină pe memoria USB  – utilizată pentru a muta setările mașinii din stocarea internă pe USB
 - ▶ Mutare setări mașină pe stocare internă  – utilizată pentru a muta setările mașinii de pe USB în stocarea internă
 - ▶ Ștergere setări mașină  – utilizată pentru a șterge setările mașinii din stocarea internă sau memoria USB
5. Apăsați săgeata REVENIRE  sau fila laterală MANAGEMENTUL DATELOR  pentru a reveni la ecranul principal de management al datelor.

Figura 4-31: Setări mașină – Transfer



Administrare

Ecranul administrare setări mașină permite crearea unor setări goale noi ale mașinii, copierea setărilor selectate ale mașinii în setări mașină noi, ștergerea unor setări mașină selectate, salvarea setărilor curente ale mașinii, salvarea setărilor curente ale mașinii în setările selectate ale mașinii sau încărcarea setărilor selectate ale mașinii în setările curente.

NOTĂ: Nu sunt salvate toate setările ca parte a setărilor mașinii. Consultați anexa „Setările meniului consolei Matrix Pro GS” pentru detalii.




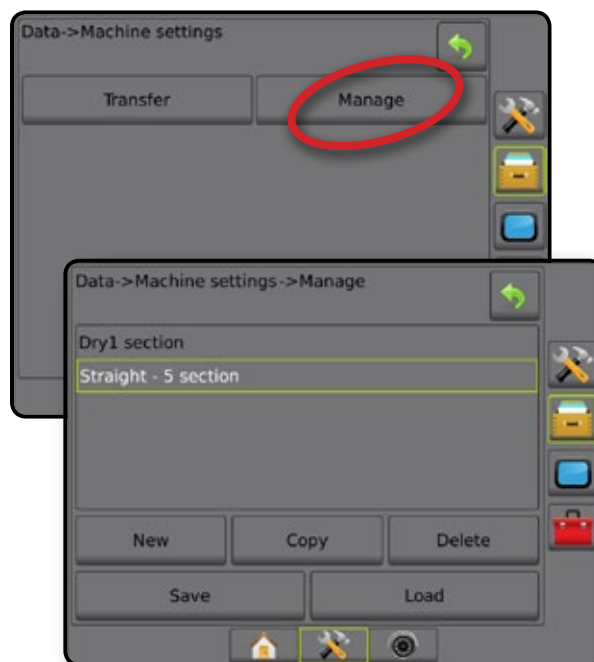
1. Apăsați fila laterală MANAGEMENTUL DATELOR .
2. Apăsați **Setări mașină**.
3. Apăsați **Administrare**.
4. Selectați dintre:
 - ▶ Nou – utilizată pentru a crea noi setări mașină fără informații asociate privind unele
 - ▶ Copiere – utilizată pentru a copia setările mașină selectate în noi setări mașină
 - ▶ Ștergere – utilizată pentru a șterge setările selectate ale mașinii din stocarea internă
 - ▶ Salvare – utilizată pentru a salva setările curente ale mașinii în setările selectate ale mașinii
 - ▶ Încărcare – utilizată pentru a încărca setările curente ale mașinii în setările curente ale mașinii
5. Apăsați săgeata REVENIRE  sau fila laterală MANAGEMENTUL DATELOR  pentru a reveni la ecranul principal de management al datelor.

Figura 4-32: Setări mașină – Administrare



CONSOLĂ

Opțiunea configurare consolă este utilizată pentru a configura afișajul și setările cultura, a debloca caracteristici avansate, conectarea la rețeaua wireless și rularea datelor GNSS demo. Informații despre alte dispozitive atașate la sistem pot fi găsite la secțiunea Despre.



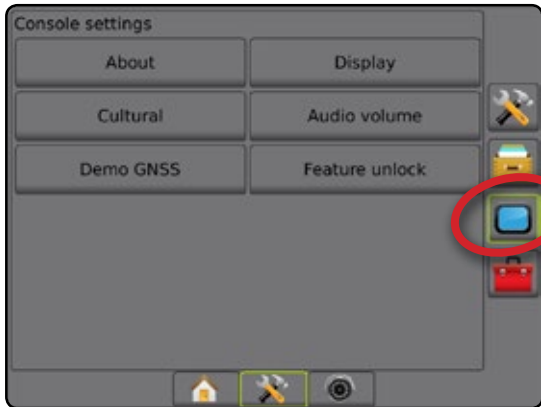
1. Apăsați fila din partea de jos CONFIGURARE SISTEM .
2. Apăsați fila laterală CONSOLĂ .
3. Selectați dintre:
 - ▶ Despre – utilizată pentru a afișa versiunea software a sistemului, precum și versiunile software ale modulelor conectate la magistrala CAN
 - ▶ Afișare – utilizată pentru a configura schema coloristică și luminozitatea LCD, a stabili disponibilitatea capturii de ecran și a calibra ecranul tactil
 - ▶ Cultural – este utilizată pentru a configura unitățile, limba și setările fusului orar
 - ▶ Volum audio – utilizată pentru a ajusta nivelul volumului difuzorului audio
 - ▶ GNSS demo – utilizată pentru a porni rularea datelor simulate GNSS
 - ▶ Deblocare caracteristică – utilizată pentru a debloca caracteristicile avansate




Figura 4-33: Opțiuni consolă



Despre

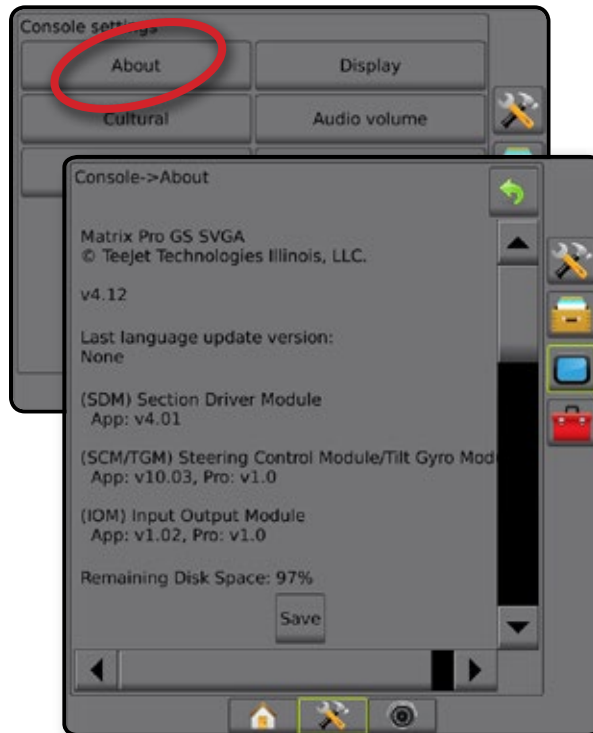
Ecranul Despre/Salvare afișează versiunea software a sistemului, precum și versiunile software ale modulelor conectate la magistrala CAN.

Pentru a ajuta la soluționarea problemelor de pe teren, un utilizator final poate utiliza butonul Salvare pentru a descărca un fișier text care conține informații despre software-ul curent pe o unitate USB și pentru a transmite apoi fișierul personalului de asistență.

1. Apăsați fila laterală CONSOLĂ .
2. Apăsați **Despre**.
3. Selectați dintre:
 - ▶ Vizualizare informații incluzând numărul serial al unității, versiunea software și modulele conectate
 - ▶ Cu o unitate USB în consolă, apăsați **Salvare** pentru a salva informațiile Despre pe unitatea USB. Informațiile referitoare la versiune salvate pe unitatea USB vor confirma salvarea.
4. Apăsați pe săgeata REVENIRE  sau pe fila laterală CONSOLĂ  pentru a reveni la ecranul principal Setări consolă.

NOTĂ: Opțiunea **Salvare** nu este disponibilă pentru selectare (este colorată în gri) până la introducerea adecvată a unității USB.

Figura 4-34: Opțiuni Despre



Afişaj

Opțiunea afişare este utilizată pentru a configura schema coloristică și luminozitatea LCD, a stabili disponibilitatea capturii de ecran și a calibra ecranul tactil.




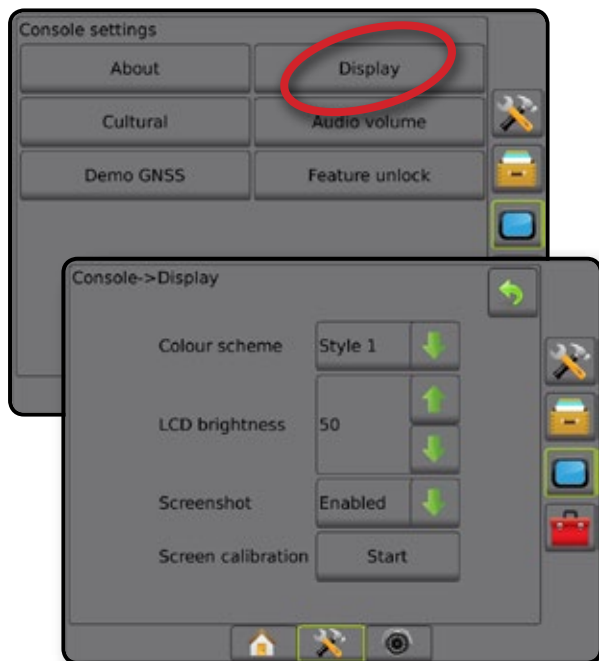
1. Apăsați fila laterală CONSOLĂ .
2. Apăsați **Afişare**.
3. Selectați dintre:
 - ▶ Schema coloristică – utilizată pentru a alege schema de culori care este cel mai ușor de citit
 - ▶ Luminozitate LCD – utilizată pentru a ajusta luminozitatea afișajului consolei
 - ▶ Captură de ecran – utilizată pentru a permite salvarea capturilor de ecran pe o unitate USB
 - ▶ Calibrare ecran – utilizată pentru a calibra ecranul tactil
4. Apăsați pe săgeata REVENIRE  sau pe fila laterală CONSOLĂ  pentru a reveni la ecranul principal Setări consolă.

Figura 4-35: Opțiuni afişare



Cultural

Opțiunea Cultural este utilizată pentru a configura setările privind unitățile, limba și fusul orar.




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

Figura 4-36: Opțiuni Cultural



Volum audio

Volum audio ajustează nivelul volumului difuzorului audio.






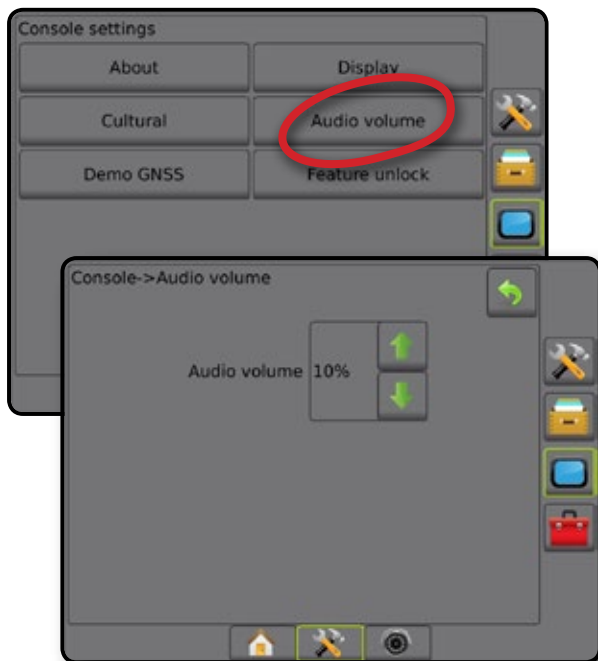
1. Apăsați fila laterală CONSOLĂ .
2. Apăsați **Volum audio**.
3. Apăsați:
 - ▶ Săgeata SUS  pentru a amplifica sunetul
 - ▶ Săgeata JOS  pentru a diminua sunetul
4. Apăsați pe săgeata REVENIRE  sau pe fila laterală CONSOLĂ  pentru a reveni la ecranul principal Setări consolă.




Figura 4-37: Opțiuni volum audio



GNSS demo

GNSS demo este utilizat pentru a porni rularea semnalului GNSS simulat.

AVERTISMENT! Acest instrument va dezactiva pozițiile GNSS recepționate și va începe să ruleze datele simulate. Este necesară repornirea consolei pentru a restaura GNSS real.

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

NOTĂ: Este necesară repornirea consolei pentru a restaura un GNSS real.

Figura 4-38: GNSS demo



Repornire GNSS demo

Demonstrația GNSS poate fi repornită.




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

Figura 4-39: Repornire GNSS demo



Caracteristică deblocată

Pentru deblocarea caracteristicilor avansate este utilizată Caracteristică deblocată.

NOTĂ: Codul de deblocare este unic pentru fiecare consolă. Contactați Serviciul clienți TeeJet Technologies. După deblocare, o caracteristică rămâne deblocată dacă consola nu este complet resetată.



1. Apăsați fila laterală CONSOLĂ .
2. Apăsați **Caracteristică deblocată**.
3. Apăsați butonul caracteristică blocată  pentru caracteristica blocată:
 - ▶ BoomPilot pentru împrăștietor – permite aplicarea opțiunilor pentru împrăștietor când se utilizează cu o unealtă compatibilă cu împrăștietorul
 - ▶ FieldPilot Pro/UniPilot Pro – permite opțiunile de direcție automată atunci când se folosește un SCM Pro
 - ▶ Controler viteză t.parte – permite opțiuni de control al vitezei când se utilizează cu un controler terț al vitezei
4. Indicați codul de deblocare, dacă este necesar.
5. Reporniți consola.

Figura 4-40: Caracteristică deblocată



INSTRUMENTE

Instrumentele sunt utilizate pentru a încărca actualizări de software pentru dispozitivele sistemului și pentru a efectua diferite calcule pe un calculator obișnuit sau un convertor de unități.



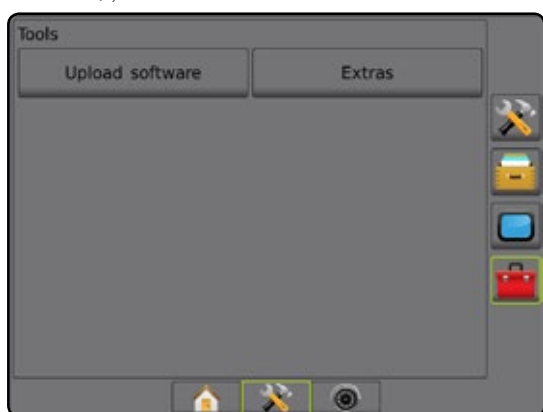
1. Apăsați fila din partea de jos CONFIGURARE SISTEM .
2. Apăsați fila laterală INSTRUMENTE .
3. Selectați dintre:
 - ▶ Încărcare software – utilizat pentru a încărca actualizări software de pe o unitate USB pentru dispozitivele sistemului.
 - ▶ Suplimente – accesează calculatorul și convertorul de unități

Figura 4-41: Opțiuni instrumente



Încărcare software

Ecranul încărcare software este utilizat pentru a încărca actualizări software de pe o unitate USB pentru dispozitivele sistemului.

NOTĂ: Disponibilitatea acestei caracteristici va varia în funcție de versiunea software.






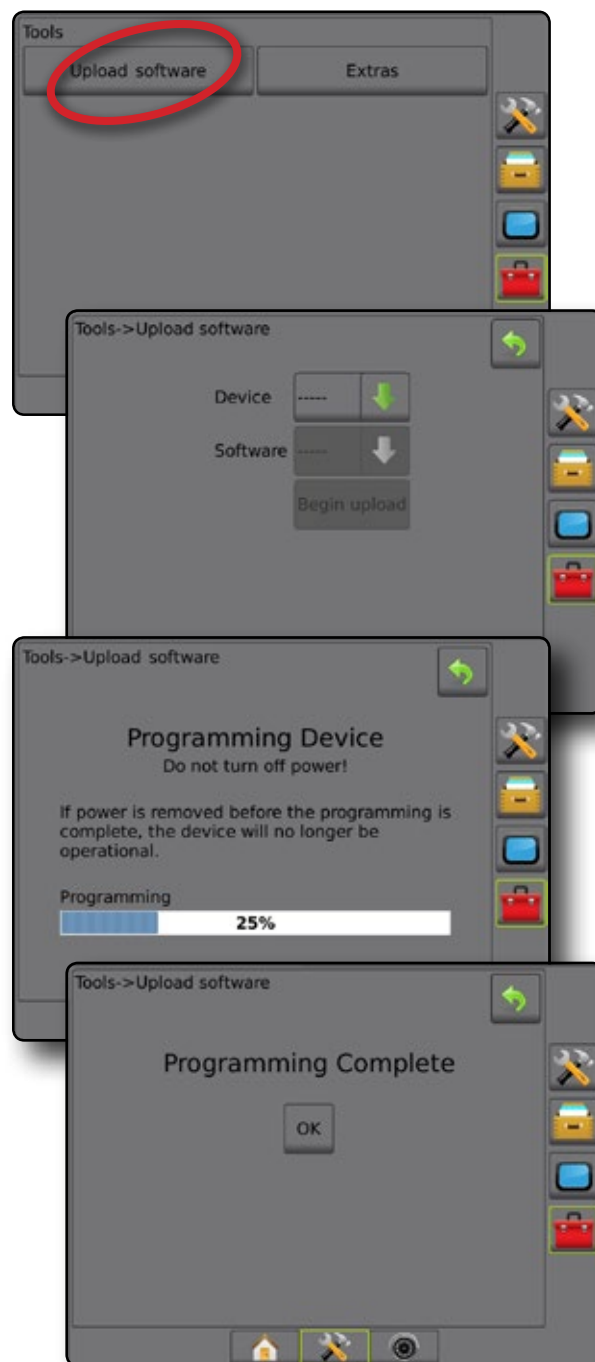
1. Apăsați fila laterală INSTRUMENTE .
2. Apăsați **Încărcare software**.
3. Introduceți unitatea USB care conține actualizări software în consolă.
4. Apăsați săgeata JOS a dispozitivului  și selectați dispozitivul pentru care va fi actualizat software-ul.
5. Apăsați săgeata JOS a dispozitivului  și selectați actualizarea software-ului care trebuie încărcat pe dispozitiv.
6. Apăsați **Pornire încărcare**.
7. Când vi se solicită, apăsați **OK**.
8. Apăsați săgeata REVENIRE  pentru a reveni la Ecranul uneltelor sau fila laterală CONSOLĂ  pentru a reveni la ecranul principal al setărilor consolei.

Figura 4-42: Încărcare software



Suplimente


1. Apăsați fila laterală INSTRUMENTE .
2. Apăsați **Suplimente**.
3. Selectați dintre:
 - ▶ Calculator – utilizat pentru a efectua calcule matematice
 - ▶ Convertor unități – utilizat pentru a efectua conversii de unități pentru suprafață, lungime, volum, presiune, masă, temperatură sau unghi

Figura 4-43: Calculator

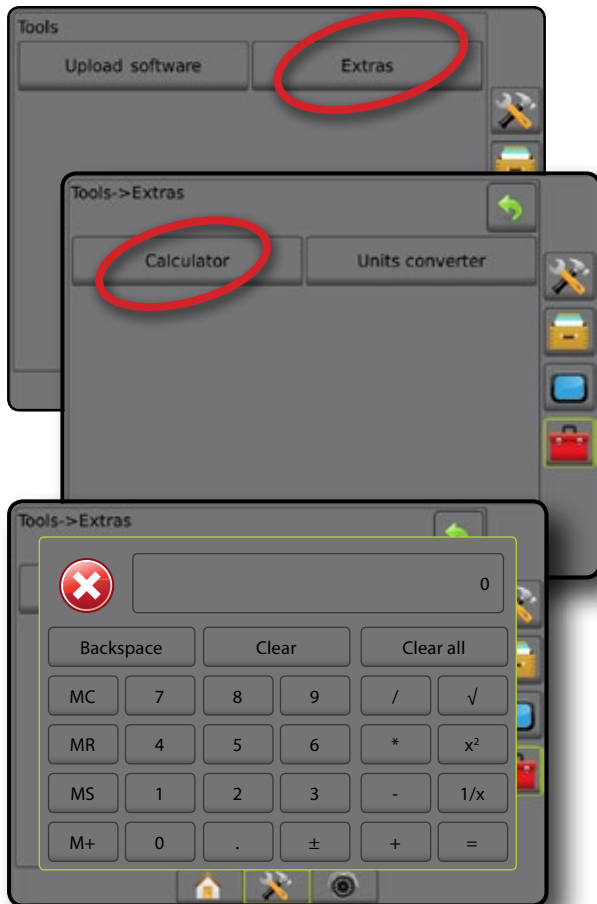
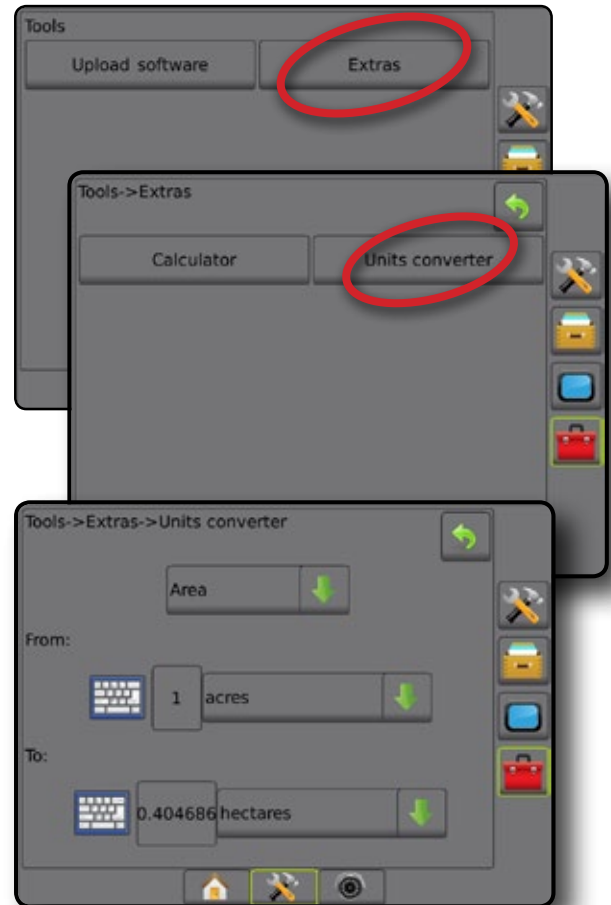


Figura 4-44: Convertor unități



CAPITOLUL 5 – CONFIGURAREA RECEPTORULUI GNSS

Configurarea receptorului GNSS este utilizată pentru a configura tipul GNSS, portul GNSS și PRN, precum și alți parametri, și pentru a vizualiza informațiile de stare pentru GNSS.

Configurare receptor GNSS

NOTĂ: Aceste setări sunt necesare pentru controlerul vitezei, direcția asistată/automată și operarea senzorului de înclinare, precum și operarea corectă a uneltei.




1. Apăsați pe fila laterală CONFIGURARE .
2. Apăsați **Configurare receptor GNSS**.
3. Selectați dintre:
 - ▶ Tip GNSS – setează acceptarea transmisiilor sursă GNSS: GPS, GLONASS sau SBAS (cu sau fără solicitarea DGPS).
 - ▶ Port GNSS – setează portul de comunicație GNSS: Intern sau extern
 - ▶ Informații de stare GNSS – afișează informațiile curente precum rata de transfer, starea ratei de transfer și starea GNSS: GGA/VTG (vitezele datelor), numărul de sateliți, calitatea HDOP, PRN, GGA, receptor, versiune receptor, fus orar UTM și model de corecție
 - ▶ Program – permite programarea directă a receptorului GNSS prin intermediul unei interfețe cu linii de comandă. Această caracteristică ar trebui utilizată doar de tehnicienii de asistență de la TeeJet. O utilizați pe riscul dumneavoastră!
 - ▶ PRN – selectează PRN SBAS care va furniza datele de corecție diferențială GNSS. Setati pe **Automat** pentru selecția automată a PRN.
 - ▶ PRN alternativ – atunci când PRN nu este automat, un al doilea PRN SBAS alternativ va furniza un al doilea set de date de corecție diferențială GNSS
4. Apăsați pe săgeata REVENIRE  sau pe fila laterală CONFIGURARE  pentru a reveni la ecranul principal de Configurare.

Figura 5-1: Opțiuni GNSS

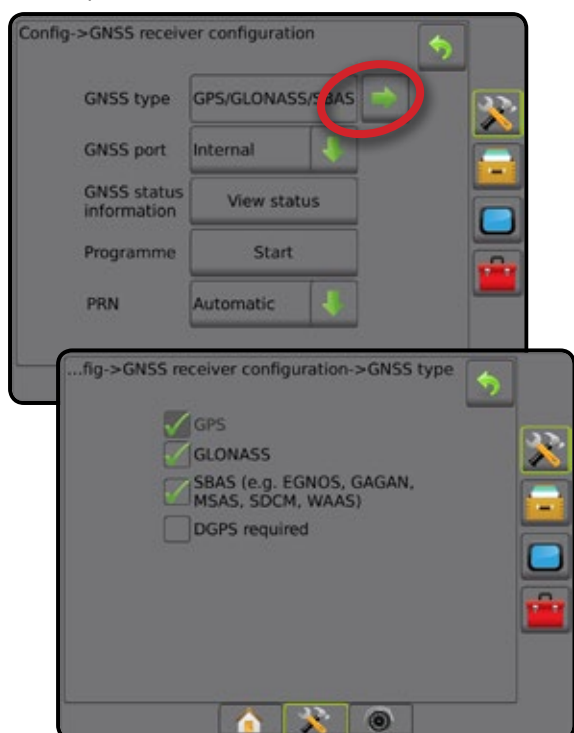


Tip GNSS

În plus față de semnalele GPS, tipul de GNSS poate fi personalizat să accepte semnale GNSS amplificate: transmisii sursă SBAS corectate diferențial, transmisii sursă GLONASS necorectate sau ambele. Pot fi solicitate, de asemenea, transmisii sursă DGPS.

1. Apăsați săgeata PAGINA URMĂTOARE ➡ pentru a accesa lista opțiunilor.
2. Selectați:
 - ▶ GPS – semnale necorectate provenite de la sistemul GPS
NOTĂ: GPS este selectat întotdeauna.
 - ▶ GLONASS – adaugă semnale necorectate provenite din sistemul GLONASS
 - ▶ SBAS (de exemplu, EGNOS, GAGAN, MSAS, SDCM, WAAS) – adaugă diferite semnale corectate provenite din sistemul SBAS
 - ▶ DGPS necesar – adaugă diferite semnale GPS corectate (trebuie să fie selectat și SBAS)
NOTĂ: Consola nu va permite ghidarea în modul solicitat DGPS fără semnalul DGPS corectat.
3. Ieșiți din acest ecran pentru a începe inițializarea receptorului GNSS. Aceasta durează aproximativ un minut, iar consola nu va răspunde până la finalizare.

Figura 5-2: Tip GNSS



Port GNSS

Portul COM poate fi setat la „Intern” pentru a folosi receptorul GNSS intern și pentru a transmite, sau „Extern” pentru a recepționa date GNSS externe.

1. Apăsați săgeata JOS ⬇ pentru a accesa lista opțiunilor.
2. Selectați:
 - ▶ Intern – utilizează GNSS intern și transmite
 - ▶ Extern – recepționează date GNSS externe

NOTĂ: Lucrul cu semnale cum sunt OmniSTAR HP/XP sau RTK va necesita setarea portului GNSS pe Extern.

Figura 5-3: Port GNSS



Cerințe minime de configurare ale receptorului extern

Înainte ca Matrix Pro GS să se conecteze și să lucreze cu un receptor GNSS extern, trebuie îndeplinite următoarele cerințe minime de configurare.

Setări port serial

| | |
|------------------------------|--|
| Rata de transfer: | nu este permisă sub 38.400 |
| Recomandat | 38.400, 56.000, 57.600, 76.800 sau 115.200 |
| FieldPilot Pro/ UniPilot Pro | 115.200 |
| Biți de date: | 8 |
| Paritate: | Nimic |
| Biți de oprire: | 1 |

Cerințe privind conectarea portului serial

Cablu serial RS-232 cu 9 pini tată

NOTĂ: Poate necesita adaptor de modem nul în funcție de schema de ieșire a receptorului.

Șiruri NMEA

| | |
|--------------|---------|
| GGA | 10,0 Hz |
| VTG opțional | 10,0 Hz |
| ZDA | 1,0 Hz |

Informații stare GNSS

Informații stare GNSS afișează o captură a informațiilor despre starea curentă a GNSS.

1. Apăsați **Vezi stare**.

2. Vizualizare date care includ:

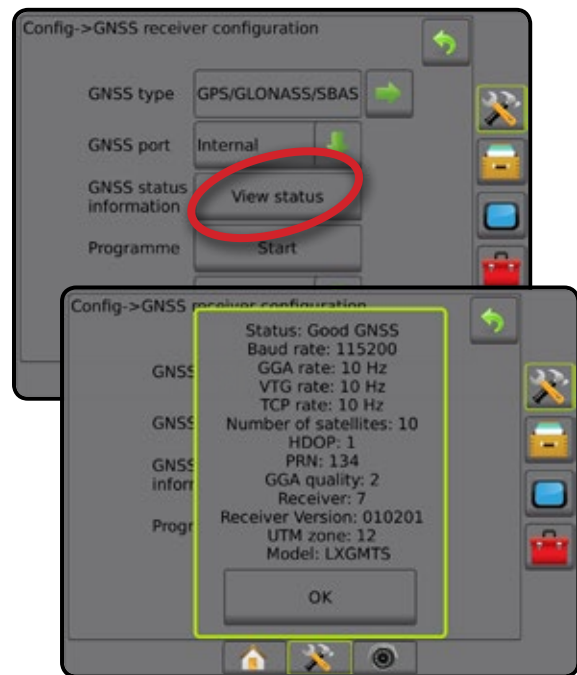
- ◀Rată de transfer - starea actuală a GNSS
 - ◀Stare rată de transfer - rata la care informațiile sunt transferate/comunicate.
- Notă: o rată minimă de transfer poate fi necesară pentru ca anumite versiuni software să poată funcționa la performanță maximă.*

- ◀Viteze date GGA/VTG – numărul de poziții GNSS pe secundă.
- ◀Număr de sateliți – numărul de sateliți GNSS în raza de vizualizare (pentru DGPS este necesar un număr minim de 4)
- ◀HDOP – o determinare a intensității geometriei satelitului în planul orizontal. Este de preferat o valoare HDOP mai mică de 2.
- ◀PRN – codul de identificare (ID) al satelitului GDPS curent
- ◀Calitatea GGA – indicatorul curent de calitate al semnalului GNSS (a se vedea graficul Cerințelor GGA)
- ◀Receptor – indicatorul curent al receptorului
- ◀Versiune receptor – versiunea software instalată pe receptor
- ◀Fus orar UTM – fusul orar de localizare (a se vedea „Coordonatele și fusurile orare UTM” din acest manual)
- ◀Model – modelele de corecție disponibile pentru utilizare cu configurarea actuală a receptorului

3. Apăsați **OK** pentru a reveni la ecranul de Configurare receptor GNSS.

NOTĂ: Dacă nu este disponibil GNSS, toate intrările vor fi „Invalide”.

Figura 5-4: Informații stare GNSS



Informații de stare GNSS pe Ecranele de ghidare

Starea GNSS afișează informații cu privire la starea curentă a GNSS, incluzând vitezele datelor, numărul de sateliți în raza de conectare, starea HDOP și PRN, receptorul și versiunea, calitatea și codul de identificare (ID) al satelitului și fusul orar UTM.

1. Apăsați pictograma STARE GNSS

Figura 5-5: Informații de stare GNSS pe Ecranul de ghidare



Cerințe GGA

Calitatea GGA necesară pentru a putea lucra cu diferite tipuri de semnal poate varia. A se vedea tabelul de mai jos pentru cerințe.

| Service | Indicator | Acuratețe |
|-------------------|-----------|-----------|
| Numai GPS | 1 | <3 m |
| WAAS/EGNOS/Beacon | 2 | <1 m |
| RTK | 4 | 4 cm |
| OmniSTAR HP/XP | 5 | 10 cm |
| Glide/ClearPath | 9 | <1 m |

Programare

Programare permite programarea directă a receptorului GNSS prin intermediul unei interfețe cu linii de comandă. Această caracteristică ar trebui utilizată doar de tehnicienii de asistență de la TeeJet. O utilizați pe riscul dumneavoastră!

1. Apăsați **Start**.
2. Ajustați programarea după cum este necesar.

Figura 5-6: Programare receptor

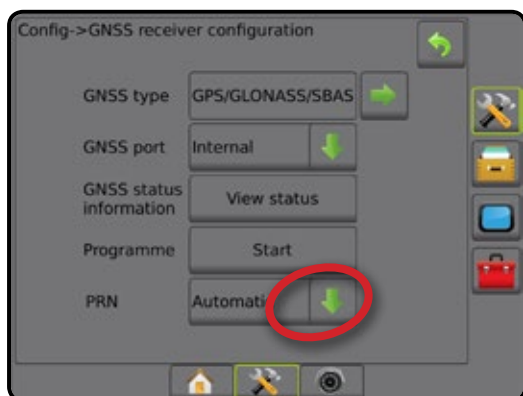


PRN

PRN selectează PRN SBAS care va furniza datele de corecție diferențială pentru GNSS.

1. Apăsați săgeata JOS ↓ pentru a accesa lista opțiunilor.
2. Selectați:
 - ▶ Automat – selectare PRN automată
 - ▶ Număr – contactează reprezentantul local pentru numărul asociat cu locația de operare

Figura 5-7: PRN

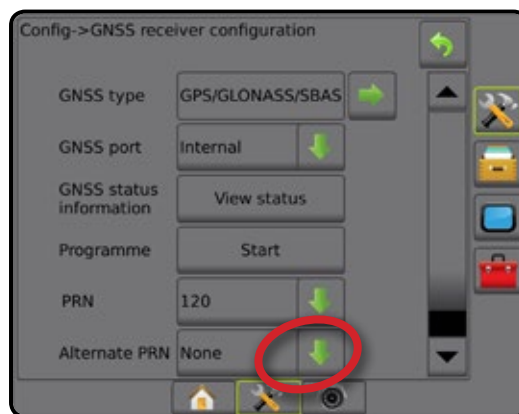


PRN alternativ

Atunci când PRN nu este automat, un al doilea PRN SBAS alternativ va furniza un al doilea set de date de corecție diferențială pentru GNSS.

1. Apăsați săgeata JOS ↓ pentru a accesa lista opțiunilor.
2. Selectați:
 - ▶ Niciunul – niciun număr PRN alternativ
 - ▶ Număr – contactează reprezentantul local pentru numărul asociat cu locația de operare

Figura 5-8: PRN alternativ



PRN neafișat

Opțiunile PRN sunt disponibile numai cu tipul SBAS GNSS selectat.

Figura 5-9: PRN neafișat



Glosar GNSS

Furnizor satelit comercial:

O altă sursă comună pentru semnalele DGPS. Informații de corecție a erorilor obținute de la stațiile de bază ale acestora sunt transmise unui satelit de comunicații (separat de sateliții GPS) și emise către utilizator. Aceste corecții pe bază de satelit tind să aibă o acoperire mai extinsă decât emisiile pe bază de turn (legături FM), iar acuratețea sistemului nu este afectată în mare măsură de distanța utilizatorului față de receptoarele stației de bază. Majoritatea acestor furnizori de servicii solicită o taxă de abonare pentru utilizare. Un furnizor cunoscut în mare măsură este OmniSTAR®.

CORS (Stație de referință cu operare continuă)/ Rețea RTK:

O serie de stații de bază aflate dispersate în cadrul unei anumite regiuni geografice (cum ar fi stat/județ întreg), care sunt legate în rețea prin intermediul unui computer central și care emit date de corecție RTK pe Internet. Rețelele CORS pot fi deținute/operate în sistem public sau privat și pot furniza un semnal gratuit sau pot solicita o taxă de abonare anuală. Accesând o rețea CORS printr-o conexiune de telefonie mobilă, utilizatorul elimină necesitatea de a deține o stație de bază.

GPS diferențial (DGPS):

Cel mai frecvent mod de corectare al erorilor GPS care apar în mod normal. Exemple de DGPS includ WAAS, EGNOS, OmniSTAR® și RTK.

EGNOS (Serviciul european geostaționar mixt de navigare):

Un sistem de amplificare pe bază de satelit (SBAS) dezvoltat în comun de Agenția Spațială Europeană (ESA), Comunitatea Europeană și EUROCONTROL. Sistemul este gratuit și furnizează acoperire pentru corecție diferențială în principal pe continentul european. EGNOS furnizează acuratețe de la trecere la trecere de 15-25 cm și acuratețe de la an la an de +/- 1 m.

GLONASS (Sistem global de navigație prin satelit):

Un sistem global de navigație prin satelit dezvoltat și gestionat de guvernul rus. Este compus din aproximativ 24 de sateliți care orbitează încontinuu Pământul. În timp ce receptoarele GNSS timpurii utilizau numai semnale GPS, multe dintre receptoarele GNSS de astăzi pot utiliza semnale atât de la GPS, cât și de la GLONASS, crescând în mod eficient numărul total de sateliți care pot fi utilizați.

GPS (Sistemul de poziționare globală):

Denumirea rețelei de navigație prin satelit întreținute de Ministerul Apărării al SUA. Este compus din aproximativ 30 de sateliți care orbitează încontinuu Pământul. Termenul este utilizat, de asemenea, pentru a denumi orice dispozitiv care depinde de sateliții de navigație pentru funcționare.

NTRIP (Transport RTCM în rețea prin protocol Internet):

O aplicație pe bază de internet care pune la dispoziție datele de corecție RTCM de la stațiile CORS oricărei persoane cu conexiune la internet și date de conectare adecvate la serverul NTRIP. Utilizează în mod obișnuit o legătură prin telefonie mobilă pentru a se conecta la internet și serverul NTRIP.

Abatere GPS:

Schimbare de poziție care poate fi cauzată de modificări ale constelației de sateliți, operare în apropierea copacilor sau a altor obstacole și erori ale ceasului satelitului. Se recomandă corecția RTK pentru aplicările pe teren în cadrul cărora trebuie reduse la minimum efectele abaterii GPS.

GNSS (Sistem global de navigație prin satelit):

Un termen general care se referă la un sistem de navigație pe baza mai multor sateliți, utilizat de un receptor pentru a-și calcula poziția. Exemple de astfel de sisteme includ: GPS dezvoltat de Statele Unite ale Americii și GLONASS dezvoltat de Rusia. Sisteme suplimentare în curs de dezvoltare includ Galileo, al Uniunii Europene și Compass, al Chinei. Receptoarele GNSS de nouă generație sunt concepute astfel încât să poată utiliza semnale GNSS multiple (cum sunt GPS și GLONASS). În funcție de constelație și nivelurile de acuratețe dorite, performanța sistemului poate fi îmbunătățită prin accesarea unui număr mai mare de sateliți.

RTK (Măsurare cinematică în timp real):

La ora actuală este cel mai precis sistem de corecție GPS disponibil care folosește o stație de referință terestră situată relativ aproape de receptorul GPS. RTK poate furniza acuratețe de la trecere la trecere de un inch, cunoscută și ca centimetru, și furnizează, de asemenea stabilitatea poziției de la an la an. Utilizatorii RTK pot avea propriile stații de bază, se pot abona la Rețele RTK sau pot utiliza CORS.

SBAS (Sistem de amplificare cu ajutorul sateliților):

Un termen general care face referire la orice sistem de corecție diferențială pe bază de sateliți. Exemple de SBAS includ: WAAS în Statele Unite ale Americii, EGNOS în Europa și MSAS în Japonia. Există o probabilitate crescută să apară online SBAS suplimentare, care să acopere alte regiuni ale lumii, în viitor.

WAAS (Sistem de amplificare pe arie largă):

Un serviciu de corecție prin satelit dezvoltat de Administrația Federală pentru Aviație (Federal Aviation Administration, FAA). Se utilizează gratuit și furnizează acoperire pe teritoriul SUA și părți din Canada și Mexic. WAAS furnizează acuratețe de la trecere la trecere de 15-25 cm; cu toate acestea acuratețea de la an la an se va situa în intervalul +/-1 m.

CAPITOL 6 – CONFIGURARE UNEALTĂ

Configurarea unelii se utilizează pentru a stabili diferite setări asociate cu modul în linie dreaptă, modul împrăștiator și modul eșalonat.

Setările vor fi diferite în funcție de disponibilitatea comenzii secțiunii: SmartCable, modul secțiune pilot (SDM) sau modul funcție de comutare (SFM).

TIP UNEALTĂ

Tip unelă selectează tipul modelului de aplicare care reprezintă cel mai îndeaproape sistemul dumneavoastră.

- În modul în linie dreaptă – secțiunile rampei nu au nicio lungime și se află pe o linie la o distanță fixă față de antenă
- În modul împrăștiator – este creată o linie virtuală, în aliniere cu discurile de livrare de la care secțiunea sau secțiunile de aplicare pot varia în lungime și se pot afla la diferite distanțe față de linie (disponibilitatea depinde de echipamentul specific din sistem)
- În modul eșalonat – este creată o linie virtuală, în aliniere cu Secțiunea 1 de la care secțiunea sau secțiunile de aplicare nu au nicio lungime și se pot afla la diferite distanțe față de linie (disponibilitatea depinde de echipamentul specific din sistem)

Figura 6-1: Tip unelă – în linie dreaptă

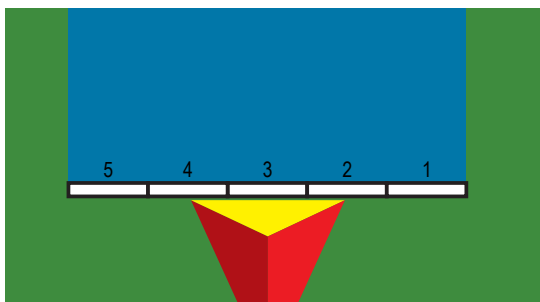


Figura 6-2: Tip unelă – împrăștiator

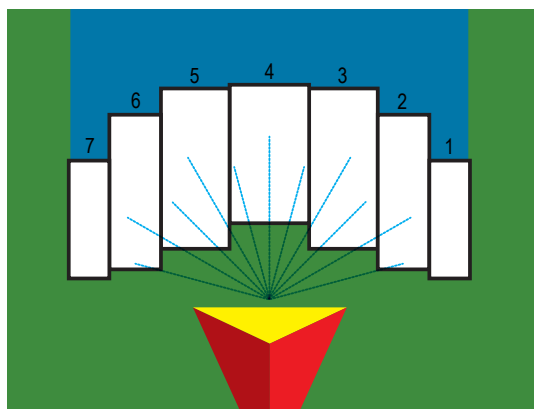
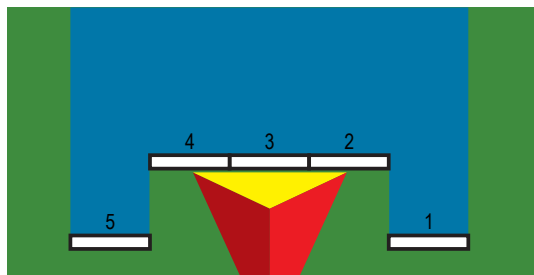


Figura 6-3: Tip unelă – eșalonat



Numere secțiune

Secțiunile sunt numerotate de la stânga la dreapta, stând cu fața spre direcția înainte a utilajului.

În linie dreaptă

Secțiunile rampă nu au nicio lungime și se află pe o linie la o distanță fixă față de antenă.

O singură secțiune

În sistem nu este disponibilă nicio comandă a secțiunii.

1. Selectați tipul de unealtă **În linie dreaptă** pe Ecranul unelei.
2. Apăsați săgeata PAGINA URMĂTOARE aferentă Tipului unelei ➡.
3. Selectați dintre:
 - ▶ Direcția decalării unelei în linie ❶ – utilizată pentru a selecta dacă unealta este localizată în fața sau în spatele antenei GNSS în timp ce vehiculul se deplasează în direcția înainte
 - ▶ Distanța decalării unelei în linie ❶ – utilizată pentru a defini distanța în linie de la antena GNSS la unealtă.
 - ▶ Direcția decalării unelei laterale ❷ – utilizată pentru a selecta direcția laterală de la linia de centru a utilajului la centrul unelei, stând cu fața spre direcția înainte a utilajului
 - ▶ Distanța decalării unelei laterale ❷ – utilizată pentru a defini distanța laterală de la linia de centru a utilajului la centrul unelei
4. Apăsați pe săgeata REVENIRE ↶ pentru a reveni la Ecranul unelei sau pe fila laterală CONFIGURARE 🛠️ pentru a reveni la ecranul principal de Configurare.

Figura 6-4: O singură secțiune

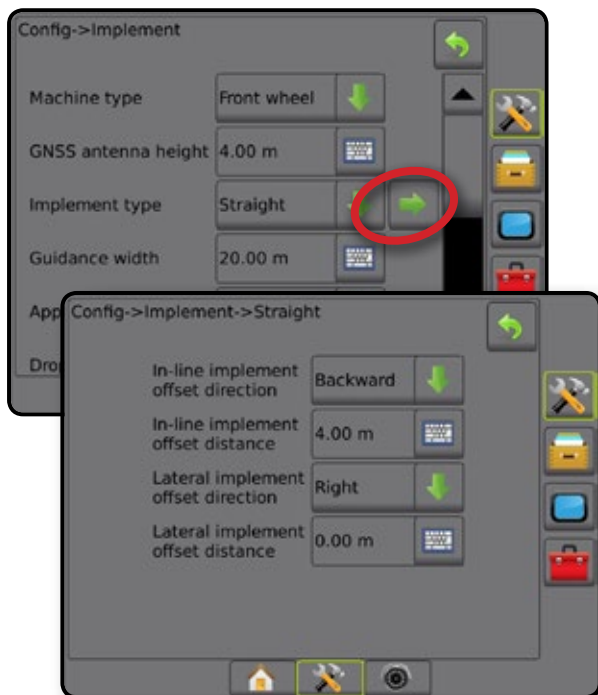
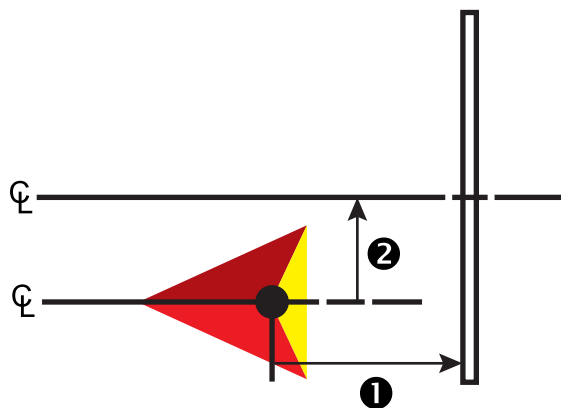


Figura 6-5: Direcții și distanțe de decalare



Secțiuni multiple

Comanda secțiunii este disponibilă (SmartCable, modul secțiune pilot (SDM) sau modul funcție de comutare (SFM) sau ISOBUS).

1. Selectați tipul de unealtă **În linie dreaptă** pe Ecranul unelei.
2. Apăsați săgeata PAGINA URMĂTOARE aferentă Tipului unelei ➡.
3. Selectați dintre:
 - ▶ Direcția decalării unelei în linie ❶ – utilizată pentru a selecta dacă unealta este localizată în fața sau în spatele antenei GNSS în timp ce vehiculul se deplasează în direcția înainte
 - ▶ Distanța decalării unelei în linie ❶ – utilizată pentru a defini distanța în linie de la antena GNSS la unealtă.
 - ▶ Direcția decalării unelei laterale ❷ – utilizată pentru a selecta direcția laterală de la linia de centru a utilajului la centrul unelei, stând cu fața spre direcția înainte a utilajului
 - ▶ Distanța decalării unelei laterale ❷ – utilizată pentru a defini distanța laterală de la linia de centru a utilajului la centrul unelei
 - ▶ Suprapunere – utilizată pentru a defini suprapunerea permisă atunci când se utilizează comanda secțiunii rampei automate
 - ▶ Timp pornire temporizator – utilizat pentru a configura momentul la care secțiunea va porni la intrarea pe o suprafață care nu a fost acoperită

NOTĂ: Dacă procesul de acoperire pomește prea devreme atunci când intră într-o zonă neacoperită, reduceți timpul de pornire al temporizatorului. Dacă procesul de acoperire pomește prea târziu, măriți timpul de pornire al temporizatorului.

- ▶ Timp oprire temporizator – utilizat pentru a configura momentul la care secțiunea se va opri la intrarea pe o suprafață care nu a fost acoperită

NOTĂ: Dacă procesul de acoperire pomește prea devreme atunci când intră într-o zonă neacoperită, reduceți timpul de oprire al temporizatorului. Dacă procesul de acoperire pomește prea târziu, măriți timpul de oprire al temporizatorului.

4. Apăsați pe săgeata REVENIRE  pentru a reveni la Ecranul uneltei sau pe fila laterală CONFIGURARE  pentru a reveni la ecranul principal de Configurare.

Figura 6-6: Secțiuni multiple

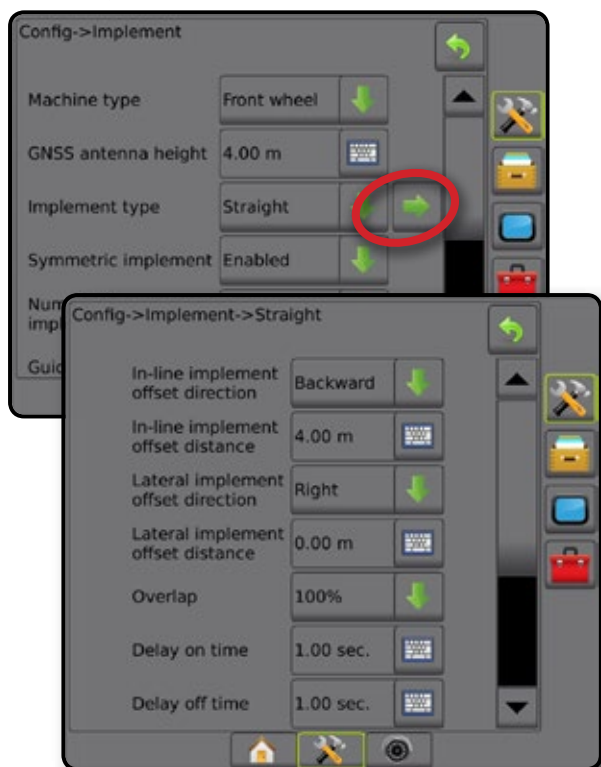


Figura 6-7: Direcții și distanțe de decalare

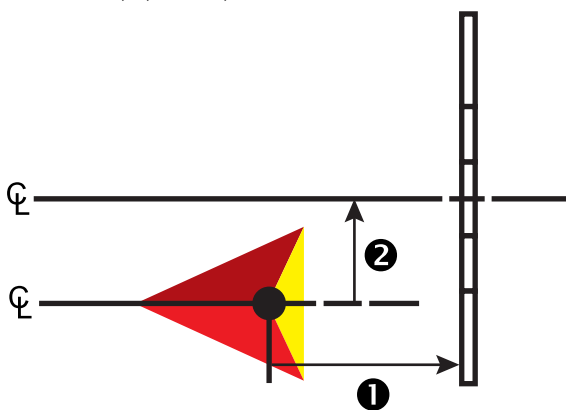
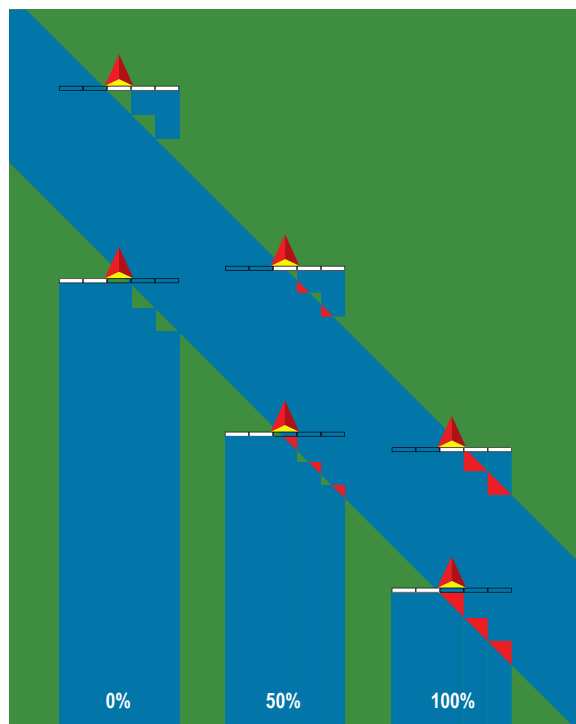


Figura 6-8: Suprapunere



Împrăștiator – TeeJet

Este creată o linie virtuală, în aliniere cu discurile de livrare de la care secțiunea sau secțiunile de aplicare pot varia în lungime și se pot afla la diferite distanțe față de linie (disponibilitatea depinde de echipamentul specific din sistem).

O singură secțiune

În sistem nu este disponibilă nicio comandă a secțiunii.




1. Selectați tipul de unealtă **Împrăștiator** pe ecranul Unelei.
2. Apăsați săgeata PAGINA URMĂTOARE aferentă Tipului unelei .
3. Selectați dintre:
 - Configurare tip – utilizat pentru a selecta tipul de împrăștiator **TeeJet**
 - Distanța de la antenă la discuri **1** – utilizată pentru a defini distanța de la antena GNSS la discuri sau mecanismul de împrăștiere
 - Direcția decalării unelei laterale **2** – utilizată pentru a selecta direcția laterală de la linia de centru a utilajului la centrul unelei, stând cu fața spre direcția înainte a utilajului
 - Distanța decalării unelei laterale **2** – utilizată pentru a defini distanța laterală de la linia de centru a utilajului la centrul unelei
 - Decalarea de răspândire **3** – utilizată pentru a configura distanța dintre discuri sau mecanismul de împrăștiere și locul unde produsul lovește inițial solul pentru secțiune
 - Lungimea răspândirii **4** – utilizată pentru a configura lungimea acoperirii pentru secțiune
4. Apăsați pe săgeata REVENIRE  pentru a reveni la Ecranul uneltei sau pe fila laterală CONFIGURARE  pentru a reveni la ecranul principal de Configurare.

Figura 6-9: O singură secțiune

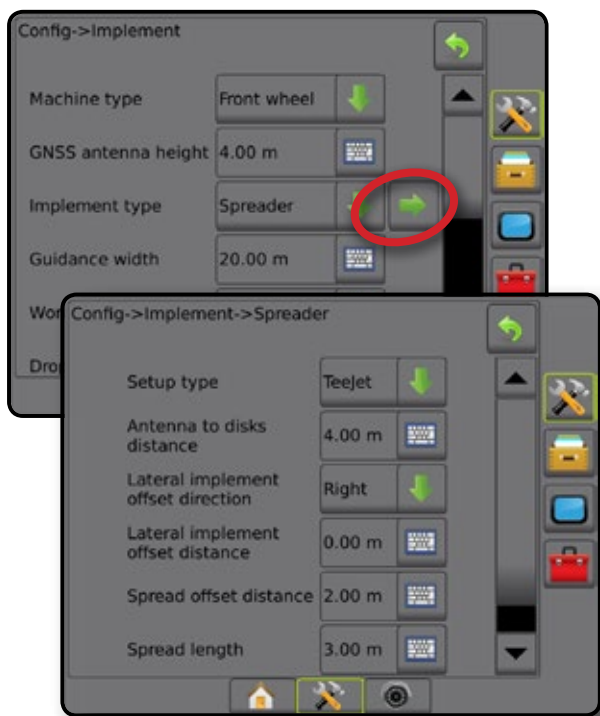


Figura 6-10: Distanțe și lungime

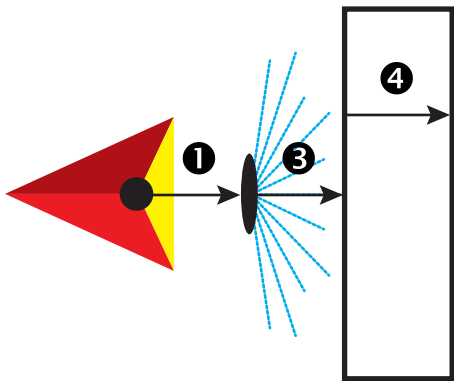
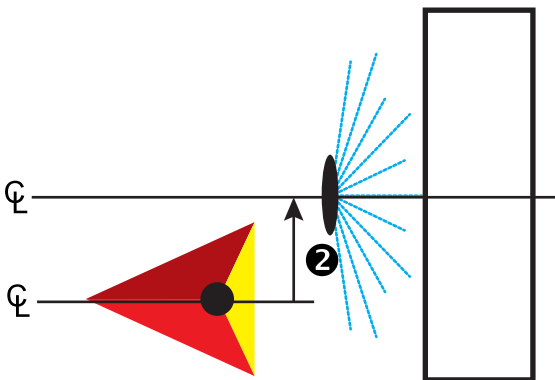


Figura 6-11: Direcție și distanță decalaj lateral



Secțiuni multiple

Comanda secțiunii este disponibilă (SmartCable, modul secțiune pilot (SDM) sau modul funcție de comutare (SFM) sau ISOBUS).

1. Selectați tipul de unealtă **Împrăștiator** pe ecranul Unelei.
2. Apăsați săgeata PAGINA URMĂTOARE aferentă Tipului unelei →.
3. Selectați dintre:
 - Configurare tip – utilizat pentru a selecta tipul de împrăștiator **TeeJet**
 - Distanța de la antenă la discuri ❶ – utilizată pentru a defini distanța de la antena GNSS la discuri sau mecanismul de împrăștiere
 - Direcția decalării unelei laterale ❷ – utilizată pentru a selecta direcția laterală de la linia de centru a utilajului la centrul unelei, stând cu fața spre direcția înainte a utilajului
 - Distanța decalării unelei laterale ❷ – utilizată pentru a defini distanța laterală de la linia de centru a utilajului la centrul unelei
 - Suprapunere – utilizată pentru a defini suprapunerea permisă atunci când se utilizează comanda secțiunii rampei automate
 - Timp pornire temporizator – utilizat pentru a configura momentul la care secțiunea va porni la intrarea pe o suprafață care nu a fost acoperită
 NOTĂ: Dacă procesul de acoperire pornește prea devreme atunci când intră într-o zonă neacoperită, reduceți timpul de pornire al temporizatorului. Dacă procesul de acoperire pornește prea târziu, măriți timpul de pornire al temporizatorului.
 - Timp oprire temporizator – utilizat pentru a configura momentul la care secțiunea se va opri la intrarea pe o suprafață care nu a fost acoperită
 NOTĂ: Dacă procesul de acoperire pornește prea devreme atunci când intră într-o zonă neacoperită, reduceți timpul de oprire al temporizatorului. Dacă procesul de acoperire pornește prea târziu, măriți timpul de oprire al temporizatorului.
 - Decalarea de răspândire ❸ – utilizată pentru a configura distanța dintre discuri sau mecanismul de împrăștiere și locul unde produsul lovește inițial solul pe Secțiunea 1.
 - Decalarea secțiunii ❹ – utilizat pentru a configura distanța decalajului de la Secțiunea 1 (linia Decalare de răspândire) la muchia de atac a fiecărei secțiuni. Secțiunea 1 este întotdeauna 0. Toate celelalte secțiuni se pot afla la distanțe diferite.
 - Lungimile răspândirii ❺ – utilizate pentru a configura lungimea de acoperire în fiecare secțiune. Fiecare secțiune poate avea o lungime diferită.
 NOTĂ: Secțiunile sunt numerotate de la stânga la dreapta, stând cu fața spre direcția înainte a utilajului.
4. Apăsați pe săgeata REVENIRE ↶ pentru a reveni la Ecranul unelei sau pe fila laterală CONFIGURARE ⚙️ pentru a reveni la ecranul principal de Configurare.

Figura 6-12: Secțiuni multiple

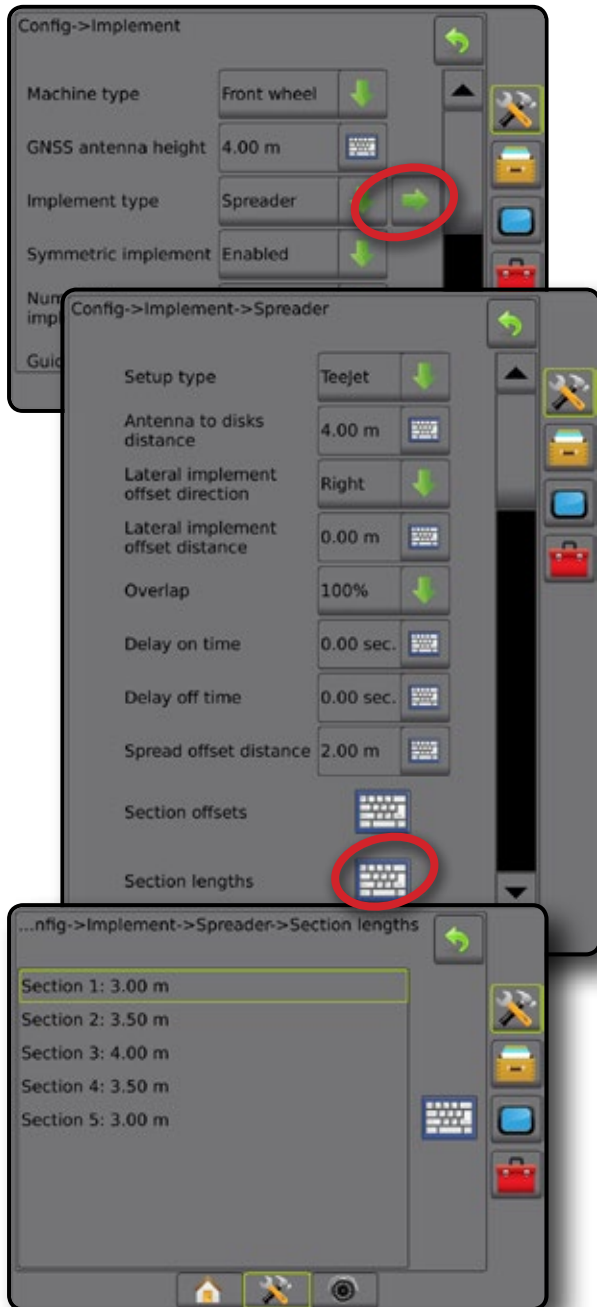


Figura 6-13: Distanțe și lungime

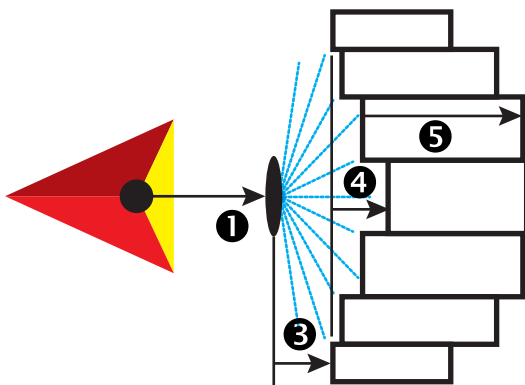


Figura 6-14: Direcție și distanță decalaj lateral

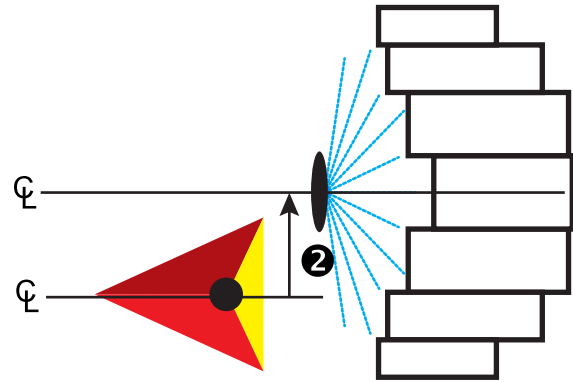
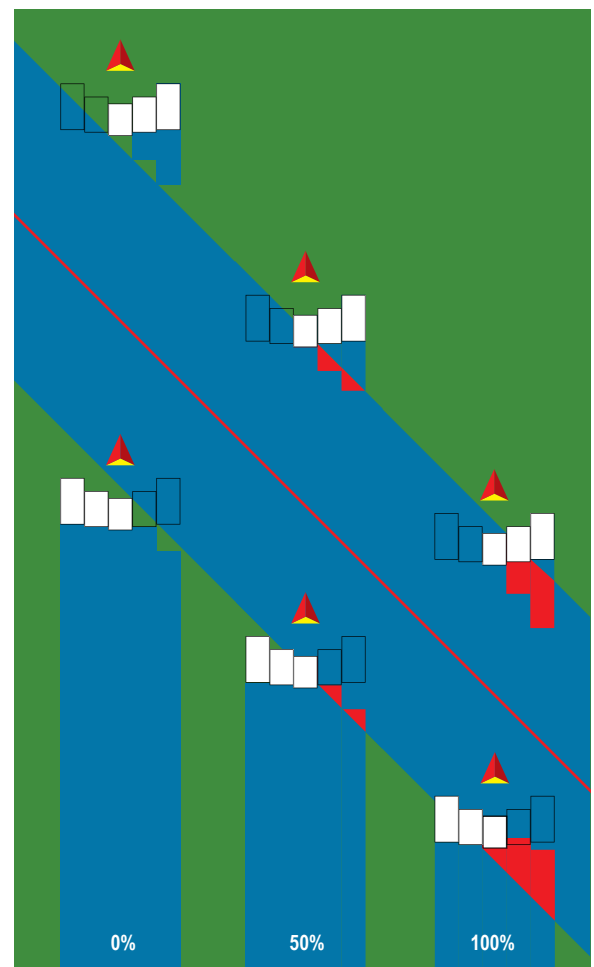


Figura 6-15: Suprapunere



INTRODUCERE

ACASA

ECRAN COMPLET

CONFIGURARE

GNSS

UNEALĂ

GHIDARE

CONTROLER VITEZA

ANEXA

Împrăștietor – OEM

Este creată o linie virtuală, în aliniere cu discurile de livrare de la care secțiunea sau secțiunile de aplicare pot varia în lungime și se pot afla la diferite distanțe față de linie.

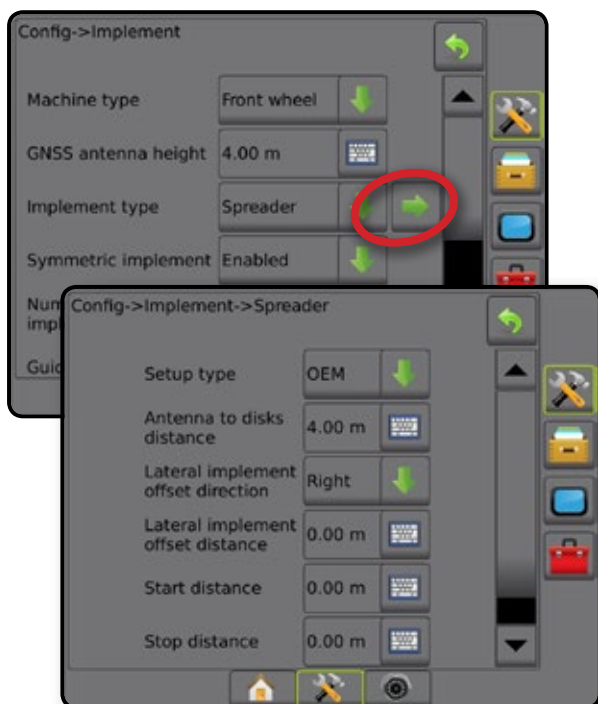
O singură secțiune

În sistem nu este disponibilă nicio comandă a secțiunii.

1. Selectați tipul de unealtă **Împrăștietor** pe ecranul Uneltei.
2. Apăsați săgeata PAGINA URMĂTOARE aferentă Tipului uneltei ➡.
3. Selectați dintre:
 - ▶ Configurare tip – utilizat pentru a selecta tipul de împrăștietor **OEM**
 - ▶ Distanța de la antenă la discuri – utilizată pentru a defini distanța de la antena GNSS la discuri sau mecanismul de împrăștiere
 - ▶ Direcția decalării uneltei laterale – utilizată pentru a selecta direcția laterală de la linia de centru a utilajului la centrul uneltei, stând cu fața spre direcția înainte a utilajului
 - ▶ Distanța decalării uneltei laterale – utilizată pentru a defini distanța laterală de la linia de centru a utilajului la centrul uneltei
 - ▶ Distanța de pornire – utilizată pentru a configura distanța de pornire în momentul ieșirii dintr-o suprafață acoperită (Consultați producătorul împrăștietorului pentru valoare)
 - ▶ Distanța de oprire – utilizată pentru a configura distanța de oprire în momentul intrării într-o suprafață acoperită (Consultați producătorul răspânditorului pentru valoare)

NOTĂ: Consultați producătorul împrăștietorului pentru distanțele de pornire și oprire.
4. Apăsați pe săgeata REVENIRE ↶ pentru a reveni la Ecranul uneltei sau pe fila laterală CONFIGURARE 🛠️ pentru a reveni la ecranul principal de Configurare.

Figura 6-16: O singură secțiune



Secțiuni multiple

Comanda secțiunii este disponibilă (SmartCable, modul secțiune pilot (SDM) sau modul funcție de comutare (SFM) sau ISOBUS).

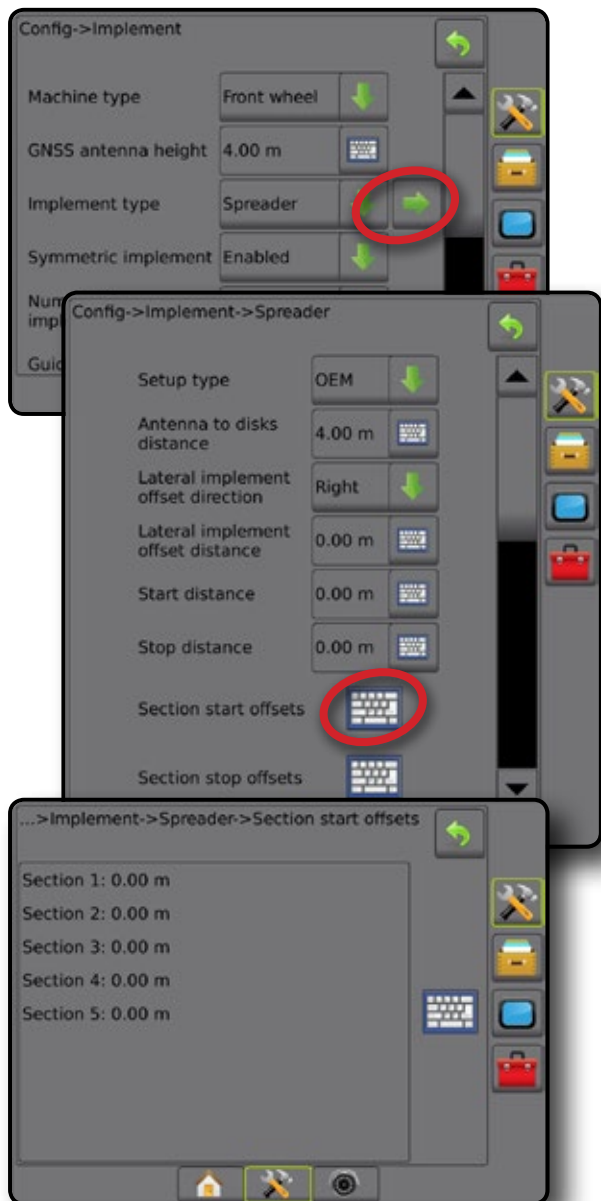
1. Selectați tipul de unealtă **Împrăștietor** pe ecranul Uneltei.
2. Apăsați săgeata PAGINA URMĂTOARE aferentă Tipului uneltei ➡.
3. Selectați dintre:
 - ▶ Configurare tip – utilizat pentru a selecta tipul de împrăștietor **OEM**
 - ▶ Distanța de la antenă la discuri – utilizată pentru a defini distanța de la antena GNSS la discuri sau mecanismul de împrăștiere
 - ▶ Direcția decalării uneltei laterale – utilizată pentru a selecta direcția laterală de la linia de centru a utilajului la centrul uneltei, stând cu fața spre direcția înainte a utilajului
 - ▶ Distanța decalării uneltei laterale – utilizată pentru a defini distanța laterală de la linia de centru a utilajului la centrul uneltei
 - ▶ Distanța de pornire – utilizată pentru a configura distanța de pornire în momentul ieșirii dintr-o suprafață acoperită (Consultați producătorul împrăștietorului pentru valoare)
 - ▶ Distanța de oprire – utilizată pentru a configura distanța de oprire în momentul intrării într-o suprafață acoperită (Consultați producătorul răspânditorului pentru valoare)

NOTĂ: Consultați producătorul împrăștietorului pentru distanțele de pornire și oprire.
- ▶ Decalările la începutul secțiunii – utilizate pentru a configura distanța decalării de la Secțiunea 1 la muchia de atac a fiecărei secțiuni. Secțiunea 1 este întotdeauna 0. Toate celelalte secțiuni se pot afla la distanțe diferite.
- ▶ Decalările la sfârșitul secțiunii – utilizate pentru a configura distanța decalării de la Secțiunea 1 la marginea de cădere a fiecărei secțiuni. Fiecare secțiune se poate afla la o distanță diferită.

NOTĂ: Consultați producătorul împrăștietorului pentru valorile decalării de pornire și oprire. Secțiunile sunt numerotate de la stânga la dreapta, stând cu fața spre direcția înainte a utilajului.

4. Apăsați pe săgeata REVENIRE ↶ pentru a reveni la Ecranul uneltei sau pe fila laterală CONFIGURARE 🛠️ pentru a reveni la ecranul principal de Configurare.

Figura 6-17: Secțiuni multiple



Eșalonat

Este creată o linie virtuală, în aliniere cu Secțiunea 1 de la care secțiunea sau secțiunile de aplicare nu au nicio lungime și se pot afla la diferite distanțe față de linie.

Secțiuni multiple

Comanda secțiunii este disponibilă (SmartCable, modul secțiune pilot (SDM) sau modul funcție de comutare (SFM) sau ISOBUS).

1. Selectați tipul de unealtă **Eșalonat** pe Ecranul uneltei.
2. Apăsați săgeata PAGINA URMĂTOARE aferentă Tipului uneltei ➡.
3. Selectați dintre:
 - ▶ Direcția decalării uneltei în linie secț. 1 ❶ – utilizată pentru a selecta dacă Secțiunea 1 (punctul zero al decalărilor secțiunii) este localizată în fața sau în spatele antenei GNSS în timp ce vehiculul se deplasează în direcția înainte
 - ▶ Distanța decalării uneltei în linie secț. 1 ❶ – utilizată pentru a defini distanța în linie de la antena GNSS la Secțiunea 1 (punctul zero al decalărilor secțiunii)
 - ▶ Direcția decalării uneltei laterale ❷ – utilizată pentru a selecta direcția laterală de la linia de centru a utilajului la centrul uneltei, stând cu fața spre direcția înainte a utilajului
 - ▶ Distanța decalării uneltei laterale ❷ – utilizată pentru a defini distanța laterală de la linia de centru a utilajului la centrul uneltei
 - ▶ Suprapunere – utilizată pentru a defini suprapunerea permisă atunci când se utilizează comanda secțiunii rampei automate
 - ▶ Timp pornire temporizator – utilizat pentru a configura momentul la care secțiunea va porni la intrarea pe o suprafață care nu a fost acoperită

NOTĂ: Dacă procesul de acoperire pornește prea devreme atunci când intră într-o zonă neacoperită, reduceți timpul de pornire al temporizatorului. Dacă procesul de acoperire pornește prea târziu, măriți timpul de pornire al temporizatorului.
 - ▶ Timp oprire temporizator – utilizat pentru a configura momentul la care secțiunea se va opri la intrarea pe o suprafață care nu a fost acoperită

NOTĂ: Dacă procesul de acoperire pornește prea devreme atunci când intră într-o zonă neacoperită, reduceți timpul de oprire al temporizatorului. Dacă procesul de acoperire pornește prea târziu, măriți timpul de oprire al temporizatorului.
 - ▶ Decalările secțiunii ❸ – utilizate pentru a configura distanța decalajului de la Secțiunea 1 (linia pentru Distanța decalării uneltei în linie secț. 1) la fiecare secțiune. O valoare pozitivă a decalării va muta secțiunea în spatele Secțiunii 1. O valoare negativă a decalării va muta secțiunea în fața Secțiunii 1. Secțiunea 1 este întotdeauna 0. Toate celelalte secțiuni se pot afla la distanțe diferite.

4. Apăsați pe săgeata REVENIRE ↶ pentru a reveni la Ecranul uneltei sau pe fila laterală CONFIGURARE 🛠️ pentru a reveni la ecranul principal de Configurare.

Figura 6-18: Secțiuni multiple

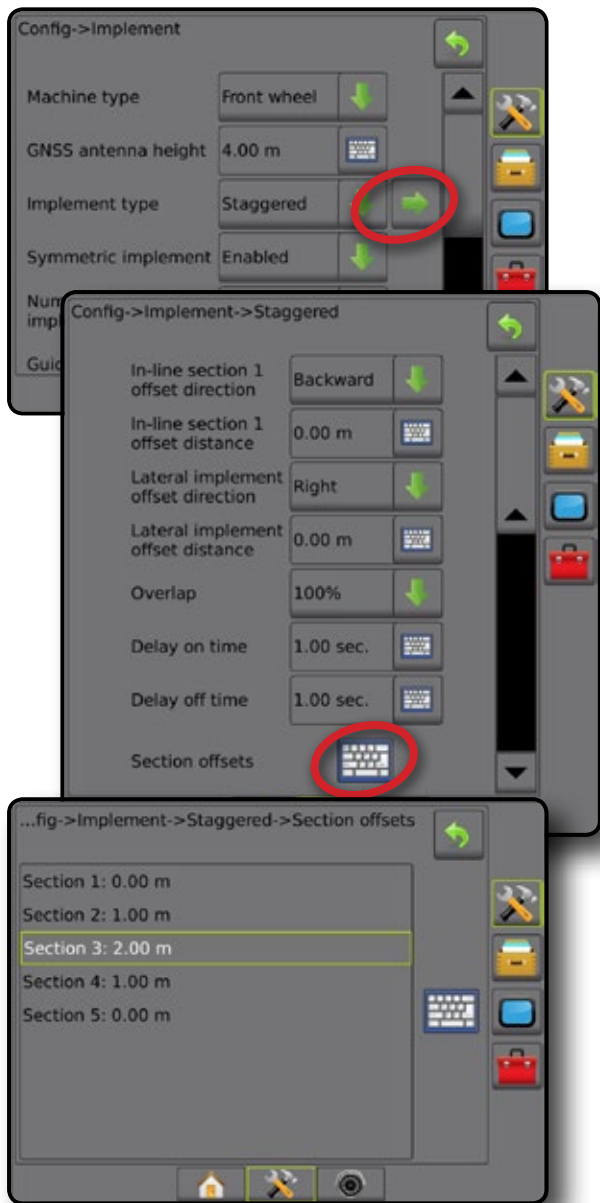


Figura 6-19: Direcții și distanțe de decalare – în spatele secțiunii 1

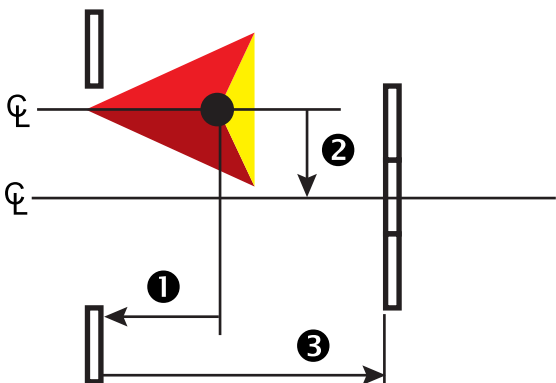


Figura 6-20: Direcții și distanțe de decalare – în fața secțiunii 1

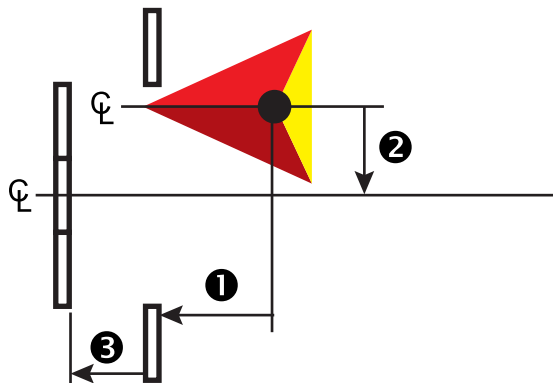
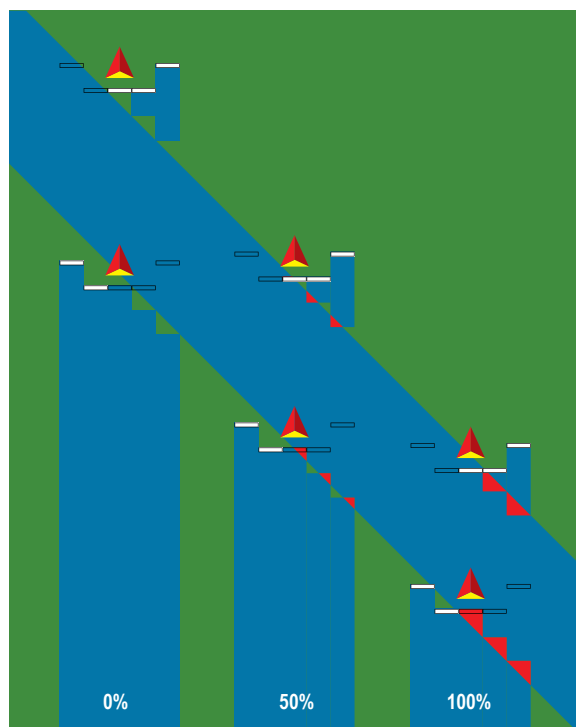


Figura 6-21: Suprapunere



LĂȚIMEA ACOPERIRII SAU DE LUCRU

Lățimea acoperirii [Tip de implementare dreaptă] sau [Tip de implementare eșalonată] sau Lățimea de lucru [Tipul uneltei împrăștiatorului] este utilizată pentru a introduce lățimea singurei secțiuni sau lățimea fiecărei secțiuni pentru a calcula lățimea totală a uneltei.

O singură secțiune

În sistem nu este disponibilă nicio comandă a secțiunii.

Lățimea de acoperire sau Lățimea de lucru este utilizată pentru a introduce lățimea totală a singurei secțiuni a uneltei. Intervalul este cuprins între 1,0 și 75,0 metri.





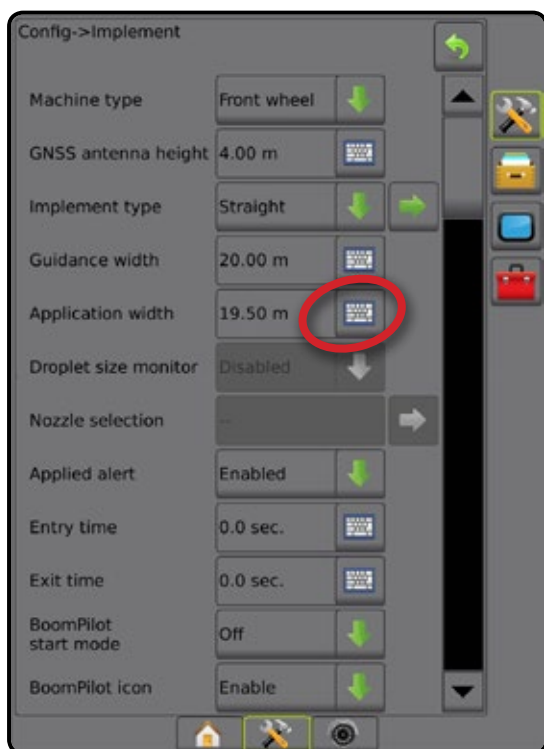
1. Apăsați pe fila laterală CONFIGURARE .
2. Apăsați **Unealtă**.
3. Apăsați pictograma MINITASTATURĂ Lățime de acoperire [Tip de implementare dreaptă] sau Lățime de lucru [Tipul uneltei împrăștiatorului] .
4. Utilizați minitastatura numerică pentru a introduce o valoare.
5. Apăsați pe săgeata REVENIRE  sau pe fila laterală CONFIGURARE  pentru a reveni la ecranul principal de Configurare.






Figura 6-22: O singură secțiune – Lățimea de acoperire sau de lucru



Secțiuni multiple

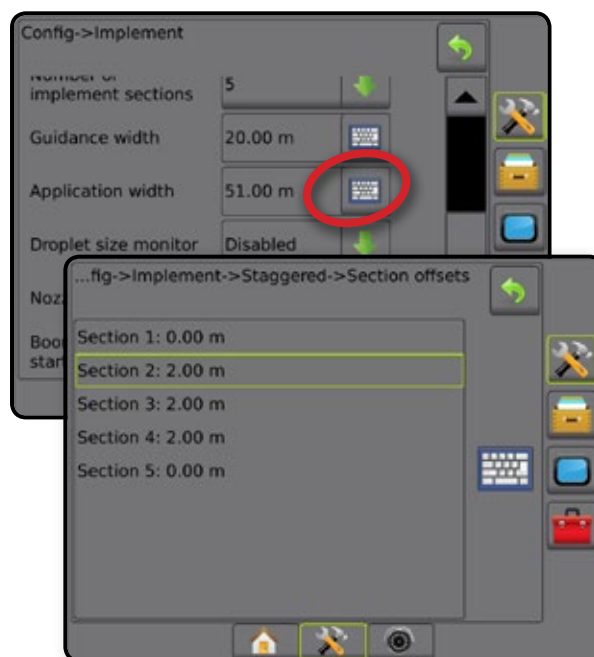
Comanda secțiunii este disponibilă (SmartCable, modul secțiune pilot (SDM) sau modul funcție de comutare (SFM) sau ISOBUS).

Lățimea de acoperire sau Lățimea de lucru este utilizată pentru a introduce lățimea fiecărei secțiuni pentru a calcula lățimea totală tuturor secțiunilor uneltei. Fiecare secțiune poate avea o lățime diferită. Secțiunile sunt numerotate de la stânga la dreapta, stând cu fața spre direcția înainte a utilajului. Intervalul pentru fiecare secțiune este cuprins între 0,0 și 75,0 metri. Totalul pentru toate secțiunile trebuie să fie mai mare de 1,0 metru.

1. Apăsați pe fila laterală CONFIGURARE .
2. Apăsați **Unealtă**.
3. Apăsați pictograma MINITASTATURĂ Lățimea de acoperire [Tip de implementare dreaptă] sau Tip eșalonat de uneltă sau Lățime de lucru [Tipul uneltei răspânditorului] .
4. Evidențiați secțiunea care trebuie introdusă sau editată.
5. Apăsați pictograma MINITASTATURĂ .
6. Utilizați minitastatura numerică pentru a introduce lățimea secțiunii selectate.
7. Apăsați pe săgeata REVENIRE  sau pe fila laterală CONFIGURARE  pentru a reveni la Ecranul uneltei sau la ecranul principal de Configurare.

NOTĂ: Dacă este activată Dispunerea simetrică a uneltei, vor fi disponibile pentru evidențiere numai primele articole din fiecare pereche de secțiuni aliniate.

Figura 6-23: Secțiuni multiple – Lățimea aplicării sau Lățimea de lucru



AJUSTAREA DISTANȚEI DECALĂRII UNELTEI LATERALE

Distanța decalării uneltei laterale este utilizată pentru a introduce distanța de la linia de centru a utilajului la centrul uneltei. Atunci când cartografierea pe ecran nu arată nicio suprapunere sau diferență, însă aplicarea pe teren generează o suprapunere sau diferență în mod constant numai pe o parte a direcției cursei, trebuie calculată o ajustare a distanței decalării uneltei laterale și aplicată valorii distanței decalării uneltei.

Dacă se utilizează un pulverizator sau răspânditor cu auto-propulsie, utilizați calcularea ajustării decalării GNSS pentru a calcula ajustarea distanței decalării uneltei.

Dacă se utilizează o unealtă cu tractare sau remorcă, utilizați calcularea ajustării decalării uneltei pentru a calcula ajustarea distanței decalării uneltei.

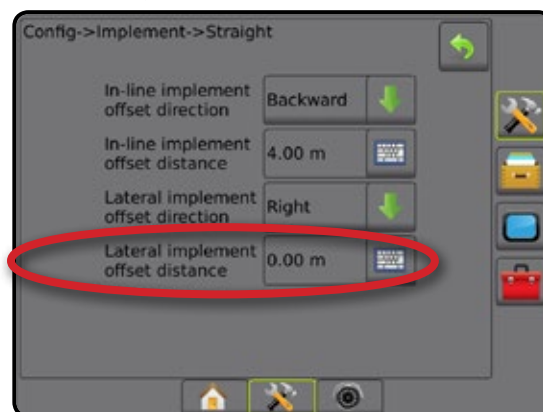
NOTĂ: La utilizarea direcției asistate/automate, în cazul în care cartografierea pe ecran arată suprapuneri și diferențe, este posibil să fie necesară ajustarea setărilor direcției asistate/automate.

Calcularea ajustării decalării GNSS

Pentru a calcula ajustarea decalării GNSS utilizând aceeași linie de ghidare:

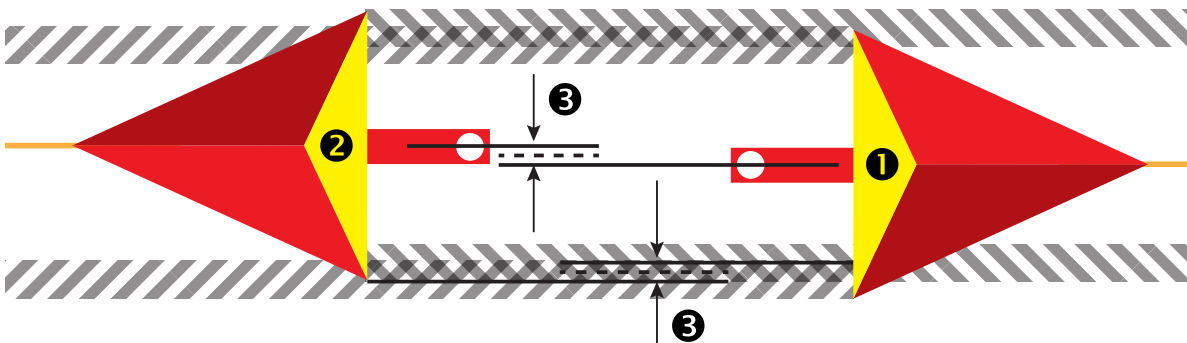
1. Creați o linie dreaptă AB.
2. Cu direcția asistată/automată cuplată, traversați coridorul ❶ cel puțin 30 de metri și poziționați marcaje la bara de tragere sau lângă utilaj.
3. Întoarceți-vă și cuplați direcția asistată/automată pe coridor ❷ pe aceeași linie de ghidare AB. Poziționați marcaje la bara de tragere sau lângă utilaj sau opriți în modul linie de ghidare AB lângă marcajele pe care le-ați poziționat pe coridor ❶.
4. Măsurați diferența ❸ între marcajele coridorului ❶ și coridor ❷.
5. Împărțiți distanța măsurată ❸ în jumătate. Diferența va fi ajustarea decalării.
6. Măriți sau micșorați distanța decalării după cum este necesar, în funcție de locul unde apare suprapunerea aplicării pe teren și setarea curentă a direcției decalării uneltei.

Figura 6-24: Distanța decalării uneltei laterale



| Suprapunerea aplicării pe teren | Setarea decalării curente | | |
|---------------------------------|--|--|--|
| | Direcție decalare = stânga | Direcție decalare = dreapta | Direcție decalare = dreapta Distanță decalare = 0 ft/m |
| Spre dreapta coridorului ❶ | Măriți valoarea decalării distanței | Micșorați valoarea decalării distanței | Măriți valoarea decalării distanței |
| Spre stânga coridorului ❶ | Micșorați valoarea decalării distanței | Măriți valoarea decalării distanței | Modificați direcția decalării uneltei spre stânga și măriți valoarea decalării distanței |

Figura 6-25: Distanța decalării GNSS



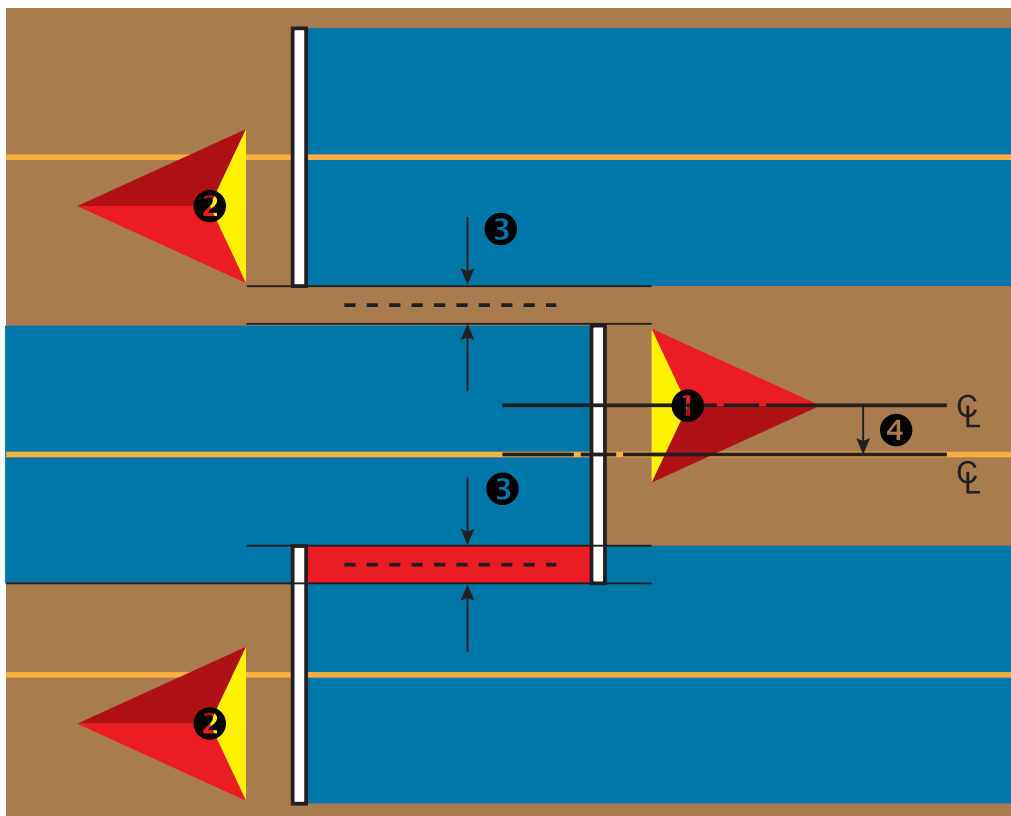
Ajustarea decalării uneltei laterale

Pentru a calcula o ajustare a decalării uneltei utilizând linii de ghidare adiacente:

1. Creați o linie dreaptă AB.
2. Cu direcția asistată/automată cuplată, traversați coridorul ❶ ca și când ați opera unelta și poziționați marcaje la muchiile externe ale uneltei.
3. Întoarceți-vă și cuplați direcția asistată/automată pe coridor ❷ pe linia de ghidare AB adiacentă. Poziționați marcaje suplimentare la muchiile externe ale uneltei sau opriți în modul linie de ghidare AB lângă marcajele pe care le-ați poziționat pe coridor ❶.
4. Măsurați diferența ❸ între marcajele coridorului ❶ și coridor ❷.
5. Împărțiți distanța măsurată ❸ în jumătate. Diferența va fi ajustarea decalării.
6. Măriți sau micșorați distanța decalajului ❹ după cum este necesar, în funcție de locul unde apare suprapunerea aplicării pe teren și setarea curentă a direcției decalării uneltei.

| Aplicare pe teren | Setarea decalării curente | | |
|---|--|--|--|
| | Direcție decalare = stânga | Direcție decalare = dreapta | Direcție decalare = dreapta Distanță decalare = 0 m |
| Suprapunere pe dreapta coridorului ❶ sau Diferență pe stânga coridorului ❶ | Măriți valoarea decalării distanței | Micșorați valoarea decalării distanței | Măriți valoarea decalării distanței |
| Suprapunere pe stânga coridorului ❶ sau Diferență pe dreapta coridorului ❶ | Micșorați valoarea decalării distanței | Măriți valoarea decalării distanței | Modificați direcția decalării uneltei spre stânga și măriți valoarea decalării distanței |

Figura 6-26: Direcția și distanța decalării uneltei laterale



MODUL DE DETECTARE A MARȘARIERULUI

Configurarea modului de detectare a marșarierului este utilizată atunci când se adaugă un modul de detectare a marșarierului la orice configurare. Aceasta permite cartografierea și controlul aplicării și ghidarea pe ecran în timpul cursei în marșarier.


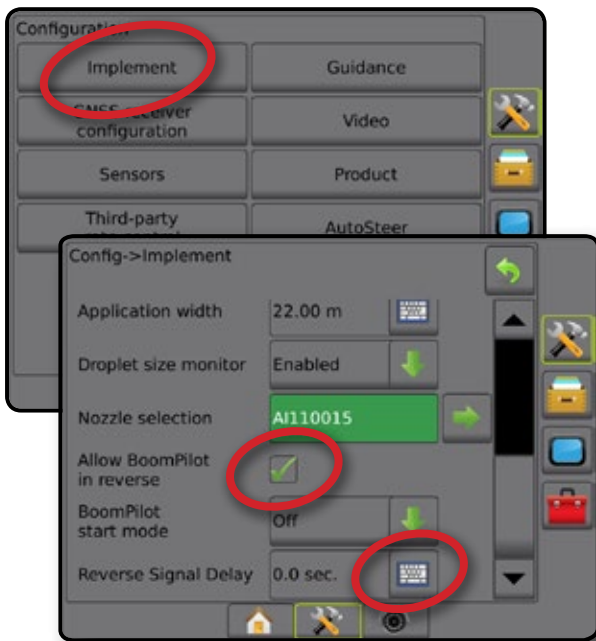
1. Apăsați pe fila laterală CONFIGURARE .
2. Apăsați **Unealtă**.
3. În plus față de opțiunile standard, selectați dintre:
 - ▶ Permiteți BoomPilot în marșarier – utilizată pentru a activa funcția BoomPilot în timpul cursei în marșarier
 - ▶ Întârziere semnal inversat – utilizată pentru a configura întârzierea când se trece de la direcția înainte la marșarier sau de la marșarier la direcția înainte, după care pictograma vehiculului pe ecranul de navigare modifică direcția

Figura 6-27: Modul de detectare a marșarierului



Marșarier pe ecranele de ghidare

Când cursa este în marșarier, activarea BoomPilot în marșarier activ va permite controlul automat al secțiunii. Cartografierea aplicării și controlul ratei de aplicare vor funcționa ca și când utilajul s-ar deplasa în direcția înainte.

- ◀ Viteza pe bara de ghidare va deveni roșie în timpul cursei în marșarier

Figura 6-28: Cursă în direcția înainte

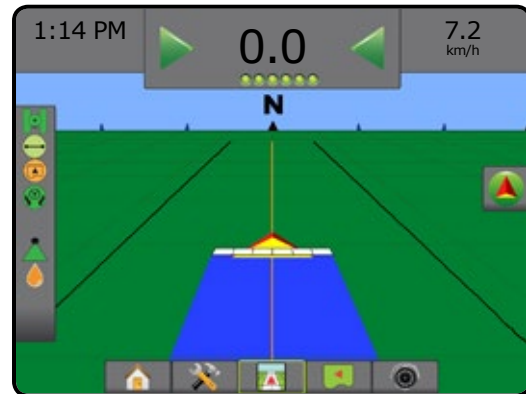
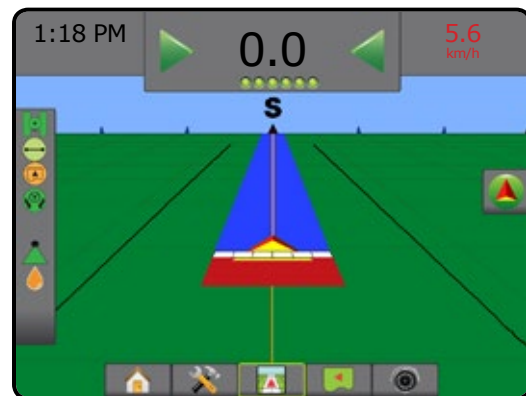


Figura 6-29: Cursă în marșarier



Disponibilitatea cu direcția asistată/automată

| Sistemul de direcție asistată/automată | Modul de detectare a marșarierului (RSM) | Modul pilot secțiune (SDM) | Activarea BoomPilot în disponibilitatea marșarierului | Disponibilitatea întârzierii semnalului inversat |
|--|--|----------------------------|---|--|
| FieldPilot IV | ✓ | ✓ | ✓ | ✓ |
| FieldPilot Pro/UniPilot Pro | ✓ | ✓ | ✓ | ✗ |

SELECTARE DUZĂ

Atunci când sistemul include un Kit Interfață Sensor de presiune (PSIK), Selectarea duzei este utilizată pentru a selecta tipul de duză de pulverizator (serie și capacitate) pentru a determina informațiile privind dimensiunea picăturii.





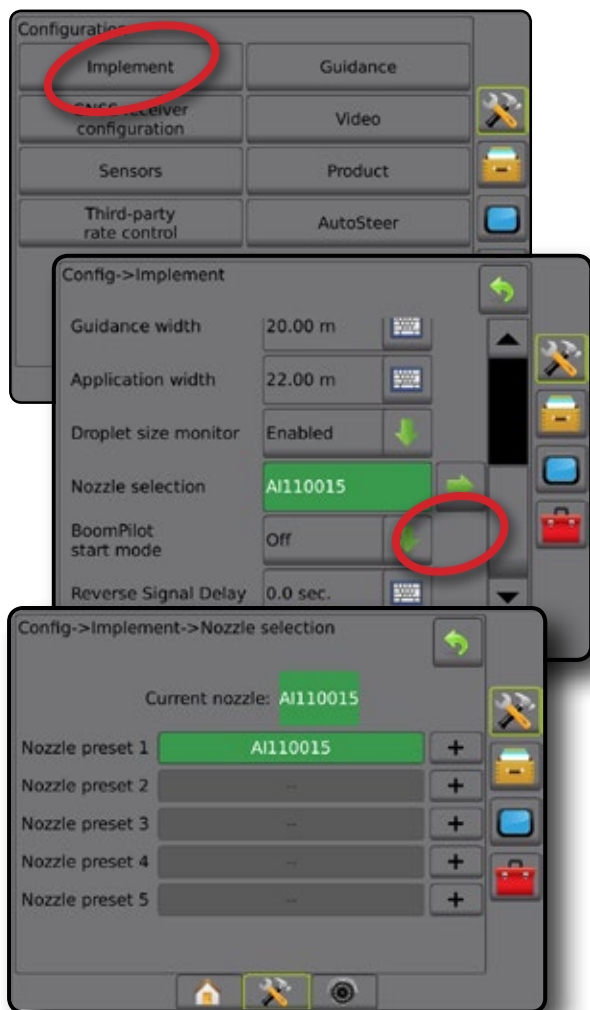
1. Apăsați pe fila laterală CONFIGURARE .
2. Apăsați **Unealtă**.
 - ◀ Selecția curentă a duzei este indicată în caseta de informații
3. Apăsați săgeata PAGINA URMĂTOARE a Selectării duzei .
4. Selectați dintre:
 - ▶ Presetare duză 1-5 – selectează până la cinci (5) duze pentru accesare rapidă și a selectat duza curentă pentru stabilirea informațiilor privind dimensiunea picăturii
 - ▶ Duza curentă – afișează duza curentă
5. Apăsați pe săgeata REVENIRE  sau pe fila laterală CONFIGURARE  pentru a reveni la ecranul principal de Configurare.

Figura 6-30: Monitor pentru dimensiunea picăturilor

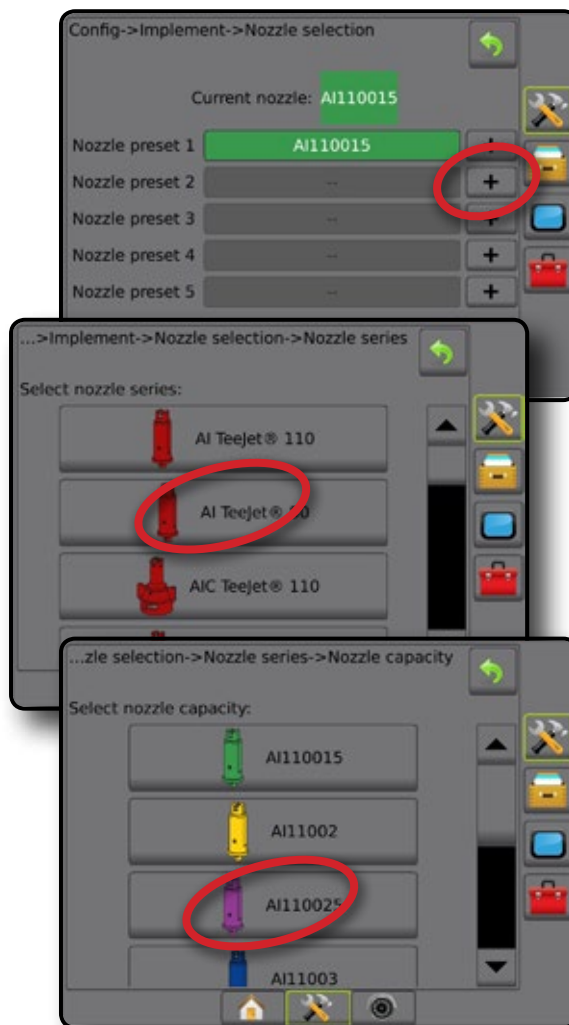


Presetare

Presetările duzei permit salvarea a până la cinci duze pentru accesare rapidă.

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

Figura 6-31: Presetare duză



Duză curentă

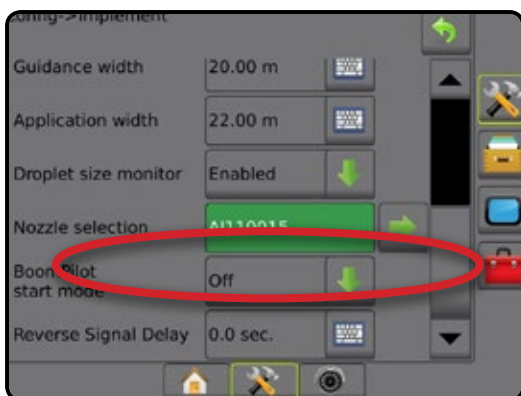
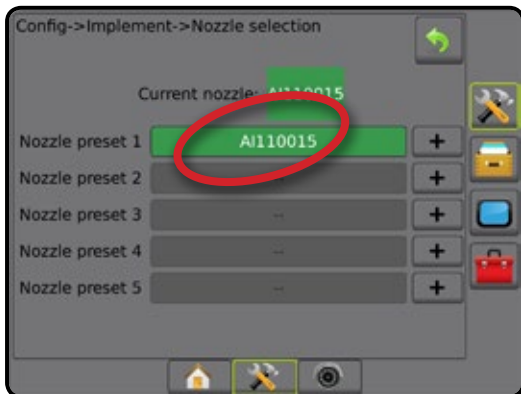
Duza curentă arată duza activă pentru stabilirea informațiilor privind dimensiunea curentă a picăturii. Duzele trebuie presetate pentru a fi disponibile pentru selectarea curentă a duzei.

1. Apăsați duza dorită.

Duza selectată va fi indicată:

- ◀ Caseta cu informații pe Ecranul uneltei
- ◀ Afișarea stării picăturii/presiunii de pe bara de stare pe ecranele de ghidare

Figura 6-32: Duză curentă



MONITOR PENTRU DIMENSIUNEA PICĂTURILOR

Atunci când sistemul include un Kit Interfață Senzor de presiune (PSIK), Monitorul pentru dimensiunea picăturilor poate fi activat/dezactivat. Apoi DSM (Monitorul pentru dimensiunea picăturilor) devine disponibil pe ecranele de operare.

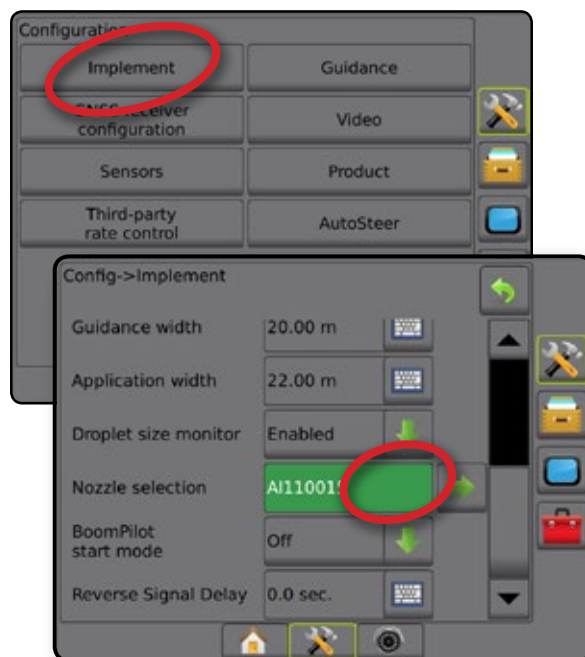
Configurare

Activare/dezactivare DSM

1. Apăsați pe fila laterală CONFIGURARE
2. Apăsați **Unealtă**.
3. Apăsați **Monitor pentru dimensiunea picăturilor**.
4. Selectați dacă monitorul pentru dimensiunea picăturilor este activat sau dezactivat.
5. Apăsați pe săgeata REVENIRE sau pe fila laterală CONFIGURARE pentru a reveni la ecranul principal de Configurare.

NOTĂ: Atunci când Monitorul pentru dimensiunea picăturilor este dezactivat, Starea picăturii/presiunii nu este disponibilă pe bara de stare a ecranului de ghidare.

Figura 6-33: Monitor pentru dimensiunea picăturilor



Selectare duză / Duză curentă

Pentru a stabili presetările duzei și duza curentă, consultați „Selectare duză” în acest capitol.

Senzor de presiune la modulul de intrare/ieșire

Atunci când este prezent un Kit Interfață Senzor de Presiune, opțiunile Senzorului de presiune sunt utilizate pentru a introduce rata presiunii maxime a producătorului senzorului și pentru a stabili punctele superior și inferior ale alarmelor de presiune determinate de utilizator.

NOTĂ: Pentru mai multe informații, consultați „Senzori” în capitolul Configurare al acestui manual.

Operare

Bara de stare

Starea picăturii/presiunii afișează informații privind starea curentă a dimensiunii picăturii și a presiunii în sistem.

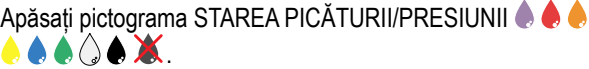
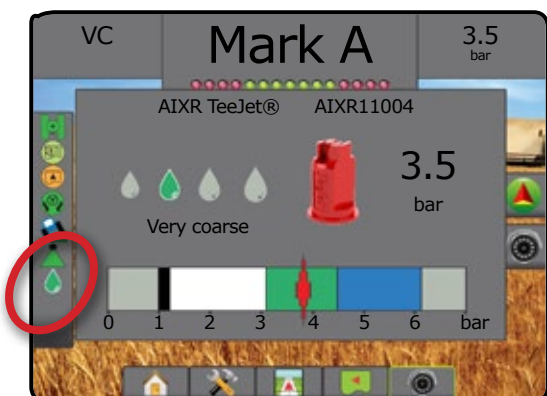



1. Apăsați pictograma STAREA PICĂTURII/PRESIUNII .
2. Apăsați oriunde pe ecran pentru a reveni la ecranul de ghidare.

Figura 6-34: Starea picăturii/presiunii



Starea picăturii/presiunii

-  Colorat = cuplat. Culoarea picăturii este asociată direct cu dimensiunea curentă a picăturii. Opțiunile coloristice includ: 
-  Tăiat = dezactivat
- Nicio pictogramă = în sistem nu este instalat niciun Kit Interfață Senzor de Presiune

Graficul dimensiunii picăturii

Când alegeți o duză de pulverizare care produce dimensiuni ale picăturii din una din cele opt categorii de clasificare ale dimensiunii picăturii, rețineți întotdeauna că o singură duză poate produce clasificări diferite ale dimensiunii picăturii la diferite presiuni. O duză poate produce picături medii la presiuni scăzute, producând picături fine pe măsură ce presiunea crește.

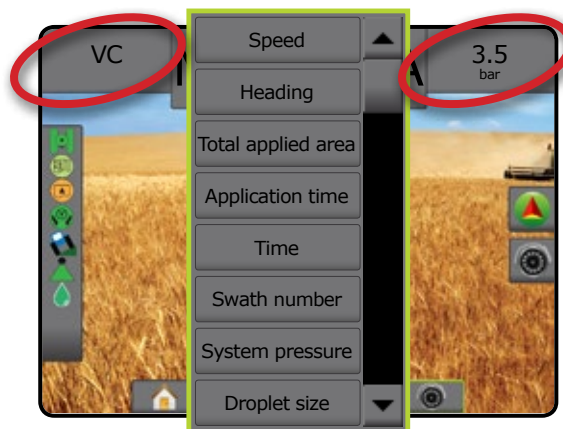
| Categorie | Simbol | Cod de culoare |
|-------------------|--------|----------------|
| Extrem de fin | XF | Violet |
| Foarte fin | VF | Roșu |
| Fin | F | Portocaliu |
| Mediu | M | Galben |
| Grosier | C | Albastru |
| Foarte grosier | VC | Verde |
| Extrem de grosier | XC | Alb |
| Ultra grosier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

Bara de ghidare

Bara de ghidare vă informează despre alegerea informațiilor selectabile, inclusiv Presiunea curentă în sistem și Dimensiunea curentă a picăturii.




1. Apăsați caseta INFORMAȚII SELECTABILE.
2. Selectați dintre:
 - Presiune sistem – afișează presiunea curentă în sistem
 - Dimensiune picătură – afișează dimensiunea curentă a picăturii duzei
3. Apăsați în afara casetei de selectare pentru a reveni la ecranul de ghidare.

Figura 6-35: Informații selectabile pentru Bara de ghidare



BOOMPILOT

În funcție de prezența unui sistem de comandă al secțiunii și, dacă este prezent, ce fel de comandă a secțiunii este utilizată, precum și ce opțiuni sunt activate, există opțiuni multiple pentru comanda secțiunii BoomPilot. Setările Modulului pornire BoomPilot și pictograma BoomPilot modifică modul în care este gestionată comanda secțiunii pe ecranele de ghidare.

1. Apăsați pe fila laterală CONFIGURARE .
2. Apăsați **Unealtă**.
3. Selectați dintre:
 - ▶ Mod pornire BoomPilot – utilizat pentru a permite activarea BoomPilot automat prin viteză (altfel manual, prin pictogramă)
 - ▶ Pictograma BoomPilot – utilizată pentru a activa pictograma pentru controlarea manuală a BoomPilot
4. Apăsați pe săgeata REVENIRE  sau pe fila laterală CONFIGURARE  pentru a reveni la ecranul principal de Configurare.

Mod pornire BoomPilot

Mod pornire BoomPilot este utilizat pentru a stabili dacă comanda BoomPilot este pornită automat prin viteză sau manual, prin pictograma BoomPilot.



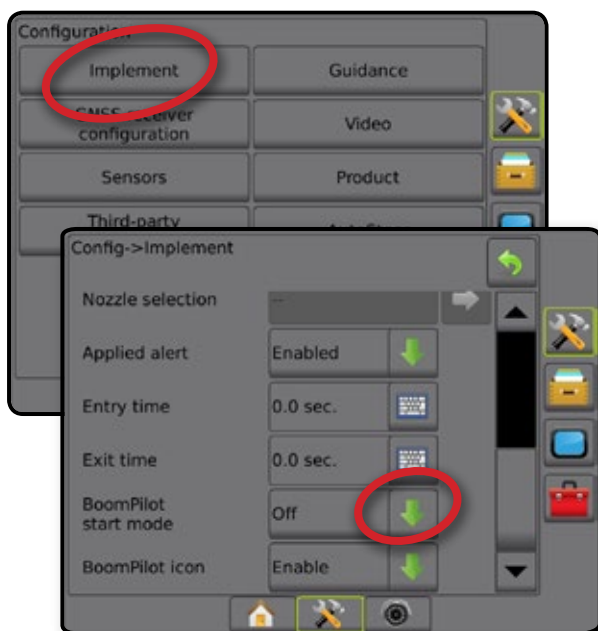
1. Apăsați pe fila laterală CONFIGURARE .
2. Apăsați **Unealtă**.
3. Apăsați săgeata JOS  pentru a selecta Oprit sau Automat.
 - ◀ Oprit – BoomPilot va fi controlată de pictograma BoomPilot de la opțiunile de Navigare și Ghidare de pe ecranele de ghidare
 - ◀ Automat – BoomPilot va fi controlată prin viteză

Figura 6-36: Mod pornire BoomPilot



Pictogramă BoomPilot

Pictograma BoomPilot este utilizată pentru a activa o pictogramă de la opțiunile de Navigare și Ghidare de pe ecranele de ghidare pentru controlarea manuală a BoomPilot



1. Apăsați pe fila laterală CONFIGURARE .
2. Apăsați **Unealtă**.
3. Apăsați săgeata JOS  pentru a selecta Activat sau Dezactivat.
 - ◀ Activat – pictograma BoomPilot va fi disponibilă la opțiunile de Navigare și Ghidare de pe ecranele de ghidare pentru a controla controlul automat al secțiunii
 - ◀ Dezactivat – pictograma BoomPilot nu va fi disponibilă la opțiunile de Navigare și Ghidare

Figura 6-37: Pictogramă BoomPilot

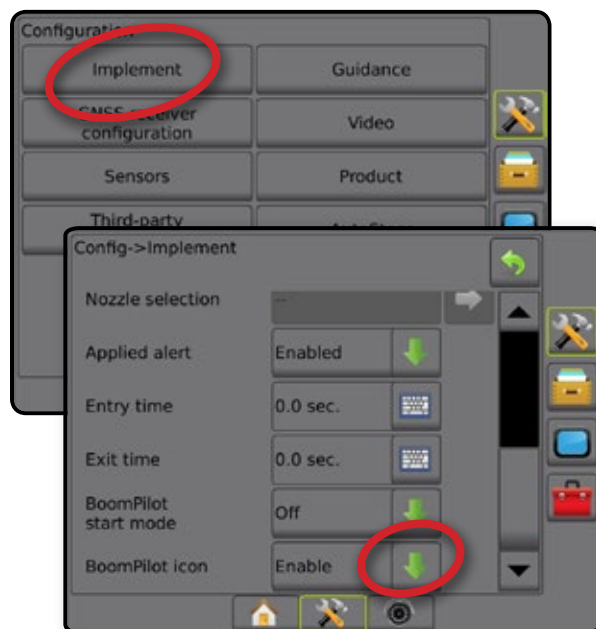















Figura 6-38: Pictograma BoomPilot pe Ecranul de ghidare

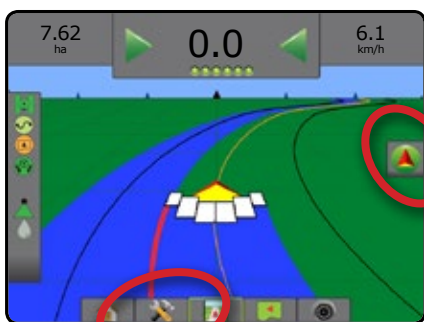


CAPITOLUL 7 – GHIDARE

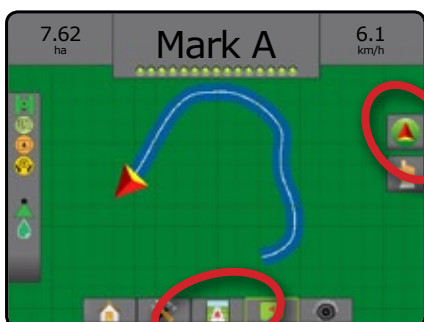
Matrix Pro GS permite efectuarea simultană a aplicării produsului și a ghidării vehiculului. După finalizarea configurării unității, poate începe ghidarea. Cinci moduri de ghidare permit operatorului să optimizeze lucrul pe teren: Dreaptă AB , AB curbat , Rotire în jurul pivotului , Ultimul coridor  și Rândul următor . O optimizare suplimentară se poate obține prin Aplicare delimitare , Anticipare curbată , Ghidare  pentru revenirea la punct și Ghidare RealView cu ghidare video . De asemenea, funcțiile de cartografiere Acoperire  și Aplicare  pot afișa și înregistra aplicările produsului, iar hărțile Prescriere  și Harta vitezei țintă  pot îndruma aplicarea produsului.

Trei ecrane de ghidare vă ajută să fiți informat.

Ghidarea vederii din vehicul creează o imagine generată de computer a poziției vehiculului afișată în zona de aplicare.





Ghidare vedere de pe teren creează o imagine generată de computer a poziției vehiculului și a zonei de aplicare dintr-o perspectivă aeriană.









Ghidarea Realview permite afișarea de imagini de intrare video în timp real în locul unei imagini generate de computer.



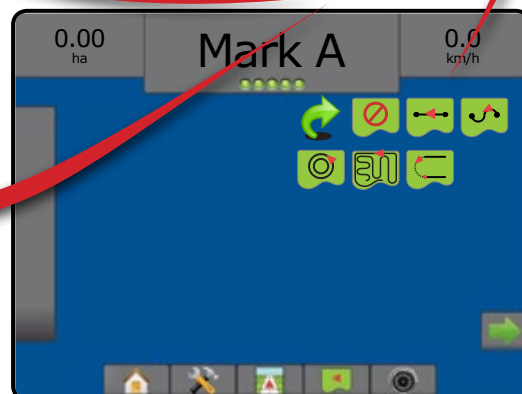
Pentru a alege un mod de ghidare:

1. Apăsați fila OPTIUNI NAVIGARE ȘI GHIDARE  pentru a afișa opțiunile de navigare.
2. Apăsați pictograma MOD DE GHIDARE .
3. Selectați dintre:

| | |
|---|---|
| ▶ Linie de ghidare dreaptă AB  | ▶ Linie de ghidare ultimul coridor*  |
| ▶ Linie de ghidare curbată AB  | ▶ Ghidare rândul următor*  |
| ▶ Linie de ghidare în cerc în jurul pivotului  | ▶ Fără ghidare  |













*Opțiunile de ghidare pot să nu fie disponibile în funcție de sistemul de direcție asistată/automată instalat.





Figura 7-1: Alegeți un mod de ghidare









Opțiuni ecran navigare















Opțiuni navigare și ghidare

| Mod de ghidare | |
|--|--|
|  | Mod de ghidare – acces la opțiunile modului de ghidare |
|  | Linie de ghidare dreaptă AB  – furnizează ghidare în linie dreaptă pe baza punctelor de referință A și B |
|  | Linie de ghidare curbată AB  – furnizează ghidare de-a lungul liniilor curbate având la bază linia inițială de referință AB |
|  | Linie de ghidare în cerc în jurul pivotului  – oferă ghidare în jurul unei locații centrale cu raza spre interior sau spre exterior pe baza unei linii inițiale de referință AB |
|  | Linie de ghidare ultimul coridor  – furnizează cu adevărat navigarea pentru ultimul coridor |
|  | Ghidare rândul următor  – indică poziția Rândului următor și furnizează ghidare la sfârșiturile rândurilor către următorul rând adiacent |
|  | Funcția Fără ghidare – oprește ghidarea |

| Delimitări | |
|---|--|
|  | Marcare delimitare – stabilește o zonă de aplicare și determină zonele fără aplicare. La crearea unei delimitări externe sau inițiale, linia de delimitare se va afla în exteriorul secțiunii din extremitatea externă. La crearea unei delimitări interne sau suplimentare, linia de delimitare se va afla în interiorul secțiunii din extremitatea internă. Colorat în gri = GNSS nu este disponibil. |
|  | Finalizare delimitare – finalizează procesul de delimitare. Delimitările pot fi finalizate de asemenea 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 marcarea a delimitării. Revine la delimitarea anterioară (atunci când este stabilită). |
|  | Ștergere delimitare – șterge toate delimitările stabilite din lucrarea curentă. |

| BoomPilot | |
|---|---|
|  | Comută Controlul automat al pulverizatorului (ASC) pe poziția pornit sau oprit. Colorat în gri = GNSS nu este disponibil. |

| Revenire la punct | |
|---|---|
|  | Marcare punct  – stabilește un punct la locația vehiculului. Colorat în gri = GNSS nu este disponibil. |
|  | Ghidare pentru revenirea la punct – furnizează distanța și ghidarea înapoi la punctul stabilit. |
|  | Ștergere punct – șterge punctul marcat. |
|  | Anulare ghidare – ascunde distanța și ghidarea înapoi la punctul marcat. |

| Linii de ghidare | |
|---|--|
|  | Marcați A  – marchează primul punct al liniei de ghidare. |
|  | Marcați B  – marchează punctul de sfârșit al liniei de ghidare. Colorat în gri = distanța minimă nu a fost parcursă. |
|  | Anulare marcaj A – anulează procesul specific marcajului A. Revine la linia de ghidare AB anterioară (atunci când este stabilită). |
|  | Marcare B rândul următor  – marchează punctul de sfârșit al rândului. |
|  | Unghi azimut  – stabilește o linie de ghidare dreaptă, măsurată în grade în sensul acelor de ceas, de la o linie de bază nord-sud. Nord = 0, Est = 90, Sud = 180, Vest = 270. |
|  | A+Deplasare fină – deplasează linia de ghidare existentă la poziția curentă a vehiculului. |
|  | Următoarea linie de ghidare dreaptă – arată următoarea linie de ghidare dreaptă AB sau unghi azimut 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 de rotire în jurul pivotului – arată următoarea linie de ghidare curbată AB salvată în lucrarea curentă. |
|  | Anticipare curbată – indică unde va duce direcția curentă vehiculul, utilizând un „indicator” drept ghidare. |



Opțiuni ecran

| Apropiere/depărtare | |
|---------------------|---|
| | Pictograme – a se utiliza la Matrix Pro 570GS |
| | Butoane – a se utiliza la Matrix Pro 840GS |
| | Vedere din vehicul – pictogramele sau butoanele ajustează vederea din vehicul sau perspectiva spre orizont de la vederea din vehicul în vedere aeriană. |
| | Vedere teren – pictogramele sau butoanele măresc/micșorează suprafața afișată pe ecran. |

| Panoramare | |
|------------|---|
| | Săgeți – mută suprafața afișată pe hartă în direcția corespunzătoare, fără a deplasa vehiculul. |
| | Vedere globală – extinde vederea pe ecran la cea mai mare suprafață disponibilă. |



Opțiuni de ghidare RealView

| | |
|--|---|
| | Selectare cameră video – selectați una din opt vederi la cameră dacă este anexat un Modul de selectare video (VSM). |
| | Împărțirea imaginii camerei – selectează unul dintre cele două seturi ale intrărilor a patru camere video (A/B/C/D sau E/F/G/H) pentru a împărți ecranul în patru transmisii video distincte. |
| | Configurare ghidare pentru video – accesați pentru a porni Ghidarea pentru video sau Unghiul de direcție și ajustați liniile de ghidare. |
| | Ghidare pentru video – plasează linii de ghidare tridimensionale asupra transmisiei video pentru asistență la navigare. |
| | Unghi de direcție – afișează direcția în care trebuie reglat volanul. |
| | Pictograme sus și jos – utilizate pentru a ajusta liniile de ghidare și linia orizontului pentru a se potrivi cu vederea camerei. |
| | Captură imagine cameră – salvează o fotografie a vederii curente de pe ecran, pe o unitate USB. |



Opțiuni de cartografiere

Disponibile numai când un control viteză terță parte este activ în sistem.

| | | |
|--|---|--|
| | Hartă acoperire – afișează suprafețele acoperite de unealtă, indiferent dacă a fost aplicat sau nu produs. | |
| | Harta de prescripții este o hartă preîncărcată care furnizează informații către controlerul vitezei pentru utilizarea la aplicarea produsului. | |
| | Harta aplicării arată cât produs a fost aplicat și unde, utilizând culori pentru a indica nivelul proporțional cu nivelurile maxime și minime preconfigurate sau configurate automat. | |
| | Harta vitezei țintă arată rata de aplicare pe care controlerul vitezei va încerca să o atingă (se poate monitoriza din fila inferioară Control viteză) | |
| | Vedere din vehicul – pictogramele ajustează vederea din vehicul sau perspectiva spre orizont de la vederea din vehicul în vedere aeriană. | |
| | Vedere teren – pictogramele măresc/micșorează suprafața afișată pe ecran. | |

BARA DE GHIDARE

Bara de ghidare vă ține la curent cu alegerea informațiilor selectabile, activitatea de navigare și starea secțiunii.

Activitatea de navigare și Starea rampei

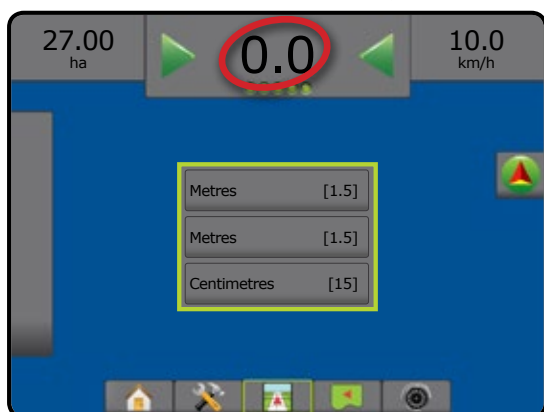
Stare GNSS – afișează „Fără GNSS” atunci când GNSS nu este disponibil sau „GNSS lent” atunci când GNSS recepționează date GGA la mai puțin de 5 Hz

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

Activitate curentă – afișează activități cum sunt marcarea unui punct A sau B, apropierea de finalul unui rând, indicația de a vira la momentul actual și distanța pentru revenirea la un punct marcat

Starea secțiunii – este afișat un punct pentru fiecare secțiune programată: un punct verde indică faptul că secțiunea este activă și un punct roșu indică faptul că secțiunea nu este activă

Figura 7-2: Activitate de navigare/Starea secțiunii



Eroare de deviere

Distanța din jurul liniei de ghidare care este percepută drept eroare zero poate fi ajustată utilizând Configurare-> Ghidare-> Sensibilitatea ghidării.

Pentru a modifica formatul în care este afișată distanța:

1. Apăsăți caseta Activitate de navigare pe bara de ghidare.
2. Selectați formatul de măsurare.

Informații selectabile

Viteza – afișează viteza curentă a cursei

Direcție – afișează cursul în sensul acelor de ceas pentru cursă, de la o linie de bază nord-sud. Nord = 0°, Est = 90°, Sud = 180°, Vest = 270°.

Suprafață acoperită totală – afișează suprafața totală acumulată acoperită cu produs, incluzând suprafețele cu acoperire dublă

Durată acoperire – arată timpul total pentru care este activă aplicarea în timpul lucrării curente

Timp – afișează ora curentă pe baza fusului orar selectat

Numărul brazdei – afișează numărul curent al brazdei cu referire la linia inițială de ghidare AB, cu fața la direcția de la A la B.

Numărul va fi pozitiv atunci când vehiculul se află la dreapta liniei de bază AB sau negativ atunci când vehiculul se află la stânga liniei de bază AB.

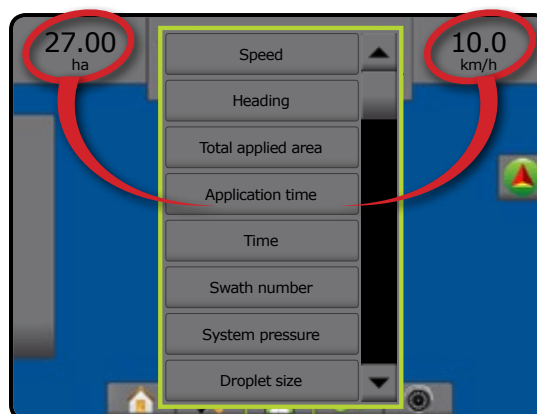
Presiune Sistem – afișează presiunea în sistem curentă (disponibilă numai când în sistem este prezent un Modul intrare/ieșire)

Dimensiunea picăturii – afișează dimensiunea picăturii pentru duza curentă (disponibilă numai când în sistem este prezent un Modul intrare/ieșire)

Rata de aplicare actuală - afișează rata de aplicare de la momentul respectiv (disponibilă numai când în sistem este instalat un controler viteză terță parte)

Viteză de acoperire țintă - afișează viteza de acoperire țintă (disponibilă numai când în sistem este instalat un controler viteză terță parte)

Figura 7-3: Informații selectabile

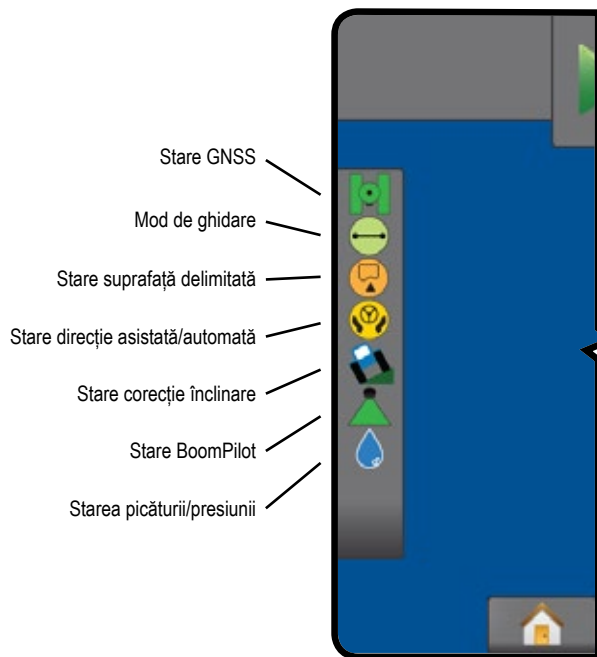


BARA DE STARE

Bara de stare furnizează informații despre starea GNSS, modul de ghidare, suprafața delimitării, cuplarea direcției asistate/automate, corecția înclinării, starea controlerului uneltei, starea picăturii/presiunii, starea debitului duzei și starea controlerului vitezei.

Când este apăsată o pictogramă, sunt afișate informațiile de stare asociate.

Figura 7-4: Bara de stare



Stare GNSS

- Verde = GPS, GLONASS sau SBAS (cu sau fără solicitarea DGPS)
- Galben = numai GPS
- Roșu = fără GNSS
- Portocaliu = Glide/ClearPath

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 = fără ghidare

Stare suprafață delimitată

- Exterior delimitare = cursă în afara suprafeței delimitate
 - Interior delimitare = cursă în interiorul suprafeței delimitate
- Absență pictogramă = nicio delimitare stabilită

Stare direcție asistată/automată

- Verde = cuplat, direcție activă
 - Galben = activat, au fost îndeplinite toate condițiile pentru a permite direcția asistată/automată
 - Roșu = dezactivat, nu au fost îndeplinite toate condițiile pentru a permite direcția asistată/automată
- Absență pictogramă = nu este instalat niciun sistem de direcție asistată/automată

Stare corecție înclinare

- Colorat = cuplat, aplică activ corecția înclinării
 - Roșu = dezactivat
- Absență pictogramă = niciun modul de înclinare a rotației nu este instalat în sistem sau înclinarea este asociată cu sistemul de direcție asistată/automată

Stare BoomPilot

- Verde = automat
 - Galben = Toate Pornite
 - Roșu = Oprit/Manual
- Absență pictogramă = o singură secțiune (nu există SmartCable sau SDM instalate în sistem)

Starea picăturii/presiunii

- Colorat = cuplat. Culoarea picăturii este asociată direct cu dimensiunea curentă a picăturii. Opțiunile de culoare includ:
 - Tăiat = dezactivat
- Absență pictogramă = nu este instalat niciun Kit Interfață Sensor de presiune, nu există niciun monitor sensor de presiune pe DCM

Ecrane stare/informații

Stare GNSS

Starea GNSS afișează informații cu privire la starea curentă a GNSS, incluzând vitezele datelor, numărul de sateliți în raza de conectare, starea HDOP și PRN, receptorul și versiunea, calitatea și codul de identificare (ID) al satelitelui și fusul orar UTM.

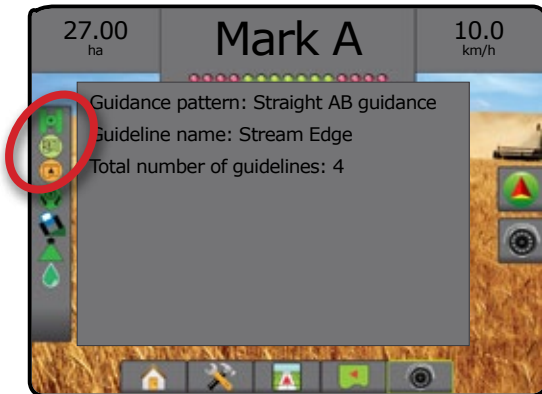
1. Apăsați pictograma STARE GNSS



Stare mod de ghidare

Starea modului de ghidare afișează informații cu privire la modul de ghidare, denumirea liniei de ghidare curente și câte linii de ghidare sunt salvate pe consolă.

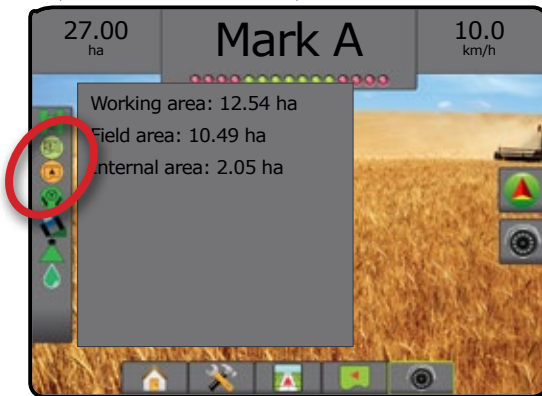
1. Apăsați pictograma MOD DE GHIDARE     .



Stare suprafață delimitată



Stare suprafață delimitată afișează informații privind suprafețele delimitărilor curente.

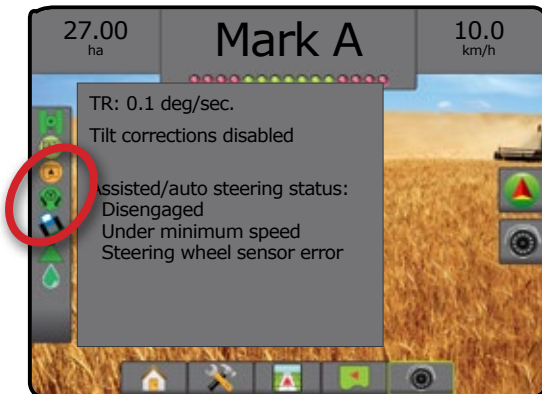
1. Apăsați pictograma SUPRAFAȚĂ DELIMITATĂ  .



Stare direcție asistată/automată

Starea direcției asistate/automate afișează informații privind starea curentă a sistemului de direcție asistată/automată, incluzând starea înclinării.

1. Apăsați pictograma STARE DIRECȚIE ASISTATĂ/AUTOMATĂ   .



Stare corecție înclinare

Starea corecției înclinării afișează informații privind starea curentă a sistemului de corecție a înclinării.

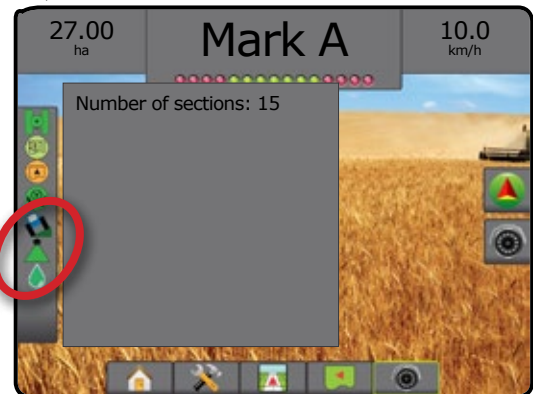
1. Apăsați pictograma STARE CORECȚIE ÎNCLINARE  .



Stare BoomPilot

Starea BoomPilot afișează informații privind starea curentă a sistemului BoomPilot.

1. Apăsați pictograma STARE BOOMPILOT   .



Starea picăturii/presiunii

Starea picăturii/presiunii afișează informații privind starea curentă a dimensiunii picăturii și a presiunii în sistem.

1. Apăsați pictograma STAREA PICĂTURII/PRESIUNII        .



ECRANE NAVIGARE

Ghidarea și navigarea pot fi accesate de pe ecranul Vedere din vehicul, ecranul Vedere teren sau ecranul RealView.



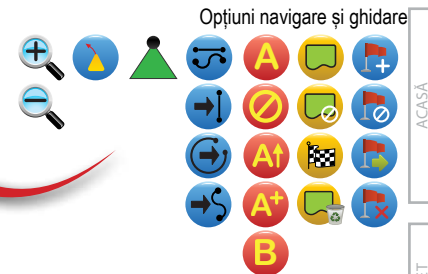
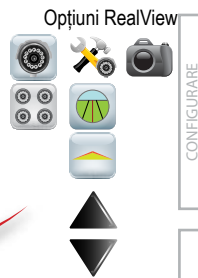
- Apăsați fila OPTIUNI NAVIGARE ȘI GHIDARE  pentru a afișa opțiunile de navigare.
- Apăsați fila OPTIUNI REALVIEW  pentru a afișa opțiunile de configurare și ghidare.

Figura 7-5: Opțiuni ecran de ghidare




Pe Matrix Pro 840GS nu sunt disponibile pictograme apropiere/depărtare sau pe ecranele de ghidare RealView



- Ecran de întâmpinare/lucrare (sau apăsați butonul Acasă)
- Configurare unitate
- Ghidarea vederii din vehicul
- Ghidare vedere de pe teren
- Ghidare Realview

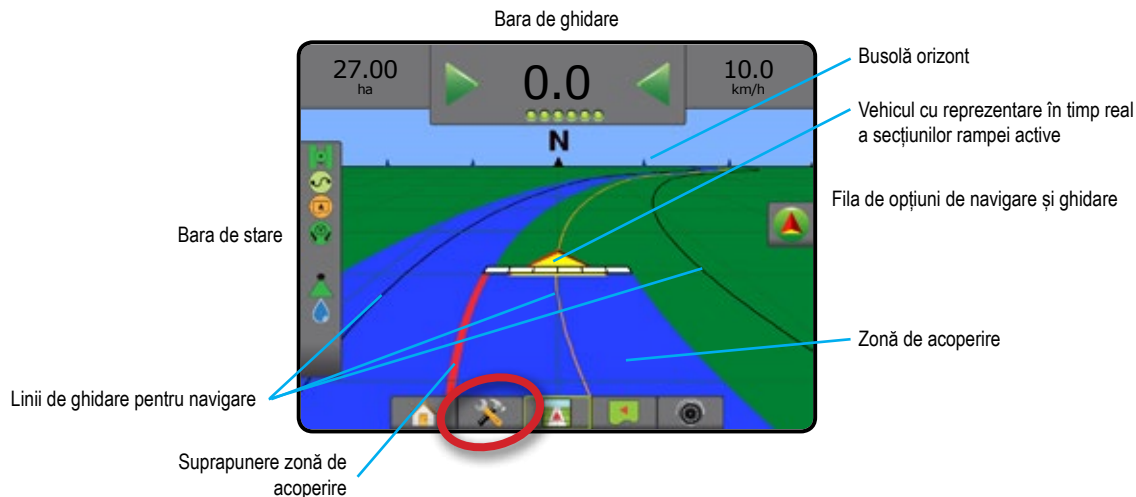
Vedere din vehicul

 Vedere din vehicul creează o imagine generată de computer a poziției vehiculului afișată în zona de aplicare. De pe acest ecran pot fi accesate toate opțiunile de configurare și navigare prin intermediul filelor Opțiuni de pe partea dreaptă a ecranului.

Pentru a accesa ecranul Vedere din vehicul:

1. Apăsați fila GHIDAREA VEDERII DIN VEHICUL .

Figura 7-6: Vedere din vehicul





Ghidare pe ecran

- Linii de ghidare
 - ◀ Portocaliu - linie de ghidare activă
 - ◀ Negru (multiplu) - linii de ghidare adiacente
 - ◀ Negru - linia de delimitare
- Puncte - marcaje pentru punctele stabilite
 - ◀ Punct roșu - revenire la punct
 - ◀ Punct albastru - marcați A
 - ◀ Punct verde - marcați B
- Busolă orizont – înaintarea generală poate fi afișată pe orizont (când se efectuează apropierea)
- Zonă de acoperire - ilustrează suprafața acoperită și suprapunerea:
 - ◀ Albastru - o aplicare
 - ◀ Roșu - două sau mai multe aplicări
- Secțiuni
 - ◀ Casete goale - secțiuni inactive
 - ◀ Casete albe - secțiuni active

Fila de opțiuni de navigare și ghidare



Asistență butoane consolă Matrix Pro 840GS

- Apropiere/depărtare și perspectivă și perspectivă – butoanele Sus/Jos   ajustează vederea din vehicul sau perspectiva spre orizont de la vederea din vehicul în vedere aeriană.

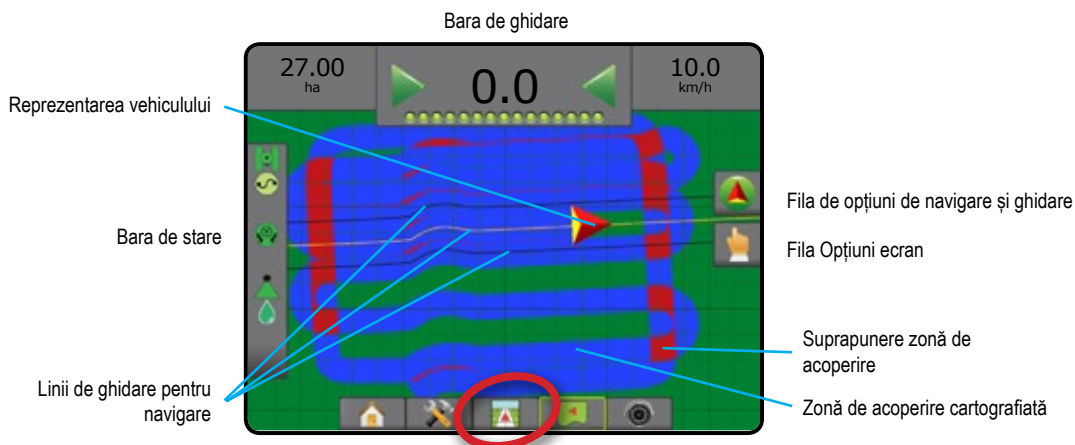
Vedere teren

Vedere teren creează o imagine generată de computer a poziției vehiculului și a zonei de aplicare din perspectivă aeriană. De pe acest ecran pot fi accesate toate opțiunile de configurare și navigare, precum și Modul panoramare, prin intermediul filelor Opțiuni de pe partea dreaptă a ecranului.

Pentru a accesa ecranul Vedere teren:

1. Apăsați fila GHIDARE VEDERE DE PE TEREN .



Figura 7-7: Vedere teren



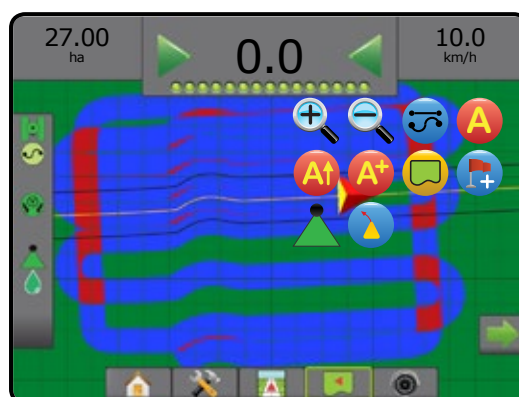
Ghidare pe ecran

- Linii de ghidare
 - ◀ Portocaliu - linie de ghidare activă
 - ◀ Negru (multiplu) - linii de ghidare adiacente
 - ◀ Negru - linia de delimitare
- Puncte - marcaje pentru punctele stabilite
 - ◀ Punct roșu - revenire la punct
 - ◀ Punct albastru - marcați A
 - ◀ Punct verde - marcați B
- Zonă de acoperire - ilustrează suprafața acoperită și suprapunerea
 - ◀ Albastru - o aplicare
 - ◀ Roșu - două sau mai multe aplicări

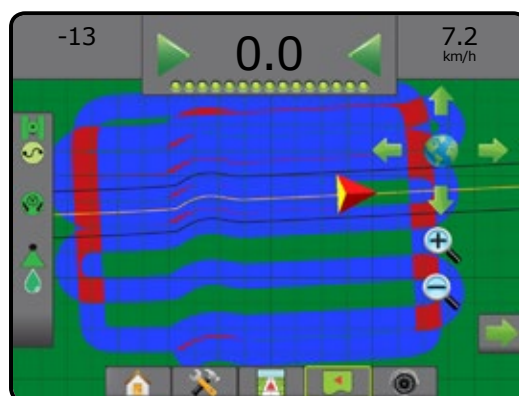
Asistență butoane consolă Matrix Pro 840GS

- Aproximare/depărtare – butoanele Sus/Jos   ajustează suprafața vizibilă a hărții.


Fila de opțiuni de navigare și ghidare



Fila Opțiuni ecran



Ghidare Realview

 Ghidarea Realview permite afișarea de imagini de intrare video în timp real în locul unei imagini generate de computer. De pe acest ecran pot fi accesate toate opțiunile de configurare și navigare prin intermediul filelor de pe partea dreaptă a ecranului. Pentru a ajusta vederea camerei [invers, cu partea de sus în jos], utilizați Configurare setare-> Configurare-> Video.

- ▶ O singură cameră – la consolă este atașată o singură cameră
- ▶ Modul selectare video – dacă în sistem este instalat un Modul selectare video (Video Selection Module, VSM), sunt disponibile două (2) opțiuni:
 - Vedere cu o singură cameră – poate fi selectată una din până la opt intrări cameră pentru a schimba vederea intrării video.
 - Împărțirea imaginii camerei – poate fi selectat unul dintre cele două seturi ale intrărilor a patru camere video (A/B/C/D sau E/F/G/H) pentru a împărți ecranul în patru transmisii video distincte.

Pentru a accesa ecranul RealView:

1. Apăsați fila GHIDARE REALVIEW .

Figura 7-8: Ghidare Realview



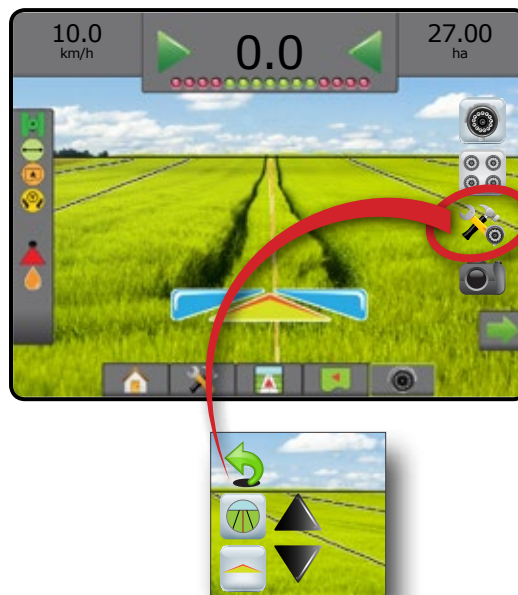
Ghidare pe ecran

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


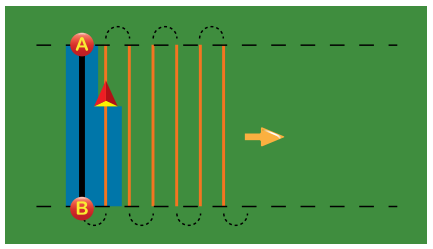

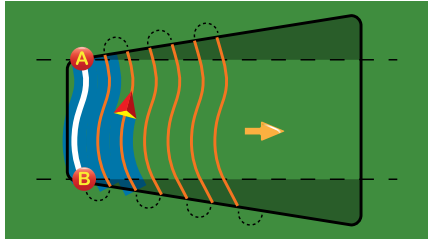

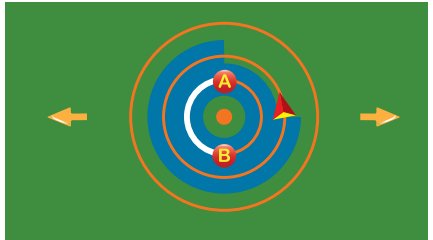

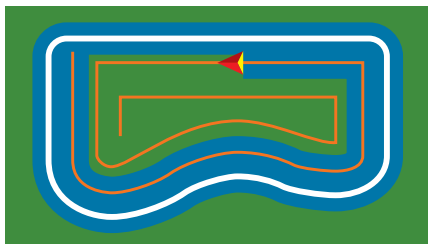

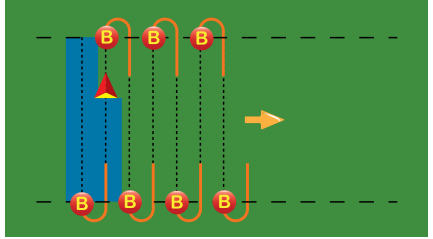

Fila de opțiuni de navigare și ghidare



Filă opțiuni RealView (cu VSM)




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 A și B originale sunt utilizate pentru a calcula toate celelalte linii de ghidare paralele.</p> <p><i>NOTĂ: Decalajul față de liniile de ghidare adiacente va fi calculat utilizând lățimea ghidării: consultați „Configurare” din capitolul Configurare sistem.</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 ghidarea curbată să nu depășească 30° în cadrul liniei de ghidare AB.</i></p> <p><i>Decalajul față de liniile de ghidare adiacente va fi calculat utilizând lățimea ghidării: consultați „Configurare” din capitolul Configurare sistem.</i></p> <p><i>INDICIU: În timpul lucrului pe o suprafață delimitată, tiparul de ghidare care depășește punctele AB stabilite va fi ghidare în linie dreaptă.</i></p> |  |
|  | <p>Linie de ghidare în cerc în jurul pivotului</p> <p>Linia de ghidare în cerc în jurul pivotului oferă ghidare în jurul unei locații centrale cu raza spre interior sau spre exterior pe baza unei linii inițiale de referință AB.</p> <p>Această linie de bază inițială este utilizată pentru a calcula toate celelalte linii de ghidare.</p> <p>Este utilizată pentru aplicarea produsului pe un teren 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: Decalajul față de liniile de ghidare adiacente va fi calculat utilizând lățimea ghidării: consultați „Configurare” din capitolul Configurare sistem.</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 linii de ghidare paralele pe baza acestei suprafețe.</p> <p><i>NOTĂ: Dacă se stabilește o delimitare, dar nu a avut loc nicio aplicare în timpul procesului de delimitare, ghidarea nu va fi inițiată.</i></p> |  |
|  | <p>Ghidare Rândul următor</p> <p>Ghidare 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: Decalajul față de rândul următor va fi calculat utilizând lățimea ghidării: consultați „Configurare” din capitolul Configurare sistem.</i></p> <p><i>Ghidare rândul următor nu acceptă omiterea 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 de la consolă. Pentru a șterge datele stabilite/salvate de la consolă, consultați „Managementul datelor” din capitolul Configurare sistem.</i></p> | |

*Opțiunile de ghidare pot să nu fie disponibile în funcție de sistemul de direcție asistată/automată instalat.


LINII DE GHIDARE

Linie de ghidare AB, linii de ghidare azimut, linii de ghidare pentru următoarea trecere și linii de ghidare pentru rândul următor sunt disponibile fiecare, în funcție de modul de ghidare curent. Pentru fiecare lucrare pot fi stocate în consolă până la 25 de linii de ghidare stabilite. Comutarea de la un mod de ghidare la altul va modifica liniile de ghidare curente disponibile.



În fiecare mod de ghidare pot fi create linii de ghidare multiple. Dacă în modul de ghidare unică este salvată mai mult de o linie de ghidare, devine disponibilă caracteristica Următoarea linie de ghidare. Apăsând opțiunea Următoarea linie de ghidare  vehiculul va fi direcționat către următoarea linie de ghidare salvată la consolă.

Un utilizator poate duplica sau edita lucrările pentru reutilizarea delimitărilor și liniile de ghidare pentru diferite aplicări pe același teren, utilizând Fieldware Link sau opțiunea Date -> Datele lucrării -> Administrare).

Ghidare anticipată curbată

 Ghidare anticipare curbată indică unde va duce direcția curentă vehiculul, utilizând un „indicator” drept ghidare. Opțiunea Anticipare curbată este disponibilă în toate modulele de ghidare.

Pentru a activa Ghidare anticipată curbată:



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

Indicatorul va fi vizibil pe ecranul de navigare.

Figura 7-9: Anticipare curbată








Pentru a elimina Ghidarea anticipată curbată:

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

Marcarea punctelor A și B


A B Pentru a stabili o linie de ghidare AB:

1. Mergeți până la locația dorită pentru Punctul A .
2. Apăsați fila OPTIUNI NAVIGARE ȘI 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 pentru Punctul 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 este disponibilă pentru selectare (colorată în gri) până la parcurgerea distanței minime (3,0 metri în mod de ghidare în linie dreaptă sau curbată, 50,0 metri în linie de ghidare în cerc în jurul pivotului).

NOTĂ: Nu este necesar să conduceți de-a lungul întregii circumferințe în cerc în jurul pivotului pentru a iniția Linia de ghidare în cerc în jurul pivotului.


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

Figura 7-10: Marcați Punctul A



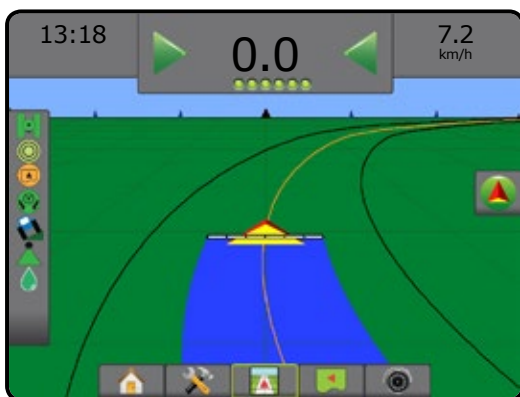
Figura 7-11: Marcați Punctul B



Figura 7-12: Salvare linie de ghidare



Figura 7-13: Urmăriți ghidarea



Caracteristica A+Deplasare fină

A+ Caracteristica A+Deplasare fină permite comutarea liniei de ghidare curente către locația curentă a vehiculului.

Pentru a ajusta linia de ghidare:


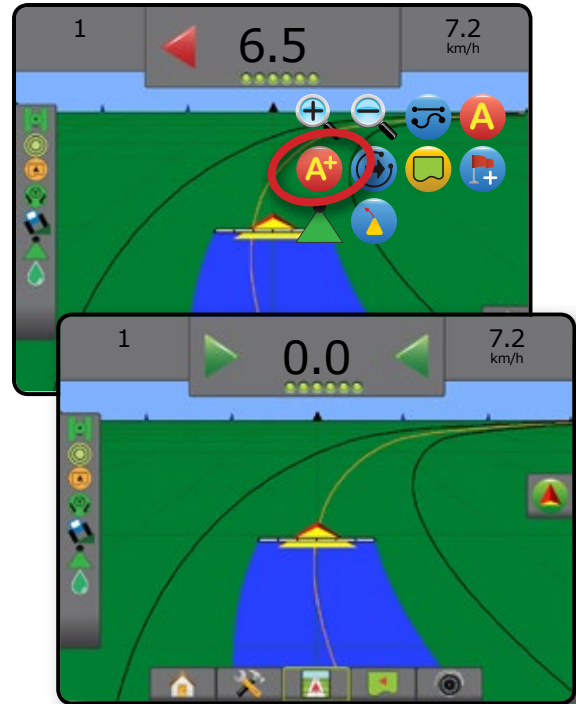
1. Apăsați fila OPTIUNI NAVIGARE ȘI GHIDARE  pentru a afișa opțiunile de navigare.
2. Apăsați pictograma A+Deplasare fină **A+**.

Figura 7-14: A+Deplasare fină







Caracteristica Următoarea linie de ghidare



Dacă este salvată mai mult de o linie de ghidare, devine disponibilă caracteristica

Următoarea linie de ghidare. Apăsând opțiunea Următoarea linie de ghidare vehiculul va fi direcționat către următoarea linie de ghidare salvată la consolă.

Pentru a comuta la alte linii de ghidare disponibile:

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




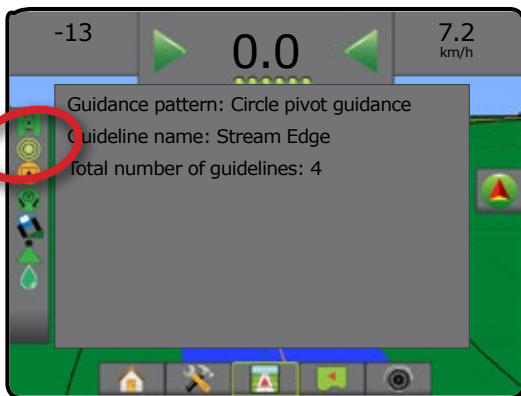
Comutați între toate liniile de ghidare apăsând pictograma **URMĂTOAREA LINIE DE GHIDARE**    din nou.

Figura 7-15: Următoarea linie de ghidare



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

Figura 7-16: Vedeti 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 linii de ghidare paralele pe baza acestei suprafețe.

NOTĂ: Linii de ghidare ultimul coridor pot să nu fie disponibile în funcție de sistemul de direcție asistată/automată instalat.

Pentru a activa liniile de ghidare Ultimul coridor:

1. Deplasați-vă la o locație dorită pentru a acoperi primul coridor.
2. Deplasați-vă apoi la suprafața acoperită.
3. Consola va începe să furnizeze informații de navigare.

NOTĂ: Dacă se stabilește o delimitare, dar nu a avut loc nicio aplicare în timpul procesului de delimitare, ghidarea nu va fi inițiată.

Figura 7-17: Acoperiți primul coridor

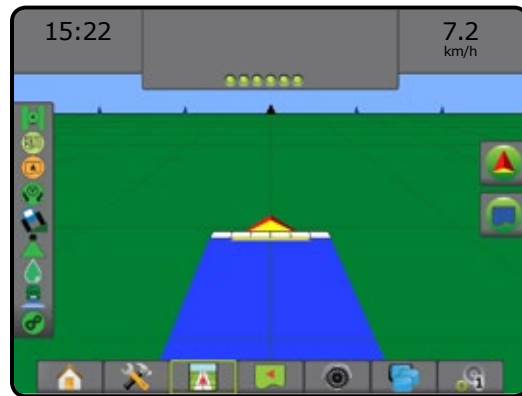



Figura 7-18: Urmăți ghidarea






Linii de ghidare pentru rândul următor

 Ghidarea rândul următor indică poziția rândului următor pe baza lățimii programate a ghidării și furnizează ghidare la sfârșiturile rândurilor marcate de utilizator către următorul rând adiacent. Când operatorul marchează sfârșitul rândului, o linie dreaptă AB este stabilită pe rândul curent și este furnizată ghidare către Rândul următor. Când vehiculul este pe Rândul următor, ghidarea este oprită.

NOTĂ: Decalajul față de rândul următor va fi calculat utilizând lățimea ghidării: consultați „Configurare” din capitolul Configurare sistem.

NOTĂ: Ghidare rândul următor poate să nu fie disponibilă în funcție de sistemul de direcție asistată/automată instalat.

Pentru a activa Linie de ghidare pentru rândul următor:


1. Apăsați fila OPTIUNI NAVIGARE ȘI GHIDARE  pentru a afișa opțiunile de navigare.
2. La sfârșitul unui rând (când se conduce în linie dreaptă) apăsați pictograma MARCAJ B .
 - ◀ Sfârșitul rândului va fi marcat cu un punct verde .
3. Îndreptați-vă spre următorul rând.
4. Pe baza direcției respective de virare, se va furniza ghidare pentru următorul rând adiacent.
 - ◀ Atunci când vehiculul este pe rând, ghidarea este eliminată.
5. Repetați la sfârșitul rândului următor.

NOTĂ: Caracteristica ghidare rândul următor nu acceptă omiterea rândurilor.

Figura 7-19: Marcarea sfârșit de rând





Unghi azimut

 Un azimut este definit drept un unghi orizontal măsurat în sensul acelor de ceasornic de la o linie de bază nordică. Când se utilizează un azimut, punctul în care își are originea azimutul este centrul unui cerc imaginar. Nord = 0°, Est = 90°, Sud = 180°, Vest = 270°.

Poate fi introdus un unghi azimut pentru a stabili locația exactă a vehiculului. Când este selectat modul linie de ghidare dreaptă AB, poate fi introdus unghiul azimut.

Pentru a stabili o linie de ghidare de unghi azimut:

1. Apăsați fila OPTIUNI NAVIGARE ȘI GHIDARE  pentru a afișa opțiunile de navigare.
2. Apăsați pictograma AZIMUT  pentru a introduce unghiul azimut.
3. Folosiți ecranul de introducere pentru a stabili unghiul azimut.
4. „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 azimut suplimentare, urmați aceiași pași ca pentru linia de ghidare inițială azimut.

Figura 7-20: Ghidarea Azimuth







DELIMITAREA APLICĂRII

Delimitările aplicării stabilesc zone în care produsul este și nu este aplicat în timpul utilizării ABSC sau BoomPilot. Delimitările pot fi stabilite în toate modurile de ghidare. La un anumit moment pot fi stocate o delimitare de exterior și până la cinci (5) delimitări de interior.



Utilizând opțiunea Date -> Datele lucrării -> Administrare sau cu Fieldware Link, un utilizator poate duplica sau edita lucrările pentru reutilizarea delimitărilor și liniile de ghidare pentru diferite aplicări pe același teren.

Pentru a stabili o delimitare a aplicării la exterior:

1. Deplasați-vă la o locație dorită la perimetrul zonei de aplicare.
2. Apăsați fila **OPȚIUNI NAVIGARE ȘI GHIDARE**  pentru a afișa opțiunile de navigare.
3. În timp ce vehiculul este în mișcare, apăsați pictograma **DELIMITARE** .
4. Deplasați-vă pe perimetrul zonei de aplicare.
5. Finalizați delimitarea:
 - ▶ Deplasați-vă în cadrul unei lățimi de brazdă de la punctul de pornire. Delimitarea se va închide automat (linia de ghidare albă va deveni neagră).
 - ▶ Apăsați pictograma **FINALIZARE DELIMITARE** . O linie dreaptă va completa delimitarea dintre locația dvs. curentă și punctul de pornire.
6. Apăsați:
 - ▶ Salvare – pentru a salva delimitarea
 - ▶ Ștergere – pentru a șterge delimitarea

NOTĂ: Pe delimitarea externă sau inițială, pictograma **FINALIZARE DELIMITARE**  nu este disponibilă pentru selectare (colorată în gri) până când distanța minimă nu este parcursă (de cinci ori lățimea brazdei).

În cazul în care cartografierea unei delimitări cu una sau mai multe secțiuni s-a blocat și s-a oprit, este necesară menținerea acestei configurații a secțiunii pentru durata parcurgerii delimitării. Orice modificări aduse numărului de secțiuni pornite și prin urmare lățimea utilajului după pornirea procesului de cartografiere a delimitării va duce la cartografierea aplicării pentru delimitarea respectivă la muchia externă a tuturor secțiunilor programate – nu neapărat cele pornite la orice moment în timpul parcurgerii delimitării.

La cartografierea unei delimitări cu anumite secțiuni oprite, este necesară comutarea BoomPilot pe modul manual  și **PORNIREA** întreprinderii generale și a comutatoarelor secțiunilor pentru toate secțiunile care vor fi utilizate în timpul parcurgerii delimitării. După finalizarea parcurgerii delimitării, secțiunile comutate pot fi **OPRITE**, întreprinderii generale rămâne **PORNIT**, BoomPilot poate fi trecut la modul automat  și poate fi utilizat apoi controlul automat al secțiunii.


NOTĂ: Dacă o delimitare este cartografiată cu unele secțiuni suprapuse după cum se descrie mai sus, poate fi necesară utilizarea pictogramei **A+Deplasare fină**  pe linia de ghidare peste poziția corectă pentru coridoarele ulterioare de pe teren.

Figura 7-21: Delimitare în progres



Figura 7-22: Finalizare delimitare – Linie dreaptă la punctul de pornire

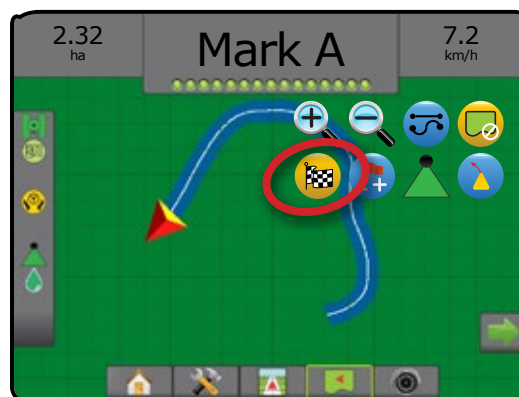



Figura 7-23: Finalizare delimitare – Cursă la punctul de pornire



Figura 7-24: Salvare delimitare



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

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

Figura 7-25: Adăugare delimitare interioară



La crearea unei delimitări externe sau inițiale, linia de delimitare se va afla în exteriorul secțiunii active din extremitatea externă. La crearea unei delimitări interne sau suplimentare, linia de delimitare se va afla în interiorul secțiunii active din extremitatea internă.

Dacă nu este activă nicio secțiune, delimitarea va fi marcată la capătul secțiunii din margine.


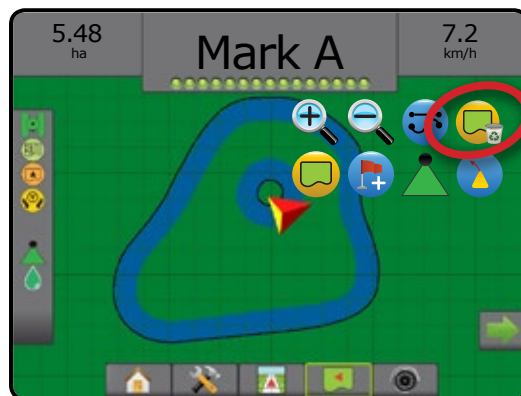
Utilizați pictograma ȘTERGERE DELIMITARE  pentru a șterge toate delimitările pe teren în lucrarea curentă.

Figura 7-26: Ștergere Delimitare





Corespunzător locației dvs. curente, pictograma ÎN INTERIORUL DELIMITĂRII  sau pictograma ÎN EXTERIORUL DELIMITĂRII  este afișată pe bara de stare odată ce s-a stabilit delimitarea.

Figura 7-27: Delimitare pe bara de stare



REVENIRE LA PUNCT

Revenirea la punct furnizează ghidare înapoi către un punct stabilit în Vedere din vehicul și Vedere teren. În Vedere din vehicul o săgeată direcționează vehiculul înapoi la punctul stabilit. În Vedere teren este afișat numai punctul.

Un punct de returnare este specific lucrării și va rămâne activ în cadrul activității în curs până la anulare.

NOTĂ: Ghidare pentru revenirea la punct poate să nu fie disponibilă în funcție de sistemul de direcție asistată/automată instalat.

Marcarea unui punct de returnare

Pentru a marca un punct de returnare:




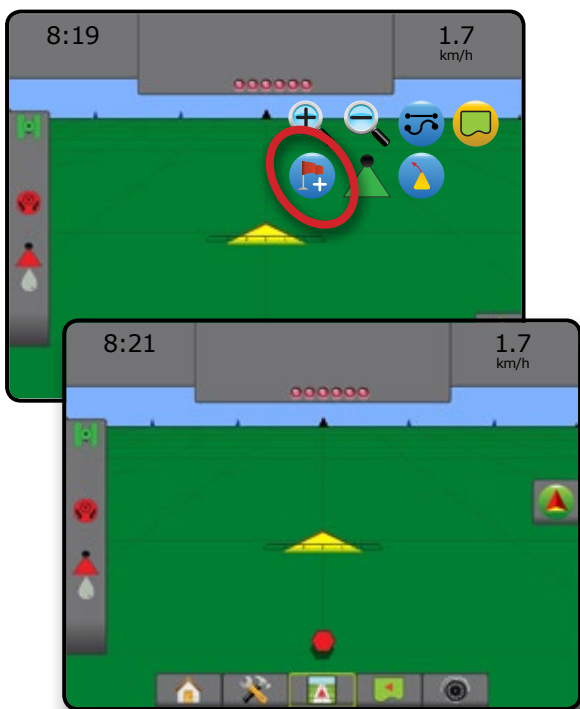


1. Mergeți până la locația dorită pentru Punctul de returnare .
2. Apăsați fila OPTIUNI NAVIGARE ȘI GHIDARE  pentru a afișa opțiunile de navigare.
3. Apăsați pictograma ADĂUGARE PUNCT .

Figura 7-28: Punct de returnare stabilit – Vedere din vehicul



Ștergere punct de returnare

Pentru a șterge punctul de returnare stabilit:

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



Pictograma Ștergere punct nu este disponibilă în timp ce ghidarea pentru revenire la punct este activă.

Figura 7-29: Ștergere punct




Ghidare la un punct de returnare

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

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

Consola va începe să furnizeze informații privind distanța pe Bara de ghidare, de la vehicul la punctul stabilit.

Utilizați pictograma ANULARE GHIDARE PENTRU REVENIREA LA PUNCT  pentru a ascunde distanța și ghidarea către punctul stabilit.

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

Figura 7-30: Ghidare pentru revenirea la punct – Vedere din vehicul



BOOMPILOT

În funcție de prezența unui sistem de comandă al secțiunii și, dacă este prezent, ce fel de comandă a secțiunii este utilizată, precum și ce opțiuni sunt activate, există opțiuni multiple pentru comanda secțiunii BoomPilot.


Această secțiune include opțiuni de configurare pentru aceste configurări:

- ▶ Absența modulului de comandă pentru secțiune
 - Numai consolă
 - Cu comutator opțional de pornire/oprire a activității
- ▶ Cu Modulul de comandă a secțiunii TeeJet și cutia de distribuție sau ISM
- ▶ Cu modulul de comandă a secțiunii TeeJet

Absența modulului de comandă pentru secțiune

Dacă nu este prezent un sistem de comandă a secțiunii, pictograma BoomPilot sau un comutator opțional de pornire/oprire a activității este utilizat pentru a porni sau opri modul o singură secțiune. Poate fi afișată numai o singură lățime a secțiunii, iar bara de stare nu va avea nicio pictogramă.



NOTĂ: Dacă sunt prezente un controler ISOBUS, SmartCable, Modul secțiune pilot (SDM) sau Modul funcție de comutare (SFM), vă rugăm să consultați secțiunile următoare pentru informații suplimentare.

NOTĂ: Pictograma BOOMPILOT este gri  atunci când GNSS nu este disponibil.

Numai consolă

Pictograma BoomPilot este utilizată pentru a porni sau opri secțiunea.

Pentru a stabili setările de configurare:

1. Apăsați fila din partea de jos CONFIGURARE SISTEM .
2. Apăsați pe fila laterală CONFIGURARE .
3. Apăsați **Unealtă**.
4. Configurați „pictograma BoomPilot” pe **Activare**.

NOTĂ: Configurarea modulului de pornire BoomPilot nu va avea nicio influență asupra funcționării acestei opțiuni.

Pentru a comuta aplicarea pe oprit sau pornit utilizând consola:




1. Apăsați fila OPȚIUNI NAVIGARE ȘI GHIDARE  pentru a afișa opțiunile de navigare.
2. Apăsați pictograma BOOMPILOT .
3. Apăsați pictograma BOOMPILOT  pentru a porni sau opri secțiunea.



Figura 7-31: Pictograma BoomPilot și Indicatorul barei de stare



Cu comutator opțional de pornire/oprire a activității

Comutatorul de pornire/oprire a lucrării este utilizat pentru a porni sau opri secțiunea.

Pentru a stabili setările de configurare:

1. Apăsați fila din partea de jos CONFIGURARE SISTEM .
2. Apăsați pe fila laterală CONFIGURARE .
3. Apăsați **Unealtă**.
4. Configurați „pictograma BoomPilot” pe **Dezactivare**.

NOTĂ: Configurarea modulului de pornire BoomPilot nu va avea nicio influență asupra funcționării acestei opțiuni.

Pe suprafețele unde este dorită aplicarea:


1. Comutați comutatorul de pornire/oprire a lucrării pe poziția „pornit”.

Pe suprafețele unde nu este dorită aplicarea:

1. Comutați comutatorul de pornire/oprire a lucrării pe poziția „oprit”.

Utilizarea consolei

Pentru a controla secțiunea utilizând pictograma BoomPilot atunci când există un comutator de pornire/oprire a lucrării în sistem:

1. Configurați „pictograma BoomPilot” pe **Activare**.
2. Comutatorul de pornire/oprire a lucrării trebuie să rămână pe poziția „Oprit”.
3. Apăsați pictograma BOOMPILOT  pentru a porni sau opri secțiunea.

Cu Modul de comandă a secțiunii TeeJet și cutia de distribuție sau ISM

Sunt prezente SmartCable, Modul secțiune pilot (SDM) sau Modul funcție de comutare (SFM) și cutia de distribuție sau Modul de stare unealtă (ISM).

NOTĂ: Pictograma BOOMPILOT este gri ▲ atunci când GNSS nu este disponibil. Pictograma barei de stare BoomPilot va fi pe oprit/manual ▲.

Pentru a porni sau opri automat aplicarea:

1. Comutatorul Rampă automat/manual trebuie să fie pe poziția „Auto”.

◀Automat – pictograma de pe bara de stare va fi verde ▲

2. Întrerupătorul general și comutatoarele secțiunii trebuie să fie în poziția „Pornit”.

NOTĂ: Aplicarea poate fi controlată manual când este configurat modul BoomPilot automat, utilizând comutatoarele de pe cutia de distribuție sau comutatoarele conectate la ISM.

Pentru a porni sau opri manual aplicarea:

1. Comutatorul Rampă automat/manual trebuie să fie pe poziția „Manual”.

◀Manual – pictograma de pe bara de stare va fi roșie ▲

2. Utilizați comutatoarele de pe cutia de distribuție sau comutatoarele conectate la ISM.

Cu modul de comandă a secțiunii TeeJet

Când sunt prezente SmartCable, Modul secțiune pilot (SDM) sau Modul funcție de comutare (SFM), BoomPilot este utilizat pentru a configura controlul automat al secțiunii pe oprit/manual ▲, automat ▲ sau aplicare la punct ▲.

NOTĂ: Pictograma BOOMPILOT este gri ▲ atunci când GNSS nu este disponibil. Pictograma barei de stare BoomPilot va fi pe oprit/manual ▲.

Pentru a porni sau opri automat aplicarea:

1. Apăsați fila OPȚIUNI NAVIGARE ȘI GHIDARE ▲ pentru a afișa opțiunile de navigare.

2. Apăsați și eliberați pictograma BOOMPILOT ▲.

◀Activare – pictograma de pe bara de stare va deveni verde ▲

◀Dezactivare – pictograma de pe bara de stare va deveni roșie ▲

Pentru a aplica o aplicare la punct:

1. Apăsați fila OPȚIUNI NAVIGARE ȘI GHIDARE ▲ pentru a afișa opțiunile de navigare.

2. Apăsați și țineți apăsată pictograma BOOMPILOT ▲ pe suprafața pe care urmează să se efectueze aplicarea.

◀Aplicare la punct– pictograma de pe bara de stare va deveni galbenă ▲

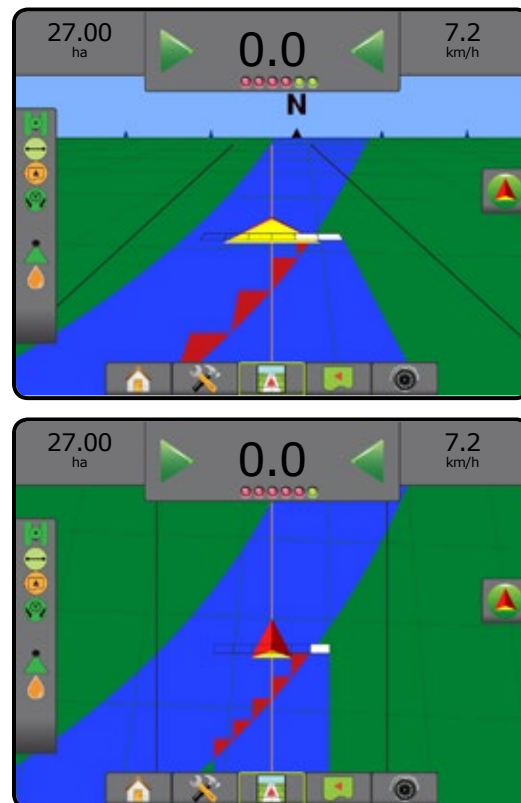
APROPIERE/DEPĂRTARE

Vedere din vehicul

Apropiere/depărtare și perspectivă sunt utilizate pentru a ajusta vederea din vehicul sau perspectiva spre orizont de la vederea din vehicul la vederea aeriană.

- Apropiere ▲ va ajusta vederea la vedere din vehicul, afișând o busolă la nivelul orizontului
- Depărtare ▼ va ajusta vederea la vedere aeriană

Figura 7-32: De la apropiere la depărtare



Vedere teren







Apropiere/depărtare este utilizată pentru a ajusta suprafața vizibilă a hărții.





- Apropiere ▲ va micșora suprafața vizibilă a hărții
- Depărtare ▼ va mări suprafața vizibilă a hărții

MOD PANORAMARE

În ghidare vedere de pe teren, modul panoramare permite poziționarea manuală a ecranului după cum se dorește. Va fi reținută poziția necentrată pe ecran până la apăsarea pictogramei vedere globală.

Pentru a intra în modul panoramare și a afișa panorama pe ecran:

1. Apăsați fila OPTIUNI ECRAN .
2. Apăsați:
 - ▶ **ȘI TRAGEȚI DE ECRAN** în direcția corespunzătoare pentru a muta vederea pe ecran.
 - ▶ **SĂGEȚI**     în direcția corespunzătoare pentru a muta vederea pe ecran (jos, stânga, dreapta, sus).
 - ▶ pictograma **VEDERE GLOBALĂ**  pentru a centra vehiculul pe ecran și a extinde vederea pe ecran la cea mai mare suprafață disponibilă.

NOTĂ: Apăsați și țineți apăsați **SĂGEȚILE**     pentru a ajusta rapid setările.

Pentru a închide opțiunile Mod panoramare:


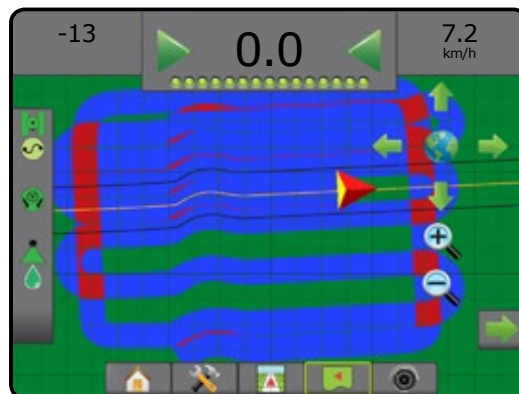
1. Apăsați fila ÎNCHIDERE OPTIUNI .

Figura 7-33: Mod panoramare










CARTOGRAFIEREA APLICĂRII

Cartografierea aplicării produsului pe bază de GNSS este disponibilă în Vedere din vehicul sau Vedere teren, în orice mod de ghidare, atunci când Control viteză t. parte este deblocat și în sistem este prezent un controler al vitezei. Cartografierea poate înregistra suprafețe acoperite de Unealtă (Acoperire) sau cât produs a fost aplicat și unde (Aplicare) și poate direcționa aplicarea produsului cu viteză unică sau viteză variabilă (Viteză țintă preconfigurată și respectiv Prescripție).

NOTĂ: Înainte de a utiliza cartografiere, configurați sau verificați opțiunile de cartografiere pentru produs la Configurare-> Produs. Consultați secțiunea „Produs” din capitolul destinat configurării sistemului.

NOTĂ: Pentru mai multe informații, consultați capitolul Controlul vitezei din acest manual.

Pentru a accesa cartografierea aplicării:

1. Apăsați fila de la bază GHIDAREA VEDERII DIN VEhicUL  sau fila de la bază GHIDAREA VEDERII DE PE TEREN .
2. Apăsați fila OPTIUNI CARTOGRAFIERE  pentru a afișa opțiunile de cartografiere.
3. Selectați una sau mai multe:
 - ▶ Hartă acoperire  – afișează suprafețele acoperite de unealtă, indiferent dacă a fost aplicat sau nu produs
 - ▶ Hartă de prescripții  – hartă preîncărcată care furnizează informații către controlerul vitezei pentru utilizarea la aplicarea produsului
 - ▶ Harta aplicării  – arată cât produs a fost aplicat și unde, utilizând culori pentru a indica nivelul proporțional cu nivelurile maxime și minime preconfigurate sau configurate automat
 - ▶ Harta vitezei țintă  – afișează rata de aplicare pe care controlerul vitezei a încercat să o atingă la fiecare locație

NOTĂ: Nu pot fi selectate simultan harta aplicării și harta vitezei țintă.

Figura 7-34: Hartă acoperire

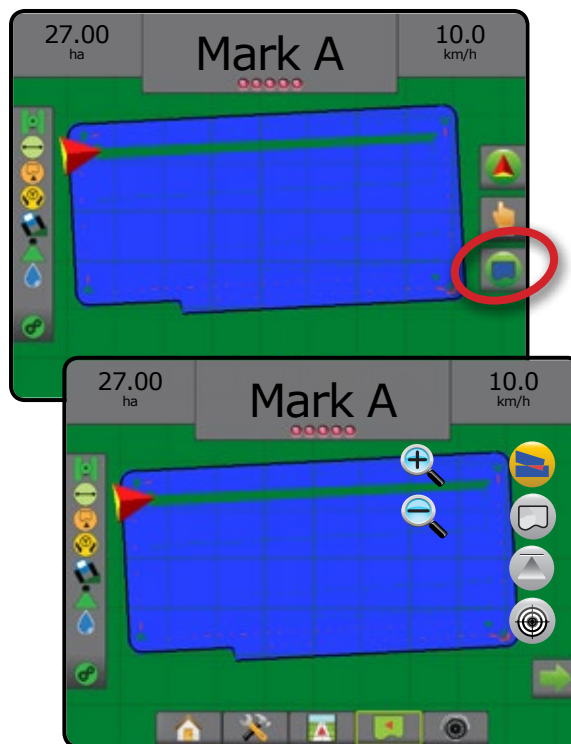


Figura 7-35: Hartă de prescripții

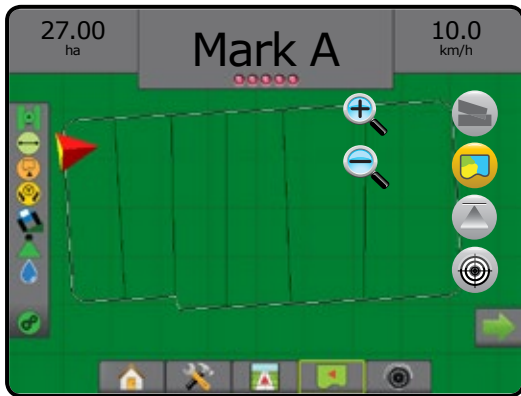


Figura 7-36: Harta aplicării



Figura 7-37: Hartă vitezei țintă



OPȚIUNI SPECIFICE REALVIEW

Ghidarea Realview permite afișarea de imagini de intrare video în timp real în locul unei imagini generate de computer. Opțiunile de configurare RealView accesează instrumente de ghidare suplimentare, incluzând ghidarea pentru video și un indicator al unghiului de direcție.

- ▶ O singură cameră – la consolă este atașată o singură cameră
- ▶ Modul selectare video – dacă în sistem este instalat un Modul selectare video (Video Selection Module, VSM), sunt disponibile două (2) opțiuni:
 - Vedere cu o singură cameră – poate fi selectată una din până la opt intrări cameră pentru a schimba vederea intrării video.
 - Împărțirea imaginii camerei – poate fi selectat unul dintre cele două seturi ale intrărilor a patru camere video (A/B/C/D sau E/F/G/H) pentru a împărți ecranul în patru transmisii video distincte.

Pentru a ajusta vederea camerei [invers, cu partea de sus în jos], utilizați Configurare setare-> Configurare-> Video.

Pentru a accesa opțiunile RealView:







1. Apăsați fila de la bază GHIDARE REALVIEW .
2. Apăsați fila OPȚIUNI REALVIEW  pentru a afișa opțiunile RealView.
3. Selectați dintre:
 - ▶ Vizualizare o singură cameră  [numai VSM] – poate fi selectată una (1) din până la opt (8) intrări cameră pentru a schimba vederea intrării video
 - ▶ Împărțirea imaginii camerei  [numai VSM] – poate fi selectat unul (1) dintre cele două (2) seturi ale intrărilor a patru (4) camere video (A/B/C/D sau E/F/G/H) pentru a împărți ecranul în patru transmisii video distincte
 - ▶ Opțiunile de ghidare RealView  – accesează instrumente de ghidare suplimentare, incluzând ghidarea pentru video și un indicator al unghiului de direcție
 - ▶ Captură imagine cameră RealView  – salvează o fotografie a vederii curente de pe ecran pe o unitate USB

Figura 7-38: Ghidare Realview



Opțiuni de ghidare RealView

Opțiunile de configurare RealView accesează instrumente de ghidare suplimentare, incluzând ghidarea pentru video și un indicator al unghiului de direcție.






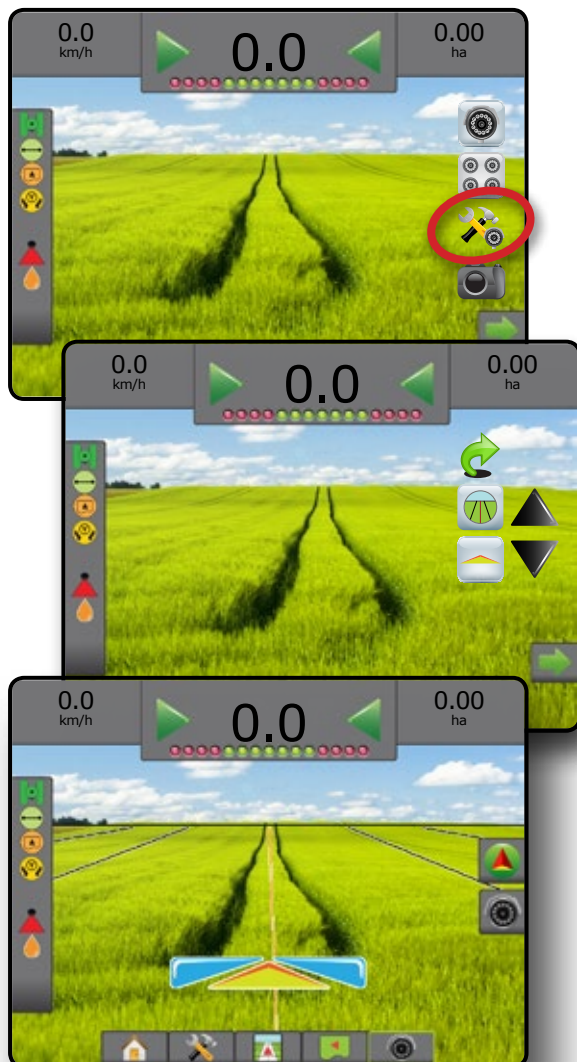
1. Apăsați fila OPTIUNI REALVIEW  pentru a afișa opțiunile RealView.
2. Apăsați pictograma OPTIUNI GHIDARE REALVIEW .
3. Selectați dintre:
 - ▶ Ghidare pentru video  – plasează linii de ghidare tridimensionale asupra transmisie video pentru asistență la navigare.
 - ▶ Indicator unghi de direcție  – afișează direcția în care trebuie reglat volanul
 - ▶ Ajustarea liniei orizontului  ▲ ▼ – ajustează linia orizontului pe ecran, în sus sau în jos

Figura 7-39: Opțiuni configurare RealView



Instantaneu cameră

Instantaneu cameră RealView salvează o fotografie a vederii curente de pe ecran, pe o unitate USB.





1. Introduceți unitatea USB.
2. Apăsați fila OPTIUNI REALVIEW  pentru a afișa opțiunile RealView.
3. Apăsați pictograma INSTANTANEU CAMERĂ .

Figura 7-40: Vezi videoclipul pe ecran complet al camerei RealView



Opțiuni cameră VSM

  Dacă în sistem este instalat un Modul selectare video (VSM), sunt disponibile două (2) opțiuni:




1. Apăsați fila OPTIUNI REALVIEW  pentru a afișa opțiunile RealView.
2. Selectați dintre:
 - ▶ Vizualizare o singură cameră  – poate fi selectată una (1) din până la opt (8) intrări cameră pentru a schimba vederea intrării video
 - ▶ Împărțirea imaginii camerei  – poate fi selectat unul (1) dintre cele două (2) seturi ale intrărilor a patru (4) camere video (A/B/C/D sau E/F/G/H) pentru a împărți ecranul în patru transmisii video distincte

Figura 7-41: Selectare o singură cameră cu VSM

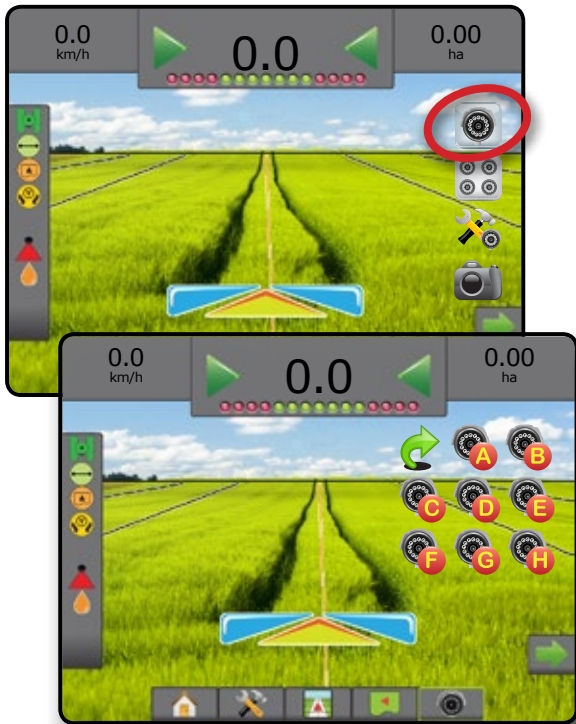


Figura 7-42: Selectare imagine împărțită cu VSM



INTRODUCERE

ACASA

ECRAN COMPLET

CONFIGURARE

GNSS

UNEALTA

GHIDARE

CONTROLER VITEZA

ANEXA

CAPITOLUL 8 – CONTROL VITEZĂ T. PARTE

Atunci când este prezent un sistem de Control viteză t. parte și Controlul vitezei a fost deblocat, informațiile privind aplicarea și cartografierea pot fi afișate pe ecranele de ghidare.

Pentru a adăuga la sistem un Control viteză t. parte:

1. Adăugați la sistem un controler al vitezei.
2. Alimentare la controlerul vitezei.
3. La consola Matrix Pro GS, deblocați Control viteză t. parte.
4. Reporniți Matrix Pro GS.
5. Pe consola Matrix Pro GS, configurați setările Control viteză t. parte – utilizat pentru a configura interfața hardware și comunicațiile.
6. Pe consola Matrix Pro GS, configurați setările produsului – utilizate pentru a configura denumirea produsului, volumul rezervorului/coșului, vitezele de acoperire țintă, treapta pentru ajustarea vitezelor țintă și limitele maxime/minime ale vitezei pentru cartografierea pe culori și culorile de afișare corespunzătoare

DEBLOCARE CONTROL VITEZĂ T. PARTE

Pentru deblocarea caracteristicilor avansate este utilizată Caracteristică deblocată.

NOTĂ: Codul de deblocare este unic pentru fiecare consolă. Contactați Serviciul clienți TeeJet Technologies. După deblocare, o caracteristică rămâne deblocată dacă consola nu este complet resetată.





1. Apăsăți fila laterală CONSOLĂ .
2. Apăsăți **Caracteristică deblocată**.
3. Apăsăți butonul caracteristicii blocate  pentru Control viteză t. parte.
4. Introduceți codul de deblocare.
5. Reporniți consola.

Figura 8-1: Caracteristică deblocată



Control viteză t. parte

Atunci când este prezent un controler viteză terță parte și controlerul vitezei a fost deblocat, se poate activa/dezactiva un control viteză terță parte.

1. Apăsați fila din partea de jos CONFIGURARE SISTEM .
2. Apăsați pe fila laterală CONFIGURARE .
3. Apăsați **Control viteză t. parte**.
4. Selectați dacă Control viteză t. parte este activat sau dezactivat.
5. Când este dezactivat, selectați din:
 - ▶ Interfață hardware – utilizată pentru a selecta o interfață pentru comunicare cu un controler viteză terță parte.
 - ▶ Protocol de comunicare – utilizată pentru a selecta un protocol pentru comunicarea cu un controler viteză terță parte.
 - ▶ Mod controler – dacă este selectat un protocol aplicabil, este utilizată pentru a selecta modul controler care corespunde configurației controlerului vitezei.
 - ▶ Rata de transfer serial – dacă se utilizează un dispozitiv cu interfață serială, este utilizată pentru a selecta rata corespunzătoare de transfer.

În orice moment, selectați:

- ▶ Starea controlerului vitezei – utilizată pentru a vizualiza starea unui controler viteză terță parte.

Figura 8-2: Control viteză t. parte



Produs

Când este prezent un sistem cu controler viteză terță parte și controlerul vitezei a fost deblocat, sunt disponibile opțiuni privind produsul pentru configurarea denumirilor canalelor de control al produsului și limitele maxime/minime ale vitezei, și culorile de afișare corespunzătoare pentru cartografiere.



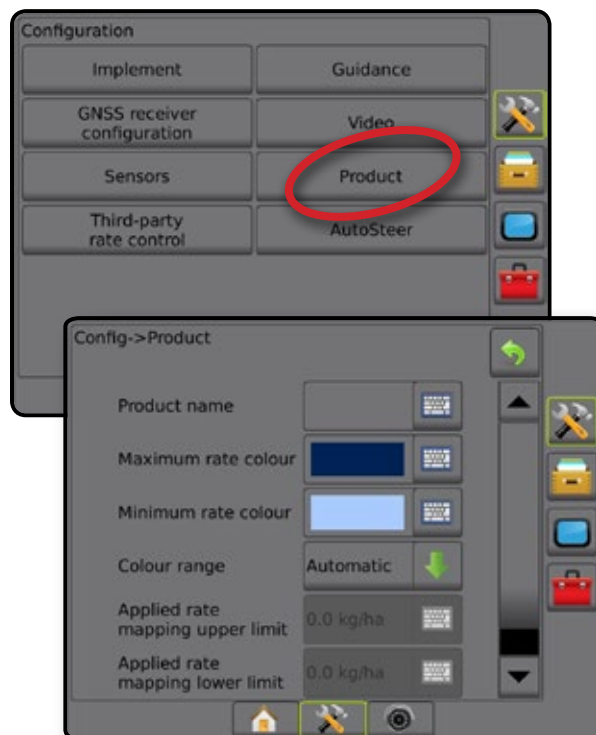
1. Apăsați fila din partea de jos CONFIGURARE SISTEM .
2. Apăsați pe fila laterală CONFIGURARE .
3. Apăsați **Produs**.
4. Selectați dintre:
 - ▶ Denumirea produsului – utilizată pentru a introduce denumirea produsului pentru canalul de control curent
 - ▶ Culoare viteză maximă/minimă – utilizată pentru a crea schema coloristică ce reprezintă cel mai bine modificările de viteză la o aplicare sau la o hartă a vitezei țintă
 - ▶ Paletă de culori – utilizată pentru a selecta modul automat sau manual pentru configurarea culorii la viteza minimă și maximă
 - ▶ Limita superioară hartă viteză aplicată [numai intervalul manual al culorilor] – utilizată pentru a configura viteza maximă pentru care se va utiliza Culoare viteză maximă (vitezele mai crescute vor utiliza Culoare viteză maximă selectată)
 - ▶ Limita inferioară hartă viteză aplicată [numai intervalul manual al culorilor] – utilizată pentru a configura viteza minimă pentru care se va utiliza Culoare viteză minimă (vitezele mai reduse vor utiliza Culoare viteză minimă selectată)

Figura 8-3: Opțiuni produs



OPȚIUNI ECRAN DE GHIDARE

Atunci când un controler viteză terță parte este integrat în sistem sunt disponibile opțiuni suplimentare pentru controlul vitezei și cartografiere, pe ecranele Vedere din vehicul și Ghidare vedere de pe teren.

Ghidare pe ecran

În plus față de opțiunile de ghidare standard, vor deveni disponibile cu Control viteză t. parte următoarele informații:

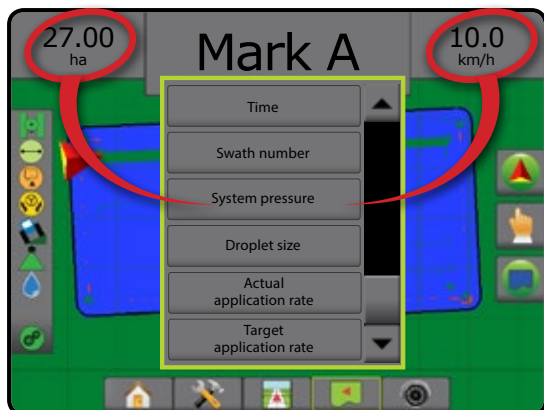
- Linii de ghidare
 - ◀ Negru/alb – linie de delimitare a zonei hărții cu prescripții
- Zonă de acoperire - ilustrează suprafața acoperită și suprapunerea:
 - ◀ Selectat de utilizator – suprafețele acoperite de pe harta aplicării și harta vitezei țintă arată bare colorate corespunzătoare paletei de culori selectate și selectării hărții.

Bara de ghidare

În plus față de opțiunile standard ale barei de ghidare, vor deveni disponibile cu Control viteză t. parte următoarele informații selectabile:

- ▶ Rata de aplicare efectivă – afișează rata de aplicare curentă
- ▶ Viteză de acoperire țintă – afișează viteza de acoperire țintă

Figura 8-4: Informații selectabile pentru Bara de ghidare



Bara de stare

În plus față de opțiunile standard ale barei de stare, pictograma starea controlerului vitezei pentru produs furnizează informații privind starea controlerului vitezei.

Când este apăsată o pictogramă, sunt afișate informațiile de stare asociate.

1. Apăsați pictograma STAREA CONTROLERULUI VITEZEI PENTRU PRODUS .

Figura 8-5: Starea controlerului vitezei pentru produs



Starea controlerului vitezei

- Verde = funcționare normală
 - Galben = avertisment de sistem (viteză/presiune incorectă etc.)
 - Roșu = eroare de sistem (viteză/presiune incorectă etc.)
- Nicio pictogramă = nu s-a instalat niciun control al vitezei





Cartografierea aplicării

Cartografierea aplicării produsului pe bază de GNSS este disponibilă în Vedere din vehicul sau Vedere teren, în orice mod de ghidare, atunci când în sistem este prezent un controler al vitezei. Cartografierea poate înregistra suprafețe acoperite de Unealtă (Acoperire) sau cât produs a fost aplicat și unde (Aplicare) și poate direcționa aplicarea produsului cu viteză unică sau viteză variabilă (Viteză țintă preconfigurată și respectiv Prescripție).

NOTĂ: Înainte de a utiliza cartografiere, configurați sau verificați opțiunile de cartografiere pentru produs la Configurare -> Produs.

Pentru a accesa cartografierea aplicării:

1. Apăsați fila de la bază GHIDAREA VEDERII DIN VEhicUL sau fila de la bază GHIDAREA VEDERII DE PE TEREN .
2. Apăsați fila OPȚIUNI CARTOGRAFIERE pentru a afișa opțiunile de cartografiere.
3. Selectați una sau mai multe:

- ▶ Hartă acoperire  – afișează suprafețele acoperite de uneltă, indiferent dacă a fost aplicat sau nu produs
- ▶ Hartă de prescripții  – hartă preîncărcată care furnizează informații către controlerul vitezei pentru utilizarea la aplicarea produsului
- ▶ Harta aplicării  – arată cât produs a fost aplicat și unde, utilizând culori pentru a indica nivelul proporțional cu nivelurile maxime și minime preconfigurate sau configurate automat
- ▶ Harta vitezei țintă  – afișează rata de aplicare pe care controlerul vitezei a încercat să o atingă la fiecare locație

NOTĂ: Nu pot fi selectate simultan harta aplicării și harta vitezei țintă.

Figura 8-6: Hartă acoperire




Duplicarea și transferarea hărților

Hărțile sunt stocate în datele lucrării. Utilizând Date -> Date lucrare -> Administrare, datele lucrării care conțin hărți pot fi duplicate sau transferate către Fieldware Link, astfel încât hărțile pot fi deschise, vizualizate, editate și tipărite, precum și transferate înapoi la consolă. Consultați „Datele lucrării” în capitolul Configurare sistem.

Utilizând Date -> Rapoarte, pot fi generate rapoarte în formate multiple, care conțin date și orice hărți ale lucrării.

Hartă acoperire

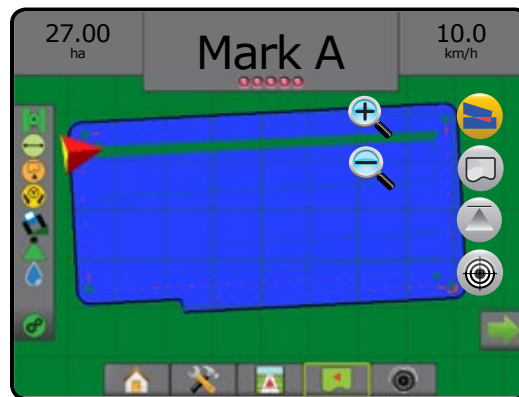
 Harta acoperirii arată suprafețele acoperite de uneltă. DCM nu necesită aplicarea unui produs. ISOBUS necesită aplicarea unui produs.

Cartografiere pe ecran


- Zonă de acoperire - ilustrează suprafața acoperită și suprapunerea:

- ◀Albastru - o aplicare
- ◀Roșu - două sau mai multe aplicări

Figura 8-7: Hartă acoperire



Hartă de prescripții

 Harta de prescripții este o hartă preîncărcată care furnizează informații către controlerul vitezei pentru utilizarea la aplicarea produsului. Hărțile de prescripții conțin informații de geo-referință privind viteza produsului. Matrix Pro GS poate importa datele lucrării care conțin hărți de prescripții pentru utilizare cu aplicarea cu viteză variabilă (VRA), utilizând controlere de viteză compatibile.

Cartografiere pe ecran

- Liniile zonei:
 - ◀Negru la apropierea de zona de aplicare.
 - ◀Alb când este în interiorul zonei de aplicare.
 - ◀Alte zone care au aceeași viteză vor fi indicate tot cu culoarea albă.
- Zona de acoperire - ilustrează diferitele zone ale vitezei de prescripție:
 - ◀Selectat de utilizator - culorile zonei sunt selectate atunci când se stabilește harta de prescripții.


Cu Fieldware Link (v5.01 sau o versiune ulterioară), utilizatorii pot importa lucrări VRA create în Fieldware Link, și pot exporta datele lucrării de la consolă, pot edita hărțile incluse pentru a crea hărți cu viteză țintă sau hărți de prescripții și le pot exporta în consolă pentru utilizarea în cadrul lucrării.

NOTĂ: Modul lucrare avansat este necesar pentru aplicări cu viteză variabilă. Consultați Opțiuni (Mod lucrare) în capitolul Configurare sistem.

Figura 8-8: Hartă de prescripții



Harta aplicării

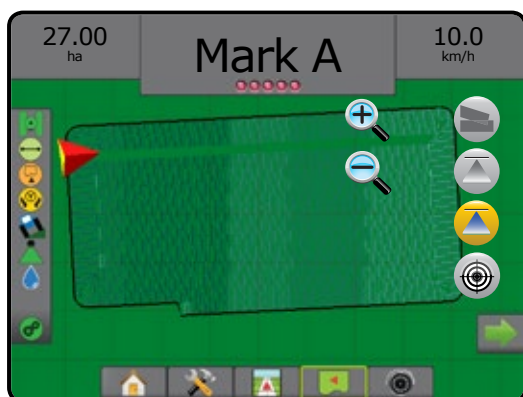
 Harta aplicării arată cât produs a fost aplicat și unde, utilizând culori pentru a indica nivelul proporțional cu nivelurile maxime și minime preconfigurate sau configurate automat.

NOTĂ: Nu pot fi selectate simultan harta aplicării și harta vitezei țintă.

Cartografiere pe ecran

- Zonă de acoperire - ilustrează zona de acoperire:
 - ◀ Selectat de utilizator – suprafețele acoperite de pe harta aplicării și harta vitezei țintă arată bare colorate corespunzătoare paletei de culori selectate și selectării hărții.

Figura 8-9: Harta aplicării



Selectarea paletei de culori

Opțiunile pentru produs configurează limite maxime/minime ale vitezei și culori de afișare corespunzătoare, pentru cartografiere.


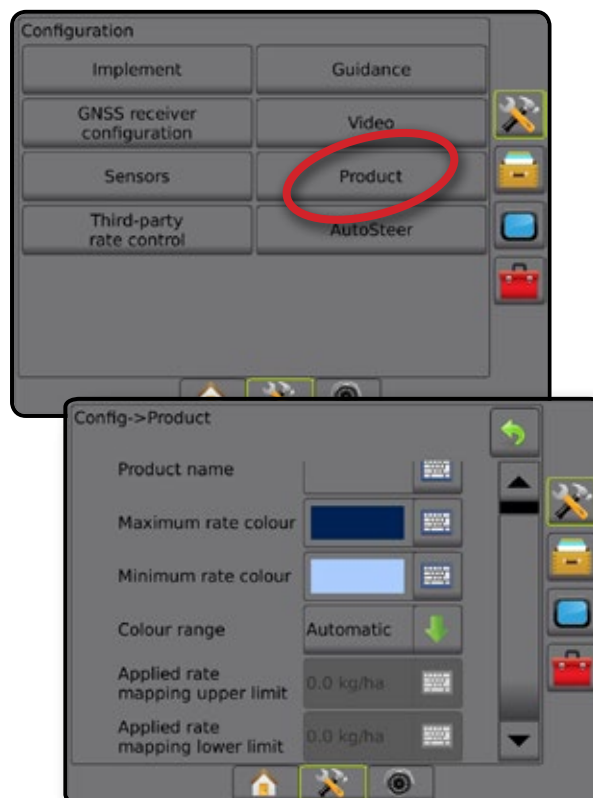

1. Apăsați pe fila laterală CONFIGURARE .
2. Apăsați **Produs**.
3. Selectați:
 - ▶ Paleta de culori – mod utilizat pentru a configura Culoare viteză maximă și Culoare viteză minimă.
 - ◀ Automat – maximul și minimul vor fi stabilite prin valorile efective ale vitezei aplicate sau valorile vitezei țintă
 - ◀ Manual – limitele maxime și minime vor fi configurate la cele stabilite pentru opțiunile Limita superioară hartă viteză aplicată și Limită inferioară hartă viteză aplicată
 - ▶ Culoare viteză maximă – utilizată pentru a configura culoarea pentru viteza maximă. În modul intervalul manual al culorilor, această culoare va fi utilizată pentru toate vitezele situate peste limita superioară a hărții vitezei aplicate
 - ▶ Culoare viteză minimă – utilizată pentru a configura culoarea pentru viteza minimă. În modul intervalul manual al culorilor, această culoare va fi utilizată pentru toate vitezele situate peste limita inferioară a hărții vitezei aplicate

Figura 8-10: Opțiuni produs



Hartă vitezei țintă

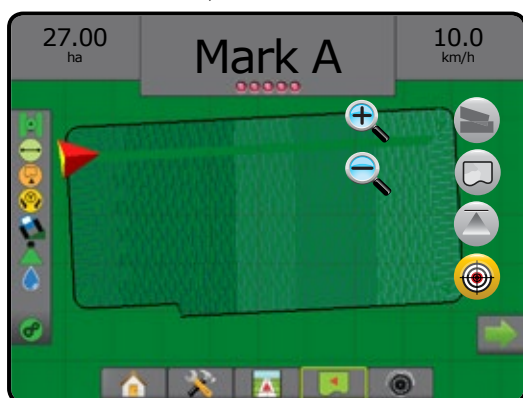
 Harta vitezei țintă afișează viteza de acoperire țintă pe care controlerul vitezei a încercat să o atingă la fiecare locație.

NOTĂ: Nu pot fi selectate simultan harta aplicării și harta vitezei țintă.

Cartografiere pe ecran

- Zonă de acoperire - ilustrează zona de acoperire:
 - ◀ Selectat de utilizator – suprafețele acoperite de pe harta aplicării și harta vitezei țintă arată bare colorate corespunzătoare paletelor de culori selectate și selectării hărții.

Figura 8-11: Hartă vitezei țintă



Viteze țintă

Vitezele de acoperire țintă, preconfigurate, definesc vitezele țintă ale produsului aplicat per hectar/acru. Aceste setări vor fi configurate la fel pentru toate activitățile în curs.

Selectarea paletelor de culori

Opțiunile pentru produs configurează limite maxime/minime ale vitezei și culori de afișare corespunzătoare, pentru cartografiere.


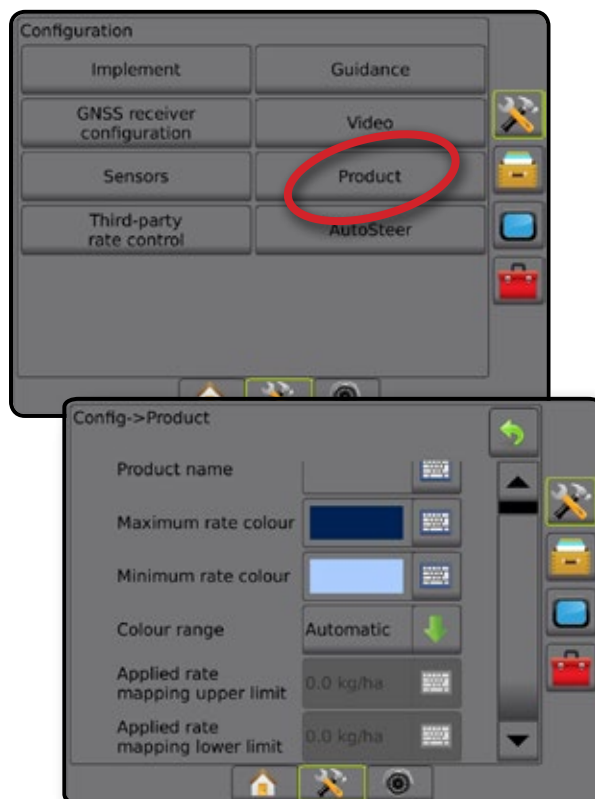
1. Apăsați pe fila laterală CONFIGURARE .
2. Apăsați **Produs**.
3. Selectați:
 - ▶ Paleta de culori – mod utilizat pentru a configura Culoare viteză maximă și Culoare viteză minimă.
 - ◀ Automat – maximul și minimul vor fi stabilite prin valorile efective ale vitezei aplicate sau valorile vitezei țintă
 - ◀ Manual – limitele maxime și minime vor fi configurate la cele stabilite pentru opțiunile Limita superioară hartă viteză aplicată și Limită inferioară hartă viteză aplicată
 - ▶ Culoare viteză maximă – utilizată pentru a configura culoarea pentru viteza maximă. În modul intervalul manual al culorilor, această culoare va fi utilizată pentru toate vitezele situate peste limita superioară a hărții vitezei aplicate
 - ▶ Culoare viteză minimă – utilizată pentru a configura culoarea pentru viteza minimă. În modul intervalul manual al culorilor, această culoare va fi utilizată pentru toate vitezele situate peste limita inferioară a hărții vitezei aplicate

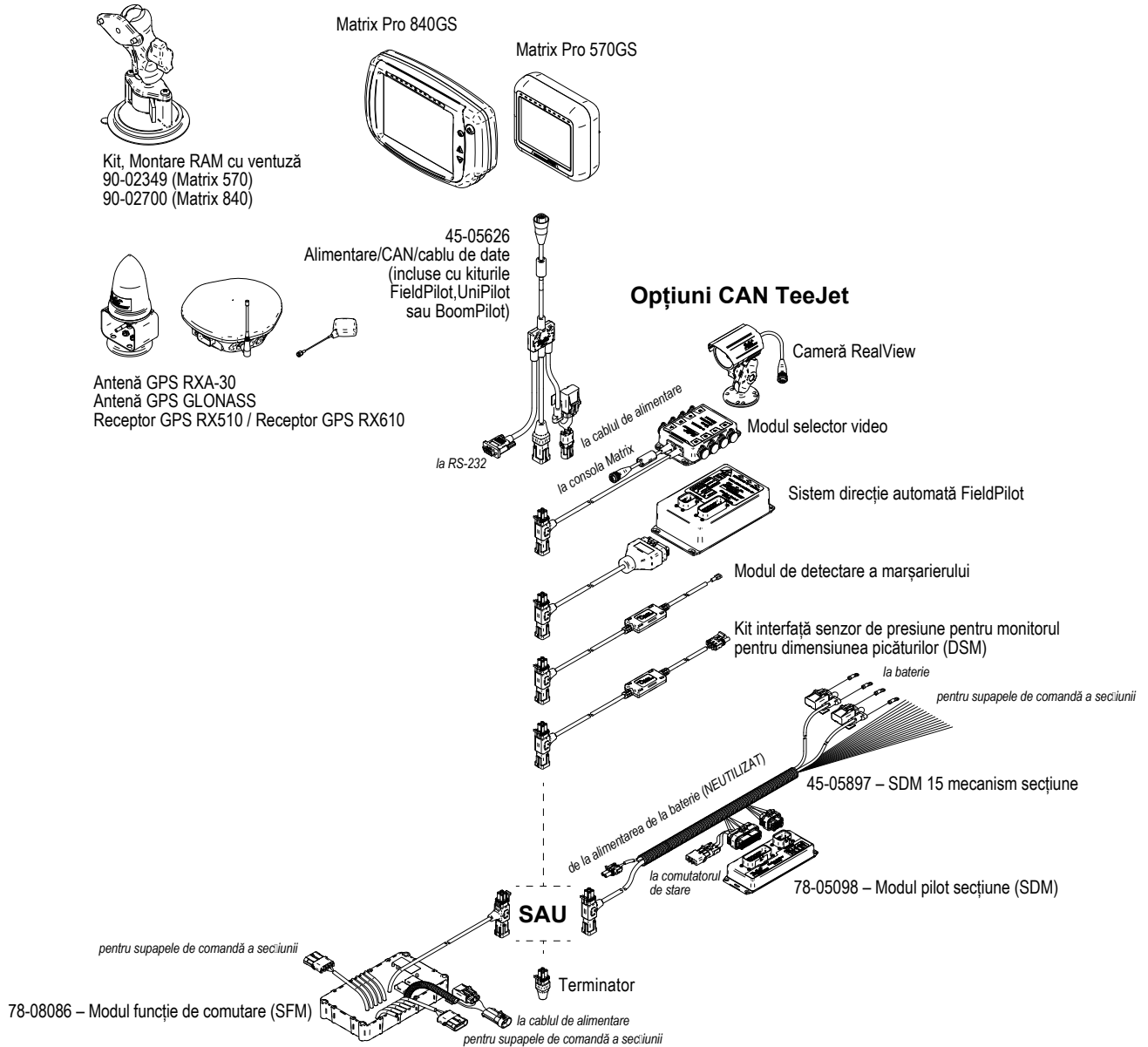
Figura 8-12: Opțiuni produs



ANEXA A – CONFIGURĂRI ALE SISTEMULUI

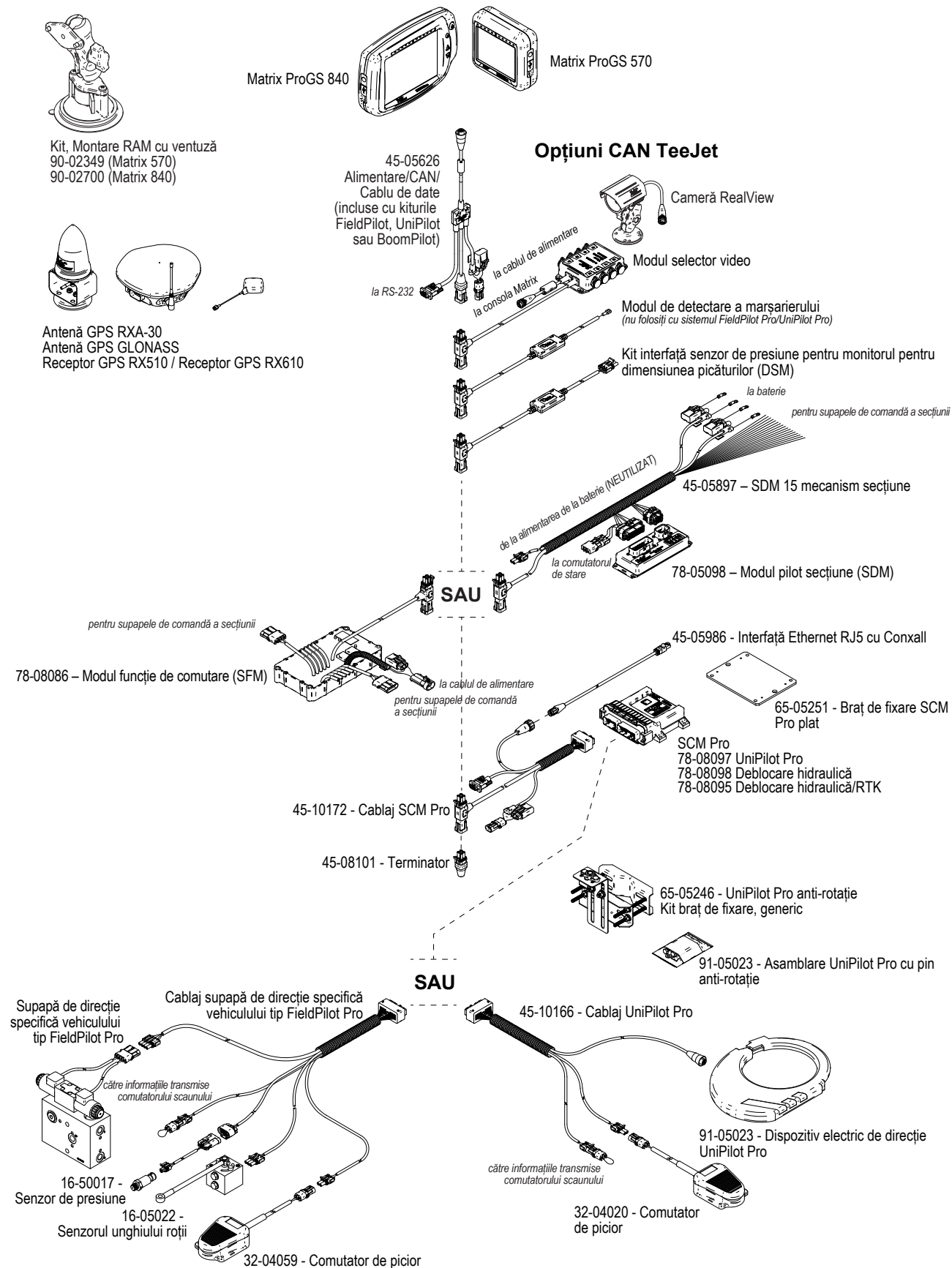
Diagramele următoare reflectă configurările Matrix Pro GS obișnuite. Din cauza varietății configurațiilor posibile, aceasta trebuie utilizată numai în scop de referință.

Figura A-1: Matrix Pro GS cu sistem de direcție automată FieldPilot



Matrix® Pro 570GS • Matrix® Pro 840GS

Figura A-2: Matrix Pro GS cu sistem de direcție FieldPilot Pro sau UniPilot Pro



INTRODUCERE

ACASA

ECRAN COMPLET

CONFIGURARE

GNSS

UNEALTA

GHIDARE

CONTROLER VITEZA

ANEXA

ANEXA B – SETĂRILE MENIULUI CONSOLEI MATRIX PRO GS

Această anexă prezintă setările meniului consolei Matrix Pro GS și furnizează, de asemenea, următoarele:

- Setările disponibile la o activitate în curs.
- Setările care pot fi efectuate la consola Matrix Pro GS direct sau utilizând software-ul Fieldware Link.
- Setările care sunt incluse la exportul către un profil din consola Matrix Pro GS sau din Fieldware Link.

Tasta simbol

În următoarele tabele, aceste simboluri indică dacă setările sunt disponibile în timpul unei activități în curs:

- ✓ Disponibilă în timpul unei activități în curs
- ✗ Nedisponibilă în timpul unei activități în curs
- ◀ Reținută din consolă cu profilul
- ▶ Reținută din Fieldware Link cu profilul

Setări de configurare

| Setări de configurare | | Disponibile la o lucrare activă | Poate fi editat în | | Salvat în profilul exportat în | |
|------------------------|--|---------------------------------|--------------------|----------------|--------------------------------|----------------|
| | | | Matrix Pro | Fieldware Link | Matrix Pro | Fieldware Link |
| | Tip mașină..... | ✗ | ✓ | ✗ | ✓ | ◀ |
| | Înălțime antenă GNSS..... | ✗ | ✓ | ✓ | ✓ | ✓ |
| | Tip uneață..... | ✗ | ✓ | ✓ | ✓ | ✓ |
| | Disponerea simetrică a uneltei..... | ✗ | ✓ | ✓ | ✓ | ✓ |
| | Număr de secțiuni uneață..... | ✗ | ✓ | ✓ | ✓ | ✓ |
| | Lățime ghidare..... | ✗ | ✓ | ✓ | ✓ | ✓ |
| | Lățimea aplicării/acoperirii..... | ✗ | ✓ | ✓ | ✓ | ✓ |
| | Monitor pentru dimensiunea picăturilor..... | ✓ | ✓ | ✗ | ✓ | ◀ |
| | Selectarea duzei | | | | | |
| | Duză curentă..... | ✗ | ✓ | ✗ | ✓ | ◀ |
| | Presetare duză..... | ✗ | ✓ | ✗ | ✓ | ◀ |
| | Alertă aplicată..... | ✓ | ✓ | ✗ | ✓ | ◀ |
| | Moment intrare..... | ✓ | ✓ | ✗ | ✓ | ◀ |
| | Moment ieșire..... | ✓ | ✓ | ✗ | ✓ | ◀ |
| | Permite BoomPilot în Marșarier..... | ✓ | ✓ | ✗ | ✓ | ◀ |
| | Mod pornire BoomPilot..... | ✓ | ✓ | ✗ | ✓ | ◀ |
| | Pictogramă BoomPilot..... | ✓ | ✓ | ✗ | ✓ | ◀ |
| | Întârziere Semnal Inversat..... | ✓ | ✓ | ✗ | ✓ | ◀ |
| Unealtă | Direcția decalării uneltei în linie..... | ✗ | ✓ | ✓ | ✓ | ✓ |
| | Distanța decalării uneltei în linie..... | ✗ | ✓ | ✓ | ✓ | ✓ |
| | Direcția decalării uneltei laterale..... | ✗ | ✓ | ✓ | ✓ | ✓ |
| | Distanța decalării uneltei laterale..... | ✗ | ✓ | ✓ | ✓ | ✓ |
| | Suprapunere..... | ✓ | ✓ | ✓ | ✓ | ✓ |
| | Întârziere timpuri pornire/oprire..... | ✓ | ✓ | ✓ | ✓ | ✓ |
| Modul în linie dreaptă | Tip de configurare: TeeJet | ✗ | ✓ | ✓ | ✓ | ✓ |
| | Distanța de la antenă la discuri..... | ✗ | ✓ | ✓ | ✓ | ✓ |
| | Direcția decalării uneltei laterale..... | ✗ | ✓ | ✓ | ✓ | ✓ |
| | Distanța decalării uneltei laterale..... | ✗ | ✓ | ✓ | ✓ | ✓ |
| | Suprapunere..... | ✓ | ✓ | ✓ | ✓ | ✓ |
| | Întârziere timpuri pornire/oprire..... | ✓ | ✓ | ✓ | ✓ | ✓ |
| | Decalare de răspândire..... | ✗ | ✓ | ✓ | ✓ | ✓ |
| Modul împărășietor | Decalarea secțiunii..... | ✗ | ✓ | ✓ | ✓ | ✓ |
| | Lungime secțiuni..... | ✗ | ✓ | ✓ | ✓ | ✓ |
| | Tip de configurare: OEM | ✗ | ✓ | ✓ | ✓ | ✓ |
| Mod eşalonat | Distanța de la antenă la discuri..... | ✗ | ✓ | ✓ | ✓ | ✓ |
| | Direcția decalării uneltei laterale..... | ✗ | ✓ | ✓ | ✓ | ✓ |
| | Distanța decalării uneltei laterale..... | ✗ | ✓ | ✓ | ✓ | ✓ |
| | Distanțe de pornire/oprire..... | ✗ | ✓ | ✓ | ✓ | ✓ |
| | Decalaje la începutul/sfârșitul secțiunii..... | ✗ | ✓ | ✓ | ✓ | ✓ |
| | Direcția decalării uneltei în linie secț. 1..... | ✗ | ✓ | ✓ | ✓ | ✓ |
| | Distanța decalării uneltei în linie secț. 1..... | ✗ | ✓ | ✓ | ✓ | ✓ |
| | Direcția decalării uneltei laterale..... | ✗ | ✓ | ✓ | ✓ | ✓ |
| | Distanța decalării uneltei laterale..... | ✗ | ✓ | ✓ | ✓ | ✓ |
| | Suprapunere..... | ✓ | ✓ | ✓ | ✓ | ✓ |
| | Întârziere timpuri pornire/oprire..... | ✓ | ✓ | ✓ | ✓ | ✓ |
| | Decalarea secțiunii..... | ✗ | ✓ | ✓ | ✓ | ✓ |

| Setări de configurare | | Disponibile la o lucrare activă | Poate fi editat în | | Salvat în profilul exportat în | | |
|--|--|---------------------------------|--------------------|----------------|--------------------------------|----------------|---|
| | | | Matrix Pro | Fieldware Link | Matrix Pro | Fieldware Link | |
| Ghidare | Luminozitate LED-uri | ✓ | ✓ | ✗ | ✗ | ✗ | |
| | Mod afișaj | ✓ | ✓ | ✗ | ✗ | ✗ | |
| | Distanța între LED-uri | ✓ | ✓ | ✗ | ✗ | ✗ | |
| | Bară cu leduri externă | ✓ | ✓ | ✗ | ✗ | ✗ | |
| | Luminozitatea ledurilor barei cu leduri externe | ✓ | ✓ | ✗ | ✗ | ✗ | |
| | Luminozitatea textului barei cu leduri externe | ✓ | ✓ | ✗ | ✗ | ✗ | |
| | Deviere externă | ✓ | ✓ | ✗ | ✗ | ✗ | |
| | Număr extern al brazei | ✓ | ✓ | ✗ | ✗ | ✗ | |
| | Viteză externă | ✓ | ✓ | ✗ | ✗ | ✗ | |
| | Rata externă efectivă | ✓ | ✓ | ✗ | ✗ | ✗ | |
| Rata externă vizată | ✓ | ✓ | ✗ | ✗ | ✗ | | |
| Produs aplicat extern | ✓ | ✓ | ✗ | ✗ | ✗ | | |
| Configurarea receptorului GNSS | Tip GNSS | ✗ | ✓ | ✗ | ✗ | ✗ | |
| | Port GNSS | ✗ | ✓ | ✗ | ✗ | ✗ | |
| | Informații stare GNSS | ✓ | ✓ | ✗ | ✗ | ✗ | |
| | Programare | ✗ | ✓ | ✗ | ✗ | ✗ | |
| PRN | ✗ | ✓ | ✗ | ✗ | ✗ | | |
| Video | Marșarier/Invers | ✓ | ✓ | ✗ | ✗ | ✗ | |
| Senzori | Rata presiunii maxime | ✓ | ✓ | ✓ | ✓ | ✓ | |
| | IOM Senzor Presiune | ✓ | ✓ | ✓ | ✓ | ✓ | |
| | Alarmă de presiune scăzută | ✓ | ✓ | ✓ | ✓ | ✓ | |
| | Alarmă de presiune ridicată | ✓ | ✓ | ✓ | ✓ | ✓ | |
| Produs* | Nume produs | ✗ | ✓ | ✓ | ✓ | ✓ | |
| | Constantă duză | ✗ | ✗ | ✓ | ▶ | ✓ | |
| | Culoare viteză maximă | ✓ | ✓ | ✗ | ✓ | ▶ | |
| | Culoarea viteză minimă | ✓ | ✓ | ✗ | ✓ | ▶ | |
| | Paletă culori | ✓ | ✓ | ✗ | ✓ | ▶ | |
| | Limită superioară/inferioară hartă viteză aplicată | ✗ | ✓ | ✗ | ✓ | ▶ | |
| Control viteză t. parte | Activează/Dezactivează | ✗ | ✓ | ✗ | ✗ | ✗ | |
| | Interfață Hardware | ✗ | ✓ | ✗ | ✗ | ✗ | |
| | Protocol de Comunicare | ✗ | ✓ | ✗ | ✗ | ✗ | |
| | Mod Controller | ✗ | ✓ | ✗ | ✗ | ✗ | |
| | Rată de Transfer Serial | ✗ | ✓ | ✗ | ✗ | ✗ | |
| | Stare controler viteză | ✓ | ✓ | ✗ | ✗ | ✗ | |
| Direcție automată cu FieldPilot Pro sau UniPilot Pro | Administrare vehicule | Nou | ✗ | ✓ | ✗ | ✗ | ✗ |
| | | Încărcare | ✗ | ✓ | ✗ | ✗ | ✗ |
| | | Editare | ✗ | ✓ | ✗ | ✗ | ✗ |
| | | Copiere | ✗ | ✓ | ✗ | ✗ | ✗ |
| | | Calibrare automată | ✗ | ✓ | ✗ | ✗ | ✗ |
| | Ajustare | Ajustare | ✓ | ✓ | ✗ | ✗ | ✗ |
| | | Ștergere | ✗ | ✓ | ✗ | ✗ | ✗ |
| | | Decuplare manuală | ✗ | ✓ | ✗ | ✗ | ✗ |
| | | Agresivitate motor | ✓ | ✓ | ✗ | ✗ | ✗ |
| | | Cursă moartă UniPilot Pro | ✓ | ✓ | ✗ | ✗ | ✗ |
| | | Răspuns direcție | ✓ | ✓ | ✗ | ✗ | ✗ |
| | | Agresivitate înaintare | ✓ | ✓ | ✗ | ✗ | ✗ |
| | | Eroare de deviere | ✓ | ✓ | ✗ | ✗ | ✗ |
| | | Achiziție linie | ✓ | ✓ | ✗ | ✗ | ✗ |
| Răspuns marșarier | ✓ | ✓ | ✗ | ✗ | ✗ | | |
| Calibrare înclinare | ✗ | ✓ | ✗ | ✗ | ✗ | | |
| Calibrarea Senzorului unghiului roții (WAS) | ✗ | ✓ | ✗ | ✗ | ✗ | | |
| | Selectați valorile QI | ✓ | ✓ | ✗ | ✗ | ✗ | |
| Direcție automată (continuare) | DOP maxim | ✓ | ✓ | ✗ | ✗ | ✗ | |
| | Mod transport | ✓ | ✓ | ✗ | ✗ | ✗ | |
| | Moduri service | ✓ | ✓ | ✗ | ✗ | ✗ | |
| | Prezența operatorului | ✓ | ✓ | ✗ | ✗ | ✗ | |

| Setări de configurare | | Disponibile la o lucrare activă | Poate fi editat în | | Salvat în profilul exportat în | | |
|-----------------------------|---|--|--------------------|----------------|--------------------------------|----------------|---|
| | | | Matrix Pro | Fieldware Link | Matrix Pro | Fieldware Link | |
| Direcție automată | Direcție asistată/automată activată/dezactivată | ✓ | ✓ | ✗ | ✓ | ◀ | |
| | Tip de supapă | ✗ | ✓ | ✗ | ✓ | ◀ | |
| | Configurare supapă | Frecvența supapei | ✗ | ✓ | ✗ | ✓ | ◀ |
| | | Ciclu minim de funcționare pe stânga/dreapta | ✗ | ✓ | ✗ | ✓ | ◀ |
| | | Ciclu maxim de funcționare pe stânga/dreapta | ✗ | ✓ | ✗ | ✓ | ◀ |
| | Setări direcție | Reglaj grosier al direcției | ✓ | ✓ | ✗ | ✓ | ◀ |
| | | Reglaj fin al direcției | ✓ | ✓ | ✗ | ✓ | ◀ |
| | | Bandă moartă | ✓ | ✓ | ✗ | ✓ | ◀ |
| | | Anticipare | ✓ | ✓ | ✗ | ✓ | ◀ |
| | Test supapă | ✗ | ✓ | ✗ | ✓ | ◀ | |
| Diagnostic supapă | ✗ | ✓ | ✗ | ✓ | ◀ | | |
| Opțiuni | Senzorul volanului | ✗ | ✓ | ✗ | ✓ | ◀ | |
| | Senzor unghi de direcție | Activat/Dezactivat | ✗ | ✓ | ✗ | ✓ | ◀ |
| Calibrarea senzorului | | ✓ | ✓ | ✗ | ✓ | ◀ | |
| Calibrarea pe linie | | ✓ | ✓ | ✗ | ✓ | ◀ | |
| Corecție înclinare | Activat/Dezactivat | ✗ | ✓ | ✗ | ✓ | ◀ | |
| | Nivelul terenului | ✗ | ✓ | ✗ | ✓ | ◀ | |

*Disponibil numai cu un control viteză t.parte activ în sistem.

Setări de managementul datelor

| Setări de managementul datelor | | Disponibile la o lucrare activă | |
|--------------------------------|------------------------------|---------------------------------|---|
| Datele lucrării | Exportare | ✗ | |
| | Transfer | Importare | ✗ |
| | | Ștergere | ✗ |
| Adminis-trare | Nou | ✗ | |
| | Copiere | ✗ | |
| | Ștergere | ✗ | |
| Rapoarte | Salvare PDF | ✗ | |
| | Salvare KML | ✗ | |
| | Salvare SHP | ✗ | |
| | Salvare toate tipurile | ✗ | |
| Opțiuni | Mod lucrare | ✗ | |
| Setări mașină | Transfer | Exportare | ✓ |
| | | Importare | ✓ |
| | | Ștergere | ✓ |
| | Adminis-trare | Nou | ✓ |
| | | Copiere | ✓ |
| | | Ștergere | ✓ |
| | | Salvare | ✓ |
| | | Încărcare | ✗ |
| | | | |

Setări consolă

| Setări consolă | | Disponibile la o lucrare activă |
|--------------------------|-------------------------------------|---------------------------------|
| Despre | Informații sistem | ✓ |
| | Salvare | ✓ |
| Afișaj | Schemă coloristică | ✓ |
| | Luminozitate LCD | ✓ |
| | Captură ecran | ✓ |
| | Calibrare a ecranului | ✓ |
| Cultural | Unități | ✓ |
| | Limbă | ✓ |
| | Fus orar | ✓ |
| Volum audio | Volum audio | ✓ |
| GNSS demo | Pornire | ✓ |
| Caracteristică deblocată | BoomPilot pentru împrăștietor | ✓ |
| | Control viteză t. parte | ✓ |
| | FieldPilot Pro/UniPilot Pro | ✓ |

Setări instrumente

| Setări instrumente | | Disponibile la o lucrare activă |
|--------------------|-------------------------|---------------------------------|
| Încărcare software | Dispozitiv | ✗ |
| | Software | ✗ |
| Suplimente | Calculator | ✓ |
| | Convertor unități | ✓ |

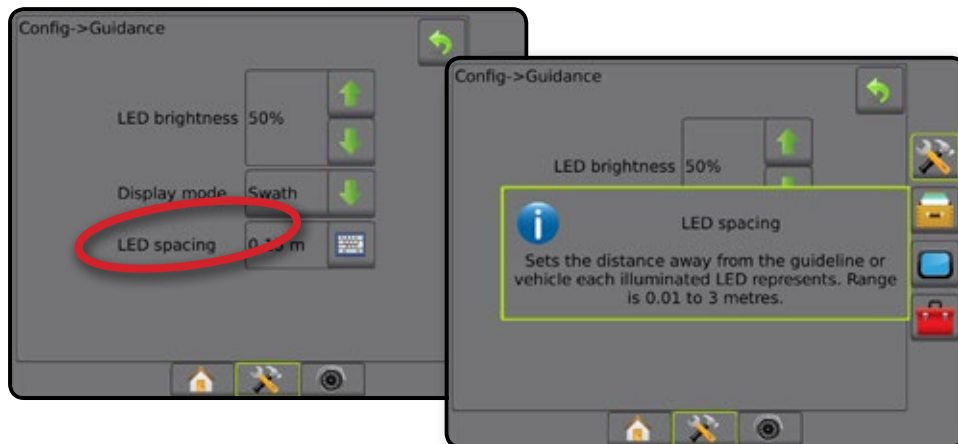
ANEXA C – SPECIFICAȚII UNITATE

| 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 | Putere/CAN | Conxall 8 pini |
| | Cameră | Conxall 5 pini |
| | Viteză/Stare | Conxall 8 pini |
| <i>AVERTISMENT! Unele console Matrix originale au o conexiune pe bază de cablu conxall cu 4 pini. Cablurile cu 4 pini și 8 pini NU sunt interschimbabile.</i> | | |
| Mediu înconjurător | Stocare | -10 până la +70°C |
| | Funcționare | 0 până la +50°C |
| | Umiditate | 90% non-condensare |
| 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 |
| Cerință alimentare | | < 9 wați @ 12 V c.c. |

ANEXA D – INTERVALE SETĂRI

Apăsați denumirea opțiunii a oricărui element de meniu pentru a afișa definiția și intervalul de valori al elementului respectiv.

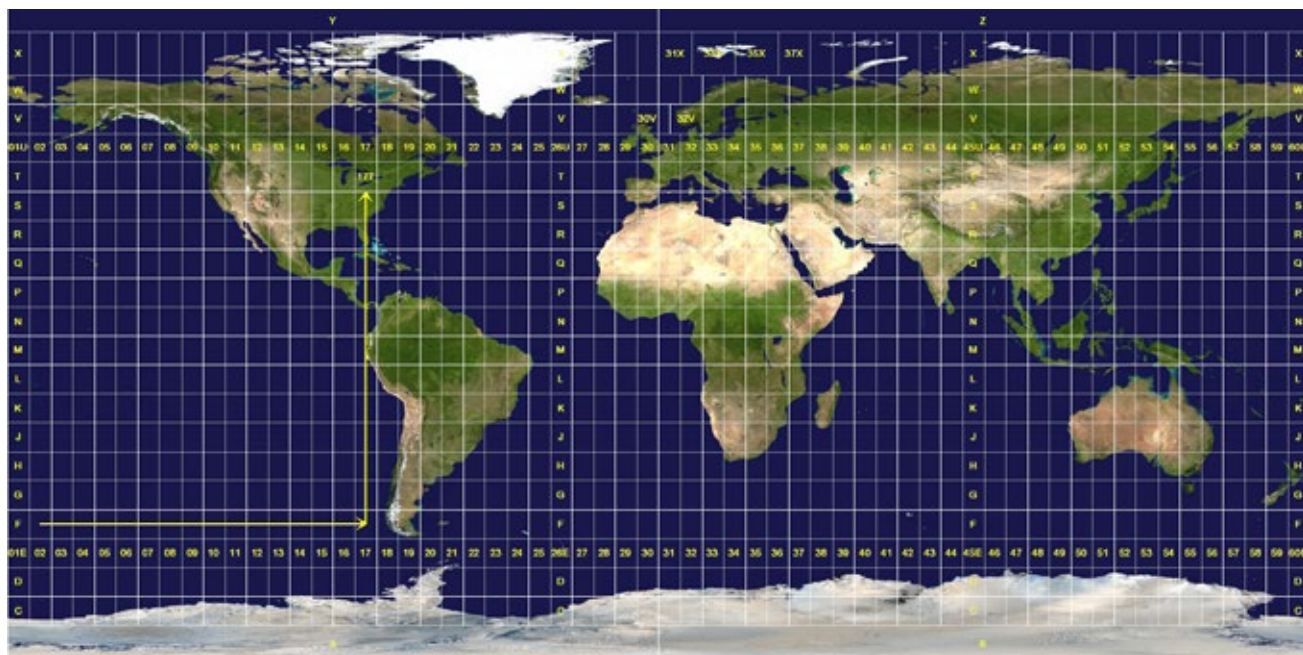
Figura A-3: Exemplu de casetă text cu informații



ANEXA E – COORDONATE ȘI ZONE UTM

Matrix® Pro 570GS și Matrix® Pro 840GS utilizează un sistem de coordonate Universal Transverse Mercator (UTM) pentru a urmări locațiile lucrărilor. Sistemul de coordonate UTM divizează suprafața Pământului în șaiszeci de zone nord-sud numerotate, care sunt împărțite mai departe în zone de latitudine desemnate prin litere, după cum se prezintă mai jos.

Figura A-4: Sistemul de coordonate UTM – Global



Consola Matrix Pro GS urmărește apoi zonele UTM la fiecare lucrare în care se efectuează o aplicare de produs. Aceste informații zonale sunt apoi utilizate pentru a stabili dacă o lucrare poate fi apoi începută/continuată sau pentru a găsi lucrarea salvată care este cea mai apropiată de poziția curentă a vehiculului.

Dacă o lucrare selectată se află într-un fus orar UTM, altul decât fusul orar UTM curent sau adiacent, se va afișa „Zonă fără semnal” lângă distanță și **Începere lucrare** sau **Continuare** vor fi dezactivate.

Dacă o lucrare selectată nu are informații înregistrate, distanța va afișa „Fără date”.

Drepturi de autor

© 2016 TeeJet Technologies. Toate drepturile rezervate. Nicio parte din acest document sau programele de calculator descrise în cadrul acestuia nu poate fi reprodusă, copiată, fotocopiată, tradusă sau reprodusă sub orice formă prin orice mijloc, electronic sau descifrabilă cu ajutorul unor dispozitive, prin înregistrare sau în alt mod, fără aprobarea scrisă prealabilă din partea TeeJet Technologies.

Mărci comerciale

Cu excepția cazului în care se menționează altfel, toate celelalte mărci sau denumiri de produs sunt mărci comerciale sau mărci comerciale înregistrate ale respectivelor companii sau organizații.

Limitarea răspunderii

TEEJET TECHNOLOGIES FURNIZEAZĂ ACEST MATERIAL „AȘA CUM ESTE” FĂRĂ NICIO GARANȚIE DE ORICE TIP, FIE EXPRESĂ, FIE IMPLICITĂ. NU ESTE ASUMATĂ NICIO RĂSPUNDERE ÎN BAZA DREPTURILOR DE AUTOR SAU A UNUI BREVET. TEEJET TECHNOLOGIES NU VA FI RĂSPUNZĂTOARE ÎN NICIUN CAZ PENTRU NICIO PIERDERE DE AFACERI, PIERDERE DE PROFIT, PIERDERE A UTILIZĂRII SAU DATELOR, ÎNTRERUPERE A ACTIVITĂȚII DE AFACERI SAU PENTRU DAUNE INDIRECTE, SPECIALE, INCIDENTALE SAU PE CALE DE CONSECINȚĂ, DE ORICE TIP, CHIAR DACĂ TEEJET TECHNOLOGIES A FOST INFORMATĂ CU PRIVIRE LA ASTFEL DE DAUNE CARE DECURG DIN SOFTWARE-UL TEEJET TECHNOLOGIES.



Informații privind siguranța

TeeJet Technologies nu este răspunzătoare pentru daune sau vătămări fizice cauzate de nerespectarea următoarelor cerințe privind siguranța.

Ca operator al vehiculului, sunteți responsabil pentru operarea acestuia în condiții de siguranță.

Matrix Pro GS în asociere cu orice dispozitiv cu direcție asistată/automată nu este conceput pentru a înlocui operatorul vehiculului.

Nu părăsiți vehiculul în timp ce Matrix Pro GS este cuplat.

Asigurați-vă că suprafață din jurul vehiculului este liberă de persoane și obstacole înaintea și în timpul cuplării.

Matrix Pro GS este conceput pentru a susține și îmbunătăți eficiența în timpul lucrului pe teren. Pilotul deține responsabilitatea deplină pentru calitatea și rezultatele asociate lucrului.

Decuplați sau îndepărtați orice dispozitiv de direcție asistată/automată înainte de operarea pe drumuri publice.

MATRIX[®] PRO GS

MANUALUL UTILIZATORULUI

Îmbunătățiri ale produsului disponibile

- Direcție automată FieldPilot[®]
- Direcție automată UniPilot[®]
- Comanda automată a secțiunii în rampă BoomPilot[®]
- Modulul de înclinare a rotației
- Module de selecție video pentru până la 8 camere
- Receptor GPS extern sau îmbunătățiri ale antenei
- Aplicație de organizare suplimentară a datelor Fieldware[®] Link
- Kit senzor de presiune pentru monitorul pentru dimensiunea picăturilor
- Controler terț al vitezei



www.teejet.com

A Subsidiary of  **Spraying Systems Co.**[®]

98-05273-RO-A4 R6 Romanian/Română
© TeeJet Technologies 2016