



WIDOK POJAZDU

Bieżąca prędkość/Numer pokosu: 14.6 km/h, Działanie nawigacji: Punkt A, Obszar sumaryczny: 0.53 ha

Tryb nawigacji: Kompas horyzontu

Punkt A/B: Widok pojazdu/Perspektywa (Powiększ/Zmniejsz) lub naciśnij Przyciski Powiększ/Zmniejsz

Zaznacz granicę: Oznakowany obszar pokrycia (Niebieski – jedna aplikacja, Czerwony – dwa lub więcej aplikacji)

Zakończ granicę: Widok pola (Powiększ/Zmniejsz) lub użycie Przycisków Powiększ/Zmniejsz

Przesuń linię A/B: Anuluj punkt A, Anuluj granicę

Przesuń linię A/B: Anuluj punkt A, Anuluj granicę

OpcjeStart/Menu lub naciśnij Przycisk Start: Widok świata

OpcjeStart/Menu lub naciśnij Przycisk Start: Tryb Pan

Wskazówki nawigacyjne, Pasek statusu, Pojazd z prezentacją aktywnej sekcji belki (Biały = Aktywna sekcja belki, Przejrzysty = nieaktywna sekcja belki)



NAWIGACJA – WIDOK RZECZYWISTY

Bieżąca prędkość/Numer pokosu: -1 Pokos, Działanie nawigacji: 5.8, Obszar sumaryczny: 0.53 ha

Pełen ekran: Wybór kamery

Nawigacja video: Podzielony ekran

Kąt skrętu: Regulacja nawigacji

OpcjeStart/Menu lub naciśnij Przycisk Start: Wskazówki nawigacyjne

Pasek statusu



WIDOK POLA

Bieżąca prędkość/Numer pokosu: 14.6 km/h, Działanie nawigacji: 0.0, Obszar sumaryczny: 0.21 ha

Zaznacz granicę: Oznakowany obszar pokrycia (Niebieski – jedna aplikacja, Czerwony – dwa lub więcej aplikacji)

Zakończ granicę: Widok pola (Powiększ/Zmniejsz) lub użycie Przycisków Powiększ/Zmniejsz

Zaznacz punkt: Widok świata

Wróć do punktu: Tryb Pan

Anuluj granicę: Anuluj punkt

OpcjeStart/Menu lub naciśnij Przycisk Start: Wskazówki nawigacyjne

OpcjeStart/Menu lub naciśnij Przycisk Start: Pasek statusu

OpcjeStart/Menu lub naciśnij Przycisk Start: Odzworowanie pojazdu

Opcje widoku pojazdu

Ikona	Opis
	Tryb nawigacji. Naciśnij aby wybrać tryb nawigacji. Tryby obejmują prosty A-B, Zakrzywiony A-B, Okrężny i ostatni przejazd lub brak trybu nawigacji.
	Punkt A. Wciśnij aby zaznaczyć pierwszy punkt linii początkowej.
	Punkt B. Wciśnij aby zaznaczyć punkt końcowy linii początkowej. Szare = nie przejechano jeszcze minimalnego dystansu.
	Anuluj punkt A. Anuluje proces zaznaczania punktu A. Przywraca wcześniejszą linię A-B (jeśli była ustalona).
	Przesunięcie A+. Zmienia bieżącą linię na pozycję bieżącą pojazdu.
	Zaznacz granicę. Ustala obszar oprysku i określa strefę nie objętą opryskiem. Granica jest ustalona na zewnątrz przejazdu strefy oprysku. Szare = GPS jest niedostępny
	Zakończ granicę. Kończy proces ustalania granicy. Granice mogą być zamknięte przez jazdę do wnętrza szerokości pokosu punktu startowego. Szare = nie przejechano minimalnego dystansu.
	Anuluj granicę. Anuluje proces ustalania granicy mapy. Przywraca poprzednią granicę (jeśli została zaznaczona).
	Ikony i przyciski Powiększ/Zmniejsz dopasowują widok pojazdu lub perspektywę do horyzontu z widoku pojazdu do widoku z zewnątrz.
	Pilot belki. Wybiera tryb pilota belki. Szare = GPS jest niedostępny

Opcje nawigacji – widok rzeczywisty

Ikona	Opis
	Pełen widok. Usuwa ikony i paski z ekranu. Nawigacja video i kąt skrętu będą nadal widoczne.
	Nawigacja video. Umieszcza trójwymiarowe linie na widoku video w celu pomocy nawigacyjnej.
	Kąt skrętu. Wyświetla kierunek w którym należy skręcić kierownicą.
	Wybór kamery video. Wybiera jedną z ośmiu kamer gdy system VSM jest podłączony.
	Tryb przedzielonego ekranu. Wybiera jeden z dwóch zestawów czterech wejść kamery (A/B/C/D lub E/F/G/H) aby podzielić ekran na 4 niezależne wejścia sygnału video.
	Ikony Góra i Dół. Używane do dopasowania linii nawigacyjnych do widoku kamery. Przyciski Powiększ/Zmniejsz nie dopasowują tych linii.

Ikony paska stanu

Ikona	Opis
	Status funkcji "FieldPilot". Ikona = włączony. Brak ikony = wyłączony.
	Tryb nawigacji. Prosta nawigacja A-B. Zapewnia prostą linię nawigacyjną opartą na punktach odniesienia A i B. Nawigacja zakrzywiona A-B. Zapewnia zakrzywioną nawigację opartą na linii nawigacyjnej (A-B). Nawigacja okrężna. Zapewnia nawigację dookoła punktu w kierunku do środka lub na zewnątrz okręgu. Nawigacja ostatniego przejazdu. Konsola wykryje najbliższy przystający pokos i w oparciu o niego ustali nawigację. Brak nawigacji. Powoduje wyłączenie nawigacji. Ikony nie będą wyświetlane.
	Status "BoomPilot". Czerwony = wyłączony/manualny, Zielony = automatyczny, Żółty = wszystko włączone, Brak ikony = pojedyncza sekcja belki (brak kabla typu "SmartCable" lub zainstalowanego w systemie SDM).
	Status obszaru ograniczonego. Granica zewnętrzna = obecnie przemieszczamy się poza obszarem ograniczonym. Granica wewnętrzna = obecnie przemieszczamy się wewnątrz obszar ograniczonego. Brak ikon = nie ustalono granicy.
	Status GPS. Czerwony = brak GPS, Żółty = tylko GPS, Zielony = DGPS, WAAS/RTK, Brzoskwinowy = ruch posuwisty, droga czysta

Opcje widoku pola

Ikona	Opis
	Zaznacz Granicę. Ustala obszar działania i określi obszar wykluczony. Granica jest ustalana po zewnętrznej stronie przejazdu. Szary = GPS jest niedostępny
	Zakończ granicę. Kończy proces ustalania granicy. Granice mogą być również zamknięte poprzez przejazd do wnętrza szerokości pokosu punktu startowego. Szare = minimalny dystans nie został przejechany.
	Anuluj granicę. Anuluje ustalanie granic na nowej mapie (jeśli została ustalona).
	Zaznacz punkt. Ustala punkt w lokalizacji pojazdu. Szary = GPS jest niedostępny.
	Wróć do punktu. Podaje odległość do ustalonego punktu. (Przełącz na widok pojazdu aby nawigacja wróciła do ustalonego punktu).
	Anuluj punkt. Usuwa Zaznaczony punkt.
	Powiększ. Ikona lub przycisk ogranicza wyświetlany na ekranie obszar.
	Zmniejsz. Ikona lub przycisk rozszerza wyświetlany na ekranie obszar.
	Widok ogólny. Powiększa widok na najszerszy z możliwych.
	Pan. Pozwala operatorowi na koncentrację na określonych obszarach bez poruszania pojazdu. Strzałki na ekranie przesuwają widok (dół, lewo, prawo, góra) w odpowiednim kierunku.
	Anuluj Pan. Anuluje ogniskową i przywraca widok normalny.



WIDOK ROBOCZY

Ikona	Opis
	Dane robocze. Pozwala na usunięcie wszystkich bieżących danych roboczych, danych dotyczących obszarów zamkniętych i liczników. Naciśnij śmietnik aby usunąć zaznaczone.
	Zapisz dane. Zachowuje wszystkie dane wraz z plikami PDF, KML (Google Earth) i SHP (ESRI) lub każdy indywidualny typ na pamięć przenośną.

MATRIX™

PODRĘCZNIK UŻYTKOWNIKA

MATRIX™840G



MATRIX™570G



OPCJE MENU

Ikona	Opis
	Start – Wyświetla opcje menu wraz z ustawieniem jednostki, widokiem pojazdu, widokiem pola, nawigacją, widoku rzeczywistego, widokiem roboczym i kontrola belki.
	Ustawienie jednostki – Pozwala na ustawienie systemu, BoomPilot/pojedyncza belka, pojazdu, korekty przechyłu i ustawienie funkcji FieldPilot.
	Ustawienie systemu. Ustawia opcje paska LED, ustawień kulturowych (jednostek, języka i strefy czasowej), GPS, konsoli (głośności, jasności wyświetlacza, kalibracji ekranu dotykowego, zrzutów ekranowych (ich zapisu) i kamer wideo.
	Ustawienie funkcji BoomPilot/pojedyncza belka. Ustawia nakładki pokos, opóźnienia, ilości sekcji belek i szerokości sekcji belek.
	Ustawienie pojazdu. Ustawia typ pojazdu, wysokość anteny, kierunek belki i odległość między belką a anteną.
	Ustawienie żyroskopowego modułu przechyłu. Ustawia włączanie/wyłączanie i kalibrację korekty żyroskopowej.
	Ustawienie funkcji FieldPilot. Ustawia sterowanie automatyczne, opcje ustawień zaworu (częstotliwość i minimalne/maksymalne obciążenie), testowanie zaworów i konfiguracja funkcji "FieldPilot" (ustawienie przybliżone, dokładne, obszar martwy i wyprzedzanie kierunku).
	Widok pojazdu – Pozwala komputerowe generowanie widoku pozycji pojazdu wyświetlanie na widoku aplikacji. Opcje dostępne dla trybów nawigacji, granic obszaru i funkcji "BoomPilot".
	Widok pola – Pozwala na komputerowe generowanie widoku pozycji pojazdu i obszaru roboczego z perspektywy lotu ptaka. Opcje dostępne granic obszarów i punktu. Wprowadź tryby Widok przybliżony i Pan.
	Nawigacja - widok rzeczywisty - pozwala na wejście pojedynczego sygnału video lub czterech wejść na żywo i wyświetlenie ich zamiast obrazu generowanego przez komputer. Można też tu wejść do Nawigacji na obrazie video oraz Trybów kąta sterowania.
	Widok roboczy – Pozwala na zapisanie informacji w pamięci przenośnej lub na usuwanie danych z jednostki.
	Monitorowanie belki – Pozwala na generowany komputerowo widok aktywnych/nieaktywnych sekcji belki. Włącz/wyłącz funkcję BoomPilot.

Ustaw w pierwszej kolejności

Funkcje selektywne muszą być ustawione przed innymi funkcjami takimi jak Nawigacja, BoomPilot i FieldPilot może zostać aktywowany.

Te elementy muszą być zakończone aby nawigacja mogła działać.

Te elementy muszą być zakończone aby funkcja "BooPilot" mogła działać.

Te elementy muszą być zakończone aby funkcja "FieldPilot" mogła działać.



USTAWIENIA



Ustawienie systemu

Ikona	Opis
	Ustawienie paska LED – Rozmieszczenie diod LED, tryb wyświetlania i jasność LED.
	Pasek LED/rozmieszczenie LED-ów. Ustawia odległość ilustrowaną przez podświetlone LED-y.
	Tryb wyświetlacza. Określa czy oświetlenie reprezentuje pokos czy pojazd.
	Jasność diod LED. Reguluje jasność LED-ów paska.
	Region – Jednostki, język, i strefa czasowa.
	Jednostki. Definiuje system miar.
	Język. Definiuje język systemu.
	Strefa czasowa. Ustala lokalną strefę czasową.
	Ustawienie GPS – Typ GPS, port GPS, i informacje dotyczące statusu GPS.
	Typ GPS. Ustawia system do akceptacji GPS, DGPS lub obu typów sygnału.
	Port GPS. Ustawia port transmisji danych COM na wewnętrzny lub zewnętrzny.
	Status GPS. Wyświetla informacje dotyczące typu danych, ilości widzianych satelitów, jakości satelitów i ID.
	Ustawienia konsoli – Głośność, Jasność LCD, kalibracja ekranu dotykowego, zrzut ekranowy i O/zapis.
	Głośność. Reguluje poziom głośności głośników.
	Jasność LCD. Reguluje jasność wyświetlacza konsoli.
	Kalibracja ekranu dotykowego. Używane do rozpoczęcia procedury kalibracji.
	Zrzut ekranowy. Pozwala na zapisywanie zrzutów ekranowych w formie plików graficznych na pamięci przenośnej.
	O. Wyświetla informacje dotyczące systemu jak również wersji oprogramowania i podłączonych do listwy CAN modułów. Zapisz. Zapisuje dane ustawienia konsoli na pamięć USB.
	Ustawienie video. Używane do konfiguracji do 8 kamer przy pomocy modułu wyboru video. Szare = VSM niedostępne.
	Kamery. Skonfiguruj kamery do pracy w trybie normalnym, odwrotnym, do góry nogami lub odwrotnie.

Ustawienia żyroskopowego modułu przechyłu

Ikona	Opis
	Korekta przechyłu wł./wyl. Włącza/wyłącza korektę przechyłu.
	Pozycje przechyłu. Kalibruje korektę przechyłu.



**Ustawienie BoomPilot/
pojedyncza belka**

Ikona	Opis
	Nalożenie. Określa ilość dozwolonego nalożenia, kiedy sekcje belki są włączone/wyłączone przy zastosowaniu funkcji BoomPilot. Nalożenie 0%
	Nalożenie 50%
	Nalożenie 100%
	Opóźnienie wł./wyl. Funkcje takie jak uprzedzanie do czasowej kontroli włączania i wyłączania zaworów sekcji belki w czasie wjeżdżania lub wyjeżdżania z obszaru poddanego już zabiegowi.
	Ilość sekcji belki. Ustawia ilości sekcji belki (1 do 15 w zależności od kabla typu SmartCable lub SDM).
	Szerokości sekcji belek. Ustawia szerokość belki dla całego pokosu lub pojedynczych sekcji belek (w zależności od dostępności kabla SmartCable lub SDM w systemie).



Ustawienie pojazdu

Ikona	Opis
	Typ pojazdu. Wybiera typ sterowania pojazdem, które najbardziej przypomina twój pojazd.
	Wysokość anteny. Ustawia wysokość anteny od ziemi.
	Kierunek do belki. Ustawia czy belka jest z tyłu czy z przodu anteny GPS.
	Odległość przesunięcia belki. Definiuje dystans od anteny GPS do podłoża.



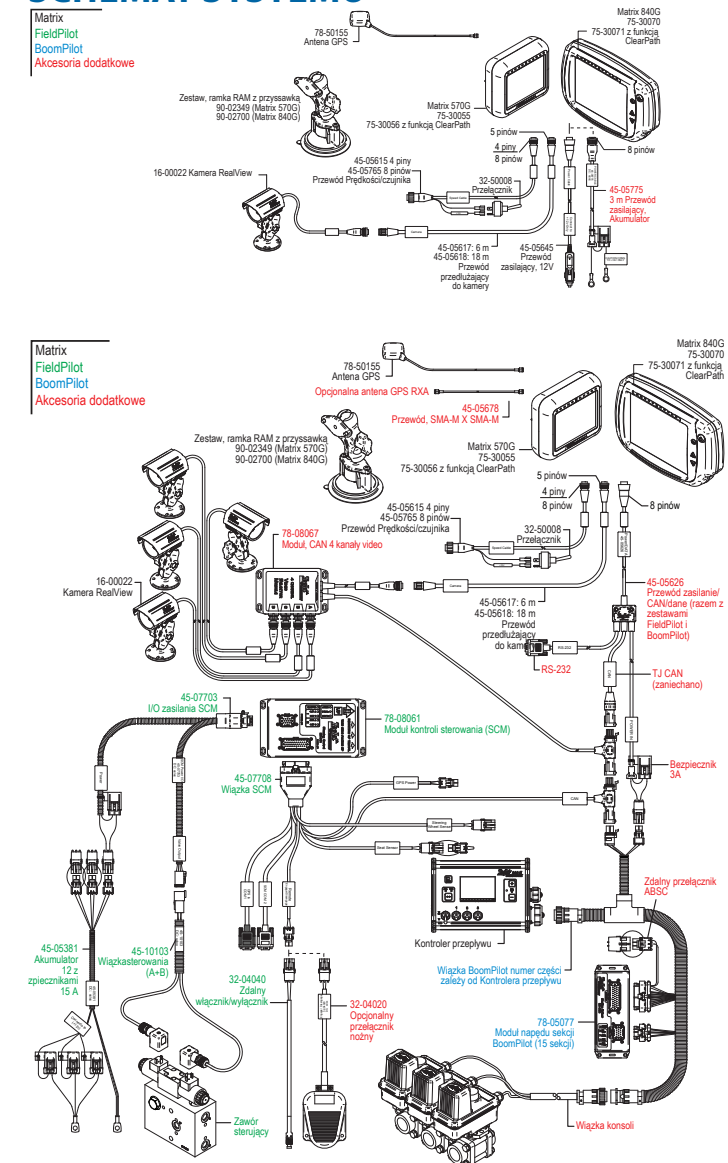
Ustawienie funkcji FieldPilot

Ikona	Opis
	Sterowanie automatyczne. Ustawia "FieldPilot" w pozycji włączony/wyłączony
	Ustawienie zaworu – Częstotliwość zaworu, Minimalne obciążenie robocze lewo/prawo i maksymalne obciążenie robocze.
	Częstotliwość zaworu. Używany do kierowania zaworem sterowniczym.
	Minimalny cykl roboczy. Ustawia minimalną prędkość jazdy wymaganą do rozpoczęcia sterowania pojazdem prawo/lewo.
	Maksymalne cykl roboczy. Ustawia maksymalną prędkość z jaką koła będą skręcać od prawego do lewego/od lewego do prawego (pozycja zamknięta do pozycji zamkniętej).
	Test zaworu lewo/prawo. Weryfikuje poprawne ustawienie sterowania. Używane do dokładnego ustawienia przepływu oleju do czasowej kalibracji koła.
	Skonfiguruj funkcję FieldPilot – Regulacja przybliżona, regulacja dokładna, strefa martwa i wyprzedzanie kierunku
	Regulacja przybliżona. Reguluje agresywność pojazdu w utrzymaniu kierunku ruchu w trybie prostym A-B.
	Regulacja dokładna. Reguluje agresywność pojazdu w utrzymaniu kierunku ruchu w trybie zakrzywionym A-B.
	Strefa martwa. Reguluje sposób sterowania jeśli jest zbyt zmienny/wrażliwy lub jeśli pojazd ciągle pozostaje poza linią nawigacji.
	Wyprzedzanie kierunku. Używany w trybie nawigacji prosto A-B aby wyregulować podejście pojazdu do linii.

Ogólne sterowanie

Ikona	Opis
	Przycisk Start. Daje dostęp do opcji Menu Start w tym: Ustawienia urządzenia, Widok pojazdu, Widok pola, Nawigacja RealView, Widok zadania oraz Monitorowanie Belki.
	Przyciski Powiększ/Zmniejsz. Dopasowują ustawienia powiększenia Widoku pojazdu i Widoku pola.
	Ikony plus i minus. Używane do zwiększenia lub zmniejszenia ustawionych wartości.
	Czerwony = sprawdź lewo lub zacznij test w lewo. Zielony = sprawdź prawo lub zacznij test prawej strony.
	Ikony góra dół. Używane do zmiany ustawień lub zwiększenia lub zmniejszenia wartości ustawienia.
	Światło stop. Zielone światło = rozpocznij testowanie, Czerwone światło = zatrzymaj testowanie, Szare = testowanie wyłączone
	Zakończ i OK. Oba są używane do zakończenia zadania.

SCHEMAT SYSTEMU



Przy pomocy ośmiokanałowego Modułu Video CAN 78-08068 można zainstalować do 8 kamer.