

**MATRIX™
840G**



MATRIX™

N Á V O D K P O U Ž I T Í

**MATRIX™
570G**



A Subsidiary of  Spraying Systems Co.®

AUTORSKÁ PRÁVA

© 2010 TeeJet Technologies. Veškerá práva vyhrazena. Žádná část tohoto dokumentu ani v něm popisovaných počítačových programů nesmí být reprodukovány, kopírovány, fotokopírovány, překládány ani redukovány žádným způsobem nebo prostředky, včetně elektronických nebo strojově čitelných forem, záznamů, ani jiným způsobem bez předchozího písemného souhlasu TeeJet Technologies.

OBCHODNÍ ZNAČKY

Pokud není uvedeno jinak, všechny další značky a názvy produktů jsou považovány za obchodní značky nebo registrované značky příslušných společností a organizací.

OMEZENÍ ODPOVĚDNOSTI

TEEJET TECHNOLOGIES POSKYTUJÍ TENTO DOKUMENT “V DANÉM STAVU”, BEZ JAKÝCHKOLIV ŽÁRUK, AŽ JIŽ VYJÁDRĚNÝCH NEBO PŘEDPOKLÁDANÝCH. NENÍ PŘEDPOKLÁDANÁ ŽÁDNÁ ODPOVĚDNOST ZA AUTORSKÁ NEBO PATENTOVÁ PRÁVA. TEEJET TECHNOLOGIES NENESE V ŽÁDNÉM PŘÍPADĚ ODPOVĚDNOST ZA JAKÉKOLIV ZTRÁTY V PODNIKÁNÍ, ZTRÁTY ZISKU, ZTRÁTY POUŽITÍ NEBO DAT, PŘERUŠENÍ PODNIKÁNÍ, NEBO ZA NEPŘÍMÉ, ZVLÁŠTNÍ, NÁHODNÉ NEBO NÁSLEDNÉ ŠKODY JAKÉKOLIV POVAHY, A TO I V PŘÍPADĚ, ŽE SPOLEČNOST TEEJET TECHNOLOGIES BYLA OBEZNÁMENÁ O TAKOVÝCH ŠKODÁCH ZPŮSOBENÝCH SOFTWARE TEEJET TECHNOLOGIES.














BEZPEČNOSTNÍ POKYNY PRO AUTOMATICKÉ ŘÍZENÍ

Pokud je váš systém Matrix připojený k automatickému řízení FieldPilot (režim “podpora


řízení”), je nutné dodržovat některé základní pokyny, včetně těchto:

1. Systém FieldPilot musí zůstat VYPNUTÝ při provozu vozidla po pozemních komunikacích. Pokud by byl systém ZAPNUTÝ, mohl by zasáhnout do řízení a způsobit potenciálně rizikové situace.
2. Aktivování nastavovacích a testovacích funkcí může způsobit pohyb mechanismu řízení vozidla, i pokud je vozidlo zastavené a není definovaná žádná vodící čára. Kdykoliv je systém FieldPilot ZAPNUTÝ, všechny osoby musí být v bezpečné vzdálenosti od míst mechanismu řízení, ve kterých může dojít k sevření.
3. Aktivování režimu automatického řízení při vysokých pojezdových rychlostech může způsobit náhlou změnu směru jízdy vozidla v důsledku jeho vyrovnání s vodící čarou. Tento systém nesmí být aktivován, pokud není řidič bezpečně usazen na sedadle a nemá pod kontrolou ovládací prvky vozidla.
4. Systém FieldPilot přesně kopíruje trasu, čímž snižuje námahu řidiče. Přesto však NENAHRADUJE ostražitého řidiče. Řidič vozidla musí být usazen na sedadle, musí být ostražitý a připravený na možné překážky na trase vozidla, kdykoliv je vozidlo v pohybu.
5. Nepracujte se systémem bez správně připojeného spínače přítomnosti řidiče na sedadle a snímače otočení volantu.
6. Připojení hydraulického ventilu řízení FieldPilot vyžaduje přípojky vysokotlakého okruhu hydraulické soustavy. Zapojení je nutné provést ve shodě s příslušnými bezpečnostními procedurami, s použitím správných materiálů, nástrojů, hadicového vedení, testování systému a pravidelné údržby/kontroly.

Obsah


KAPITOLA 1 – POPIS PRODUKTU	1
FUNKCE SYSTÉMU	1
SOUČÁSTI SYSTÉMU	1
Jednotka Matrix 570G	1
Jednotka Matrix 840G	2
Kamera RealView	2
KONFIGURACE	5
Komunikační vstupní/výstupní kabel	5
ZAPNUTÍ/VYPNUTÍ NAPÁJENÍ	7
Startovací sekvence	8
ZÁKLADNÍ PROVOZNÍ ÚDAJE	8
Rozvržení stránek a navigace v systému	10
KAPITOLA 2 – NASTAVENÍ JEDNOTKY	11
Základní informace	11
 Hlavní nabídka	11
 NASTAVENÍ SYSTÉMU	12
 Světelná lišta	12
 Rozteč LED	12
 Režim zobrazení	13
 Intenzita LED	13
 Regionální nastavení	14
 Jednotky	14
 Jazyk	14
 Časové pásmo	15
 GPS	15
 Typ GPS	15
 Port GPS	16


Minimální požadavky na konfiguraci externího přijímače 16


 **Stav GPS** 16


PRN 17

Požadavky GGA 17


 **Jednotka** 17


 **Hlasitost** 17

 **Intenzita LCD** 18

 **Kalibrace dotykového displeje s verzí softwaru 1,00 až 1,02** 18


Příští zapnutí 18

 **Kalibrace dotykového displeje s verzí softwaru 1,03** 19


 **Snímek** 19

Aktivace/Deaktivace 19

Uložení snímku 20

 **O aplikaci/Uložit** 20


Uložení údajů O aplikaci 20

 **Video** 21


Osmikanálový modul VSM 21


8kanálové video VSM pouze s kanály A, B, C a D 21


Čtyřkanálový modul VSM 22


 **BOOMPILOT/NASTAVENÍ JEDNODÍLNÉHO POSTŘIKOVACÍHO RÁMU** 22


Nastavení BoomPilot 22

 **Překryv** 23


 **Zapnutí prodlevy** 23


 **Vypnutí prodlevy** 24


 **Počtu sekcí postřikovacího rámu** 24


 **Šířka sekcí postřikovacího rámu** 24


Nastavení jednodílného postřikovacího rámu 25


 **Šířka sekcí postřikovacího rámu** 25

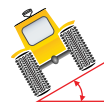
 **NASTAVENÍ VOZIDLA** 25

 **Typ vozidla** 26

 **Výšky antén** 26


 **Orientace postřikovacího rámu** 26

 **Odsazení postřikovacího rámu** 27



NASTAVENÍ MODULU TILT GYRO 27

Korekce náklonu není k dispozici 27


 **Korekce náklonu zapnutá a kalibrace** 28

Zapnuto/Vypnuto 28

Úroveň polohy 1 náklonu 28

Úroveň polohy 2 náklonu 28


Kalibrace náklonu dokončená 28


 **Korekce náklonu vypnutá** 29





NASTAVENÍ FIELDPILOT 29

FieldPilot není k dispozici 29

 **Automatické řízení** 30


 **Nastavení ventilu** 30


 **Frekvence ventilu** 30


 **Minimální pracovní cyklus** 31


Cyklus vlevo 31


Cyklus vpravo 31


 **Maximální pracovní cyklus** 32


 **Test ventilů** 32

 **Konfigurace FieldPilot** 33

 **Nastavení hrubého řízení** 33

 **Nastavení jemného řízení** 34


 **Pásmo necitlivosti** 34














 **Předběžná korekce** 35

















KAPITOLA 3 – NAVÁDĚNÍ 37






PRACOVNÍ REŽIMY NAVÁDĚNÍ 37











 **Navádění po přímé trase A-B** 37

	Navádění po zakřivené trase A-B	37
	Navádění po soustředných kruhových drahách	37
	Navádění při posledním průjezdu	38
NAVÁDĚCÍ LIŠTA A STAVOVÁ LIŠTA		38
	Naváděcí lišta	38
	Stavová lišta	38
	VÝHLED Z VOZIDLA	39
	Na stránce Navádění	39
	Pomocí tlačítka	39
	Výhled z vozidla	40
	Volba režimu navádění	40
	Navádění pomocí SmartCable nebo SDM	40
	Navádění po přímé trase A-B	40
	Aktivace Navádění po přímé trase A-B	40
	Vyznačení bodů A a B	40
	Posun struktury A+	40
	Navádění po zakřivené trase A-B	41
	Aktivace Navádění po zakřivené trase A-B	41
	Vyznačení bodů A a B	41
	Posun struktury A+	41
	Navádění po soustředných kruhových drahách	41
	Aktivace Navádění po soustředných kruhových drahách	41
	Vyznačení bodů A a B	41
	Navádění při posledním průjezdu	42
	Aktivace Navádění při posledním průjezdu	42
	Poslední průjezd	42
	Vytvoření hranice pole	42
	Režim bez navádění	43
	Vymazání režimů navádění	43
	Hlavní nabídka	43

	Přiblížení/oddálení a perspektiva	44
	BoomPilot	44
	Navádění pomocí SmartCable nebo SDM	44
	Vypnuto/Manuální a Automatický	44
	Režim Všechny sekce postřikovacího rámu zapnuté	44
	POHLED NA POLE	45
	Na stránce Navádění	45
	Pomocí tlačítka	45
	Pohled na Pole	45
	Hranice pole	45
	Návrat do bodu	46
	Vyznačení bodu návratu	46
	Vzdálenost k definovanému bodu	46
	Navádění zpět do definovaného bodu ve Výhledu z vozidla	47
	Hlavní nabídka	47
	Přiblížení/oddálení	47
	Globální pohled	47
	Režim sledování	48
	NAVÁDĚNÍ REALVIEW	48
	Navádění RealView	49
	Zobrazení celé stránky	49
	Navádění pomocí videa	49
	Indikátor úhlu řízení	50
	Hlavní nabídka	50












	Volba jedné kamery _____	51
	Bez modulu VSM _____	51
	Osmikanálový modul VSM _____	51
	Čtyřkanálový modul VSM _____	51
	Dělený obraz kamery _____	52
	Bez modulu VSM _____	52
	Osmikanálový modul VSM _____	52
	Čtyřkanálový modul VSM _____	53
	Nastavení vodící čáry _____	53

KAPITOLA 4 – MONITOROVÁNÍ 55

	ZOBRAZENÍ ÚKOLU.....	55
	Informace o úkolu _____	55
	Uložení informací _____	55
	Zpráva ve formátu PDF _____	56
	Údaje ve formátu KML _____	56
	Údaje ESRI _____	57
	Hlavní nabídka _____	57
	MONITOROVÁNÍ POSTŘIKOVACÍHO RÁMU 57	
	Monitorování postřikovacího rámu _____	57
	<i>BoomPilot není dostupný</i> _____	58
	BoomPilot _____	58
	<i>Navádění pomocí SmartCable nebo SDM</i> _____	58
	Vypnuto/Manuální a Automatický _____	58
	Režim se všemi sekcemi postřikovacího rámu zapnutými _____	58

KAPITOLA 5 – PŘÍLOHY 59

PŘÍLOHA A – SEZNAM IKON.....	59
------------------------------	----

	Nabídka možností _____	59
	Nastavení jednotky _____	59
	Nastavení systému _____	59
	Nastavení BoomPilot / jednodílného rámu _____	60
	Nastavení vozidla _____	60
	Nastavení gyroskopického modulu korekce náklonu _____	60
	Nastavení FieldPilot _____	60
	Hlavní ovládací prvky _____	60
	  Navigační stránky _____	61
	Možnosti výhledu z vozidla _____	61
	Možnosti pohledu na pole _____	61
	Možnosti navádění s reálným výhledem _____	62
	zobrazení úkolu _____	62

PŘÍLOHA B – ČASOVÁ PÁSMA	62
--------------------------------	----

PŘÍLOHA C – TOVÁRNÍ NASTAVENÍ A ROZSAHY SETTINGS & RANGES	63
---	----

PŘÍLOHA D – TECHNICKÉ ÚDAJE JEDNOTKY	64
--	----

KAPITOLA 1 – POPIS PRODUKTU

Matrix™ umožňuje řízení více připojených zařízení a mapování, navádění GPS, FieldPilot®, BoomPilot®, a shromažďování dat pomocí jediné jednotky s použitím technologie sběrnice CAN. Tato jednotka nahrazuje několik jednotek v kabině jediným robustním systémem.

FUNKCE SYSTÉMU

- Navádění RealView™ pomocí videokamery
Informace navádění a videosignál jsou zobrazovány současně při použití až 8 připojených videokamer.
- BoomPilot® (automatické řízení sekcí postřikovacího rámu) může automaticky vypínat sekce rámu postřikovače nebo rozmetadla a omezit tak překryv nebo neošetřené plochy.
- FieldPilot® (podpora řízení) může pracovat s přímými nebo zakřivenými dráhami.
- Barevné, 3D grafické navádění se snadnou obsluhou, které je dokonale přesné v libovolném terénu.
- Navádění světelnou lištou pro vozidlo nebo řádek, plus grafické zobrazení veškerých údajů navádění.
- Mapy pokrytí / export dat ve formátu PDF, KLM nebo SHP.
- Jasný displej čitelný i v denním světle s rozměry 14,5 cm nebo 21,3 cm.
- Aktualizace produktu zahrnují:
 - FieldPilot, systém podpory řízení
 - BoomPilot, systém automatického řízení sekcí postřikovacího rámu
 - Modul Tilt Gyro
 - Modul volby videa s až 8 kamerami
 - Aktualizace externího přijímače GPS nebo antény
- Lze ovládat až 15 samostatných sekcí
- Barevné 3D navádění ve 4 režimech – Přímá jízda A-B, Jízda po křivce A-B, Jízda v soustředných kruzích a Poslední průjezd
- Možnost 13 jazyků pro mezinárodní použití
- Jednodušší ovládání a ukládání záznamů GPS
- Zřetelné ikony provádějí uživatele procesem volby nabídek
- Vysoce kvalitní GPS systém s malou externí anténou
- Dvě aplikovaná počítadla plochy

SOUČÁSTI SYSTÉMU

Jednotka Matrix 570G

Systém Matrix 570G je určen pro dlouholetou životnost při typických zemědělských činnostech. Dokonale utěsněná skříň opatřená pryžovými krytkami všech konektorů zajišťuje bezproblémový provoz i v prašném prostředí. Příležitostné postřikání jednotky vodou sice nezpůsobí její poškození, ale Matrix 570G není určena pro přímé vystavení dešti. Dbejte, aby systém Matrix nebyl používán ve vlhkém prostředí.

Obrázek 1-1: Jednotka, pohled zepředu a zezadu



Jednotka Matrix 840G

Systém Matrix 840G je určen pro dlouhou životnost při typických zemědělských činnostech. Dokonale utěsněná skříň opatřená pryžovými krytkami všech konektorů zajišťuje bezproblémový provoz i v prašném prostředí. Příležitostné postřikání jednotky vodou sice nezpůsobí její poškození, ale Matrix 840G není určena pro přímé vystavení dešti. Dbejte, aby systém Matrix nebyl používán ve vlhkém prostředí.

Obrázek 1-2: Jednotka, pohled zepředu a zezadu



Kamera RealView

Kamera RealView od TeeJet Technologies umožňuje zobrazit obrazový záznam na displeji jednotky Matrix. Kamera může být natočena vpřed pro účely navádění RealView pomocí videosignálu, nebo může být orientována tak, aby zobrazovala jiná místa vašeho zařízení. Kamera je vybavena pružným montážním prvkem RAM, zabudovanou sluneční clonou a obsahuje infračervené osvětlení, které umožňuje zřetelný obrazový záznam i při nepříznivých světelných podmínkách.

Obrázek 1-3: Videokamera



Jednotka Matrix je kompatibilní s kamerami AgCam.

Modul volby videa

Modul volby videa (VSM) umožňuje připojení až 8 videokamer k vaší jednotce Matrix. Modul je kompaktní a robustní a lze jej upevnit na libovolném vhodném místě. Po instalaci není nutný žádný další zásah.

Obrázek 1-4: Modul volby videa – 4 kamerami



Obrázek 1-5: Modul volby videa – 8 kamerami



Antény GPS

TeeJet nabízí širokou škálu vysoce kvalitních přijímačů GPS podle potřeb vašeho přesného farmaření.

Antény RXA-25 nebo RXA-30 GPS zajišťují vysoce kvalitní signál do přijímače GPS pro vyšší výkonnost v oblastech s méně kvalitním signálem GPS.

Obrázek 1-6: Anténa GPS RXA-25



Obrázek 1-7: Anténa GPS RXA-30



Patch Antenna II (nalepovací anténa) poskytuje silný signál při standardních pracovních podmínkách. Malé rozměry antény umožňují snadnou instalaci a snižuje se tak riziko poškození.

Obrázek 1-8: Anténa GPS



Modul podpory řízení FieldPilot

Modul podpory řízení FieldPilot poskytuje asistované řízení na přímých i zakřivených drahách. Systém Matrix může být propojený se systémem FieldPilot pro přesné řízení polohy vozidla. Řidič ovládá systém automatického řízení pomocí jednotky Matrix – výhoda jediné jednotky umístěné v kabině. Automatické řízení pohonů vozidla s mimořádně přesným opakováním v přímém i zakřiveném tvaru. Možnost práce v mlze nebo prašném prostředí, v denních i nočních hodinách s vysokou přesností, znamená rychlejší návratnost investic do zařízení, účinnější aplikaci látek a soustředěnější činnost.

Obrázek 1-9: Modul podpory řízení FieldPilot



Modul řízení sekcí postřikovacího rámu BoomPilot

V kombinaci se softwarem jednotky Matrix umožňuje řídicí modul sekcí rámu (SDM) součinnost se systémem BoomPilot (systém automatického řízení sekcí postřikovacího rámu). Řídicí modul SDM musí být připojený pomocí správného kabelu k systému BoomPilot, řídicí jednotce postřikovače nebo postřikovači pro rychlou a snadnou instalaci. Moduly řízení sekcí a jejich připojené příslušné kabely jsou zkonstruovány k řízení jak mnoha sekcí postřikovacího rámu, tak řídicí jednotky postřikovače, až do maximálního počtu 15 sekcí postřikovacího rámu.

Obrázek 1-10: Modul řízení sekcí rámu



Nožní spínač

Nožní spínač TeeJet umožňuje pohodlné zapínání systému FieldPilot. Spínač je připojený k systému prostřednictvím robustní komunikační sítě CAN.

Obrázek 1-11: Nožní spínač



Modul kompenzace náklonu

Pokud je vaše anténa GPS umístěná 4 m nad povrchem terénu, 10% sklon svahu může způsobit chybu polohy 0,6 metru. Nový modul kompenzace náklonu Tilt Gyro opravuje chyby v poloze způsobené příčným sklonem svahu.

Modul kompenzace náklonu Tilt Gyro je namontován na pevné konstrukci vašeho vozidla, přijímá signály z vašeho přijímače GPS a poskytuje opravená data o poloze do vašeho navigačního systému.

- Diagnostické LED diody indikují stav modulu TCM (stav napájení, provozní stav a stav přijímaných dat GPS)
- Elektrický konektor je odolný vůči povětrnostním vlivům pro bezporuchový provoz
- Montážní otvory jsou součástí skříně
- Automatická detekce přenosové rychlosti snímače GPS a odpovídající nastavení výstupních parametrů
- Kompatibilní s navigačními systémy Matrix

POZNÁMKA: Pokud je používán FieldPilot, modul TCM je součástí systému.

Obrázek 1-12: Modul kompenzace náklonu Tilt Gyro



Kabely

Kabely TeeJet jsou konstruovány pro spolehlivou činnost v nepříznivých podmínkách. Zakrytování a konektory odolné proti povětrnostním vlivům zajišťují, že kabely a elektrická spojení jsou spolehlivá a bezporuchová.

Obrázek 1-13: Kabely



Prodlužovací kabely

Prodlužovací kabely nebo kabely s prodlouženou délkou jsou určeny pro speciální použití. Obráťte se na svého prodejce TeeJet o potvrzení, zda jsou standardní kabely, dodané s vaším systémem, dostatečně dlouhé.

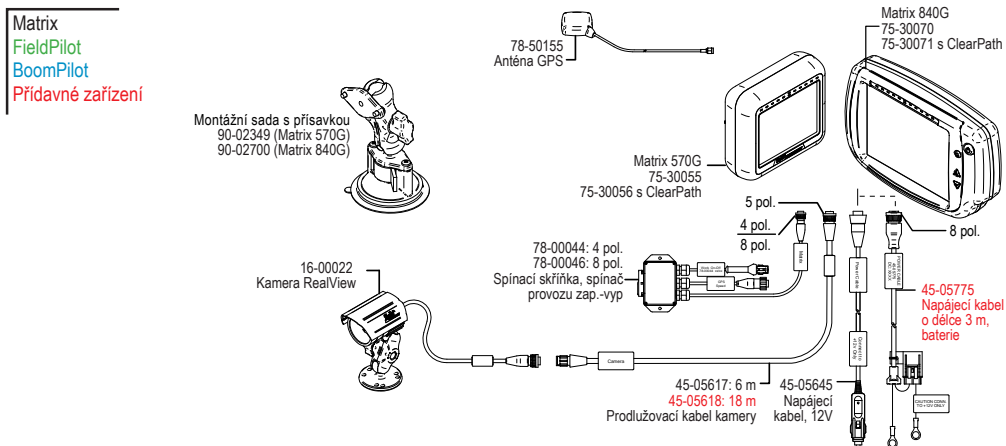
Prodloužená záruka

TeeJet nabízí prodlouženou záruku pro řadu navigačních produktů. Tato záruka není dodávána pro všechny trhy. Podrobnosti si vyžádejte od svého prodejce TeeJet.

KONFIGURACE

Níže uvedená schémata ukazují typické konfigurace Matrix. Vzhledem k množství možných konfigurací použijte tato schémata pouze pro referenci.

Obrázek 1-14: Matrix s kamerou RealView



Komunikační vstupní/výstupní kabel

Komunikační vstupní/výstupní kabel poskytuje systému Matrix dva signály:

- Přenos signálu jezdové rychlosti od radarového zařízení do externího zařízení
- Umožňuje řídicí pracovat s funkcí ošetřené plochy systému Matrix zapojeného do série s řídicím konektorem vzdáleného připojení nebo funkcí zapínání/vypínání aplikaci v režimu jednoho řádku.

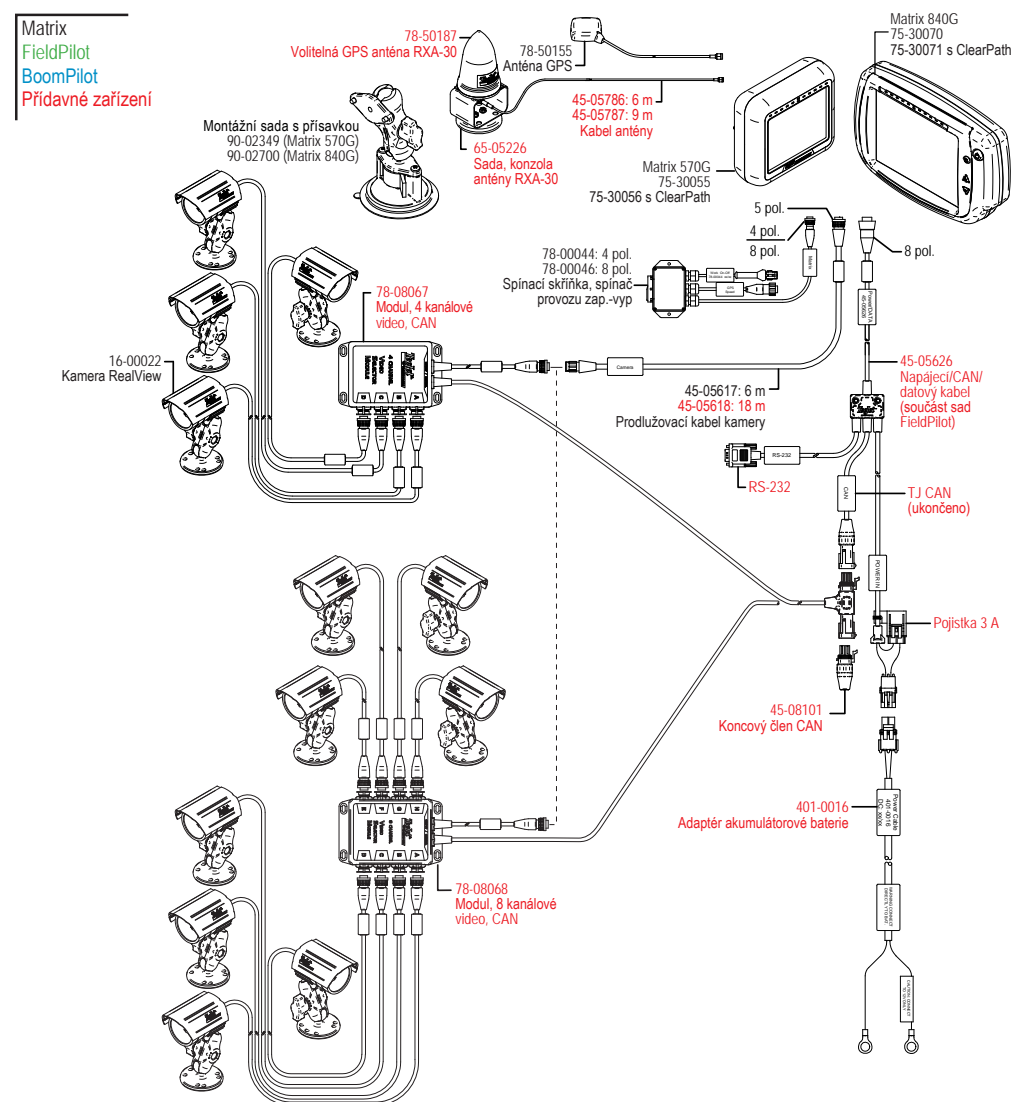
Pokud výše uvedená zapojení nejsou k dispozici, dodaný páčkový prepínač umožňuje používat funkci ošetřené plochy bez nutnosti připojení nářadí pro funkční aplikaci.

Připojení k různým jednotkám vyžaduje různé redukce a kalibrace.

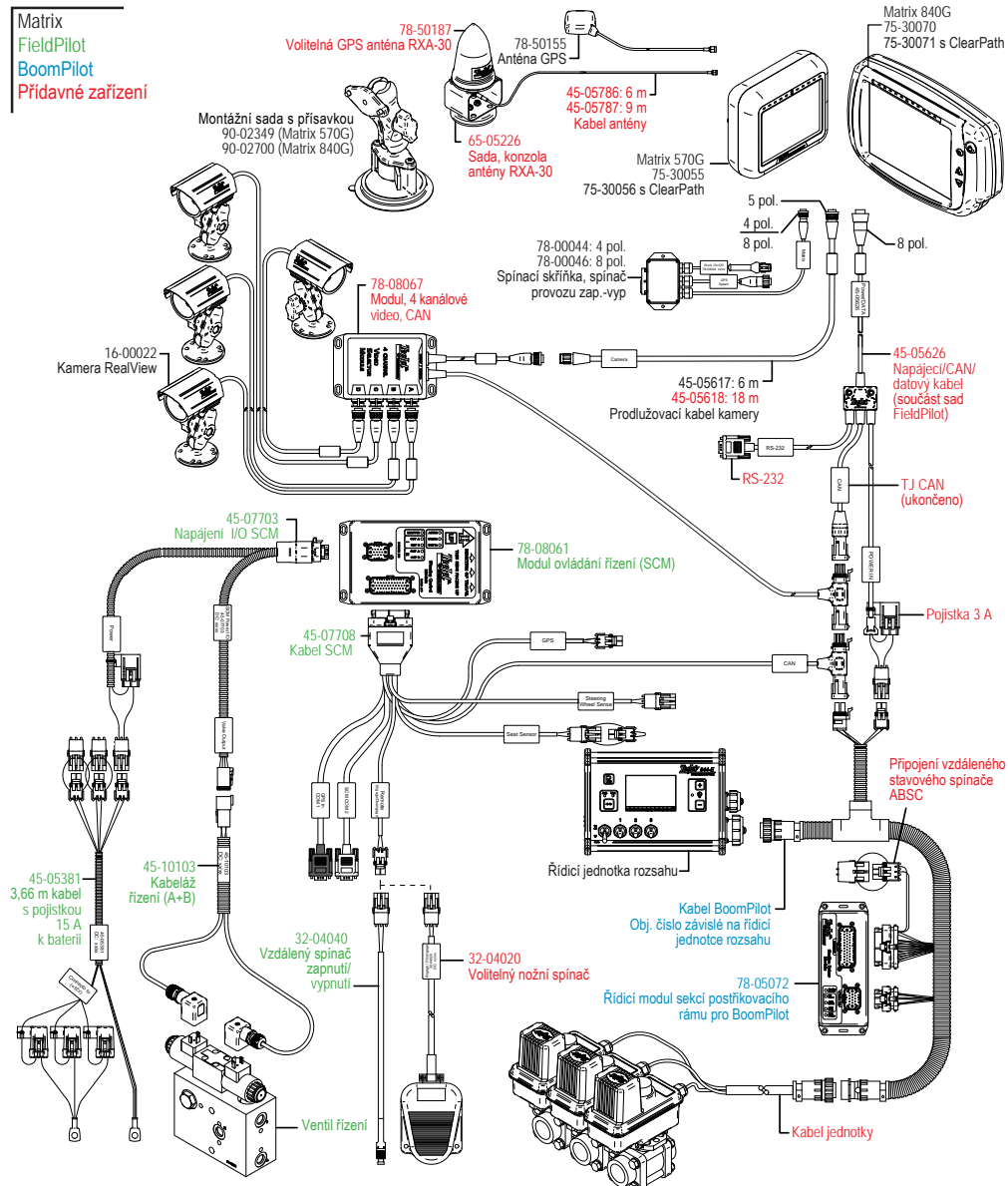
- Pro připojení k jednotkám TeeJet používejte redukci 45-20042
 - ◀ vstup kalibrace #1000 pro řadu 8xx v režimu RAD,
 - ◀ vstup kalibrace # 10000 pro řady LH 70, LH 85, 500, 5000, 6000, IC 24 a IC 34.
- Při připojení k jednotkám Mid-Tech není nutné používat redukci,
 - ◀ vstup kalibrace # 1000.
- Pro připojení k jednotkám Raven používejte redukci 45-05508 (nezapojujte červený napájecí vodič 12 V od 45-05508)
 - ◀ vstup kalibrace # 730 v SP 2.

Pokud je detekováno vypnutí postřikovacího rámu pro aplikované mapování ze stávajícího panelu, připojte zelený vodič k hlavnímu spínací panelu na straně ventilu. Červený vodič není použitý.

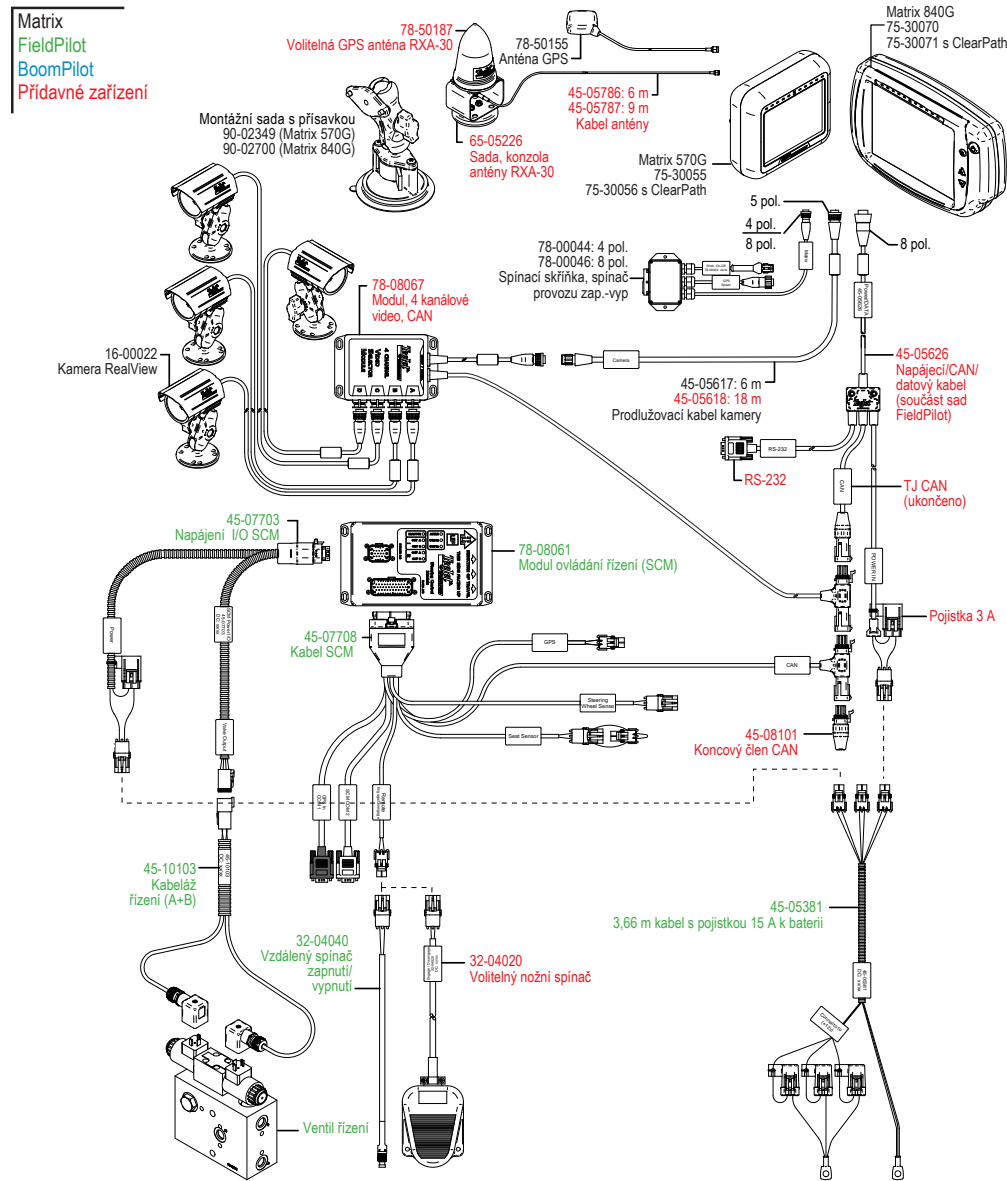
Obrázek 1-15: Matrix s 8kanálovým nebo 4kanálovým modulem VSM a několika kamerami RealView



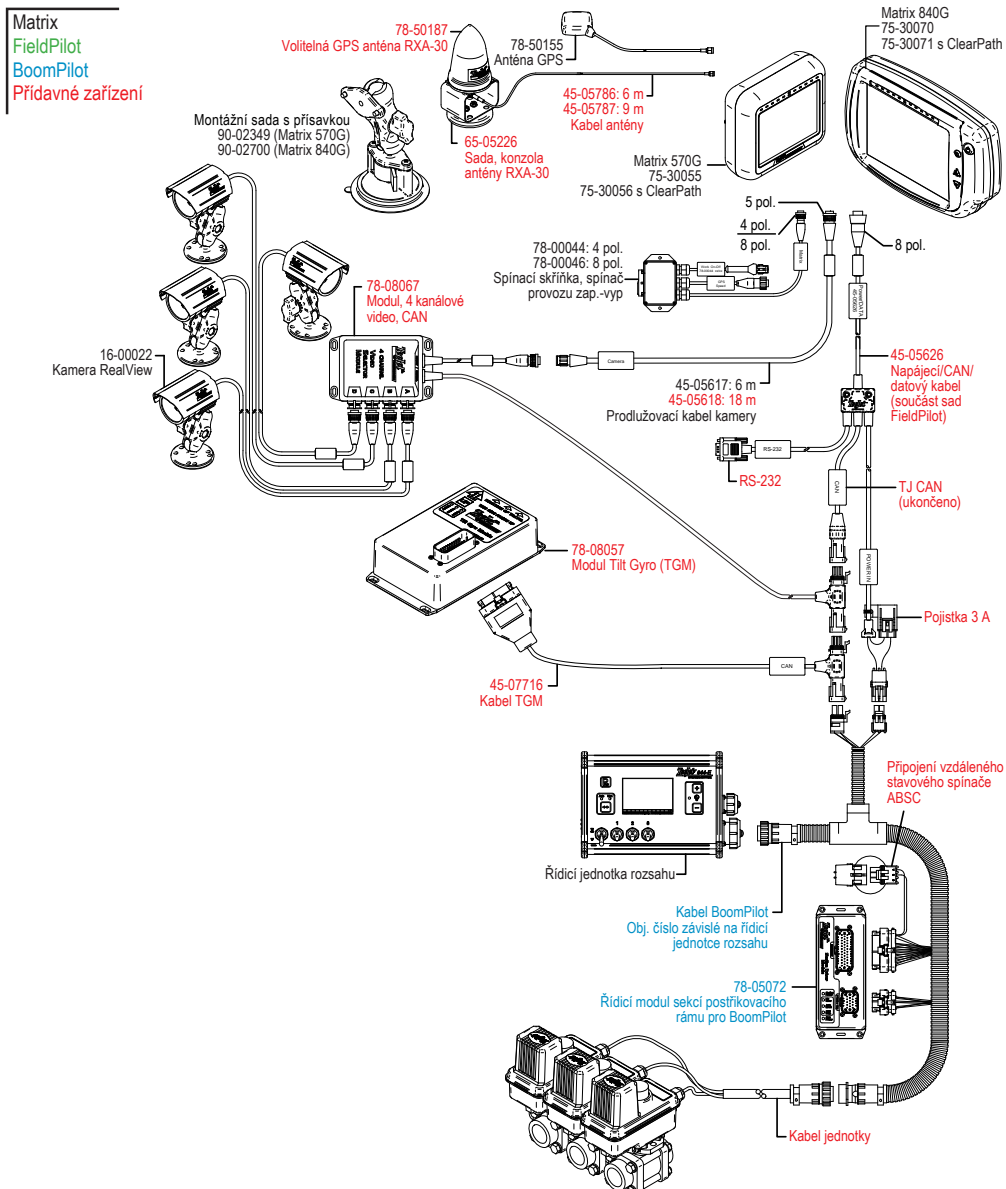
Obrázek 1-16: Matrix s modulem VSM a více kamerami RealView, systémy FieldPilot a BoomPilot



Obrázek 1-17: Matrix s modulem VSM, více kamerami RealView a systémem FieldPilot



Obrázek 1-18: Matrix s modulem VSM, modulem Tilt Gyro a systémem BoomPilot



ZAPNUTÍ/VYPNUTÍ NAPÁJENÍ

Stisknutím tlačítka napájení přivedete napájecí napětí k jednotce. Po zapnutí zahájí systém Matrix startovací sekvenci.

Jednotku vypnete stisknutím a krátkým podržením tlačítka napájecího napětí (dokud displej neztmavne)..

Obrázek 1-19: Tlačítko napájení



Startovací sekvence

Jednotka vyžaduje dobu přibližně 40 sekund ke spuštění. Během této doby je zobrazováno logo TeeJet Technologies (kontrolky LED budou svítit a zhasínat a úroveň podsvícení bude kolísat).

Obrázek 1-20: Zobrazení spuštění



Ihned po ukončení cyklu sekvence spuštění, je zobrazena následující zpráva:

“Chcete vymazat údaje úkolu a zahájit nový úkol?”

1. Stiskněte
 - ▶ Ne – Bude obnovený původní úkol.
 - ▶ Ano – Bude zahájen nový úkol a veškerá data z předchozího úkolu budou vymazána. Bude zobrazena zpráva “Veškerá data o úkolu vymazána”. Stiskněte “OK” pro pokračování.

Po dobu cca 1 minuty bude zobrazena úvodní stránka.

Na úvodní stránce jsou zobrazené aktuálně instalované verze software. Tato informace je zobrazena rovněž na stránce O aplikaci.

POZNÁMKA: Pro výběr a potvrzení volby na displeji je nutný pevný dotyk.

Obrázek 1-21: Stránky vymazání údajů o úkolech



Obrázek 1-22: Úvodní stránka



ZÁKLADNÍ PROVOZNÍ ÚDAJE

Při volbě ikony na displeji je nutný pevný dotyk.

Při počátečním zapnutí je na displeji standardně zobrazena stránka údajů o vozidle.

Při všech následných zapnutích bude zobrazena poslední stránka před vypnutím.

Ikony na navigačních stránkách budou zobrazeny a po 6 sekundách nečinnosti budou z displeje vymazány. Pro opětovné zobrazení ikon se dotkněte displeje na libovolném místě.

Obrázek 1-23: S ikonami a bez ikon na displeji



Stiskněte ikonu libovolné položky nabídky pro zobrazení popisu této položky. Pro zavření informačního okna se dotkněte displeje na libovolném místě.

Obrázek 1-24: Příklad informačního textového okna



Stiskněte a podržte

▶ IKONY PLUS/MÍNUS + -

▶ IKONY ŠÍPKY NAHORU/DOLŮ ▲ ▼

▶ IKONY PŘIBLÍŽENÍ / ODDÁLENÍ 🔍

▶ TLAČÍTKA PŘIBLÍŽENÍ/ODDÁLENÍ ▲ ▼ (pouze Matrix 840G),
pro rychlé nastavení.

Tlačítka Přiblížení/Oddálení ▲ ▼ na jednotce Matrix 840 nemají funkci Plus/Mínus nebo Nahoru/Dolů při nastavování.

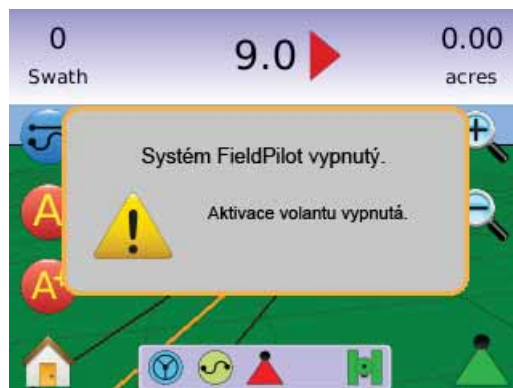
Změna stavu GPS – bude zobrazena výstraha po dobu cca 2,5 sekund. Pro rychlejší vymazání výstrahy se dotkněte displeje na libovolném místě.

Obrázek 1-25: Příklad změny stavu GPS



FieldPilot vypnutý – bude zobrazena výstraha po dobu cca 2,5 sekund. Pro rychlejší vymazání výstrahy se dotkněte displeje na libovolném místě.

Obrázek 1-26: Stránka vypnuté funkce FieldPilot



Všechny změny jsou automaticky uloženy.

Matrix je systém pro aktuálně prováděnou práci. Předchozí práce nelze zpětně vyvolat.









Při změně nebo připojení zařízení k systému Matrix je nutné jednotku vypnout a opět zapnout.

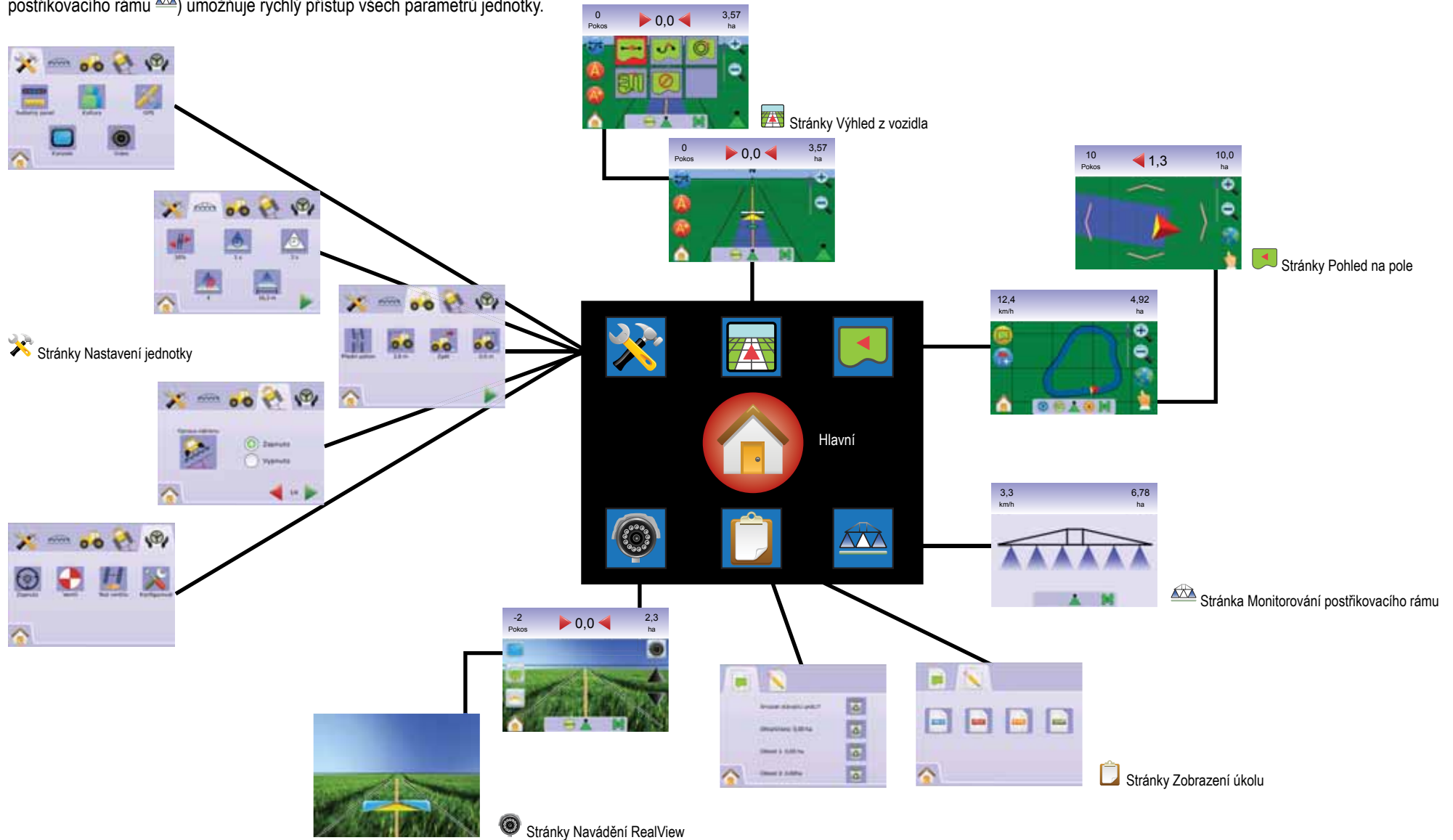
Pokyny pro čištění – Pro čištění jednotek Matrix používejte jemné čisticí prostředky, například čistič oken, a měkkou tkaninu. Dbejte, aby nedocházelo k otírání dotykového displeje prachem nebo abrazivním materiálem.

- Používejte měkkou, netřepící se tkaninu.
- Tkaninu používejte suchou nebo mírně navlhčenou jemným čisticím prostředkem nebo lihem.
- Dbejte, aby tkanina byla pouze navlhčená, ne mokrá. Nikdy nenanášejte čisticí prostředek přímo na dotykový displej. Dojde-li k potřísnění displeje čisticím prostředkem, ihned jej otřete savou tkaninou.
- Čisticí prostředek nesmí být kyselina ani zásada (musí mít neutrální pH).
- Plochy čistěte jemně. Pokud má povrch směrovou strukturu, pohybujte tkaninou při otírání ve směru struktury.

- Nikdy nepoužívejte kyselé nebo zásadité čisticí prostředky, ani organické sloučeniny jako ředidla, aceton, toluen, xylen, propyl nebo isopropyl, nebo petrolej.
- Vhodné čisticí prostředky jsou komerčně dostupné v baleních připravených pro přímé použití. Jedná se například o Klear Screen™, nebo komerčně dodávané prostředky Glass Plus® Glass a Surface Cleaner od výrobce Reckitt-Benckiser
- Používání nesprávných čisticích prostředků může způsobit zhoršení optických vlastností dotykového displeje nebo narušení funkčnosti.

Rozvržení stránek a navigace v systému

Systém Matrix 570G má velmi snadné ovládání. TLAČÍTKO HLAVNÍ STRÁNKY  nebo IKONA HLAVNÍ STRÁNKY  Vám umožňují přístup ke 3 funkcím jednotky: Nastavení, Navádění a Monitorování. Šest stránek Nabídka možností s dotykovými prvky (Nastavení jednotky , Výhled z vozidla , Pohled na pole , Zobrazení úkolu , Navádění RealView  a Monitorování postřikovacího rámu ) umožňuje rychlý přístup všech parametrů jednotky.



KAPITOLA 2 – NASTAVENÍ JEDNOTKY



Nastavení jednotky se používá pro Nastavení systému, Nastavení BoomPilot/jednodílného postřikovacího rámu, Nastavení vozidla, Nastavení modulu Tilt Gyro (korekce náklonu) a Nastavení FieldPilot.

POZNÁMKA: Veškerá nastavení jsou po zvolení automaticky uložena.

Pro přístup ke stránkám Nastavení jednotky:

1. Stiskněte TLAČÍTKO HLAVNÍ STRÁNKY nebo se dotkněte displeje pro aktivování ikon a stiskněte IKONU HLAVNÍ STRÁNKY v levé dolní části stránky displeje.
2. Zvolte NASTAVENÍ JEDNOTKY z Hlavní nabídky .
3. Zvolte možnost:
 - ▶ Nastavení systému – používá se pro konfiguraci:
 - ◀ Světelná lišta – používá se pro nastavení rozteče LED , režimu zobrazení/řádku a intenzity LED .
 - ◀ Regionální nastavení – používá se pro nastavení jednotek , Jazyku a časového pásma .
 - ◀ GPS – používá se pro nastavení typu GPS portu GPS , a zobrazení stavu GPS .
 - ◀ Jednotka – používá se pro nastavení hlasitosti , jasu LCD displeje , nastavení kalibrace displeje a snímku s zobrazením údajů O aplikaci a uložení informací software .
 - ◀ Video – používá se pro nastavení jednotlivých kamer .
 - ▶ Nastavení BoomPilot/jednodílného postřikovacího rámu – používá se pro nastavení překryvu , zapnutí prodlevy , vypnutí prodlevy , počtu sekcí postřikovacího rámu a šířky sekcí postřikovacího rámu .

- ▶ Nastavení vozidla – používá se pro konfiguraci typu vozidla , výšky antén , směru postřikovacího rámu a odsazení postřikovacího rámu .
- ▶ Nastavení modulu Tilt Gyro – používá se pro kalibraci modulu Tilt Gyro, který umožňuje kompenzaci náklonu při práci na kopcovitém nebo svažitém terénu.
- ▶ Nastavení FieldPilot – používá se pro nastavení:
 - ◀ Aktivace/deaktivace FieldPilot .
 - ◀ Nastavení ventilu – pro nastavení frekvence ventilu, minimálního pracovního cyklu vlevo, minimálního pracovního cyklu vpravo a maximálního pracovního cyklu.
 - ◀ Test ventilů – ověřuje správnou činnost soustavy řízení a používá se pro jemné nastavení průtoku oleje.
 - ◀ Konfigurace FieldPilot – používá se pro hrubé nastavení, jemné nastavení, pásma necitlivosti a předběžné korekce.

Základní informace

Stisknutím ikony odpovídající položce nabídky zobrazíte popis této položky. Pro odstranění popisu se dotkněte displeje na libovolném místě.

Obrázek 2-1: Příklad informačního textového okna



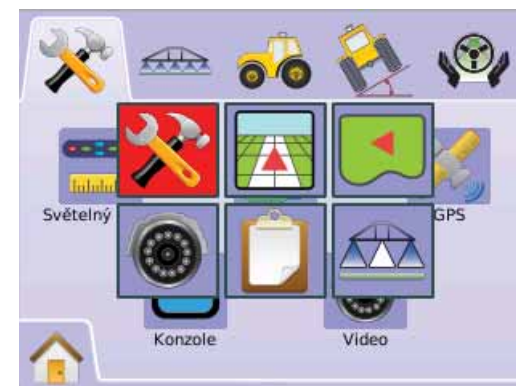
Hlavní nabídka

Tlačítko hlavní stránky nebo ikona hlavní stránky Vám umožňují přístup ke 3 funkcím jednotky: Nastavení, Navádění a Monitorování. Šest stránek možností Nabídky s dotykovými prvky (Nastavení jednotky , Výhled z vozidla , Pohled na pole , Navádění RealView , Zobrazení úkolu a Monitorování postřikovacího rámu) umožňuje rychlý přístup všech parametrů jednotky.

Pro zobrazení položek Hlavní nabídky:

1. Stiskněte TLAČÍTKO HLAVNÍ STRÁNKY nebo zvolte IKONU HLAVNÍ STRÁNKY v levé dolní části stránky displeje.

Obrázek 2-2: Hlavní nabídka – Nastavení jednotky



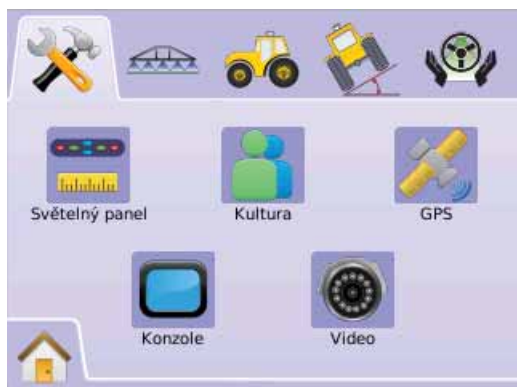


NASTAVENÍ SYSTÉMU

Nastavení systému se používá pro nastavení světelné lišty, regionálního nastavení, nastavení GPS, panelu a videa.

1. Zvolte NASTAVENÍ JEDNOTKY z Hlavní nabídky .
2. Stiskněte ZÁLOŽKU NASTAVENÍ SYSTÉMU .
3. Vyberte z možností:
 - ▶ Světelná lišta – používá se pro nastavení rozteče LED, režimu zobrazení a intenzity LED.
 - ▶ Regionální nastavení – používá se pro nastavení jednotek, jazyku a časového pásma.
 - ▶ GPS – používá se pro nastavení typu GPS, portu GPS a zobrazení stavu GPS.
 - ▶ Jednotka – používá se pro nastavení hlasitosti, jasu LCD displeje, nastavení kalibrace displeje a snímku, zobrazení údajů O aplikaci a uložení informací software.
 - ▶ Video – používá se pro nastavení jednotlivých kamer.

Obrázek 2-3: Nastavení systému



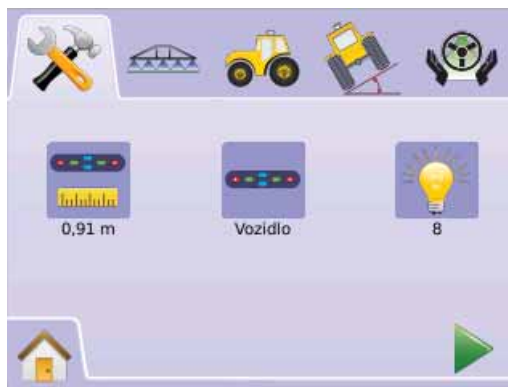
Světelná lišta

Nastavení světelné lišty se používá pro nastavení rozteče LED, režimu Displej/řádek a intenzity LED.

1. Stiskněte ZÁLOŽKU NASTAVENÍ SYSTÉMU .
 2. Stiskněte IKONU SVĚTELNÉ LIŠTY .
 3. Zvolte možnost:
 - ▶ Rozteč LED – nastavení vzdálenosti indikované osvětlenými LED diodami.
 - ▶ Režim zobrazení – určení, zda světelná lišta představuje řádek nebo vozidlo.
 - ▶ Intenzita LED – nastavení intenzity svitu LED.
- NEBO
- Stiskněte ŠIPKU STRÁNKA VPRAVO pro procházení všemi nastaveními.

POZNÁMKA: Možnosti označení aktuálního nastavení. Na stránce nastavení stiskněte ikonu pro zobrazení dostupných továrních nastavení a rozsahů nastavení.

Obrázek 2-4: Možnosti světelné lišty

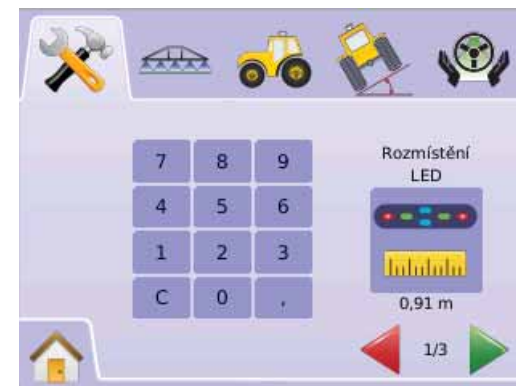


Rozteč LED

Rozteč LED určuje vzdálenost indikovanou osvětlenými LED diodami. Rozsah je 0,01 - 3,0 metry.







1. Stiskněte IKONU SVĚTELNÉ LIŠTY .
2. Stiskněte IKONU ROZTEČE LED .
3. V příslušném poli zadejte rozteč LED.
4. Stiskněte
 - ▶ ŠIPKU STRÁNKA VPRAVO pro přechod na režimu Zobrazení.
 - ▶ NASTAVENÍ SYSTÉMU pro návrat na hlavní stránku Nastavení systému.

Obrázek 2-5: Rozteč LED



— Režim zobrazení

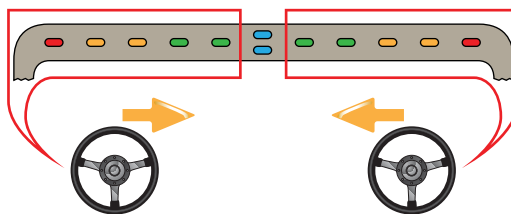
Režim zobrazení/řádek určuje, zda světelná lišta představuje řádek nebo vozidlo.

1. Stiskněte IKONU SVĚTELNÉ LIŠTY .
2. Stiskněte IKONU ZOBRAZENÍ .
3. Stiskněte IKONY ŠIPKA NAHORU/DOLŮ   pro přepínání mezi:
 - ▶ Řádek – LED diody indikují naváděcí trasu a přerušovaně svítící LED označují vozidlo.
 - ▶ Vozidlo – prostřední LED představuje vozidlo a pohyblivá LED indikuje naváděcí trasu.
4. Stiskněte
 - ▶ ŠIPKU STRÁNKA VPRAVO  pro přechod na Intenzita LED.
 - ▶ NASTAVENÍ SYSTÉMU  pro návrat na hlavní stránku Nastavení systému.

Obrázek 2-6: Režim zobrazení – řádek



Obrázek 2-7: Světelná lišta řádku



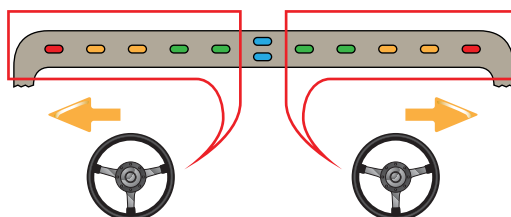
Segmenty osvětlené v levé části světelné lišty indikují, že je nutné nastavení řízení vpravo.

Segmenty osvětlené v pravé části světelné lišty indikují, že je nutné nastavení řízení vlevo.

Obrázek 2-8: Režim zobrazení – vozidlo



Obrázek 2-9: Světelná lišta vozidla











Segmenty osvětlené v levé části světelné lišty indikují, že je nutné nastavení řízení vlevo..

Segmenty osvětlené v pravé části světelné lišty indikují, že je nutné nastavení řízení vpravo.

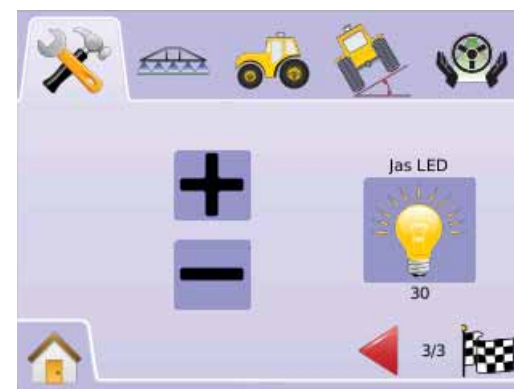
💡 Intenzita LED

Intenzita LED nastavuje jas světelné lišty LED diod. Rozsah je 0 - 100.

1. Stiskněte IKONU SVĚTELNÉ LIŠTY .
2. Stiskněte IKONU INTENZITY LED .
3. Stiskněte IKONY PLUS/MÍNUS   pro nastavení intenzity LED.
 - ◀ Čím vyšší číslo, tím je intenzita LED větší.
 - ◀ Čím nižší číslo, tím je intenzita LED menší.
4. Stiskněte
 - ▶ IKONU ŠACHOVNICOVÉHO PRAPORKU  pro dokončení Nastavení světelné lišty.
 - ▶ ZÁLOŽKU NASTAVENÍ SYSTÉMU  pro návrat na hlavní stránku Nastavení systému.






POZNÁMKA: Stiskněte a podržte IKONY PLUS/MÍNUS   pro rychlé nastavení hodnot.


Obrázek 2-10: Intenzita LED



Regionální nastavení

Regionální nastavení se používá pro nastavení Jednotek, Jazyka a Časového pásma.

1. Stiskněte ZÁLOŽKU NASTAVENÍ SYSTÉMU .
2. Stiskněte IKONU REGIONÁLNÍHO NASTAVENÍ .
3. Volte z možností:
 - ▶ Jednotky  – určuje jednotky měření.
 - ▶ Jazyk  – určuje jazyk systému.
 - ▶ Časové pásmo  – určuje místní časové pásmo.

NEBO
Stiskněte ŠIPKU STRÁNKA VPRAVO  pro procházení všemi nastaveními.







POZNÁMKA: Možnosti označení aktuálního nastavení. Na stránce nastavení stiskněte ikonu pro zobrazení dostupných továrních nastavení a rozsahů nastavení.

Obrázek 2-11: Regionální nastavení



Jednotky

Položka Jednotky určuje jednotky měření (U.S. nebo metrické).

1. Stiskněte IKONU REGIONÁLNÍHO NASTAVENÍ .
2. Stiskněte IKONU JEDNOTKY .
3. Stiskněte IKONY ŠIPKA NAHORU/DOLŮ   pro výběr mezi:
 - ▶ U.S.
 - ▶ Metrické.
4. Stiskněte
 - ▶ ŠIPKU STRÁNKA VPRAVO  pro přechod na Jazyk.
 - ▶ ZÁLOŽKU NASTAVENÍ SYSTÉMU  pro návrat na hlavní stránku Nastavení systému.







POZNÁMKA: Toto nastavení je nutné pro činnost FieldPilot a snímače náklonu i pro správnou činnost BoomPilot.



Obrázek 2-12: Jednotky



Jazyk

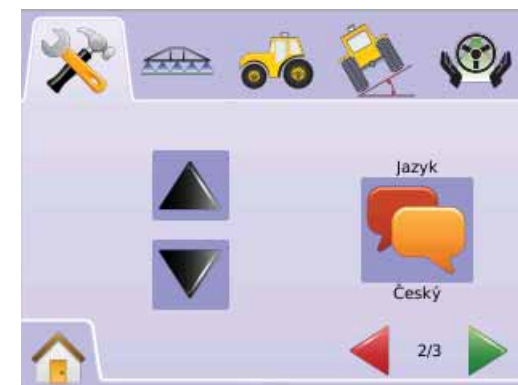
Jazyk určuje jazyk systému. Lze volit češtinu, dánštinu, holandštinu, angličtinu, francouzštinu, němčinu, maďarštinu, italštinu, polštinu, portugalsštinu, ruštinu, španělštinu nebo švédštinu.

1. Stiskněte IKONU REGIONÁLNÍHO NASTAVENÍ .
2. Stiskněte IKONU JAZYK .
3. Stiskněte IKONY ŠIPKA NAHORU/ DOLŮ   pro výběr jazyka.
4. Stiskněte
 - ▶ ŠIPKU STRÁNKA VPRAVO  pro přechod na Časové pásmo.
 - ▶ ZÁLOŽKU NASTAVENÍ SYSTÉMU  pro návrat na hlavní stránku Nastavení systému.

POZNÁMKA: Stiskněte a podržte IKONY ŠIPEK NAHORU/DOLŮ   tpro rychlé nastavení hodnot.

POZNÁMKA: Toto nastavení je nutné pro činnost FieldPilot a snímače náklonu i pro správnou činnost BoomPilot.

Obrázek 2-13: Jazyk



🌐 Časové pásmo

Časové pásmo určuje místní čas.

1. Stiskněte IKONU REGIONÁLNÍHO NASTAVENÍ 🏠.
2. Stiskněte IKONU ČASOVÉHO PÁSMĚ 🌐.
3. Stiskněte IKONY ŠIPEK NAHORU/ DOLŮ ▲ ▼ pro volbu odpovídajícího časového pásma.
4. Stiskněte
 - ▶ ŠACHOVNICOVÝ PRAPOREK 🏁 pro dokončení regionálního nastavení.
 - ▶ ZÁLOŽKU NASTAVENÍ SYSTÉMU 🛠️ pro návrat na hlavní stránku Nastavení systému.

POZNÁMKA: Stiskněte a podržte IKONY ŠIPEK NAHORU/DOLŮ ▲ ▼ pro rychlé nastavení hodnot.

Obrázek 2-14: Časové pásmo



Časová pásma jsou uvedena v abecedním pořadí podle kontinentu a města. Seznam kontinentů a měst je uveden v Příloze B.

📶 GPS

GPS se používá pro nastavení typu GPS, portu GPS a zobrazení informace o stavu GPS.

1. Stiskněte ZÁLOŽKU NASTAVENÍ SYSTÉMU 🛠️
2. Stiskněte IKONU GPS 📶.
3. Volte z možností:
 - ▶ Typ GPS 📶 – volí zdroj přenosu GPS.
 - ▶ Port GPS 📶 – nastavuje komunikační port GPS (D).
 - ▶ Stav GPS 📶 – zobrazuje informaci o GGA/VTG (rychlost přenosu dat), počtu satelitů, HDOP, PRN a kvalitě.NEBO
Stiskněte ŠIPKU STRÁNKA VPRAVO ▶ pro procházení všemi nastaveními.

POZNÁMKA: Možnosti označení aktuálního nastavení. Na stránce nastavení stiskněte ikonu pro zobrazení dostupných továrních nastavení a rozsahů nastavení.

Obrázek 2-15: GPS



📶 Typ GPS

Typ GPS přizpůsobuje systém pro příjem signálu ze zdroje GPS nebo DGPS.

1. Stiskněte IKONU GPS 📶.
2. Stiskněte IKONU TYPU GPS 📶.
3. Volte z možností:
 - ▶ Pouze GPS – neopravený signál
 - ▶ Pouze DGPS – signál opravený o rozdílovou korekci
 - ▶ GPS/DGPS – oba typy signálu
4. Stiskněte
 - ▶ ŠIPKU STRÁNKA VPRAVO ▶ pro přechod na Port GPS
 - ▶ ZÁLOŽKU NASTAVENÍ SYSTÉMU 🛠️ pro návrat na hlavní stránku Nastavení systému.





POZNÁMKA: Toto nastavení je nutné pro činnost FieldPilot a snímače náklonu i pro správnou činnost BoomPilot.

Obrázek 2-16: Typ GPS



Port GPS

Port GPS nastavuje komunikační port na interní nebo externí.

1. Stiskněte IKONU GPS .
2. Stiskněte IKONU PORT GPS .
3. Volte z možností:
 - ▶ Interní – používá vnitřní přijímač (D)GPS (je-li ve výbavě)
 - ▶ Externí – přijímá externí data (D)GPS
 - ▶ ŠIPKU STRÁNKA VPRAVO  pro přechod na Stav GPS.
 - ▶ ZÁLOŽKU NASTAVENÍ SYSTÉMU  pro návrat na hlavní stránku Nastavení systému.

POZNÁMKA: Toto nastavení je nutné pro činnost FieldPilot a snímače náklonu i pro správnou činnost BoomPilot.

Obrázek 2-17: Port GPS



POZNÁMKA: Používání signálů GPS jako Omnistar HP/XP nebo RTK vyžaduje nastavení portu GPS na Externí.

Minimální požadavky na konfiguraci externího přijímače

Před připojením jednotky Matrix a zahájením práce s externím přijímačem GPS musí být splněny tyto minimální požadavky na konfiguraci.

Nastavení sériového portu

Přenosová rychlost:	19,200
Počet datových bitů	8
Parita:	není
Koncové bity:	1

Požadované připojení sériového portu

Sériový kabel s 9pólovým konektorem (zástrčka RS-232)





POZNÁMKA: V závislosti na výstupu přijímače může být nutné používat redukci Null Modem.

Řetězce NMEA

GGA	5 Hz
VTG	5 Hz
ZDA	0,2 Hz

Stav GPS

Stav GPS zobrazuje údaje o rychlosti přenosu dat, počtu detekovaných satelitů, kvalitu satelitního signálu a identifikační (ID) kód.

1. Stiskněte IKONU GPS .
2. Stiskněte IKONU PORTU GPS  pro zobrazení těchto údajů:
 - ◀ GGA/VTG (rychlost přenosu dat) – počet pozic GPS za sekundu.
 - ◀ Počet satelitů – počet satelitů GPS ve výhledu (pro DGPS jsou vyžadovány minimálně 4).
 - ◀ ◀ HDOP – parametr míry zhoršení horizontální přesnosti určení polohy. Je doporučovaná hodnota HDOP menší než 2.
 - ◀ ◀ PRN – aktuální identifikační kód satelitu DGPS. (viz tabulka PRN).
 - ◀ ◀ GGA Qualita – aktuální indikátor kvality signálu GPS (viz tabulka GGA).
3. Stiskněte
 - ▶ ŠACHOVNICOVÝ PRAPOREK  pro dokončení Nastavení GPS.
 - ▶ ZÁLOŽKU NASTAVENÍ SYSTÉMU  pro návrat na hlavní stránku Nastavení systému.

POZNÁMKA: Pokud není GPS dostupný, všechny hodnoty budou "neplatné".

Obrázek 2-18: Stav GPS



PRN

Lokalita	PRN
Západ US	135
Východ US	138
Střed US	135 nebo 138
Jižní Amerika	N/A
Evropa	120 nebo 124








Požadavky GGA

Kvalita GGA požadovaná pro práci s různými typy signálu se může lišit. Požadavky jsou uvedeny v tabulce níže.

Servis	GGA	Přesnost
Omnistar HP/XP	5	10 cm
RTK	4	4 cm
Skluz	9	<1 m
WAAS/EGNOS/ majáček	2	<1 m
Pouze GPS	1	<3 m

Jednotka

Nastavení jednotky se používá pro nastavení hlasitosti, intenzity LCD, kalibrace displeje a snímku, zobrazovat informace O aplikaci a uložení informací software systému.

1. Stiskněte ZÁLOŽKU NASTAVENÍ SYSTÉMU .
2. Stiskněte IKONU JEDNOTKY .
3. Volte z možností:
 - ▶ Hlasitost  – pro nastavení úrovně hlasitosti reproduktoru.
 - ▶ Intenzita LCD  – pro nastavení jasu displeje jednotky.
 - ▶ Kalibrace dotykového displeje  – se používá pro spuštění kalibrace dotykového displeje.
 - ▶ Snímek  – umožňuje uložení obsahu displeje na USB disk.
 - ▶ O aplikaci/Uložit  – zobrazuje verzi software systému a verze software modulů připojených ke sběrnici CAN NEBO

Stiskněte ŠÍPKU O STRÁNKU VPRAVO  pro procházení všemi nastaveními.







POZNÁMKA: Na stránce nastavení stiskněte ikonu pro zobrazení dostupných továrních nastavení a rozsahů nastavení.



Obrázek 2-19: Jednotka



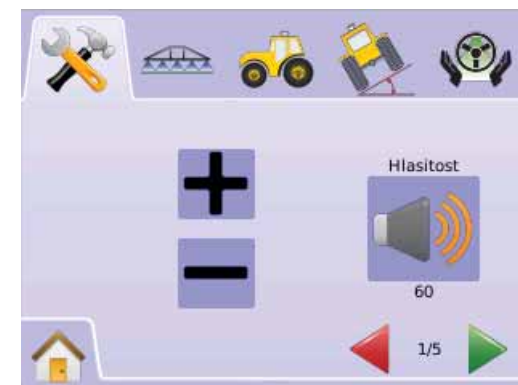
Hlasitost

Hlasitost nastavuje úroveň hlasitosti reproduktoru. Rozsah je 0 - 100.

1. Stiskněte IKONU JEDNOTKY .
2. Stiskněte IKONU HLASITOSTI .
3. Stiskněte IKONY PLUS/MÍNUS   pro nastavení hlasitosti.
 - ◀ Čím vyšší číslo, tím vyšší hlasitost.
 - ◀ Čím nižší číslo, tím nižší hlasitost.
4. Stiskněte
 - ▶ ŠÍPKU STRÁNKA VPRAVO  pro přechod na Intenzitě LCD.
 - ▶ ZÁLOŽKA NASTAVENÍ SYSTÉMU  pro návrat na hlavní stránku Nastavení systému.

POZNÁMKA: Stiskněte a podržte IKONY PLUS/MÍNUS   pro rychlé nastavení hodnot.

Obrázek 2-20: Hlasitost



💡 Intenzita LCD

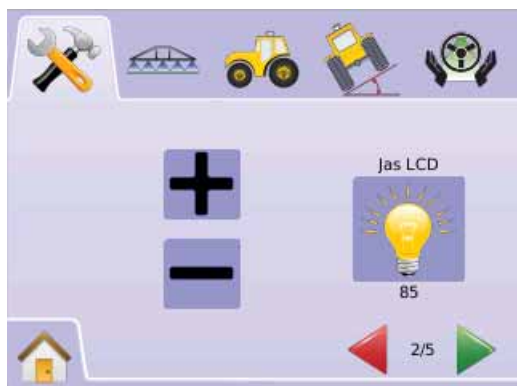
Intenzita LCD pro nastavení jasu displeje jednotky. Rozsah je 0 - 100.

1. Stiskněte IKONU JEDNOTKY
2. Stiskněte IKONU INTENZITY LCD .
3. Stiskněte IKONY PLUS/MÍNUS **+** **-** pro nastavení intenzity LCD.
 - ◀ Čím vyšší číslo, tím vyšší jas LCD.
 - ◀ Čím nižší číslo, tím nižší jas LCD.
4. Stiskněte
 - ▶ ŠIPKU STRÁNKA VPRAVO pro přechod na Kalibrace dotykového displeje.
 - ▶ ZÁLOŽKU NASTAVENÍ SYSTÉMU pro návrat na hlavní stránku Nastavení systému.

POZNÁMKA: Stiskněte a podržte IKONY PLUS/MÍNUS **+** **-** pro rychlé nastavení hodnot.

VÝSTRAHA! Při vysokých okolních teplotách může nastavení nad 50 způsobit Výstrahu na vysokou teplotu. Jednotka automaticky sníží jas displeje pro snížení teploty jednotky.

Obrázek 2-21: Intenzita LCD

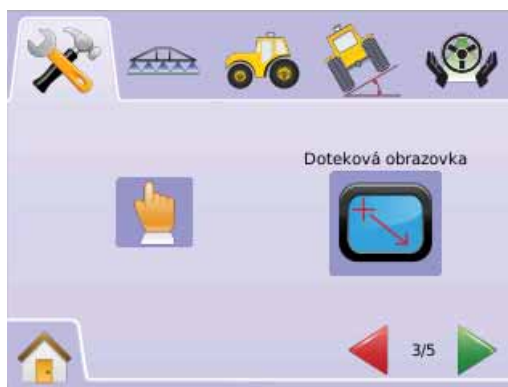


📄 Kalibrace dotykového displeje s verzí softwaru 1,00 až 1,02

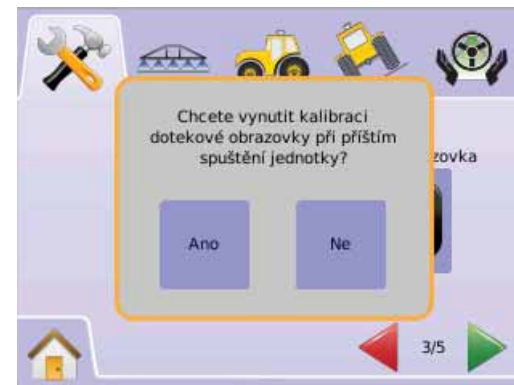
Kalibrace dotykového displeje se používá pro spuštění kalibrace dotykového displeje při dalším zapnutí napájení.

1. Stiskněte IKONU JEDNOTKY .
2. Stiskněte IKONU KALIBRACE DOTYKOVÉHO DISPLEJE .
3. Stiskněte IKONU RUKY pro aktivování kalibrace dotykového displeje.
4. “Spustit kalibraci dotykového displeje při příštím zapnutí?” Stiskněte
 - ▶ Ano – pro návrat na stránku Kalibrace dotykového displeje. Kalibrace bude provedena po vypnutí a zapnutí napájení.
 - ▶ Ne – pro návrat na stránku Kalibrace dotykového displeje
5. Stiskněte
 - ▶ ŠIPKU STRÁNKA VPRAVO pro přechod na Snímek.
 - ▶ ZÁLOŽKU NASTAVENÍ SYSTÉMU pro návrat na hlavní stránku Nastavení systému.

Obrázek 2-22: Kalibrace dotykového displeje



Obrázek 2-23: Kalibrace dotykového displeje

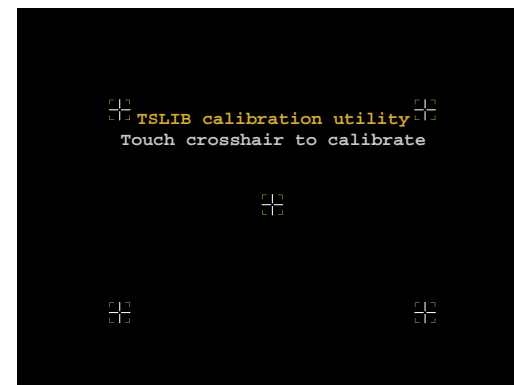


Příští zapnutí

Před zavedením ovládacího software jednotky bude spuštěna stránka kalibrace.







1. “TSLIB kalibrační aplikace Dotkněte se křížku pro kalibraci” Stiskněte sérii 5 křížků .
2. Jednotka bude pokračovat v zavádění ovládacího software. Po stisknutí pátého (5.) křížku bude dokončení procedury probíhat cca 30 - 45 sekund.

Obrázek 2-24: Procedura kalibrace dotykového displeje

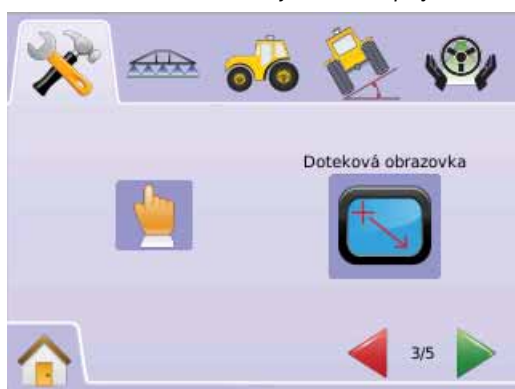


Kalibrace dotykového displeje s verzí softwaru 1,03

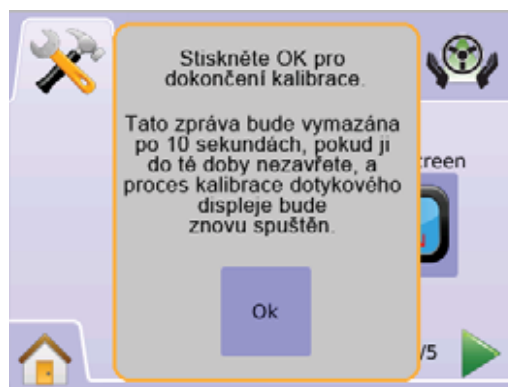
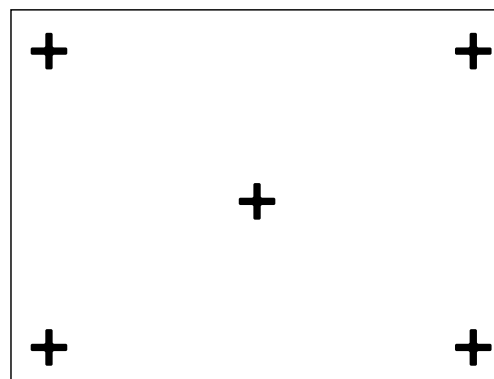
Kalibrace dotykového displeje se používá pro aktivování kalibrace dotykového displeje.

1. Stiskněte IKONU JEDNOTKY .
2. Stiskněte IKONU KALIBRACE DOTYKOVÉHO DISPLEJE .
3. Stiskněte IKONU RUKY  pro aktivování kalibrace dotykového displeje.
4. "Zahájit kalibraci dotykového displeje?"
Stiskněte
 - ▶ Ano – pro zahájení kalibrace dotykového displeje.
 - ▶ Ne -pro opuštění stránky Kalibrace dotykového displeje
5. Stiskněte sérii 5 křížků .
6. Stiskněte OK pro dokončení kalibrace dotykového displeje.
7. Stiskněte
 - ▶ ŠÍPKU STRÁNKA VPRAVO  pro přechod na Snímek.
 - ▶ ZÁLOŽKU NASTAVENÍ SYSTÉMU  pro návrat na hlavní stránku Nastavení systému.

Obrázek 2-25: Kalibrace dotykového displeje




Obrázek 2-26: Procedura kalibrace dotykového displeje







Snímek

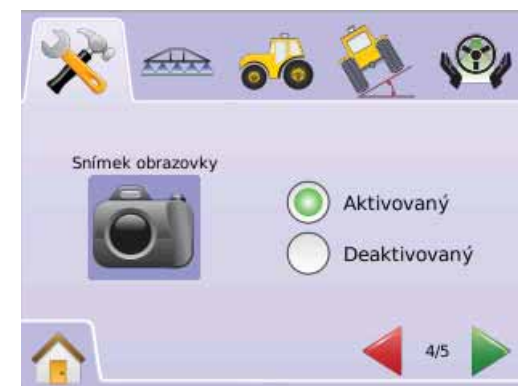
Pro podporu diagnostiky na poli může obsluha použít funkci Snímek pro uložení obsahu displeje na USB disk a potom jej poslat e-mailem technikům servisní podpory.

Pokud je funkce Snímek aktivována, bude zobrazena IKONA SNÍMKU  v pravé horní části každé stránky.


Aktivace/Deaktivace

1. Stiskněte IKONU JEDNOTKY .
2. Stiskněte IKONU SNÍMKU .
3. Stiskněte
 - ▶ Aktivovat
 - ▶ Deaktivovat
4. Stiskněte
 - ▶ ŠÍPKU STRÁNKA VPRAVO  pro přechod na O aplikaci/ Uložit.
 - ▶ ZÁLOŽKU NASTAVENÍ SYSTÉMU  pro návrat na hlavní stránku Nastavení systému.

Obrázek 2-27: Snímek

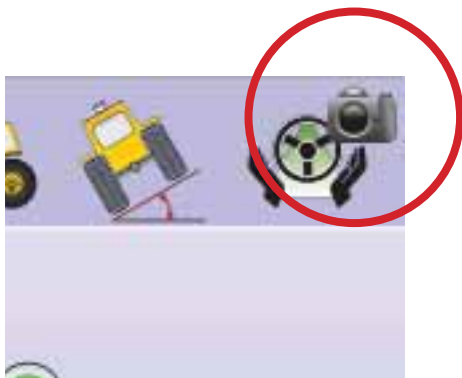


Uložení snímku

1. Zasuňte USB disk do USB portu.
2. Stiskněte IKONU SNÍMKU .

POZNÁMKA: Funkce Snímek neuloží živý obraz z videokamery.





Obrázek 2-28: Příklad snímku stránky



O aplikaci/Uložit

Na stránce O aplikaci/Uložit jsou zobrazeny verze software systému a verze software modulů připojených ke sběrnici CAN

Pro zobrazení údajů o systému:

1. Stiskněte IKONU JEDNOTKY .
2. Stiskněte IKONU O APLIKACI  pro zobrazení těchto údajů:
 - ◀ Číslo typu jednotky
 - ◀ Verze software
 - ◀ Připojené moduly
3. Stiskněte
 - ▶ ŠACHOVNICOVÝ PRAPOREK  pro dokončení Nastavení jednotky.
 - ▶ ZÁLOŽKU NASTAVENÍ SYSTÉMU  pro návrat na hlavní stránku Nastavení systému.

Obrázek 2-29: O aplikaci - Matrix 570G








Obrázek 2-30: O aplikaci - Matrix 840G



Uložení údajů O aplikaci

Pro podporu diagnostiky na poli může obsluha použít funkci Uložit pro uložení textového souboru obsahujícího aktuální verzi software na USB disk a potom poslat tento soubor e-mailem technikovi servisní podpory.

1. Stiskněte IKONU JEDNOTKY .
2. Stiskněte IKONU O APLIKACI .
3. Zasuňte USB disk do USB portu.
4. Stiskněte ikonu ULOŽIT . Uložení bude potvrzeno zobrazením "Informace o verzi uložené na USB disk".
5. Stiskněte
 - ▶ ŠACHOVNICOVÝ PRAPOREK  pro dokončení Nastavení jednotky.
 - ▶ ZÁLOŽKU NASTAVENÍ SYSTÉMU  pro návrat na hlavní stránku Nastavení systému.

POZNÁMKA: IKONU ULOŽIT  nelze zvolit (je zobrazena šedě), dokud není USB disk správně zasunutý.

Obrázek 2-31: Ověření O aplikaci

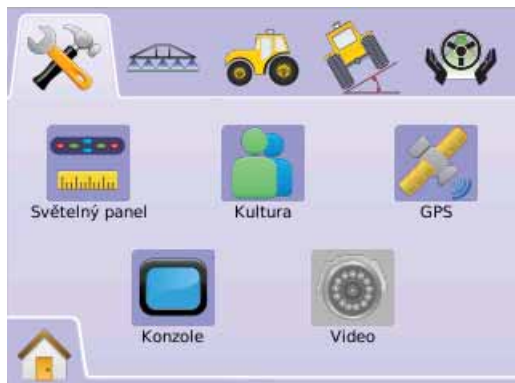


Video

Nastavení videa se používá pro nastavení jednotlivých kamer s použitím osmi (8) kanálového nebo čtyř (4) kanálového Modulu volby videa (VSM). Pokud je použitý modul VSM, lze používat až 8 kamer.

POZNÁMKA: Pokud VSM není namontovaný, Nastavení videa nelze zvolit (ikona je zobrazena šedě).

Obrázek 2-32: Video není k dispozici



POZNÁMKA: Nastavení videa nezmění nastavení přímo připojené kamery, ani když je k systému připojený modul VSM. Nastavení voleb neovlivňuje nastavení přímo připojené kamery.

Osmikanálový modul VSM

Pokud systém používá osmi (8) kanálový modul VSM, lze instalovat a konfigurovat až 8 kamer.

1. Stiskněte ZÁLOŽKU NASTAVENÍ SYSTÉMU 🛠️
2. Stiskněte IKONU VIDEO 📺.
3. Volte z možností:
 - ▶ Kamera A 📺
 - ▶ Kamera B 📺
 - ▶ Kamera C 📺
 - ▶ Kamera D 📺
 - ▶ Kamera E 📺
 - ▶ Kamera F 📺
 - ▶ Kamera G 📺
 - ▶ Kamera H 📺
- NEBO
- Stiskněte ŠÍPKU STRÁNKA VPRAVO ▶ pro přepínání mezi kamerami.
4. Zaškrtněte příslušná políčka:
 - ▶ Standardní zobrazení – **ABC**
 - ▶ Reverzní zobrazení – **CBA**
 - ▶ Zobrazení v obrácené poloze ("hlavou dolů") – **ABC**
 - ▶ Reverzní zobrazení v obrácené poloze – **CBA**
5. Stiskněte ŠÍPKU STRÁNKA VPRAVO ▶ pro procházení přes další kamery.
6. Stiskněte
 - ▶ ŠACHOVNICOVÝ PRÁPOREK 🏁 pro dokončení Nastavení videa.
 - ▶ ZÁLOŽKU NASTAVENÍ SYSTÉMU 🛠️ pro návrat na hlavní stránku Nastavení systému..

Obrázek 2-33: Video s 8kanálovým modulem VSM



Obrázek 2-34: Konfigurace kamera



8kanálové video VSM pouze s kanály A, B, C a D

Pokud jsou kamery zapojeny pouze do portů A, B, C a D, kamery E, F, G a H nebudou dostupné pro konfiguraci.

Obrázek 2-35: Konfigurace kamera



Čtyřkanálový modul VSM

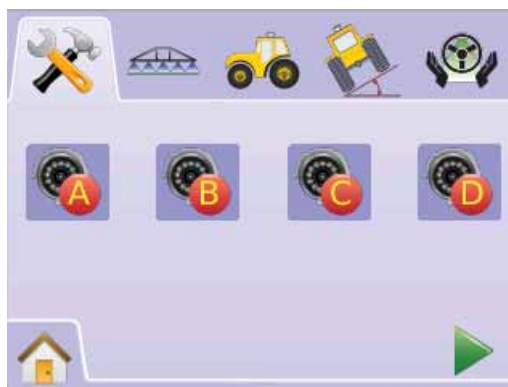
Pokud systém používá čtyř (4) kanálový modul VSM, lze instalovat až 4 kamery. Pro nastavení budou dostupné pouze kamery A, B, C a D.

1. Stiskněte ZÁLOŽKU NASTAVENÍ SYSTÉMU 🛠️
 2. Stiskněte IKONU VIDEO 📺.
 3. Volte z možností:
 - ▶ Kamera A 📷
 - ▶ Kamera B 📷
 - ▶ Kamera C 📷
 - ▶ Kamera D 📷

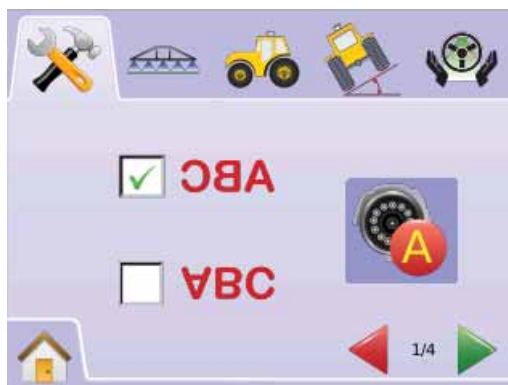
NEBO

Stiskněte ŠIPKU STRÁNKA VPRAVO ▶ pro přepínání mezi kamerami.
4. Zaškrtněte příslušná políčka:
 - ▶ Standardní zobrazení – **ABC**
 - ▶ Reverzní zobrazení – **CBA**
 - ▶ Zobrazení v obrácené poloze (“hlavou dolů”) – **VBC**
 - ▶ Reverzní zobrazení v obrácené poloze – **CBV**
 5. Stiskněte ŠIPKU STRÁNKA VPRAVO ▶ pro procházení přes další kamery.
 6. Stiskněte
 - ▶ ŠACHOVNICOVÝ PRAPOREK 🏳️ pro dokončení Nastavení videa.
 - ▶ ZÁLOŽKU NASTAVENÍ SYSTÉMU 🛠️ pro návrat na hlavní stránku Nastavení systému.

Obrázek 2-36: Video se 4kanálovým modulem VSM



Obrázek 2-37: Konfigurace kamera



BOOMPILOT/NASTAVENÍ JEDNODÍLNÉHO POSTŘIKOVACÍHO RÁMU

Nastavení BoomPilot se používá pro nastavení překryvu, zapnutí prodlevy, vypnutí prodlevy, počtu sekcí postřikovacího rámu a šířky sekcí postřikovacího rámu.

Nastavení jednodílného postřikovacího rámu je k dispozici, pokud není použitý SmartCable nebo Řídicí modul sekcí (SDM). Nastavení překryvu, zapnutí prodlevy, vypnutí prodlevy, počtu sekcí postřikovacího rámu a šířky sekcí postřikovacího rámu nebudou dostupná a bude možné zadat pouze jednu šířku sekce postřikovacího rámu.

Nastavení BoomPilot

Pokud jsou použity SmartCable nebo Řídicí modul sekcí (SDM), lze zadat až 15 šířek sekcí postřikovacího rámu.

1. Zvolte NASTAVENÍ JEDNOTKY 🏠 z Hlavní nabídky 📺.
2. Stiskněte ZÁLOŽKU NASTAVENÍ BOOMPILOT/ JEDNODÍLNÉHO POSTŘIKOVACÍHO RÁMU 🏠.
3. Volte z možností:
 - ▶ Překryv ◀▶ – d určuje maximální přípustný překryv.
 - ▶ Zapnutí prodlevy ⏸ – určuje časování zapínání sekcí postřikovacího rámu.
 - ▶ Vypnutí prodlevy ⏹ – určuje časování vypínání sekcí postřikovacího rámu.
 - ▶ Počet sekcí postřikovacího rámu 📏 – určuje počet sekcí postřikovacího rámu.
 - ▶ Šířka sekcí postřikovacího rámu 📏 – určuje šířku jednotlivých sekcí postřikovacího rámu,

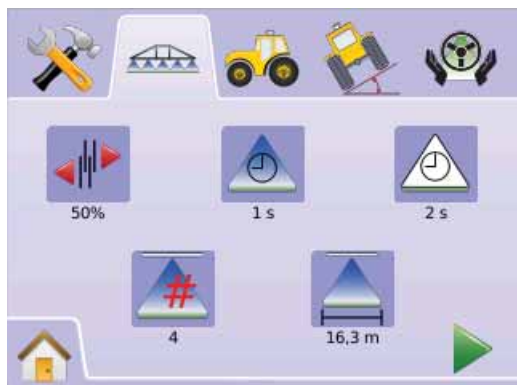
NEBO

Stiskněte ŠIPKU STRÁNKA VPRAVO ▶ pro procházení všemi nastaveními.

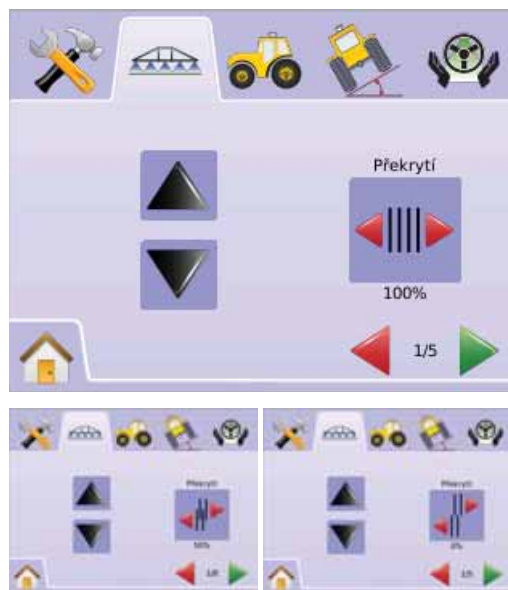
POZNÁMKA: Možnosti označení aktuálního nastavení. Na stránce nastavení stiskněte ikonu pro zobrazení dostupných továrních nastavení a rozsahů nastavení.

POZNÁMKA: Nastavení BoomPilot jsou dostupná, pouze pokud jsou použity moduly SmartCable nebo SDM. Pokud není nainstalovaný žádný z těchto modulů, viz oddíl Nastavení jednodílného postřikovacího rámu.

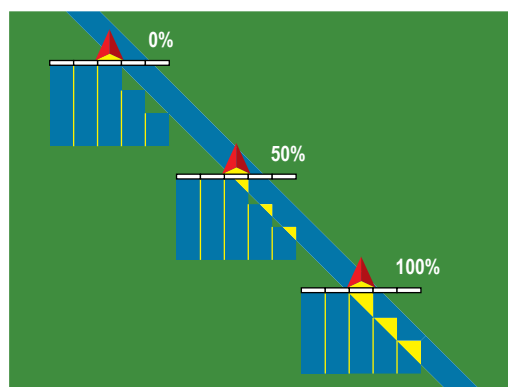
Obrázek 2-38: Nastavení sekce postřikovacího rámu (detekovaný modul SDM)



Obrázek 2-39: Překryv



Obrázek 2-40: Příklady překryvu



||| Překryv

Překryv určuje přípustnou míru překryvu, pokud jsou sekce postřikovacího rámu zapínány a vypínány systémem BoomPilot.

1. Stiskněte IKONU PŘEKRYVU |||.
2. Stiskněte IKONY ŠIPKA NAHORU/DOLŮ ▲ ▼ pro výměr z možností:
 - ▶ 0%
 - ▶ 50%
 - ▶ 100%

Stiskněte

- ▶ ŠIPKU STRÁNKA VPRAVO ► pro přechod na Zapnutí prodlevy.
- ▶ ZÁLOŽKU NASTAVENÍ BOOMPILOT/JEDNODÍLNÉHO POSTŘIKOVACÍHO RÁMU ☰ pro návrat na hlavní stránku Nastavení sekce rámu.

👁 Zapnutí prodlevy

Zapnutí prodlevy pracuje jako funkce "předvídání" pro určení časování činnosti ventilů sekce postřikovacího rámu, aby byly ventily zapínány přesně při nájezdu na plochu, která nebyla ošetřena. Pokud jsou sekce postřikovacího rámu zapínány příliš brzo při nájezdu na neošetřenou plochu, zvýšte nastavenou hodnotu Zapnutí prodlevy. Rozsah je 0,0 - 10,0 sekund.

1. Stiskněte IKONU ZAPNUTÍ PRODLEVY 👁.
2. V příslušném okně zadejte dobu prodlevy.

Stiskněte


- ▶ ŠIPKU STRÁNKA VPRAVO ► pro přechod na Vypnutí prodlevy.
- ▶ ZÁLOŽKU NASTAVENÍ BOOMPILOT/JEDNODÍLNÉHO POSTŘIKOVACÍHO RÁMU ☰ pro návrat na hlavní stránku Nastavení sekce rámu.

Obrázek 2-41: Zapnutí prodlevy





Vypnutí prodlevy

Vypnutí prodlevy pracuje jako funkce “předvídání” pro určení časování činnosti ventilů sekcí postřikovacího rámu, aby byly ventily vypínány přesně při nájezdu na plochu, která již byla ošetřena. Pokud jsou sekce postřikovacího rámu vypínány příliš brzo při nájezdu na ošetřenou plochu, zmenšíte nastavenou hodnotu Vypnutí prodlevy. Pokud jsou sekce postřikovacího rámu vypínány příliš pozdě při nájezdu na ošetřenou plochu, zvětšíte nastavenou hodnotu Vypnutí prodlevy. Rozsah je 0,0 - 10,0 sekund.

1. Stiskněte IKONU VYPNUTÍ PRODLEVY .
2. V příslušném okně zadejte dobu prodlevy.

Stiskněte

- ▶ ŠIPKU STRÁNKA VPRAVO  pro přechod na Počet sekcí postřikovacího rámu.
- ▶ ZÁLOŽKU NASTAVENÍ BOOMPILOT/JEDNODÍLNÉHO POSTŘIKOVACÍHO RÁMU  pro návrat na hlavní stránku Nastavení sekcí rámu.

Obrázek 2-42: Vypnutí prodlevy





Počtu sekcí postřikovacího rámu

Počet sekcí postřikovacího rámu definuje počet dostupných sekcí postřikovacího rámu od 1 do 15, podle toho, zda jsou detekovány SmartCable nebo Řídicí modul sekcí (SDM).

1. Stiskněte IKONU POČTU SEKCÍ POSTŘIKOVACÍHO RÁMU .
2. Stiskněte IKONY šipka nahoru/dolů   pro zadání správného počtu sekcí postřikovacího rámu.

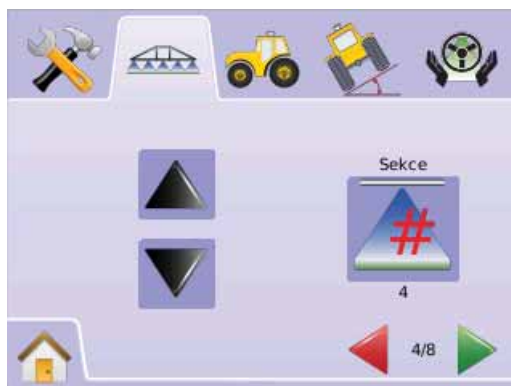
Stiskněte

- ▶ ŠIPKU STRÁNKA VPRAVO  pro přechod na Šířka sekcí postřikovacího rámu.
- ▶ ZÁLOŽKU NASTAVENÍ BOOMPILOT/JEDNODÍLNÉHO POSTŘIKOVACÍHO RÁMU  pro návrat na hlavní stránku Nastavení sekcí rámu.

POZNÁMKA: Stiskněte a podržte IKONY ŠIPEK NAHORU/DOLŮ   pro rychlé nastavení hodnot.


POZNÁMKA: Pokud postřikovací rám obsahuje více než jednu sekci, BoomPilot podle toho změní celkový počet kroků do dokončení nastavení.

Obrázek 2-43: Počtu sekcí postřikovacího rámu






Šířka sekcí postřikovacího rámu

Šířka sekcí postřikovacího rámu určuje šířku jednotlivých sekcí postřikovacího rámu. Rozsah je 0,0 - 50,0 metrů. Pořadí sekcí je určeno zleva doprava při pohledu vpřed.

1. Stiskněte IKONU ŠÍŘKY SEKCÍ POSTŘIKOVACÍHO RÁMU .
2. V příslušném okně zadejte šířku sekcí postřikovacího rámu.

Stiskněte

- ▶ ŠIPKU STRÁNKA VPRAVO  pro přechod na šířku zbývajících sekcí postřikovacího rámu.
- ▶ ikonu šachovnicového praporku  pro dokončení Nastavení sekcí rámu.
- ▶ ZÁLOŽKU NASTAVENÍ BOOMPILOT/JEDNODÍLNÉHO POSTŘIKOVACÍHO RÁMU  pro návrat na hlavní stránku Nastavení sekcí rámu.

POZNÁMKA: Při zadání šířky sekcí postřikovacího rámu musí být součet všech sekcí větší než 0,9 metrů.

POZNÁMKA: U jednotlivých sekcí postřikovacího rámu mohou být nastaveny rozdílné šířky.

POZNÁMKA: Toto nastavení je nutné pro činnost FieldPilot.

Obrázek 2-44: Šířka sekcí postřikovacího rámu



Nastavení jednodílného postřikovacího rámu

Nastavení jednodílného postřikovacího rámu je dostupné, pokud nejsou detekovány SmartCable nebo Řídicí modul sekcí (SDM). Nastavení překryvu, zapnutí prodlevy, vypnutí prodlevy a počtu sekcí postřikovacího rámu nebudou dostupná a lze zadat pouze jednu šířku sekce postřikovacího rámu.

Šířka sekcí postřikovacího rámu

Šířka sekcí postřikovacího rámu představuje šířku celého řádku. Rozsah je 0,9 - 50,0 metrů.

1. Zvolte NASTAVENÍ JEDNOTKY z Hlavní nabídky.
2. Stiskněte ZÁLOŽKU NASTAVENÍ BOOMPILOT/JEDNODÍLNÉHO POSTŘIKOVACÍHO RÁMU.
3. Stiskněte
 - ▶ IKONU ŠÍŘKY SEKCI POSTŘIKOVACÍHO RÁMU.
 - ▶ ŠIPKU STRÁNKA VPRAVO.
4. V příslušném okně zadejte šířku řádku.

Stiskněte

- ▶ ŠACHOVNICOVÝ PRAPOREK pro dokončení Nastavení sekcí postřikovacího rámu.
- ▶ ZÁLOŽKU NASTAVENÍ BOOMPILOT/JEDNODÍLNÉHO POSTŘIKOVACÍHO RÁMU pro návrat na hlavní stránku Nastavení sekcí rámu.

POZNÁMKA: Možnosti označení aktuálního nastavení. Na stránce nastavení stiskněte ikonu pro zobrazení dostupných továrních nastavení a rozsahů nastavení.

POZNÁMKA: Toto nastavení je nutné pro činnost FieldPilot a snímače náklonu.

Obrázek 2-45: Šířka jednodílného postřikovacího rámu (bez SDM)



Obrázek 2-46: Zadání jedné šířky sekce postřikovacího rámu



NASTAVENÍ VOZIDLA

Nastavení vozidla se používá pro konfiguraci typu vozidla, výšky antény, orientace postřikovacího rámu a odsazení postřikovacího rámu.

1. Zvolte NASTAVENÍ JEDNOTKY z Hlavní nabídky.
2. Stiskněte ZÁLOŽKU NASTAVENÍ VOZIDLA.
3. Volte z možností:
 - ▶ Typ vozidla – výběr typu vozidla, který nejlépe odpovídá vašemu vozidlu.
 - ▶ Výšky antény – nastavení výšky antény nad povrchem terénu.
 - ▶ Orientace postřikovacího rámu – surčuje, zda je postřikovací rám umístěn za nebo před anténou GPS.
 - ▶ Odsazení postřikovacího rámu – určuje vzdálenost antény GPS od postřikovacího rámu NEBO Stiskněte ŠIPKU STRÁNKA VPRAVO pro procházení všemi nastaveními.











POZNÁMKA: Možnosti označení aktuálního nastavení. Na stránce nastavení stiskněte ikonu pro zobrazení dostupných továrních nastavení a rozsahů nastavení.

Obrázek 2-47: Nastavení vozidla



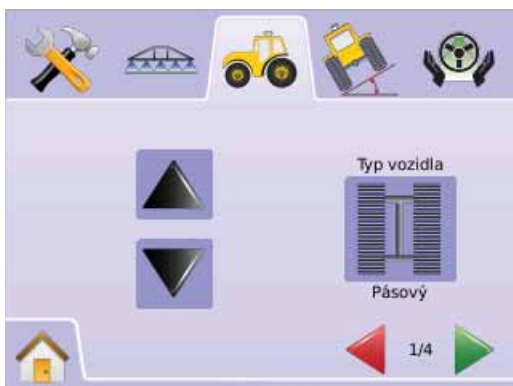
Typ vozidla

Typ vozidla určuje typ řízení vozidla, které nejvíce odpovídá vašemu vozidlu.

1. Stiskněte IKONU TYPU VOZIDLA   .
2. Stiskněte IKONY ŠIPEK NAHORU/DOLŮ   pro výběr z možností:
 - ▶ Řízení předními koly  (používá se i pro sklízecí mlátičky).
 - ▶ Kloubová vozidla 
 - ▶ Pásová vozidla 
3. Stiskněte
 - ▶ ŠIPKU STRÁNKA VPRAVO  pro přechod na Výšku antény.
 - ▶ ZÁLOŽKU NASTAVENÍ VOZIDLA  pro návrat na hlavní stránku Nastavení vozidla.




POZNÁMKA: Toto nastavení je nutné pro činnost FieldPilot a snímače náklonu i pro správnou činnost BoomPilot.

Obrázek 2-48: Typ vozidla



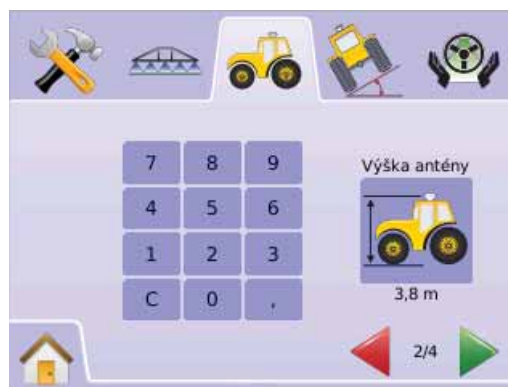
Výšky antén

Výška antény určuje výšku antény nad povrchem terénu. Rozsah je 0,0 - 10,0 metru.

1. Stiskněte IKONU VÝŠKY ANTÉNY .
2. V příslušném okně zadejte výšku antény.
3. Stiskněte
 - ▶ ŠIPKU STRÁNKA VPRAVO  pro přechod na Orientaci postřikovacího rámu.
 - ▶ ZÁLOŽKU NASTAVENÍ VOZIDLA  pro návrat na hlavní stránku Nastavení vozidla.









POZNÁMKA: Toto nastavení je nutné pro činnost FieldPilot a snímače náklonu i pro správnou činnost BoomPilot.

Obrázek 2-49: Výška antény



Orientace postřikovacího rámu

Orientace postřikovacího rámu určuje, zda se postřikovací rám nachází před anténou nebo za anténou GPS při pohledu ve směru jízdy vozidla vpřed.

1. Stiskněte IKONU ORIENTACE POSTŘIKOVACÍHO RÁMU  .
2. Stiskněte IKONY ŠIPEK NAHORU/DOLŮ   pro výběr z možností:
 - ▶ Vzadu  – indikuje, že postřikovací rám je za anténou GPS.
 - ▶ Vpředu  – indikuje, že postřikovací rám je před anténou GPS.
3. Stiskněte
 - ▶ ŠIPKU STRÁNKA VPRAVO  pro přechod na Odsazení postřikovacího rámu.
 - ▶ ZÁLOŽKU NASTAVENÍ VOZIDLA  pro návrat na hlavní stránku Nastavení vozidla.




POZNÁMKA: Toto nastavení je nutné pro činnost FieldPilot a snímače náklonu i pro správnou činnost BoomPilot.

Obrázek 2-50: Orientace postřikovacího rámu



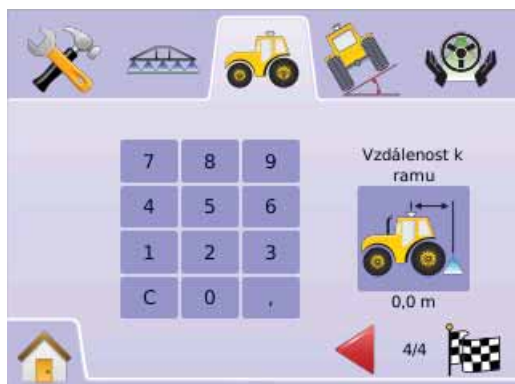
Odsazení postřikovacího rámu

Odsazení postřikovacího rámu určuje vzdálenost antény GPS od postřikovacího rámu. Rozsah je 0,0 - 50,0 metrů.

1. Stiskněte IKONU ODSAZENÍ POSTŘIKOVACÍHO RÁMU .
2. V příslušném okně zadejte vzdálenost odsazení.
3. Stiskněte
 - ▶ ŠACHOVNICOVÝ PRAPOREK  pro dokončení Nastavení vozidla.
 - ▶ ZÁLOŽKU NASTAVENÍ VOZIDLA  pro návrat na hlavní stránku Nastavení vozidla.






POZNÁMKA: Toto nastavení je nutné pro činnost FieldPilot a snímače náklonu i pro správnou činnost BoomPilot.

Obrázek 2-51: Odsazení postřikovacího rámu



NASTAVENÍ MODULU TILT GYRO

Modul Tilt Gyro (TGM) se používá pro kalibraci gyroskopu, zajišťujícího kompenzaci náklonu pro práci na svažitém nebo kopcovitém terénu.

1. Zvolte NASTAVENÍ JEDNOTKY  z Hlavní nabídky .
2. Stiskněte ZÁLOŽKU NASTAVENÍ MODULU TILT GYRO .
3. Stiskněte IKONU KOMPENZACE NÁKLONU .
4. Zvolte
 - ▶ Zapnuto – na anténu GPS bude aplikována korekce náklonu.
 - ▶ Vypnuto – na anténu GPS nebude aplikována korekce náklonu.NEBO
Stiskněte ŠIPKU STRÁNKA VPRAVO  pro procházení všemi nastaveními.

POZNÁMKA: Pokud je používána funkce FieldPilot, modul Tilt Gyro je součástí systému.

POZNÁMKA: Výška antény musí být zadána před kalibrací náklonu.

POZNÁMKA: Možnosti označení aktuálního nastavení.

Obrázek 2-52: Korekce náklonu



Korekce náklonu není k dispozici

Pokud modul TGM nebo SCM není připojený, možnosti kalibrace nebudou k dispozici.




Obrázek 2-53: Modul Tilt Gyro není detekován



Korekce náklonu zapnutá a kalibrace

Korekce náklonu zapnutá a kalibrace se používá pro zapnutí/vypnutí modulu Tilt Gyro (TGM) a pro jeho kalibraci.




Zapnuto/Vypnuto

1. Stiskněte IKONU KOMPENZACE NÁKLONU 
2. Zvolte "Zapnuto"
3. Stiskněte
 - ▶ ŠIPKU STRÁNKA VPRAVO  do úrovně polohy 1 náklonu.
 - ▶ ZÁLOŽKU NASTAVENÍ MODULU TILT GYRO  pro návrat k hlavní stránce Nastavení modulu korekce náklonu Tilt Gyro.

Obrázek 2-54: Korekce náklonu zapnutá






Úroveň polohy 1 náklonu

4. Postavte vozidlo na vodorovnou plochu.
5. Stiskněte:
 - ▶ IKONU OK  pro úroveň polohy 2 náklonu.
 - ▶ ŠIPKU STRÁNKA VPRAVO  pro úroveň polohy 2 náklonu.
 - ▶ ZÁLOŽKU NASTAVENÍ MODULU TILT GYRO  pro návrat na hlavní stránku Nastavení modulu korekce náklonu Tilt Gyro.

Obrázek 2-55: Úroveň polohy 1 náklonu






Úroveň polohy 2 náklonu

6. Otočte vozidlo o 180 stupňů a najedzte s vozidlem do stejné pozice.
7. Stiskněte:
 - ▶ IKONU OK  pro dokončení kalibrace náklonu.
 - ▶ ŠIPKU STRÁNKA VPRAVO  pro dokončení kalibrace náklonu.
 - ▶ ZÁLOŽKU NASTAVENÍ MODULU TILT GYRO  pro návrat na hlavní stránku Nastavení modulu korekce náklonu Tilt Gyro.

Obrázek 2-56: Úroveň polohy 2 náklonu



Kalibrace náklonu dokončená




8. Stiskněte :
 - ▶ IKONU OK 
 - ▶ ŠACHOVNICOVÝ PRAPOREK  pro dokončení Nastavení modulu korekce náklonu Tilt Gyro.
 - ▶ ZÁLOŽKU NASTAVENÍ MODULU TILT GYRO  pro návrat na hlavní stránku Nastavení modulu korekce náklonu Tilt Gyro.

Obrázek 2-57: Dokončení kalibrace náklonu



Korekce náklonu vypnutá

Korekce náklonu se používá pro zapnutí/vypnutí modulu Tilt Gyro (TGM).








1. Stiskněte IKONU KOMPENZACE NÁKLONU .
2. Zvolte "Vypnuto"
3. Stiskněte
 - ▶ ŠACHOVNICOVÝ PRAPORE  pro dokončení Nastavení modulu korekce náklonu Tilt Gyro.
 - ▶ ZÁLOŽKU NASTAVENÍ MODULU TILT GYRO  pro návrat na hlavní stránku Nastavení modulu korekce náklonu Tilt Gyro.

Obrázek 2-58: Korekce náklonu vypnutá



NASTAVENÍ FIELDPILOT

Nastavení FieldPilot se používá pro aktivování/deaktivování FieldPilot a konfiguraci ventilů, testu ventilů a konfiguraci FieldPilot.

1. Zvolte NASTAVENÍ JEDNOTKY  z Hlavní nabídky .
2. Stiskněte ZÁLOŽKU NASTAVENÍ FIELDPILOT .
3. Volte z možností:
 - ▶ Automatické řízení  – nastavuje FieldPilot do stavu zapnuto nebo vypnuto.
 - ▶ Ventil  – se používá pro konfiguraci frekvence ventilů, minimálního pracovního cyklu vlevo, minimálního pracovního cyklu vpravo a maximálního pracovního cyklu.
 - ▶ Test ventilů  – ověřuje správný směr řízení a používá se pro jemné nastavení průtoku oleje.
 - ▶ Konfigurace  – používá se pro hrubé nastavení, jemné nastavení, nastavení pásma necitlivosti a předběžné korekce.

Obrázek 2-59: FieldPilot



FieldPilot není k dispozici



Pokud není systém FieldPilot nainstalovaný, funkce kalibrace nebudou dostupné.

Obrázek 2-60: Podpora řízení není detekována



Automatické řízení

Automatické řízení zapíná a vypíná funkci FieldPilot.

1. Stiskněte IKONU AUTOMATICKÉHO ŘÍZENÍ .
2. Zvolte
 - ▶ Zapnuto
 - ▶ Vypnuto
3. Stiskněte ZÁLOŽKU NASTAVENÍ FIELDPILOT  pro návrat k Nastavení FieldPilot.

Obrázek 2-61: Automatické řízení Zapnuto/Vypnuto









Pokud je zvoleno "Vypnuto", žádné funkce nebo možnosti FieldPilot nebudou dostupné (ikony budou zbarveny šedě).

Obrázek 2-62: FieldPilot s automatickým řízením vypnutým



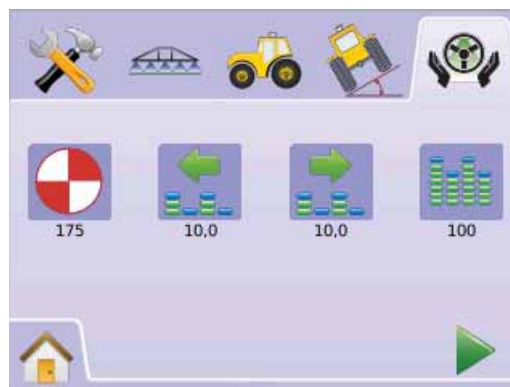
Nastavení ventilu

Nastavení ventilu se používá pro konfiguraci frekvence ventilu, minimálního pracovního cyklu vlevo, minimálního pracovního cyklu vpravo a maximálního pracovního cyklu.

1. Stiskněte IKONU NASTAVENÍ VENTILU .
 2. Zvolte:
 - ▶ Frekvence ventilu  – se používá pro ovládání ventilu řízení.
 - ▶ Minimálního pracovního cyklu vlevo  – nastavuje minimální úsilí nutné pro zahájení zatáčení vozidla vlevo.
 - ▶ Minimálního pracovního cyklu vpravo  – nastavuje minimální úsilí nutné pro zahájení zatáčení vozidla vpravo.
 - ▶ Maximální pracovní cyklus  – nastavuje maximální rychlost otáčení řídicích kol z levé do pravé polohy/z pravé do levé polohy (mezi dorazy),
- NEBO
- Stiskněte ŠIPKU STRÁNKA VPRAVO  pro procházení všemi nastaveními.




POZNÁMKA: Možnosti označení aktuálního nastavení. Na stránce nastavení stiskněte ikonu pro zobrazení dostupných továrních nastavení a rozsahů nastavení.

Obrázek 2-63: Nastavení ventilu



Frekvence ventilu

Frekvence ventilu se používá pro ovládání ventilu řízení. Typ použitého ventilu určuje frekvenci. Rozsah je 1 - 5000.

1. Stiskněte IKONU FREKVENCE .
2. V příslušném okně zadejte frekvenci ventilu.
3. Stiskněte
 - ▶ ŠIPKU STRÁNKA VPRAVO  pro přechod na Minimální pracovní cyklus vlevo.
 - ▶ ZÁLOŽKU NASTAVENÍ FIELDPILOT  pro návrat na hlavní stránku Nastavení FieldPilot.

Obrázek 2-64: Frekvence ventilu



Níže uvedené údaje jsou společné pro frekvence/ventily:

TeeJet Technologies		
Číslo součásti	Ventil	Frekvence
35-02151	FP,CC,NP	2 Hz
35-02152	FP,OC,HF,NP	2 Hz
35-02153	FP,OC,NP	2 Hz
35-02173	FP, PC,LS,NP	2 Hz
35-02172	FP, PC,LS PWM	175 Hz
35-02179	FP,PC,LS, PWM	175 Hz
35-02180	FP, CC PWM	110 Hz
35-02181	FP, CC, PWM, LS	110 Hz
35-02182	FP. CC, PWM	175 Hz
35-02183	FP. CC, PWM 1,1 OC	110 Hz
35-02184	FP. CC, PWM 7,9 OC	175 Hz
35-02185	FP. CC, PWM 2,1 OC	110 Hz
35-02186	FP. CC, PWM 4,0 CC	110 Hz
35-02187	FP. CC, PWM 7,9 CC	175 Hz

Pro ventily jiných výrobců než TeeJet Technologies najdete správnou frekvenci pro ventil v technických údajích výrobce.

Minimální pracovní cyklus

Minimální pracovní cyklus nastavuje minimální úsilí nutné pro zahájení zatáčení vozidla vlevo nebo vpravo. Rozsah je 0,0 - 50,0.

DOPORUČENÍ – Testovací cykly provádějte na velké ploše bez překážek.






POZNÁMKA: Pokud je frekvence ventilu nastavena na hodnotu nižší než 15 Hz (neproporcionální), nastavte hodnotu na "25,0". Test pracovního cyklu není nutný.

VÝSTRAHA: Riziko přiskřípnutí!

Riziko vážného zranění nebo smrti. Při manipulaci s hydraulickou soustavou řízení nepoužívejte nebezpečné praktiky. Zabraňte přístupu nepovolaných osob a udržujte bezpečnou vzdálenost od mechanických součástí.

Cyklus vlevo

Cyklus vlevo nastavuje minimální úsilí nutné pro zahájení zatáčení vozidla doleva.

1. Stiskněte IKONU MINIMÁLNÍHO PRACOVNÍHO CYKLU VLEVO .
2. Při jízdě s vozidlem nízkou pojezdovou rychlostí po přímé trase stiskněte ZELENOU KONTROLKU STOP .
3. Pomalu zvyšujte hodnotu pracovního cyklu s použitím TLAČÍTKA PLUS **+** dokud vozidlo nezačne zatáčet doleva.
4. Stiskněte ČERVENOU KONTROLKU STOP  pro dokončení testu vlevo.
5. Stiskněte
 - ▶ ŠÍPKU STRÁNKA VPRAVO  pro přechod na Minimální pracovní cyklus vpravo.
 - ▶ ZÁLOŽKU NASTAVENÍ FIELDPILOT  pro návrat na hlavní stránku Nastavení FieldPilot.






POZNÁMKA: Stiskněte a podržte IKONY PLUS/MÍNUS **+** **-** pro rychlé nastavení hodnot.

Obrázek 2-65: Minimální pracovní cyklus vlevo



Cyklus vpravo

Cyklus vpravo nastavuje minimální úsilí nutné pro zahájení zatáčení vozidla doprava.

1. Stiskněte IKONU MINIMÁLNÍHO PRACOVNÍHO CYKLU VPRAVO .
2. Při jízdě s vozidlem nízkou pojezdovou rychlostí po přímé trase stiskněte ZELENOU KONTROLKU STOP .
3. Pomalu zvyšujte hodnotu pracovního cyklu s použitím TLAČÍTKA PLUS **+** dokud vozidlo nezačne zatáčet doprava.
4. Stiskněte ČERVENOU KONTROLKU STOP  pro dokončení testu vpravo.
5. Stiskněte
 - ▶ ŠÍPKU STRÁNKA VPRAVO  pro přechod na Maximální pracovní cyklus.
 - ▶ ZÁLOŽKU NASTAVENÍ FIELDPILOT  pro návrat na hlavní stránku Nastavení FieldPilot.

POZNÁMKA: Stiskněte a podržte IKONY PLUS/MÍNUS **+** **-** pro rychlé nastavení hodnot.

Obrázek 2-66: Minimální pracovní cyklus vpravo











Maximální pracovní cyklus



Maximální pracovní cyklus nastavuje maximální rychlost otáčení řídicích kol z levé do pravé polohy/z pravé do levé polohy (mezi dorazy). Rozsah je 25 - 100.

POZNÁMKA: Pokud je frekvence ventilu nastavena na hodnotu nižší než 15 Hz (neproporcionální), nastavte hodnotu 100. Rychlost bude stanovena během testu ventilu.

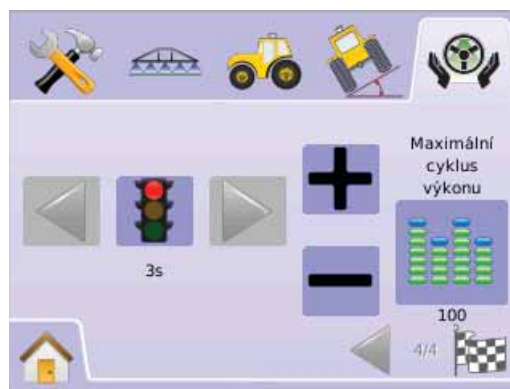
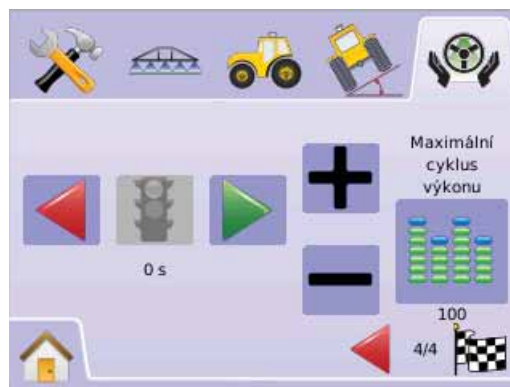
VÝSTRAHA: Riziko přiskřípnutí!

Riziko vážného zranění nebo smrti. Při manipulaci s hydraulickou soustavou řízení nepoužívejte nebezpečné praktiky. Zabraňte přístupu nepovolaných osob a udržujte bezpečnou vzdálenost od mechanických součástí.

1. Stiskněte IKONU MAXIMÁLNÍHO PRACOVNÍHO CYKLU .
2. Nastavte hodnotu maximálního pracovního cyklu na cca 60 (nebo použijte hodnotu požadované doby natočení mezi krajními polohami uvedenou v návodu k používání FieldPilot).
3. Natočte řídicí kola do levé (nebo pravé) krajní polohy.
4. Stiskněte ZELENOU ŠIPKU  (nebo ČERVENOU ŠIPKU ). Tím zapnete časovač pod KONTROLKOU STOP a vozidlo začne zatáčet doprava (nebo doleva).
5. Po natočení kol do krajní pravé (nebo levé) polohy stiskněte ČERVENOU KONTROLKU STOP . Doba uplynulá pod KONTROLKOU STOP představuje dobu natočení kol mezi krajními polohami.
6. Stiskněte IKONY PLUS/MÍNUS   pro nastavení hodnoty Maximálního pracovního cyklu.
7. Zopakujte kroky 3 až 6.
8. Jakmile doba natáčení zleva doprava/zprava doleva (mezi dorazy) začne narůstat (natáčení trvá déle), stiskněte ► ŠACHOVNÍCVÝ PRAPOREK  pro dokončení Nastavení ventilu.
► ZÁLOŽKU NASTAVENÍ FIELDPILOT  pro návrat na hlavní stránku Nastavení FieldPilot.

POZNÁMKA: Stiskněte a podržte IKONY PLUS/MÍNUS   pro rychlé nastavení hodnot.







Obrázek 2-67: Maximální pracovní cyklus



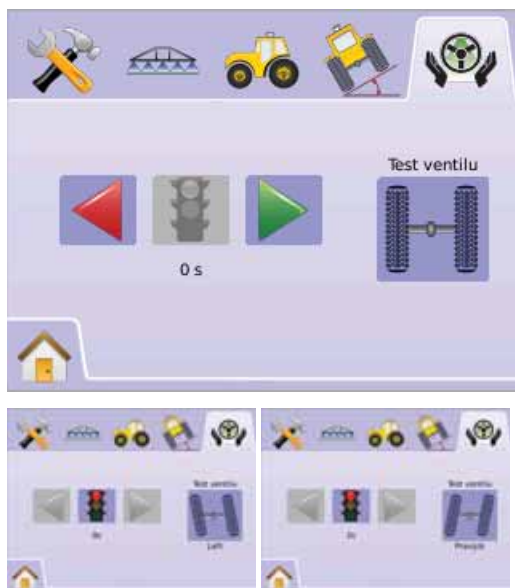
Test ventilů

Test ventilu ověřuje správný směr řízení a typicky se používá pro jemné nastavení průtoku oleje pro správnou kalibraci doby natáčení kol z levé krajní do pravé krajní polohy (mezi dorazy) u neproporcionálních ventilů.

POZNÁMKA: U neproporcionálních ventilů je doba natáčení z levé do pravé/pravé do levé krajní polohy (mezi dorazy) určena mechanickým nastavením průtoku oleje přes ventil. Podrobné pokyny najdete v návodu k použití vozidla.







1. Stiskněte IKONU TEST VENTILU .
2. Natočte kola doleva do krajní polohy.
3. Stiskněte ZELENOU ŠIPKU . Tím zapnete časovač pod KONTROLKOU STOP a vozidlo začne zatáčet doprava.
4. Po natočení kol do krajní pravé polohy stiskněte ČERVENOU KONTROLKU STOP . Doba uplynulá pod KONTROLKOU STOP představuje dobu natočení kol.
5. Natočte kola doprava do krajní polohy.
6. Stiskněte ČERVENOU ŠIPKU . Tím zapnete časovač pod KONTROLKOU STOP a vozidlo začne zatáčet doleva.
7. Stiskněte ČERVENOU ŠIPKU . Tím zapnete časovač pod KONTROLKOU STOP a vozidlo začne zatáčet doleva.
8. Stiskněte ZÁLOŽKU NASTAVENÍ FIELDPILOT  pro návrat na hlavní stránku Nastavení FieldPilot.

Obrázek 2-68: Test ventilů



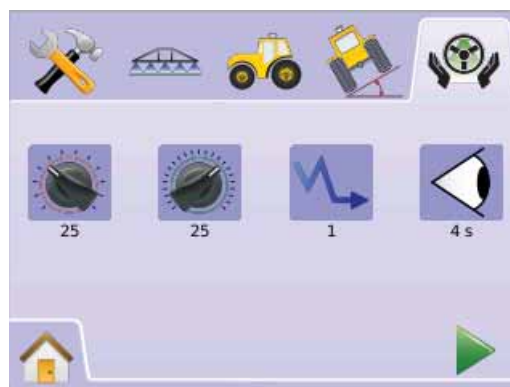
Konfigurace FieldPilot

Konfigurace se používá pro hrubé nastavení, jemné nastavení, nastavení pásma necitlivosti a předběžné korekce.

1. Stiskněte IKONU KONFIGURACE .
2. Zvolte:
 - ▶ Nastavení hrubého řízení  – pro nastavení rychlosti nájezdu vozidla na vodící čáru při jízdě po přímé trase A-B.
 - ▶ Nastavení jemného řízení  – pro nastavení rychlosti nájezdu vozidla na vodící čáru při jízdě po zakřivené trase A-B.
 - ▶ Pásmo necitlivosti  – pro nastavení řízení v případě nestabilního nebo nadměrně reagujícího řízení, nebo pokud vozidlo zůstává stále mimo vodící čáru
 - ▶ Předběžná korekce  – Používá se v režimu navádění po přímé trase pro nastavení nájezdu vozidla na vodící čáru, NEBOStiskněte ŠIPKU STRÁNKA VPRAVO  pro procházení všemi nastaveními.






POZNÁMKA: Možnosti označení aktuálního nastavení. Na stránce nastavení stiskněte ikonu pro zobrazení dostupných továrních nastavení a rozsahů nastavení.



Obrázek 2-69: Stránka Konfigurace



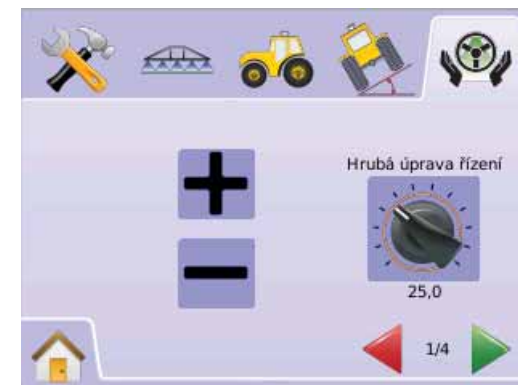
Nastavení hrubého řízení

Nastavení hrubého řízení určuje míru korekce směru jízdy vozidla v režimu navádění po přímé trase A-B. Rozsah je 1,0 - 100,0.

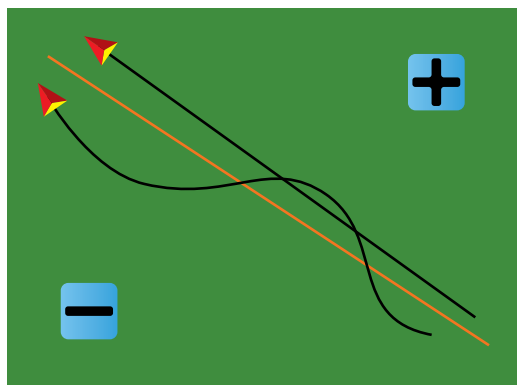
1. Stiskněte IKONU NASTAVENÍ HRUBÉHO ŘÍZENÍ .
2. Stiskněte
 - ▶ IKONU PLUS  pokud se vozidlo odklání od vodící čáry, nebo pokud na vodící čáru nenajíždí v dostatečně krátké době.
 - ▶ IKONU MÍNUS  pokud vozidlo stále mění směr jízdy, nebo přejíždí přes vodící čáru.
3. Stiskněte
 - ▶ ŠIPKU STRÁNKA VPRAVO  pro přechod na Nastavení jemného řízení.
 - ▶ ZÁLOŽKU NASTAVENÍ FIELDPILOT  pro návrat na hlavní stránku Nastavení FieldPilot.

POZNÁMKA: Stiskněte a podržte IKONY PLUS/MÍNUS   pro rychlé nastavení hodnot.

Obrázek 2-70: Nastavení hrubého řízení






Obrázek 2-71: Příklad nastavení hrubého řízení



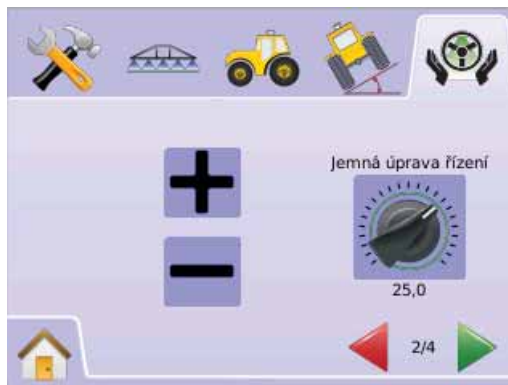
Nastavení jemného řízení

Nastavení jemného řízení určuje míru korekce směru jízdy vozidla v režimu navádění po zakřivené trase A-B. Rozsah je 1,0 - 100,0.

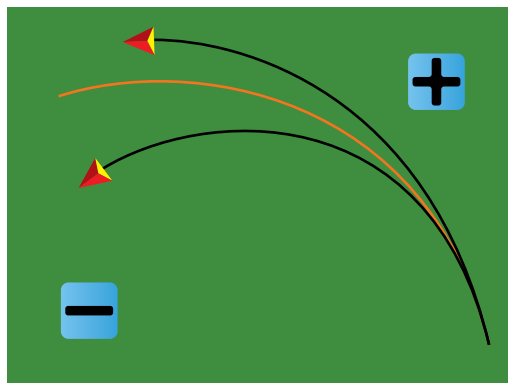
1. Stiskněte IKONU NASTAVENÍ JEMNÉHO ŘÍZENÍ .
2. Stiskněte
 - ▶ IKONU PLUS **+** pokud vozidlo přejíždí zlomové body v trase.
 - ▶ IKONU MÍNUS **-** pokud vozidlo nedojíždí do zlomových bodů v trase
3. Stiskněte
 - ▶ ŠIPKU STRÁNKKA VPRAVO  pro přechod na Pásmo necitlivosti.
 - ▶ ZÁLOŽKU NASTAVENÍ FIELDPILOT  pro návrat na hlavní stránku Nastavení FieldPilot.

POZNÁMKA: Stiskněte a podržte IKONY PLUS/MÍNUS **+** **-** pro rychlé nastavení hodnot.

Obrázek 2-72: Nastavení jemného řízení




Obrázek 2-73: Příklad nastavení jemného řízení



Pásmo necitlivosti



Pásmo necitlivosti určuje nastavení řízení v případě nestabilního nebo nadměrně reagujícího řízení, nebo pokud vozidlo zůstává stále mimo vodící čáru. Rozsah je 1 - 10.

S rostoucí hodnotou roste stabilita řízení, ale roste i odchylka řízení. Rozsah je 1 - 10.

1. Stiskněte IKONU PÁSMU NECITLIVOSTI .
2. Stiskněte
 - ▶ IKONU PLUS **+** pokud je řízení příliš nestabilní, nebo

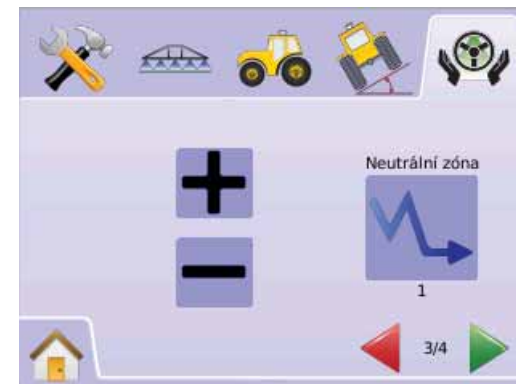
nadměrně reaguje při změnách směru jízdy.

▶ IKONU MÍNUS **-** pokud vozidlo jede stabilně mimo vodící čáru.

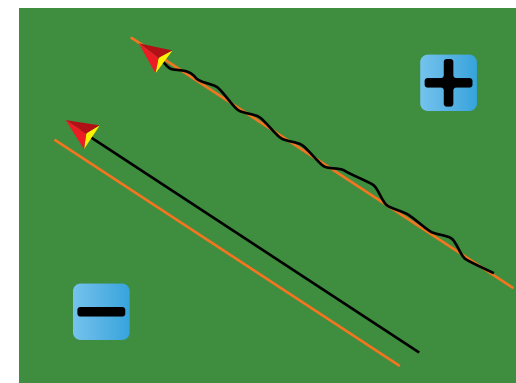
3. Stiskněte
 - ▶ ŠIPKU STRÁNKKA VPRAVO  pro přechod k Předběžná korekce.
 - ▶ ZÁLOŽKU NASTAVENÍ FIELDPILOT  pro návrat k hlavnímu nastavení FieldPilot.

POZNÁMKA: Stiskněte a podržte IKONY PLUS/MÍNUS **+** **-** pro rychlé nastavení hodnot.

Obrázek 2-74: Pásmo necitlivosti





Obrázek 2-75: Příklad Nastavení pásma necitlivosti



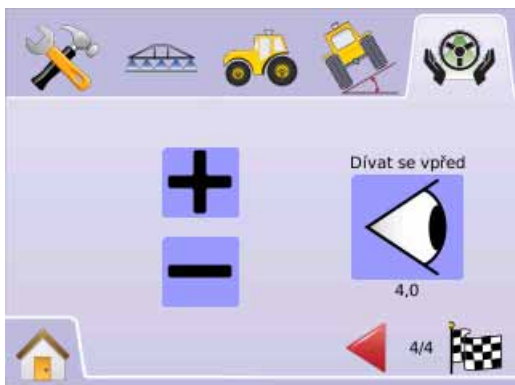
◀ Předběžná korekce

Předběžná korekce se používá v režimu navádění po přímé trase pro nastavení nájezdu vozidla na vodící čáru. Předběžnou korekci jemně dostavíte opakovaným nájezdem na vodící čáru. Rozsah je 0,0 - 10,0 sekund.

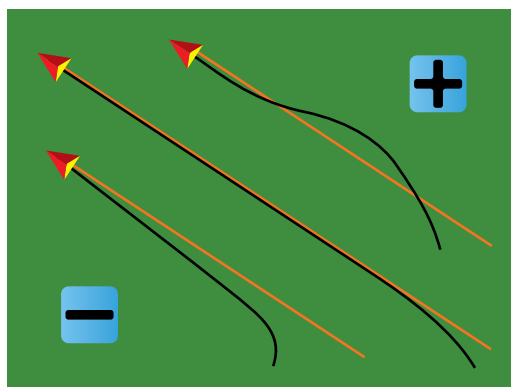
1. Stiskněte IKONU PŘEDBĚŽNÉ KOREKCE ▶.
2. Stiskněte
 - ▶ IKONU PLUS **+** pokud vozidlo při nájezdu přejíždí vodící čáru.
 - ▶ IKONU MINUS **-** pokud nájezd vozidla na vodící čáru probíhá příliš dlouho.
3. Stiskněte
 - ▶ ŠACHOVNICOVÝ PRAPOREK  pro dokončení Nastavení konfigurace.
 - ▶ ZÁLOŽKU NASTAVENÍ FIELDPILOT  pro návrat na hlavní stránku Nastavení FieldPilot.

*POZNÁMKA: Stiskněte a podržte IKONY PLUS/MÍNUS **+** **-** pro rychlé nastavení hodnot.*








Obrázek 2-76: Předběžná korekce



Obrázek 2-77: Příklad nastavení předběžné korekce



KAPITOLA 3 – NAVÁDĚNÍ






Matrix umožňuje současné provádění aplikace postřikových látek a navádění vozidla. Po skončení Nastavení jednotky lze začít navigování vozidla. K dispozici jsou čtyři režimy navádění, po přímé trase A-B , po zakřivené trase A-B , po soustředných kruhových drahách , a poslední průjezd  kromě toho jsou k dispozici aplikace Hranice , Návrat do bodu  a Navádění RealView pomocí videa . To poskytuje řidiči možnost splnit požadavky úkolu.



Řidič získává informace na třech stránkách navádění.

- Výhled z vozidla vytváří počítačem generovaný obraz polohy vozidla zobrazené v ošetřené ploše. Z této stránky lze získat přístup k funkcím režimu navádění, ohraničeným plochám a BoomPilot.
- Pohled na pole vytváří počítačem generovaný obraz polohy vozidla a ošetřené plochy z vzdušné perspektivy. Z této stránky lze získat přístup k funkcím ohraničené plochy a vyznačenému bodu, nebo přepnout do režimu Globální pohled nebo režimu Sledování.
- Navádění RealView umožňuje zobrazit živý vstup videa namísto počítačem generovaného obrazu. Pokud je nainstalovaný Modul volby videa (VSM), lze zvolit ze dvou nastavení videa:
 - ▶ Pohled jedné kamery – lze zvolit vstupní signál až od osmi kamer a měnit tento vstupní signál videa.
 - ▶ Dělený obraz kamery – Umožňuje zvolit jednu ze dvou konfigurací 4 vstupních signálů od kamer (A/B/C/D nebo E/F/G/H) a rozdělit zobrazení na čtyři samostatné pole videa. Z této stránky displeje lze přepínat režimy navádění pomocí videa a úhlu řízení.



PRACOVNÍ REŽIMY NAVÁDĚNÍ

K režimům navádění  patří režimy po přímé trase A-B , po zakřivené trase A-B , po soustředných kruhových drahách , a poslední průjezd .

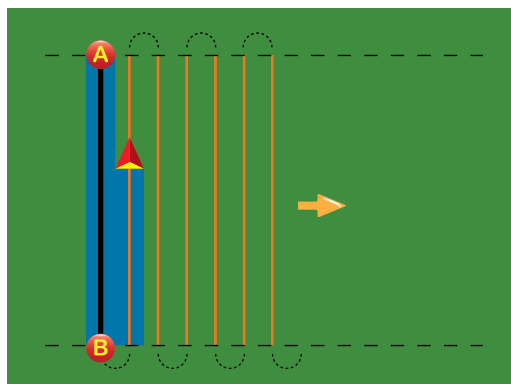
Hranice pole definují ošetřenou plochu a určují plochu, na které ošetření nemá být provedeno. Hranici lze určit na stránkách Poslední průjezd  nebo Pohled na pole .



NAVÁDĚNÍ PO PŘÍMÉ TRASE A-B

Navádění po přímé trase A-B zajišťuje navádění po přímých drahách definovaných referenčními body A a B. Původní body A a B se používají pro výpočet všech ostatních rovnoběžných vodicích čar.

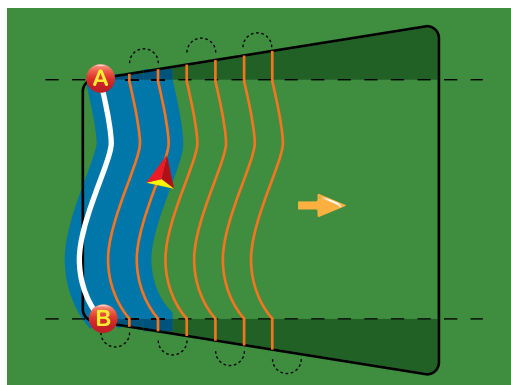
Obrázek 3-1: Navádění po přímé trase A-B



Navádění po zakřivené trase A-B

Navádění po zakřivené trase A-B zajišťuje navádění po zakřivených drahách definovaných počáteční referenční čarou A-B. Tato základní čára je použita pro výpočet všech ostatních vodicích čar.

Obrázek 3-2: Navádění po zakřivené trase A-B



POZNÁMKA: U navádění po zakřivené dráze je doporučováno nepřekročit odchylku 30° od vodicí čáry A-B.

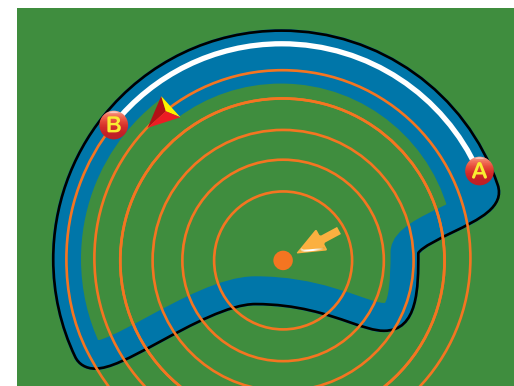
TIP: Začněte na nejdelší křivce pole. Při práci na omezené ploše bude pro navádění mimo určené body A-B použito navádění po přímých drahách.



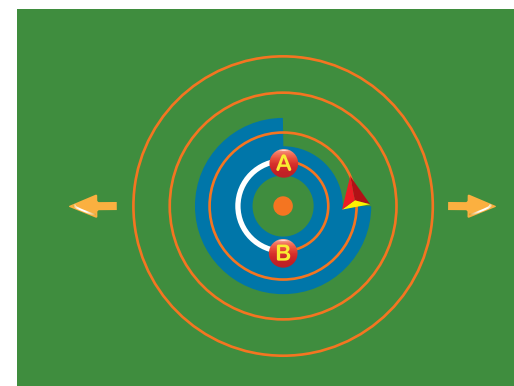
Navádění po soustředných kruhových drahách

Navádění po soustředných kruhových drahách představuje navádění po kruhových drahách se společným středem a posunem směrem do středu nebo od středu. Používá se pro aplikaci postřikové látky na kruhovém poli při navádění po kruhových drahách, které odpovídají poloměru centrálního systému zavlažování.

Obrázek 3-3: Navádění po soustředných kruhových drahách s klesajícím poloměrem



Obrázek 3-4: Navádění po soustředných kruhových drahách s rostoucím poloměrem

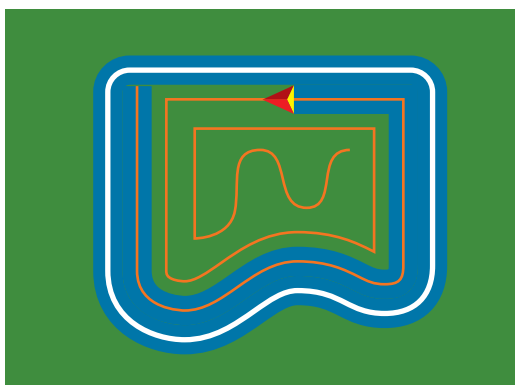


Navádění při posledním průjezdu

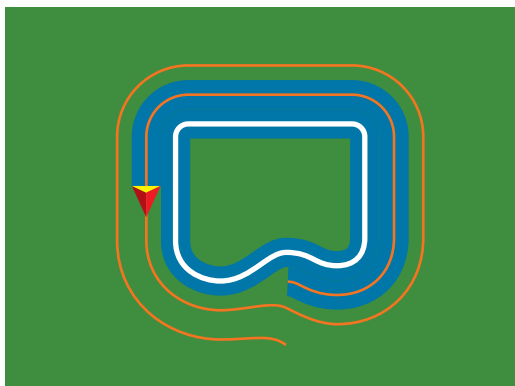
Navádění při posledním průjezdu poskytuje skutečnou navigaci pro poslední průjezd. Jednotka automaticky detekuje nejbližší dráhu s provedeným postřikem a definuje trasu rovnoběžnou s touto dráhou.

POZNÁMKA: Pokud je definována hranice, ale nedošlo k žádné aplikaci postřiku během procesu určení hranice, navádění není aktivováno.

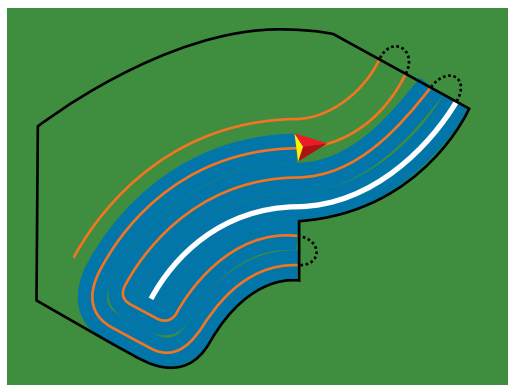
Obrázek 3-5: Navádění při posledním průjezdu směrem dovnitř



Obrázek 3-6: Navádění při posledním průjezdu směrem ven



Obrázek 3-7: Navádění při posledním průjezdu s hranicí



NAVÁDĚCÍ LIŠTA A STAVOVÁ LIŠTA

Naváděcí lišta a Stavová lišta poskytují rychlý přístup k aktuálním informacím o navádění a k nastavení jednotky.

Naváděcí lišta

Poskytuje informace o okamžité pojezdové rychlosti, počtu řádků (kladné číslo = vpravo od základní čáry A-B, záporné číslo = vlevo od základní čáry A-B), aktivitě systému navigace (stranová úchylka, metry), okamžitá aktivita a stavu GPS a celkově ošetřené ploše.

Obrázek 3-8: Příklady naváděcí lišty

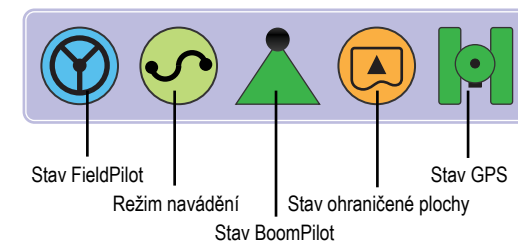
0 Pokos	Bez GPS	0,00 ha
14,4 km/h	8,9 ▶	1,35 ha
2,5 kph	Značka A	1,20 ha

Okamžitá pojezdová rychlost nebo počet řádků
 Aktivita systému navigace
 Stav GPS
 Stranová úchylka
 Okamžitá aktivita
 Celková ošetřená plocha

Stavová lišta








Poskytuje informace o stavu zapnutí systému FieldPilot, režimu navádění, systému BoomPilot, ohraničené ploše a GPS.

Obrázek 3-9: Stavová lišta



Obrázek 3-10: Ikony stavové lišty

Ikona	Popis
	Stav FieldPilot. Ikona = zapnutý. Bez ikony = vypnutý.
	Režim navádění.
	Navádění v přímých trasách A-B. Zajišťuje navádění podél přímých čar podle referenčních bodů A a B.
	Navádění na zakřivených trasách A-B. Zajišťuje navádění podél křivek podle referenční čáry (A-B).
	Navádění v soustředných kruhových drahách. Umožňuje navádění po soustředných kruhových drahách se zmenšujícím se nebo zvětšujícím se poloměrem.
	Navádění při posledním průjezdu. Jednotka detekuje nejbližší sousedící řádek s aplikovaným postřikem a upravuje navádění podle tohoto řádku.
	Bez navádění. Vypíná navádění. Není zobrazena žádná ikona.

Ikona	Popis
	Stav BoomPilot
	Červená = Vypnuto) manuální režim,
	zelená = automatický režim,
	žlutá = vše zapnuto,
	bez ikony = jednoduchý rám (bez instalace SmartCable nebo SDM).
	Stav ohraničené plochy.
	Vně hranice = jízda mimo ohraničenou plochu.
	Uvnitř hranice = jízda uvnitř ohraničené hranice.
	Bez ikony = není definovaná hranice.
	Stav GPS.
	Červená = bez GPS,
	žlutá = pouze GPS,
	zelená = DGPS, WAAS/RTK,
	oranžová = prokluz / vymazání trasy.



VÝHLED Z VOZIDLA

Výhled z vozidla vytváří počítačem generovaný obraz polohy vozidla zobrazený v ošetřené ploše. Z této stránky lze získat přístup k výběru režimu navádění, ohraničené ploše a BoomPilot.

Na stránce Navádění

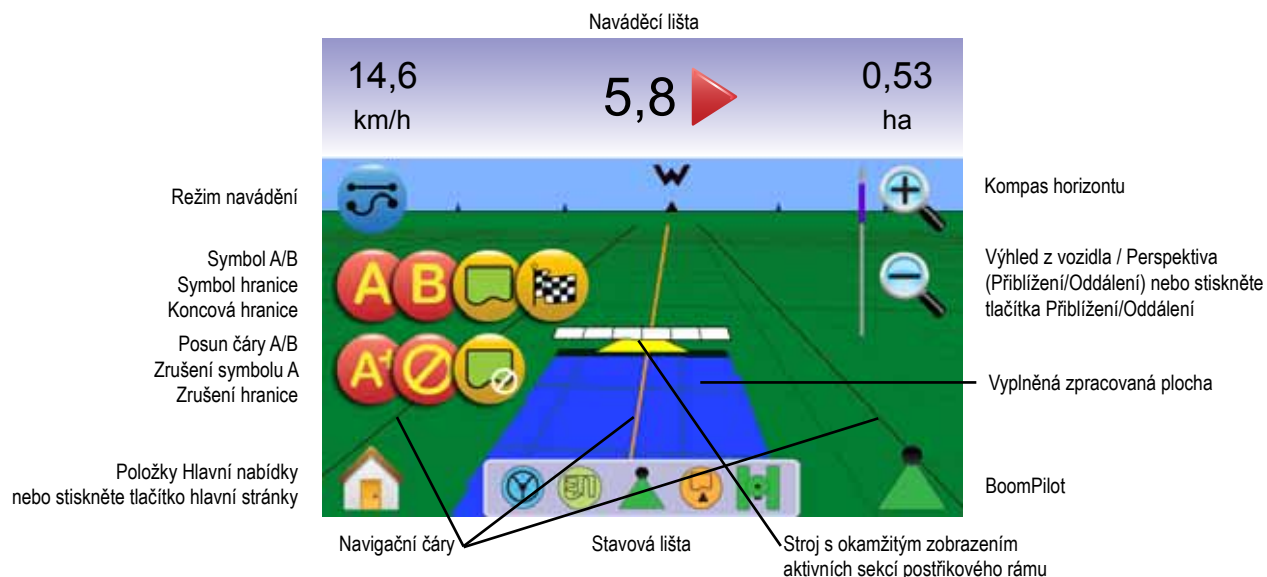
- Vodicí čáry
 - ▶ Oranžová čára – aktivní vodicí čára.
 - ▶ Černé čáry – sousedící vodicí čáry.
- Body – značky definovaných bodů
 - ▶ Červený bod – Návrat do bodu
 - ▶ Modrý bod – značka A
 - ▶ Zelený bod – značka B
- Kompas horizontu – základní směr lze zobrazit na horizontu (v přiblíženém stavu).

- Ošetřená plocha – zobrazuje ošetřenou plochu a překryv:
 - ▶ Modrá – jedna aplikace
 - ▶ Červená – dvě nebo více aplikací.
- Přiblížení/oddálení a perspektiva – nastavení výhledu z vozidla nebo perspektivu k horizontu z rozsahu od výhledu z vozidla po ptačí perspektivu.
- Sekce postřikovacího rámu
 - ▶ Prázdná pole – neaktivní sekce postřikovacího rámu.
 - ▶ Bílá pole – aktivní sekce postřikovacího rámu.

Pomocí tlačítka

- Přiblížení/Oddálení a Perspektiva - nastavení výhledu z vozidla nebo perspektiva vůči horizontu od výhledu z vozidla po ptačí perspektivu.

Obrázek 3-11: Přehled Výhled z vozidla

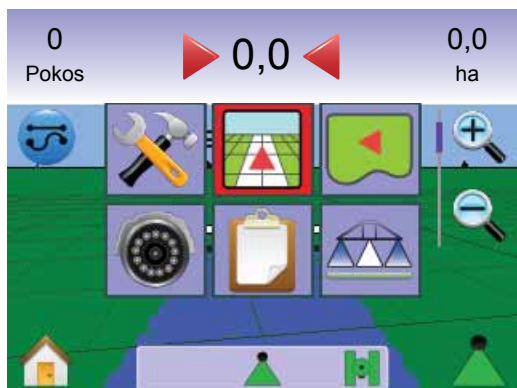


Výhled z vozidla

Pro přístup ke stránce Výhled z vozidla.

1. Stiskněte TLAČÍTKO HLAVNÍ STRÁNKY nebo se dotkněte displeje pro aktivování ikon a stiskněte IKONU HLAVNÍ STRÁNKY v levé dolní části stránky displeje.
2. Zvolte VÝHLED Z VOZIDLA z Hlavní nabídky .

Obrázek 3-12: Hlavní nabídka



Volba režimu navádění

K režimům navádění patří režimy po přímé trase A-B , po zakřivené trase A-B , po soustředných kruhových drahách , poslední průjezd , a Režim bez navádění .

Navádění pomocí SmartCable nebo SDM

- Přestavte hlavní vypínač jednotky do polohy “Zapnuto”. Spínače jednotlivých sekcí postřikovacího rámu musí zůstat v poloze “Vypnuto”.
- Aktivujte BoomPilot. Podrobnosti najdete v oddílu BoomPilot .
- Na plochách, na kterých není nutné provádět postřik, přestavte manuálně hlavní vypínač jednotky pro vypnutí sekcí postřikovacího rámu. Otočením hlavního vypínače do polohy “Zapnuto” pokračujete v aplikaci postřiku.

POZNÁMKA: Toto neplatí, pokud není nainstalovaný SmartCable nebo SDM na systému.

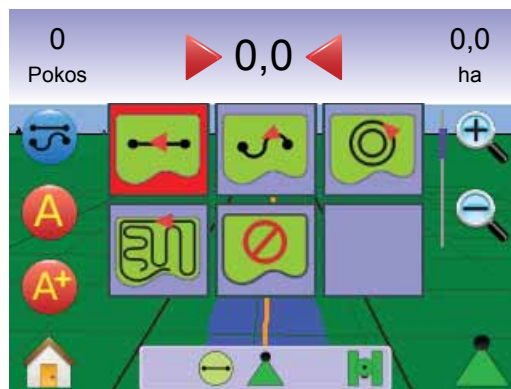
Navádění po přímé trase A-B

Navádění po přímé trase A-B zajišťuje navádění po přímých drahách definovaných referenčními body A a B. Původní body A a B se používají pro výpočet všech ostatních rovnoběžných vodicích čar.

Aktivace Navádění po přímé trase A-B

1. Dotkněte se displeje pro aktivování ikon a zvolte IKONU REŽIM NAVÁDĚNÍ .
2. Zvolte NAVÁDĚNÍ PO PŘÍMÉ TRASE A-B . Ikona stavové lišty se změní na .

Obrázek 3-13: Volba režimu navádění



Vyznačení bodů A a B

1. Najedte do požadované polohy odpovídající bodu A .
2. S vozidlem v pohybu stiskněte IKONU ZNAČKY A .
3. Najedte do požadované polohy odpovídající bodu B .
4. Stiskněte IKONU ZNAČKY B pro definování trasy A-B.

POZNÁMKA: IKONU ZNAČKY B nelze vybrat (je zbarvená šedě), dokud není ujetá minimální vzdálenost (3,0 m).

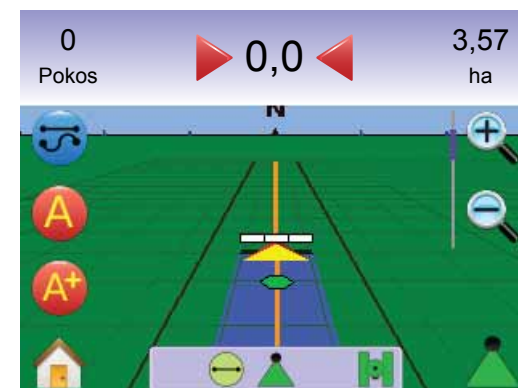
Pomocí IKONY ZRUŠENÍ ZNAČKY zrušte povel pro značku A a vrátíte se tak k původně definované trase A-B (je-li definována).

Obrázek 3-14: Vyznačení bodů A a B



Jednotka začne poskytovat informace pro navigaci.

Obrázek 3-15: Navádění po přímé trase A-B



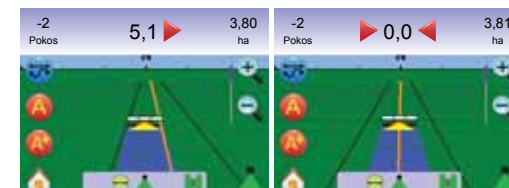
POZNÁMKA: Při pohledu z pačli perspektivy je zobrazený kompas (pro zobrazení horizontu stiskněte TLAČÍTKO PŘIBLIŽENÍ nebo ikonu Přiblížení).

Posun struktury A+

Posun struktury A+ umožňuje posun existující vodicí čáry A-B do místa aktuální polohy vozidla.

1. Stiskněte IKONU POSUN A+ pro definování nové vodicí čáry.




Obrázek 3-16: Posun A+



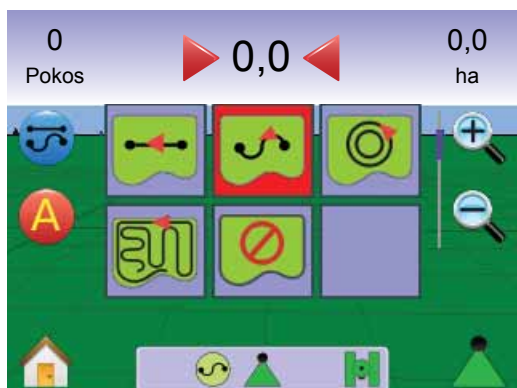
Navádění po zakřivené trase A-B

Navádění po zakřivené trase A-B zajišťuje navádění po zakřivených drahách definovaných počáteční referenční čarou A-B. Tato základní čára je použita pro výpočet všech ostatních vodicích čar.





Aktivace Navádění po zakřivené trase A-B

1. Dotkněte se displeje pro aktivování ikon a zvolte IKONU REŽIM NAVÁDĚNÍ .
2. Zvolte NAVÁDĚNÍ PO ZAKŘIVENÉ TRASE A-B .
◀ Ikona stavové lišty se změní na .

Obrázek 3-17: Volba režimu navádění



Vyznačení bodů A a B

1. Najedte do požadované polohy odpovídající bodu A .
2. S vozidlem v pohybu stiskněte IKONU ZNAČKY A .
3. Najedte do požadované polohy odpovídající bodu B .
4. Stiskněte IKONU ZNAČKY B  pro definování trasy A-B.

POZNÁMKA: IKONU ZNAČKY B  nelze vybrat (je zbarvená šedě), dokud není ujetá minimální vzdálenost (3,0 m).

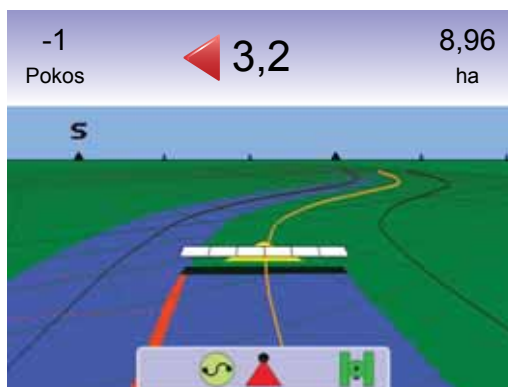
Pomocí IKONY ZRUŠENÍ ZNAČKY  zrušte povel pro značku A a vrátíte se tak k původně definované trase A-B (je-li definována).

Obrázek 3-18: Vyznačení bodů A a B



Jednotka začne poskytovat informace pro navigaci.

Obrázek 3-19: Navádění po zakřivené trase A-B



Posun struktury A+

Posun struktury A+ umožňuje posun existující vodicí čáry A-B do místa aktuální polohy vozidla.

1. Stiskněte IKONU POSUN A+  pro definování nové vodicí čáry.




Obrázek 3-20: Posun A+



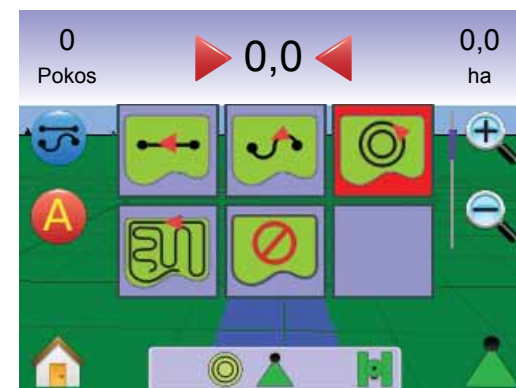
Navádění po soustředných kruhových drahách

Navádění po soustředných kruhových drahách představuje navádění po kruhových drahách se společným středem a posunem směrem do středu nebo od středu. Používá se pro aplikaci postřikové látky na kruhovém poli při navádění po kruhových drahách, které odpovídají poloměru centrálního systému zavlažování.





Aktivace Navádění po soustředných kruhových drahách


1. Dotkněte se displeje pro aktivování ikon a zvolte IKONU REŽIM NAVÁDĚNÍ .
2. Zvolte NAVÁDĚNÍ PO SOUSTŘEDNÝCH KRUHOVÝCH DRAHÁCH .
◀ Ikona stavové lišty se změní na .

Obrázek 3-21: Volba režimu navádění



Vyznačení bodů A a B

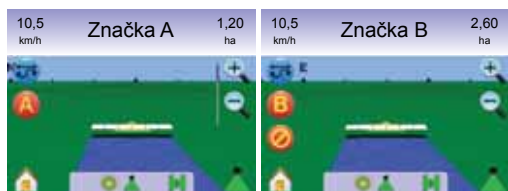
1. Najedte do požadované polohy odpovídající bodu A .
2. S vozidlem v pohybu stiskněte IKONU ZNAČKY A .
3. Jeďte podél oblouku, který umožní určit střed kruhové dráhy (vodítkem může být rozchod kol) k požadovanému bodu B .
4. Stiskněte IKONU ZNAČKY B  pro určení oblouku A-B.

POZNÁMKA: IKONU ZNAČKY B  nelze vybrat (je zbarvená šedě), dokud není ujetá minimální vzdálenost (50,0 m), nebo při jízdě po přímé dráze.

Pomocí IKONY ZRUŠENÍ ZNAČKY  zrušte povel pro značku A a vrátíte se tak k původně definované trase A-B (je-li definována).

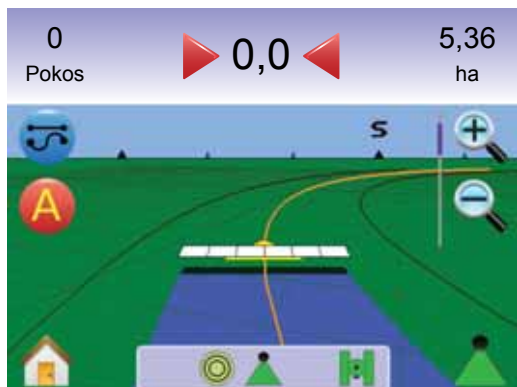
POZNÁMKA: Není nutné objet celý obvod kolem středu pro iniciování naváděcí dráhy.

Obrázek 3-22: Vyznačení bodů A a B



Jednotka začne poskytovat informace pro navigaci.

Obrázek 3-23: Navádění po soustředných kruhových drahách






Navádění při posledním průjezdu

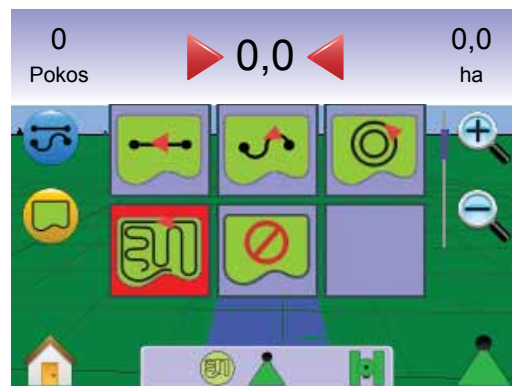
Navádění při posledním průjezdu poskytuje skutečnou navigaci pro poslední průjezd. Panel automaticky detekuje nejbližší ošetřenou plochu a na základě toho definuje rovnoběžnou vodící čáru.

POZNÁMKA: Pokud je definována hranice, ale nedošlo k žádné aplikaci postřiku během procesu určení hranice, navádění není aktivováno.

Aktivace Navádění při posledním průjezdu

1. Dotkněte se displeje pro aktivování ikon a zvolte IKONU REŽIM NAVÁDĚNÍ .
2. Zvolte NAVÁDĚNÍ PŘI POSLEDNÍM PRŮJEZDU .
 ◀ Ikona stavové lišty se změní na .

Obrázek 3-24: Volba režimu navádění



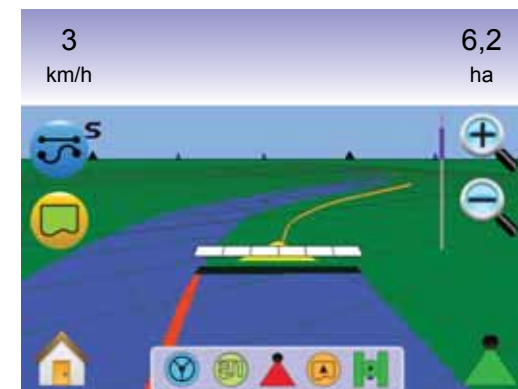
Poslední průjezd

1. Najedte do požadované polohy pro první průjezd.
2. Najedte vedle ošetřené plochy.

Jednotka začne poskytovat informace pro navigaci.

POZNÁMKA: Pokud je definována hranice, ale nedošlo k žádné aplikaci postřiku během procesu určení hranice, navádění není aktivováno.

Obrázek 3-25: Navádění při posledním průjezdu





Vytvoření hranice pole


Hranice pole definují ošetřenou plochu a určují plochu, na které ošetření nemá být provedeno.


POZNÁMKA: Hranice pole lze vytvořit buďto v Navádění při posledním průjezdu s nastaveným Výhledem z vozidla, nebo během libovolného navádění s nastaveným Pohledem na pole.

Pro vytvoření Hranice pole:

1. Najedte na požadované místo na obvodu pole / plochy.
2. S vozidlem v pohybu stiskněte IKONU HRANICE .
3. Objedte obvod pole / plochy.
4. Ukončení hranice:
 - ▶ Najedte do výchozího bodu v rozsahu šířky řádku. Dojde k automatickému uzavření hranice (bílá vodící čára se změní na černou).
 - ▶ Stiskněte IKONU UKONČENÍ HRANICE . Přímá čára dokončí hranici mezi vaší aktuální pozicí a výchozím bodem.

POZNÁMKA: Pokud byl při vytváření hranice nastaven řádek, čára hranice bude vně řádku pro aplikaci postřiku.

POZNÁMKA: IKONU UKONČENÍ HRANICE  nelze vybrat (je zbarvená šedě), dokud není ujetá minimální vzdálenost (pětinásobek šířky řádku).



Pomocí IKONY ZRUŠENÍ HRANICE  zrušíte proces definování hranice pole a systém bude používat předchozí hranici (je-li definována).

Obrázek 3-26: Určení hranice probíhá







Obrázek 3-27: Hranice dokončena





POZNÁMKA: V závislosti na vaší okamžité pozici, IKONA UVNITŘ HRANICE  nebo IKONA VNĚ HRANICE  je zobrazená na Stavové liště po definování hranice.

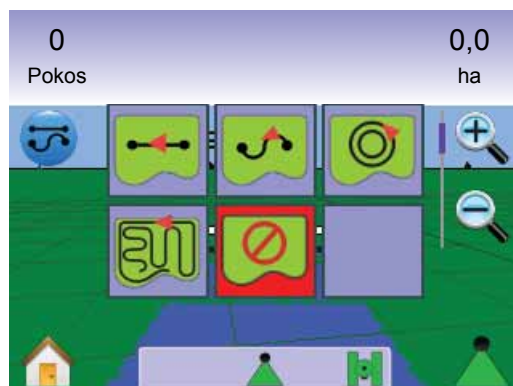
Režim bez navádění

Režim Bez navádění vypíná navádění po přímé trase A-B , po zakřivené trase A-B , po soustředných kruhových drahách  a poslední průjezd . Definované body a vodící čáry lze aktivovat zvolením příslušného režimu navádění.

Pro vypnutí všech režimů navádění:

1. Dotkněte se displeje pro aktivování ikon a zvolte IKONU REŽIM NAVÁDĚNÍ .
2. Zvolte BEZ NAVÁDĚNÍ .
 - ◀ Stavová lišta nebude obsahovat žádnou ikonu.





Obrázek 3-28: Navádění vypnuto



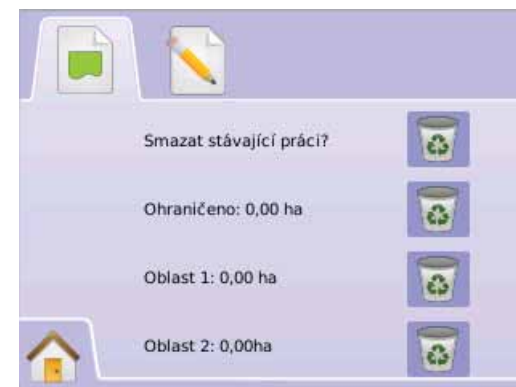
POZNÁMKA: Režim Bez navádění nezpůsobí vymazání vodících čar a bodů z panelu.

Vymazání režimů navádění









Pro vymazání všech naváděcích bodů, čar, hranic a celkových výsledků:

1. Dotkněte se displeje pro aktivování ikon a zvolte Hlavní NABÍDKA  v levé dolní části stránky displeje.
2. Stiskněte ZOBRAZENÍ ÚKOLU .
3. Stiskněte ZÁLOŽKU ÚDAJE O ÚKOLU .
4. Stiskněte IKONU ODPADKOVÉHO KOŠE  pro vymazání příslušných dat.



Obrázek 3-29: Údaje o úkolu



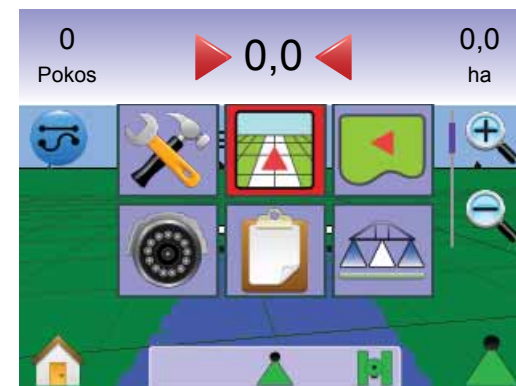
Hlavní nabídka

Tlačítko hlavní stránky  nebo ikona hlavní stránky  Vám umožňují přístup ke 3 funkcím jednotky: Nastavení, Navádění a Monitorování. Šest stránek možností Nabídky s dotykovými prvky (Nastavení jednotky , Výhled z vozidla , Pohled na pole , Navádění RealView , Zobrazení úkolu  a Monitorování postřikovacího rámu ) u možňuje rychlý přístup všech parametrů jednotky.

Pro zobrazení položek Hlavní nabídky:

1. Stiskněte TLAČÍTKO HLAVNÍ STRÁNKY  nebo se dotkněte displeje pro aktivování ikon a stiskněte IKONU HLAVNÍ STRÁNKY  v levé dolní části stránky displeje.







Obrázek 3-30: Hlavní nabídka





Přiblížení/oddálení a perspektiva

Přiblížení/oddálení a perspektiva se používá pro nastavení výhledu z vozidla nebo perspektivu k horizontu z rozsahu od výhledu z vozidla po ptačí perspektivu.

Pro nastavení výhledu nebo perspektivy:




- Stiskněte
 - ▶ **TLAČÍTKA PŘIBLÍŽENÍ/ODDÁLENÍ** 
 - ▶ dotkněte se displeje pro aktivování ikon a zvolte **IKONY PŘIBLÍŽENÍ/ODDÁLENÍ** .
 - ◀ Přiblížování   nastaví zobrazení na výhled z vozidla a zobrazí kompas na horizontu.
 - ◀ Oddalování   nastaví zobrazení na pohled z "ptačí perspektivy".


POZNÁMKA: Stisknutím a podržením **TLAČÍTEK PŘIBLÍŽENÍ/ODDÁLENÍ**  nebo **IKON PŘIBLÍŽENÍ/ODDÁLENÍ**  urychlíte změnu nastavení.


Obrázek 3-31: Oddalování



BoomPilot

BoomPilot se používá pro nastavení režimu BoomPilot na Vypnuto/Manuální , Automatický  nebo Všechny zapnuté .

POZNÁMKA: Navigace GPS je nedostupná, pokud je **IKONA BOOMPILOT** šedá . Ikona BoomPilot na stavové liště bude Vypnuto/Manuální .



POZNÁMKA: **IKONA BOOMPILOT**  není dostupná, pokud není nainstalovaný modul SmartCable nebo Řídicí modul sekce (SDM). Pro aktivování sekce postřikovacího rámu musí být stisknutý stavový spínač. Bude zobrazena pouze jedna šířka sekce postřikovacího rámu a stavová lišta nebude obsahovat žádnou ikonu.




Navádění pomocí SmartCable nebo SDM

- Přestavte hlavní vypínač jednotky do polohy "Zapnuto". Spínače jednotlivých sekcí postřikovacího rámu musí zůstat v poloze "Vypnuto".
- Na plochách, na kterých není nutné provádět postřik, přestavte manuálně hlavní vypínač jednotky pro vypnutí sekcí postřikovacího rámu. Otočením hlavního vypínače do polohy "Zapnuto" pokračujete v aplikaci postřiku.


POZNÁMKA: Toto neplatí, pokud není nainstalovaný SmartCable nebo SDM na systému.



Vypnuto/Manuální a Automatický

Pro přepínání BoomPilot mezi režimy Vypnuto/Manuální  a Automatický .

- Stiskněte **IKONU BOOMPILOT** .
 - ◀ Vypnuto/Manuální – Ikona stavové lišty se změní na červenou .
 - ◀ Automatický – Ikona stavové lišty se změní na zelenou .

Režim Všechny sekce postřikovacího rámu zapnuté

Pro zapnutí všech sekcí postřikovacího rámu .

- Stiskněte a podržte **IKONU BOOMPILOT** .
 - ◀ Všechny zapnuté – Ikona stavové lišty se změní na žlutou .

Obrázek 3-32: Automatický režim na režim Všechny sekce postřikovacího rámu zapnuté





POHLED NA POLE

Pohled na Pole vytváří počítačem generovaný obraz polohy vozidla a ošetřené plochy ze vzdušné perspektivy.

Z této stránky lze získat přístup k možnostem ohraničené plochy a vyznačeného bodu, nebo přejít k režimům Globální pohled a Sledování.

Na stránce Navádění

- Vodicí čáry
 - ▶ Oranžová – aktivní vodicí čára
 - ▶ Černá – čára hranicePoints
- Body – značky pro definované body
 - ▶ Červený bod – Návrat do bodu
 - ▶ Modrý bod – Značka A
 - ▶ Zelený bod – Značka B
- Ošetřená plocha – zobrazuje ošetřenou plochu a překryv:
 - ▶ Modrá – jedna aplikace
 - ▶ Červená – dvě nebo více aplikací
- Přiblížení/oddálení – nastavuje zobrazený výřez mapy.

Pomocí tlačítka

- Přiblížení/Oddálení a Perspektiva - nastavení zobrazené části mapy

Obrázek 3-34: Přehled Pohledu na pole

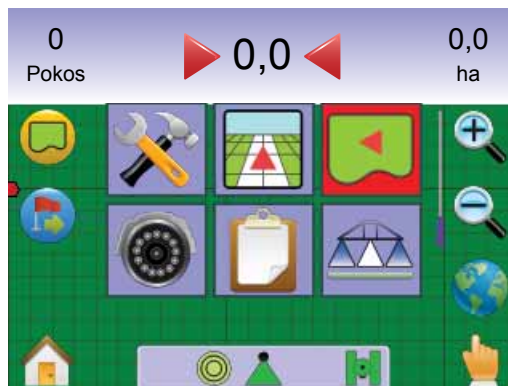


Pohled na Pole

Pro přístup na stránku Pohled na pole.

1. Stiskněte TLAČÍTKO HLAVNÍ STRÁNKY nebo se dotkněte displeje pro aktivování ikon a stiskněte IKONU HLAVNÍ STRÁNKY v levé dolní části stránky displeje.
2. Zvolte POHLED NA POLE z Hlavní nabídky .

Obrázek 3-33: Hlavní nabídka – Pohled na pole



Hranice pole

Hranice pole definují ošetřenou plochu a určují plochu, na které ošetření nemá být provedeno.

POZNÁMKA: Hranice pole lze vytvořit buďto v Navádění při posledním průjezdu s nastaveným Výhledem z vozidla, nebo během libovolného navádění s nastaveným Pohledem na pole.

Pro vytvoření hranice pole:

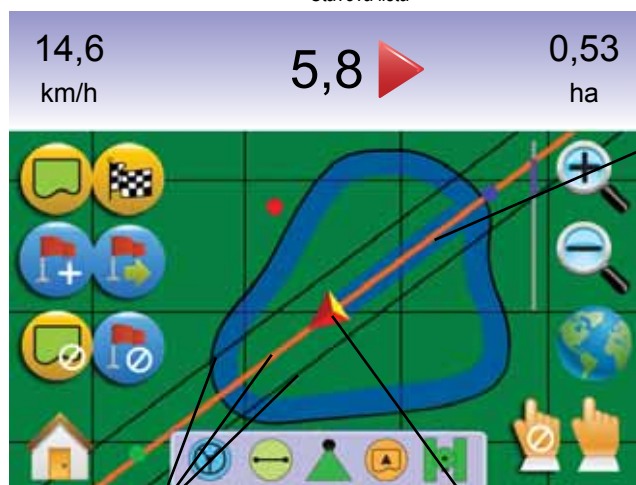
1. Najedte na požadované místo na obvodu pole / plochy.
2. S vozidlem v pohybu stiskněte IKONU HRANICE .
3. Objedte obvod pole / plochy.
4. Dokončení hranice:
 - ▶ Najedte do výchozího bodu v rozsahu šířky řádku. Dojde k automatickému uzavření hranice (bílá vodicí čára se změní na černou).
 - ▶ Stiskněte IKONU UKONČENÍ HRANICE . Přímá čára dokončí hranici mezi vaší aktuální pozicí a výchozím bodem.

POZNÁMKA: Pokud byl při vytváření hranice nastaven řádek, čára hranice bude vně řádku pro aplikaci postřiku.

POZNÁMKA: IKONU UKONČENÍ HRANICE nelze vybrat (je zbarvená šedě), dokud není ujetá minimální vzdálenost (pětinasobek šířky řádku).

Pomocí ikony Zrušení HRANICE zrušíte proces definování nové hranice pole a systém se vrátí k předchozí hranici (je-li definována).

Stavová lišta



Položky Hlavní nabídky nebo stisknete tlačítko hlavní stránky

Navigační čáry

Stavová lišta

Pozice vozidla

Vyplněná zpracovaná plocha

Pohled na pole (Přiblížení/Oddálení) nebo stisknete tlačítka Přiblížení/Oddálení

Globální pohled

Režim sledování

Obrázek 3-35: Určení hranice probíhá



Obrázek 3-36: Určení hranice dokončeno



POZNÁMKA: V závislosti na vaší okamžité pozici, IKONA UVNITŘ HRANICE (📍) nebo IKONA VNĚ HRANICE (📍) je zobrazená na Stavové liště po definování hranice.

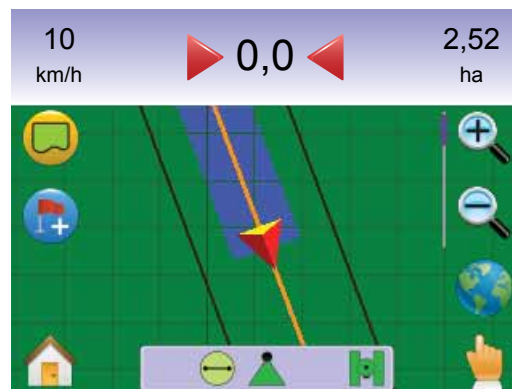
Návrat do bodu

Navádění Návrat do bodu v Pohled na pole poskytuje přímou vzdálenost zpět do určeného bodu. V režimu Výhled z vozidla, Navádění Návrat do bodu rovněž umožňuje navigaci zpět do určeného bodu.

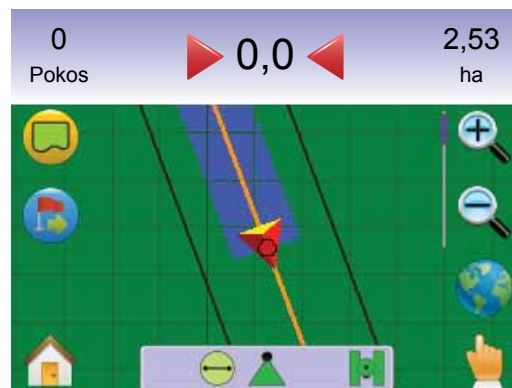
Vyznačení bodu návratu

1. Najedte do požadované polohy odpovídající Bodu návratu (📍).
2. Stiskněte IKONU PŘIDÁNÍ BODU (+).

Obrázek 3-37: Vyznačení bodu návratu



Obrázek 3-38: Bod návratu definován



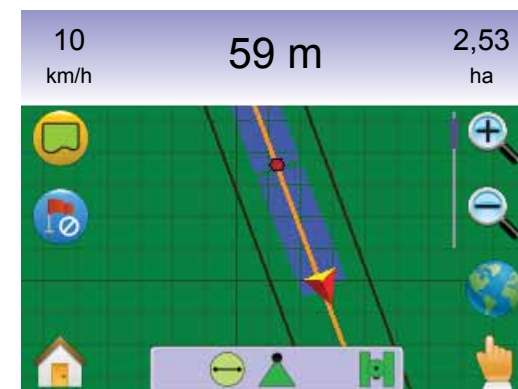
Vzdálenost k definovanému bodu

1. Stiskněte IKONU NÁVRAT DO BODU (📍).

Jednotka začne na naváděcí liště poskytovat údaj o vzdálenosti vozidla od definovaného bodu.

Pomocí IKONY ZRUŠENÍ NÁVRATU DO BODU (📍) vymažete definovaný bod.




Obrázek 3-39: Navádění Návrat do bodu



Navádění zpět do definovaného bodu ve Výhledu z vozidla

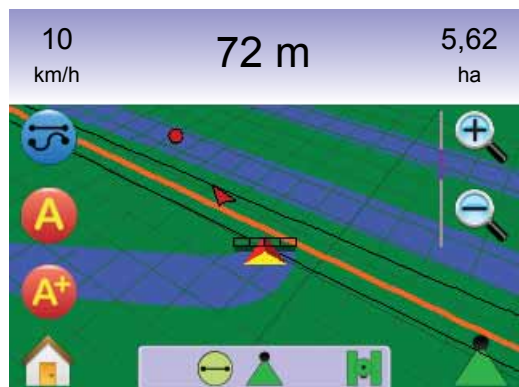
Navádění Návrat do bodu lze sledovat ve Výhledu z vozidla.


Pro navádění v režimu Výhled z vozidla:

1. Stiskněte TLAČÍTKO HLAVNÍ STRÁNKY  nebo se dotkněte displeje pro aktivování ikon a stiskněte IKONU HLAVNÍ STRÁNKY  v levé dolní části stránky displeje.
2. Stiskněte VÝHLED Z VOZIDLA .




Jednotka začne poskytovat informace pro navigaci. Vzdálenost k určenému bodu je zobrazená na Naváděcí liště.

Obrázek 3-40: Návrat do bodu ve Výhled z vozidla











Pro zrušení Navádění do bodu návratu a zrušení definovaného bodu (IKONA ZRUŠENÍ NÁVRATU DO BODU ) , přejděte zpět na Pohled na pole.



Pro návrat k Pohled na pole:

1. Stiskněte TLAČÍTKO HLAVNÍ STRÁNKY  nebo se dotkněte displeje pro aktivování ikon a stiskněte IKONU HLAVNÍ STRÁNKY  v levé dolní části stránky displeje.
2. Stiskněte POHLED NA POLE .

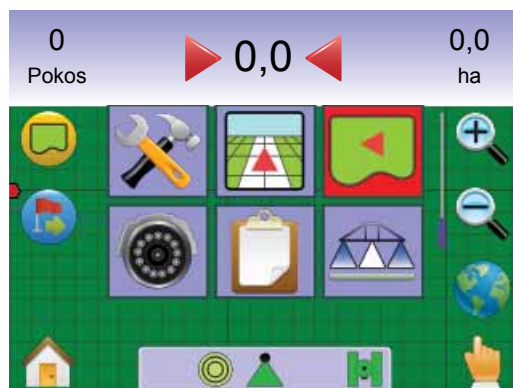
Hlavní nabídka

Tlačítko hlavní stránky  nebo ikona hlavní stránky  Vám umožňují přístup ke 3 funkcím jednotky: Nastavení, Navádění a Monitorování. Šest stránek možností Nabídky s dotykovými prvky (Nastavení jednotky , Výhled z vozidla , Pohled na pole , Navádění RealView , Zobrazení úkolu  a Monitorování postřikovacího rámu ) u možňuje rychlý přístup všech parametrů jednotky.

Pro zobrazení položek Hlavní nabídky:

1. Stiskněte TLAČÍTKO HLAVNÍ STRÁNKY  nebo se dotkněte displeje pro aktivování ikon a stiskněte IKONU HLAVNÍ STRÁNKY  v levé dolní části stránky displeje.













Obrázek 3-41: Hlavní nabídka



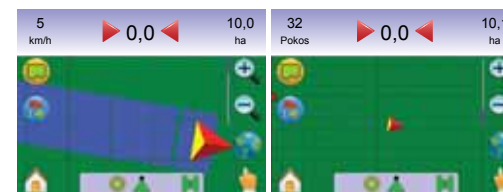
Přiblížení/oddálení

Přiblížení/oddálení se používá pro nastavení zobrazeného výřezu mapy.

Pro nastavení výhledu:


1. Stiskněte
▶ TLAČÍTKA PŘIBLÍŽENÍ/ODDÁLENÍ  
▶ dotkněte se displeje pro aktivování ikon a zvolte IKONY PŘIBLÍŽENÍ/ODDÁLENÍ  .
◀ Přiblížování   zmenší zobrazenou část mapy
◀ Oddalování   zvětší zobrazenou část mapy
- POZNÁMKA: Stisknutím a podržením TLAČÍTEK PŘIBLÍŽENÍ/ODDÁLENÍ   nebo IKON PŘIBLÍŽENÍ/ODDÁLENÍ   urychlíte změnu nastavení.

Obrázek 3-42: 100% Oddálení

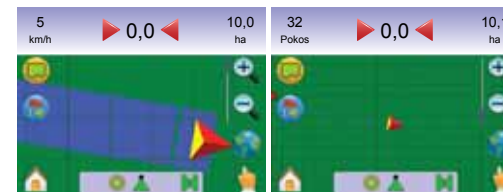


Globální pohled



Globální pohled představuje maximální oddálení na jedno stisknutí.

1. Dotkněte se displeje pro aktivování ikon a zvolte IKONU GLOBÁLNÍ POHLED .

Obrázek 3-43: Globální pohled







Pro přiblížování:

1. Stiskněte TLAČÍTKO PŘIBLÍŽENÍ  nebo IKONU PŘIBLÍŽENÍ .

👉 Režim sledování

Režim sledování umožňuje manuální posun mapy zobrazené na displeji podle potřeby.

Pro nastavení Režimu sledování a sledování na celém displeji:

1. Dotkněte se displeje pro aktivování ikon a zvolte IKONU SLEDOVÁNÍ 👉 pro manuální nastavení zobrazené mapy na displeji.
2. Stiskněte ŠIPKY     v příslušném směru pro posun zobrazení na displeji (dolů, vlevo, vpravo, nahoru).

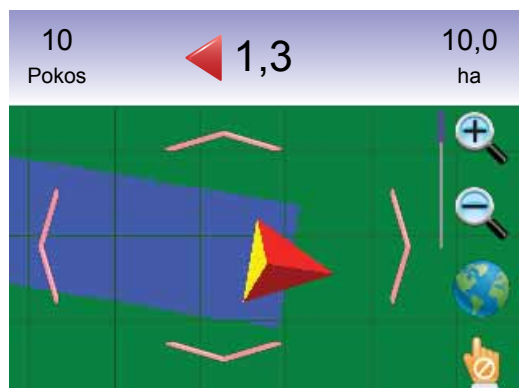
POZNÁMKA: Stiskněte a podržte ŠIPKY     pro rychlé nastavení hodnot.

Pro opuštění Režimu sledování:

1. Stiskněte IKONU OPUŠTĚNÍ REŽIMU SLEDOVÁNÍ 👈.

NPOZNÁMKA: Stiskněte IKONU GLOBÁLNÍ POHLED 🌐 pro vycentrování vozidla na displeji.

Obrázek 3-44: Režim sledování



POZNÁMKA: Režim sledování musí být opuštěn, aby bylo možné vrátit se na jiné stránky.



NAVÁDĚNÍ REALVIEW

Navádění RealView umožňuje zobrazit živý videosignál namísto počítačem generovaného obrazu.

Pokud je nainstalovaný Modul volby videa (VSM), lze zvolit ze dvou nastavení videa:

- Pohled jedné kamery – lze zvolit vstupní signál až od osmi kamer a měnit tento vstupní signál videa.
- Dělený obraz kamery. Umožňuje zvolit jednu ze dvou konfigurací 4 vstupních signálů od kamer (A/B/C/D nebo E/F/G/H) a rozdělit zobrazení na čtyři samostatné pole videa.

Z této stránky displeje lze přepínat režimy navádění pomocí videa a úhlu řízení.

Na stránce Navádění

Vodící čáry





- ▶ Oranžová čára – aktivní vodící čára
- ▶ Černé čáry – sousední vodící čáry


Obrázek 3-45: Přehled Navádění RealView



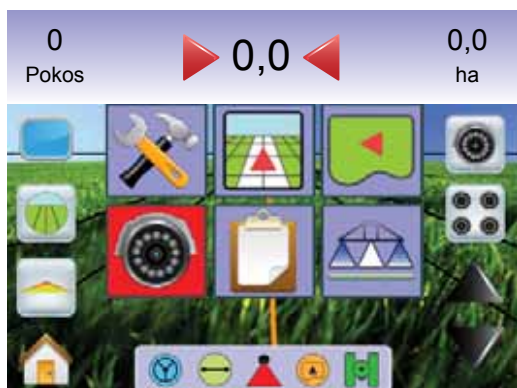
Navádění RealView

Pro přístup na stránku Navádění RealView.

1. Stiskněte TLAČÍTKO HLAVNÍ STRÁNKY  nebo se dotkněte displeje pro aktivování ikon a stiskněte IKONU HLAVNÍ STRÁNKY  v levé dolní části stránky displeje.
2. Zvolte REALVIEW GUIDANCE  z Hlavní nabídky .

POZNÁMKA: Pokud není nainstalován modul VSM nebo jednotlivá kamera, Navádění RealView  nebude k dispozici v Hlavní nabídce.


Obrázek 3-46: Hlavní nabídka – Navádění RealView



Zobrazení celé stránky

Režim Zobrazení celé stránky umožňuje roztažení obrazu z videokamery přes celou plochu displeje. Budou zobrazeny vodící čáry a úhel řízení. Naváděcí lišta a stavová lišta nebudou zobrazeny.

Pro aktivování režimu Zobrazení celé stránky:

1. Dotkněte se displeje pro aktivování ikon a zvolte IKONU CELÁ STRÁNKU .

Pro opuštění režimu Zobrazení celé stránky:

1. Stiskněte libovolné místo na displeji..

Obrázek 3-47: Zobrazení celé stránky s naváděním a řízením



Obrázek 3-48: Plná dělená obrazovka




Navádění pomocí videa



Při Navádění pomocí videa jsou přes obraz videokamery zobrazeny trojrozměrné vodící čáry pro snazší navigaci.

POZNÁMKA: Navádění (po přímé trase A-B, po zakřivené trase A-B, po soustředných kruhových drahách nebo poslední průjezd) je nastavováno ve Výhled z vozidla nebo Pohled na pole. Pokud je navádění nedostupné, nebudou zobrazené žádné vodící čáry.

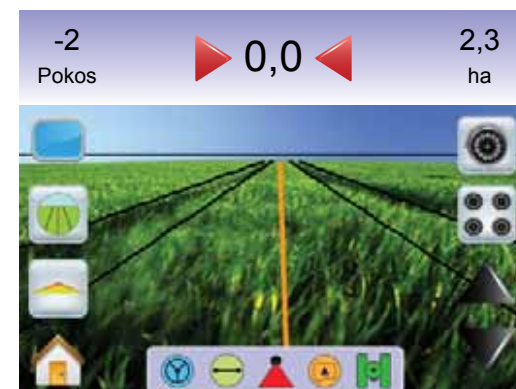
Pro aktivování Navádění pomocí videa:

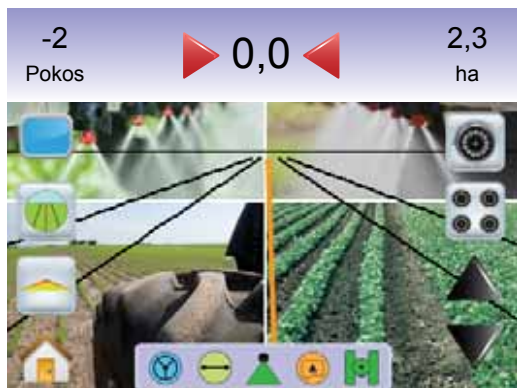
1. Dotkněte se displeje pro aktivování ikon a zvolte IKONU NAVÁDĚNÍ POMOCÍ VIDEOA .

IKONY ŠÍPEK NAHORU/DOLŮ   se používají pro nastavení vodících čar vůči horizontu.


POZNÁMKA: Stiskněte a podržte IKONY ŠÍPEK NAHORU/DOLŮ   pro rychlé nastavení hodnot.

Obrázek 3-49: Navádění pomocí videa

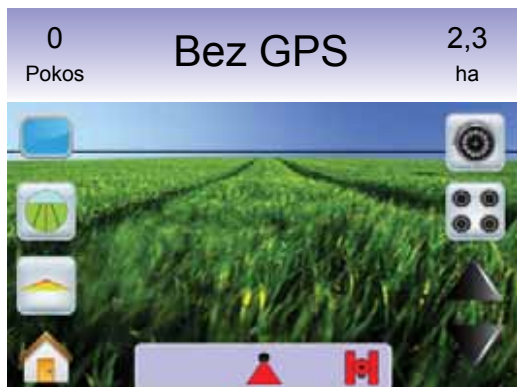




Pro opuštění Navádění pomocí videa:

1. Dotkněte se displeje pro aktivování ikon a zvolte IKONU NAVÁDĚNÍ POMOCÍ VIDEOA .


Obrázek 3-50: Navádění není dostupné



Indikátor úhlu řízení

Indikátor úhlu řízení ukazuje směr, ve kterém je nutné otočit volantem.


Pro aktivování Indikátoru úhlu řízení:

1. Dotkněte se displeje pro aktivování ikon a zvolte IKONU ÚHEL ŘÍZENÍ .









Obrázek 3-51: Indikátor úhlu řízení





Pro vypnutí Indikátoru úhlu řízení:

1. Dotkněte se displeje pro aktivování ikon a zvolte IKONU ÚHEL ŘÍZENÍ .

Hlavní nabídka

Tlačítko hlavní stránky  nebo ikona hlavní stránky  Vám umožňují přístup ke 3 funkcím jednotky: Nastavení, Navádění a Monitorování. Šest stránek možností Nabídky s dotykovými prvky (Nastavení jednotky , Výhled z vozidla , Pohled na pole , Navádění RealView , Zobrazení úkolu  a Monitorování postřikovacího rámu ) u možňuje rychlý přístup všech parametrů jednotky.

Pro zobrazení položek Hlavní nabídky:

1. Stiskněte TLAČÍTKO HLAVNÍ STRÁNKY  nebo se dotkněte displeje pro aktivování ikon a stiskněte IKONU HLAVNÍ STRÁNKY  v levé dolní části stránky displeje.


Obrázek 3-52: Hlavní nabídka



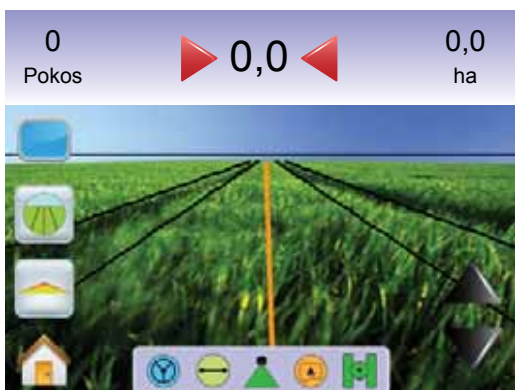
Volba jedné kamery

V režim navádění RealView lze zvolit zobrazení jedné z až osmi kamer, pokud je nainstalovaný modul volby videa (VSM).

Bez modulu VSM

Pokud není modul VSM nainstalovaný, IKONA VIDEO  nebude dostupná a bude možno zvolit pouze jedno (1) pole videa.

Obrázek 3-53: Modul VSM není nainstalován














Osmikanálový modul VSM

Pokud systém používá osmi (8) kanálový modul VSM, lze instalovat až 8 kamer.

POZNÁMKA: Pokud instalujete čtyři nebo méně kamer, všechny do portů A, B, C nebo D, stránky nastavení budou odpovídat čtyřkanálovému modulu VSM.

Pro změnu aktivního zobrazení z jedné kamery:

1. Dotkněte se displeje pro aktivování ikon a zvolte IKONU VIDEO .
2. Stiskněte požadovanou IKONU KAMERA , , , , , , ,  nebo  pro změnu pohledu videa.

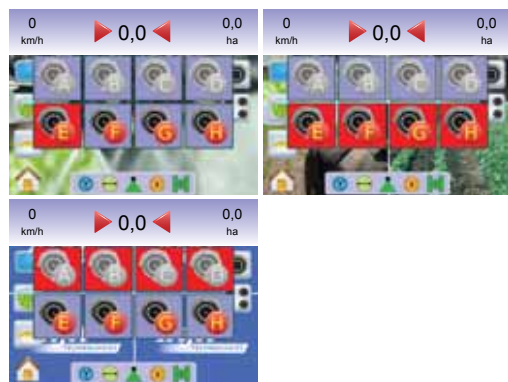
POZNÁMKA: Kameru  nelze vybrat (je zbarvená šedě), pokud není k dispozici. Pokud nejsou dostupné žádné kamery, modul VSM je namontován, ale kamera je připojená přímo.

POZNÁMKA: Pokud modul VSM není nainstalován, IKONA VIDEO  není dostupná.

Obrázek 3-54: Volba kamery








Obrázek 3-55: Kamery A/B/C/D nedostupné




Čtyřkanálový modul VSM

Pokud systém používá čtyři (4) kanálový modul VSM, lze instalovat až 4 kamery. Pro nastavení budou dostupné pouze kamery A, B, C a D.

Pro změnu aktivního zobrazení z jedné kamery:

1. Dotkněte se displeje pro aktivování ikon a zvolte IKONU VIDEO .
2. Stiskněte požadovanou IKONU KAMERA , ,  nebo  pro změnu pohledu videa.

POZNÁMKA: Kameru  nelze vybrat (je zbarvená šedě), pokud není k dispozici. Pokud nejsou dostupné žádné kamery, modul VSM je namontován, ale kamera je připojená přímo.

POZNÁMKA: Pokud modul VSM není nainstalován, IKONA VIDEO  není dostupná.

Obrázek 3-56: Volba kamery



Obrázek 3-57: Pouze jedna kamera k dispozici

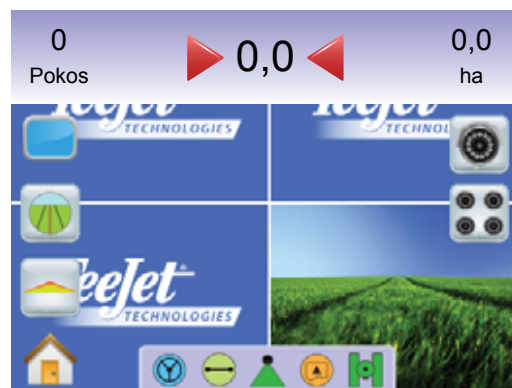


Dělený obraz kamery


Dělený obraz kamery umožňuje zvolit jednu ze dvou konfigurací 4 vstupních signálů od kamer (A/B/C/D nebo E/F/G/H) a rozdělit zobrazení na čtyři samostatné pole videa v režimu navádění RealView, pokud je nainstalovaný modul volby videa (VSM).

Pokud není k portu modulu VSM připojená kamera, bude část displeje, odpovídající této kameře, vyplněna modrou barvou s logem TeeJet.

Obrázek 3-58: Neaktivní porty kamer



Bez modulu VSM

Pokud není modul VSM nainstalovaný, IKONA VIDEO  nebude dostupná a bude možno zvolit pouze jedno (1) pole videa.

Obrázek 3-59: Modul VSM není nainstalován






Osmikanálový modul VSM

Pokud je systém vybaven osmi (8) kanálovým modulem VSM, lze instalovat až osm (8) kamer. Lze volit ze dvou konfigurací 4 vstupních signálů od kamer (A/B/C/D nebo E/F/G/H).

POZNÁMKA: Pokud instalujete čtyři nebo méně kamer, všechny do portů A, B, C nebo D, stránky nastavení budou odpovídat čtyřkanálovému modulu VSM.

POZNÁMKA: Pokud modul VSM není nainstalován, IKONU DĚLENÉHO OBRAZU  není dostupná.

Pro změnu aktivní konfigurace děleného obrazu od kamer:

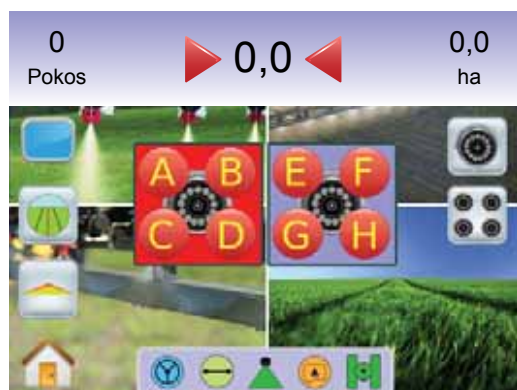
1. Stiskněte stránku displeje pro zobrazení ikon a zvolte IKONU DĚLENÉHO OBRAZU .
2. Stiskněte
 - ▶ KAMERA A/B/C/D 
 - ▶ KAMERA E/F/G/H 

POZNÁMKA: Pokud je k dispozici pouze konfigurace A/B/C/D, kamery lze připojit pouze k portům A, B, C a D.

Obrázek 3-60: Dělený obraz



Obrázek 3-61: Dělený obraz, konfigurace A/B/C/D



Obrázek 3-62: Dělený obraz, konfigurace E/F/G/H



Čtyřkanálový modul VSM

Pokud je systém vybaven čtyř (4) kanálovým modulem VSM, lze instalovat až čtyři (4) kamery. Aktivovat je možné jednu konfiguraci vstupních signálů z kamer (kamery A/B/C/D).

POZNÁMKA: Pokud modul VSM není nainstalován, IKONU DĚLENÉHO OBRAZU není dostupná.

Pro změnu děleného obrazu kamer:

1. Stiskněte stránku displeje pro zobrazení ikon a zvolte IKONU DĚLENÉHO OBRAZU .

Obrázek 3-63: Dělený obraz, volba A/B/C/D



Nastavení vodící čáry

Nastavení vodící čáry se používá pro nastavení vodících čar, aby odpovídaly pohledu kamery.

Pro nastavení vodících čar:

2. Dotkněte se displeje pro aktivování ikon a zvolte IKONY ŠIPEK NAHORU/DOLŮ .

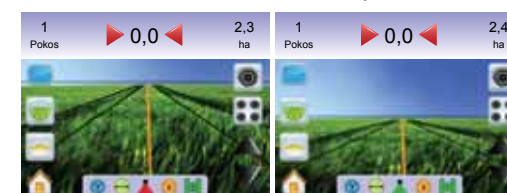
◀ Šipka nahoru posune hranici horizontu nahoru

◀ Šipka dolů posune hranici horizontu dolů

POZNÁMKA: Stiskněte a podržte IKONY ŠIPEK NAHORU/DOLŮ pro rychlé nastavení hodnot.


POZNÁMKA: TLAČÍTKA PŘIBLIŽENÍ/ODDÁLENÍ neposouvají čáru horizontu nahoru nebo dolů.


Obrázek 3-64: Nastavení vodící čáry



KAPITOLA 4 – MONITOROVÁNÍ

Kromě navádění na poli monitoruje systém Matrix vaše informace o prováděné práci a sekcích postřikovacího rámu.

 Zobrazení úkolu se používá pro vymazání informací o prováděné práci nebo pro uložení informací o prováděné práci na USB disk.





 Monitorování postřikovacího rámu zobrazuje aktivitu sekci postřikovacího rámu, aktivitu navádění a aktivitu stavové lišty. Na této stránce lze rovněž aktivovat a deaktivovat funkci BoomPilot.



ZOBRAZENÍ ÚKOLU

Zobrazení úkolu se používá pro poskytování informací o prováděné práci nebo pro uložení informací o prováděné práci na USB disk.

Pro přístup ke stránkám Zobrazení úkolu.





1. Stiskněte TLAČÍTKO HLAVNÍ STRÁNKY  nebo se dotkněte displeje pro aktivování ikon a stiskněte IKONU HLAVNÍ STRÁNKY  v levé dolní části stránky displeje.
2. Zvolte ZOBRAZENÍ ÚKOLU  z Hlavní nabídky .

Obrázek 4-1: Hlavní nabídka – Zobrazení úkolu

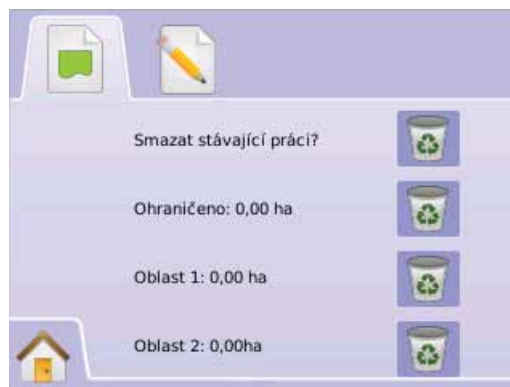


Informace o úkolu

Informace o úkolu poskytuje přehledné informace o prováděné práci, aktuální ohraničené ploše, celkových údajích Plocha 1 nebo Plocha 2:

1. Zvolte ZOBRAZENÍ ÚKOLU  z Hlavní nabídky .
2. Stiskněte ZÁLOŽKU INFORMACE O ÚKOLU .
3. Stiskněte IKONU ODPADKOVÉHO KOŠE  pro vymazání příslušných dat.
4. "Veškeré údaje o úkolu budou smazány!"
Stiskněte
 - ▶ Ano – bude zobrazena zpráva "Data uložena na USB disk." po dobu cca 10 sekund. Pro rychlejší smazání zprávy z displeje stiskněte displej na libovolném místě.
 - ▶ Ne – pro návrat na stránku Uložení informací

Obrázek 4-2: Informace o úkolu














POZNÁMKA: Vymazat aktuální úkol? Nezpůsobí vymazání dat v Plocha 1 nebo Plocha 2.



Uložení informací

Pro zálohování údajů o úkolu a uložení informací na USB disk:

1. Zvolte ZOBRAZENÍ ÚKOLU  z Hlavní nabídky .
2. Stiskněte ZÁLOŽKU ULOŽIT ÚDAJE .
3. Volte z možností:
4. ▶ VŠE  – všechny dostupné formáty dat
 - ▶ PDF  – výstup pro tisk
 - ▶ KML  – formát map Google
 - ▶ SHP  – formát ESRI
5. Stiskněte
 - ▶ Ano – bude zobrazena zpráva "Data uložena na USB disk." po dobu cca 10 sekund. Pro rychlejší smazání zprávy z displeje stiskněte displej na libovolném místě.
 - ▶ Ne – pro návrat na stránku Uložení informací

POZNÁMKA: IKONY INFORMACÍ     nelze volit (jsou zbarveny šedě), dokud není USB disk správně zasunutý.

Obrázek 4-3: Uložení informací



Obrázek 4-4: Uložit vše



Zpráva ve formátu PDF

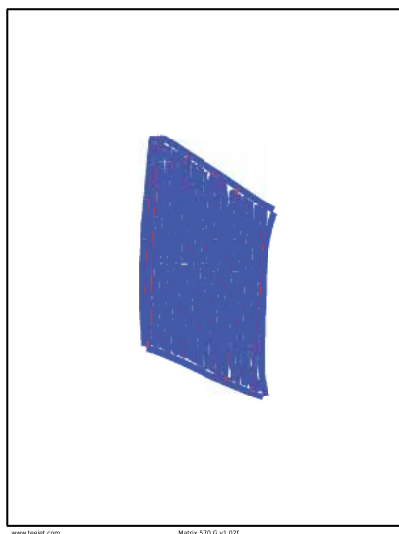
Volba zprávy ve formátu PDF uloží připravenou zprávu ve formátu PDF včetně příslušné mapy aplikace. Údaje o zákazníkovi, o počasí a poli je nutné zadat manuálně.

Obrázek 4-5: Uložení PDF



Obrázek 4-6: Příklad zprávy ve formátu PDF

TeeJet TECHNOLOGIES		Application Report	
		Job ID	Report Created: 3/16/10 at 11:15 AM
Customer	Applicator	Supervisor	
Application Statistics			
Start Date: 3/16/10	Total Run Time: 24 (minutes)	Impovement (Wash): 18.42 ft	
Start Time: 4:50 PM	Total App Time: 18 (minutes)	Area of Field: 5.0 (ac)	
End Date: 3/16/10	Latitude: 39.7829	Altitude: 12.73 (m)	
End Time: 5:13 PM	Longitude: -89.6131	Num. Products:	
Product Name	EPK Range	Target Rate	Area Applied
Weather	Crop	Soil Conditions	
Wind Speed:	Name:	Moisture:	
Wind Dir:	Growth:	Texture:	
Temp/Humidity:		Tillage:	
Sky:		Condition:	
Additional Notes:			



POZNÁMKA: Zpráva ve formátu PDF je k dispozici ve všech jazykových verzích a je vytvořena v aktuálně zvoleném jazyce.

Údaje ve formátu KML

Pokud zvolíte uložení souboru KML, bude vytvořen soubor ve formátu Google Earth. Soubor KML lze zobrazit přes mapu Google pro zobrazení ošetřených ploch.

KML (Keyhole Markup Language) je datový soubor formátu XML pro modelování a ukládání geografických objektů, například bodů, čar, obrázků, mnohoúhelníků a modelů pro zobrazení v Google Earth, Google Maps a dalších počítačových programech.

Formát KML můžete používat pro sdílení informací s dalšími uživateli těchto programů.

Soubor KML je zpracováván programem Google Earth podobně, jako jsou soubory HTML a XML zpracovávány internetovými prohlížeči.

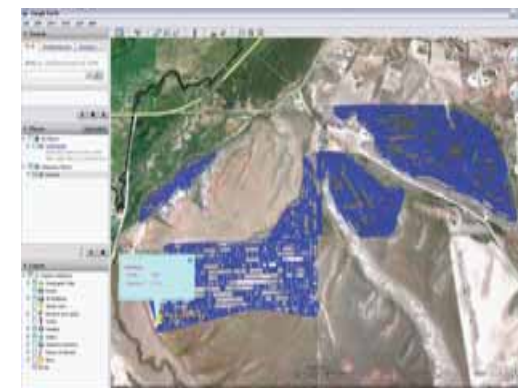
Podobně jako HTML, mají i soubory KML značkovou strukturu s názvy a atributy použitými pro speciální účely zobrazení. Google Earth tak pracuje jako prohlížeč souborů KML.

Další informace a pokyny pro zobrazování najdete na stránkách Google.com.

Obrázek 4-7: Uložení KML



Obrázek 4-8: Příklad překrytí dat KML v prohlížeči Google



Údaje ESRI

Pokud zvolíte uložení souboru SHP, bude vytvořen soubor GIS (Geographic Information System/geografický informační systém) nebo strukturovaný soubor (shapefile). Soubory Shapefile jsou užitečné, protože mnoho zákazníků používá pro tisk, ukládání a analýzu dat sbíraných jednotkou Matrix 570G programy GIS od jiných výrobců.

"Vyrovnávání vstupů a výstupů na farmě je zásadní pro její úspěch a ziskovost. Schopnost GIS analyzovat a zviditelnit zemědělské prostředí a pracovní procesy se ukázala jako velmi prospěšná v odvětví zemědělství.

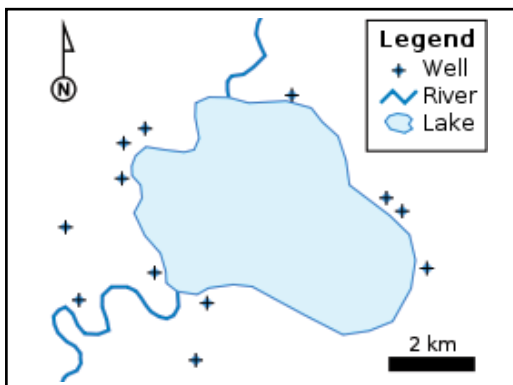
Z mobilních GIS v poli k vědecké analýze údajů o produkci na farmě v kanceláři vedoucího, GIS hraje stále větší roli v zemědělské produkci na celém světě tím, že pomáhá zemědělcům zvyšovat produkci, snižovat náklady, a spravovat jejich půdu efektivněji."
– ESRI.com

Formát shapefile je formát ukládání digitálních vektorů pro ukládání geometrických objektů a přidružených atributů.

Obrázek 4-9: Uložení SHP



Obrázek 4-10: Příklad dat ESRI



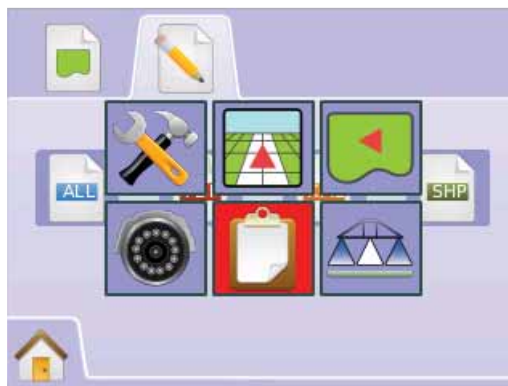
Hlavní nabídka

Tlačítko hlavní stránky (domovská ikona) nebo ikona hlavní stránky Vám umožňují přístup ke 3 funkcím jednotky: Nastavení, Navádění a Monitorování. Šest stránek možností Nabídky s dotykovými prvky (Nastavení jednotky, Výhled z vozidla, Pohled na pole, Navádění RealView, Zobrazení úkolu a Monitorování postřikovacího rámu) u možňuje rychlý přístup všech parametrů jednotky.

Pro zobrazení položek Hlavní nabídky:

1. Stiskněte TLAČÍTKO HLAVNÍ STRÁNKY (domovská ikona) nebo zvolte IKONU HLAVNÍ STRÁNKY (domovská ikona) v levé dolní části stránky displeje.

Obrázek 4-11: Hlavní nabídka



MONITOROVÁNÍ POSTŘIKOVACÍHO RÁMU

Monitorování postřikovacího rámu zobrazuje aktivitu sekci postřikovacího rámu, aktivitu navádění a aktivitu stavové lišty. Na této stránce lze provádět nastavení funkce BoomPilot.

Monitorování postřikovacího rámu

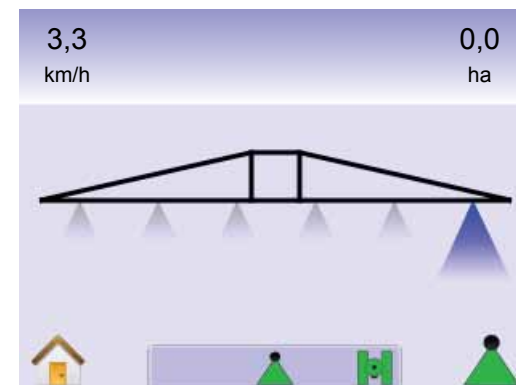
Pro zobrazení stránky Monitorování postřikovacího rámu:

1. Stiskněte TLAČÍTKO HLAVNÍ STRÁNKY (domovská ikona) nebo se dotkněte displeje pro aktivování ikon a stiskněte IKONU HLAVNÍ STRÁNKY (domovská ikona) v levé dolní části stránky displeje.
2. Zvolte MONITOROVÁNÍ POSTŘIKOVACÍHO RÁMU (správní ikona) z Hlavní nabídky (domovská ikona).


Obrázek 4-12: Hlavní nabídka – Monitorování postřikovacího rámu



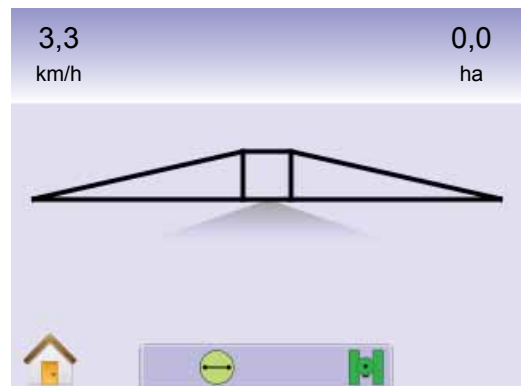
Obrázek 4-13: Monitorování postřikovacího rámu











BoomPilot není dostupný

Pokud nejsou nainstalovány modul SmartCable nebo Řídicí modul sekci (SDM), musí být použitý stavový spínač. Bude zobrazena pouze jedna sekce postřikovacího rámu, IKONA BOOMPILOT  nebude dostupná a stavová lišta nebude obsahovat žádnou ikonu.



Obrázek 4-14: BoomPilot nedostupný



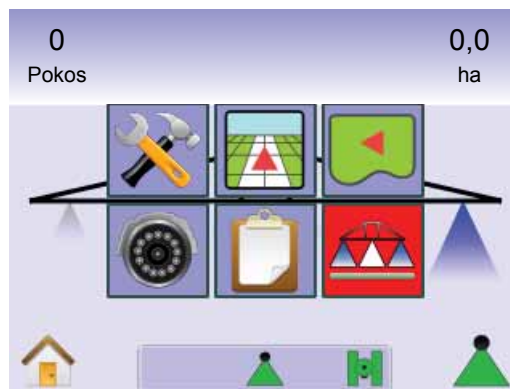
Hlavní nabídka

Tlačítko hlavní stránky  nebo ikona hlavní stránky  Vám umožňují přístup ke 3 funkcím jednotky: Nastavení, Navádění a Monitorování. Šest stránek možností Nabídky s dotykovými prvky (Nastavení jednotky , Výhled z vozidla , Pohled na pole , Navádění RealView , Zobrazení úkolu  a Monitorování postřikovacího rámu ) u možňuje rychlý přístup všech parametrů jednotky.




Pro zobrazení položek Hlavní nabídky:



1. Stiskněte TLAČÍTKO HLAVNÍ STRÁNKY  nebo se dotkněte displeje pro aktivování ikon a stiskněte IKONU HLAVNÍ STRÁNKY  v levé dolní části stránky displeje.


Obrázek 4-15: Hlavní nabídka



BoomPilot

BoomPilot se používá pro nastavení režimu BoomPilot na Vypnuto/Manuální , Automatický  nebo Všechny zapnuté .

POZNÁMKA: GPS není dostupný, pokud je IKONA BOOMPILOT šedá . Ikona BoomPilot ve stavové liště bude Vypnuto/Manuální .



POZNÁMKA: IKONA BOOMPILOT  není dostupná, pokud není nainstalovaný modul SmartCable nebo řídicí modul sekci (SDM). Pro aktivování postřikovacího rámu je nutné použít stavový spínač. Bude zobrazena pouze jedna šířka sekce postřikovacího rámu a stavová lišta nebude obsahovat žádnou ikonu.




Navádění pomocí SmartCable nebo SDM

- Přestavte hlavní vypínač jednotky do polohy "Zapnuto". Spínače jednotlivých sekci postřikovacího rámu musí zůstat v poloze "Vypnuto".
- Na plochách, na kterých není nutné provádět postřik, přestavte manuálně hlavní vypínač jednotky pro vypnutí sekci postřikovacího rámu. Otočením hlavního vypínače do polohy "Zapnuto" pokračujete v aplikaci postřiku.


POZNÁMKA: Toto neplatí, pokud není nainstalovaný SmartCable nebo SDM na systému.



Vypnuto/Manuální a Automatický

Pro přepínání BoomPilot mezi režimy Vypnuto/Manuální  a Automatický .

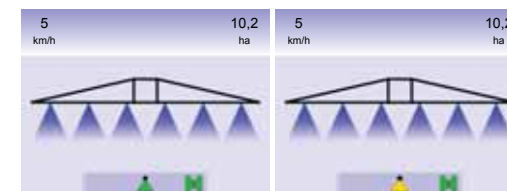
1. Stiskněte IKONU BOOMPILOT .
 - ◀ Vypnuto/Manuální – Ikona ve stavové liště změní barvu na červenou .
 - ◀ Automatický – Ikona ve stavové liště změní barvu na zelenou .

Režim se všemi sekci postřikovacího rámu zapnutými

Pro zapnutí všech sekci postřikovacího rámu .

1. Stiskněte a podržte IKONU BOOMPILOT .
 - ◀ Všechny zapnuté – Ikona ve stavové liště změní barvu na žlutou .

Obrázek 4-16: Z automatického režimu na režim se všemi sekci postřikovacího rámu zapnutými



KAPITOLA 5 – PŘÍLOHY

PŘÍLOHA A – SEZNAM IKON



Nabídka možností

Ikona	Popis
	Hlavní stránka – zobrazení nabídky Možnosti včetně Nastavení jednotky, Výhledu z vozidla, Pohledu na pole, Navádění RealView, Zobrazení úkolu a Monitorování rámu.
	Nastavení jednotky – umožňuje nastavení systému, BoomPilot / jednodílného rámu, vozidla, korekce náklonu a FieldPilot
	Nastavení systému. Nastavení světelné lišty, regionální nastavení (jednotky, jazyk a časové pásmo), nastavení GPS, panelu hlasitosti, jas displeje, kalibrace dotykového displeje, snímek displeje a O aplikaci / Uložit) a videokamer.
	Nastavení BoomPilot / jednodílného rámu. Nastavuje překrytí řádků, zapíná / vypíná prolevu, nastavuje počet sekcí a příslušné šířky sekcí postřikovacího rámu.
	Nastavení vozidla. Nastavujte typ vozidla, výšku antény, orientaci postřikovacího rámu a vzdálenost rámu od antény.
	Nastavení gyroskopického modulu pro korekci náklonu.
	Nastavení FieldPilot. Zapíná / vypíná automatické řízení, nastavuje možnosti ovládní ventilů (frekvenci a minimální / maximální pracovní cyklus), testování ventilů a konfigurace FieldPilot (hrubé nastavení, jemné nastavení, pásmo necitlivosti a předběžné nastavení).
	Výhled z vozidla – poskytuje počítačem generovaný obraz pozice vozidla, zobrazené v oblasti pro aplikaci postřiku. Přístup k možnostem nastavení režimu navádění, ohraničených ploch a funkce BoomPilot.

Ikona	Popis
	Pohled na pole – poskytuje počítačem generovaný obraz pozice vozidla a plochy pro aplikaci postřiku ze vzdušné perspektivy. Přístup k možnostem nastavení ohraničených ploch a vyznačeného bodu. Nastavení globálního pohledu a režimu sledování.
	Navádění RealTime – umožňuje živé zobrazení jednoho nebo čtyř vstupních videosignálů namísto zobrazení generovaného počítačem. Zadejte režimy navádění pomocí videa a úhlu řízení.
	Zobrazení úkolu – umožňuje uložení informací na USB disk nebo vymazání informací z jednotky.
	Monitorování postřikovacího rámu – poskytuje počítačem generovaný obraz aktivních / neaktivních sekcí postřikovacího rámu. Aktivuje / deaktivuje funkci BoomPilot.



Nastavení jednotky

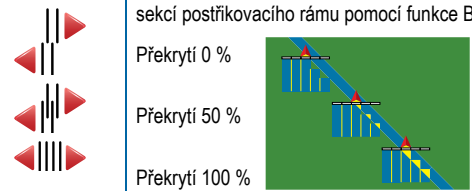





Nastavení systému





Ikona	Popis
	Nastavení světelné lišty – rozteč LED, režim zobrazení a intenzita LED.
	Rozteč LED. Nastavení vzdálenosti indikované osvětlenými LED diodami.
	Režim zobrazení. Určuje, zda světelná lišta odpovídá šířce řádku nebo vozidla.
	Intenzita LED. Nastavuje intenzitu LED diod ve světelné liště.
	Regionální nastavení – jednotky, jazyk a časové pásmo.
	Jednotky. Nastavení jednotek měření.
	Jazyk. Nastavení jazyka systému.
	Časové pásmo. Nastavuje lokální časové pásmo.

Ikona	Popis
	Nastavení GPS – typ GPS, port GPS a informace o stavu GPS.
	Typ GPS. Přizpůsobení systému pro příjem signálu GPS, DGPS nebo jiného typu.
	Port GPS. Nastavení externího nebo interního komunikačního (COM) portu.
	Stav GPS. Zobrazení informací o rychlosti přenosu dat, počtu detekovaných satelitů, kvalitě signálu ze satelitů a identifikačním kódem (ID).
	Nastavení panelu – hlasitost, jas LCD displeje, kalibrace dotykového displeje, snímek displeje a O aplikaci / Uložit).
	Hlasitost. Nastavení úrovně hlasitosti reproduktorů.
	Jas LCD. Nastavuje jas displeje panelu.
	Kalibrace dotykového displeje. Používá se pro spuštění kalibrace dotykového displeje.
	Snímek displeje. Umožňuje uložení snímků displeje na USB disk.
	O aplikaci. Zobrazení informací o software a verzích software modulů připojených ke sběrnici CAN.
	Uložit. Uložení dat nastavení panelu na USB disk.
	Nastavení videa. Používá se pro konfiguraci až 8 kamer s použitím modulu volby videa (VSM). Šedá barva = VSM není k dispozici.
	Kamery. Nastavení kamer pro režim normálního zobrazení, reverzního zobrazení, zobrazení v obrácené poloze ("hlavou dolů") nebo reverzního zobrazení v obrácené poloze.



Nastavení BoomPilot / jednodílného rámu

Ikona	Popis
	<p>Překrytí. Určuje přípustnou míru překrytí při zapínání a vypínání sekci postřikovacího rámu pomocí funkce BoomPilot.</p> <p>Překrytí 0 %</p> <p>Překrytí 50 %</p> <p>Překrytí 100 %</p>
	Zapnutí / vypnutí prodlevy. Umožňuje včasné zapínání a vypínání ventilů sekci postřikovacího rámu při vjezdu nebo výjezdu z oblasti, ve které již byl proveden postřik.
	Počet sekci postřikovacího rámu. Nastavení počtu sekci postřikovacího rámu (1 až 15 podle použití SmartCable nebo SDM).
	Šířka sekci postřikovacího rámu. Určuje šířku pro celý řádek nebo jednotlivé sekce postřikovacího rámu (podle použití SmartCable nebo SDM v systému).

Nastavení vozidla

Ikona	Popis
	Typ vozidla. Volba typu vozidla, které nejpřesněji odpovídá vašemu vozidlu.
	Výška antény. Nastavení výšky antény nad zemí.
	Orientace postřikovacího rámu. Volba, zda je postřikovací rám za nebo před anténou GPS.
	Vzdálenost odsazení postřikovacího rámu. Určuje vzdálenost mezi anténou GPS a postřikovacím rámem.








Nastavení gyroskopického modulu korekce náklonu

Ikona	Popis
	Korekce náklonu zapnutá / vypnutá. Zapíná nebo vypíná korekci náklonu.
	Vodorovná poloha pro náklon. Kalibrace korekce náklonu.

Nastavení FieldPilot










Ikona	Popis
	Automatické řízení. Zapnutí nebo vypnutí funkce FieldPilot.
	Nastavení ventilů – Frekvence ventilů, minimální pracovní cyklus, natáčení vlevo / vpravo a maximální pracovní cyklus.
	Frekvence ventilů. Používá se pro ovládání ventilu řízení.
	Minimální pracovní cyklus. Nastavení minimální úrovně řízení požadované pro ovládání soustavy řízení vlevo / vpravo.
	Maximální pracovní cyklus. Nastavení maximální rychlosti natáčení kol řídicí nápravy zleva doprava / zprava doleva (mezi krajními polohami).
	Test ventilů natáčení vlevo / vpravo. Ověření správného směru řízení. Používá se pro jemné nastavení průtoku oleje pro kalibraci časování kol.
	Konfigurace FieldPilot – Hrubé nastavení, jemné nastavení, pásmo necitlivosti a předběžné nastavení.
	Hrubé nastavení řízení. Nastavení rychlosti odezvy při udržování vodící čáry v režimu navádění po přímé trase.
	Jemné nastavení řízení. Nastavení rychlosti odezvy při udržování vodící čáry v režimu navádění po křivce.
	Pásmo necitlivosti. Nastavení řízení v případě trhavého chodu nebo nadměrné odezvy, nebo pokud vozidlo zůstává stále mimo vodící čáru.
	Předběžné nastavení. Používá se v režimu navádění po přímé trase pro nastavení nájezdu vozidla na vodící čáru.

Hlavní ovládací prvky

Ikona	Popis
	Tlačítko Hlavní stránky. Přístup k položkám hlavní nabídky jako jsou Nastavení jednotky, Výhled z vozidla, Pohled na pole, Navádění RealView, Zobrazení úkolu a Monitorování rámu.
	Tlačítka Přiblížení/Oddálení. Nastavení přiblížení ve Výhledu z vozidla nebo Pohledu na pole.
	Ikony Plus a Minus. Používají se pro zvětšování nebo zmenšování hodnot nastavení.
	Červená = stránka vlevo nebo zahájení testu vlevo Zelená = stránka vpravo nebo zahájení testu vpravo
	Šipky nahoru a dolů. Používají se pro změnu nastavení nebo zvětšování / zmenšování hodnoty nastavení.
	Symbol semaforu. Zelená = zahájení testu, červená = zastavení testu, šedá = test vypnutý.
	Ikony dokončení a OK. Obě jsou používány pro skončení úkolu.













Navigační stránky

Ikona	Popis
	Stav FieldPilot. Ikona = zapnutý. Bez ikony = vypnutý.
	Režim navádění.
	Navádění v přímých trasách A-B. Zajišťuje navádění podél přímých čar podle referenčních bodů A a B.
	Navádění na zakřivených trasách A-B. Zajišťuje navádění podél křivek podle referenční čáry (A-B).
	Navádění v soustředných kruhových drahách. Umožňuje navádění po soustředných kruhových drahách se zmenšujícím se nebo zvětšujícím se poloměrem.
	Navádění při posledním průjezdu. Jednotka detekuje nejbližší sousedící řádek s aplikovaným postřikem a upravuje navádění podle tohoto řádku. Bez navádění. Vypíná navádění. Není zobrazena žádná ikona.
	Stav BoomPilot Červená = Vypnuto) manuální režim, zelená = automatický režim, žlutá = vše zapnuto, bez ikony = jednodílný rám (bez instalace SmartCable nebo SDM).
	Stav ohraničené plochy. Vně hranice = jízda mimo ohraničenou plochu. Uvnitř hranice = jízda uvnitř ohraničené hranice. Bez ikony = není definovaná hranice.
	Stav GPS. Červená = bez GPS, žlutá = pouze GPS, zelená = DGPS, WAAS/RTK, oranžová = prokluz / vymazání trasy.



Možnosti výhledu z vozidla

Ikona	Popis
	Režim navádění. Stisknutím zvolíte režim navádění. K režimům patří Přímá jízda A-B  , Jízda po křivce A-B  , Jízda v soustředných kružnicích  a Poslední průjezd  nebo Bez navádění  .
	Symbol A  . Stiskněte pro označení prvního bodu počáteční vodicí čáry.
	Symbol B  . Stiskněte pro označení koncového bodu počáteční vodicí čáry. Šedá barva = nebyla ujetá minimální vzdálenost.
	Zruší zpracování symbolu A. Systém se vrací k předchozí vodicí čáře A-B (je-li definována).
	Posun A+. Posouvá stávající naváděcí čáru na aktuální pozici vozidla.
	Symbol hranice. Určuje plochu pro aplikaci a oblast, na které aplikace nemá být prováděna. Hranice je definována vně aplikačního průjezdu. Šedá barva = navigace GPS není dostupná.
	Konec hranice. Zakončuje proces definování hranice. Hranice lze rovněž uzavřít pojezdem v rozsahu šířky řádku v počátečním bodu. Šedá barva = nebyla ujetá minimální vzdálenost.
	Zrušení hranice. Zruší proces definování nové hranice. Systém se vrací k předchozí hranici (je-li definována).
	Přiblížení/Oddálení. Ikony nebo tlačítka nastavují výhled z vozidla nebo perspektivu vůči horizontu od výhledu z vozidla po ptačí perspektivu.
	BoomPilot. Volí režim BoomPilot. Šedá barva = navigace GPS není k dispozici.



Možnosti pohledu na pole

Ikona	Popis
	Symbol hranice. Určuje plochu pro aplikaci a oblast, na které aplikace nemá být prováděna. Hranice je definována vně aplikačního průjezdu. Šedá barva = navigace GPS není dostupná.
	Konec hranice. Zakončuje proces definování hranice. Hranice lze rovněž uzavřít pojezdem v rozsahu šířky řádku v počátečním bodu. Šedá barva = nebyla ujetá minimální vzdálenost.
	Zrušení hranice. Zruší proces definování nové hranice. Systém se vrací k předchozí hranici (je-li definována).
	Vyznačení bodu  . Určuje pozici vozidla. Šedá barva = navigace GPS není dostupná.
	Návrat do bodu. Poskytuje vzdálenost zpět do definovaného bodu. (Přepněte do režimu Výhled z vozidla pro navigaci zpět do definovaného bodu.)
	Zrušení bodu. Vymaže vyznačený bod.
	Přiblížení. Pomocí ikony nebo tlačítka zmenšujete plochu zobrazenou na displeji.
	Oddálení. Pomocí ikony nebo tlačítka zvětšujete plochu zobrazenou na displeji.
	Globální pohled. Na displeji je zobrazena největší možná plocha.
	Sledování. Umožňuje řidiči soustředit se na specifické oblasti mapy bez pojezdu s vozidlem. Zobrazenou plochu posouváte šipkami na displeji  (dolů, vlevo, vpravo, nahoru) v požadovaném směru.
	Zrušení sledování. Zruší se zobrazení lokální oblasti a systém přejde do režimu běžného zobrazení.

Možnosti navádění s reálným výhledem

Ikona	Popis
	Celá obrazovka. Ikony a stavová lišta jsou skryty. Přehledové zobrazení a úhel řízení zůstanou zobrazeny.
	Přehledové zobrazení. Trojrozměrné zobrazení vodičích čar přes zobrazené video pro podporu navigace.
	Úhel řízení. Udává směr, ve kterém je nutné otočit volantem.
	Volba videokamery. Umožňuje nastavit zobrazení až 8 videokamer, pokud je připojený modul volby videa (VSM).
	Dělený obraz kamery. Umožňuje zvolit jednu ze dvou konfigurací 4 vstupních signálů od kamer (A/B/C/D nebo E/F/G/H) a rozdělit zobrazení na čtyři samostatné pole videa.
	Ikony Šipka nahoru a dolů. Používají se pro nastavení vodičích čar podle obrazu kamery. Tlačítka Přiblížení/Oddálení nenastavují vodičí čáry.

zobrazení úhlu

Ikona	Popis
	Informace o úhlu. Umožňuje vymazat veškeré informace o úhlu, informace o ohraničené oblasti nebo počítadla plochy. Stisknutím ikony odpadkového koše vymažete zvolené informace.
	Uložení informace. Uloží veškerá data včetně souborů PDF , KML (Google Earth) a SHP (ESRI), nebo jednotlivé formáty na USB disk.

PŘÍLOHA B – ČASOVÁ PÁSMA

Africa

Abidjan
Accra
Addis Ababa
Algiers
Asmara
Bamako
Bangui
Banjul
Bissau
Blantyre
Brazzaville
Bujumbura
Cairo
Casablanca
Ceuta
Conakry
Dakar
Dar es Salaam
Djibouti
Douala
El Aaiun
Freetown
Gaborone
Harare
Johannesburg
Kampala
Khartoum
Kigali
Kinshasa
Lagos
Libreville
Lome
Luanda
Lubumbashi
Lusaka
Malabo
Maputo
Maseru
Mbabane
Mogadishu
Monrovia
Nairobi
Ndjamena
Niamey
Nouakchott

Ouagadougou

Porto-Novo
Sao Tome
Tripoli
Tunis
Windhoek

America

Adak
Anchorage
Anguilla
Antigua
Araguaina
Argentina - Buenos Aires
Argentina - Catamarca
Argentina - Cordoba
Argentina - Jujuy
Argentina - La Rioja
Argentina - Mendoza
Argentina - Rio Gallegos
Argentina - San Juan
Argentina - Tucuman
Argentina - Ushuaia
Aruba
Asuncion
Atikokan
Bahia
Barbados
Belem
Belize
Blanc-Sablon
Boa Vista
Bogota
Boise
Cambridge Bay
Campo Grande
Cancun
Caracas
Cayenne
Cayman
Chicago
Chihuahua
Costa Rica
Cuiaba
Curacao
Danmarkshavn

Dawson

Dawson Creek
Denver
Detroit
Dominica
Edmonton
Eirunepe
El Salvador
Fortaleza
Glance Bay
Godthab
Goose Bay
Grand Turk
Grenada
Guadeloupe
Guatemala
Guayaquil
Guyana
Halifax
Havana
Hermosillo
Indiana - Indianapolis
Indiana - Knox
Indiana - Marengo
Indiana - Petersburg
Indiana - Vevay
Indiana - Vincennes
Indiana - Winamac
Inuvik
Iqaluit
Jamaica
Juneau
Kentucky - Louisville
Kentucky - Monticello
La Paz
Lima
Los Angeles
Maceio
Managua
Manaus
Martinique
Mazatlan
Menominee
Merida
Mexico City
Miquelon
Moncton

Monterrey
Montevideo
Montreal
Montserrat
Nassau
New York
Nipigon
Nome
Noronha
North Dakota - Centre
North Dakota - New Salem
Panama
Pangnirtung
Paramaribo
Phoenix
Port-au-Prince
Port of Spain
Porto Velho
Puerto Rico
Rainy River
Rankin Inlet
Recife
Regina
Resolute
Rio Branco
Santiago
Santo Domingo
Sao Paulo
Scoresbysund
Shiprock
St Johns
St Kitts
St Lucia
St Thomas
St Vincent
Swift Current
Tegucigalpa
Thule
Thunder Bay
Tijuana
Toronto
Tortola
Vancouver
Whitehorse
Winnipeg
Yakutat
Yellowknife

Antarctica

Casey
Davis
DumontDUrville
Mawson
McMurdo
Palmer
Rothera
South Pole
Syowa
Vostok

Arctic

Longyearbyen

Asia

Aden
Almaty
Amman
Anadyr
Aqtau
Aqtobe
Ashgabat
Baghdad
Bahrain
Baku
Bangkok
Beirut
Bishkek
Brunei
Calcutta
Choibalsan
Chongqing
Colombo
Damascus
Dhaka
Dili
Dubai
Dushanbe
Gaza
Harbin
Hong Kong
Hovd
Irkutsk
Jakarta
Jayapura
Jerusalem

Kabul
Kamchatka
Karachi
Kashgar
Katmandu
Krasnoyarsk
Kuala Lumpur
Kuching
Kuwait
Macau
Magadan
Makassar
Manila
Muscat
Nicosia
Novosibirsk
Omsk
Oral
Phnom Penh
Pontianak
Pyongyang
Qatar
Qyzylorda
Rangoon
Riyadh
Saigon
Sakhalin
Samarkand
Seoul
Shanghai
Singapore
Taipei
Tashkent
Tbilisi
Tehran
Thimphu
Tokyo
Ulaanbaatar
Urumqi
Vientiane
Vladivostok
Yakutsk
Yekaterinburg
Yerevan

Atlantic

Azores
Bermuda

Canary
Cape Verde
Faroe
Jan Mayen
Madeira
Reykjavik
South Georgia
St Helena
Stanley

Australia

Adelaide
Brisbane
Broken Hill
Currie
Darwin
Eucla
Hobart
Lindeman
Lord Howe
Melbourne
Perth
Sydney

Europe

Amsterdam
Andorra
Athens
Belgrade
Berlin
Bratislava
Brussels
Bucharest
Budapest
Chisinau
Copenhagen
Dublin
Gibraltar
Guernsey
Helsinki
Isle of Man
Istanbul
Jersey
Kaliningrad
Kiev
Lisbon
Ljubljana
London
Luxembourg

Madrid
Malta
Mariehamn
Minsk
Monaco
Moscow
Oslo
Paris
Podgorica
Prague

Riga
Rome
Samara
San Marino
Sarajevo
Simferopol
Skopje
Sofia
Stockholm
Tallinn
Tirane
Uzhgorod
Vaduz
Vatican
Vienna
Vilnius
Volgograd
Warsaw
Zagreb
Zaporozhye
Zurich

Indian

Antananarivo
Chagos
Christmas
Cocos
Comoro
Kerguelen
Mahe
Maldives
Mauritius
Mayotte
Reunion

Pacific

Apia
Auckland
Chatham













Easter
Efate
Enderbury
Fakaofu
Fiji
Funafuti
Galapagos
Gambier
Guadalcanal
Guam

Honolulu
Johnston
Kiritimati
Kosrae
Kwajalein
Majuro
Marquesas
Midway
Nauru
Niue
Norfolk
Noumea
Pago Pago
Palau
Pitcairn
Ponape
Port Moresby
Rarotonga
Saipan
Tahiti
Tarawa
Tongatapu
Truk
Wake
Wallis






PŘÍLOHA C – TOVÁRNÍ NASTAVENÍ A ROZSAHY SETTINGS & RANGES

Nastavení jednotky


Nastavení systému

Ikona	Popis	Tovární nastavení	Rozsah
	Rozteč LED.	0,46 m	0,01 - 3,0 m
	Režim zobrazení.	vozidlo	
	Intenzita LED.	50	0 - 100
	Jednotky.	US	
	Jazyk.	angličtina	
	Časové pásmo.	Spojené Státy - Chicago	
	Typ GPS.	pouze GPS	
	Port GPS.	vnitřní	
	Hlasitost.	50	0 - 100
	Jas LCD.	50	0 - 100
	Snímek displeje.	vypnuto	
	Kamery.	standardní	


Nastavení BoomPilot / jednodílného rámu

Ikona	Popis	Tovární nastavení	Rozsah
	Překryv	100 %	
	Prodleva vypnuta	1,0 s	0,0-10,0 sekund
	Prodleva zapnuta	1,0 s	0,0-10,0 sekund
	Počet sekcí postřikovacího rámu	1	1-15
	Šířka sekcí postřikovacího rámu	0,9 m	0,9 - 75,0 m










Nastavení vozidla

Ikona	Popis	Tovární nastavení	Rozsah
	Typ vozidla	Řízení předními koly	
	Výška antény	3,8 m	0,0 - 10,0 m
	Směr k postřikovacímu rámu	Vpředu	
	Odsazení postřikovacího rámu	0,0 m	0,0 - 50,0 m

Nastavení gyroskopického modulu korekce náklonu

Ikona	Popis	Tovární nastavení	Rozsah
	Korekce náklonu zap/vyp	zap	


Nastavení FieldPilot

Ikona	Popis	Tovární nastavení	Rozsah
	Automatické řízení	zap	
	Frekvence ventilu	175	1 - 5000
	Minimální pracovní cyklus levý	0,0	0,0 - 50,0
	Minimální pracovní cyklus pravý	0,0	0,0 - 50,0
	Maximální pracovní cyklus	100	25 - 100
	Hrubé nastavení řízení	25,0	1,0-100,0
	Jemné nastavení řízení	25,0	1,0-100,0
	Pásmo necitlivosti	1	1-10
	Předběžná korekce	4,0	0,0-10,0

**PŘÍLOHA D – TECHNICKÉ ÚDAJE
JEDNOTKY**

Rozměry	Matrix 570G	161,5 mm x 149,1 mm x 58,4 mm
	Matrix 840G	27,0 x 18,0 x 6,0 cm
Hmotnost	Matrix 570G	0,794 kg
	Matrix 840G	1,06 kg
Konektor	napájení/ CAN	8pólový Conxall
	kamera	5pólový Conxall
	rychlost/ snímání	4pólový nebo 8pólový Conxall
Provozní podmínky	skladování	-10 až +70°C
	provoz	0 až +50°C
	relativní vlhkost	90 % bez kondenzace
Displej	Matrix 570G	320 x 240 resolution 14,5 cm
	Matrix 840G	800 x 600 resolution 21,3 cm
Vstup/výstup dat		USB 2,0
Požadovaný příkon		< 9 watts @ 12 VDC

MATRIX™

N Á V O D K P O U Ž I T Í

Naváděcí systém Matrix: exkluzivní funkce

- Navádění RealView™ pomocí videa
 - Navádění zobrazené přes videosignál
 - Pouze navádění
 - Pouze videosignál
- Displej s vysokou intenzitou jasu pro denní zobrazení
- Snadno ovladatelné 3D grafické navádění
- Mapy pokrytí / export dat



TeeJet Technologies Poland

Ul. Mickiewicza 35

60-837 Poznan

Poland

www.teejet.com

A Subsidiary of  *Spraying Systems Co.*

98-05177 R2 CZ

© TeeJet Technologies 2010