

# AEROS 9040

## MANUAL DO USUÁRIO

Versão do software 4.21



**TeeJet**<sup>®</sup>  
TECHNOLOGIES

A Subsidiary of  **Spraying Systems Co.**<sup>®</sup>

# Computador de campo Aeros 9040

## Índice

### ORIENTAÇÃO SIMPLES INICIAL

1

#### Nº 1 ATIVAÇÃO

1

#### Nº 2 TELA INICIAL

1

Configuração do sistema .....	1
Modo simples ou avançado .....	1

#### Nº 3 IR PARA CONFIGURAÇÃO

2

1) Defina as configurações culturais locais.....	2
2) Configurar o GNSS.....	2
3) Configurar o implemento.....	3
Configurações do implemento por equipamento presente.....	3
Configuração de seção única .....	3
Seções com pulverizador ISOBUS/Configuração da espalhadora.....	4
Configuração de seções múltiplas com SDM/SFM e DCM com ISM/ASB.....	5
Configurações adicionais por tipo de implemento .....	5
Números de seção.....	6
Reto .....	6
Espalhadora – TeeJet .....	7
Ajuste da distância de deslocamento do implemento lateral .....	8
Cálculo do ajuste de deslocamento GNSS.....	8
Ajuste de deslocamento do implemento lateral .....	9

#### Nº 4 INICIAR NOVO TRABALHO OU CONTINUAR TRABALHO

10

Modo simples.....	10
Novo trabalho.....	10
Continuar trabalho.....	10
Fechar trabalho.....	10
Modo avançado .....	10
Novo trabalho.....	10
Iniciar trabalho .....	10
Fechar trabalho.....	10

#### Nº 5 CONFIGURAR ORIENTAÇÃO

11

1) Escolher um modo de orientação.....	11
2) Estabelecer uma orientação A-B .....	12
3) Criar um limite de aplicação .....	12

### ADICIONAR CONTROLE DE TAXA

14

#### TERMINAL UNIVERSAL ISOBUS

14

Visão geral .....	14
Opções da tela de orientação .....	14
Configurar produto.....	15

# Computador de campo Aeros 9040

<b>MÓDULO DE CONTROLE DUPLO TEEJET</b>	<b>16</b>
Visão geral da tela de controle de taxa.....	16
Configurar canais de controle.....	17
Configuração do dispositivo .....	17
Canais de controle do produto.....	18
TankMatic .....	18
Configurar produto.....	19

<b>MAPEAMENTO DA APLICAÇÃO</b>	<b>20</b>
Duplicação e transferência de mapas.....	20
Mapa de cobertura.....	20
Mapa de prescrição.....	20
Mapa da aplicação .....	21
Mapa de taxa alvo .....	21
Taxas alvo.....	21

## **INFORMAÇÕES SOBRE MODOS DE ORIENTAÇÃO** **22**

Visualização do veículo.....	22
Visão de campo .....	23
Orientação RealView .....	24

## **MODOS DE ORIENTAÇÃO** **25**

## **ÍCONES DA TELA DE ORIENTAÇÃO** **26**

## **BARRA DE ORIENTAÇÃO** **28**

## **BARRA DE STATUS** **29**

## **DETALHES DOS RECURSOS DE ORIENTAÇÃO** **30**

Recurso Ajuste A+ .....	30
Grau azimute.....	30
Retorno ao ponto .....	31
Marcação de um retorno ao ponto.....	31
Excluir o retorno ao ponto .....	31
Orientação para um retorno ao ponto.....	31
Recurso Guia próxima linha .....	32

## **BOOMPILOT** **32**

Sem módulo de controle de seção .....	33
Somente console .....	33
Com chave liga/desliga opcional de trabalho.....	33
<i>Uso do console</i> .....	33
Pulverizador ISOBUS.....	33
Somente console e ECU .....	33
Com caixa de engrenagem.....	34
Com um módulo do status do implemento ISOBUS (ISO ISM).....	34
Espalhadora ISOBUS .....	34
Somente console .....	34
Com chave de liga/desliga da espalhadora opcional.....	35
Com módulo de controle de seção TeeJet e caixa de engrenagem ou ISM.....	35
Com módulo de controle de seção TeeJet .....	35

# Computador de campo Aeros 9040

## OPÇÕES ADICIONAIS DE IMPLEMENTO

36

<b>SELEÇÃO DO BOCAL</b>	<b>36</b>
Predefinição.....	36
Bocal atual.....	37
<b>MONITOR DE TAMANHO DA GOTA</b>	<b>37</b>
Configuração.....	37
Ativar/desativar DSM.....	37
Seleção do bocal/Bocal atual.....	37
Sensor de pressão do módulo de entrada/saída.....	37
Operação.....	38
Barra de status.....	38
Tabela de tamanho da gota.....	38
Barra de orientação.....	38
<b>MÓDULO DE SENSOR DA MARCHA A RÉ</b>	<b>38</b>
Marcha a ré em telas de orientação.....	39
<b>SUBSTITUIÇÃO DE VELOCIDADE NO SOLO</b>	<b>39</b>
<b>BOOMPILOT</b>	<b>40</b>
Modo inicial do BoomPilot.....	40
Ícone BoomPilot.....	40
<b>MONITOR DE FLUXO DO BOCAL</b>	<b>41</b>
Dados do trabalho.....	42
Configurações de máquina.....	42

## CONFIGURAÇÕES DO SISTEMA

43



### Informações de segurança

A TeeJet Technologies não se responsabiliza por danos ou lesões causados pelo não cumprimento dos seguintes requisitos de segurança.

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

O Aeros 9040, em combinação com qualquer dispositivo de direção assistida/automática, não é projetado para substituir o operador do veículo.

Não saia do veículo enquanto o Aeros 9040 estiver engatado.

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

O Aeros 9040 é projetado para oferecer suporte e melhorar a eficiência durante o trabalho no campo. O condutor tem total responsabilidade pelos resultados relacionados à qualidade e ao trabalho.

Desengate ou remova qualquer dispositivo de direção assistida/automática antes de operar em rodovias públicas.

## ORIENTAÇÃO SIMPLES INICIAL


### Nº 1 ATIVAÇÃO




### Instalação recomendada da antena


A antena do GNSS deve ser montada o mais à frente possível, no topo da cabine, em uma superfície metálica de pelo menos 10 cm<sup>2</sup>.

### Botão Início

O botão Início  oferece um atalho para a tela inicial.

### Botão Liga/Desliga

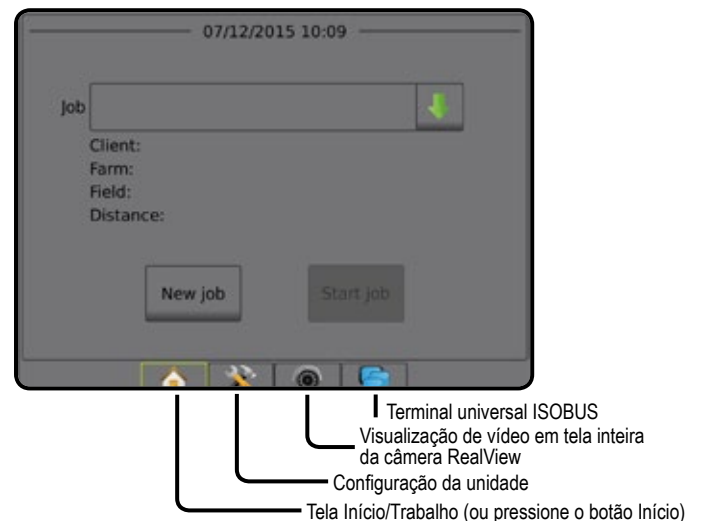
Ligar – Pressione o botão de ENERGIA  para energizar o console. Após ser ligado, o Aeros começará sua sequência de inicialização.

Desligar – Pressione e segure brevemente o botão de ENERGIA  até que a tela de confirmação reconheça o modo de desligamento.

**AVISO!** Aguarde 10 segundos para reiniciar o console.

### Nº 2 TELA INICIAL

Após a conclusão da sequência de acionamento, a tela inicial será exibida com as opções para iniciar um novo trabalho ou continuar um trabalho existente.



### Configuração do sistema

A configuração do sistema é usada para configurar o console, a máquina e seus implementos. Quatro guias laterais dão acesso às opções de Configuração de máquina/implemento, Gerenciamento de dados, Configurações do console e Ferramentas.

### Visualização de vídeo em tela inteira da câmera RealView

Visualize feed(s) de vídeo e configure câmeras mesmo sem o GNSS disponível. As opções da Orientação RealView não estão disponíveis nesta tela.

### Visualização do terminal universal ISOBUS

Dá acesso às opções e à operação de uma Unidade de controle eletrônico (ECU) ISOBUS. O terminal oferece controle de pulverizador ou espalhadora de cultivo quando integrado ao implemento de um desses recursos.

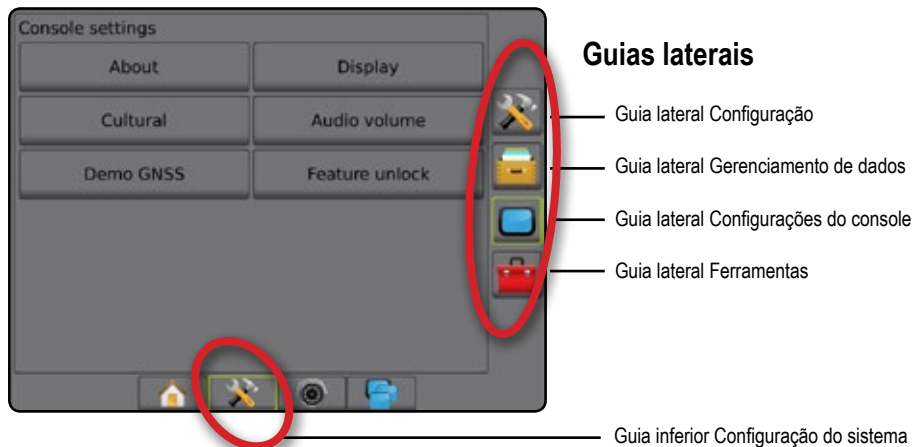
### Modo simples ou avançado

Para alternar entre o modo simples e o modo avançado, consulte o capítulo Configuração em Dados -> Opções.

- ▶ Modo simples – apenas um trabalho estará disponível de cada vez. Apenas a área contornada e as áreas de cobertura são exibidas na tela inicial. Somente o trabalho atual está disponível para gravação em Relatórios. O uso com o Fieldware Link não está disponível.
- ▶ Modo avançado – mais de um trabalho estará disponível de cada vez. A tela inicial exibe nomes de cliente, fazenda, campo e trabalho, áreas contornadas e de cobertura, tempo da aplicação e distância do trabalho selecionado. Para exportar todos os perfis de trabalho salvos como um arquivo PDF, SHP ou KML em uma unidade de pen drive, acesse Dados -> Relatórios.

## Nº 3 IR PARA CONFIGURAÇÃO

Na tela inicial, selecione o botão inferior de Configuração do sistema para configurar o console, a máquina e seus implementos. Quatro guias laterais dão acesso às opções de Configuração de máquina/implemento, Gerenciamento de dados, Configurações do console e Ferramentas.



### 1) Defina as configurações culturais locais

A opção Cultural é usada para definir configurações de unidades, idioma e fuso horário para o console Aeros e as Unidades de controle eletrônico (ECU) do sistema.

*NOTA: os idiomas disponíveis em uma ECU específica podem variar.*

1. Pressione a guia inferior CONFIGURAÇÃO DO SISTEMA
2. Pressione a guia lateral CONSOLE
3. Pressione **Cultural**.
4. Selecione entre:
  - ▶ Unidades – opção usada para definir as unidades do sistema
  - ▶ Idioma – opção usada para definir o idioma do sistema
  - ▶ Fuso horário – opção usada para estabelecer o fuso horário local

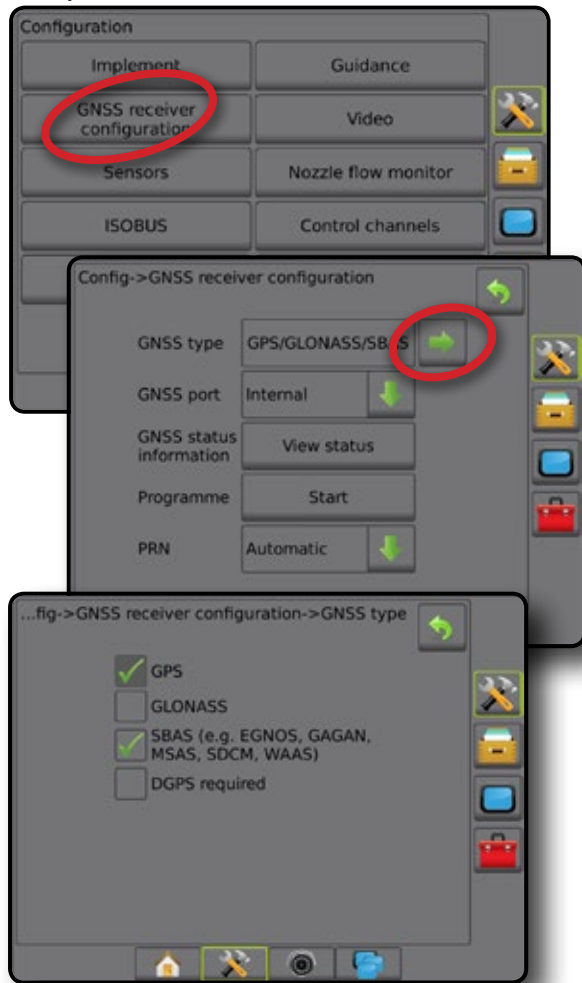


### 2) Configurar o GNSS

A opção GNSS é usada para configurar Tipo de GNSS, Porta de GNSS e PRN, bem como para visualizar informações de status do GNSS.

1. Pressione a guia inferior CONFIGURAÇÃO DO SISTEMA
2. Pressione a guia lateral CONFIGURAÇÃO
3. Pressione **Configuração do receptor GNSS**.
4. Selecione entre:
  - ▶ Tipo de GNSS – define a aceitação das transmissões de fonte de GNSS: GPS, GLONASS, SBAS (com ou sem DGPS solicitado)
  - ▶ Porta de GNSS – define a porta de comunicação GNSS para Interna ou Externa
  - ▶ Informações de status do GNSS – esta opção exibe as informações do status atual do GNSS
  - ▶ Programa – este recurso deve ser usado apenas por técnicos de suporte da TeeJet
  - ▶ PRN – seleciona o PRN SBAS que fornecerá os dados de correção diferencial GNSS. Para escolher a seleção automática do PRN, defina como **Automático**.
5. Pressione a seta PRÓXIMA PÁGINA para configurar as opções de GNSS específicas selecionadas.
6. Selecione:
  - ▶ GPS – sinais não corrigidos do sistema GPS  
*NOTA: O GPS está sempre selecionado.*
  - ▶ GLONASS – acrescenta sinais não corrigidos provenientes do sistema GLONASS
  - ▶ SBAS (por exemplo, EGNOS, GAGAN, MSAS, SDCM, WAAS) – acrescenta sinais corrigidos diferencialmente do sistema SBAS
  - ▶ DGPS solicitado – acrescenta sinais GPS corrigidos diferencialmente (também é necessário selecionar o SBAS)  
*NOTA: O console não permitirá a orientação no modo DGPS solicitado sem o sinal DGPS corrigido.*

7. Para inicializar o receptor GNSS, saia desta tela. Essa ação leva cerca de um minuto, e o console não responderá até que a ação seja concluída.



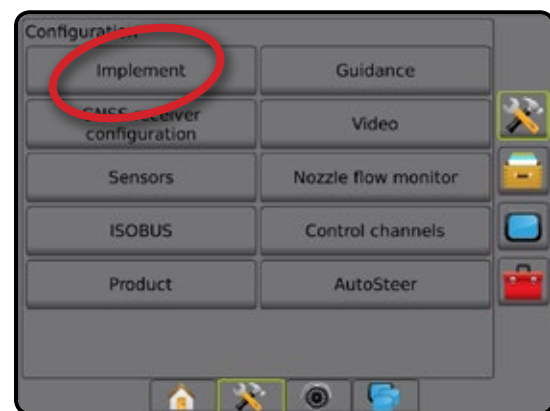
## 3) Configurar o implemento

A Configuração do implemento é usada para estabelecer as diversas configurações associadas ao modo reto, ao modo da espalhadora ou ao modo escalonado. As configurações disponíveis variam dependendo do equipamento específico presente no sistema.

### Configurações do implemento por equipamento presente


Esta seção inclui opções para as seguintes configurações de implemento:

- ▶ Seção única
- ▶ Seções com pulverizador ISOBUS/Configuração da espalhadora
- ▶ Seções múltiplas com Módulo condutor da seção ou Módulo da função de troca e Módulo de controle duplo com Módulo do status de entrada ou Caixa de chave automática



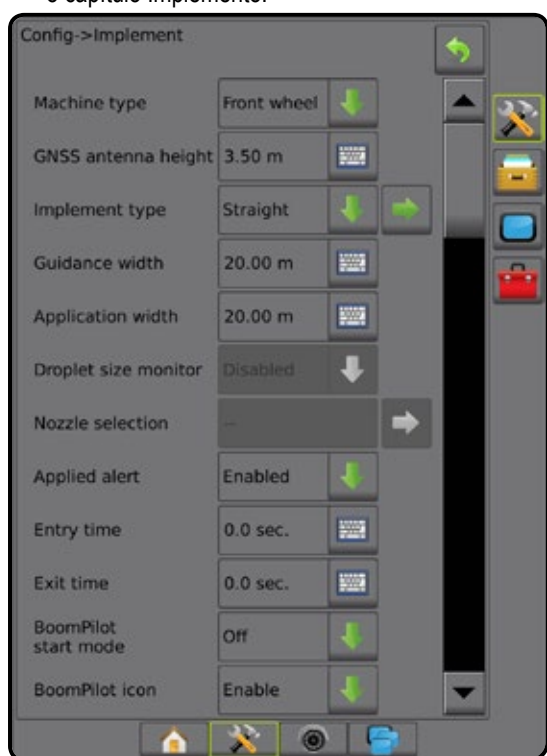
### Configuração de seção única

A Configuração de seção única é usada quando não houver SmartCable, Módulo condutor da seção (SDM) ou Módulo da função de troca (SFM) presentes no sistema (isto é, quando não houver controle de seção presente). Toda a área da barra ou de distribuição é considerada uma seção.

1. Pressione a guia lateral CONFIGURAÇÃO .
2. Pressione **Implemento**.
3. Selecione entre:
  - ▶ Tipo de máquina – opção usada para selecionar o tipo de máquina mais semelhante à sua máquina
  - ▶ Altura da antena do GNSS – opção usada para medir a altura da antena em relação ao solo
  - ▶ Tipo de implemento – opção usada para selecionar o layout das seções do local do produto aplicado (*consulte a seção Tipo de implemento para obter detalhes adicionais*)
  - ▶ Largura de orientação – opção usada para definir a distância entre as linhas de referência
  - ▶ Largura da aplicação/trabalho – opção usada para inserir a largura total do implemento. A faixa varia entre 1,0 e 75,0 metros.
  - ▶ Monitor de tamanho da gota [quando disponível] – usado para ativar o monitoramento de tamanho da gota para até cinco bocais de pulverizador pré-selecionados


# Computador de campo Aeros 9040

- ▶ Seleção do bocal [quando disponível] – opção usada para selecionar o tipo de bocal do pulverizador (série e capacidade), a fim de determinar informações sobre o tamanho da gota
  - ▶ Alerta de aplicação – opção usada para estabelecer um alerta que indica quando se está saindo ou entrando na área aplicada
  - ▶ Modo inicial do BoomPilot – opção usada para definir se o BoomPilot será controlado pela velocidade ou pelo ícone do BoomPilot
  - ▶ Ícone do BoomPilot – usado para ativar o ícone da tela de orientação para controlar manualmente a pintura da aplicação na tela
4. Pressione a seta PRÓXIMA PÁGINA ➡ para configurar opções específicas do implemento. Para obter detalhes, consulte o capítulo Implemento.



## Seções com pulverizador ISOBUS/Configuração da espalhadora

Algumas opções de Implemento são preenchidas na ISOBUS ECU. Quando essas opções também estiverem disponíveis na seção Configuração do implemento, elas aparecerão desabilitadas ou indisponíveis.

1. Pressione a guia lateral CONFIGURAÇÃO .
2. Pressione **Implemento**.
3. Selecione entre:
  - ▶ Tipo de máquina [quando disponível] – opção usada para selecionar o tipo de máquina mais semelhante à sua máquina
  - ▶ Altura da antena do GNSS [quando disponível] – opção usada para medir a altura da antena em relação ao solo

- ▶ Tipo de implemento – opção usada para selecionar o layout das seções do local do produto aplicado (*consulte a seção Tipo de implemento para obter detalhes adicionais*)
  - ▶ Largura de orientação – opção usada para inserir a distância entre as linhas de referência
  - ▶ Largura da aplicação [Tipo reto de implemento preenchido na ISOBUS ECU] – opção usada para inserir a largura total do implemento
  - ▶ Largura de trabalho [Tipo reto de implemento preenchido na ISOBUS ECU] – opção usada para inserir a largura total do implemento
  - ▶ Monitor de tamanho da gota [disponível somente com o Kit de interface do sensor de pressão] – usado para ativar o monitoramento de tamanho da gota para até cinco bocais de pulverizador
  - ▶ Seleção do bocal [Tipo reto de implemento preenchido na ISOBUS ECU] – opção usada para selecionar o tipo de bocal do pulverizador
  - ▶ Alerta de aplicação – opção usada para estabelecer um alerta que indica quando se está saindo ou entrando na área aplicada
  - ▶ Modo inicial do BoomPilot – opção usada para controlar o BoomPilot automaticamente, por velocidade ou manualmente, pelo ícone do BoomPilot
  - ▶ Ícone do BoomPilot – usado para ativar o ícone destinado ao controle manual do BoomPilot
4. Pressione a seta PRÓXIMA PÁGINA ➡ para configurar opções específicas do implemento.






## Configuração de seções múltiplas com SDM/SFM e DCM com ISM/ASB


A configuração de seções múltiplas com SDM/SFM e DCM com ISM/ASB é usada quando um Módulo condutor da seção (SDM) ou um Módulo da função de troca (SFM) está presente no sistema, juntamente com um Módulo de controle duplo (DCM) com um Módulo do status de entrada (ISM) ou uma Caixa de engrenagem automática (ASB). A área da barra ou de distribuição pode incluir até 15 seções de largura e comprimento variados (no modo da espalhadora). As opções adicionais disponíveis em um SDM incluem Sobreposição de aplicação, Retardo de aplicação e Modo escalonado.

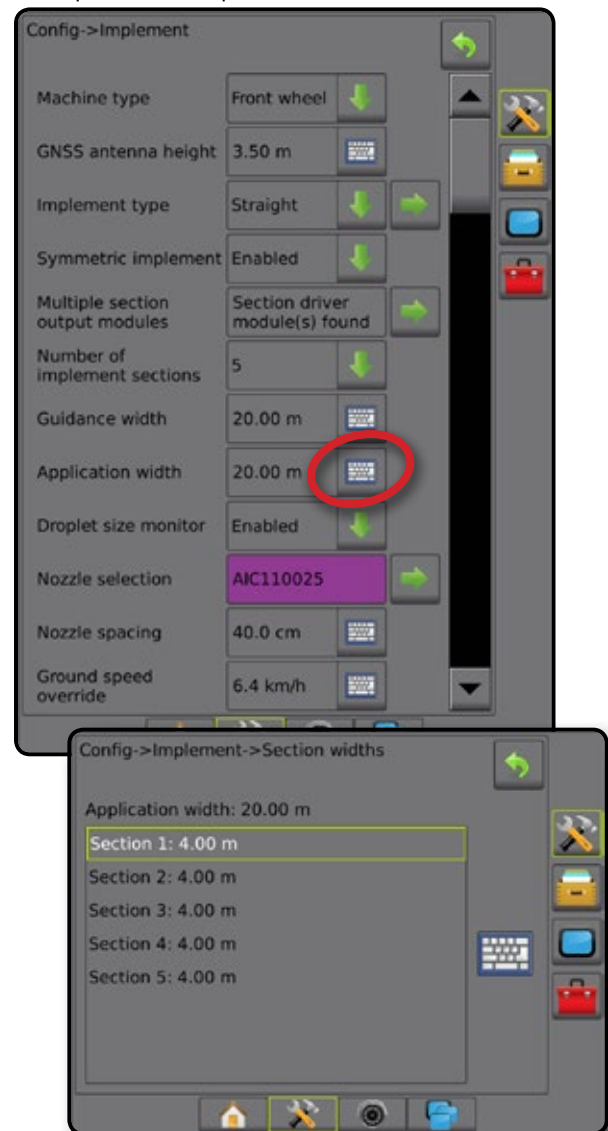
O Módulo da função de troca permite controle manual e automatizado da barra (expansível até 20).

Um Módulo de controle duplo (DCM) conecta-se aos atuadores e sensores do implemento do produto e regula a liberação do produto, fornecendo a função de controle de taxa ao Barramento CAN. As saídas da Válvula de controle podem ser bidirecionais ou Moduladas pela largura do impulso.

1. Pressione a guia lateral CONFIGURAÇÃO .
2. Pressione **Implemento**.
3. Selecione entre:
  - ▶ Tipo de máquina [quando disponível] – opção usada para selecionar o tipo de máquina mais semelhante à sua máquina
  - ▶ Altura da antena do GNSS [quando disponível] – opção usada para medir a altura da antena em relação ao solo
  - ▶ Tipo de implemento – opção usada para selecionar o layout das seções do local do produto aplicado (*consulte a seção Tipo de implemento para obter detalhes adicionais*)
  - ▶ Implemento simétrico – usado para definir se as seções são pareadas e compartilham os mesmos valores de largura, deslocamento e comprimento
  - ▶ Módulos de saída de seção múltipla – usado para permitir o uso de módulos de saída de seção múltipla no barramento CAN
  - ▶ Número de seções de implemento – usado para selecionar o número de seções de implemento
  - ▶ Largura de orientação – opção usada para inserir a distância entre as linhas de referência
  - ▶ Largura da aplicação/trabalho – insira a largura de cada seção para calcular a largura total de todas as seções do implemento. Cada seção pode ter uma largura diferente. As seções são numeradas da esquerda para a direita quando voltadas para a direção para frente da máquina. Para cada seção, a faixa é de 0,0 a 75,0 metros. O total para todas as seções deve ser maior que 1,0 metro.  
*NOTA: Se o Layout de implemento simétrico estiver ativado, apenas o primeiro de cada par de seções alinhadas estará disponível para realce.*
  - ▶ Espaçamento do bocal – usado para inserir o espaçamento entre os bocais do pulverizador

- ▶ Substituição de velocidade no solo – opção usada para definir a velocidade mínima para uso com o controle automático de taxa de aplicação

4. Pressione a seta PRÓXIMA PÁGINA  para configurar opções específicas do implemento.



## Configurações adicionais por tipo de implemento

O Tipo de implemento seleciona o tipo de padrão de aplicação mais semelhante ao seu sistema.

- No modo Reto - as seções de barra não têm comprimento e estão em uma linha a uma distância fixa da antena
- No modo da espalhadora - uma linha virtual é criada de forma alinhada aos discos de entrega, em relação aos quais as seções de aplicação podem variar de comprimento e podem estar a diferentes distâncias da linha (a disponibilidade depende do equipamento específico do sistema)
- No modo Escalonado - uma linha virtual é criada de forma alinhada à Seção 1, em relação à qual as seções de aplicação não têm comprimento e podem estar a diferentes distâncias da linha (a disponibilidade depende do equipamento específico do sistema)

# Computador de campo Aeros 9040

Figura 1: Tipo de implemento – Reto

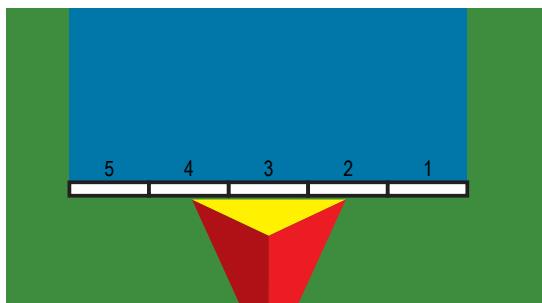


Figura 2: Tipo de implemento – Espalhadora

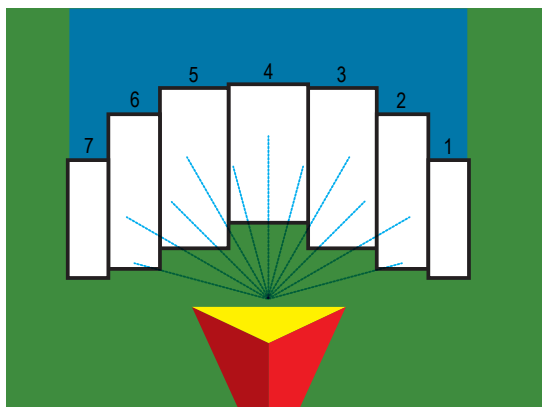
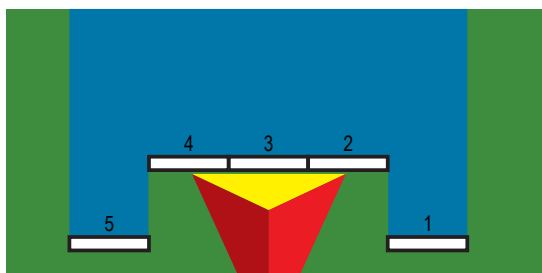


Figura 3: Tipo de implemento – Escalonado



## Números de seção

As seções são numeradas da esquerda para a direita quando voltadas para a direção para frente da máquina.

## Reto

As seções de barra não têm comprimento e estão em uma linha a uma distância fixa da antena.

1. Selecione o tipo **Reto** de implemento na tela Implemento.
2. Pressione a seta PRÓXIMA PÁGINA em Tipo de implemento →.
3. Selecione entre:

- ▶ Direção de deslocamento do implemento em linha ❶ – opção usada para selecionar se o implemento está localizado em frente ou atrás da antena do GNSS à medida em que o veículo se move na direção para frente
- ▶ Distância de deslocamento do implemento em linha ❶ – opção usada para definir a distância em linha da antena do GNSS até o implemento.
- ▶ Direção de deslocamento do implemento lateral ❷ – opção usada para selecionar a direção lateral da linha central da máquina até o centro do implemento, enquanto se vê a direção para frente da máquina

- ▶ Distância de deslocamento do implemento lateral ❷ – opção usada para definir a distância lateral da linha central da máquina até o centro do implemento
- ▶ Sobreposição\* – opção usada para definir a quantidade de sobreposição permitida ao utilizar o controle automático da seção da barra
- ▶ Antecipação de ligado\* – opção usada para definir quando a seção será ativada ao entrar em uma área que não foi aplicada

NOTA: Se a aplicação for ativada muito cedo ao entrar em uma área não aplicada, diminua a Antecipação de ligado. Se a aplicação for ativada muito tarde, aumente a Antecipação de ligado.

- ▶ Antecipação de desligado\* – opção usada para definir quando a seção será desativada ao entrar em uma área que foi aplicada
- NOTA: Se a aplicação for desativada muito cedo ao entrar em uma área não aplicada, diminua a Antecipação de desligado. Se a aplicação for desativada muito tarde, aumente a Antecipação de desligado.

\*Disponível com SmartCable, Módulo do condutor da seção (SDM), Módulo da função de troca (SFM) ou ISOBUS

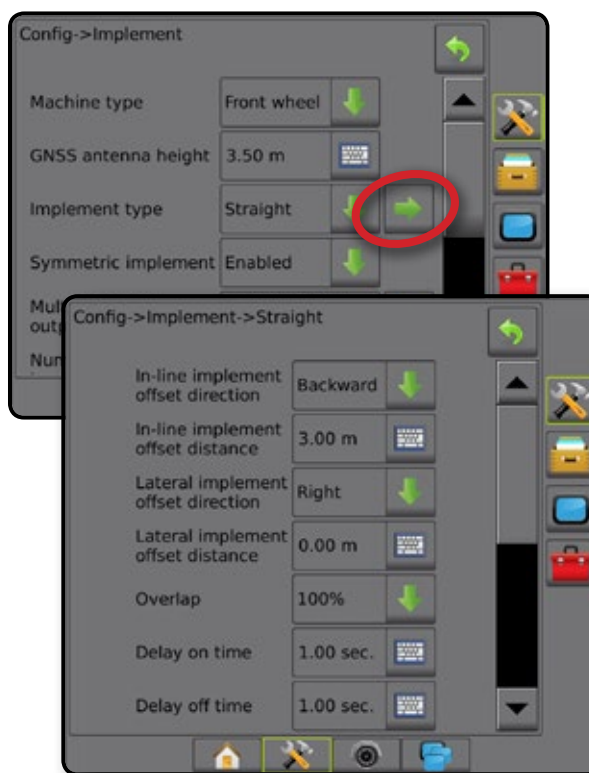
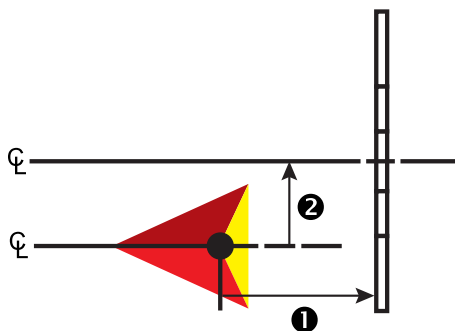


Figura 4: Direções e distâncias de deslocamento



## Espalhadora – TeeJet

Uma linha virtual é criada de forma alinhada aos discos de entrega, em relação aos quais as seções de aplicação podem variar de comprimento e podem estar a diferentes distâncias da linha (a disponibilidade depende do equipamento específico do sistema).

1. Selecione o tipo de implemento da **Espalhadora** na tela Implemento.
2. Pressione a seta PRÓXIMA PÁGINA em Tipo de implemento →.
3. Selecione entre:

- ▶ Tipo de configuração – usado para selecionar o tipo de espalhadora **TeeJet**
- ▶ Distância da antena até discos ❶ – opção usada para definir a distância da antena do GNSS até os discos ou mecanismo de dispersão
- ▶ Direção de deslocamento do implemento lateral ❷ – opção usada para selecionar a direção lateral da linha central da máquina até o centro do implemento, enquanto se vê a direção para frente da máquina
- ▶ Distância de deslocamento do implemento lateral ❷ – opção usada para definir a distância lateral da linha central da máquina até o centro do implemento
- ▶ Sobreposição\* – opção usada para definir a quantidade de sobreposição permitida ao utilizar o controle automático da seção da barra
- ▶ Antecipação de ligado\* – opção usada para definir quando a seção será ativada ao entrar em uma área que não foi aplicada

*NOTA: Se a aplicação for ativada muito cedo ao entrar em uma área não aplicada, diminua a Antecipação de ligado. Se a aplicação for ativada muito tarde, aumente a Antecipação de ligado.*

- ▶ Antecipação de desligado\* – opção usada para definir quando a seção será desativada ao entrar em uma área que foi aplicada

*NOTA: Se a aplicação for desativada muito cedo ao entrar em uma área não aplicada, diminua a Antecipação de desligado. Se a aplicação for desativada muito tarde, aumente a Antecipação de desligado.*

- ▶ Distância de deslocamento de difusão ❸ – opção usada para definir a distância entre os discos ou o mecanismo de dispersão e o ponto em que o produto inicialmente atinge o solo, na Seção 1.
- ▶ Deslocamento de seção\* ❹ – opção usada para definir a distância de deslocamento da Seção 1 (a linha de Deslocamento de difusão) até a borda inicial de cada seção. A seção 1 é sempre 0. Todas as outras seções podem ter distâncias diferentes.
- ▶ Comprimentos de seção ❺ – opção usada para definir o comprimento da aplicação em cada seção. Cada seção pode ter um comprimento diferente.

*NOTA: As seções são numeradas da esquerda para a direita quando voltadas para a direção para frente da máquina.*

*\*Disponível com SmartCable, Módulo do condutor da seção (SDM), Módulo da função de troca (SFM) ou ISOBUS*

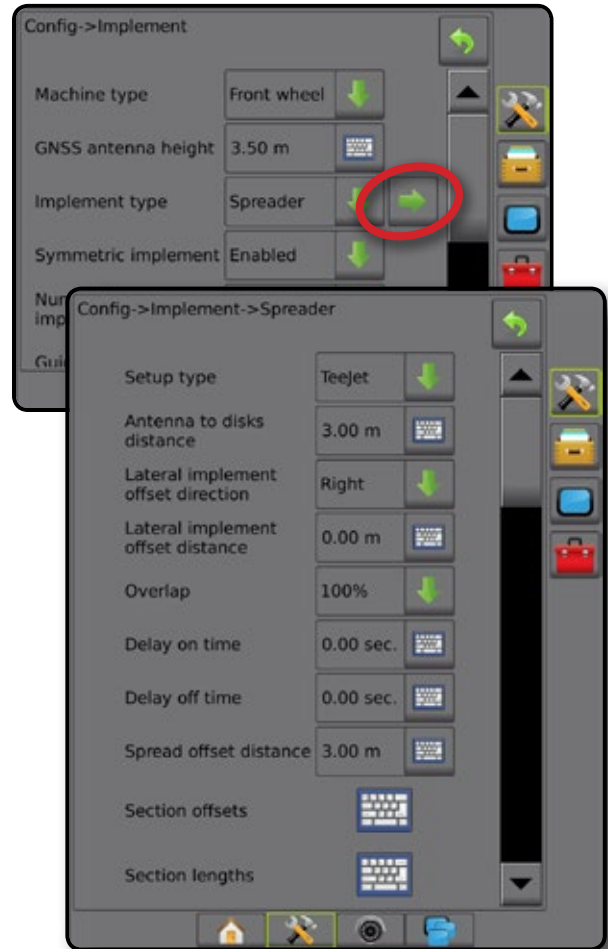


Figura 5: Distâncias e comprimento

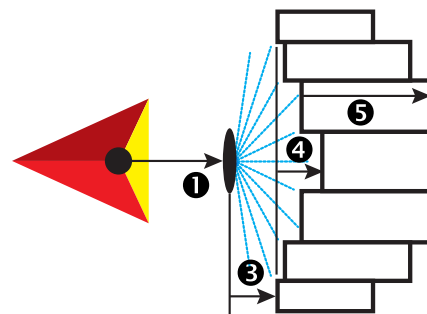
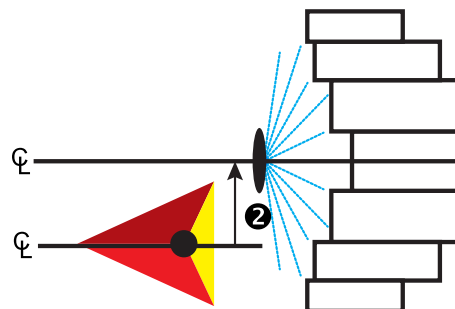


Figura 6: Direção e distância laterais de deslocamento



# Computador de campo Aeros 9040

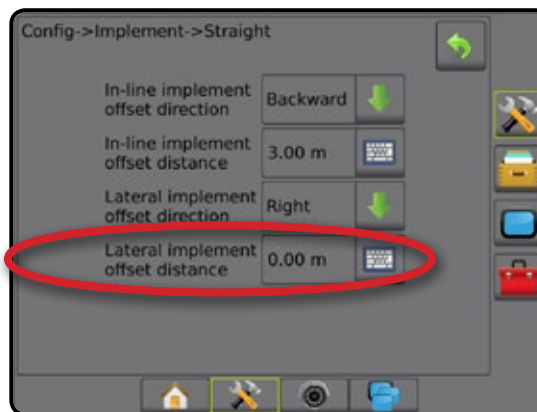
## Ajuste da distância de deslocamento do implemento lateral

A opção Distância de deslocamento do implemento lateral é usada para inserir a distância da linha central da máquina até o centro do implemento. Quando o mapeamento na tela não mostra sobreposição ou lacuna mas, ainda assim, a aplicação em campo produz consistentemente uma sobreposição ou lacuna em apenas uma lateral da direção de deslocamento, é necessário calcular e realizar um ajuste na distância de deslocamento do implemento lateral no valor da distância de deslocamento do implemento.

Se você estiver utilizando um pulverizador ou uma espalhadora com autopropulsão, use o Cálculo de ajuste de deslocamento GNSS para definir o ajuste da distância de deslocamento do implemento.

No caso de um implemento rebocado, use o Cálculo do ajuste de deslocamento do implemento para definir o ajuste da distância de deslocamento do implemento.

*NOTA: Durante o uso de direção assistida/automática, se o mapeamento na tela mostrar sobreposições e lacunas, pode ser necessário realizar ajustes nas definições de direção assistida/automática.*



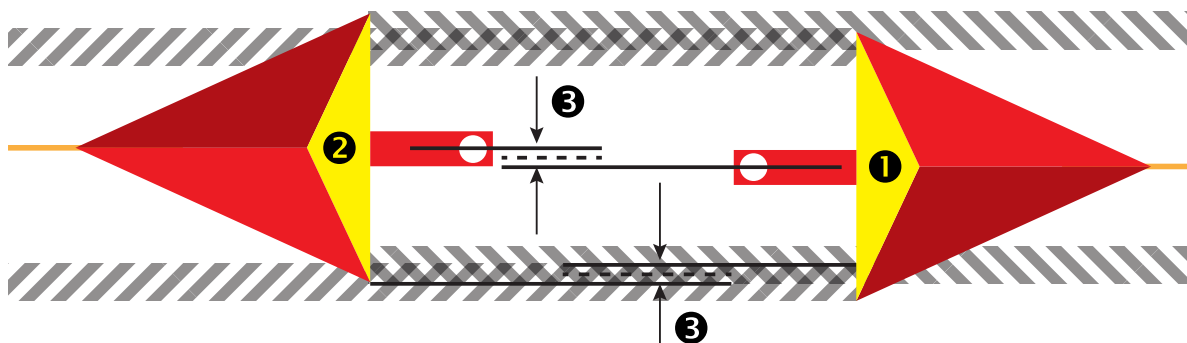
## Cálculo do ajuste de deslocamento GNSS

Para calcular o ajuste de deslocamento GNSS usando a mesma linha de referência:

1. Crie uma linha reta A-B.
2. Com a direção assistida/automática engatada, dirija na passagem ❶ por pelo menos 30 metros e posicione sinalizações na barra de tração ou ao lado da máquina.
3. Faça a volta e engate a direção assistida/automática na passagem ❷ na mesma orientação A-B. Posicione sinalizações na barra de tração ou ao lado da máquina, ou pare na orientação A-B ao lado das sinalizações posicionadas na passagem ❶.
4. Meça a distância ❸ entre as sinalizações da passagem ❶ e da passagem ❷.
5. Divida a distância medida ❸ pela metade. Essa diferença será o ajuste de deslocamento.
6. Aumente ou diminua a distância de deslocamento, conforme necessário, dependendo de onde ocorre a sobreposição de aplicação em campo e da configuração atual da direção de deslocamento do implemento.

Sobreposição de aplicação em campo	Configurações atuais de deslocamento		
	Direção de deslocamento = Esquerda	Direção de deslocamento = Direita	Direção de deslocamento = Direita Distância de deslocamento = 0 m
À direita da passagem ❶	Aumente o valor do deslocamento de distância	Diminua o valor do deslocamento de distância	Aumente o valor do deslocamento de distância
À esquerda da passagem ❶	Diminua o valor do deslocamento de distância	Aumente o valor do deslocamento de distância	Altere a direção de deslocamento do implemento para esquerda e aumente o valor do deslocamento de distância

Figura 7: Distância de deslocamento GNSS



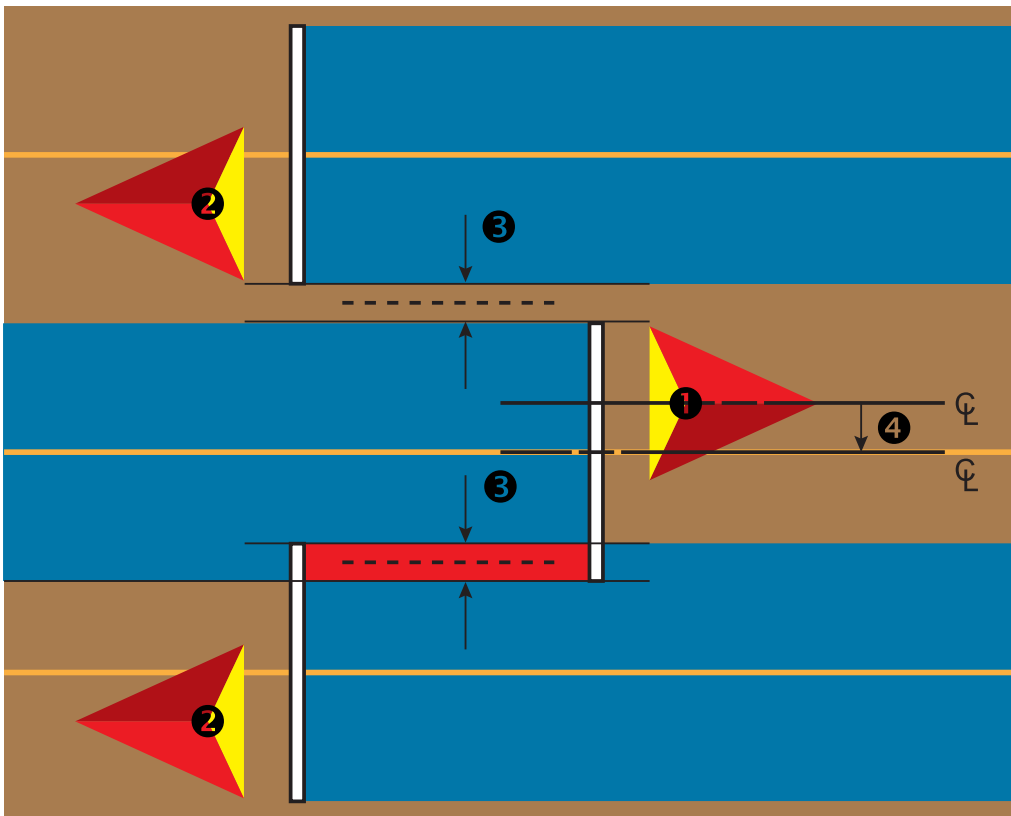
## Ajuste de deslocamento do implemento lateral

Para calcular um ajuste de deslocamento do implemento usando linhas de referência adjacentes:

1. Crie uma linha reta A-B.
2. Com a direção assistida/automática engatada, dirija na passagem ❶ como se você estivesse operando o implemento e posicione sinalizações nas bordas externas dele.
3. Faça a volta e engate a direção assistida/automática na passagem ❷ na orientação A-B adjacente. Posicione sinalizações adicionais nas bordas externas do implemento ou pare na orientação A-B ao lado das sinalizações posicionadas na passagem ❶.
4. Meça a distância ❸ entre as sinalizações da passagem ❶ e da passagem ❷.
5. Divida a distância medida ❸ pela metade. Essa diferença será o ajuste de deslocamento.
6. Aumente ou diminua a distância de deslocamento ❹, conforme necessário, dependendo de onde ocorre a sobreposição de aplicação em campo e da configuração atual da direção de deslocamento do implemento.

Aplicação em campo	Configurações atuais de deslocamento		
	Direção de deslocamento = Esquerda	Direção de deslocamento = Direita	Direção de deslocamento = Direita Distância de deslocamento = 0 m
Sobreposição à direita da passagem ❶ ou Lacuna à esquerda da passagem ❶	Aumente o valor do deslocamento de distância	Diminua o valor do deslocamento de distância	Aumente o valor do deslocamento de distância
Sobreposição à esquerda da passagem ❶ ou Lacuna à direita da passagem ❶	Diminua o valor do deslocamento de distância	Aumente o valor do deslocamento de distância	Altere a direção de deslocamento do implemento para esquerda e aumente o valor do deslocamento de distância

Figura 8: Distância e direção de deslocamento do implemento lateral



# Computador de campo Aeros 9040

## Nº 4 INICIAR NOVO TRABALHO OU CONTINUAR TRABALHO

Após a conclusão da sequência de acionamento, a tela inicial será exibida com a opção para iniciar um novo trabalho ou continuar um trabalho existente. Para iniciar ou continuar um trabalho, o console deve ter o GNSS. **Antes de iniciar um trabalho, é necessário realizar a configuração da máquina específica e de seus componentes.** Uma vez que o trabalho estiver ativo, não será mais possível alterar algumas opções de configuração. Para alternar entre o modo simples e o modo avançado, acesse Dados-> Opções-> Modo de trabalho na Configuração do sistema.

### Modo simples

No modo simples, apenas um trabalho estará disponível de cada vez.

#### Novo trabalho

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

#### Continuar trabalho

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

Se o trabalho atual estiver em uma zona UTM diferente da zona UTM atual ou adjacente, a opção **Continuar** estará desativada.

#### Fechar trabalho

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

Para criar um relatório do trabalho ao fechá-lo, insira uma unidade de pen drive na porta USB do console antes de pressionar "Fechar trabalho".




### Modo avançado

No modo avançado, mais de um trabalho estará disponível de cada vez.

Só é possível inserir informações do cliente, da fazenda, do campo e mapas de prescrição usando o Fieldware Link. Um nome de trabalho só pode ser editado usando o Fieldware Link.

Acessando Fieldware Link ou Dados -> Dados do trabalho -> Gerenciar no console, o usuário pode duplicar trabalhos para reutilização de limites, linhas de referência, dados de cobertura e mapas de prescrição.



#### Novo trabalho

1. Na tela inicial , pressione **Novo trabalho**.
2. Pressione:
  - ▶ Sim – para gerar um nome automaticamente
  - ▶ Não – para inserir um nome usando o teclado na tela

Para inserir informações de cliente, fazenda e campo, use o Fieldware Link.

#### Iniciar trabalho

O Aeros 9040 é programado com uma ferramenta localizadora de campo para auxiliar o usuário a encontrar o trabalho mais próximo ao local do veículo. Com o GNSS adquirido, a lista de seleção de trabalhos será atualizada a cada dez segundos. Durante essa atualização, a lista de trabalhos é classificada pela distância e os dois trabalhos mais próximos são exibidos no topo da lista. Os trabalhos restantes são listados abaixo desses dois.

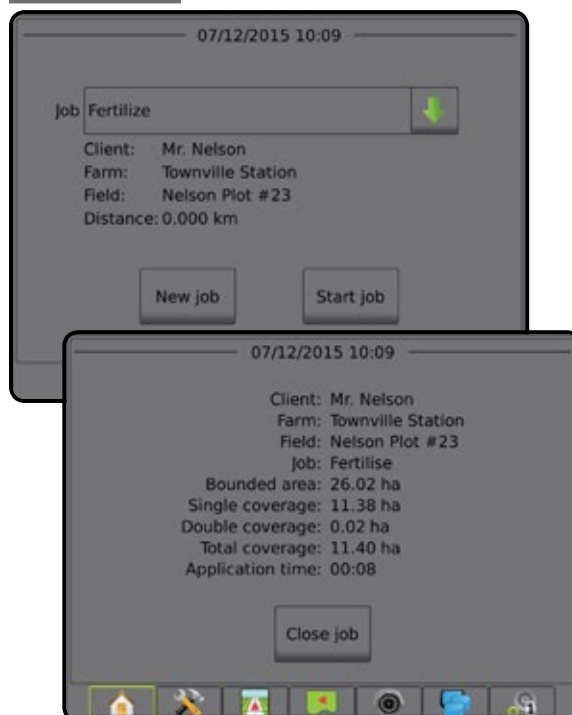
1. Na tela inicial , pressione a seta PARA BAIXO  para acessar a lista de trabalhos salvos no console.
2. Selecione o nome do trabalho a ser iniciado/continuado.
3. Pressione **Iniciar trabalho**.

#### Fechar trabalho

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

Para criar um relatório do trabalho ao fechá-lo, insira uma unidade de pen drive na porta USB do console antes de pressionar

**Fechar trabalho**.

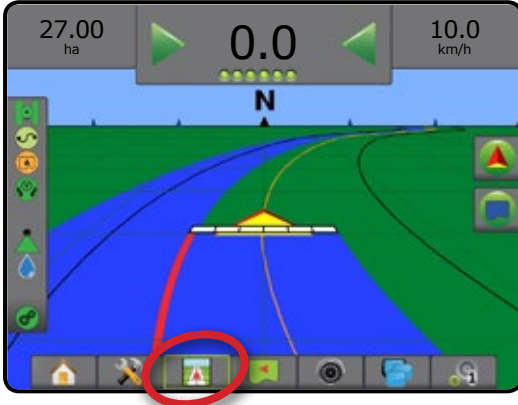


## Nº 5 CONFIGURAR ORIENTAÇÃO

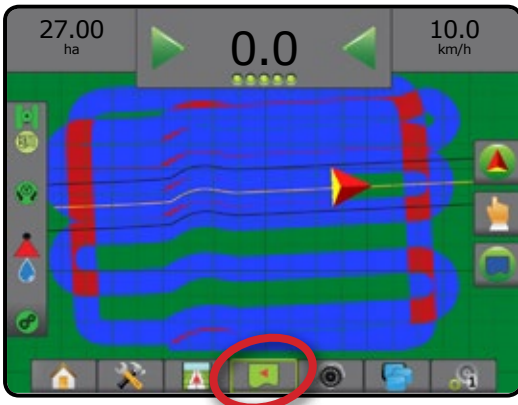
### 1) Escolher um modo de orientação

Três telas de orientação ajudam você a se manter informado.

A Orientação para visualização de veículo cria uma imagem gerada por computador da posição do veículo, exibida na área de aplicação.











A Orientação para visão de campo cria uma imagem gerada por computador da posição do veículo e da área de aplicação a partir de uma perspectiva aérea.

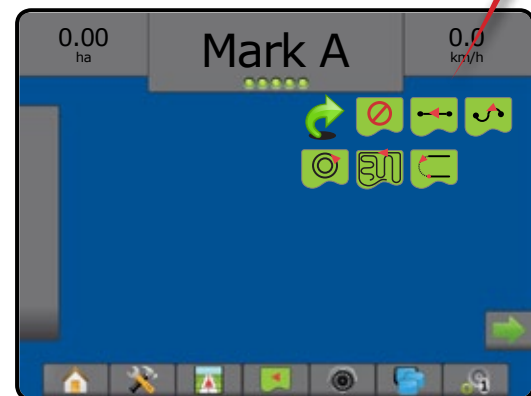


A Orientação RealView permite a exibição de entrada de vídeo ao vivo, em vez de uma imagem gerada por computador.








Para escolher um modo de orientação:


1. Pressione a guia OPÇÕES DE NAVEGAÇÃO E ORIENTAÇÃO  para exibir opções de navegação.
2. Pressione o ícone MODO DE ORIENTAÇÃO .
3. Selecione entre:
  - ▶ Orientação reta A-B 
  - ▶ Orientação curva AB 
  - ▶ Orientação pivô central 
  - ▶ Orientação última passagem 
  - ▶ Orientação para a próxima linha 
  - ▶ Sem orientação 



## 2) Estabelecer uma orientação A-B

1. Dirija até o local desejado do Ponto A .
2. Pressione a guia OPÇÕES DE NAVEGAÇÃO E ORIENTAÇÃO  para exibir opções de navegação.
3. **Enquanto o veículo estiver em movimento**, pressione o ícone MARCA A .
4. Dirija até o local desejado do Ponto B .
5. Pressione o ícone MARCA B  para estabelecer a linha A-B.
6. "Você gostaria de nomear esta linha de referência?"  
Pressione:
  - ▶ Sim – para inserir um nome e salvar a linha de referência no console
  - ▶ Não – para gerar automaticamente um nome e salvar a linha de referência no console

O console começará a fornecer informações de navegação.

NOTA: O ícone MARCA B  só estará disponível para seleção (habilitado) quando a distância mínima for percorrida (3,0 metros na Orientação reta ou curva; 50,0 metros na orientação pivô central).

NOTA: Para iniciar a Orientação do pivô circular, não é necessário percorrer toda a circunferência do pivô central.


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

Figura 9: Ponto da Marca A



Figura 10: Ponto da Marca B







## 3) Criar um limite de aplicação

Os limites de aplicação estabelecem áreas onde o produto é ou não aplicado durante o uso do ABSC ou do BoomPilot. É possível estabelecer limites em todos os modos de orientação. Você pode armazenar um limite externo e até 5 (cinco) limites internos de cada vez.



Usando Dados -> Dados do trabalho -> Gerenciar ou com o Fieldware Link, o usuário pode duplicar e editar trabalhos para reutilizar limites e linhas de referência em diferentes aplicações no mesmo campo.

Para estabelecer um limite de aplicação externo:

1. Dirija até o local desejado no perímetro da área de aplicação.
2. Pressione a guia OPÇÕES DE NAVEGAÇÃO E ORIENTAÇÃO  para exibir opções de navegação.
3. Enquanto o veículo estiver em movimento, pressione o ícone LIMITE .
4. Percorra o perímetro da área de aplicação.
5. Finalize o limite:
  - ▶ Desloque-se até a largura de uma faixa a partir do ponto inicial. O limite será automaticamente fechado (a linha de referência branca se tornará preta).
  - ▶ Pressione o ícone FINALIZAR LIMITE . Uma linha reta preencherá o limite entre seu local atual e o ponto de partida.
6. Pressione:
  - ▶ Salvar – salva o limite
  - ▶ Excluir – exclui o limite

NOTA: No limite externo ou inicial, o ícone FINALIZAR LIMITE  só estará disponível para seleção (habilitado) quando a distância mínima for percorrida (o equivalente a cinco vezes a largura da faixa).

No caso de mapeamento de um limite com uma ou mais seções dobradas e desativadas, é necessário manter essa configuração de seção durante toda a passagem do limite. Quaisquer alterações realizadas no número de seções ativas e, portanto, na largura da máquina após o início do processo de mapeamento de limite, farão com que a aplicação mapeie o limite na borda externa de todas as seções programadas – não necessariamente aquelas ativas em qualquer momento durante a passagem de limite.

No caso de mapeamento de um limite com algumas seções desativadas, é necessário ajustar o BoomPilot no modo Manual  e LIGAR as chaves mestre e de seção para todas as seções que serão usadas durante a passagem de limite. Quando a passagem de limite estiver concluída, você poderá DESLIGAR as chaves de seção; a chave Mestre permanece LIGADA, o BoomPilot pode retornar ao modo Automático  e o controle automático de seção pode, em seguida, ser usado.


NOTA: Se um limite for mapeado com algumas seções dobradas, conforme descrito acima, pode ser necessário usar o ícone AJUSTE A+  na linha de referência para obter a posição correta nas passagens subsequentes no campo.



Figura 11: Limite em andamento



Figura 12: Finalizar limite – Linha reta até o ponto de partida

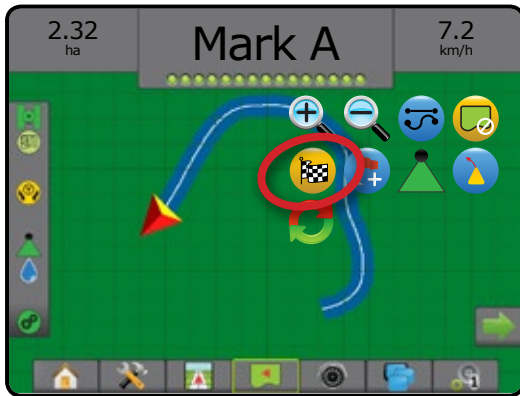



Figura 13: Finalizar limite – Deslocar até o ponto de partida



Use o ícone CANCELAR LIMITE  para cancelar o novo processo de limite de campo e voltar para o limite anterior (se definido).

Para definir um ou mais limites internos, siga as mesmas etapas do limite inicial.

Figura 14: Adicionar limite interno



Durante a criação de um limite externo ou inicial, a linha de limite estará no exterior da seção ativa mais externa. Durante a criação de um limite interno ou adicional, a linha de limite estará no interior da seção ativa mais interna.

Se não houver seções ativas, o limite será feito na extremidade da seção mais externa.


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

Figura 15: Excluir limite





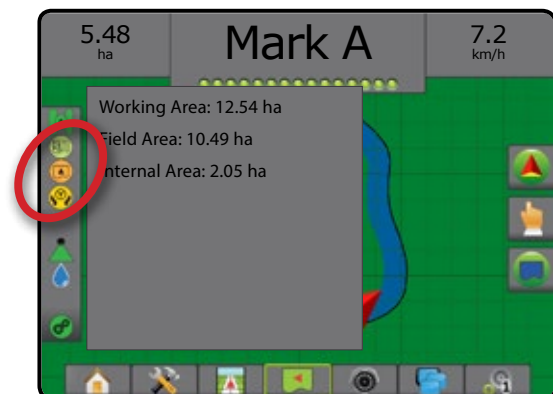
Em correspondência com a sua localização atual, o ícone NO LIMITE  ou o ícone FORA DO LIMITE  é exibido na barra de status depois que o limite for estabelecido.



Figura 16: Limite na barra de status



# Computador de campo Aeros 9040

## ADICIONAR CONTROLE DE TAXA

O Aeros 9040 oferece duas opções de controle de taxa.

- ▶ Terminal universal ISOBUS (UT)  – oferece acesso às opções e à operação de uma Unidade de controle eletrônico (ECU) ISOBUS. O terminal oferece controle de pulverizador ou espalhadora de cultivo quando integrado ao implemento de um desses recursos.
- ▶ Módulo de controle duplo TeeJet  – controle de taxa integrado com configuração e controle fáceis

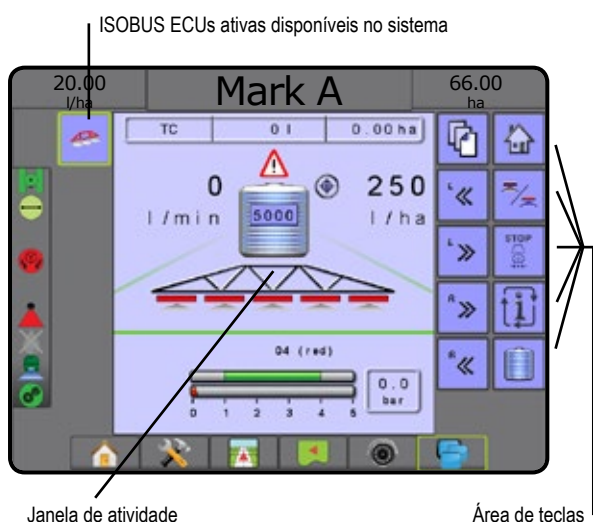
### TERMINAL UNIVERSAL ISOBUS

#### Visão geral

O Terminal universal (UT) dá acesso às configurações e à operação da ISOBUS ECU.

*NOTA: Para obter instruções de configuração detalhadas, consulte o manual do usuário ISOBUS específico para a ECU conectada.*

1. Pressione a guia inferior TERMINAL UNIVERSAL .



#### Opções da tela de orientação

Quando o controle do pulverizador ou espalhadora da Unidade de controle eletrônico (ECU) ISOBUS é integrado ao implemento, as opções de controle de taxa e mapeamento são disponibilizadas nas telas de orientação para Visualização do veículo e para Visão de campo.



#### Disponível para operação

Após inicializar o sistema, o produto ISOBUS pode levar alguns minutos para carregar todas as informações ou todos os conjuntos de objetos necessários.

Antes de iniciar um trabalho, verifique se a ISOBUS ECU está pronta.

- A tela inicial está disponível
- O Controle de bordo (TC) está ativo – a Contagem de trajetos ativos deve mostrar "TC"

#### Barra de orientação

Além das opções padrão da Barra de orientação, as informações selecionáveis a seguir são disponibilizadas na ISOBUS ECU:

- ▶ Taxa de aplicação real – exibe a taxa de aplicação atual
- ▶ Taxa de aplicação do alvo – exibe a taxa de aplicação do alvo
- ▶ Volume/Produto aplicado – exibe o volume ou o peso do produto aplicado
- ▶ Quantidade do tanque/compartimento restante – exibe o volume ou o peso do produto restante no tanque/compartimento








#### Pressão atual

Exibe a pressão atual para o bocal.

## Mapeamento

O mapeamento da aplicação do produto baseado em GNSS está disponível nas telas Visualização do veículo ou Visão de campo. O mapeamento pode registrar áreas cobertas pelo implemento (Cobertura) ou quanto produto foi aplicado e onde (Aplicação), e também é capaz de direcionar a aplicação do produto usando taxa única e taxa variável (Taxa alvo predefinida e Prescrição, respectivamente).

*NOTA: Para obter mais informações, consulte "Mapeamento da aplicação".*





1. Pressione a guia inferior ORIENTAÇÃO PARA VISUALIZAÇÃO DE VEÍCULO  ou ORIENTAÇÃO PARA VISÃO DE CAMPO .
2. Pressione a guia OPÇÕES DE MAPEAMENTO  para exibir tais opções.
3. Selecione uma ou mais opções:
  - ▶ Mapa de cobertura 
  - ▶ Mapa de prescrição 
  - ▶ Mapa da aplicação 
  - ▶ Mapa de taxa alvo 

*NOTA: Não é possível selecionar simultaneamente o Mapa da aplicação e o Mapa de taxa alvo.*

## Controle da aplicação

Os ícones Aumento/diminuição do percentual da taxa alvo aumentam/diminuem a taxa alvo da aplicação de acordo com o percentual definido na tela de configuração Operação da máquina, em Etapa da taxa de aplicação. O modo Regulagem Automática ajustará automaticamente a taxa de aplicação, com base na velocidade atual associada à taxa alvo.


*NOTA: Os ícones Aumento/diminuição do percentual da taxa alvo realizam o mesmo ajuste feito pelas teclas Aumento/diminuição do grau percentual de impulso, no UT ISOBUS.*

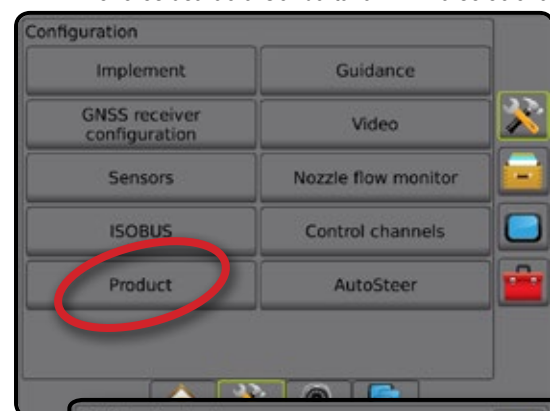
1. Pressione a guia inferior ORIENTAÇÃO PARA VISUALIZAÇÃO DE VEÍCULO .
2. Pressione a guia OPÇÕES DA APLICAÇÃO .
3. Selecione entre:
  - ▶ Aumento/diminuição do percentual da taxa alvo  – define o grau percentual de impulso necessário.
  - ▶ Percentual de impulso e Redefinição  – esta opção mostra o grau percentual de impulso no momento e, quando pressionada, zera o grau percentual de impulso



## Configurar produto

Quando um sistema de controle de taxa está presente, são disponibilizadas opções de Produto, que permitem configurar nomes do canal de controle do produto, volumes do produto, taxas de aplicação, incremento para o ajuste de taxas, limites de taxa mínima/máxima e cores de exibição correspondentes para mapeamento.

1. Pressione a guia lateral CONFIGURAÇÃO .
2. Pressione **Produto**.
3. Selecione entre:
  - ▶ Nome do produto – opção usada para inserir o nome do produto para o Canal de controle atual
  - ▶ Cor da taxa mínima/máxima – opção usada para criar a paleta de cores que melhor representa a mudança de taxas em um mapa de taxa alvo ou em uma aplicação
  - ▶ Faixa de cores – opção usada para selecionar o modo Automático ou Manual e configurar a Cor da taxa mínima e máxima
  - ▶ Limite superior do mapeamento de taxa aplicada [Apenas Gama de cor manual] – opção usada para definir a taxa máxima para a qual a Cor da taxa máxima será usada (taxas maiores usarão a Cor da taxa máxima selecionada)
  - ▶ Limite inferior de mapeamento da taxa aplicada [Apenas Gama de cor manual] – opção usada para definir a taxa mínima para a qual a Cor da taxa mínima será usada (taxas menores usarão a Cor da taxa mínima selecionada)



### Visão geral da tela de controle de taxa

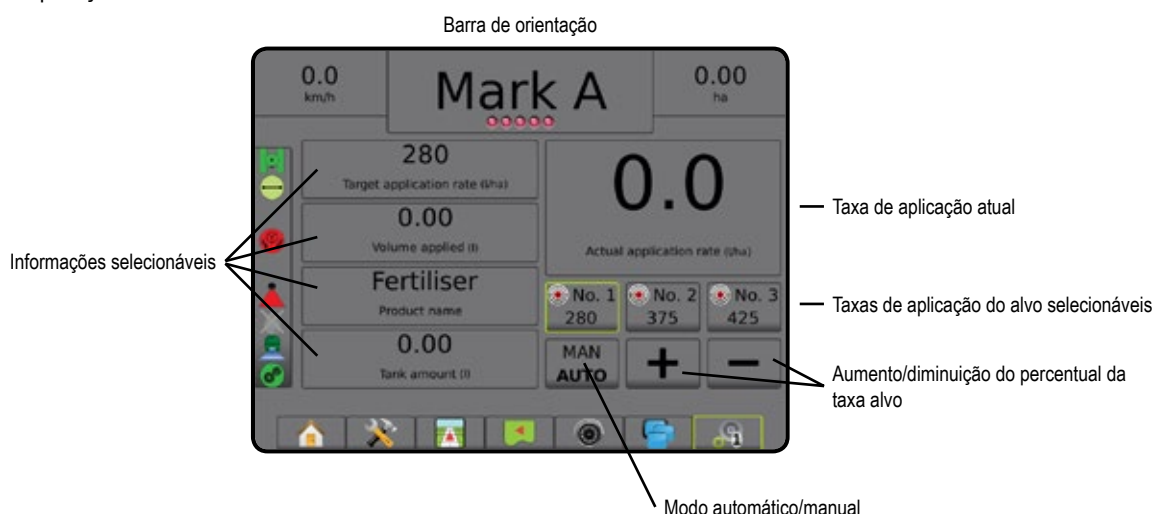
Quando um Módulo de controle duplo (DCM) está integrado ao sistema, as opções de controle de taxa podem ser facilmente acessadas na tela Controle de taxa, e as opções de mapeamento são disponibilizadas nas telas de orientação para Visualização do veículo e para Visão de campo.

*NOTA: Para obter instruções de configuração detalhadas, consulte o guia complementar Controle de taxa do Módulo de controle duplo TeeJet.*

1. Pressione a guia inferior CONTROLE DE TAXA .

2. Selecione entre:

- ▶ Informações selecionáveis adicionais na Barra de orientação
- ▶ Informações selecionáveis de controle de taxa
- ▶ Taxa de aplicação real
- ▶ Taxas de aplicação do alvo selecionáveis
- ▶ Aumento/diminuição do percentual da taxa alvo
- ▶ Modo automático/manual



### Barra de orientação








Além das opções padrão da Barra de orientação, as informações selecionáveis a seguir são disponibilizadas no DCM TeeJet:

- ▶ Taxa de aplicação real – exibe a taxa de aplicação atual
- ▶ Taxa de aplicação do alvo – exibe a taxa de aplicação do alvo
- ▶ Volume/Produto aplicado – exibe o volume ou o peso do produto aplicado
- ▶ Quantidade do tanque/compartimento restante – exibe o volume ou o peso do produto restante no tanque/compartimento

### Mapeamento da aplicação

O mapeamento da aplicação do produto baseado em GNSS está disponível em Visualização do veículo ou em Visão de campo, em qualquer modo de orientação. O mapeamento pode registrar áreas cobertas pelo implemento (Cobertura) ou quanto produto foi aplicado e onde (Aplicação), e também é capaz de direcionar a aplicação do produto usando taxa única e taxa variável (Taxa alvo predefinida e Prescrição, respectivamente).

*NOTA: Para obter mais informações, consulte "Mapeamento da aplicação", neste capítulo do manual.*


1. Pressione a guia inferior ORIENTAÇÃO PARA VISUALIZAÇÃO DE VEÍCULO  ou ORIENTAÇÃO PARA VISÃO DE CAMPO .
2. Pressione a guia OPÇÕES DE MAPEAMENTO  para exibir tais opções.
3. Selecione uma ou mais opções:
  - ▶ Mapa de cobertura 
  - ▶ Mapa de prescrição 
  - ▶ Mapa da aplicação 
  - ▶ Mapa de taxa alvo 

*NOTA: Não é possível selecionar simultaneamente o Mapa da aplicação e o Mapa de taxa alvo.*

## Configurar canais de controle

Quando um Módulo de controle duplo (DCM) está presente, as opções de Canais de controle são disponibilizadas para a configuração do DCM, dos Canais de controle associados e do TankMatic (sistema automático de abastecimento de tanque).


*NOTA: Para obter instruções de configuração detalhadas, consulte o guia complementar Controle de taxa TeeJet.*


1. Pressione a guia lateral CONFIGURAÇÃO .
2. Pressione **Canais de controle**.
3. Selecione entre:
  - ▶ Configuração do dispositivo – opção usada para selecionar um Módulo de controle duplo (DCM), um Canal de controle do produto e o TankMatic
  - ▶ Canal de controle 1 do produto – opção usada para configurar Tipo de aplicação, Tipo de transmissão, Unidades de aplicação, Sensor primário e até quatro Monitores, e para executar Diagnóstico
  - ▶ TankMatic – opção usada para configurar um sistema automático de abastecimento de tanque, incluindo Presença do sensor, Conteúdo mínimo e máximo do tanque e Deslocamento automático de abastecimento



## Configuração do dispositivo

Quando um Módulo de controle duplo (DCM) está presente, opções de Configuração do dispositivo são disponibilizadas para associar o número de série de um dispositivo a um DCM, ou para associar um DCM e uma identificação a um Canal de controle de produto ou TankMatic.

1. Pressione a guia lateral CONFIGURAÇÃO .
2. Pressione **Canais de controle**.
3. Pressione **Configuração do dispositivo**.
4. Selecione entre:
  - ▶ Módulo de controle duplo (DCM) 1 – usado para associar um número de série ao DCM especificado
  - ▶ Canal de controle 1 do produto – usado para associar o número e a identificação do DCM ao Canal de controle de produto especificado
  - ▶ TankMatic – usado para associar o número e a identificação do DCM ao TankMatic

*NOTA: As setas Próxima página  para o Canal de controle do produto e TankMatic permitem acesso direto às opções de configuração desses recursos.*




## Tipo de aplicação

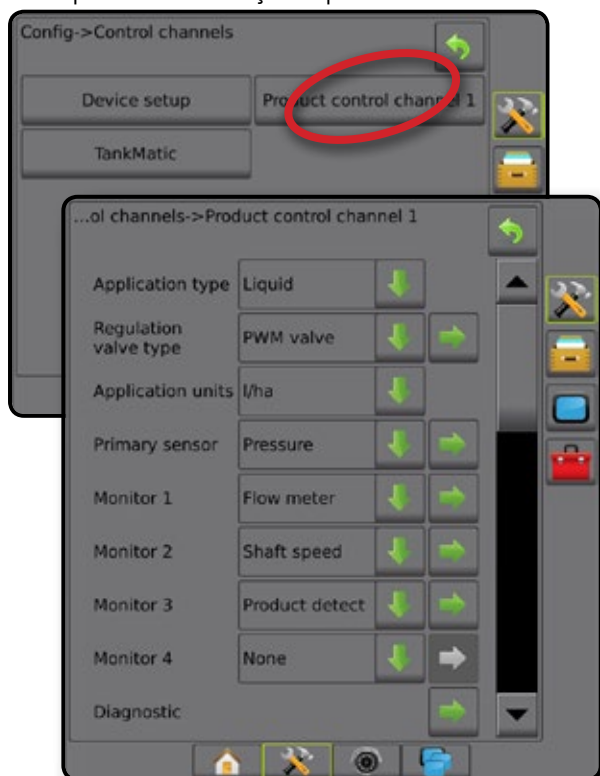
Além do tipo de produto (Líquido ou Granular) aplicado pelo canal, a configuração Tipo de aplicação define que tipo de relação de produto existe entre o canal e o implemento. Muitas outras opções de Canal de controle do produto (como Unidades de aplicação, Sensor primário e Tabelas de calibração) e de Implemento (como Espaçamento do bocal) baseiam-se no tipo de aplicação escolhida.

# Computador de campo Aeros 9040

## Canais de controle do produto


Quando um Módulo de controle duplo (DCM) está presente, os Canais de controle do produto são usados para configurar canais de comunicação de controle do produto para o DCM. Canais de controle do produto são usados para selecionar tipo de aplicação e unidades do produto, tipo de válvula de regulagem, tipo de sensor e até quatro tipos de sensores de monitor.

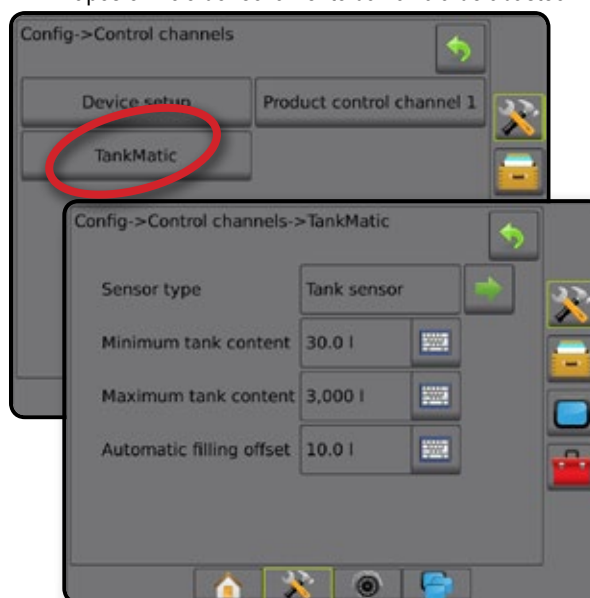
1. Pressione a guia lateral CONFIGURAÇÃO .
2. Pressione **Canais de controle**.
3. Pressione **Canal de controle 1 do produto**.
4. Selecione entre:
  - ▶ Tipo de aplicação – na seleção do tipo de produto, seja líquido ou granular, este canal será aplicado
  - ▶ Tipo de válvula de regulagem – opção usada para selecionar o tipo de circuito de transmissão usado para controlar a distribuição de produto para este canal
  - ▶ Unidades de aplicação – opção usada para selecionar as unidades exibidas que indicam a taxa de aplicação atual
  - ▶ Sensor primário – seleciona o sensor de feedback que esse canal usará para medir a saída da válvula de controle
  - ▶ Monitor 1-4 – opção usada para configurar um ou mais monitores e observar o status de um elemento do sistema de distribuição da aplicação
  - ▶ Diagnóstico – exibe dados não formatados do dispositivo, para uso na resolução de problemas



## TankMatic


Quando um TankMatic está presente, suas opções são oferecidas para a definição dos níveis vazio, mínimo e máximo do tanque, e para a calibração da forma do tanque.

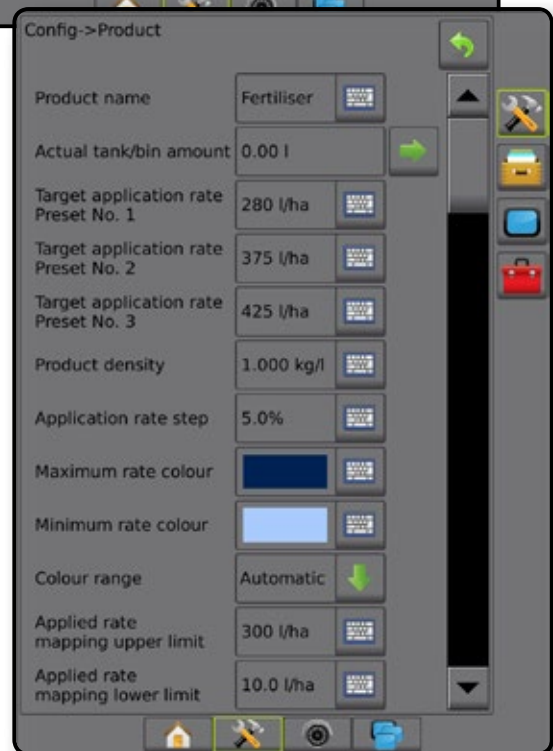
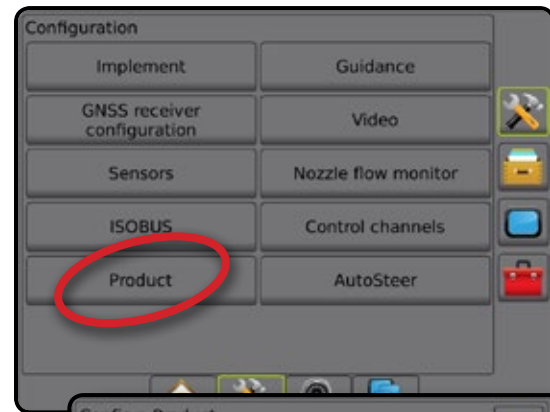
1. Pressione a guia lateral CONFIGURAÇÃO .
2. Pressione **Canais de controle**.
3. Pressione **TankMatic**.
4. Selecione entre:
  - ▶ Tipo de sensor – seleciona o tipo de sensor usado para monitorar o tanque/compartimento e acessar a calibração do Sensor do tanque
  - ▶ Conteúdo mínimo do tanque – esta opção define o conteúdo mínimo que pode haver no tanque
  - ▶ Conteúdo máximo do tanque – define o volume máximo possível do tanque
  - ▶ Deslocamento automático de abastecimento – opção usada para definir o volume que continuará fluindo para o tanque após o início do fechamento da válvula de abastecimento



## Configurar produto

Quando um sistema de controle de taxa está presente, são disponibilizadas opções de Produto, que permitem configurar nomes do canal de controle do produto, volumes do produto, taxas de aplicação, incremento para o ajuste de taxas, limites de taxa mínima/máxima e cores de exibição correspondentes para mapeamento.








1. Pressione a guia lateral CONFIGURAÇÃO .
2. Pressione **Produto**.
3. Selecione entre:
  - ▶ Nome do produto – opção usada para inserir o nome do produto para o Canal de controle atual
  - ▶ Quantidade real do tanque/compartimento – define a quantidade atual de produto no tanque ou compartimento, conforme calculada pelo respectivo sensor
  - ▶ Predefinição Nº 1-3 da taxa de aplicação do alvo – usada para selecionar a taxa de aplicação do alvo para a taxa de aplicação atual
  - ▶ Densidade do produto – usada para definir a densidade do produto no tanque/compartimento
  - ▶ Etapa da taxa de aplicação – usada para definir o incremento para aumentar ou diminuir a taxa de aplicação do produto
  - ▶ Cor da taxa máxima – define a cor da taxa máxima. No modo Gama de cor manual, essa cor será usada para todas as taxas acima do limite superior do mapeamento de taxa aplicada
  - ▶ Cor da taxa mínima – define a cor da taxa mínima. No modo Gama de cor manual, essa cor será usada para todas as taxas abaixo do Limite inferior de mapeamento da taxa aplicada
  - ▶ Faixa de cores – opção usada para selecionar o modo Automático ou Manual e configurar a Cor da taxa mínima e máxima
    - ◀Automático – os limites máximo e mínimo serão determinados pelos valores reais da taxa aplicada ou pelos valores da taxa alvo
    - ◀Manual – os limites máximo e mínimo serão definidos conforme os valores definidos nas opções Limite superior do mapeamento de taxa aplicada e Limite inferior de mapeamento da taxa aplicada
  - ▶ Limite superior do mapeamento de taxa aplicada [Apenas Gama de cor manual] – opção usada para definir a taxa máxima para a qual a Cor da taxa máxima será usada (taxas maiores usarão a Cor da taxa máxima selecionada)
  - ▶ Limite inferior de mapeamento da taxa aplicada [Apenas Gama de cor manual] – opção usada para definir a taxa mínima para a qual a Cor da taxa mínima será usada (taxas menores usarão a Cor da taxa mínima selecionada)



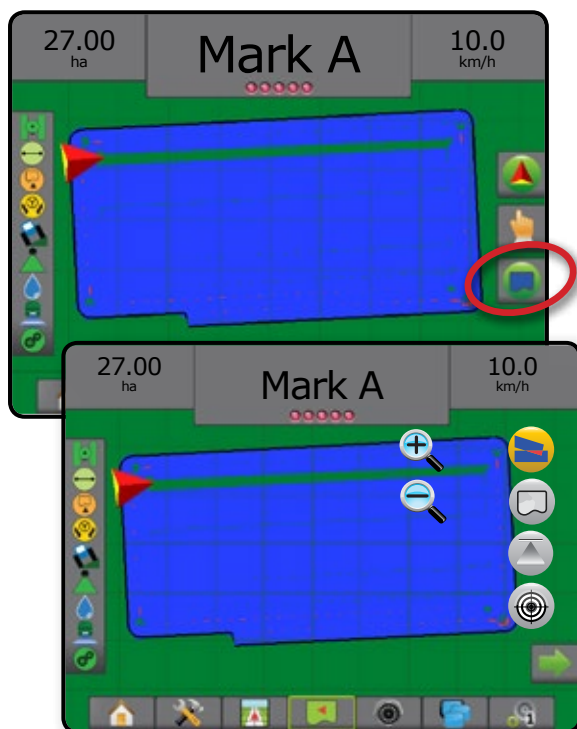
## MAPEAMENTO DA APLICAÇÃO

Quando um controlador de taxa está presente no sistema, o mapeamento da aplicação do produto baseado em GNSS fica disponível em Visualização do veículo ou em Visão de campo, em qualquer modo de orientação. O mapeamento pode registrar áreas cobertas pelo implemento (Cobertura) ou quanto produto foi aplicado e onde (Aplicação), e também é capaz de direcionar a aplicação do produto usando taxa única e taxa variável (Taxa alvo predefinida e Prescrição, respectivamente).

*NOTA: Antes de usar o mapeamento, defina ou verifique as opções de mapeamento do produto em Configuração -> Produto.*

1. Pressione a guia inferior ORIENTAÇÃO PARA VISUALIZAÇÃO DE VEÍCULO  ou ORIENTAÇÃO PARA VISÃO DE CAMPO .
2. Pressione a guia OPÇÕES DE MAPEAMENTO  para exibir tais opções.
3. Selecione uma ou mais opções:
  - ▶ Mapa de cobertura  – mostra áreas cobertas pelo implemento, independentemente de o produto ter sido aplicado ou não
  - ▶ Mapa de prescrição  – mapa pré-carregado que fornece informações de aplicação do produto ao controlador de taxa
  - ▶ Mapa da aplicação  – mostra quanto produto foi aplicado e onde, usando cores para indicar o nível em relação aos níveis máximo e mínimo predefinidos ou definidos automaticamente
  - ▶ Mapa de taxa alvo  – mostra a taxa de aplicação que o controlador de taxa tentou atingir em cada local

*NOTA: Não é possível selecionar simultaneamente o Mapa da aplicação e o Mapa de taxa alvo.*




## Duplicação e transferência de mapas

Os mapas são armazenados nos dados do trabalho. Usando Dados -> Dados do trabalho -> Gerenciar, é possível duplicar ou transferir dados do trabalho que contêm mapas para o Fieldware Link, de forma que os mapas possam ser abertos, visualizados, editados, impressos e transferidos de volta para o console. Consulte "Dados do trabalho" no capítulo Configuração do sistema.

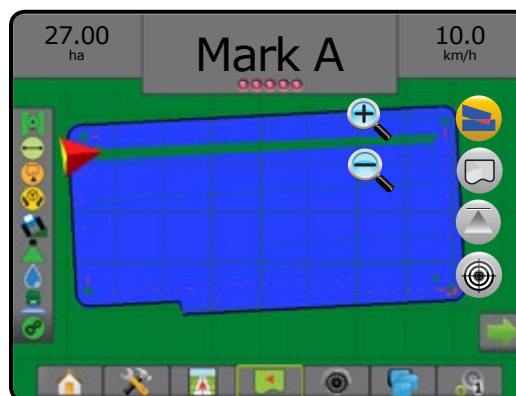
Em Dados -> Relatórios, é possível gerar relatórios de vários formatos, contendo dados e quaisquer mapas do trabalho.

## Mapa de cobertura


 Mapa de cobertura que mostra as áreas cobertas pelo implemento. O DCM não requer a aplicação do produto. O ISOBUS requer a aplicação do produto.

## Mapeamento na tela

- Área de cobertura – ilustra a área aplicada e a sobreposição:
  - ◀Azul – uma aplicação
  - ◀Vermelho – duas ou mais aplicações



## Mapa de prescrição

 O Mapa de prescrição é um mapa pré-carregado que fornece informações de aplicação do produto ao controlador de taxa. Mapas de prescrição contêm informações georreferenciadas de taxa de produto. O Aeros 9040 é capaz de importar dados do trabalho que contêm Mapas de prescrição, para uso junto a aplicações de taxa variável (VRA) que utilizam controladores de taxa compatíveis.

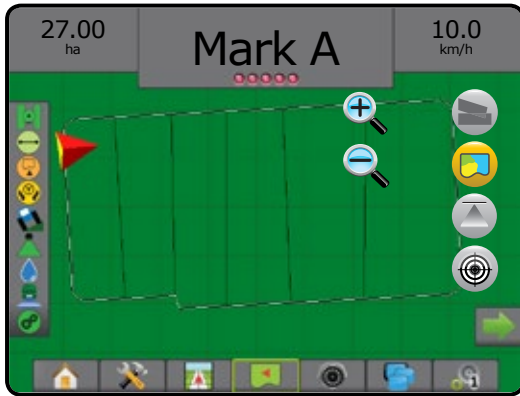
## Mapeamento na tela

- Linhas de zona:
  - ◀Preto quando se aproxima da zona de aplicação.
  - ◀Branco quando está dentro da zona de aplicação.
  - ◀Outras zonas com a mesma taxa também serão mostradas em branco.
- Área de cobertura – ilustra zonas diferentes de taxas de prescrição:
  - ◀Seleção pelo usuário – a gama de cores da zona é selecionada ao se estabelecer o mapa de prescrição.



Com o Fieldware Link (v5.01 ou posterior), os usuários podem importar trabalhos de VRA criados no Fieldware Link, bem como exportar dados do trabalho a partir do console, editar os mapas incluídos para criar Taxa alvo ou Mapas de prescrição e transferir esses dados de volta para o console, para serem usados pelo trabalho.

*NOTA: O Modo de trabalho avançado é exigido para aplicações de taxa variável. Consulte Opções (Modo de trabalho) no capítulo Configuração do sistema.*

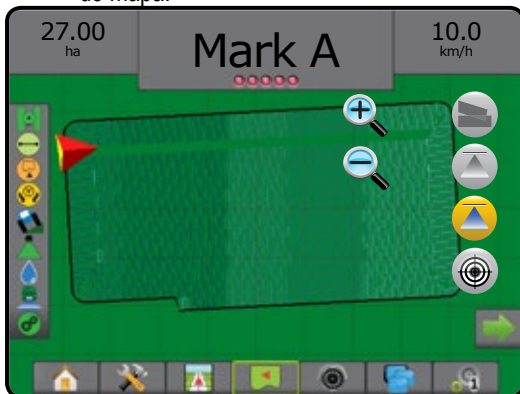


## Mapa da aplicação

O Mapa da aplicação mostra quanto produto foi aplicado e onde, usando cores para indicar o nível em relação aos níveis máximo e mínimo predefinidos ou definidos automaticamente.

### Mapeamento na tela

- Área de cobertura – ilustra a área aplicada:
  - ◀ Seleção pelo usuário – as áreas aplicadas mostram barras coloridas relativas à faixa de cores selecionada e à seleção do mapa.

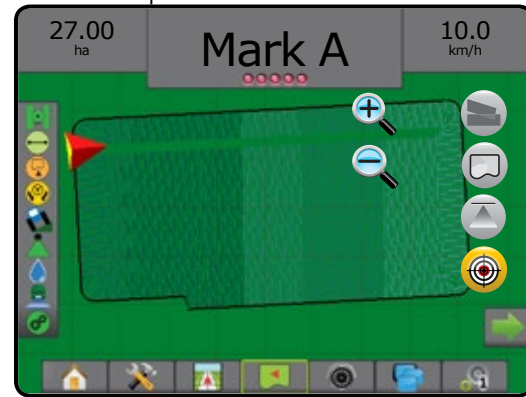


## Mapa de taxa alvo

O Mapa de taxa alvo mostra a taxa de aplicação do alvo que o controlador de taxa tentou atingir em cada local.

### Mapeamento na tela

- Área de cobertura – ilustra a área aplicada:
  - ◀ Seleção pelo usuário – as áreas aplicadas mostram barras coloridas relativas à faixa de cores selecionada e à seleção do mapa.



## Taxas alvo

As Taxas de aplicação do alvo predefinidas estabelecem as taxas alvo do produto que está sendo aplicado por hectare/acre. Estas configurações serão as mesmas para todos os trabalhos ativos.


- DCM – é possível estabelecer até 3 (três) taxas alvo
  - As taxas alvo são estabelecidas em Configuração-> Configuração-> Produto. A Taxa alvo atual é selecionada e aumentada na tela Controle de taxa.
- ISOBUS – é possível estabelecer até 5 (cinco) taxas alvo
  - As Taxas alvo são estabelecidas na ISOBUS ECU usando o UT ISOBUS. A Taxa alvo atual é selecionada e aumentada usando a tela de operação ISOBUS no UT. Esse aumento pode ser controlado usando a tela Visualização do veículo.

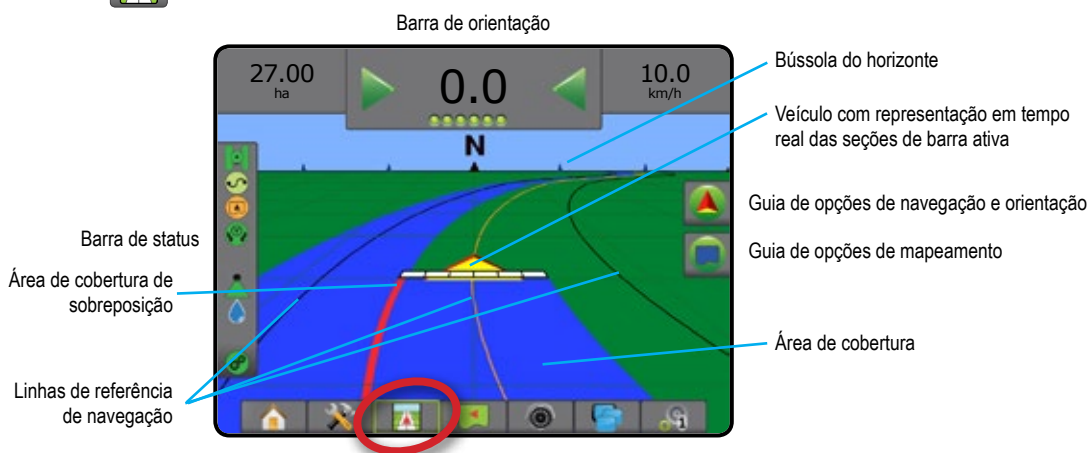
## INFORMAÇÕES SOBRE MODOS DE ORIENTAÇÃO

### Visualização do veículo

A Visualização do veículo cria uma imagem gerada por computador da posição do veículo, exibida na área de aplicação. Nessa tela, todas as opções de configuração, mapeamento e navegação podem ser acessadas pelas guias Opções, no lado direito da tela.

Para acessar a tela Visualização do veículo:

1. Pressione a guia ORIENTAÇÃO PARA VISUALIZAÇÃO DE VEÍCULO .



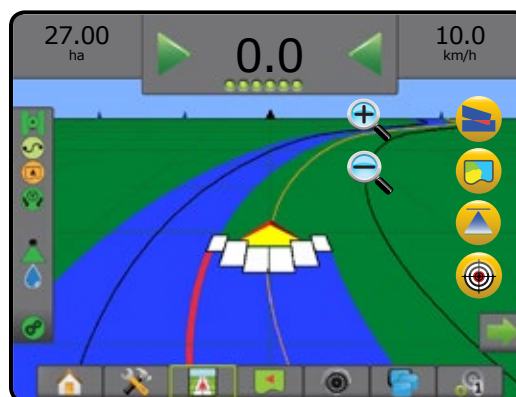
### Orientação na tela

- Linhas de referência
  - ◀ Laranja – linha de orientação ativa
  - ◀ Preto (múltipla) – linhas de orientação adjacentes
  - ◀ Preto – linha de limite
  - ◀ Preto/Branco – linha de limite da zona do mapa de prescrição
- Pontos – marcadores de pontos estabelecidos
  - ◀ Ponto vermelho – Retorno ao ponto
  - ◀ Ponto azul – Marca A
  - ◀ Ponto verde – Marca B
- Bússola horizontal – o cabeçalho geral pode ser exibido no horizonte (quando ampliado)
- Área de cobertura – ilustra a área aplicada e a sobreposição:
  - ◀ Azul – uma aplicação
  - ◀ Vermelho – duas ou mais aplicações
  - ◀ Seleção pelo usuário – o Mapa da aplicação e as áreas aplicadas do Mapa de taxa alvo mostram barras coloridas relativas à faixa de cores selecionada e à seleção do mapa.
- Seções
  - ◀ Caixas vazias – seções inativas
  - ◀ Caixas brancas – seções ativas

### Guia de opções de navegação e orientação



### Guia de opções de mapeamento

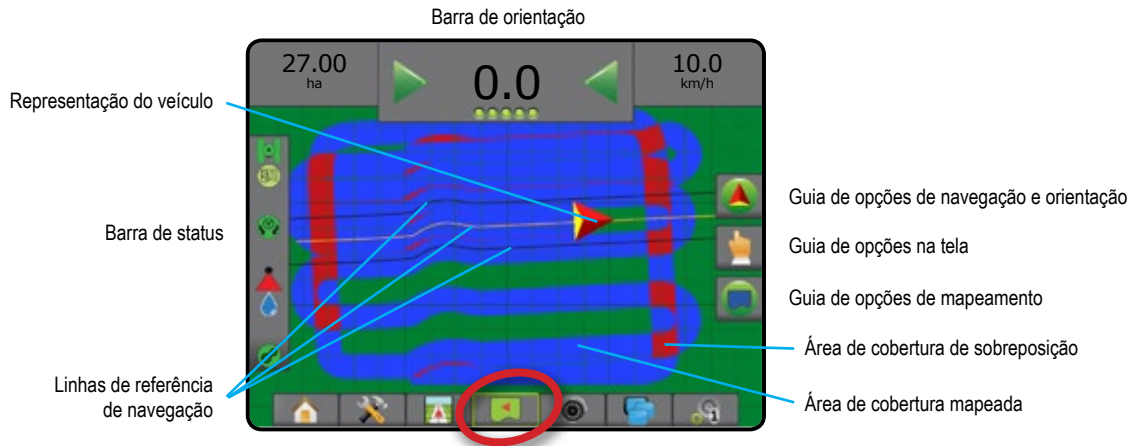


## Visão de campo

A Visão de campo cria uma imagem gerada por computador da posição do veículo e da área de aplicação a partir de uma perspectiva aérea. Nessa tela, todas as opções de configuração e navegação, assim como as opções de Modo panorâmico e mapeamento, podem ser acessadas nas guias Opção, no lado direito da tela.

Para acessar a tela Visão de campo:

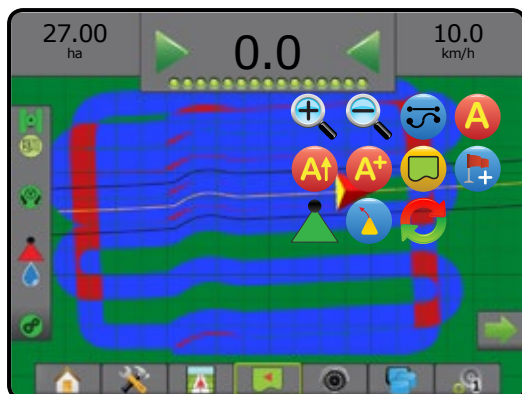
1. Pressione a guia  ORIENTAÇÃO PARA VISÃO DE CAMPO.



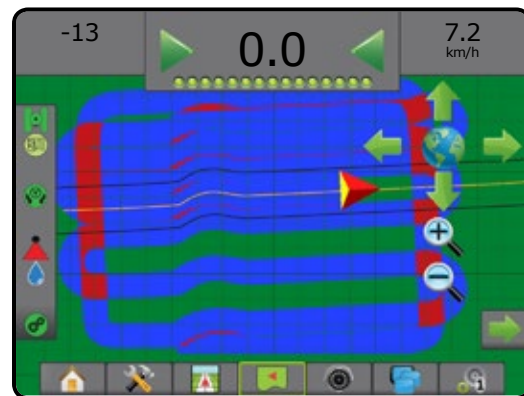
## Orientação na tela

- Linhas de referência
  - ◀ Laranja – linha de orientação ativa
  - ◀ Preto (múltipla) – linhas de orientação adjacentes
  - ◀ Preto – linha de limite
  - ◀ Preto/Branco – linha de limite da zona do mapa de prescrição
- Pontos – marcadores de pontos estabelecidos
  - ◀ Ponto vermelho – Retorno ao ponto
  - ◀ Ponto azul – Marca A
  - ◀ Ponto verde – Marca B
- Área de cobertura – ilustra a área aplicada e a sobreposição
  - ◀ Azul – uma aplicação
  - ◀ Vermelho – duas ou mais aplicações
  - ◀ Seleção pelo usuário – o Mapa da aplicação e as áreas aplicadas do Mapa de taxa alvo mostram barras coloridas relativas à faixa de cores selecionada e à seleção do mapa.

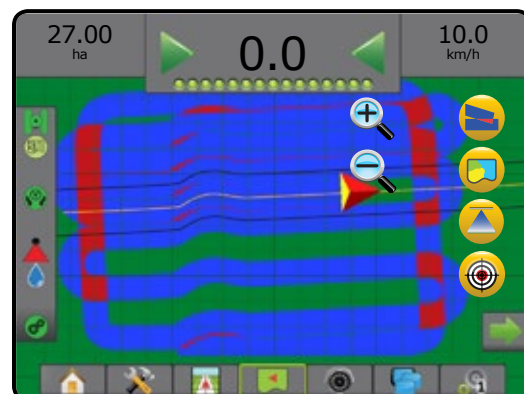
## Guia de opções de navegação e orientação



## Guia de opções na tela



## Guia de opções de mapeamento



# Computador de campo Aeros 9040

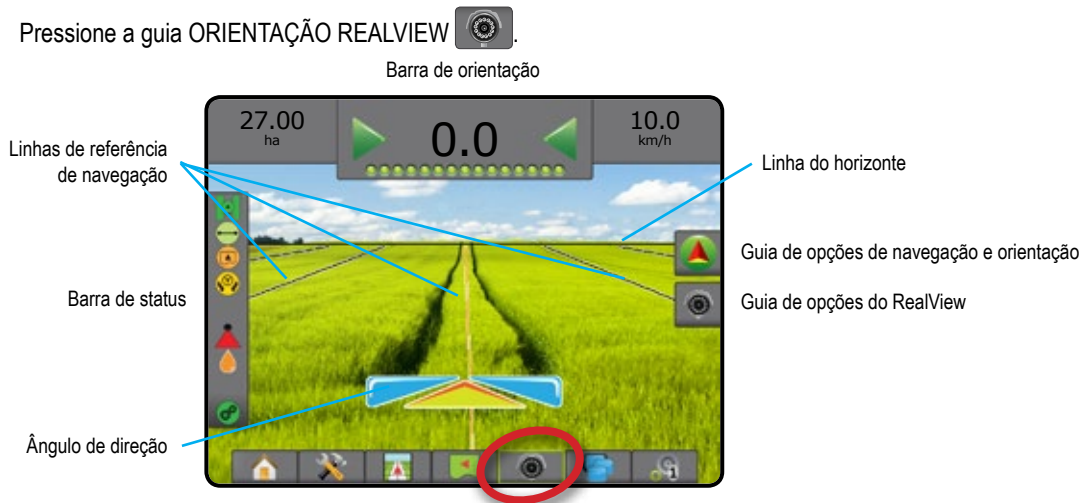
## Orientação RealView

A Orientação RealView permite a exibição de entrada de vídeo ao vivo, em vez de uma imagem gerada por computador. Nessa tela, todas as opções de configuração e navegação podem ser acessadas pelas guias do lado direito da tela. Para ajustar a visualização da câmera [marcha a ré, de cabeça para baixo], acesse Configuração-> Configuração-> Vídeo.

- ▶ Câmera única – uma câmera única está diretamente conectada ao console
- ▶ Módulo de seleção de vídeo – se um Módulo de seleção de vídeo (VSM) estiver instalado no sistema, 2 (duas) opções de vídeo estarão disponíveis:
  - Visualização de uma câmera – é possível selecionar uma de um máximo de oito entradas da câmera para alterar a visualização da entrada de vídeo.
  - Visualização dividida da câmera – é possível selecionar um entre dois conjuntos de quatro entradas da câmera (A/B/C/D ou E/F/G/H) para dividir a tela em quatro feeds de vídeo separados.

Para acessar a tela RealView:

1. Pressione a guia ORIENTAÇÃO REALVIEW .



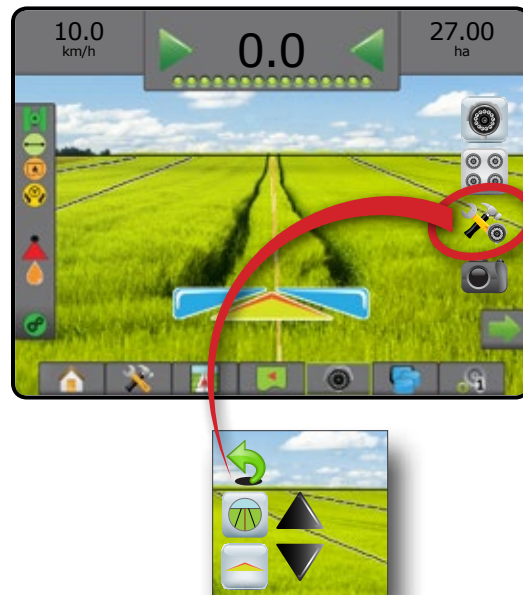
## Orientação na tela

- Linhas de referência
  - ◀ Laranja – linha de orientação ativa
  - ◀ Preto (múltipla) – linhas de orientação adjacentes
  - ◀ Horizontal Linha preta – linha do horizonte ajustável

## Guia de opções de navegação e orientação



## Guia de opções RealView (com VSM)



## MODOS DE ORIENTAÇÃO

	<p><b>Orientação reta A-B</b></p> <p>A Orientação reta A-B oferece orientação em linha reta com base nos pontos de referência A e B. Os pontos A e B originais são usados para calcular todas as outras linhas de referência paralelas.</p> <p><i>NOTA: O deslocamento em relação às linhas de referência adjacentes será calculado usando a largura de orientação: consulte “Configuração” no capítulo Configuração do sistema.</i></p>	
	<p><b>Orientação curva AB</b></p> <p>A Orientação curva AB oferece orientação em linhas curvas com base em uma linha de referência A-B inicial. Essa linha de base inicial é usada para calcular todas as outras linhas de referência.</p> <p><i>NOTA: A orientação curva não deve exceder 30° dentro da orientação A-B.</i></p> <p><i>O deslocamento em relação às linhas de referência adjacentes será calculado usando a largura de orientação: consulte “Configuração” no capítulo Configuração do sistema.</i></p> <p><i>DICA: Durante o trabalho em uma área contornada, o padrão de orientação que exceder os pontos A-B estabelecidos terá orientação em linha reta.</i></p>	
	<p><b>Orientação pivô central</b></p> <p>A orientação pivô central oferece orientação em torno de um local central que irradia para dentro ou para fora, com base em uma linha de referência A-B inicial. Essa linha de base inicial é usada para calcular todas as outras linhas de referência.</p> <p>Essa orientação é usada para aplicação de produto em um campo de pivô circular, com a orientação em torno de uma linha de referência circular correspondente ao raio de um sistema de irrigação de pivô circular.</p> <p><i>NOTA: O deslocamento em relação às linhas de referência adjacentes será calculado usando a largura de orientação: consulte “Configuração” no capítulo Configuração do sistema.</i></p>	
	<p><b>Orientação última passagem</b></p> <p>A Orientação última passagem* oferece navegação real da última passagem. O console irá automaticamente detectar a área aplicada mais próxima e estabelecer linhas de referência paralelas baseadas nessa área.</p> <p><i>NOTA: Se um limite for estabelecido, mas não ocorrer aplicação durante o processo de limite, a orientação não será iniciada.</i></p>	
	<p><b>Orientação para a próxima linha</b></p> <p>A orientação para a próxima linha* indica onde a Próxima linha está localizada e oferece orientação, nos finais da linha, para a linha adjacente seguinte. Quando o operador marca o fim da linha e começa a virar para a linha seguinte, uma orientação reta A-B é fornecida na linha seguinte. Quando o veículo está na Próxima linha, a orientação é desativada.</p> <p><i>NOTA: O deslocamento para a Próxima linha será calculado usando a largura de orientação: consulte “Configuração” no capítulo Configuração do sistema.</i></p> <p><i>A Orientação para a próxima linha não permite pular linhas.</i></p>	
	<p><b>Sem orientação</b></p> <p>A opção Sem orientação* desliga a orientação.</p> <p><i>NOTA: O modo Sem orientação não exclui do console as linhas ou os pontos de referência estabelecidos. Para saber como excluir dados estabelecidos/salvos do console, consulte “Gerenciamento de dados” no capítulo Configuração do sistema.</i></p>	

\*Opções de orientação podem não estar disponíveis dependendo do sistema de piloto automático/assistido instalado.

## ÍCONES DA TELA DE ORIENTAÇÃO

### Opções de navegação e orientação

Modo de orientação	
	Modo de orientação – fornece acesso às opções do modo de orientação
	Orientação reta A-B – oferece orientação em linha reta com base nos pontos de referência A e B
	Orientação curva AB – oferece orientação em linhas curvas com base em uma linha de referência A-B inicial
	Orientação pivô central – oferece orientação em torno de um local central que irradia para dentro ou para fora, com base em uma linha de referência A-B inicial
	Orientação última passagem – oferece navegação real da última passagem
	Orientação para a próxima linha – indica onde a Próxima linha está localizada e oferece orientação, nos finais da linha, para a linha adjacente seguinte
	Sem orientação – desliga a orientação

Limites	
	Definir limite – esta opção estabelece a área de aplicação e determina áreas sem aplicação. Durante a criação de um limite externo ou inicial, a linha de limite estará no exterior da seção mais externa. Durante a criação de um limite interno ou adicional, a linha de limite estará no interior da seção mais interna. Opção desabilitada = GNSS não disponível.
	Finalizar limite – finaliza o processo de limite. Também é possível fechar limites deslocando-se para dentro da largura de uma faixa do ponto inicial. Opção desabilitada = a distância mínima não foi percorrida.
	Cancelar limite – cancela o novo processo de definição de limite. Retorna ao limite anterior (se estabelecido).
	Excluir limite – exclui todos os limites estabelecidos do trabalho atual.

BoomPilot	
	Ativa ou desativa o Controle automático do pulverizador (ASC). Opção desabilitada = GNSS não disponível.

### Monitor de fluxo do bocal




	Redefinição de falha do bocal – apaga quaisquer indicações de falha do bocal.
--	---

Retorno ao ponto	
	Marcar ponto – estabelece um ponto no local do veículo. Opção desabilitada = GNSS não disponível.
	Orientação para retorno ao ponto – informa a distância e oferece orientação de volta a um ponto estabelecido.
	Excluir ponto – exclui o Ponto marcado.
	Cancelar orientação – oculta a distância e a orientação de volta ao Ponto marcado.



Linhas de referência	
	Marca A – marca o primeiro ponto da linha de referência.
	Marca B – marca o ponto final da linha de referência. Em cinza = a distância mínima não foi percorrida.
	Cancelar Marca A – cancela o processo da Marca A. Retorna à orientação A-B anterior (se estabelecida).
	Marca B da próxima linha – marca o ponto final da linha.
	Grau azimute – estabelece uma linha de referência reta medida em graus, no sentido horário, a partir de uma linha de base norte-sul. Norte = 0, Leste = 90, Sul = 180, Oeste = 270.
	Ajuste A+ – muda a linha de referência existente para a posição atual do veículo.
	Linha de referência reta seguinte – mostra a linha de referência reta A-B ou a linha de referência do grau azimute seguintes salvas no trabalho atual.
	Orientação curva AB seguinte – mostra a orientação curva AB seguinte que está salva no trabalho atual.
	Linha de referência seguinte do pivô circular – mostra a orientação A-B seguinte do pivô circular que está salva no trabalho atual.
	Visão adiante curva – indica para onde a direção atual levará o veículo, usando um “ponteiro” como orientação.

### Opções da tela








#### Mais/menos zoom

	Visualização do veículo – os ícones ajustam a perspectiva ou a visualização do veículo em relação ao horizonte, da visualização do veículo para a visão aérea.	
	Visão de campo – os ícones aumentam/diminuem a área exibida na tela.	



## Panorama






	Setas – movem a área do mapa exibido na direção correspondente, sem mover o veículo.
	Visão global – amplia a visualização da tela para a área mais ampla disponível.

## Opções de mapeamento

	Mapa de cobertura – mostra áreas cobertas pelo implemento, independentemente de o produto ter sido aplicado ou não.	
	Mapa de prescrição – mapa pré-carregado que fornece informações de aplicação do produto ao controlador de taxa	
	Mapa da aplicação – mostra onde o produto foi aplicado, usando cores para indicar o nível em relação aos níveis máximo e mínimo predefinidos	
	Mapa de taxa alvo – mostra a taxa de aplicação que o controlador de taxa tentará atingir (isso pode ser monitorado na guia inferior Controle de taxa)	
	Visualização do veículo – os ícones ajustam a perspectiva ou a visualização do veículo em relação ao horizonte, da visualização do veículo para a visão aérea.	
	Visão de campo – os ícones aumentam/diminuem a área exibida na tela.	

## Opções de orientação RealView

	Seleção de câmera de vídeo – seleciona uma dentre até oito visualizações de câmera, se houver um Módulo de seleção de vídeo (VSM) conectado.
	Visualização dividida da câmera – seleciona um entre dois conjuntos de quatro entradas da câmera (A/B/C/D ou E/F/G/H) para dividir a tela em quatro feeds de vídeo separados.

	Configuração da orientação por vídeo – acesse para ativar a Orientação por vídeo ou o Ângulo de direção e ajustar linhas de referência.
	Orientação por vídeo – posiciona linhas de referência tridimensionais no feed de vídeo, para assistência na navegação.
	Ângulo de direção – exibe a direção na qual o volante precisa ser ajustado.
	Ícones de seta para cima e para baixo – usados para ajustar as linhas de orientação e a linha do horizonte, de acordo com a visualização da câmera.
	Captura da imagem da câmera – salva uma foto estática da visualização atual da tela em uma unidade de pen drive.

## BARRA DE ORIENTAÇÃO

A Barra de orientação mostra as informações que você selecionou, sua atividade de navegação e o status da sua seção.

### Atividade de navegação e status da barra

Status do GNSS – exibe “Sem GNSS” quando o GNSS está indisponível ou “GNSS lento” quando o GNSS está recebendo dados a uma velocidade inferior a 5 Hz

Erro em relação à guia – exibe a distância em relação à sua linha de referência desejada.

Para ajustar a distância em torno da linha de referência que é percebida como erro zero, acesse Configuração-> Orientação-> Sensibilidade de orientação.

Para alterar o formato no qual a distância é exibida:

1. Pressione a caixa Atividade de navegação na barra de orientação.
2. Selecione o formato de medição.

Atividade atual – exibe atividades como marcação de um ponto A ou B, aproximação do final de uma linha, indicação para virar agora e distância de retorno a um ponto marcado

Status da seção – um ponto é exibido para cada seção programada: um ponto verde indica que a seção está ativa, e um ponto vermelho indica que a seção não está ativa



### Informações selecionáveis

Velocidade – exibe a velocidade atual de deslocamento

Cabeçalho – exibe o curso de deslocamento, no sentido horário, a partir de uma linha de base norte-sul. Norte = 0°, Leste = 90°, Sul = 180°, Oeste = 270°.

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

Tempo da aplicação – exibe o tempo total em que a aplicação esteve ativa durante o trabalho atual

Hora – exibe a hora atual com base no fuso horário selecionado

Número da faixa – exibe o número da faixa atual em relação à linha de orientação A-B inicial, na direção de A para B. O número será positivo quando o veículo estiver à direita da linha de base A-B, e negativo quando o veículo estiver à esquerda da linha de base A-B.

Pressão do sistema – exibe a pressão do sistema atual (disponível somente quando houver no sistema um Módulo de entrada/saída ou um Módulo de controle duplo com um sensor de pressão ativo)

Tamanho da gota – exibe o tamanho da gota atual do bocal (disponível somente quando houver no sistema um Módulo de entrada/saída ou um Módulo de controle duplo com um sensor de pressão ativo)

Taxa de aplicação real – exibe a taxa de aplicação atual (disponível somente quando houver um controlador de taxa no sistema)

Taxa de aplicação do alvo – exibe a taxa de aplicação do alvo (disponível somente quando houver um controlador de taxa no sistema)

Volume/Produto aplicado – exibe o volume ou peso do produto aplicado (disponível somente quando houver um controlador de taxa no sistema)

Quantidade do tanque/compartimento restante – exibe o volume ou o peso do produto restante no tanque/compartimento (disponível somente quando houver um controlador de taxa no sistema)

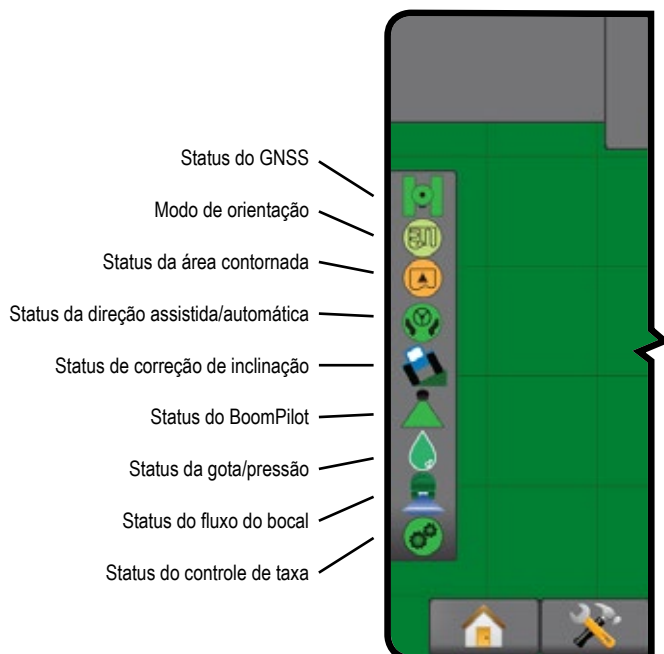




## BARRA DE STATUS

A Barra de status oferece informações sobre status do GNSS, modo de orientação, área limite, engate de direção assistida/automática, correção de inclinação, status de controle do implemento, status da gota/pressão, status do fluxo do bocal e status do controle de taxa.

Quando um ícone é pressionado, as informações de status relacionadas são exibidas.



### Status do GNSS

- Verde = GPS, GLONASS ou SBAS (com ou sem DGPS solicitado)
- Amarelo = somente GPS
- Vermelho = sem GNSS
- Laranja = Planagem/ClearPath

### Modo de orientação

- Orientação reta A-B
- Orientação curva AB
- Orientação pivô central
- Orientação última passagem
- Orientação para a próxima linha
- Sem ícone = sem orientação

### Status da área contornada

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

### Status da direção assistida/automática

- Verde = direção engatada, ativa
- Amarelo = ativada, foram atendidas todas as condições para a direção assistida/automática
- Vermelho = desativada, não foram atendidas todas as condições para a direção assistida/automática
- Sem ícone = nenhum sistema de direção assistida/automática instalado

### Status de correção de inclinação

- Colorido = engatada, correção de inclinação aplicada ativamente
- Vermelho = desativada
- Sem ícone = nenhum módulo do giroscópio de inclinação instalado no sistema ou a inclinação está associada ao sistema de direção assistida/automática

### Status do BoomPilot

- Verde = automático
- Amarelo = tudo ativado
- Vermelho = desligado/manual
- Sem ícone = seção única (nenhum SmartCable ou SDM instalado no sistema)

### Status da gota/pressão

- Colorido = engatada. A cor da gota está diretamente relacionada ao tamanho atual da gota. As opções de cores incluem:
- Cruzado = desativada
- Sem ícone = nenhum Kit de interface do sensor de pressão instalado, nenhum monitor do sensor de pressão no DCM

### Status do fluxo do bocal

- Verde = sistema de fluxo do bocal calibrado sem erros do bocal
- Vermelho = desequilíbrio do fluxo do bocal: o fluxo está acima ou abaixo do limite de alarme do bocal
- Sem ícone = nenhum equipamento de monitor do fluxo do bocal foi detectado

### Status do controle de taxa


- Verde = operação normal
- Amarelo = aviso do sistema (taxa/pressão incorretas etc.)
- Vermelho = erro do sistema (taxa/pressão incorretas etc.)
- Sem ícone = nenhum controle de taxa instalado

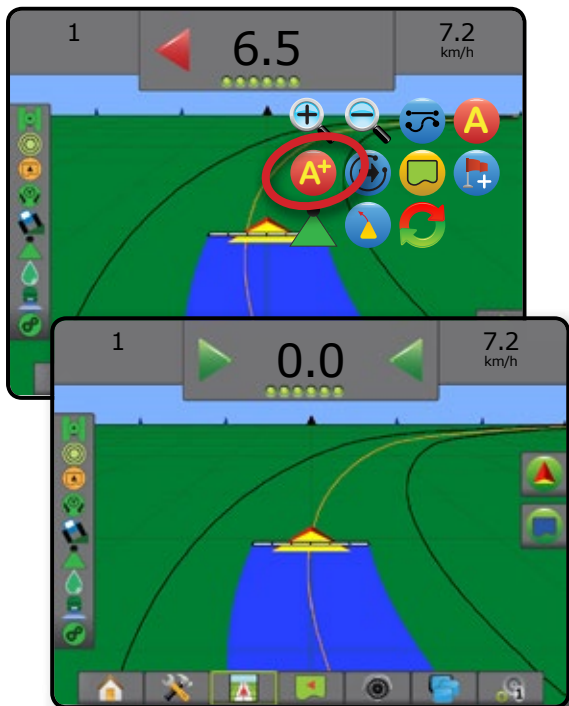
## DETALHES DOS RECURSOS DE ORIENTAÇÃO

### Recurso Ajuste A+

**A+** O recurso Ajuste A+ permite que a linha de referência atual seja alterada para o local atual do veículo.

Para ajustar a linha de referência:

1. Pressione a guia OPÇÕES DE NAVEGAÇÃO E ORIENTAÇÃO  para exibir opções de navegação.
2. Pressione o ícone AJUSTE A+ **A+**.




### Grau azimuth

**A+** Um azimuth é definido como um ângulo horizontal, medido no sentido horário, a partir de uma linha de base norte. Ao usar um azimuth, o ponto a partir do qual o azimuth se origina é o centro de um círculo imaginário. Norte = 0°, Leste = 90°, Sul = 180°, Oeste = 270°.

O grau azimuth pode ser inserido para determinar o local exato do veículo. Quando um modo de navegação é selecionado, é possível inserir o grau azimuth.

Para estabelecer uma linha de referência do grau azimuth:

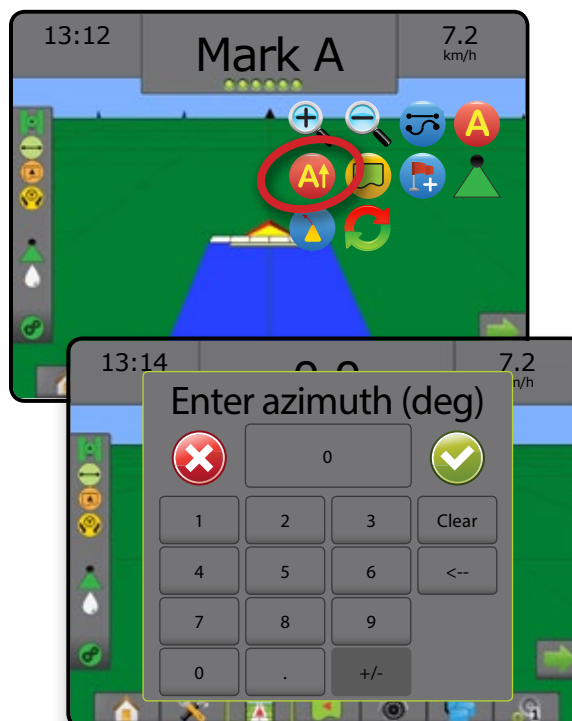
1. Pressione a guia OPÇÕES DE NAVEGAÇÃO E ORIENTAÇÃO  para exibir opções de navegação.
2. Para inserir o grau azimuth, pressione o ícone AZIMUTE **A+**.
3. Use a tela de entrada para estabelecer o grau azimuth.
4. "Você gostaria de nomear esta linha de referência?"

Pressione:

- ▶ Sim – para inserir um nome e salvar a linha de referência
- ▶ Não – para gerar um nome automaticamente

O console começará a fornecer informações de navegação.

Para estabelecer linhas de referência azimuth adicionais, siga as mesmas etapas da linha de referência azimuth inicial.






## Retorno ao ponto

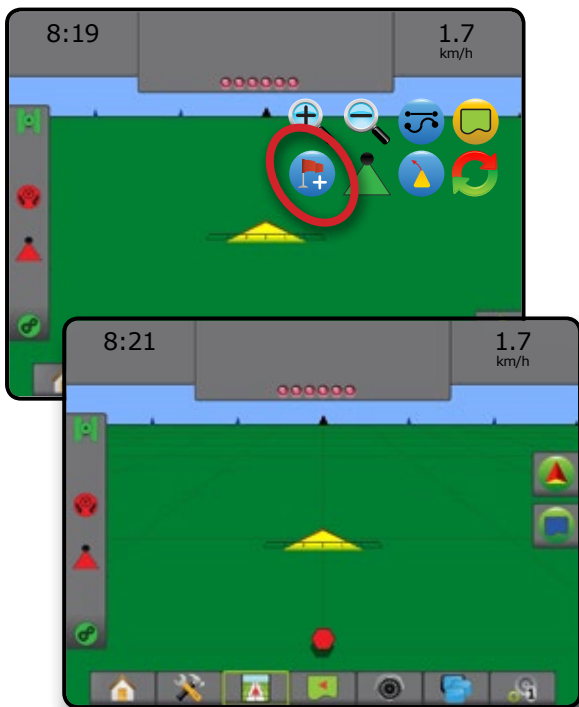
O Retorno ao ponto oferece orientação de volta a um ponto estabelecido em Visualização do veículo e Visão de campo. Em Visualização do veículo, uma seta direciona o veículo de volta ao ponto estabelecido. Em Visão de campo, somente o ponto é exibido.

O retorno ao ponto é específico do trabalho, e permanece ativo no trabalho ativo até ser cancelado.

## Marcação de um retorno ao ponto



Para marcar um retorno ao ponto:

1. Dirija até o local desejado do Retorno ao ponto .
2. Pressione a guia OPÇÕES DE NAVEGAÇÃO E ORIENTAÇÃO  para exibir opções de navegação.
3. Pressione o ícone ADICIONAR PONTO .



## Excluir o retorno ao ponto

Para excluir o retorno ao ponto estabelecido:



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

O ícone Excluir ponto não fica disponível quando a orientação para retorno ao ponto está ativa.




## Orientação para um retorno ao ponto

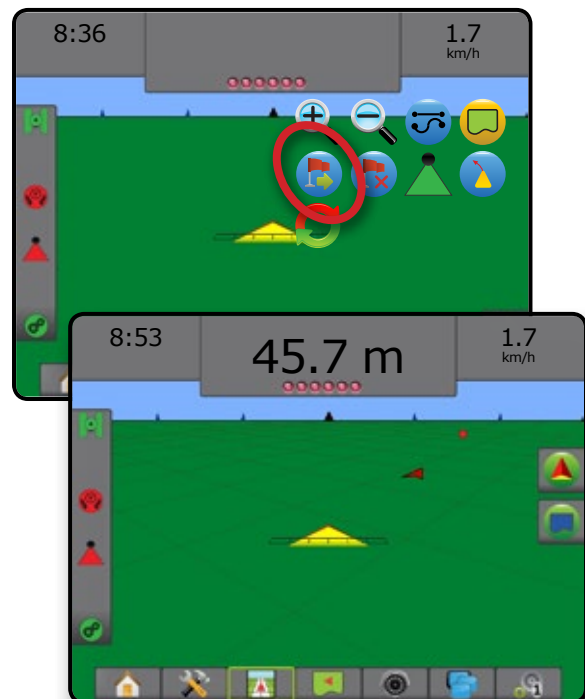
Para mostrar a distância e a orientação para o retorno ao ponto estabelecido:

1. Pressione a guia OPÇÕES DE NAVEGAÇÃO E ORIENTAÇÃO  para exibir opções de navegação.
2. Pressione ao ícone ORIENTAÇÃO PARA RETORNO AO PONTO .

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


Use o ícone  CANCELAR ORIENTAÇÃO PARA RETORNO AO PONTO para ocultar a distância e a orientação até o ponto estabelecido.

Não é possível calcular a orientação quando o sinal “?” aparece na barra de orientação.





# Computador de campo Aeros 9040


## Recurso Guia próxima linha

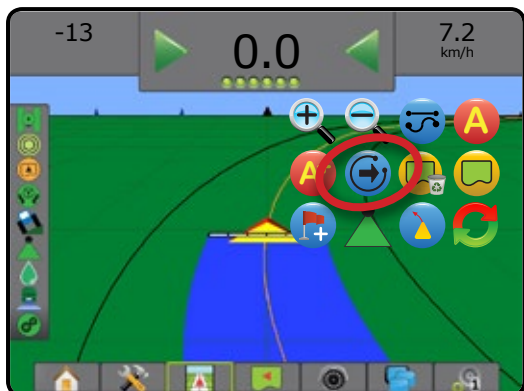
 Se for salva mais de uma linha de referência, o recurso Guia próxima linha será disponibilizado.

Quando a opção Guia próxima linha é pressionada, o veículo é direcionado até a Guia próxima linha salva no console.

Para alterar para outras linhas de referência:

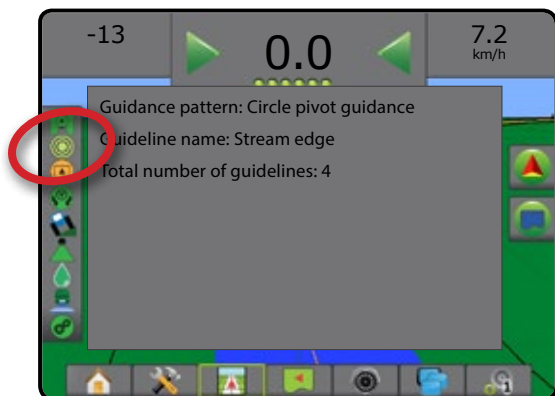
1. Pressione a guia OPÇÕES DE NAVEGAÇÃO E ORIENTAÇÃO  para exibir opções de navegação.
2. Pressione o ícone GUIA PRÓXIMA LINHA .

Para alternar entre todas as linhas de referência, pressione novamente o ícone GUIA PRÓXIMA LINHA .



Para ver qual linha de referência está ativa, pressione o ícone Modo de orientação na Barra de status.

Figura 17: Ver qual linha de referência está ativa



## BOOMPILOT

Dependendo se há ou não um sistema de controle de seção presente e, se presente, que tipo de controle de seção está sendo usado e quais são as opções ativadas, há várias opções disponíveis para o controle de seção BoomPilot.

Esta seção inclui opções para as seguintes configurações:

- ▶ Sem módulo de controle de seção
  - Somente console
  - Com chave liga/desliga opcional de trabalho
- ▶ Pulverizador ISOBUS
  - Somente console e ECU
  - Com caixa de engrenagem
  - Com um módulo do status do implemento ISOBUS (ISO ISM)
- ▶ Espalhadora ISOBUS
  - Somente console
  - Com chave de liga/desliga da espalhadora opcional
- ▶ Com módulo de controle de seção TeeJet e caixa de engrenagem ou ISM
- ▶ Com módulo de controle de seção TeeJet


Figura 18: Ícone BoomPilot e Indicador da barra de status



## Sem módulo de controle de seção

Quando não há um sistema de controle de seção presente, o ícone do BoomPilot ou uma chave liga/desliga opcional de trabalho são usados para ligar/desligar a seção única. Somente uma largura de seção será ilustrada, e a barra de status não terá ícone.



*NOTA: Se houver um controlador ISOBUS, SmartCable, Módulo condutor da seção (SDM) ou Módulo da função de troca (SFM), consulte as seções a seguir para obter mais informações.*

*NOTA: Quando o GNSS não está disponível,  o ícone do BOOMPILOT fica desabilitado.*

## Somente console




O ícone do BoomPilot é usado para ativar/desativar a seção.

Para definir configurações:

1. Pressione a guia inferior CONFIGURAÇÃO DO SISTEMA .
2. Pressione a guia lateral CONFIGURAÇÃO .
3. Pressione **Implemento**.
4. Defina o "ícone do BoomPilot" como **Ativado**.

*NOTA: A configuração Modo inicial do BoomPilot não afeta o funcionamento desta opção.*



Para ativar/desativar a aplicação usando o console:

1. Pressione a guia OPÇÕES DE NAVEGAÇÃO E ORIENTAÇÃO  para exibir opções de navegação.
2. Pressione o ícone do BOOMPILOT .
3. Pressione o ícone do BOOMPILOT  para ativar/desativar a seção.

## Com chave liga/desliga opcional de trabalho

A chave liga/desliga de trabalho é usada para ativar/desativar a seção.

Para definir configurações:

1. Pressione a guia inferior CONFIGURAÇÃO DO SISTEMA .
2. Pressione a guia lateral CONFIGURAÇÃO .
3. Pressione **Implemento**.
4. Defina o "ícone do BoomPilot" como **Desativado**.

*NOTA: A configuração Modo inicial do BoomPilot não afeta o funcionamento desta opção.*

Nas áreas onde a aplicação é desejada:

1. Coloque a chave liga/desliga de trabalho na posição "ligada".

Nas áreas onde a aplicação não é desejada:

1. Coloque a chave liga/desliga de trabalho na posição "desligada".



## Uso do console


Para controlar a seção usando o ícone do BoomPilot quando há uma chave liga/desliga de trabalho no sistema:

1. Defina o "ícone do BoomPilot" como **Ativado**.
2. A chave liga/desliga de trabalho deve permanecer na posição "desligada".

3. Pressione o ícone do BOOMPILOT  para ativar/desativar a seção.

## Pulverizador ISOBUS



Se uma Unidade de controle eletrônico (ECU) ISOBUS estiver presente, o ícone do BoomPilot ou uma caixa de engrenagem opcional poderão ser usados para ativar/desativar a barra. O ícone do BoomPilot também pode ser usado para definir o controle automático de seção para manual  ou automático . O número de larguras de seção exibidas dependerá da configuração da ISOBUS ECU.

*NOTA: Quando o GNSS não está disponível,  o ícone do BOOMPILOT fica desabilitado.*

## Somente console e ECU




Todas as configurações de controle de taxa ISOBUS devem ser definidas antes da inicialização do BoomPilot. O Modo de regulagem automática ou manual não afeta as opções a seguir.

Para definir configurações:

1. Pressione a guia inferior CONFIGURAÇÃO DO SISTEMA .
2. Pressione a guia lateral CONFIGURAÇÃO .
3. Pressione **Implemento**.
4. Defina o "ícone do BoomPilot" como **Ativado**.






*NOTA: A configuração Modo inicial do BoomPilot não afeta o funcionamento desta opção.*

Para ativar/desativar automaticamente a aplicação:

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

*NOTA: No modo BoomPilot automático, é possível controlar manualmente a aplicação usando a Chave iniciar/parar na tela de operação ISOBUS.*

Para ativar/desativar manualmente a aplicação:



1. Pressione a guia OPÇÕES DE NAVEGAÇÃO E ORIENTAÇÃO  para exibir opções de navegação.
2. Pressione o ícone do BOOMPILOT .  
◀Automático – o ícone da barra de status mudará para vermelho .
3. Pressione a guia inferior TERMINAL UNIVERSAL ISOBUS .
4. Acesse a tela Operação
5. Use a chave INICIAR/PARAR .

# Computador de campo Aeros 9040

## Com caixa de engrenagem




Todas as configurações de controle de taxa ISOBUS devem ser definidas antes da inicialização do BoomPilot. O Modo de regulagem automática ou manual não afeta as opções a seguir.

Para definir configurações:

1. Pressione a guia inferior CONFIGURAÇÃO DO SISTEMA .
2. Pressione a guia lateral CONFIGURAÇÃO .
3. Pressione **Implemento**.
4. Defina o "ícone do BoomPilot" como **Desativado**.

NOTA: A configuração Modo inicial do BoomPilot não afeta o funcionamento desta opção.




Para ativar/desativar automaticamente a aplicação:

1. A Chave mestre e as chaves de seção da caixa de engrenagem devem estar nas posições "ligada".
  2. Pressione a guia OPÇÕES DE NAVEGAÇÃO E ORIENTAÇÃO  para exibir opções de navegação.
  3. Pressione o ícone do BOOMPILOT .
- ◀Automático – o ícone da barra de status mudará para verde .

NOTA: No modo BoomPilot automático, é possível controlar manualmente a aplicação usando a Chave mestre ou as chaves de seção individuais.

Cuidado: Em uma área previamente aplicada, a alteração manual de uma chave de seção mudará o BoomPilot para o modo manual. Por isso, se uma chave permanecer na posição "ligada" após a saída da área aplicada, ela permanecerá desligada.



Para ativar/desativar manualmente a aplicação:

1. Pressione a guia OPÇÕES DE NAVEGAÇÃO E ORIENTAÇÃO  para exibir opções de navegação.
  2. Pressione o ícone do BOOMPILOT .
- ◀Manual – o ícone da barra de status mudará para vermelho .
3. Ligue/desligue a Chave mestre ou as chaves de seção individuais.

## Com um módulo do status do implemento ISOBUS (ISO ISM)




Todas as configurações de controle de taxa ISOBUS devem ser definidas antes da inicialização do BoomPilot. O Modo de regulagem deve ser "Manual".

Para definir configurações:

1. Pressione a guia inferior CONFIGURAÇÃO DO SISTEMA .
2. Pressione a guia lateral CONFIGURAÇÃO .
3. Pressione **Implemento**.
4. Defina o "ícone do BoomPilot" como **Ativado**.




NOTA: A configuração Modo inicial do BoomPilot não afeta o funcionamento desta opção.

Para ativar/desativar automaticamente a aplicação:



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


NOTA: No modo BoomPilot automático, é possível controlar manualmente a aplicação usando as chaves conectadas ao ISO ISM.

Para ativar/desativar manualmente a aplicação:

1. Pressione a guia OPÇÕES DE NAVEGAÇÃO E ORIENTAÇÃO  para exibir opções de navegação.
  2. Pressione o ícone do BOOMPILOT .
- ◀Automático – o ícone da barra de status mudará para vermelho .
3. Ligue/desligue a Chave mestre ou as chaves de seção individuais.

## Espalhadora ISOBUS



Se uma Unidade de controle eletrônico (ECU) ISOBUS estiver presente, o ícone do BoomPilot ou uma chave mestre remota opcional poderão ser usados para ativar/desativar a aplicação. O ícone do BoomPilot também pode ser usado para definir o controle automático de seção para manual  ou automático .

NOTA: Quando o GNSS não está disponível,  o ícone do BOOMPILOT fica desabilitado.

## Somente console






Todas as configurações de controle de taxa ISOBUS devem ser definidas antes da inicialização do BoomPilot. O Modo de regulagem deve ser "Manual".

Para definir configurações:

1. Pressione a guia inferior CONFIGURAÇÃO DO SISTEMA .
2. Pressione a guia lateral CONFIGURAÇÃO .
3. Pressione **Implemento**.
4. Defina o "ícone do BoomPilot" como **Ativado**.






NOTA: A configuração Modo inicial do BoomPilot não afeta o funcionamento desta opção.

Para ativar/desativar automaticamente a aplicação:

1. Pressione a guia OPÇÕES DE NAVEGAÇÃO E ORIENTAÇÃO  para exibir opções de navegação.
2. Pressione o ícone do BOOMPILOT .  
◀Automático – o ícone da barra de status mudará para verde 
3. Pressione a guia inferior TERMINAL UNIVERSAL ISOBUS .
4. Acesse a tela Operação.
5. Use a chave INICIAR/PARAR .

NOTA: No modo BoomPilot automático, é possível controlar manualmente a aplicação usando a Chave iniciar/parar na tela de operação ISOBUS.




Para ativar/desativar manualmente a aplicação:

1. Pressione a guia OPÇÕES DE NAVEGAÇÃO E ORIENTAÇÃO  para exibir opções de navegação.
2. Pressione o ícone do BOOMPILOT .  
◀Automático – o ícone da barra de status mudará para vermelho 
3. Pressione a guia inferior TERMINAL UNIVERSAL ISOBUS .
4. Acesse a tela Operação
5. Use a chave INICIAR/PARAR .

## Com chave de liga/desliga da espalhadora opcional

Todas as configurações de controle de taxa ISOBUS devem ser definidas antes da inicialização do BoomPilot. O Modo de regulagem automática ou manual não afeta as opções a seguir.

Para definir configurações:

1. Pressione a guia inferior TERMINAL UNIVERSAL ISOBUS .
2. Ative a Chave de difusão remota.
3. Pressione a guia inferior CONFIGURAÇÃO DO SISTEMA .
4. Pressione a guia lateral CONFIGURAÇÃO .
5. Pressione **Implemento**.
6. Defina o "ícone do BoomPilot" como **Desativado**.

NOTA: A configuração Modo inicial do BoomPilot não afeta o funcionamento desta opção.

Nas áreas onde a aplicação é desejada:



1. Coloque a chave de liga/desliga da espalhadora na posição "ligada".

Nas áreas onde a aplicação não é desejada:

1. Coloque a chave de liga/desliga da espalhadora na posição "desligada".


## Com módulo de controle de seção TeeJet e caixa de engrenagem ou ISM

Com a presença de SmartCable, Módulo condutor da seção (SDM) ou Módulo da função de troca (SFM) e caixa de engrenagem ou Módulo do status do implemento (ISM).

NOTA: Quando o GNSS não está disponível,  o ícone do BOOMPILOT fica desabilitado. A barra de status do BoomPilot será desligada/manual .

Para ativar/desativar automaticamente a aplicação:

1. A Chave automática/manual da barra deverá estar na posição "Automática".

◀Automático – o ícone da barra de status mudará para verde 

2. A Chave mestre e as chaves de seção devem estar na posição "ligada".

NOTA: No modo BoomPilot automático, é possível controlar manualmente a aplicação usando as chaves da caixa de engrenagem ou as chaves conectadas ao ISO ISM.




Para ativar/desativar manualmente a aplicação:



1. A Chave automática/manual da barra deverá estar na posição "Manual".

◀Manual – o ícone da barra de status estará vermelho 


2. Use as chaves da caixa de engrenagem ou as chaves conectadas ao ISO ISM.

## Com módulo de controle de seção TeeJet


Com a presença de SmartCable, Módulo condutor da seção (SDM) ou Módulo da função de troca (SFM), o BoomPilot é usado para definir o controle automático de seção como desligado/manual , automático  ou aplicação local .


NOTA: Quando o GNSS não está disponível,  o ícone do BOOMPILOT fica desabilitado. A barra de status do BoomPilot será desligada/manual .

Para ativar/desativar automaticamente a aplicação:


1. Pressione a guia OPÇÕES DE NAVEGAÇÃO E ORIENTAÇÃO  para exibir opções de navegação.


2. Pressione e solte o ícone do BOOMPILOT .


◀Ativar – o ícone da barra de status mudará para verde 

◀Desativar – o ícone da barra de status mudará para vermelho 

Para fazer uma aplicação local:

1. Pressione a guia OPÇÕES DE NAVEGAÇÃO E ORIENTAÇÃO  para exibir opções de navegação.

2. Pressione e mantenha pressionado o ícone do BOOMPILOT  sobre a área a ser aplicada.



◀Aplicação local – o ícone da barra de status mudará para amarelo 

## OPÇÕES ADICIONAIS DE IMPLEMENTO

### SELEÇÃO DO BOCAL

Quando o sistema inclui um Kit de interface do sensor de pressão (PSIK) ou um Módulo de controle duplo com o Tipo de aplicação de controle de produto definido como “Líquido”, e um Sensor primário ou Monitor definido como “Pressão”, a seleção do bocal é usada para selecionar o tipo de bocal do pulverizador (série e capacidade), com o intuito de determinar informações sobre o tamanho da gota.

A seleção atual do Bocal é mostrada na caixa de informações

1. Pressione a guia lateral CONFIGURAÇÃO .
2. Pressione **Implemento**.
  - ◀ A seleção atual do Bocal é mostrada na caixa de informações
3. Pressione a seta PRÓXIMA PÁGINA em Seleção do bocal .
4. Selecione entre:
  - ▶ Predefinição 1-5 do bocal – seleciona até 5 (cinco) bocais para rápida recuperação, bem como o bocal atual, para determinar informações sobre o tamanho da gota
  - ▶ Bocal atual – exibe o bocal atual



### Predefinição

As predefinições do bocal permitem armazenar até cinco bocais para rápida recuperação.

1. Pressione **+**.
2. Selecione uma série de bocal TeeJet.
3. Selecione a capacidade do bocal.





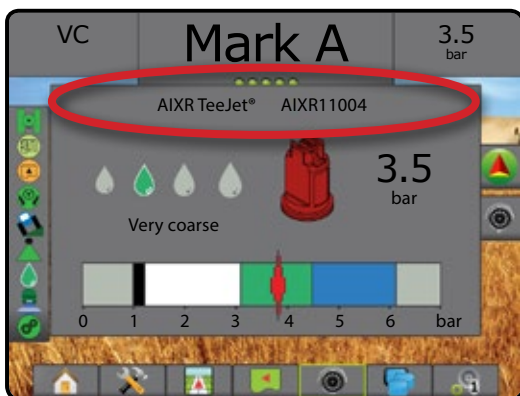
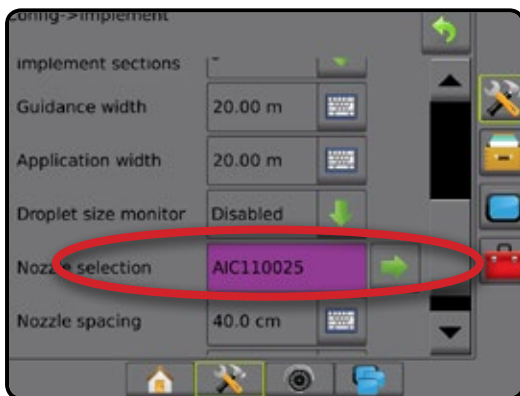
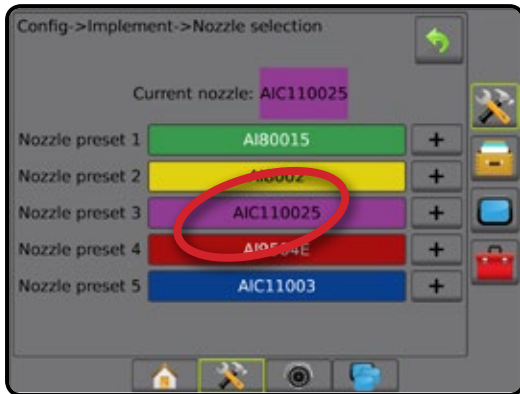
## Bocal atual

A opção Bocal atual mostra o bocal ativo para a determinação das informações do atual tamanho da gota. Os bocais devem ser predefinidos para que possam estar disponíveis para a seleção do bocal atual.

1. Pressione o bocal desejado.

O bocal selecionado será mostrado:

- ◀ A caixa de informações na tela Implemento
- ◀ O Status da gota/pressão é exibido na barra de status das telas de orientação



## MONITOR DE TAMANHO DA GOTA

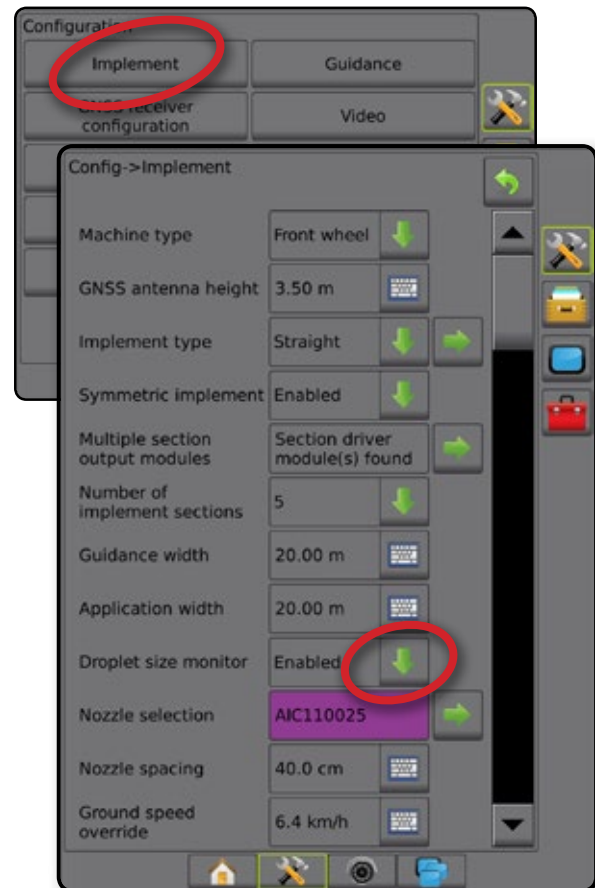
Quando o sistema inclui um Kit de interface do sensor de pressão (PSIK) ou um Módulo de controle duplo com o Tipo de aplicação de controle de produto definido como "Líquido", e o Sensor primário ou Monitor definido como "Pressão", é possível ativar/desativar o Monitor de tamanho da gota. Em seguida, o DSM é disponibilizado nas telas de operação.

## Configuração

### Ativar/desativar DSM

1. Pressione a guia lateral CONFIGURAÇÃO
2. Pressione **Implemento**.
3. Pressione **Monitor de tamanho da gota**.
4. Selecione se o monitor de tamanho da gota está ativado ou desativado.
5. Pressione a seta RETORNAR ou a guia lateral CONFIGURAÇÃO para voltar à tela principal Configuração.

NOTA: Quando o Monitor de tamanho da gota estiver desativado, o Status da gota/pressão não fica disponível na barra de status da tela de orientação.



### Seleção do bocal/Bocal atual

Para estabelecer as predefinições do bocal e o bocal atual, consulte "Seleção do bocal".

### Sensor de pressão do módulo de entrada/saída

Quando um Kit de interface do sensor de pressão está presente, as opções do Sensor de pressão são usadas para inserir a classificação de pressão máxima do sensor, de acordo com o fabricante, e definir os alarmes de pressão alta e baixa, determinados pelo usuário.

# Computador de campo Aeros 9040

## Operação

### Barra de status

O Status da gota/pressão exibe informações relativas ao status atual do tamanho da gota e da pressão do sistema.

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



### Status da gota/pressão

- Colorido = engatado. A cor da gota está diretamente relacionada ao tamanho atual da gota. As opções de cores incluem:
- Cruzado = desativado
- Sem ícone = nenhum Kit de interface do sensor de pressão está instalado no sistema

### Tabela de tamanho da gota

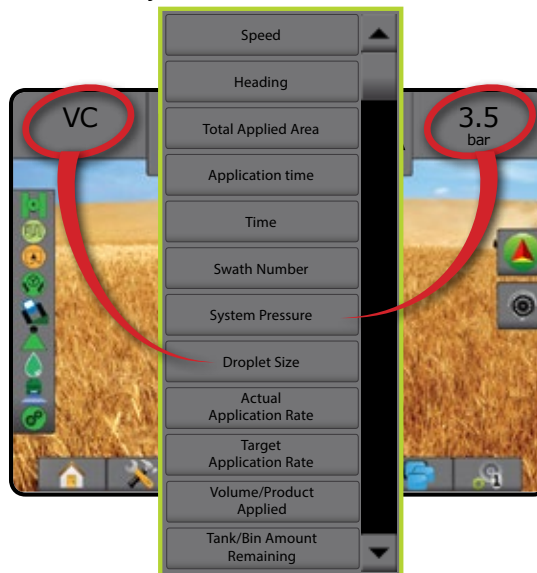
Ao escolher um bocal de pulverização que produza tamanhos de gota correspondentes a uma das oito categorias de classificação, lembre-se sempre de que um único bocal pode produzir diferentes classificações de tamanho da gota, em diferentes pressões. Um bocal pode produzir gotas médias em baixas pressões, e gotas finas à medida que a pressão aumenta.

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

### Barra de orientação

A Barra de orientação mostra as informações que você selecionou, incluindo a Atual pressão do sistema e o Atual tamanho da gota.

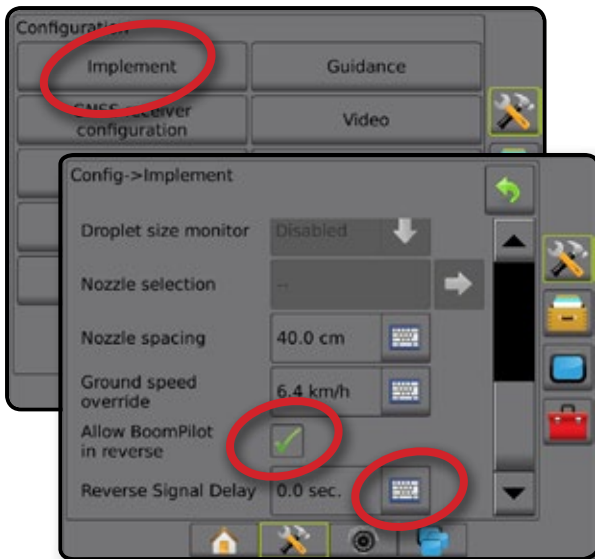
1. Pressione a caixa INFORMAÇÕES SELECIONÁVEIS.
2. Selecione entre:
  - ▶ Pressão do sistema – exibe a atual pressão do sistema
  - ▶ Tamanho da gota – exibe o tamanho da gota do bocal atual
3. Pressione fora da caixa de seleção para retornar à tela de orientação.



## MÓDULO DE SENSOR DA MARCHA A RÉ

A configuração Módulo de sensor da marcha a ré é usada quando um Módulo de sensor da marcha a ré é adicionado a qualquer definição. Isso permite o mapeamento e o controle da aplicação, bem como a orientação na tela durante o deslocamento em marcha a ré.

- ▶ Permitir BoomPilot em marcha a ré – opção usada para permitir a função BoomPilot durante o deslocamento em marcha a ré
- ▶ Atraso de sinal em marcha ré – opção usada para definir o atraso ao ir do deslocamento para a frente à marcha a ré ou da marcha a ré ao deslocamento para frente, atraso depois do qual o ícone do veículo muda de direção em uma tela de navegação



## Marcha a ré em telas de orientação

Durante o deslocamento em marcha a ré, manter o BoomPilot no modo Marcha a ré ativa permite o controle automático de seção. A mapeamento da aplicação e o controle de taxa de aplicação funcionarão como se a máquina estivesse se deslocando à frente.

- ◀ Durante o deslocamento em marcha a ré, o indicador de Velocidade na Barra de orientação ficará vermelho

Figura 19: Deslocamento para frente

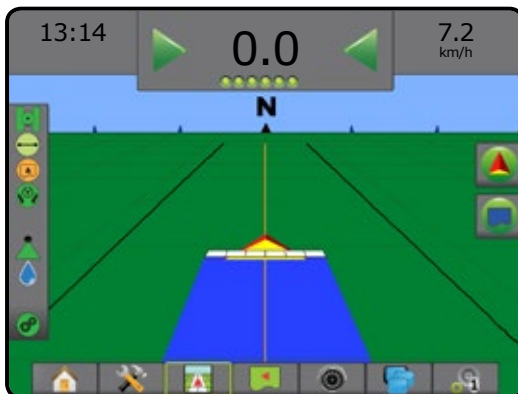
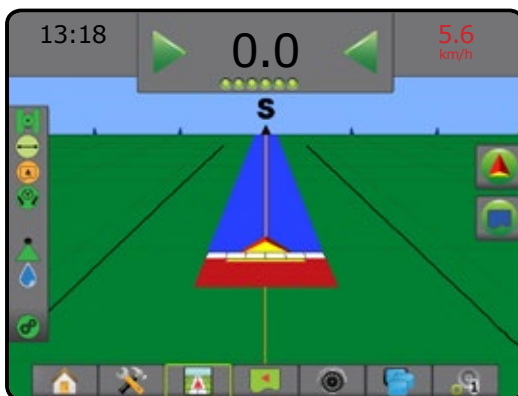


Figura 20: Deslocamento em marcha a ré







## SUBSTITUIÇÃO DE VELOCIDADE NO SOLO

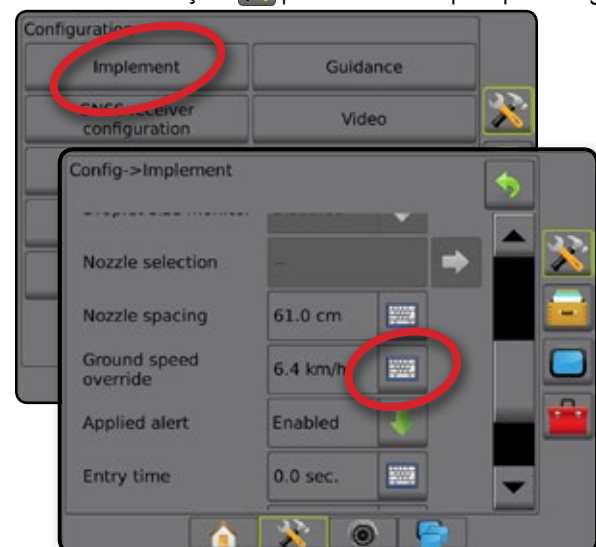
Disponível com um Módulo de controle duplo (DCM) quando é usada uma Caixa de engrenagem automática (ASB) ou um Módulo do status de entrada (ISM), a Substituição de velocidade no solo (GSO) é a velocidade mínima aplicada no controle automático de taxa de aplicação. Quando a velocidade do veículo fica abaixo dessa configuração, é o valor da Substituição de velocidade no solo que controla a taxa de aplicação, não o valor da velocidade real no solo.

A configuração Substituição de velocidade no solo (GSO) pode ser usada para operar temporariamente o implemento usando uma velocidade de GSO pré-selecionada, em vez da velocidade real. O recurso de substituição é usado para alinhar rapidamente o implemento ao dar partida depois de uma parada brusca ou para manter um padrão de aplicação adequado, quando a máquina está manobrando em velocidades de solo muito baixas. Esse recurso também pode ser usado para permitir que o operador nivele o implemento a partir da cabine, com a máquina parada.

- ▶ Chave GSO desligada – o console de controle opera normalmente
- ▶ Chave GSO ligada e a velocidade real no solo é inferior à velocidade de GSO – o console de controle usa o valor da “Velocidade GSO” definido para controlar a transportadora e as vazões dos produtos químicos injetados




**CUIDADO:** Durante o deslocamento em uma velocidade inferior à velocidade de GSO configurada, esse recurso fará com que o produto seja aplicado a uma taxa coerente com a velocidade de GSO, não com a velocidade real no solo.

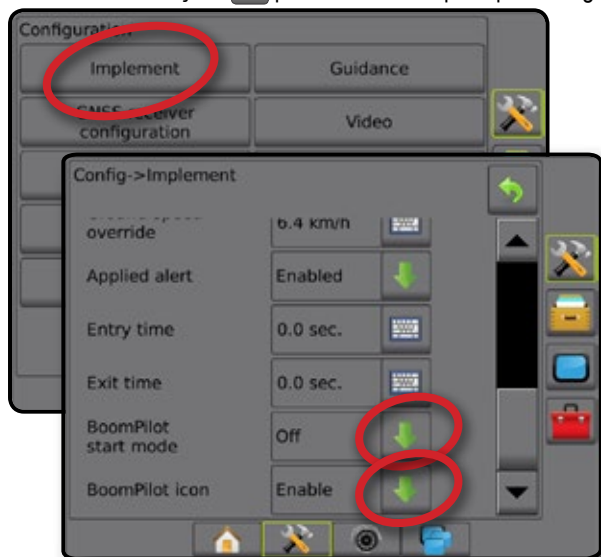
1. Pressione a guia lateral CONFIGURAÇÃO .
2. Pressione **Implemento**.
3. Pressione o ícone do TECLADO de Substituição de velocidade no solo .
4. Use o teclado numérico para inserir um valor.
5. Pressione a seta RETORNAR  ou a guia lateral CONFIGURAÇÃO  para voltar à tela principal Configuração.



## BOOMPILOT

Dependendo se há ou não um sistema de controle de seção presente e, se presente, que tipo de controle de seção está sendo usado e quais são as opções ativadas, há várias opções disponíveis para o controle de seção BoomPilot. As configurações de Modo inicial do BoomPilot e o ícone do BoomPilot alteram a forma como o controle de seção é manipulado nas telas de orientação.

1. Pressione a guia lateral CONFIGURAÇÃO .
2. Pressione **Implemento**.
3. Selecione entre:
  - ▶ Modo inicial do BoomPilot – usado para definir a ativação do BoomPilot automático, por velocidade (ou a ativação manual, pelo ícone)
  - ▶ Ícone do BoomPilot – usado para ativar o ícone destinado ao controle manual do BoomPilot
4. Pressione a seta RETORNAR  ou a guia lateral CONFIGURAÇÃO  para voltar à tela principal Configuração.



### Modo inicial do BoomPilot

O Modo inicial do BoomPilot define se o controle do BoomPilot é iniciado automaticamente, por velocidade ou manualmente, pelo ícone do BoomPilot.

- ◀ Desligado – o BoomPilot será controlado pelo seu ícone nas opções Navegação e orientação, nas telas de orientação
- ◀ Automático – o BoomPilot será controlado por velocidade

### Ícone BoomPilot

O ícone do BoomPilot é usado para ativar um ícone nas opções de Navegação e orientação, nas telas de orientação, a fim de controlar manualmente o BoomPilot

- ◀ Ativar – o ícone do BoomPilot estará disponível nas opções de Navegação e orientação, nas telas de orientação, para operar o controle automático de seção
- ◀ Desativar – o ícone do BoomPilot não estará disponível nas opções de Navegação e orientação


Figura 21: Ícone do BoomPilot na tela de orientação



## MONITOR DE FLUXO DO BOCAL

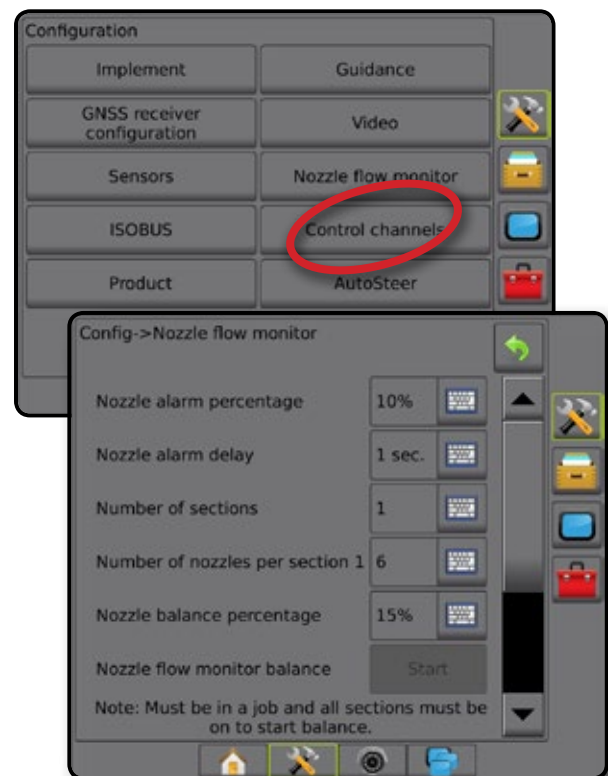
Quando um Kit do monitor de fluxo do bocal está presente, as opções do monitor são usadas para configurar limites de fluxo e o comportamento do alarme, bem como operar o processo de balanceamento do fluxo do bocal.

*NOTA: Para obter instruções detalhadas de configuração, consulte o guia complementar Monitor de fluxo do bocal (TFM).*

1. Pressione a guia lateral CONFIGURAÇÃO .
2. Pressione **Monitor de fluxo do bocal**.
3. Selecione entre:
  - ▶ Percentual de alarme do bocal – usado para definir o intervalo de relatórios de erros dos sensores do bocal
  - ▶ Atraso do alarme do bocal – usado para definir o tempo que o console aguarda antes de soar um alarme do bocal, após a detecção de um erro
  - ▶ Número de seções – opção usada para definir o número de seções
  - ▶ Número de bocais por seção – opção usada para inserir o número de bocais na seção especificada
  - ▶ Percentual de balanceamento do bocal – esta opção define o intervalo de balanceamento dos sensores do bocal  
*NOTA: O implemento deve estar em um trabalho e todas as seções devem estar no início do processo de balanceamento do bocal.*
  - ▶ Balanceamento do monitor de fluxo do bocal – usado para iniciar o processo de balanceamento do fluxo do bocal



4. Pressione a seta RETORNAR  ou a guia lateral CONFIGURAÇÃO  para voltar à tela principal Configuração.

Figura 22: Opções do monitor de fluxo do bocal



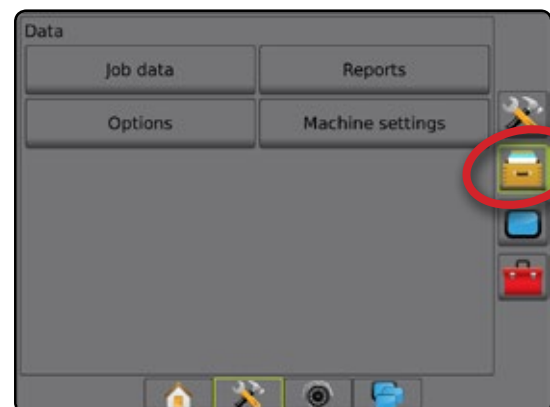
## GERENCIAMENTO DE DADOS

O gerenciamento de dados permite transferir e gerenciar dados do trabalho, gerar relatórios sobre dados do trabalho, alterar o modo de trabalho e transferir e gerenciar as configurações de máquina.

1. Pressione a guia inferior CONFIGURAÇÃO DO SISTEMA .
2. Pressione a guia lateral GERENCIAMENTO DE DADOS .
3. Selecione entre:
  - ▶ Dados do trabalho – no modo de trabalho avançado, esta opção é usada para transferir (excluir, importar, exportar) e gerenciar informações do trabalho (criar um novo trabalho, excluir um trabalho ou copiar Linhas de referência, Limites, Dados aplicados e/ou Mapa de prescrição de um trabalho para um novo trabalho)
  - ▶ Relatórios – opção usada para criar relatórios de trabalho e salvá-los em uma unidade de pen drive
  - ▶ Opções – opção usada para selecionar o modo de trabalho simples ou avançado

- ▶ Configurações da máquina – esta opção permite transferir (excluir, importar, exportar) e gerenciar configurações de máquina (criar uma nova configuração de máquina, copiar ou excluir uma configuração de máquina, salvar a configuração de máquina atual no arquivo selecionado ou carregar a configuração de máquina do arquivo selecionado)

Figura 23: Opções de gerenciamento de dados



# Computador de campo Aeros 9040

## Dados do trabalho

No modo de trabalho avançado, as opções de dados do trabalho são usadas para transferir (excluir, importar, exportar) e gerenciar informações do trabalho (criar um novo trabalho, excluir um trabalho ou copiar Linhas de referência, Limites, Dados aplicados e/ou Mapa de prescrição de um trabalho para um novo trabalho).

Os Dados do trabalho incluem:

- Nome do trabalho
- Nomes de cliente, fazenda e campo
- Limite
- Área de cobertura
- Linhas de referência
- Mapas (cobertura, prescrição, aplicação, taxa alvo predefinida)
- Falhas do bocal






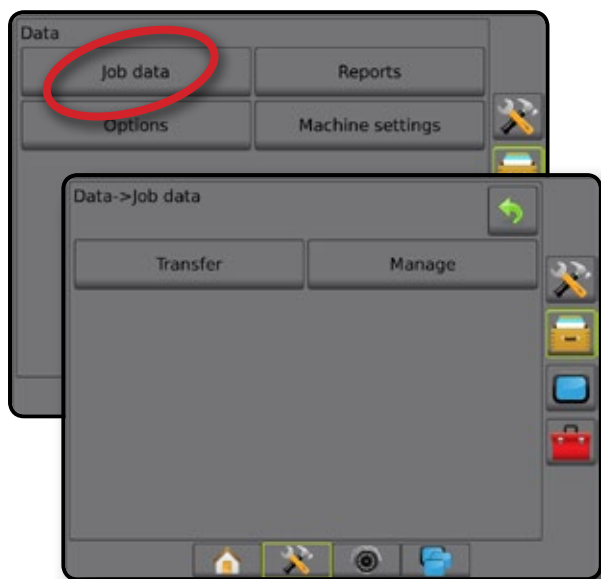
1. Pressione a guia lateral GERENCIAMENTO DE DADOS .
2. Pressione **Dados do trabalho**.
3. Selecione entre:
  - ▶ Transferir – no modo de trabalho avançado, permite transferir os trabalhos selecionados de ou para uma unidade de pen drive , bem como excluir trabalhos . Os trabalhos transferidos para um dispositivo de armazenamento em pen drive podem ser abertos e atualizados usando o Fieldware Link. No Fieldware Link, o usuário pode inserir dados de cliente, fazenda e campo, bem como copiar/editar trabalhos para reutilização de limites e linhas de referência. A partir do Fieldware Link, os trabalhos podem ser transferidos para um dispositivo de armazenamento em pen drive para, em seguida, retornarem ao armazenamento interno do console e serem utilizados.
  - ▶ Gerenciar – no modo de trabalho avançado, esta opção permite criar um novo trabalho vazio, copiar Linhas de referência, Limites, Dados aplicados e/ou Mapa de prescrição de um trabalho selecionado para um novo trabalho, bem como excluir um trabalho selecionado
4. Pressione a seta RETORNAR  ou a guia lateral GERENCIAMENTO DE DADOS  para voltar à tela principal Gerenciamento de dados.

Figura 24: Opções de dados do trabalho



## Configurações de máquina

As Configurações de máquina são usadas para transferir (excluir, importar, exportar) e gerenciar perfis para configurações de máquina (criar um novo perfil, copiar ou excluir um perfil, salvar o perfil atual no perfil selecionado ou carregar as configurações de máquina do perfil selecionado).

As Configurações de máquina incluem:

- Configurações do implemento
- Configurações de direção automática/correção de inclinação
- Configurações de controle de taxa
- Configurações específicas do trabalho (incluindo taxas de aplicação, tipo de aplicação e atribuições de Canal do produto)

NOTA: Nem todas as configurações são salvas como parte das configurações de máquina. Consulte os detalhes no anexo "Configurações do menu do console Aeros".






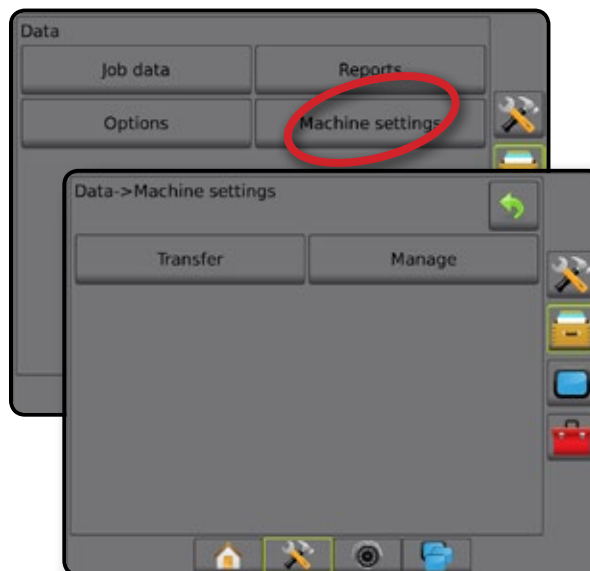
1. Pressione a guia lateral GERENCIAMENTO DE DADOS .
2. Pressione **Configurações de máquina**.
3. Selecione entre:
  - ▶ Transferir – permite transferir as configurações de máquina selecionadas de ou para uma unidade de pen drive , bem como excluí-las . As configurações de máquina transferidas para um dispositivo de armazenamento em pen drive podem ser abertas e atualizadas usando o Fieldware Link. A partir do Fieldware Link, as configurações de máquina podem ser transferidas para um dispositivo de armazenamento em pen drive para, em seguida, retornarem ao armazenamento interno do console e serem utilizadas.
  - ▶ Gerenciar – esta opção permite a criação de novas configurações de máquina vazias, a cópia de configurações de máquina selecionadas para novas configurações de máquina, a exclusão de configurações de máquina selecionadas, a gravação das configurações de máquina atuais nas configurações de máquina selecionadas ou o carregamento das configurações de máquina selecionadas nas configurações atuais
4. Pressione a seta RETORNAR  ou a guia lateral GERENCIAMENTO DE DADOS  para voltar à tela principal Gerenciamento de dados.

Figura 25: Configurações de máquina



## CONFIGURAÇÕES DO SISTEMA

Os diagramas a seguir refletem as configurações típicas do Aeros. Devido à variedade de configurações possíveis, os valores a seguir devem ser usados apenas para fins de referência.

Figura 26: Espalhadora Aeros IC18

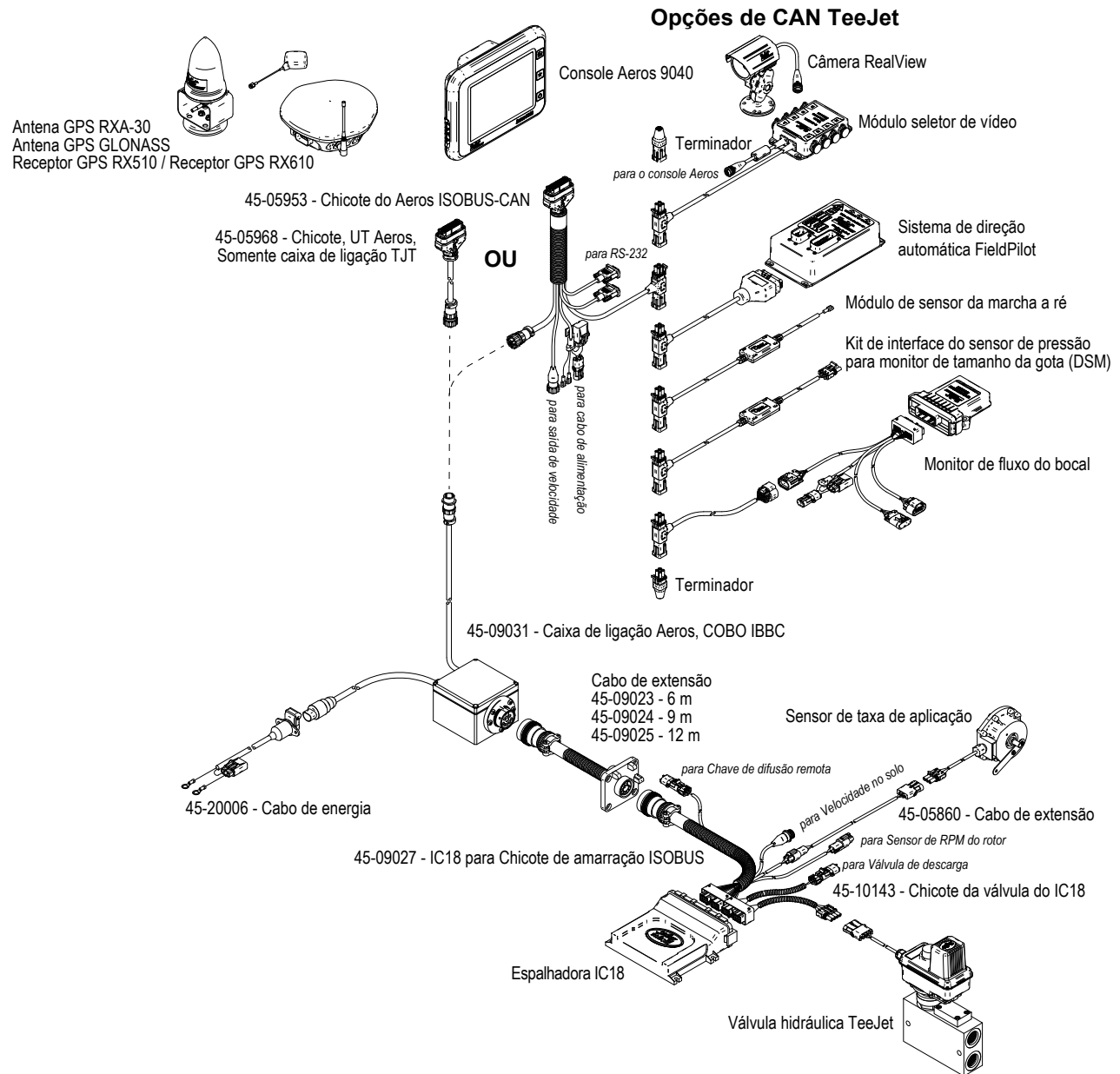
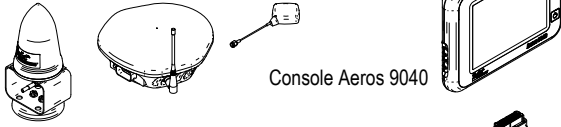






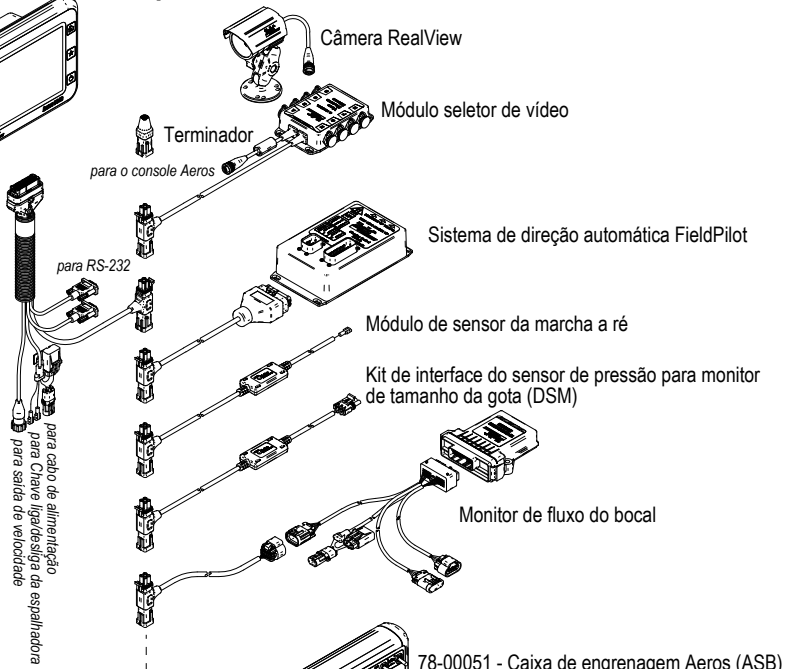
Figura 28: DCM Aeros

Antena GPS RXA-30  
Antena GPS GLONASS  
Receptor GPS RX510 / Receptor GPS RX610

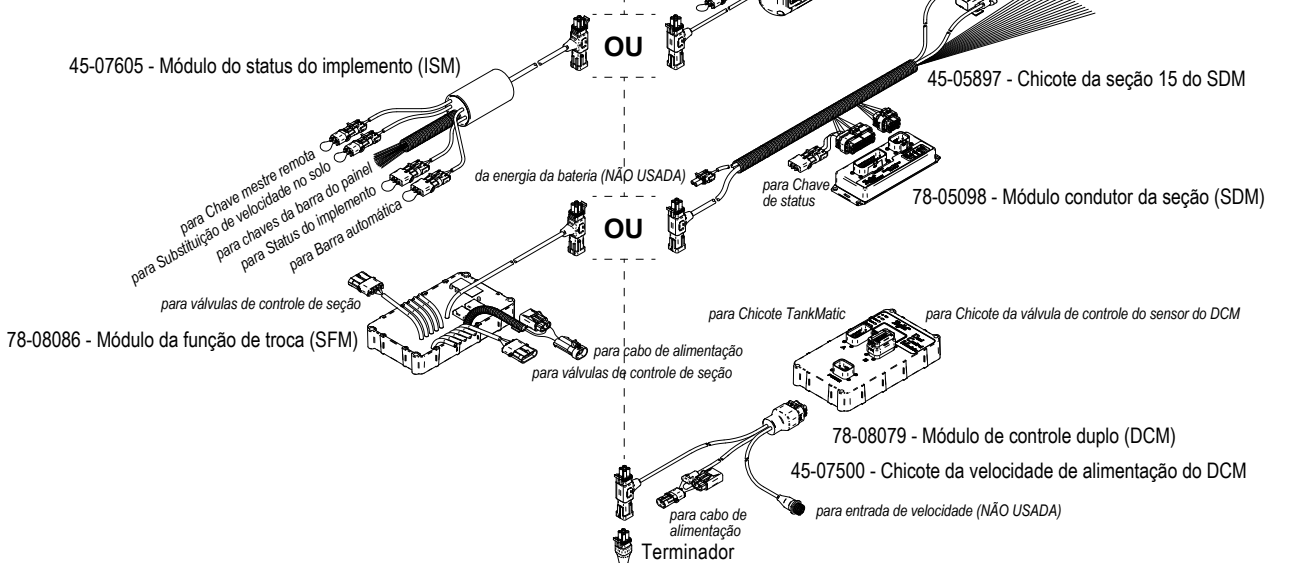


45-05884 - Chicote do Aeros Basic CAN

## Opções de CAN TeeJet

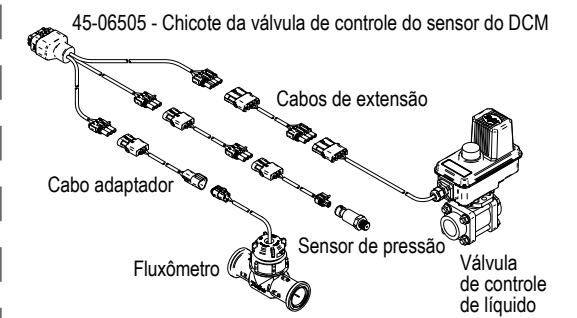


## Opções de controle de seção TeeJet

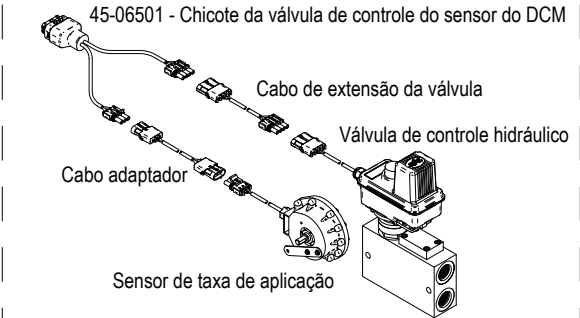


## Opções de controle de taxa TeeJet

### Exemplo de líquido



### Exemplo de granular



OU

# AEROS<sup>®</sup> 9040

## MANUAL DO USUÁRIO

### ORIENTAÇÃO SIMPLES INICIAL

#### Nº 1 ATIVAÇÃO

#### Nº 2 TELA INICIAL

#### Nº 3 IR PARA CONFIGURAÇÃO

- 1) Defina as configurações culturais locais
- 2) Configurar o GNSS
- 3) Configurar o implemento

#### Nº 4 INICIAR NOVO TRABALHO OU CONTINUAR TRABALHO

#### Nº 5 CONFIGURAR ORIENTAÇÃO

- 1) Escolher um modo de orientação
- 2) Estabelecer uma orientação A-B
- 3) Criar um limite de aplicação

### ADICIONAR CONTROLE DE TAXA

#### TERMINAL UNIVERSAL ISOBUS

#### MÓDULO DE CONTROLE DUPLO TEEJET



[www.teejet.com](http://www.teejet.com)

A Subsidiary of  **Spraying Systems Co.**<sup>®</sup>

98-01504-PTBR-A4 R1 Portuguese-BR/Português-BR  
© TeeJet Technologies 2016

#### Direitos de cópia

© 2016 TeeJet Technologies. Todos os direitos reservados. Nenhuma parte deste documento ou dos programas de computador descritos nele pode ser reproduzida, copiada, fotocopiada, traduzida ou reduzida de qualquer forma ou por qualquer meio, seja eletrônico ou legível por máquina, por gravação ou de outro modo, sem o consentimento prévio por escrito da TeeJet Technologies.

#### Marcas comerciais

A menos que informado de outro modo, todos os outros nomes de marca ou produto são marcas comerciais ou marcas comerciais registradas pertencentes às suas respectivas empresas ou organizações.

#### Limitação de responsabilidade

A TEEJET TECHNOLOGIES FORNECE ESTE MATERIAL NO ESTADO EM QUE SE ENCONTRA, SEM GARANTIA DE QUALQUER TIPO, SEJA EXPRESSA OU IMPLÍCITA. NÃO ESTÁ PRESSUPOSTA NENHUMA RESPONSABILIDADE OU PATENTE DE DIREITOS AUTORAIS. EM NENHUMA CIRCUNSTÂNCIA, A TEEJET TECHNOLOGIES SERÁ RESPONSABILIZADA POR QUALQUER PERDA DE NEGÓCIOS, LUCROS CESSANTES, PERDA DE USO OU DE DADOS, INTERRUPTÃO DE NEGÓCIOS OU POR DANOS INDIRETOS, ESPECIAIS, INCIDENTAIS OU CONSEQUENCIAIS DE QUALQUER TIPO, AINDA QUE A TEEJET TECHNOLOGIES TENHA SIDO INFORMADA SOBRE TAIS DANOS DECORRENTES DO USO DO SEU SOFTWARE.