

AEROS 9040

GUIDA DELL'UTENTE

Versione software 4.21



Computer di campo Aeros 9040

Sommario

GUIDA SEMPLICE DI AVVIO

1

N. 1 ACCENSIONE

1

N. 2 SCHERMATA HOME

1

Configurazione di sistema	1
Modalità semplice o avanzata	1

N. 3 ANDARE A CONFIGURAZIONE

2

1) Configurare le impostazioni cultura locali.....	2
2) Configurare GNSS.....	2
3) Configurare l'attrezzo.....	3
Impostazioni attrezzo per apparecchiature presenti.....	3
Configurazione a sezione singola	3
Sezione/i con configurazione irroratrice/spanditore ISOBUS	4
Sezioni multiple con SDM/SFM e DCM con configurazione ISM/ASB	5
Impostazioni aggiuntive per tipo di attrezzo	5
Numeri di sezione	6
In rettilineo	6
Spanditore – TeeJet.....	7
Regolazione distanza decentrata laterale attrezzo.....	8
Calcolo regolazione spostamento GNSS.....	8
Regolazione spostamento laterale attrezzo.....	9

N. 4 AVVIARE UN NUOVO LAVORO OPPURE CONTINUARE UN LAVORO

10

Modalità semplice	10
Nuovo lavoro.....	10
Continuare lavoro.....	10
Chiudi lavoro.....	10
Modalità avanzata	10
Nuovo lavoro.....	10
Avvia lavoro	10
Chiudi lavoro.....	10

N. 5 GUIDA DI CONFIGURAZIONE

11

1) Scegliere una modalità guida	11
2) Stabilire una linea di guida AB	12
3) Creare un confine applicazione.....	12

AGGIUNGI REGOLAZIONE DI PORTATA

14

TERMINALE UNIVERSALE ISOBUS

14

Panoramica	14
Opzioni della schermata guida.....	14
Configura poltiglia	15

MODULO DI COMANDO DOPPIO TEEJET	16
Panoramica sulla schermata di regolazione della portata.....	16
Configurare il canale di comando.....	17
Configurazione del dispositivo	17
Canali di comando della poltiglia	18
TankMatic	18
Configura poltiglia	19

MAPPATURA APPLICAZIONE	20
Duplicazione e trasferimento delle mappe	20
Mappa di copertura	20
Mappa ricetta	20
Mappa applicazione	21
Mappa della dose obiettivo	21
Dosi obiettivo	21

INFORMAZIONI SULLE MODALITÀ GUIDA **22**

Vista veicolo.....	22
Vista campo	23
Guida RealView.....	24

MODALITÀ GUIDA **25**

ICONE DELLA SCHERMATA GUIDA **26**

BARRA DI GUIDA **28**

BARRA DI STATO **29**

DETTAGLI DELLE FUNZIONI DI GUIDA **30**

Funzione Sposta A+	30
Grado Azimut.....	30
Ritorno al punto	31
Contrassegnare un punto di ritorno	31
Eliminare il punto di ritorno.....	31
Guida a un punto di ritorno	31
Funzione Prossima linea di guida	32

BOOMPILOT **32**

Nessun modulo di comando sezione.....	33
Solo console	33
Con interruttore on/off lavoro opzionale	33
Utilizzo della console	33
Irroratrice ISOBUS	33
Solo console e ECU	33
Con cassetta di comando	34
Con un modulo di stato attrezzo ISOBUS (ISO ISM).....	34
Spanditore ISOBUS.....	34
Solo console	34
Con interruttore on/off spanditore opzionale	35
Con modulo di controllo sezione TeeJet e cassetta di comando o ISM.....	35
Con modulo di controllo sezione TeeJet.....	35

Computer di campo Aeros 9040

OPZIONI ATTREZZO AGGIUNTIVO

36

SELEZIONE UGELLO

36

Preimpostazione	36
Ugello corrente.....	37

MONITORAGGIO DIMENSIONE GOCCIOLINE

37

Configurazione	37
Abilita/Disabilita DSM	37
Selezione ugello/Ugello corrente	37
Sensore pressione IOM (Input Output Module)	37
Funzionamento	38
Barra di stato	38
<i>Tabella dimensioni goccioline</i>	38
Barra di guida	38

MODULO RETROMARCIA

38

Retromarcia su schermate guida	39
--------------------------------------	----

SOVRASCRITTURA VELOCITÀ RISPETTO AL SUOLO

39

BOOMPILOT

40

Modalità di avvio BoomPilot	40
Icona BoomPilot.....	40

MONITORAGGIO FLUSSO UGELLO

41

GESTIONE DATI

41

Dati lavoro	42
Impostazioni macchina	42

CONFIGURAZIONI DI SISTEMA

43



Informazioni sulla sicurezza

TeeJet Technologies non è responsabile di danni o lesioni fisiche causate dal mancato rispetto delle istruzioni di sicurezza di seguito illustrate.

L'operatore del veicolo è responsabile del funzionamento in sicurezza dello stesso.

Aeros 9040 associato a un qualsiasi dispositivo di sterzo assistito/auto-sterzata non è progettato per sostituire l'operatore del veicolo.

Se Aeros 9040 è innescato, non allontanarsi dal veicolo.

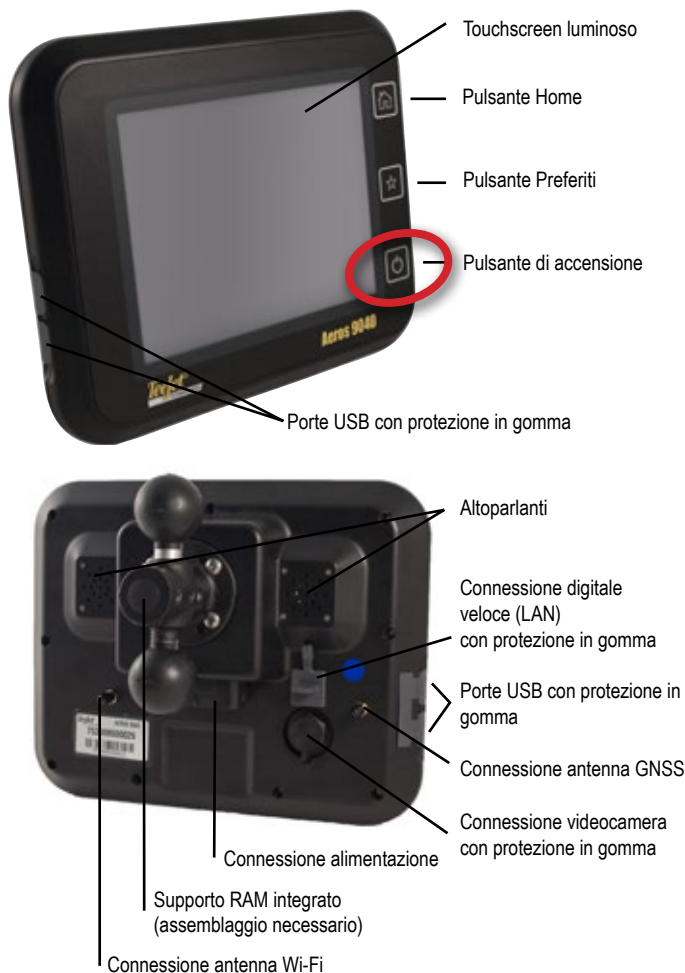
Prima e durante l'accensione, accertarsi che non vi siano persone o ostacoli nell'area intorno al veicolo.

Aeros 9040 è progettato per supportare e migliorare l'efficienza durante il lavoro nel campo. Il conducente è pienamente responsabile della qualità e dei risultati ottenuti.

Prima di circolare su strade pubbliche, disattivare o rimuovere qualsivoglia dispositivo di sterzo assistito/auto-sterzata.

GUIDA SEMPLICE DI AVVIO


N. 1 ACCENSIONE





Installazione consigliata dell'antenna

L'antenna GNSS deve essere montata il più avanti possibile sulla parte superiore della cabina su una superficie metallica di almeno 10 cm quadrati.

Pulsante Home

Il pulsante Home  offre un collegamento rapido alla schermata Home.

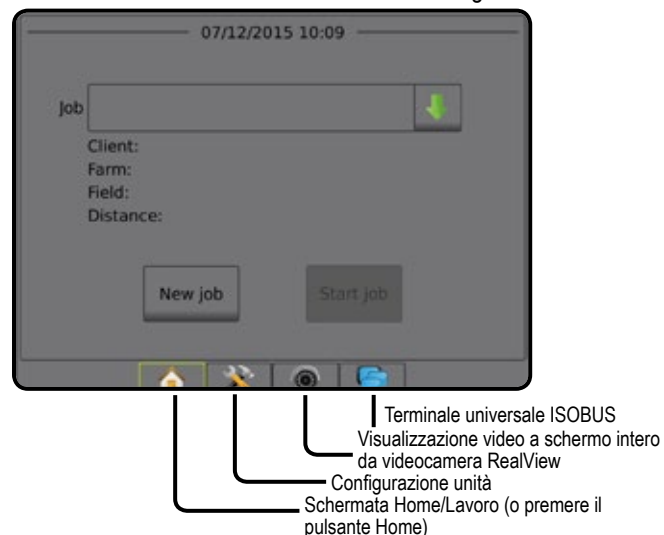
Pulsante di accensione/spegnimento

On: premere il pulsante di accensione POWER  per attivare la console. Una volta acceso, Aeros inizierà la sequenza di operazioni iniziali.
Off: tenere premuto brevemente il pulsante di accensione POWER  fino a quando una schermata di conferma riconosce la modalità di spegnimento.

AVVERTENZA! Attendere 10 secondi prima di riavviare la console.

N. 2 SCHERMATA HOME

Una volta che la sequenza di accensione è stata completata, nella schermata Home sarà visualizzato un messaggio che permette di iniziare un nuovo lavoro o continuare un lavoro già esistente.



Configurazione di sistema

La configurazione del sistema consente di configurare la console, la macchina e gli strumenti. Quattro schede laterali forniscono accesso a Configurazione macchina/attrezzo, Gestione dati, Impostazioni console e Strumenti.

Visualizzazione video a schermo intero da videocamera RealView

È possibile visualizzare le registrazioni video e configurare le videocamere anche senza GNSS disponibili. Le opzioni relative alla Guida RealView non sono selezionabili in questa schermata.

Vista terminale universale ISOBUS

Accesso alle opzioni e all'utilizzo dell'unità di controllo elettronico ISOBUS (ECU). Essa fornisce il controllo di irroratrice e spanditore di colture se integrata nell'attrezzo di ciascuna funzionalità.

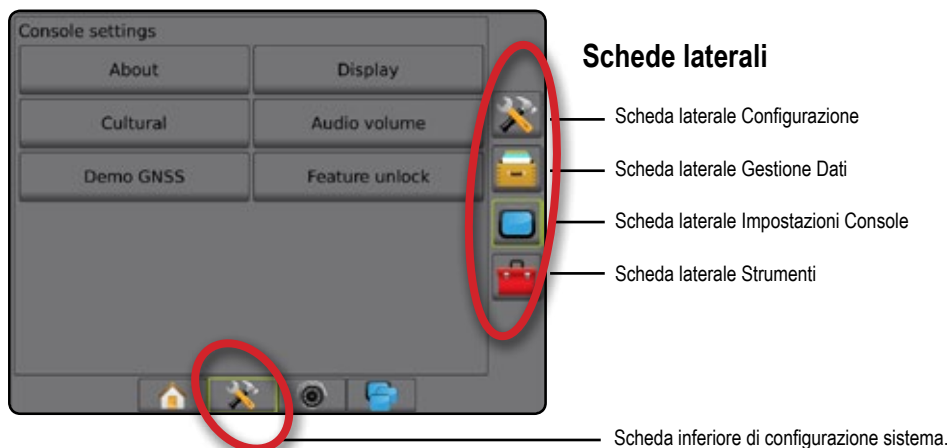
Modalità semplice o avanzata

Per passare dalla modalità semplice a quella avanzata e viceversa, consultare il capitolo di configurazione in Dati → Opzioni.

- Modalità semplice: è disponibile un solo lavoro alla volta. Sulla schermata Home sono visualizzate soltanto la superficie dell'appezzamento e le aree di copertura. È possibile salvare in Report il solo lavoro corrente. L'utilizzo con Fieldware Link non è disponibile.
- Modalità avanzata: sono disponibili più lavori in qualsiasi momento. Nomi di cliente, azienda agricola, campo e lavoro; area di copertura e appezzamento; tempo di applicazione e distanza dal lavoro selezionato vengono visualizzati sulla schermata Home. Tutti i profili dei lavori salvati possono essere esportati come file PDF, SHP o KML in un'unità USB andando a Dati → Report.

N. 3 ANDARE A CONFIGURAZIONE



Dalla schermata Home, selezionare il pulsante Configurazione sistema per configurare la console, la macchina e gli attrezzi. Quattro schede laterali forniscono accesso a Configurazione macchina/attrezzo, Gestione dati, Impostazioni console e Strumenti.



1) Configurare le impostazioni cultura locali

Il pulsante Cultura è utilizzato per configurare le impostazioni di unità, lingua e fuso orario per la console Aeros e tutte le unità di controllo elettroniche (ECU) del sistema.




NOTA: la lingua disponibile in un ECU particolare può variare.

1. Premere la scheda di CONFIGURAZIONE SISTEMA  nella parte inferiore.
2. Premere la scheda laterale CONSOLE .
3. Premere **Cultura**.
4. Selezionare tra:
 - ▶ Unità: utilizzare questa opzione per definire le unità del sistema
 - ▶ Lingua: utilizzare questa opzione per definire la lingua del sistema
 - ▶ Fuso orario: utilizzare questa opzione per definire il fuso orario locale

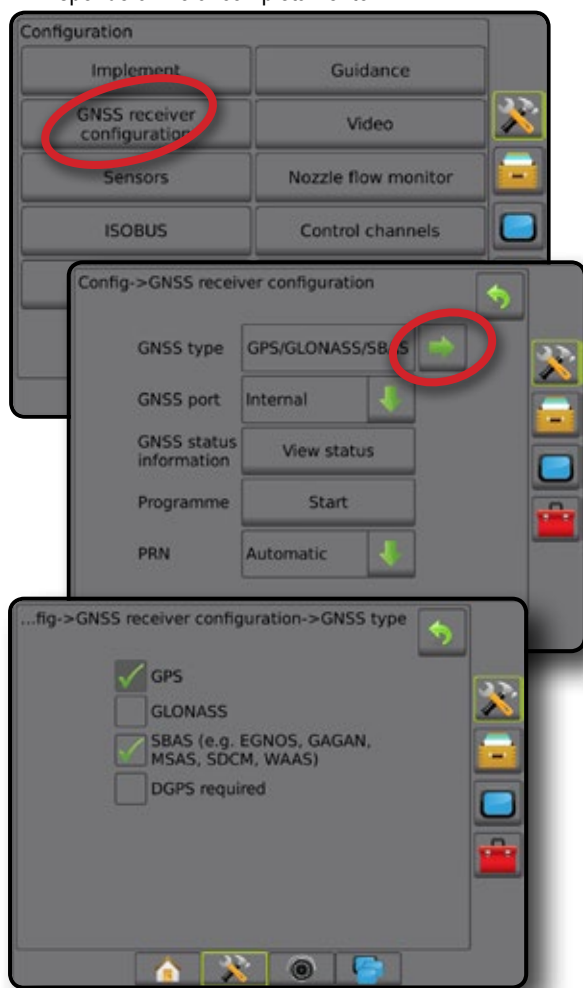


2) Configurare GNSS

GNSS è utilizzato per configurare tipo GNSS, porta GNSS e PRN, nonché per visualizzare le informazioni di stato GNSS.

1. Premere la scheda di CONFIGURAZIONE SISTEMA  nella parte inferiore.
2. Premere la scheda laterale CONFIGURAZIONE .
3. Premere **Configurazione ricevitore GNSS**.
4. Selezionare tra:
 - ▶ Tipo GNSS: imposta l'accettazione delle trasmissioni da fonti GNSS: GPS, GLONASS, SBAS (con o senza DGPS richiesto)
 - ▶ Porta GNSS: imposta la porta di comunicazione GNSS su Interna o Esterna
 - ▶ Informazioni di stato GNSS: visualizza le informazioni di stato GNSS correnti
 - ▶ Programma: solo i tecnici dell'assistenza TeeJet devono usare questa funzione
 - ▶ PRN: seleziona il SBAS PRN che fornirà i dati per la correzione del differenziale GNSS. Impostare su **Automatico** per la selezione di PRN automatico.
5. Premere la freccia PAGINA SUCCESSIVA  per impostare le opzioni specifiche GNSS.
6. Selezionare:
 - ▶ GPS: segnali non corretti dal sistema GPS
NOTA: GPS è sempre selezionato.
 - ▶ GLONASS: aggiunge segnali non corretti dal sistema GLONASS
 - ▶ SBAS (per es. EGNOS, GAGAN, MSAS, SDCM, WAAS): aggiunge segnali corretti differenzialmente dal sistema SBAS
 - ▶ DGPS richiesto: aggiunge segnali GPS differenzialmente corretti (anche SBAS deve essere selezionato)
NOTA: la console non consentirà la guida in modalità DGPS richiesta senza il segnale DGPS corretto.

7. Uscire da questa schermata per avviare l'inizializzazione del ricevitore GNSS. Ciò richiederà un minuto e la console non risponderà fino al completamento.



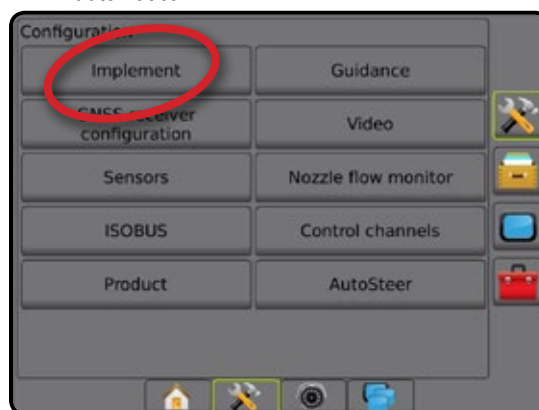
3) Configurare l'attrezzo

Configurazione attrezzo è utilizzata per stabilire le varie impostazioni associate a modalità rettilineo, modalità spanditore o modalità sfalsata. Le impostazioni disponibili varieranno a seconda delle apparecchiature specifiche presenti nel sistema.

Impostazioni attrezzo per apparecchiature presenti


Questa sezione include le opzioni di configurazione per le configurazioni di attrezzo seguenti:

- ▶ Sezione singola
- ▶ Sezione/i con configurazione irroratrice/spanditore ISOBUS
- ▶ Sezione multipla con Modulo di attivazione sezioni o Modulo funzionamento interruttore e Modulo di comando doppio con Modulo di stato d'ingresso o Unità di commutazione automatica



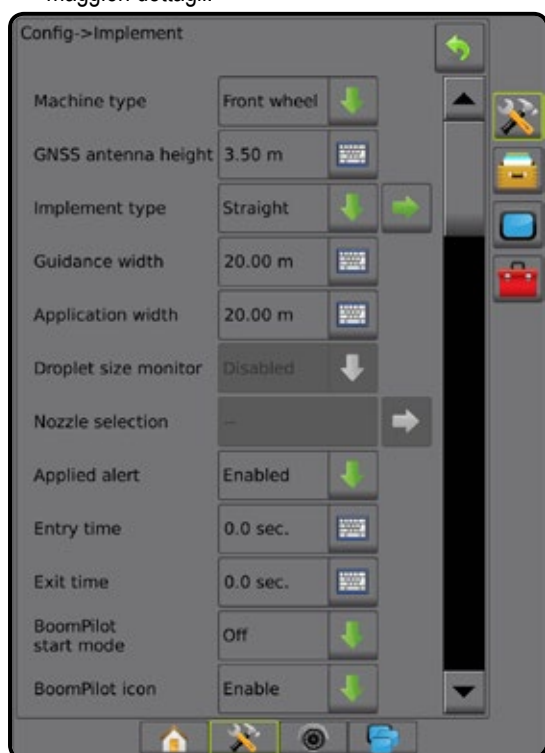
Configurazione a sezione singola

La configurazione sezione singola è disponibile quando non è presente nel sistema uno SmartCable, un Modulo attivazione sezione (SDM) o Modulo funzionamento interruttore (SFM) (ossia, non è presente nessun controllo sezione). L'intera barra o area di erogazione è considerata come una sola sezione.

1. Premere la scheda laterale CONFIGURAZIONE .
2. Premere **Attrezzo**.
3. Selezionare tra:
 - ▶ Tipo macchina: utilizzare questa opzione per selezionare il tipo di macchina che si avvicina maggiormente alla macchina in uso
 - ▶ Altezza antenna GNSS: utilizzare questa opzione per misurare l'altezza dal suolo dell'antenna
 - ▶ Tipo attrezzo: utilizzare questa opzione per selezionare il layout delle sezioni per la posizione del prodotto applicato (*vedere la sezione Tipo attrezzo per ulteriori dettagli*)
 - ▶ Larghezza guida: utilizzare questa opzione per impostare la distanza tra linee di guida
 - ▶ Larghezza applicazione/lavoro: utilizzare questa opzione per inserire la larghezza totale dell'attrezzo. L'intervallo è compreso tra 1,0 e 75,0 metri.
 - ▶ Monitoraggio dimensione goccioline [se disponibile]: utilizzare questa opzione per abilitare il monitoraggio dimensione goccioline per un massimo di cinque ugelli irroratrice


Computer di campo Aeros 9040

- ▶ Selezione ugello [se disponibile]: utilizzare questa opzione per selezionare il tipo di ugello dell'irroratrice (serie e portata) per determinare le informazioni relative alla dimensione goccioline
 - ▶ Avviso applicato: utilizzare questa opzione per abbinare un avviso che segnala quando si esce da un'area trattata o vi si entra
 - ▶ Modalità di avvio BoomPilot: utilizzare questa opzione per stabilire se il BoomPilot verrà controllato dalla velocità o dall'icona BoomPilot
 - ▶ Icona BoomPilot: utilizzare questa opzione per attivare l'icona della schermata guida per controllare manualmente la verniciatura di applicazione su schermo
4. Premere la freccia PAGINA SUCCESSIVA ➡ per impostare le opzioni specifiche dell'attrezzo. Si veda il capitolo Attrezzo per maggiori dettagli.



Sezione/i con configurazione irroratrice/spanditore ISOBUS

Alcune opzioni attrezzo vengono completate su ISOBUS ECU. Quando tali opzioni sono anche presenti nella sezione configurazione attrezzo, verranno visualizzate in grigio o non saranno disponibili.

1. Premere la scheda laterale CONFIGURAZIONE .
2. Premere **Attrezzo**.
3. Selezionare tra:
 - ▶ Tipo macchina [quando disponibile]: utilizzare questa opzione per selezionare il tipo di macchina che si avvicina maggiormente alla macchina in uso.
 - ▶ Altezza antenna GNSS [quando disponibile]: utilizzare questa opzione per misurare l'altezza dal suolo dell'antenna

- ▶ Tipo attrezzo: utilizzare questa opzione per selezionare il layout delle sezioni per la posizione del prodotto applicato (*vedere la sezione Tipo attrezzo per ulteriori dettagli*)
 - ▶ Larghezza guida: utilizzare questa opzione per inserire la distanza tra linee di guida
 - ▶ Larghezza applicazione [Tipo attrezzo rettilineo completato su ISOBUS ECU]: utilizzare questa opzione per inserire la larghezza totale dell'attrezzo
 - ▶ Larghezza lavoro [Tipo attrezzo spanditore completato su ISOBUS ECU]: utilizzare questa opzione per inserire la larghezza totale dell'attrezzo
 - ▶ Monitoraggio dimensione goccioline [disponibile solo con kit d'interfaccia sensore di pressione]: utilizzare questa opzione per abilitare il monitoraggio dimensione goccioline per un massimo di cinque ugelli irroratrice.
 - ▶ Selezione ugello [Tipo attrezzo rettilineo completato su ISOBUS ECU]: utilizzare questa opzione per selezionare il tipo di ugello irroratrice
 - ▶ Avviso applicato: utilizzare questa opzione per abbinare un avviso che segnala quando si esce da un'area trattata o vi si entra.
 - ▶ Modalità di avvio BoomPilot: utilizzare questa opzione per controllare automaticamente il BoomPilot in base alla velocità o con l'icona BoomPilot
 - ▶ Icona BoomPilot: utilizzare questa opzione per attivare l'icona per il controllo manuale del BoomPilot
4. Premere la freccia PAGINA SUCCESSIVA ➡ per impostare le opzioni specifiche dell'attrezzo.





Sezioni multiple con SDM/SFM e DCM con configurazione ISM/ASB

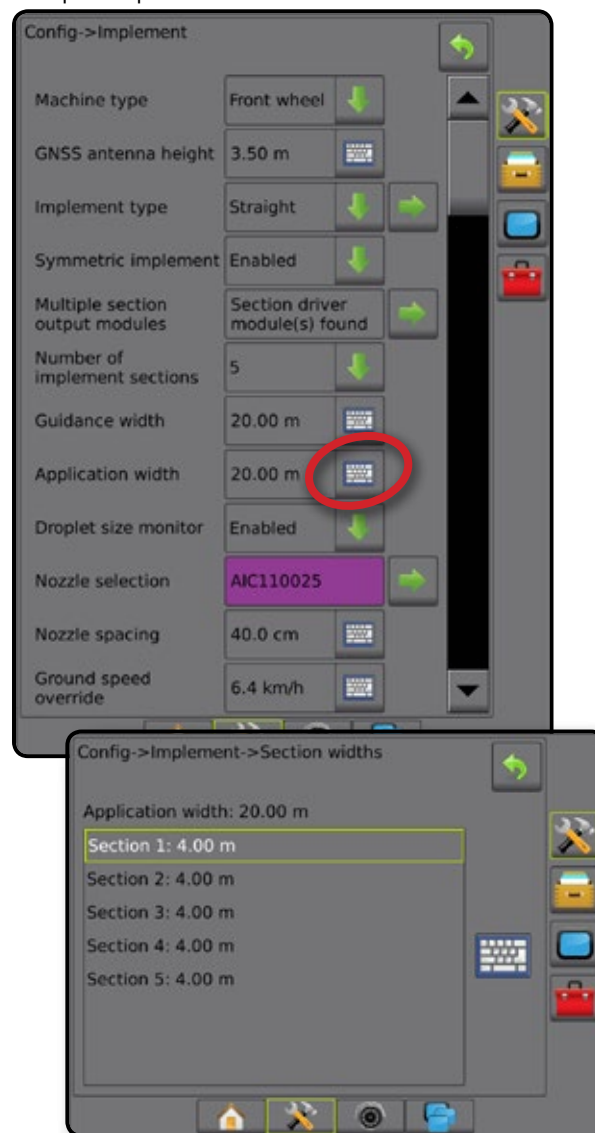
La sezione multipla con SDM/SFM e DCM con configurazione ISM/ASB viene utilizzata quando è presente un Modulo di attivazione sezioni (SDM) o Modulo funzionamento interruttore (SFM) insieme a un Modulo di comando doppio (DCM) con un Modulo di stato d'ingresso (ISM) o un'Unità di commutazione automatica (ASB). La barra o area di consegna possono includere fino a 15 sezioni di larghezza e lunghezza variabile (in modalità spanditore). Le opzioni aggiuntive disponibili con un SDM includono sovrapposizione applicazione, temporizzazione applicazione, e modalità sfalsata.

Un modulo funzionamento interruttore abilita il controllo della barra manuale e automatico (espandibile a 20).

Un modulo di comando doppio (DCM) collega agli attuatori e sensori dell'attrezzo poltiglia e controlla il rilascio della poltiglia fornendo la funzione di controllo della portata per il bus CAN. Le uscite del controllo valvola possono essere bidirezionali o a larghezza d'impulso modulata.

1. Premere la scheda laterale CONFIGURAZIONE .
2. Premere **Attrezzo**.
3. Selezionare tra:
 - ▶ Tipo macchina [quando disponibile]: utilizzare questa opzione per selezionare il tipo di macchina che si avvicina maggiormente alla macchina in uso
 - ▶ Altezza antenna GNSS [quando disponibile]: utilizzare questa opzione per misurare l'altezza dal suolo dell'antenna
 - ▶ Tipo attrezzo: utilizzare questa opzione per selezionare il layout delle sezioni per la posizione del prodotto applicato (*vedere la sezione Tipo attrezzo per ulteriori dettagli*)
 - ▶ Attrezzo simmetrico: utilizzare questa opzione per determinare se le sezioni sono appaiate e hanno gli stessi valori di larghezza, spostamento e lunghezza
 - ▶ Moduli di uscita sezione multipla: utilizzare questa opzione per abilitare l'uso di moduli di uscita sezione multipla sul bus CAN
 - ▶ Numero di sezioni dell'attrezzo: utilizzare per selezionare il numero di sezioni dell'attrezzo
 - ▶ Larghezza guida: utilizzare questa opzione per inserire la distanza tra linee di guida
 - ▶ Applicazione/larghezza lavoro: utilizzare per inserire la larghezza di ogni sezione per calcolare la larghezza totale di tutte le sezioni dell'attrezzo. Ciascuna sezione può avere una larghezza diversa. Le sezioni sono numerate da sinistra a destra osservando la macchina nella direzione di avanzamento. L'intervallo per ogni sezione è compreso tra 0,0 e 75,0 metri. Il totale per tutte le sezioni deve essere superiore a 1,0 metro.
NOTA: se la funzione Disposizione simmetrica attrezzo è abilitata, solo la prima di ogni coppia di sezioni allineate potrà essere evidenziata.
 - ▶ Spaziatura ugelli: utilizzare questa opzione per inserire la spaziatura tra gli ugelli dell'irroratrice
 - ▶ Sovrascrittura velocità rispetto al suolo: utilizzare questa opzione per impostare la velocità minima da utilizzare con il controllo automatico dell'indice di applicazione.

4. Premere la freccia PAGINA SUCCESSIVA  per impostare le opzioni specifiche dell'attrezzo.



Impostazioni aggiuntive per tipo di attrezzo

Tipo attrezzo definisce il modello di applicazione che si avvicina maggiormente al sistema in uso.

- In modalità rettilineo: le sezioni della barra non hanno lunghezza e si trovano su una linea a distanza fissa dall'antenna
- In modalità spanditore: una linea virtuale viene creata in linea con i dischi di erogazione da cui la sezione o le sezioni di applicazione possono variare in lunghezza e possono essere a distanze diverse dalla linea (la disponibilità dipende dalle apparecchiature specifiche del sistema)
- In modalità sfalsata: una linea virtuale viene creata in linea con la sezione 1 da cui la sezione o le sezioni di applicazione non hanno lunghezza e possono essere a distanze diverse dalla linea (la disponibilità dipende dalle apparecchiature specifiche del sistema)

Computer di campo Aeros 9040

Figura 1: Tipo attrezzo – Rettilineo

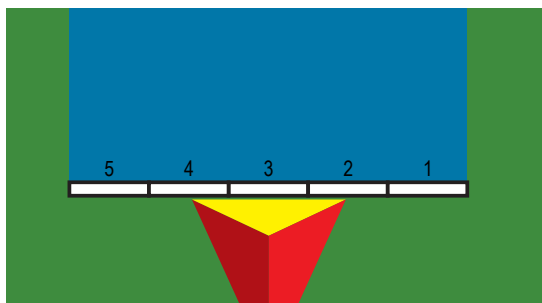


Figura 2: Tipo attrezzo – Spanditore

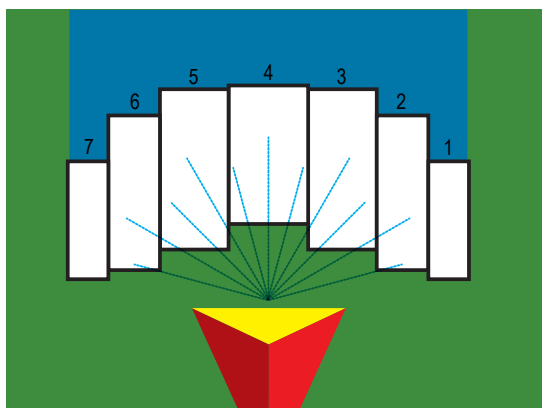
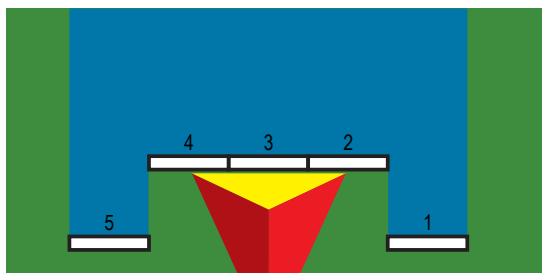


Figura 3: Tipo attrezzo – Sfalsato



Numeri di sezione

Le sezioni sono numerate da sinistra a destra osservando la macchina nella direzione di avanzamento.

In rettilineo

Le sezioni della barra non hanno lunghezza e si trovano su una linea a distanza fissa dall'antenna.

1. Selezionare il tipo attrezzo **Rettilineo** sulla schermata Attrezzo.
2. Premere la freccia PAGINA SUCCESSIVA di Tipo attrezzo ➡.
3. Selezionare tra:
 - ▶ Direzione in lineadiretta attrezzo ❶: utilizzare questa opzione per selezionare la collocazione dell'attrezzo di fronte o dietro l'antenna GNSS mentre il veicolo si sposta in direzione di avanzamento
 - ▶ Distanza in lineadiretta attrezzo ❶: utilizzare questa opzione per definire la distanza in linea dall'antenna GNSS all'attrezzo.
 - ▶ Direzione decentrata laterale attrezzo ❷: utilizzare questa opzione per selezionare la direzione laterale dalla linea centrale della macchina al centro dell'attrezzo osservando la macchina nella direzione di avanzamento
 - ▶ Distanza decentrata laterale attrezzo ❷: utilizzare questa opzione per definire la distanza laterale dalla linea centrale della macchina al centro dell'attrezzo

- ▶ Sovrapposti*: utilizzare questa opzione per definire il valore di sovrapposizione consentito quando si usa il controllo sezione automatico della barra
- ▶ Temporizzazione di funzionamento*: utilizzare questa opzione per impostare il momento in cui la sezione si attiva quando si entra in un'area non trattata

NOTA: se l'applicazione si attiva troppo presto quando si entra in un'area non trattata, diminuire la temporizzazione di funzionamento. Se l'applicazione si attiva troppo tardi, aumentare la temporizzazione di funzionamento.

- ▶ Temporizzazione di arresto*: utilizzare questa opzione per impostare il momento in cui la sezione si disattiva quando si entra in un'area trattata

NOTA: se l'applicazione si disattiva troppo presto quando si entra in un'area non trattata, diminuire la temporizzazione di arresto. Se l'applicazione si disattiva troppo tardi, aumentare la temporizzazione di arresto.

*Disponibile con SmartCable, Modulo di attivazione sezioni (SDM), Modulo funzionamento interruttore (SFM) o ISOBUS

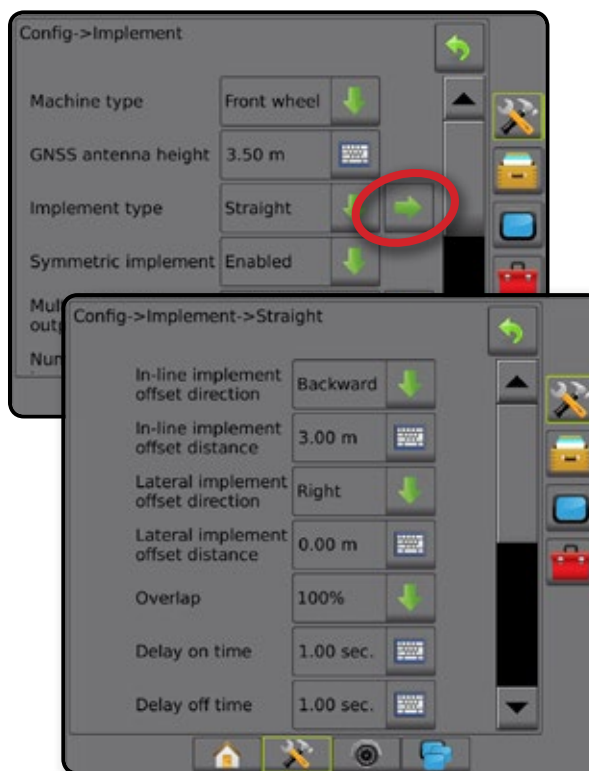
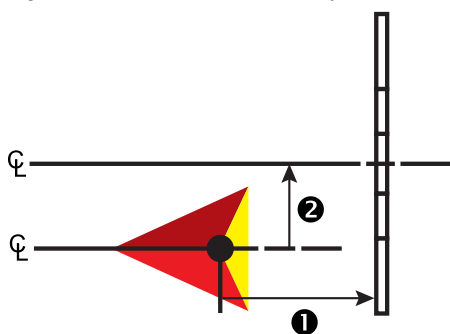


Figura 4: Direzioni e distanze di spostamento



Spanditore – TeeJet

Una linea virtuale viene creata in linea con i dischi di erogazione da cui la sezione o le sezioni di applicazione possono variare in lunghezza e possono essere a distanze diverse dalla linea (la disponibilità dipende dalle apparecchiature specifiche del sistema).

1. Selezionare tipo attrezzo **Spanditore** nella schermata Attrezzo.
2. Premere la freccia PAGINA SUCCESSIVA di Tipo attrezzo ➡.
3. Selezionare tra:

- ▶ Tipo di configurazione: utilizzare questa opzione per selezionare il tipo di spanditore **TeeJet**
- ▶ Distanza tra antenna e disco ❶: utilizzare questa opzione per definire la distanza dall'antenna GNSS ai dischi o al meccanismo di dispersione
- ▶ Direzione decentrata laterale attrezzo ❷: utilizzare questa opzione per selezionare la direzione laterale dalla linea centrale della macchina al centro dell'attrezzo osservando la macchina nella direzione di avanzamento
- ▶ Distanza decentrata laterale attrezzo ❸: utilizzare questa opzione per definire la distanza laterale dalla linea centrale della macchina al centro dell'attrezzo
- ▶ Sovrapposti*: utilizzare questa opzione per definire il valore di sovrapposizione consentito quando si usa il controllo sezione automatico della barra
- ▶ Temporizzazione di funzionamento*: utilizzare questa opzione per impostare il momento in cui la sezione si attiva quando si entra in un'area non trattata

NOTA: se l'applicazione si attiva troppo presto quando si entra in un'area non trattata, diminuire la temporizzazione di funzionamento. Se l'applicazione si attiva troppo tardi, aumentare la temporizzazione di funzionamento.

- ▶ Temporizzazione di arresto*: utilizzare questa opzione per impostare il momento in cui la sezione si disattiva quando si entra in un'area trattata

NOTA: se l'applicazione si disattiva troppo presto quando si entra in un'area non trattata, diminuire la temporizzazione di arresto. Se l'applicazione si disattiva troppo tardi, aumentare la temporizzazione di arresto.

- ▶ Distanza decentrata nello spargimento ❹: utilizzare questa opzione per impostare la distanza tra i dischi o il meccanismo di dispersione e il punto in cui la poltiglia tocca inizialmente il suolo per la Sezione 1.

- ▶ Disassamenti sezione* ❺: utilizzare questa opzione per impostare la distanza di spostamento dalla Sezione 1 (la linea di spostamento dello spargimento) al bordo di attacco di ciascuna sezione. La Sezione 1 è sempre pari a 0. Tutte le altre sezioni possono essere a distanze diverse.

- ▶ Lunghezze sezione ❻: utilizzare questa opzione per impostare la lunghezza di applicazione in ciascuna sezione. Ciascuna sezione può avere lunghezza diversa.

NOTA: le sezioni sono numerate da sinistra a destra osservando la macchina nella direzione di avanzamento.

*Disponibile con SmartCable, Modulo di attivazione sezioni (SDM), Modulo funzionamento interruttore (SFM) o ISOBUS

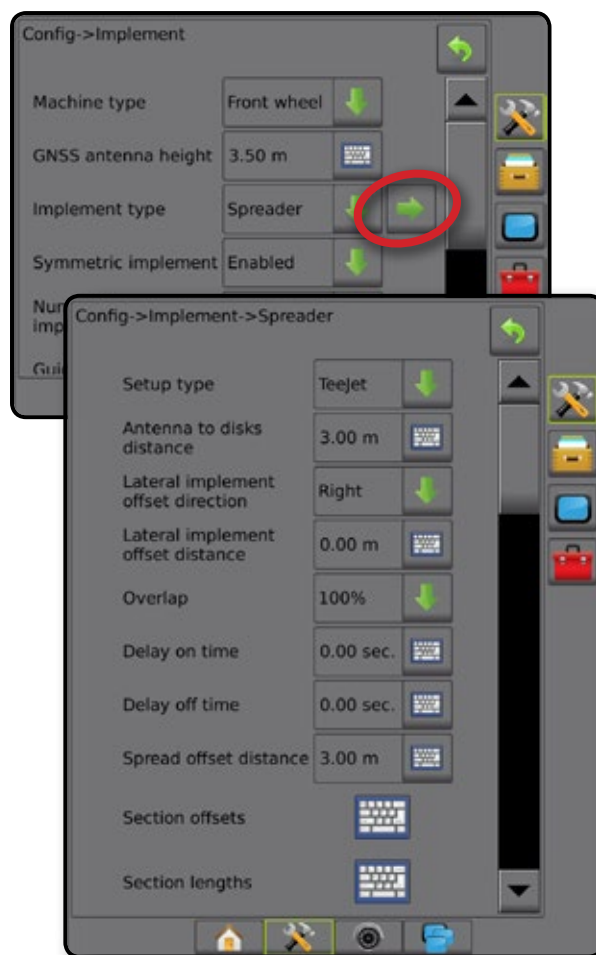


Figura 5: Distanze e lunghezze

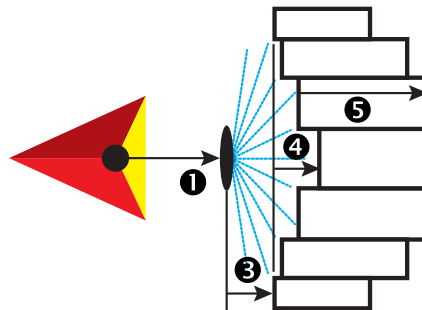
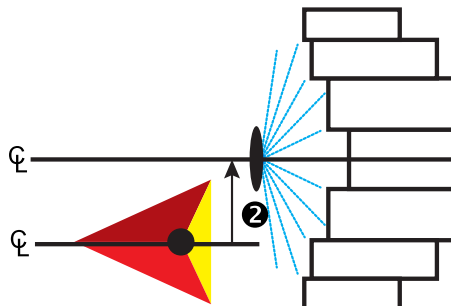


Figura 6: Direzione e distanza di spostamento laterale



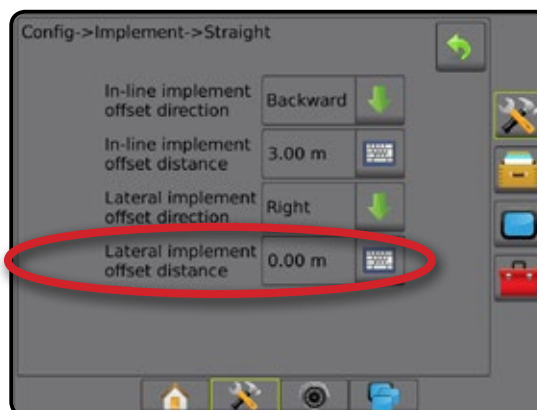
Regolazione distanza decentrata laterale attrezzo

L'opzione Distanza decentrata laterale attrezzo è utilizzata per definire la distanza dalla linea centrale della macchina al centro dell'attrezzo. Quando la mappatura su schermo non mostra alcuna sovrapposizione o spazio vuoto, ma l'applicazione campo produce costantemente una sovrapposizione o spazio vuoto su un solo lato nella direzione del percorso, si deve calcolare una regolazione della distanza decentrata laterale attrezzo applicandola al valore distanza decentrata attrezzo.

Se si utilizza un'irroratrice o uno spanditore a propulsione autonoma, utilizzare il calcolo di regolazione spostamento GNSS per calcolare la regolazione distanza decentrata attrezzo.

Se si utilizza un attrezzo cingolato o a rimorchio, utilizzare il calcolo di regolazione spostamento attrezzo per calcolare la regolazione distanza decentrata attrezzo.

NOTA: mentre si utilizza lo sterzo assistito/auto-sterzata, se la mappatura su schermo mostra sovrapposizioni e spazi vuoti, può essere necessario effettuare regolazioni alle impostazioni di sterzo assistito/auto-sterzata.



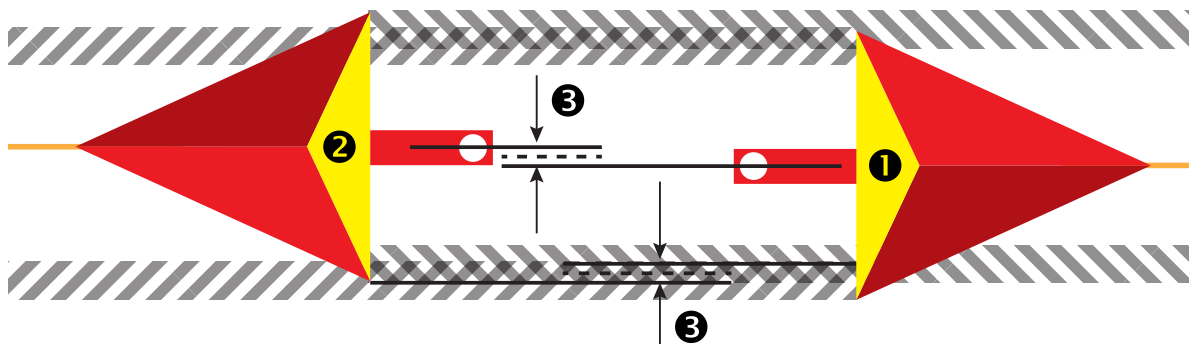
Calcolo regolazione spostamento GNSS

Per calcolare una regolazione spostamento GNSS utilizzando la stessa linea di guida:

1. Creare una linea retta AB.
2. Con sterzo assistito/auto-sterzata innescato, percorrere la passata **1** per almeno 30 metri e collocare bandiere alla barra di trazione o accanto alla macchina.
3. Invertire la direzione e innescare lo sterzo assistito/auto-sterzata sulla passata **2** sulla stessa linea di guida AB. Collocare le bandiere alla barra di trazione accanto alla macchina o arrestarsi mentre ci si trova sulla linea di guida AB accanto alle bandiere collocate sulla passata **1**.
4. Misurare la differenza **3** tra le bandiere della passata **1** e la passata **2**.
5. Dividere la distanza misurata **3** a metà. La differenza corrisponderà alla regolazione spostamento.
6. Aumentare o diminuire la distanza di spostamento secondo necessità in base a dove si verifica la sovrapposizione applicazione campo e all'impostazione della direzione decentrata attrezzo corrente.

Sovrapposizione applicazione campo	Impostazioni spostamento corrente		
	Direzione spostamento = Sinistra	Direzione spostamento = Destra	Direzione spostamento = Destra Distanza spostamento = 0 m
A destra della passata 1	Aumentare il valore spostamento distanza	Diminuire il valore spostamento distanza	Aumentare il valore spostamento distanza
A sinistra della passata 1	Diminuire il valore spostamento distanza	Aumentare il valore spostamento distanza	Modificare la direzione decentrata attrezzo a sinistra e aumentare il valore spostamento distanza

Figura 7: Distanza dello spostamento GNSS



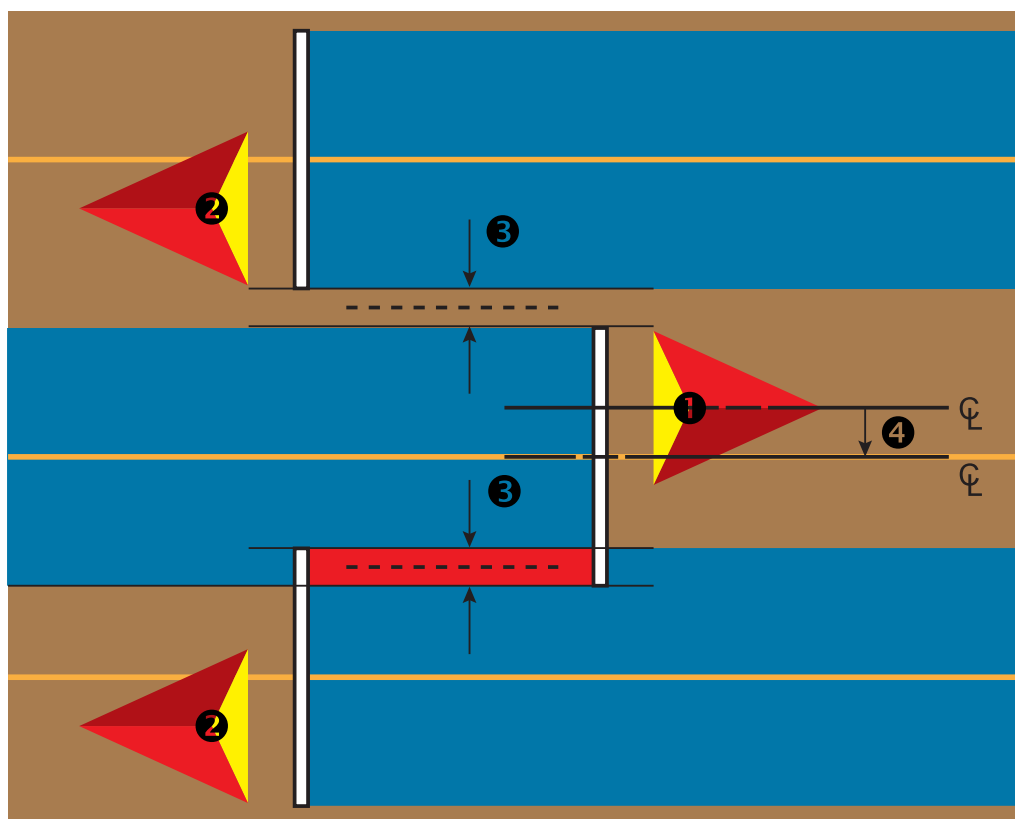
Regolazione spostamento laterale attrezzo

Per calcolare una regolazione spostamento attrezzo utilizzando linee di guida adiacenti:

1. Creare una linea retta AB.
2. Con sterzo assistito/auto-sterzata innescato, percorrere la passata ❶ come se si stesse utilizzando l'attrezzo e collocare bandiere ai bordi esterni dell'attrezzo.
3. Invertire la direzione e innescare lo sterzo assistito/auto-sterzata sulla passata ❷ sulla linea di guida AB adiacente. Collocare bandiere aggiuntive sui bordi esterni dell'attrezzo o arrestarsi mentre ci si trova sulla linea di guida AB accanto alle bandiere collocate sulla passata ❶.
4. Misurare la differenza ❸ tra le bandiere della passata ❶ e la passata ❷.
5. Dividere la distanza misurata ❸ a metà. La differenza corrisponderà alla regolazione spostamento.
6. Aumentare o diminuire la distanza di spostamento ❹ secondo necessità in base a dove si verifica la sovrapposizione applicazione campo e all'impostazione della direzione decentrata attrezzo corrente.

Applicazione campo	Impostazioni spostamento corrente		
	Direzione spostamento = Sinistra	Direzione spostamento = Destra	Direzione spostamento = Destra Distanza spostamento = 0 m
Sovrapposizione a destra della passata ❶ oppure Spazio vuoto a sinistra della passata ❶	Aumentare il valore spostamento distanza	Diminuire il valore spostamento distanza	Aumentare il valore spostamento distanza
Sovrapposizione a sinistra della passata ❶ oppure Spazio vuoto a destra della passata ❶	Diminuire il valore spostamento distanza	Aumentare il valore spostamento distanza	Modificare la direzione decentrata attrezzo a sinistra e aumentare il valore spostamento distanza

Figura 8: Direzione e distanza decentrata laterale attrezzo



N. 4 AVVIARE UN NUOVO LAVORO OPPURE CONTINUARE UN LAVORO

Una volta che la sequenza di accensione è stata completata, nella schermata Home sarà visualizzato un messaggio che consente di iniziare un nuovo lavoro o continuare un lavoro già esistente. Accertarsi che il GNSS sulla console sia attivo prima di iniziare o continuare un lavoro.

Prima di iniziare un lavoro, è necessario configurare la macchina specifica e i relativi componenti. Una volta che il lavoro è attivo, alcune opzioni di configurazione non possono più essere modificate. Per passare dalla modalità semplice a quella avanzata e viceversa, andare a Dati-> Opzioni-> Modalità lavoro in Configurazione di sistema.

Modalità semplice

Nella modalità semplice, è disponibile un solo lavoro alla volta.

Nuovo lavoro

1. Sulla schermata Home , premere **Nuovo lavoro**.

Continuare lavoro

1. Sulla schermata Home , premere **Continua**.

Se un lavoro corrente si trova in una zona UTM diversa dalla zona UTM corrente o adiacente, **Continua** sarà disabilitato.

Chiudi lavoro

1. Sulla schermata Home , premere **Chiudi lavoro**.

Per creare un report del lavoro quando si chiude un lavoro, inserire un'unità USB nella porta USB della console prima di premere "Chiudi lavoro".




Modalità avanzata

Nella modalità avanzata, sono disponibili più lavori alla volta.

È possibile inserire con Fieldware Link le sole informazioni sul cliente, sull'azienda agricola, sul campo e le mappe ricetta. Un nome lavoro può essere modificato solo utilizzando Fieldware Link.

L'operatore può copiare i lavori per riutilizzare i confini, le linee di guida, l'area di copertura e le mappe ricetta utilizzando Fieldware Link o Dati -> Dati lavoro -> Gestisci nella console.



Nuovo lavoro

1. Sulla schermata Home , premere **Nuovo lavoro**.
2. Premere:
 - ▶ Si: per generare automaticamente un nome
 - ▶ No: per inserire un nome utilizzando la tastiera su schermo

È possibile inserire con Fieldware Link le informazioni sul cliente, sull'azienda agricola, e sul campo.

Avvia lavoro

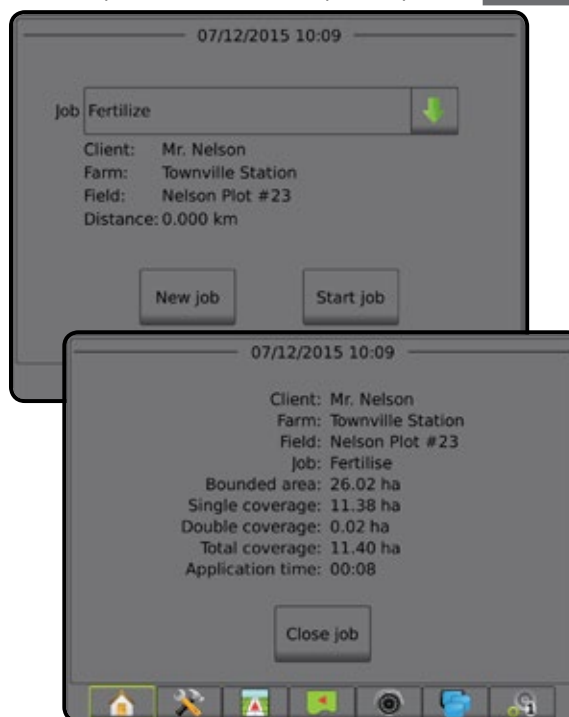
Aeros 9040 è programmato con lo strumento di ricerca campo per aiutare l'operatore a trovare il lavoro più vicino alla posizione del veicolo. Con GNSS acquisito, l'elenco di selezione dei lavori sarà aggiornato ogni dieci secondi. Durante questo aggiornamento, l'elenco di lavori viene ordinato per distanza e i due lavori più vicini vengono visualizzati nella parte superiore dell'elenco. I lavori restanti vengono elencati al di sotto di questi.

1. Sulla schermata Home , premere la freccia GIÙ  per accedere all'elenco di lavori salvati nella console.
2. Selezionare il nome lavoro da iniziare/continuare.
3. Premere **Avvia lavoro**.

Chiudi lavoro

1. Sulla schermata Home , premere **Chiudi lavoro**.

Per creare un report del lavoro quando si chiude un lavoro, inserire un'unità USB nella porta USB della console prima di premere **Chiudi lavoro**.

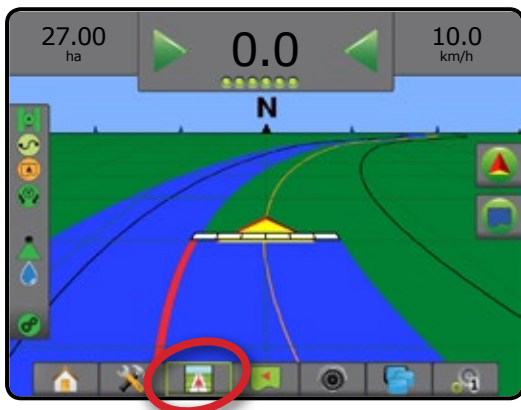


N. 5 GUIDA DI CONFIGURAZIONE

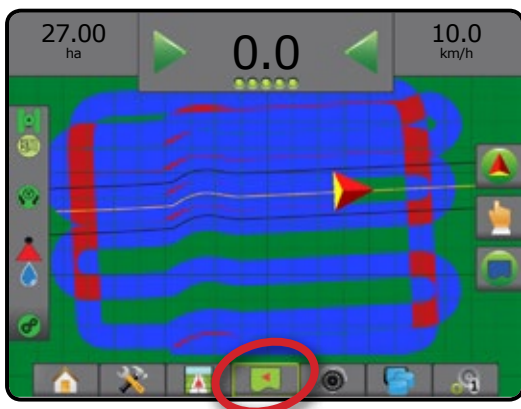
1) Scegliere una modalità guida

Tre schermate di guida tengono l'operatore informato.

La Guida Vista veicolo crea un'immagine generata da computer della posizione veicolo all'interno dell'area di applicazione.











La Guida Vista campo crea un'immagine generata da computer della posizione veicolo e dell'area di applicazione da una prospettiva aerea.

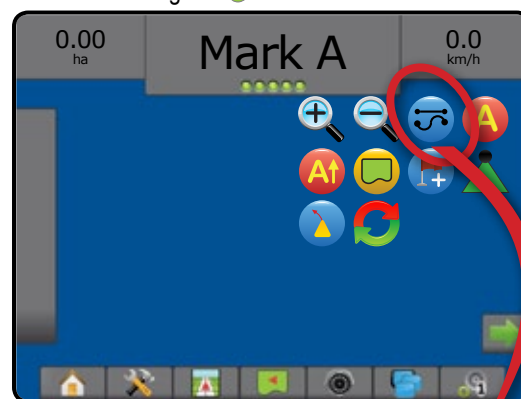


La Guida RealView consente di visualizzare input video in tempo reale invece di un'immagine generata da computer.








Scegliere una modalità guida:


1. Premere la scheda OPZIONI DI NAVIGAZIONE E GUIDA  per visualizzare le opzioni di navigazione.
2. Premere l'icona MODALITÀ GUIDA .
3. Selezionare tra:
 - ▶ Guida retta AB 
 - ▶ Guida curva AB 
 - ▶ Guida cerchio pivot 
 - ▶ Guida ultima passata 
 - ▶ Guida prossima fila NextRow 
 - ▶ Nessuna guida 



2) Stabilire una linea di guida AB

1. Raggiungere il luogo desiderato del punto A .
2. Premere la scheda OPZIONI DI NAVIGAZIONE E GUIDA  per visualizzare le opzioni di navigazione.
3. **Con il veicolo in movimento**, premere l'icona PUNTO A .
4. Raggiungere il luogo desiderato del punto B .
5. Premere l'icona PUNTO B  per definire la linea AB.
6. "Assegnare un nome a questa linea di guida?"
Premere:
 - ▶ Sì: per inserire un nome e salvare la linea di guida sulla console
 - ▶ No: per generare automaticamente un nome e salvare la linea di guida sulla console

La console inizierà a fornire informazioni sulla navigazione.

NOTA: l'icona PUNTO B  non è disponibile per la selezione (in grigio) fino a quando non viene percorsa la distanza minima (3,0 metri per la Guida lineare o curva, 50,0 metri per la Guida cerchio pivot).

NOTA: non è necessario percorrere l'intera circonferenza del cerchio di rotazione per avviare la Guida cerchio pivot.


Utilizzare l'icona ANNULLA PUNTO  per annullare il comando Punto A e ripristinare la linea di guida precedente (se presente).

Figura 9: Contrassegnare il punto A



Figura 10: Contrassegnare il punto B







3) Creare un confine applicazione

Il confine applicazione definisce le aree dove è stata o non è stata effettuata l'applicazione con ABSC o BoomPilot. È possibile definire il confine in tutte le modalità guida. È possibile salvare un confine esterno e fino a cinque (5) confini interni alla volta.



Un utente può copiare e modificare i lavori per riutilizzare confini e linee di guida per applicazioni diverse sullo stesso campo con Fieldware Link o con l'opzione Dati -> Dati lavoro -> Gestisci.

Per definire un confine applicazione esterno:

1. Raggiungere una posizione desiderata sul perimetro dell'area di applicazione.
2. Premere la scheda OPZIONI DI NAVIGAZIONE E GUIDA  per visualizzare le opzioni di navigazione.
3. Mentre il veicolo è in movimento, premere l'icona CONFINE .
4. Raggiungere il perimetro dell'area di applicazione.
5. Terminare il confine:
 - ▶ Raggiungere una larghezza di passata dal punto di partenza. Il confine si chiuderà automaticamente (la linea di guida bianca diventa nera).
 - ▶ Premere l'icona FINE CONFINE . Una linea retta completerà la delimitazione del confine tra la posizione corrente e il punto di partenza.
6. Premere:
 - ▶ Salva: premere per salvare il confine
 - ▶ Elimina: premere per cancellare il confine

NOTA: sul confine iniziale o esterno, l'icona TERMINA CONFINE  non è disponibile per la selezione (in grigio) fino al raggiungimento della distanza minima (cinque volte la larghezza di passata).

Se si effettua la mappatura di un confine con una o più sezioni ripiegate e disattivate, è necessario mantenere questa configurazione di sezioni per tutta la durata della passata sul confine. Qualsiasi modifica apportata al numero di sezioni attive, e conseguentemente alla larghezza della macchina dopo l'avvio del processo di mappatura del confine, farà sì che l'applicazione mappi il confine sul bordo esterno di tutte le sezioni programmate, non necessariamente quelle attive in un dato momento durante la passata del confine.

Quando si mappa un contorno con alcune sezioni disattivate, è necessario passare BoomPilot alla modalità manuale  e attivare gli interruttori principale e di sezione per tutte le sezioni che verranno utilizzate durante la passata di confine. Una volta completata la passata del confine gli interruttori sezione possono essere disattivati, l'interruttore generale resta attivato, BoomPilot può essere riportato alla modalità automatica  e il controllo automatico sezione può quindi essere utilizzato.


NOTA: se un confine viene mappato con alcune sezioni ripiegate come descritto in precedenza, potrebbe essere necessario utilizzare l'icona Sposta A+  sulla linea di guida alla posizione corretta per le successive passate nel campo.

Figura 11: Definizione confine in corso



Figura 12: Termina confine: linea retta fino al punto di partenza

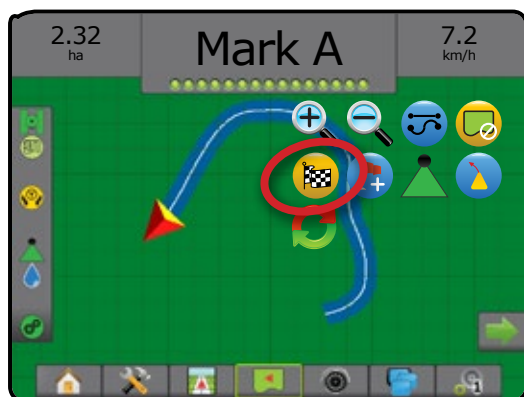



Figura 13: Termina confine: raggiungere il punto di partenza



Utilizzare l'icona ANNULLA CONFINE  per annullare il nuovo processo di definizione confine campo e tornare al confine precedente (se presente).

Per creare uno o più confini interni, seguire la stessa procedura del confine iniziale.

Figura 14: Aggiungere un confine interno



Quando si crea un confine esterno o iniziale, la linea di confine si collocherà all'esterno della sezione attiva più esterna. Quando si crea un confine interno o aggiuntivo, la linea di confine si collocherà all'interno della sezione attiva più interna.

Se nessuna sezione è attiva, il confine sarà contrassegnato all'estremità della sezione più esterna.

Usare l'icona ELIMINA CONFINE  per eliminare tutti i confini campo per il lavoro corrente.

Figura 15: Elimina confine





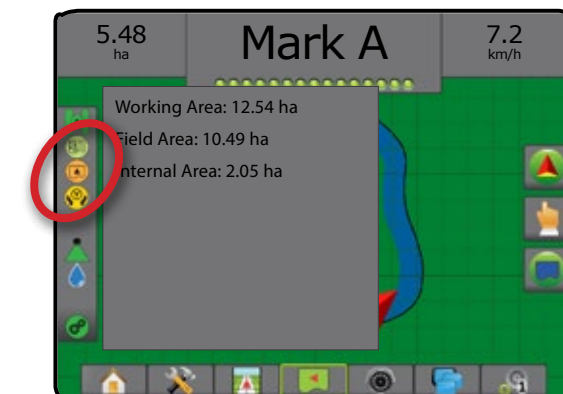


In corrispondenza della posizione corrente, l'icona IN CONFINE  o FUORI CONFINE  è visualizzata sulla barra di stato una volta che viene stabilito il confine.

Figura 16: Confine sulla barra di stato



AGGIUNGI REGOLAZIONE DI PORTATA

Aeros 9040 fornisce due opzioni per la regolazione della portata.


- ▶ Terminale universale ISOBUS (UT) : fornisce accesso alle opzioni e all'utilizzo dell'unità elettronica di controllo ISOBUS (ECU). Essa fornisce il controllo di irroratrice e spanditore di colture se integrata nell'attrezzo di ciascuna funzionalità.
- ▶ Modulo di comando doppio TeeJet : regolazione di portata integrata con configurazione e controllo agevoli

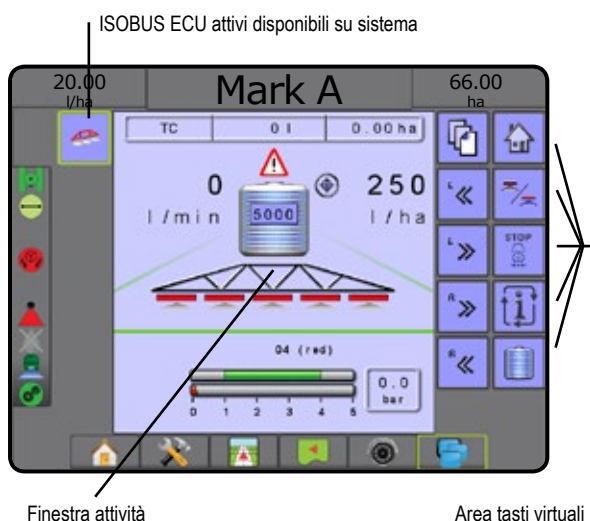
TERMINALE UNIVERSALE ISOBUS

Panoramica

Il terminale universale (UT) fornisce accesso alle impostazioni e all'utilizzo di ISOBUS ECU.

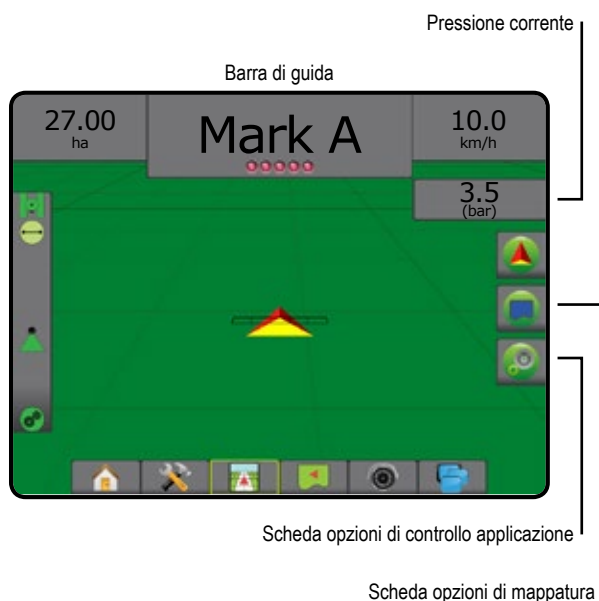
NOTA: per istruzioni dettagliate di configurazione, consultare il manuale dell'utente ISOBUS specifico per l'ECU connesso.

1. Premere la scheda inferiore TERMINALE UNIVERSALE .



Opzioni della schermata guida

Quando il controllo di irroratrice o spanditore con unità di controllo elettronico (ECU) ISOBUS è integrato nell'attrezzo, sono disponibili altre opzioni di regolazione della portata e mappatura sulle schermate di guida Vista campo e Vista veicolo.



Pronto all'uso

All'avvio del sistema, un prodotto ISOBUS può richiedere alcuni minuti per il caricamento di tutte le informazioni richieste o pool di oggetti.

Prima di iniziare un lavoro, verificare che ISOBUS ECU sia pronto.

- La schermata Home è disponibile
- Il Controllo rotta (TC) è attivo: il numero del conteggio percorsi attivi deve visualizzare "TC"

Barra di guida

Oltre alle opzioni della barra di guida standard, con ISOBUS ECU saranno disponibili le seguenti informazioni:

- ▶ Indice di applicazione effettivo: visualizza l'indice di applicazione attuale
- ▶ Indice di applicazione desiderato: visualizza l'indice di applicazione desiderato
- ▶ Volume/Prodotto applicato: visualizza volume o peso del prodotto applicato
- ▶ Quantità rimanente serbatoio/contenitore: visualizza il volume o peso del prodotto rimanente nel serbatoio/contenitore








Pressione corrente

Visualizza la pressione corrente all'ugello.

Mappatura

La mappatura applicazione del prodotto basata su GNSS è disponibile in Vista veicolo o in Vista campo. La mappatura può registrare le aree coperte dall'attrezzo (Copertura) oppure la quantità di prodotto applicata e il luogo di applicazione (Applicazione) e può dirigere l'applicazione del prodotto a portata singola e variabile (Dose obiettivo preimpostata e prescrizione, rispettivamente).

NOTA: per maggiori informazioni, consultare "Mappatura applicazione".





1. Premere la scheda inferiore GUIDA VISTA VEICOLO  o GUIDA VISTA CAMPO .
2. Premere la scheda OPZIONI di MAPPATURA  per visualizzare le opzioni di mappatura.
3. Selezionare una o più delle seguenti opzioni:
 - ▶ Mappa di copertura 
 - ▶ Mappa ricetta 
 - ▶ Mappa applicazione 
 - ▶ Mappa della dose obiettivo 

NOTA: mappa applicazione e Mappa della dose obiettivo non possono essere selezionate simultaneamente.

Controllo applicazione

Le icone Aumenta/riduci percentuale dose obiettivo consentono di aumentare/ridurre la dose obiettivo di applicazione secondo la percentuale stabilita impostata nella schermata di configurazione Funzionamento macchina in fase di indice di applicazione. La modalità di regolazione automatica regolerà automaticamente l'indice di applicazione in base alla velocità corrente in riferimento alla dose obiettivo.


NOTA: le icone Aumenta/Riduci percentuale dose obiettivo effettuano le stesse regolazioni dei tasti Spinta/Fase Aumenta/riduci percentuale dell'UT ISOBUS.

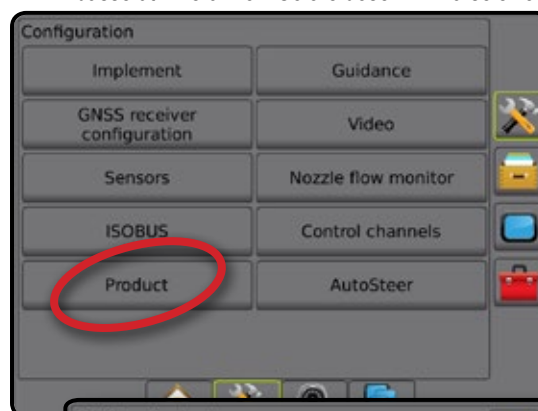
1. Premere la scheda inferiore GUIDA VISTA VEICOLO .
2. Premere la scheda OPZIONI APPLICAZIONE .
3. Selezionare tra:
 - ▶ Aumenta/riduci percentuale dose obiettivo : stabilisce la fase percentuale di spinta richiesta.
 - ▶ Spinta percentuale e ripristino : visualizza la fase percentuale di spinta corrente e se premuto, azzerla la fase percentuale di spinta



Configura poltiglia

Quando è presente un sistema di regolazione portata le opzioni Poltiglia sono disponibili per configurare nomi di canali di comando della poltiglia, volumi poltiglia, indice di applicazione, incremento di regolazione portata, limiti di portata massimi/minimi e i colori di visualizzazione corrispondenti per la mappatura.

1. Premere la scheda laterale CONFIGURAZIONE .
2. Premere **Poltiglia**.
3. Selezionare tra:
 - ▶ Nome della poltiglia: utilizzare questa opzione per immettere il nome della poltiglia per il canale di comando corrente
 - ▶ Colore dose minima/massima: utilizzare questo opzione per creare lo schema colori che meglio rappresenta i cambiamenti delle portate in un'applicazione mappa della dose obiettivo
 - ▶ Intervallo di colori: utilizzare questa opzione per selezionare la modalità automatica o manuale per l'impostazione del Colore dose massima e il Colore dose minima
 - ▶ Limite superiore mappatura dose applicata [solo Intervallo di colori manuale]: utilizzare questa opzione per impostare la dose massima per cui sarà utilizzato il Colore dose massima (le dosi più elevate utilizzeranno il Colore dose massima selezionato)
 - ▶ Limite inferiore mappatura dose applicata [solo Intervallo di colori manuale]: questa opzione è utilizzata per impostare la dose minima per cui sarà utilizzato il Colore dose minima (le dosi più basse utilizzeranno il Colore dose minima selezionato)



Panoramica sulla schermata di regolazione della portata

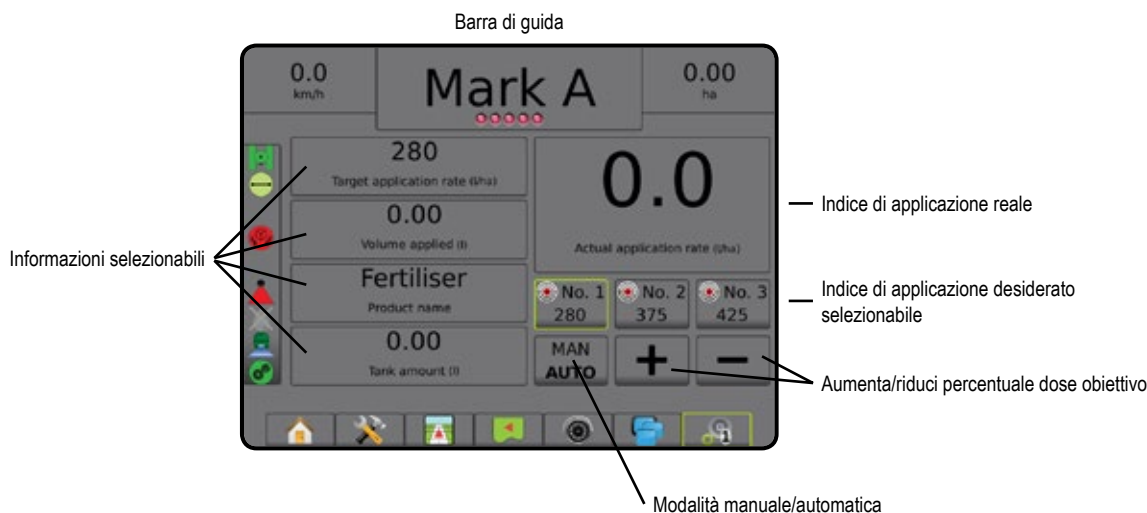
Quando il Modulo di comando doppio (DCM) è integrato nel sistema, le opzioni di regolazione della portata sono facilmente accessibili dalla schermata Regolazione della portata e le opzioni di mappatura sono disponibili sulle schermate di guida Vista campo e Vista veicolo.

NOTA: per le istruzioni di configurazione dettagliate, consultare la guida supplementare alla regolazione della portata con modulo di comando doppio TeeJet.

1. Premere la scheda inferiore REGOLAZIONE DI PORTATA .

2. Selezionare tra:

- ▶ Informazioni aggiuntive selezionabili della barra di guida
- ▶ Informazioni selezionabili di regolazione di portata
- ▶ Indice di applicazione reale
- ▶ Indice di applicazione desiderato selezionabile
- ▶ Aumenta/riduci percentuale dose obiettivo
- ▶ Modalità manuale/automatica



Barra di guida








Oltre alle opzioni della barra di guida standard, con un DCM TeeJet saranno disponibili le seguenti informazioni selezionabili:

- ▶ Indice di applicazione effettivo: visualizza l'indice di applicazione attuale
- ▶ Indice di applicazione desiderato: visualizza l'indice di applicazione desiderato
- ▶ Volume/Prodotto applicato: visualizza volume o peso del prodotto applicato
- ▶ Quantità rimanente serbatoio/contenitore: visualizza il volume o peso del prodotto rimanente nel serbatoio/contenitore

Mappatura applicazione

La mappatura applicazione della poltiglia basata su GNSS è disponibile in Vista veicolo o in Vista campo in tutte le modalità guida. La mappatura può registrare le aree coperte dall'attrezzo (Copertura) oppure la quantità di prodotto applicata e il luogo di applicazione (Applicazione) e può dirigere l'applicazione del prodotto a portata singola e variabile (Dose obiettivo preimpostata e prescrizione, rispettivamente).

NOTA: per maggiori informazioni, consultare "Mappatura applicazione" nel presente capitolo di questo manuale.


1. Premere la scheda inferiore GUIDA VISTA VEICOLO  o GUIDA VISTA CAMPO .
2. Premere la scheda OPZIONI di MAPPATURA  per visualizzare le opzioni di mappatura.
3. Selezionare una o più delle seguenti opzioni:
 - ▶ Mappa di copertura 
 - ▶ Mappa ricetta 
 - ▶ Mappa applicazione 
 - ▶ Mappa della dose obiettivo 

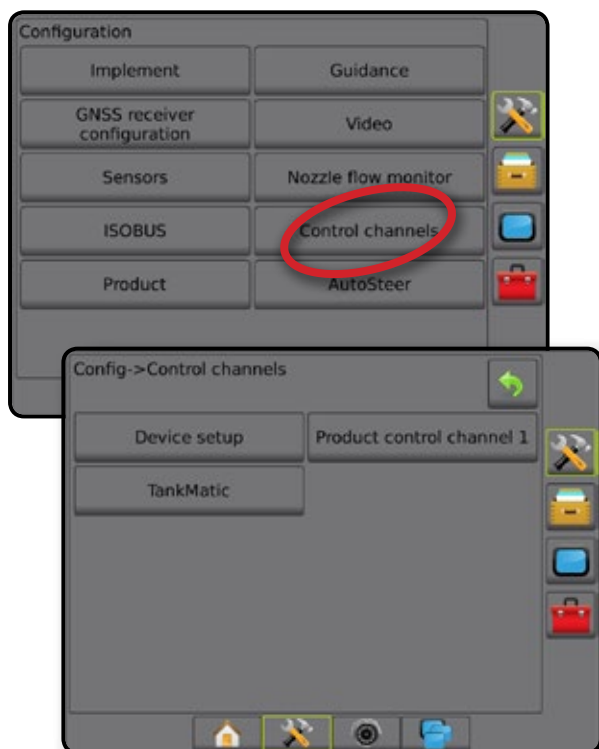
NOTA: mappa applicazione e Mappa della dose obiettivo non possono essere selezionate simultaneamente.

Configurare il canale di comando

Quando è presente un Modulo di comando doppio (DCM), le opzioni canale di comando sono disponibili per configurare DCM, canale di comando associato e TankMatic (sistema di riempimento automatico del serbatoio).


NOTA: per le istruzioni di configurazione dettagliate, consultare la guida supplementare alla regolazione della dose TeeJet.


1. Premere la scheda laterale CONFIGURAZIONE .
2. Premere **Canali di comando**.
3. Selezionare tra:
 - Configurazione dispositivo: utilizzare questa opzione per selezionare un Modulo di comando doppio (DCM), il Canale di comando poltiglia e TankMatic
 - Canale di comando poltiglia 1: utilizzare questa opzione per impostare tipo di applicazione, tipo di guida, unità di applicazione, sensore primario e un massimo di quattro monitor nonché per eseguire la diagnostica
 - TankMatic: utilizzare questa opzione per impostare e configurare un sistema di riempimento automatico del serbatoio, incluso sensore di presenza, contenuto minimo e massimo del serbatoio e compensazione di riempimento automatico

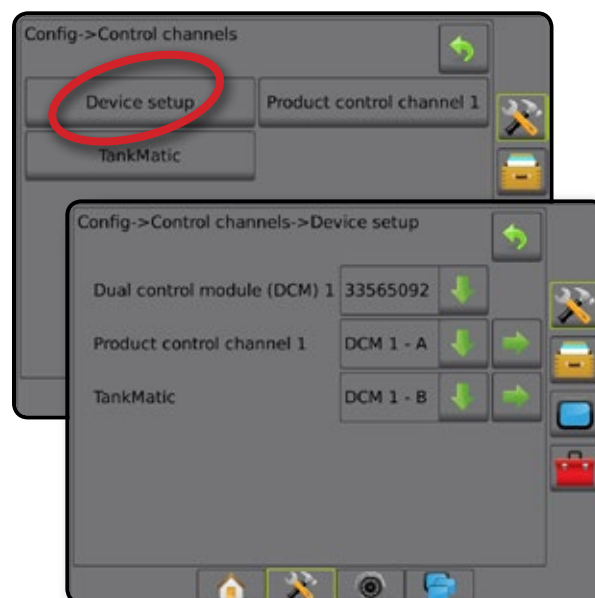


Configurazione del dispositivo

Quando è presente un Modulo di comando doppio (DCM), sono disponibili opzioni di configurazione dispositivo per associare il numero di serie di un dispositivo a un DCM, e un DCM e un identificativo a un canale di comando prodotto o TankMatic.

1. Premere la scheda laterale CONFIGURAZIONE .
2. Premere **Canali di comando**.
3. Premere **Configurazione del dispositivo**.
4. Selezionare tra:
 - Modulo di comando doppio (DCM) 1: utilizzato per associare un numero di serie al DCM specificato
 - Canale di comando prodotto 1: utilizzato per associare il numero e l'identificativo del DCM al canale di comando del prodotto specificato
 - TankMatic: utilizzato per associare il numero e l'identificativo del DCM a TankMatic

NOTA: le frecce Pagina successiva  per canale di comando poltiglia e TankMatic consentono di accedere direttamente alle opzioni di configurazione per tali funzioni.




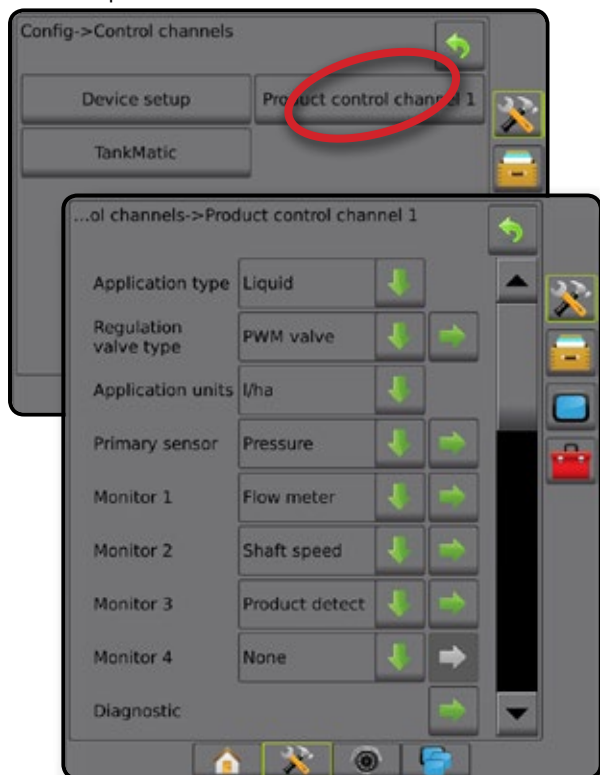
Tipo di applicazione

Oltre al tipo di poltiglia (liquida o granulare) applicata dal canale, l'impostazione Tipo di applicazione definisce il tipo di rapporto tra canale e attrezzo per quanto riguarda la poltiglia. Molte altre opzioni del canale di comando poltiglia (quali unità di applicazione, sensore primario e tabelle di calibrazione) e le opzioni attrezzo (quali la spaziatura ugelli) si basano sul tipo di applicazione scelto.

Canali di comando della poltiglia


Quando è presente un Modulo di comando doppio (DCM), i canali di comando della poltiglia vengono utilizzati per configurare i canali di comunicazione di comando poltiglia per il DCM. I canali di comando della poltiglia vengono utilizzati per selezionare il tipo di applicazione e le unità della poltiglia, il tipo di valvola di regolazione, il tipo sensore e fino a quattro tipi di sensori di monitoraggio.

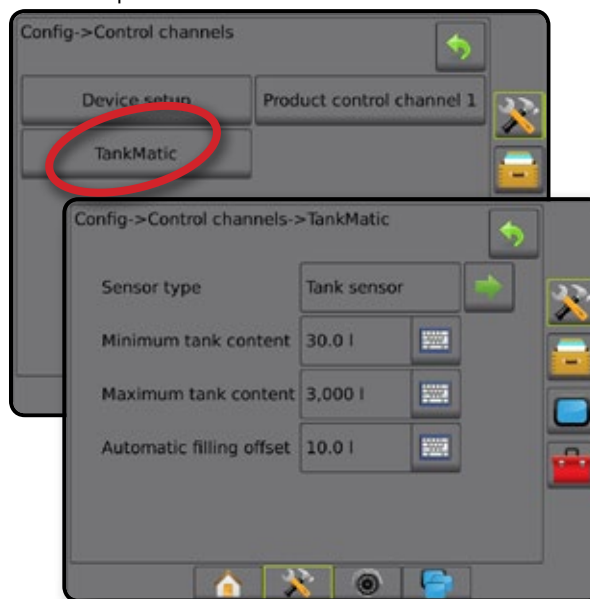
1. Premere la scheda laterale CONFIGURAZIONE .
2. Premere **Canali di comando**.
3. Premere **Canale di comando poltiglia 1**.
4. Selezionare tra:
 - ▶ Tipo di applicazione: utilizzare questa opzione per selezionare il tipo di prodotto, liquido o granulare, che verrà applicato da questo canale
 - ▶ Tipo di valvola di regolazione: utilizzare questa opzione per selezionare il tipo di circuito di comando utilizzato per controllare l'erogazione del prodotto per questo canale
 - ▶ Unità di applicazione: utilizzare questa opzione per selezionare le unità visualizzate per indicare l'indice di applicazione corrente
 - ▶ Sensore primario: utilizzare questa opzione per selezionare il sensore di feedback che verrà utilizzato da questo canale per misurare l'uscita della valvola di regolazione
 - ▶ Monitor 1-4: utilizzare questa opzione per configurare uno o più monitor per osservare lo stato di un elemento del sistema di erogazione di un'applicazione
 - ▶ Diagnostica: utilizzare questa opzione per visualizzare dati non formattati dal dispositivo per l'utilizzo nella risoluzione dei problemi



TankMatic


Quando è presente un TankMatic, sono presenti le opzioni che definiscono i livelli di vuoto, minimo e massimo per il serbatoio, e calibrare la forma del serbatoio.

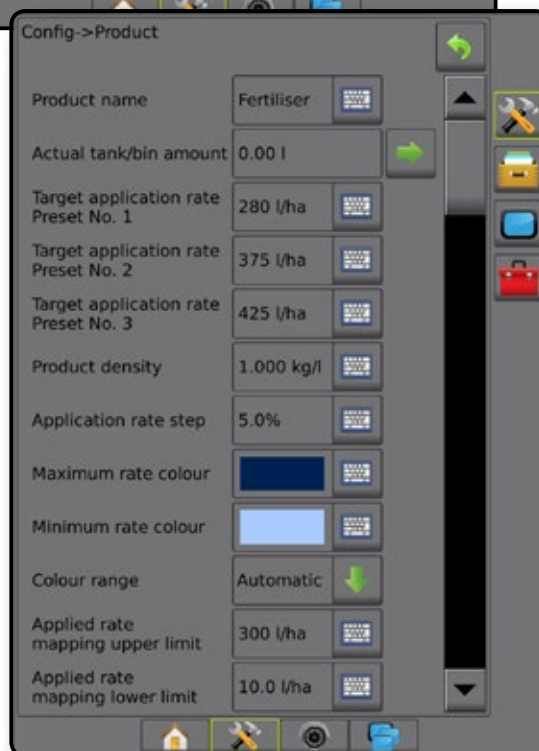
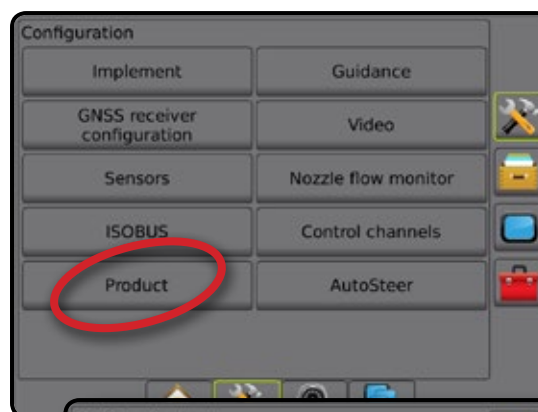
1. Premere la scheda laterale CONFIGURAZIONE .
2. Premere **Canali di comando**.
3. Premere **TankMatic**.
4. Selezionare tra:
 - ▶ Tipo sensore: utilizzare questa opzione per selezionare il tipo sensore usato per monitorare il serbatoio/recipiente, e accedere alla calibrazione del sensore serbatoio
 - ▶ Contenuto minimo del serbatoio: utilizzare questa opzione per impostare il contenuto minimo che può sussistere nel serbatoio
 - ▶ Contenuto massimo del serbatoio: utilizzare questa opzione per impostare il volume del serbatoio massimo possibile
 - ▶ Compensazione di riempimento automatico: utilizzare questa opzione per impostare il volume che continuerà a scorrere nel serbatoio dopo l'inizio della chiusura della valvola di riempimento



Configura poltiglia

Quando è presente un sistema di regolazione portata le opzioni Poltiglia sono disponibili per configurare nomi di canali di comando della poltiglia, volumi poltiglia, indice di applicazione, incremento di regolazione portata, limiti di portata massimi/minimi e i colori di visualizzazione corrispondenti per la mappatura.








1. Premere la scheda laterale CONFIGURAZIONE .
2. Premere **Poltiglia**.
3. Selezionare tra:
 - ▶ Nome della poltiglia: utilizzare questa opzione per immettere il nome della poltiglia per il canale di comando corrente
 - ▶ Quantità effettiva serbatoio/contenitore: utilizzare questa opzione per impostare la quantità corrente della poltiglia nel serbatoio o contenitore come calcolato utilizzando un sensore per serbatoio o contenitore
 - ▶ Indice di applicazione desiderato preimpostato N. 1-3: utilizzare questa opzione per selezionare l'indice di applicazione desiderato per il numero indice di applicazione corrente
 - ▶ Densità della poltiglia: utilizzare questa opzione per impostare la densità della poltiglia nel serbatoio/contenitore
 - ▶ Fase di indice di applicazione: utilizzare questa opzione per impostare l'incremento di aumento o diminuzione dell'indice di applicazione poltiglia
 - ▶ Colore dose massima: utilizzare questa opzione per impostare il colore della dose massima. In modalità Intervallo di colori manuale, questo colore verrà utilizzato per tutte le dosi maggiori del limite superiore mappatura dose applicata
 - ▶ Colore dose minima: utilizzare questa opzione per impostare il colore della dose minima. In modalità Intervallo di colori manuale, questo colore verrà utilizzato per tutte le dosi al di sotto del limite inferiore mappatura dose applicata
 - ▶ Intervallo di colori: utilizzare questa opzione per selezionare la modalità automatica o manuale per l'impostazione del Colore dose massima e il Colore dose minima
 - ◀ Automatico: il massimo e il minimo verranno determinati dai valori della dose applicata effettiva o dai valori della dose obiettivo
 - ◀ Manuale: i limiti massimo e minimo saranno impostati sui valori definiti per le opzioni Limite superiore mappatura dose applicata e Limite inferiore mappatura dose applicata
 - ▶ Limite superiore mappatura dose applicata [solo Intervallo di colori manuale]: utilizzare questa opzione per impostare la dose massima per cui sarà utilizzato il Colore dose massima (le dosi più elevate utilizzeranno il Colore dose massima selezionato)
 - ▶ Limite inferiore mappatura dose applicata [solo Intervallo di colori manuale]: questa opzione è utilizzata per impostare la dose minima per cui sarà utilizzato il Colore dose minima (le dosi più basse utilizzeranno il Colore dose minima selezionato)



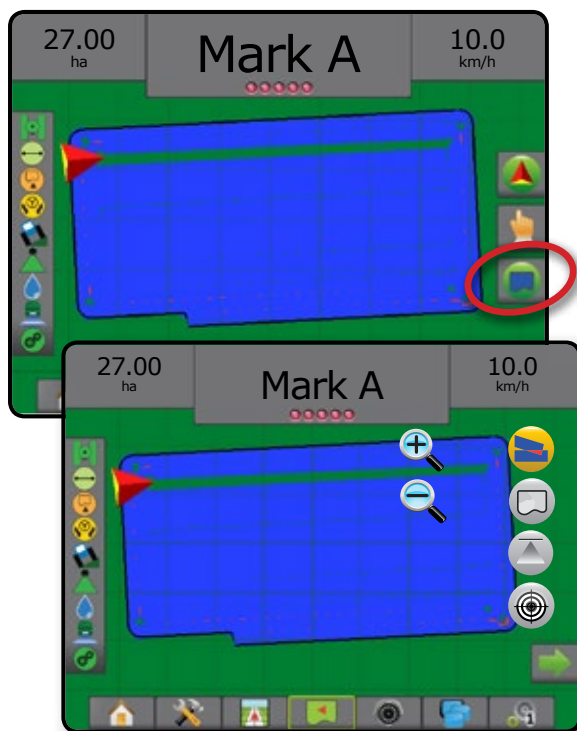
MAPPATURA APPLICAZIONE

La mappatura applicazione della poltiglia basata su GNSS è disponibile in Vista veicolo o in Vista campo, in qualsiasi modalità guida, quando è presente un regolatore portata sul sistema. La mappatura può registrare le aree coperte dall'attrezzo (Copertura) oppure la quantità di prodotto applicata e il luogo di applicazione (Applicazione) e può dirigere l'applicazione del prodotto a portata singola e variabile (Dose obiettivo preimpostata e prescrizione, rispettivamente).

NOTA: prima di usare la mappatura, impostare o verificare le opzioni di mappatura poltiglia in Configurazione -> Poltiglia.

1. Premere la scheda inferiore GUIDA VISTA VEICOLO  o GUIDA VISTA CAMPO .
2. Premere la scheda OPZIONI di MAPPATURA  per visualizzare le opzioni di mappatura.
3. Selezionare una o più delle seguenti opzioni:
 - ▶ Mappa di copertura : mostra l'area coperta dall'attrezzo, a prescindere dall'applicazione o meno della poltiglia
 - ▶ Mappa ricetta : mappa pre-caricata che fornisce le informazioni al regolatore portata da utilizzare nell'applicazione della poltiglia
 - ▶ Mappa applicazione : mostra la quantità di poltiglia applicata e il luogo di applicazione utilizzando il colore per indicare il livello in proporzione e preimpostare e impostare automaticamente i livelli minimo e massimo
 - ▶ Mappa della dose obiettivo : mostra l'indice di applicazione che il regolatore portata cerca di conseguire in ogni posizione

NOTA: mappa applicazione e Mappa della dose obiettivo non possono essere selezionate simultaneamente.




Duplicazione e trasferimento delle mappe

Le mappe vengono memorizzate nei dati lavoro. Utilizzando Dati -> Dati lavoro -> Gestisci, i dati lavoro contenenti mappe possono essere copiati o trasferiti in Fieldware Link così che le mappe possano essere aperte, visualizzate, modificate e stampate e ritrasferite alla console. Si veda "Dati lavoro" nel capitolo Configurazione di sistema.

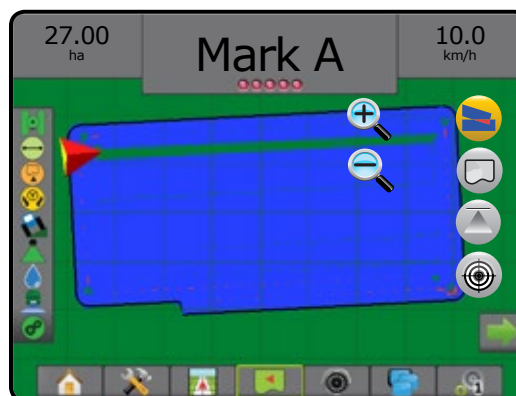
Utilizzando Dati -> Report, è possibile generare report in più formati contenenti i dati e tutte le mappe del lavoro.

Mappa di copertura


 La mappa di copertura che mostra l'area coperta dall'attrezzo. DCM non richiede l'applicazione della poltiglia. ISOBUS non richiede l'applicazione della poltiglia.

Mappatura su schermo

- Area di copertura: illustra l'area trattata e la sovrapposizione:
 - ◀ Blu: un'applicazione
 - ◀ Rosso: due o più applicazioni



Mappa ricetta

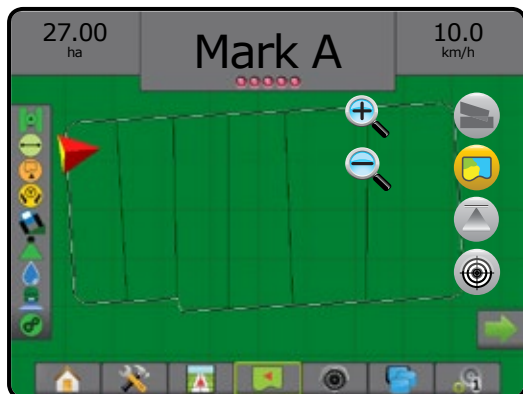
 La Mappa ricetta è una mappa pre-caricata che fornisce le informazioni al regolatore portata da utilizzare nell'applicazione della poltiglia. Le mappe ricetta contengono informazioni georeferenziate sulla portata della poltiglia. Aeros 9040 può importare dati lavoro contenenti Mappe di prescrizione da utilizzare con applicazione a portata variabile (VRA) con regolatori di portata compatibili.

Mappatura su schermo

- Linee zona:
 - ◀ Nera in avvicinamento alla zona di applicazione.
 - ◀ Bianca all'interno della zona di applicazione.
 - ◀ Anche le altre zone con la stessa portata verranno visualizzate di colore bianco.
- Area di copertura: illustra diverse zone di portata di prescrizione:
 - ◀ Selezionato dall'utente: i colori delle zone vengono selezionati quando si definisce la mappa ricetta.

Utilizzando Fieldware Link (v5.01 o versioni successive), gli utenti possono importare i lavori VRA creati in Fieldware Link, nonché esportare i dati lavoro dalla console, modificare le mappe incluse per creare dose obiettivo o mappe ricetta ed effettuare il ritrasferimento alla console per l'utilizzo nel lavoro.

NOTA: per le applicazioni a portata variabile è richiesta la modalità lavoro avanzata. Si veda Opzioni (Modalità lavoro) nel capitolo Configurazione di sistema.

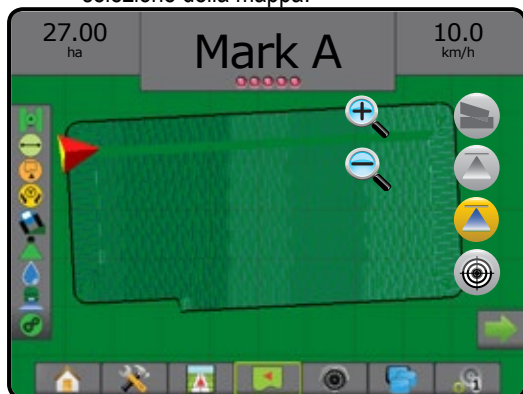


Mappa applicazione

La Mappa applicazione mostra la quantità di poltiglia applicata e il luogo di applicazione utilizzando il colore per indicare il livello in proporzione e preimpostare o impostare automaticamente i livelli minimo e massimo.

Mappatura su schermo

- Area di copertura: illustra l'area trattata:
 - ◀ Selezionato dall'utente: le aree trattate mostrano barre colorate relative all'intervallo di colori selezionato e alla selezione della mappa.



Mappa della dose obiettivo

La Mappa della dose obiettivo mostra l'indice di applicazione desiderato che il regolatore portata cerca di conseguire in ogni posizione.

Mappatura su schermo

- Area di copertura: illustra l'area trattata:
 - ◀ Selezionato dall'utente: le aree trattate mostrano barre colorate relative all'intervallo di colori selezionato e alla selezione della mappa.




Dosi obiettivo

Indice di applicazione desiderato definisce le dosi obiettivo di poltiglia applicate per ettaro/acro. Tali impostazioni saranno le stesse per tutti i lavori attivi.

- DCM: si possono stabilire fino a tre (3) dosi obiettivo
Le dosi obiettivo vengono definite in Impostazione-> Configurazione-> Poltiglia. La dose obiettivo corrente viene selezionata e aumentata sulla schermata di regolazione della portata.
- ISOBUS: si possono stabilire fino a cinque (5) dosi obiettivo
Le dosi obiettivo vengono definite sull'ISOBUS ECU utilizzando l'UT ISOBUS. La dose obiettivo corrente viene selezionata e aumentata sulla schermata di funzionamento ISOBUS dell'UT. L'aumento può anche essere controllato utilizzando la schermata Vista veicolo

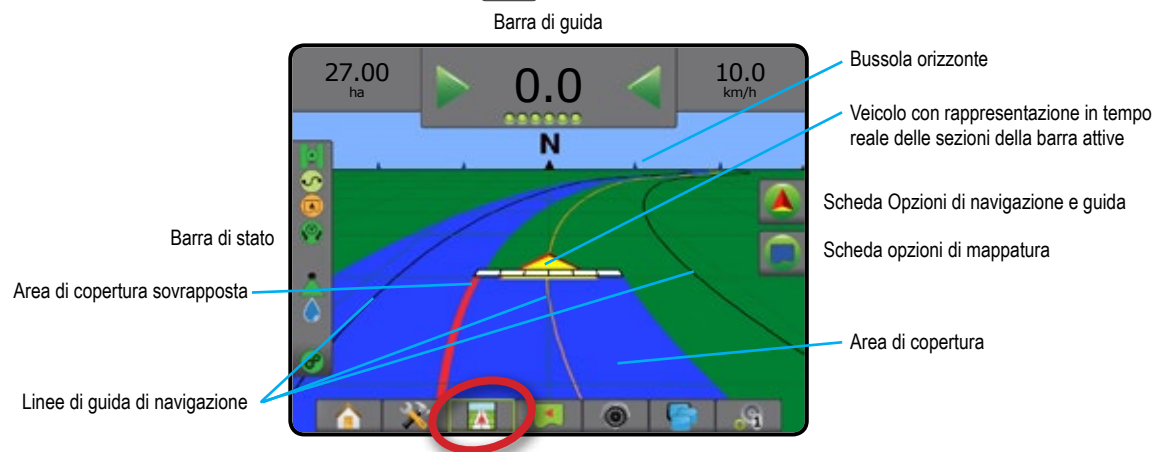
INFORMAZIONI SULLE MODALITÀ GUIDA

Vista veicolo

 La Vista veicolo crea un'immagine generata da computer della posizione veicolo all'interno dell'area di applicazione. Da questa schermata è possibile accedere a tutte le opzioni di configurazione, mappatura e navigazione tramite le schede Opzioni a destra dello schermo.

Per accedere alla schermata Vista veicolo:

1. Premere la scheda GUIDA VISTA VEICOLO .



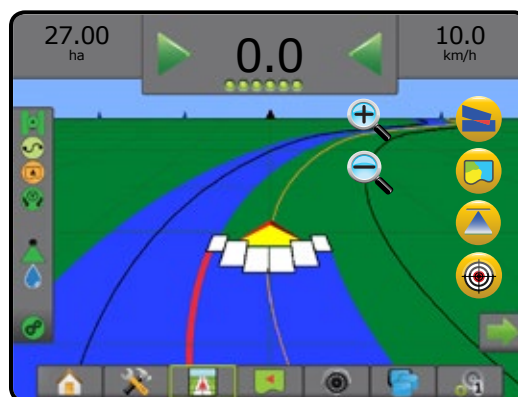
Guida su schermo

- Linee di guida
 - ◀ Arancione: linea di guida attiva
 - ◀ Nere (multiple): linee di guida adiacenti
 - ◀ Nera: linea di confine
 - ◀ Nera/Bianca: linea di confine della zona mappa ricetta
- Punti: contrassegni per punti definiti
 - ◀ Punto rosso – ritorno al punto
 - ◀ Punto blu – punto A
 - ◀ Punto verde – punto B
- Bussola orizzonte: la rotta verso un punto cardinale può essere visualizzata sulla linea dell'orizzonte (quando si effettua lo zoom in)
- Area di copertura: illustra l'area trattata e la sovrapposizione:
 - ◀ Blu: un'applicazione
 - ◀ Rosso: due o più applicazioni
 - ◀ Selezionato dall'utente: le aree trattate della Mappa applicazione e della Mappa della dose obiettivo mostrano barre colorate relative all'intervallo di colori selezionato e alla selezione della mappa.
- Sezioni
 - ◀ Caselle vuote: sezioni inattive
 - ◀ Caselle bianche: sezioni attive

Scheda Opzioni di navigazione e guida



Scheda opzioni di mappatura

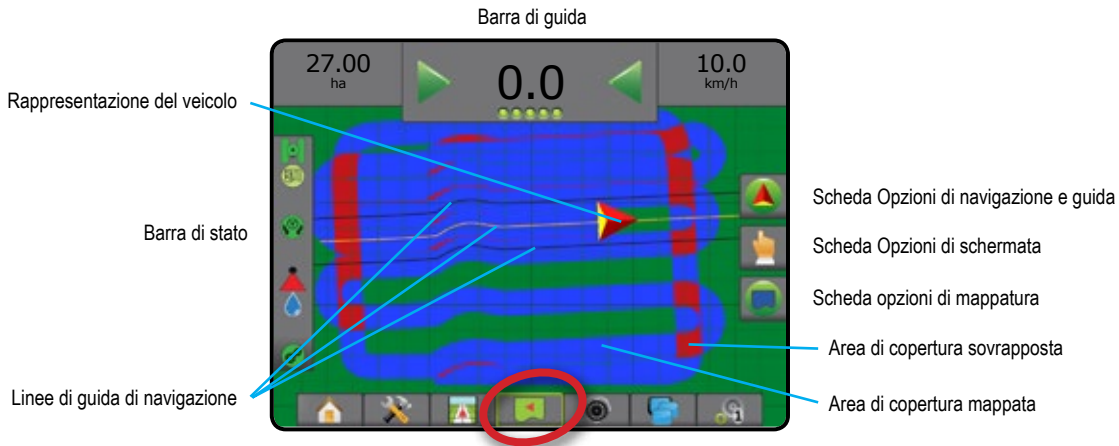


Vista campo

La Vista campo crea un'immagine generata da computer della posizione veicolo e dell'area di applicazione da una prospettiva aerea. Da questa schermata è possibile accedere a tutte le opzioni di configurazione e navigazione, nonché alla Modalità Pan e alle opzioni di mappatura, tramite le schede Opzioni a destra dello schermo.

Per accedere alla schermata Vista campo:

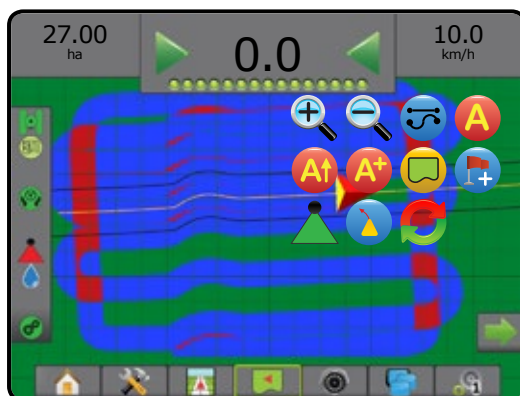
1. Premere la scheda GUIDA VISTA CAMPO .



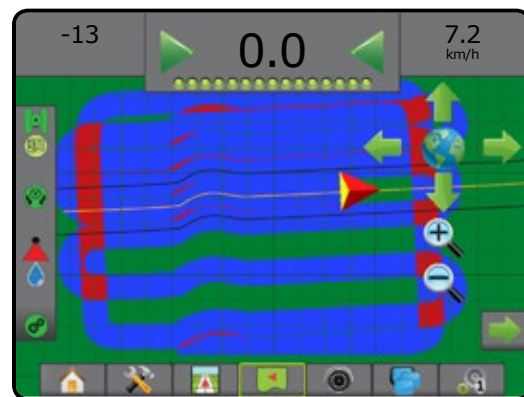
Guida su schermo

- Linee di guida
 - ◀ Arancione: linea di guida attiva
 - ◀ Nere (multiple): linee di guida adiacenti
 - ◀ Nera: linea di confine
 - ◀ Nera/Bianca: linea di confine della zona mappa ricetta
- Punti: contrassegni per punti definiti
 - ◀ Punto rosso – ritorno al punto
 - ◀ Punto blu – punto A
 - ◀ Punto verde – punto B
- Area di copertura: illustra l'area trattata e la sovrapposizione
 - ◀ Blu: un'applicazione
 - ◀ Rosso: due o più applicazioni
 - ◀ Selezionato dall'utente: le aree trattate della Mappa applicazione e della Mappa della dose obiettivo mostrano barre colorate relative all'intervallo di colori selezionato e alla selezione della mappa.

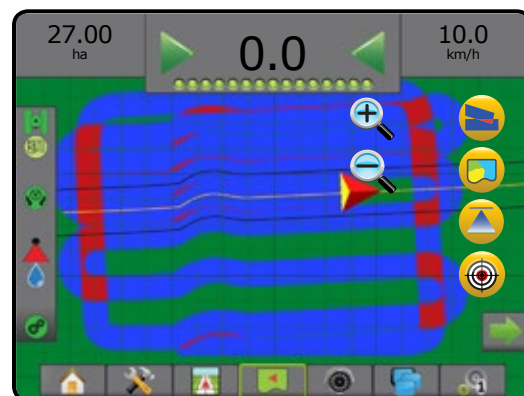
Scheda Opzioni di navigazione e guida




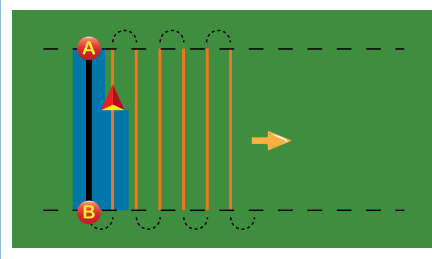

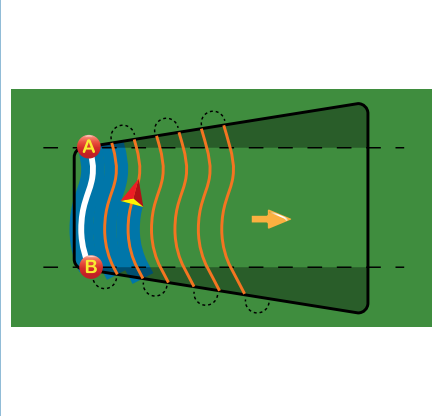

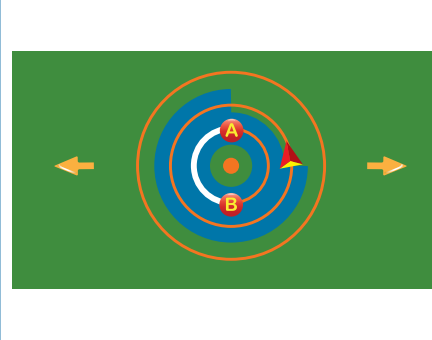

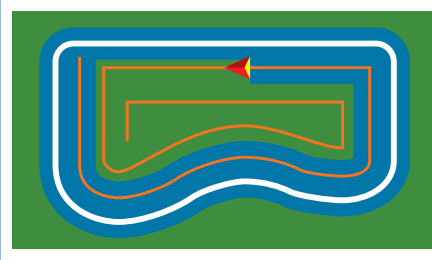

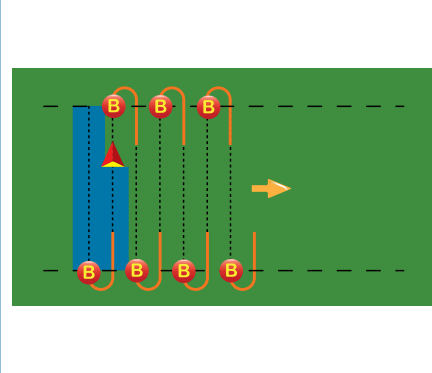

Scheda Opzioni di schermata



Scheda opzioni di mappatura















MODALITÀ GUIDA





	<p>Guida retta AB</p> <p>La Guida retta AB fornisce una guida linea retta in base ai punti di riferimento A e B. I punti originali A e B sono utilizzati per calcolare tutte le altre linee di guida parallele.</p> <p><i>NOTA: lo spostamento alla linea di guida adiacente verrà sarà calcolato utilizzando la larghezza guida: si veda la sezione "Configurazione" nel capitolo Configurazione di sistema.</i></p>	
	<p>Guida curva AB</p> <p>La Guida curva AB fornisce una guida lungo linee curve sulla base di una prima linea di riferimento AB. Questa linea di base iniziale viene utilizzata per calcolare tutte le altre linee di guida.</p> <p><i>NOTA: è consigliabile che la Guida curva non superi di oltre 30° la linea di guida AB.</i></p> <p><i>Lo spostamento alla linea di guida adiacente verrà sarà calcolato utilizzando la larghezza guida: si veda la sezione "Configurazione" nel capitolo Configurazione di sistema.</i></p> <p><i>SUGGERIMENTO: quando si lavora in una superficie dell'appezzamento, la rotta di guida che si estende oltre i punti di riferimento AB diventerà una guida linea retta.</i></p>	
	<p>Guida cerchio pivot</p> <p>La Guida cerchio Pivot fornisce una guida intorno a un punto centrale in direzione centripeta o centrifuga in base a una linea di riferimento iniziale AB. Questa linea di base iniziale viene utilizzata per calcolare tutte le altre linee di guida.</p> <p>È utilizzata per l'applicazione del prodotto in un campo lungo una linea di guida circolare che corrisponde al raggio di un sistema di irrigazione con centro di rotazione.</p> <p><i>NOTA: lo spostamento alla linea di guida adiacente verrà sarà calcolato utilizzando la larghezza guida: si veda la sezione "Configurazione" nel capitolo Configurazione di sistema.</i></p>	
	<p>Guida Ultima passata</p> <p>La Guida Ultima passata offre una navigazione precisa rispetto all'ultima passata effettuata. La console rileverà automaticamente l'area trattata più vicina e definirà una linea di guida parallela sulla base della stessa.</p> <p><i>NOTA: se è definito un confine ma non è stata effettuata alcuna applicazione durante la procedura di definizione del confine stesso, la guida automatica non sarà attivata.</i></p>	
	<p>Guida Prossima fila NextRow</p> <p>La Guida prossima fila NextRow* indica dove si trova la prossima fila NextRow e fornisce indicazioni di guida per passare dalla fine di una fila alla fila successiva adiacente. Quando l'operatore contrassegna la fine della fila e comincia a girare sulla fila successiva, viene fornita una linea di guida retta AB nella fila successiva. Quando il veicolo si trova nella prossima fila NextRow, la guida viene spenta.</p> <p><i>NOTA: lo spostamento per la prossima fila NextRow sarà calcolato utilizzando la larghezza di guida: si veda la sezione "Configurazione" nel capitolo Configurazione del sistema.</i></p> <p><i>Con Guida Prossima fila NextRow non è possibile saltare delle file.</i></p>	
	<p>Nessuna guida</p> <p>Nessuna guida* disattiva la guida.</p> <p><i>NOTA: la modalità Nessuna guida non cancella le linee di guida o i punti stabiliti dalla console. Per eliminare dati stabiliti/salvati dalla console, si veda la sezione "Gestione dati" nel capitolo Configurazione del sistema.</i></p>	


*Le opzioni di guida potrebbero non essere disponibili in base al sistema sterzo assistito/auto-sterzata installato.


ICONE DELLA SCHERMATA GUIDA






Opzioni di navigazione e guida















Modalità guida	
	Modalità guida: fornisce accesso alle opzioni della modalità guida
	Guida retta AB  : fornisce una guida linea retta in base ai punti di riferimento A e B
	Guida curva AB  : fornisce una guida lungo linee curve sulla base di una prima linea di riferimento AB
	Guida cerchio Pivot  : fornisce una guida intorno a un punto centrale in direzione centripeta o centrifuga in base a una linea di riferimento iniziale AB
	Guida ultima passata  : offre una navigazione precisa rispetto all'ultima passata effettuata
	Guida prossima fila NextRow  : indica dove si trova la prossima fila NextRow e fornisce indicazioni di guida per passare dalla fine di una fila alla fila successiva adiacente
	Nessuna guida: disattiva la guida

Confini	
	Traccia confine: stabilisce l'area di applicazione e determina le zone di non applicazione. Quando si crea un confine esterno o iniziale, la linea di confine si collocherà all'esterno della sezione più esterna. Quando si crea un confine interno o aggiuntivo, la linea di confine si collocherà all'interno della sezione più interna. Grigio = GNSS non disponibile.
	Termina confine: completa la definizione del confine. I confini possono essere anche chiusi percorrendoli con il veicolo purché rientrino entro la larghezza di una falciata dal punto di partenza. Grigio = non è stata percorsa la distanza minima.
	Annulla confine: annulla la definizione di un nuovo confine con contrassegno. Riporta al confine precedente (se presente).
	Elimina confine: elimina tutti i confini definiti dal lavoro corrente.




BoomPilot	
	Attiva o disattiva il controllo automatico dell'irroratrice (ASC). Grigio = GNSS non disponibile.



Monitoraggio flusso ugello	
	Ripristino malfunzionamento ugello: cancella tutte le indicazioni di malfunzionamento ugello.

Ritorno al punto	
	Segna un punto  : stabilisce un punto nella posizione del veicolo. Grigio = GNSS non disponibile.
	Guida ritorno al punto: indica la distanza e fornisce indicazioni di guida per tornare a un punto definito.
	Eliminare un punto: cancella il punto contrassegnato.
	Annulla guida: nasconde la distanza e non fornisce le indicazioni di guida per tornare al punto contrassegnato.








Linee di guida	
	Punto A  : contrassegna il primo punto della linea di guida.
	Punto B  : contrassegna il punto finale della linea di guida. Grigio = non è stata percorsa la distanza minima.
	Annulla punto A: annulla la definizione del punto A. Torna alla precedente linea di guida AB (se presente).
	Punto B prossima fila NextRow  : contrassegna il punto finale della fila.
	Grado Azimut  : stabilisce una linea di guida rettilinea misurata in gradi in senso orario da una linea di base a nord-sud. Nord = 0, Est = 90, Sud = 180, Ovest = 270.
	Sposta A+: sposta la linea di guida esistente all'attuale posizione del veicolo.
	Prossima linea di guida retta: mostra la prossima linea di guida retta AB o grado Azimut salvato nel lavoro corrente.
	Prossima linea di guida curva AB: mostra la prossima linea di guida curva AB salvata nel lavoro corrente.
	Prossima linea di guida cerchio pivot: mostra la prossima linea di guida AB cerchio pivot salvata nel lavoro corrente.
	Vista d'avanti Lookahead in curva: fornisce un'indicazione di dove la sterzata corrente porterà il veicolo con un "puntatore" come guida.

Opzioni di schermata








Zoom in/out		
	Vista veicolo: le icone regolano la vista veicolo o la prospettiva dell'orizzonte dalla vista veicolo alla vista dall'alto.	
	Vista campo: le icone aumentano/diminuiscono l'area visualizzata sullo schermo.	

Pan		
	Frecce: spostano l'area della mappa visualizzata nella direzione corrispondente senza spostare il veicolo.	
	Vista mondo: estende la vista schermo alla più ampia area disponibile.	

Opzioni di mappatura

	Mappa di copertura: mostra l'area coperta dall'attrezzo, a prescindere dall'applicazione o meno della poltiglia.	
	Mappa ricetta: mappa pre-caricata che fornisce le informazioni al regolatore portata da utilizzare nell'applicazione della poltiglia	
	Mappa applicazione: mostra il luogo di applicazione della poltiglia utilizzando il colore per indicare il livello in proporzione per preimpostare i livelli minimo e massimo	
	Mappa della dose obiettivo: mostra l'indice di applicazione che il regolatore portata cerca di conseguire (può essere monitorato dalla scheda inferiore Regolazione della portata)	
	Vista veicolo: le icone regolano la vista veicolo o la prospettiva dell'orizzonte dalla vista veicolo alla vista dall'alto.	
	Vista campo: le icone aumentano/diminuiscono l'area visualizzata sullo schermo.	

Opzioni di Guida RealView

	Selezione videocamera: seleziona da una a otto viste di ripresa, se è inserito un Modulo di selezione video (VSM).
	Vista videocamera suddivisa: è possibile selezionare uno dei due gruppi di quattro videocamere (A/B/C/D o E/F/G/H) per suddividere lo schermo in quattro registrazioni video separate.
	Configurazione guida su video: accedere per attivare le modalità Guida su video oppure Angolo di sterzata e regolare le linee di guida.
	Guida su video: colloca linee di guida tridimensionali sulla registrazione video per assistere la navigazione.
	Angolo di sterzata: visualizza la direzione nella quale il volante deve essere indirizzato.
	Icone Su e Giù: utilizzare questa opzione per regolare le linee di guida e la linea di orizzonte da abbinare alla vista della videocamera.
	Acquisizione di immagini da videocamera: salva un'istantanea della vista corrente della schermata su un'unità USB.

BARRA DI GUIDA

La barra di guida mantiene l'utente informato sulla scelta di informazioni selezionabili, l'attività di navigazione e lo stato della sezione.

Attività di navigazione e stato della barra

Stato GPS: visualizza "Nessun GNSS" qualora il GNSS non sia disponibile o "GNSS lento" quando il GNSS riceve dati GGA a una frequenza inferiore a 5Hz

Errore traccia trasversale: visualizza la distanza dalla linea di guida desiderata.

La distanza attorno alla linea di guida che viene percepita come errore zero può essere regolata andando a Configurazione-> Guida-> Sensibilità di guida.

Per modificare il formato in cui la distanza viene visualizzata:

1. Premere la casella di Attività navigazione sulla barra di guida.
2. Selezionare il formato di misurazione.

Attività corrente: visualizza attività quali contrassegno di un punto A o B, avvicinamento alla fine della fila, indicazione di svolta e distanza per tornare al punto contrassegnato

Stato sezione: viene visualizzato un punto per ogni sezione

programmata: un punto verde indica che la sezione è attiva e un punto rosso indica che la sezione non è attiva



Informazioni selezionabili

Velocità: visualizza la velocità corrente di percorso

Rotta: visualizza in senso orario il tragitto da una linea di base nord-sud. Nord = 0°, Est = 90°, Sud = 180°, Ovest = 270°.

Area trattata applicata: visualizza l'area totale accumulata trattata, incluse le aree a doppia copertura

Tempo di applicazione: visualizza il tempo totale in cui l'applicazione è attiva durante il lavoro corrente

Ora: visualizza l'ora corrente in base al fuso orario selezionato

Numero passata: visualizza il numero di passata corrente in riferimento alla linea di guida AB iniziale, in direzione da A a B. Il numero sarà positivo quando il veicolo è a destra della linea di base AB o negativo quando il veicolo è a sinistra della linea di base AB.

Pressione sistema: mostra la pressione del sistema attuale (disponibile solo quando sul sistema è presente un Input/Output Module o un Modulo di comando doppio con un sensore pressione attivo)

Dimensione goccioline: mostra la dimensione goccioline dell'ugello corrente (disponibile solo quando sul sistema è presente un Input/Output Module o un Modulo di comando doppio con un sensore pressione attivo)

Indice di applicazione effettivo: visualizza l'indice di applicazione corrente (disponibile solo quando sul sistema è presente un regolatore portata)

Indice di applicazione desiderato: visualizza l'indice di applicazione desiderato (disponibile solo quando sul sistema è presente un regolatore portata)

Volume/Poltiglia applicata: visualizza il volume o il peso della poltiglia applicata (disponibile solo quando sul sistema è presente un regolatore portata)

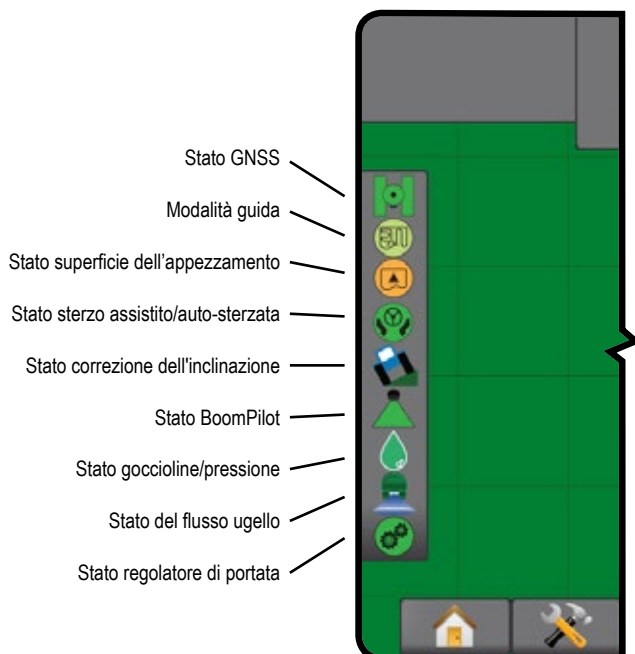
Quantità rimanente serbatoio/contenitore: visualizza il volume o peso della poltiglia rimanente nel serbatoio/contenitore (disponibile solo quando sul sistema è presente un regolatore portata)



BARRA DI STATO

La barra di stato fornisce informazioni su stato GNSS, modalità guida, area confine, innesco sterzo assistito/auto-sterzata, correzione dell'inclinazione, stato controllo attrezzo, stato goccioline/pressione, stato flusso ugello e stato regolatore di portata.

Quando un'icona viene premuta, le informazioni di stato correlate vengono visualizzate.



Stato GNSS

- Verde = GPS, GLONASS o SBAS (con o senza DGPS richiesto)
- Giallo = solo GPS
- Rosso = nessun GNSS
- Arancione = Glide/ClearPath

Modalità guida

- Guida retta AB
- Guida curva AB
- Guida cerchio pivot
- Guida Ultima passata
- Guida Prossima fila NextRow
- Nessuna icona = nessuna guida

Stato superficie dell'apezzamento

- Fuori confine = il veicolo sta viaggiando fuori dalla superficie dell'apezzamento
- Dentro il confine = il veicolo sta viaggiando all'interno della superficie dell'apezzamento
- Nessuna icona = nessun confine stabilito

Stato sterzo assistito/auto-sterzata

- Verde = innescato, sterzata attività
- Giallo = abilitato, sono state soddisfatte tutte le condizioni per abilitare lo sterzo assistito/auto-sterzata
- Rosso = disabilitato, non sono state soddisfatte tutte le condizioni per abilitare lo sterzo assistito/auto-sterzata
- Nessuna icona = nessun sistema di sterzo assistito/auto-sterzata installato

Stato correzione dell'inclinazione

- Colorato = innescato, attività di applicazione della correzione inclinazione
- Rosso = disabilitato
- Nessuna icona = nessun modulo giroscopio pendenza installato sul sistema, o inclinazione associata al sistema di sterzo assistito/auto-sterzata

Stato BoomPilot

- Verde = automatico
- Giallo = acceso
- Rosso = spento/manuale
- Nessuna icona = sezione singola (senza SmartCable o SDM installato sul sistema)

Stato goccioline/pressione

- Colorato = innescato. Il colore delle goccioline è direttamente associato alla dimensione goccioline corrente. Le opzioni colore includono:
- Cancellato da una croce = disabilitato
- Nessuna icona = nessun kit d'interfaccia sensore di pressione installato, nessun monitor di sensore pressione sul DCM

Stato del flusso ugello

- Verde = sistema di flusso ugello calibrato senza errori ugello
- Rosso = flusso non bilanciato: il flusso è superiore o inferiore della soglia di allarme ugello
- Nessuna icona = nessun hardware di monitoraggio flusso ugello rilevato

Stato regolatore di portata


- Verde = funzionamento normale
- Giallo = avvertenza di sistema (portata errata, pressione, ecc.)
- Rosso = errore di sistema (portata errata, pressione, ecc.)
- Nessuna icona = nessun regolatore di portata installato

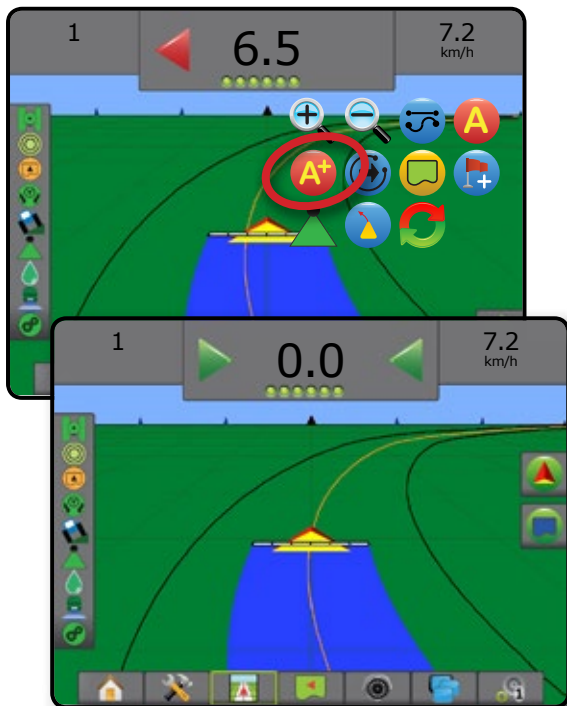
DETTAGLI DELLE FUNZIONI DI GUIDA

Funzione Sposta A+

A+ La funzione Sposta A+ consente di traslare la linea di guida corrente alla posizione attuale del veicolo.

Per regolare la linea di guida:

1. Premere la scheda OPZIONI DI NAVIGAZIONE E GUIDA  per visualizzare le opzioni di navigazione.
2. Premere l'icona SPOSTAA+ **A+**.




Grado Azimut

A† Si definisce azimut un angolo orizzontale misurato in senso orario dalla linea di base a nord. Quando si utilizza un azimut, il punto dal quale viene generato è il centro di un cerchio immaginario. Nord = 0°, Est = 90°, Sud = 180°, Ovest = 270°.

Per determinare la posizione esatta del veicolo, è possibile inserire un grado azimut. Quando viene selezionata una modalità di navigazione, è possibile inserire un grado azimut.

Per definire una linea di guida Grado azimut:

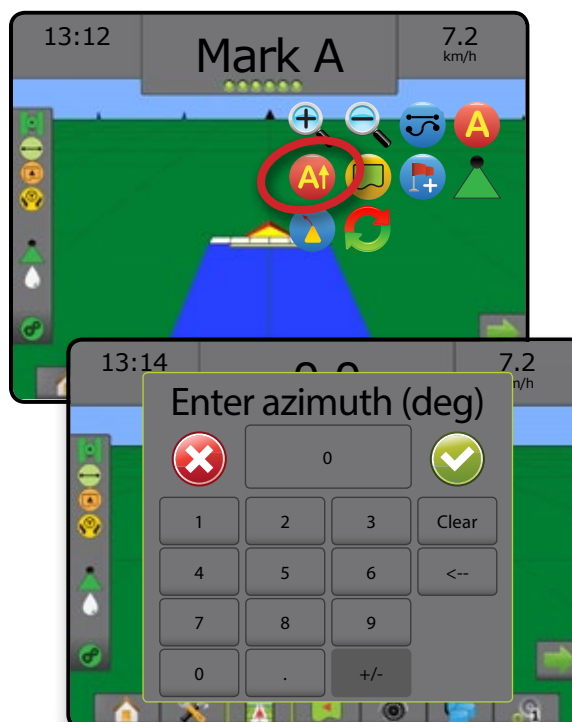
1. Premere la scheda OPZIONI DI NAVIGAZIONE E GUIDA  per visualizzare le opzioni di navigazione.
2. Premere l'icona AZIMUT **A†** per immettere l'azimut.
3. Utilizzare la schermata di inserimento per definire il grado Azimut.
4. "Assegnare un nome a questa linea di guida?"

Premere:

- ▶ Sì: per inserire un nome e salvare la linea di guida
- ▶ No: per generare automaticamente un nome

La console inizierà a fornire informazioni sulla navigazione.

Per definire ulteriori linee di guida azimut, seguire la stessa procedura applicata alla linea di guida azimut iniziale.






Ritorno al punto

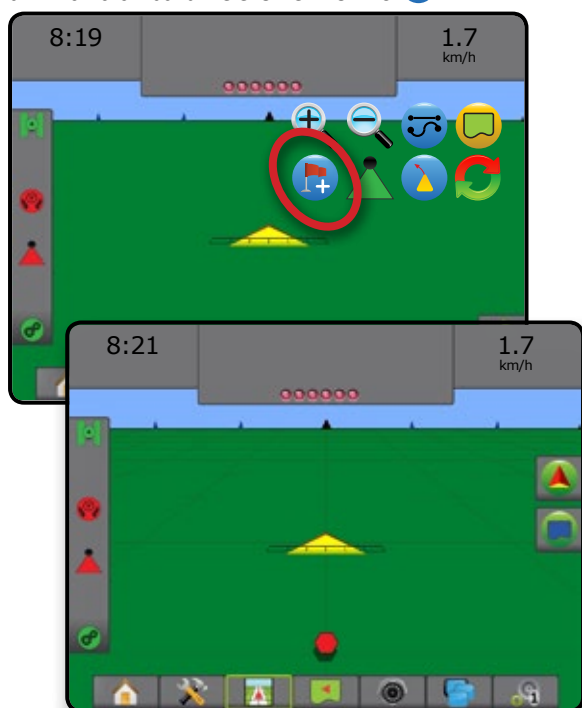
Il Ritorno al punto fornisce indicazioni di guida per tornare a un punto definito in precedenza con la Vista veicolo e la Vista campo. Qualora sia attiva la Vista veicolo, una freccia indica al veicolo come tornare al punto desiderato. Nella Vista campo, viene invece visualizzato il solo punto desiderato.

Un punto di ritorno è specifico di un lavoro e resta attivo fino a quando il lavoro attivo non viene eliminato.

Contrassegnare un punto di ritorno



Per contrassegnare un punto di ritorno:

1. Raggiungere la posizione desiderata del punto di ritorno .
2. Premere la scheda OPZIONI DI NAVIGAZIONE E GUIDA  per visualizzare le opzioni di navigazione.
3. Premere l'icona AGGIUNGI PUNTO .



Eliminare il punto di ritorno

Per eliminare il punto di ritorno impostato:



1. Premere la scheda OPZIONI DI NAVIGAZIONE E GUIDA  per visualizzare le opzioni di navigazione.
2. Premere l'icona ELIMINARE UN PUNTO .

Non è possibile selezionare l'icona Eliminare un punto mentre è attiva l'icona Guida ritorno al punto.




Guida a un punto di ritorno

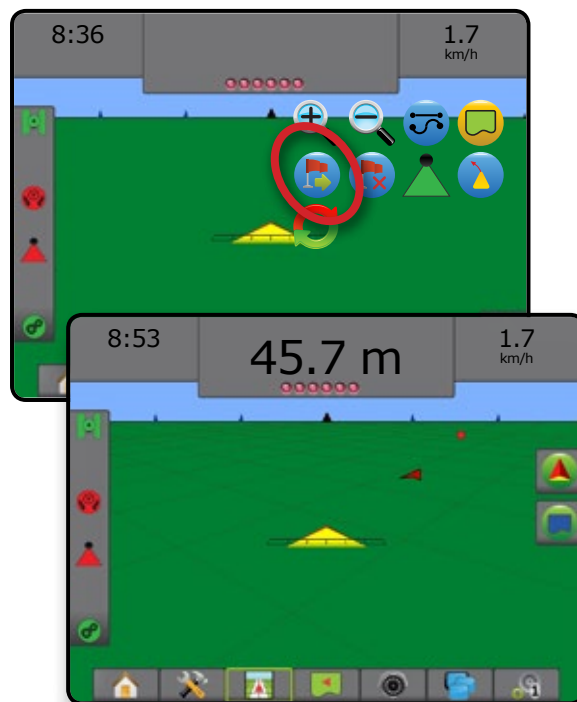
Per visualizzare la distanza e la guida fino al punto di ritorno impostato:

1. Premere la scheda OPZIONI DI NAVIGAZIONE E GUIDA  per visualizzare le opzioni di navigazione.
2. Premere l'icona GUIDA RITORNO AL PUNTO .

La console comincerà a fornire informazioni sulla Barra di Guida inerenti la distanza tra il veicolo e il punto stabilito.


Utilizzare l'icona ANNULLA GUIDA RITORNO AL PUNTO  per nascondere la distanza e la guida fino al punto di ritorno impostato.

La guida non può essere calcolata quando compare il simbolo "?" nella barra di guida.







Computer di campo Aeros 9040

Funzione Prossima linea di guida

 Se sono salvate più linee di guida, sarà abilitata la funzione Prossima linea di guida. Premendo l'opzione Prossima linea di guida, il veicolo sarà indirizzato alla prossima linea di guida salvata sulla console.

Per passare a un'altra linea di guida disponibile:

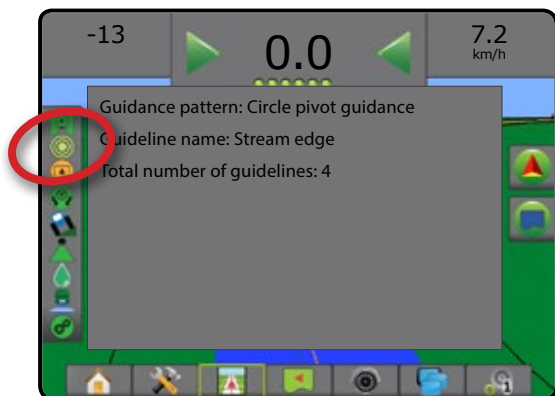
1. Premere la scheda OPZIONI DI NAVIGAZIONE E GUIDA  per visualizzare le opzioni di navigazione.
2. Premere l'icona PROSSIMA LINEA DI GUIDA .

Premendo nuovamente l'icona PROSSIMA LINEA DI GUIDA   è possibile spostarsi tra tutte le linee di guida disponibili.



Per vedere quale linea di guida è attiva, premere l'icona Modalità guida sulla barra di stato.

Figura 17: Visualizzare quale linea di guida è attiva



BOOMPILOT

A seconda se sia presente o meno un sistema di controllo sezione e, laddove presente, di che tipo di controllo sezione venga utilizzato e quali opzioni siano abilitate, esistono più opzioni per il controllo sezione BoomPilot.

Questa sezione include le opzioni di configurazione per le configurazioni seguenti:

- ▶ Nessun modulo di comando sezione
 - Solo console
 - Con interruttore on/off lavoro opzionale
- ▶ Irroratrice ISOBUS
 - Solo Console e ECU
 - Con cassetta di comando
 - Con un modulo di stato attrezzo ISOBUS (ISO ISM)
- ▶ Spanditore ISOBUS
 - Solo console
 - Con Interruttore on/off spanditore opzionale
- ▶ Con modulo di controllo sezione TeeJet e cassetta di comando o ISM
- ▶ Con Modulo di controllo sezione TeeJet


Figura 18: Icona BoomPilot e indicatore della barra di stato



Nessun modulo di comando sezione

Se non è presente un sistema di controllo sezione, si può utilizzare l'icona BoomPilot o un interruttore on/off lavoro opzionale per attivare o disattivare la sezione singola. Viene visualizzata la sola larghezza di una sezione e la barra di stato non presenta icone.



NOTA: se sono presenti controller ISOBUS, SmartCable, Modulo di attivazione sezioni (SDM), o Modulo funzionamento interruttore (SFM), consultare le sezioni seguenti per maggiori informazioni.

NOTA: il GNSS non è disponibile quando l'icona BOOMPILOT è grigia .

Solo console




L'icona BoomPilot viene utilizzata per attivare o disattivare la sezione.

Per impostare le impostazioni configurazione:

1. Premere la scheda di CONFIGURAZIONE SISTEMA  nella parte inferiore.
2. Premere la scheda laterale CONFIGURAZIONE .
3. Premere **Attrezzo**.
4. Impostare l'"Icona BoomPilot" su **Abilita**.

NOTA: l'impostazione della modalità di avvio BoomPilot non avrà alcuna influenza nelle funzioni di questa opzione.



Per abilitare o disabilitare l'applicazione tramite la console:

1. Premere la scheda OPZIONI DI NAVIGAZIONE E GUIDA  per visualizzare le opzioni di navigazione.
2. Premere l'icona BOOMPILOT .
3. Premere l'icona BOOMPILOT  per attivare o disattivare la sezione.

Con interruttore on/off lavoro opzionale

L'interruttore on/off lavoro viene utilizzato per attivare o disattivare la sezione.

Per impostare le impostazioni configurazione:

1. Premere la scheda di CONFIGURAZIONE SISTEMA  nella parte inferiore.
2. Premere la scheda laterale CONFIGURAZIONE .
3. Premere **Attrezzo**.
4. Impostare l'"Icona BoomPilot" su **Disabilita**.

NOTA: l'impostazione della modalità di avvio BoomPilot non avrà alcuna influenza nelle funzioni di questa opzione.

Nelle aree sulle quali si desidera effettuare l'applicazione:


1. Portare l'interruttore on/off lavoro alla posizione "on".

Nelle aree sulle quali non si desidera effettuare l'applicazione:



1. Portare l'interruttore on/off lavoro alla posizione "off".


Utilizzo della console

Per controllare la sezione utilizzando l'icona BoomPilot quando è presente un interruttore on/off lavoro sul sistema:

1. Impostare l'"Icona BoomPilot" su **Abilita**.
2. L'interruttore di lavoro on/off deve restare sulla posizione "off".
3. Premere l'icona BOOMPILOT  per attivare o disattivare la sezione.

Irroratrice ISOBUS



Se è presente un'unità di controllo elettronico (ECU) ISOBUS, si può utilizzare l'icona BoomPilot o una cassetta di comando opzionale per attivare o disattivare la barra. L'icona BoomPilot può anche essere utilizzata per impostare il controllo automatico sezione su manuale  o automatico . Il numero delle larghezze di sezione visualizzato dipenderà dalla configurazione ISOBUS ECU.

NOTA: il GNSS non è disponibile quando l'icona BOOMPILOT è grigia .

Solo console e ECU




Tutte le configurazioni di regolazione della portata ISOBUS devono essere configurate prima di avviare BoomPilot. La modalità di regolazione manuale o automatica non deve influire sulle opzioni seguenti.

Per impostare le impostazioni configurazione:

1. Premere la scheda di CONFIGURAZIONE SISTEMA  nella parte inferiore.
2. Premere la scheda laterale CONFIGURAZIONE .
3. Premere **Attrezzo**.
4. Impostare l'"Icona BoomPilot" su **Abilita**.






NOTA: l'impostazione della modalità di avvio BoomPilot non avrà alcuna influenza nelle funzioni di questa opzione.

Per attivare o disattivare automaticamente l'applicazione:

1. Premere la scheda OPZIONI DI NAVIGAZIONE E GUIDA  per visualizzare le opzioni di navigazione.
2. Premere l'icona BOOMPILOT .
- ◀Automatico: l'icona Barra di stato diventerà verde .

NOTA: nella modalità BoomPilot automatico, l'applicazione può essere comandata manualmente utilizzando il tasto di avvio/arresto della schermata di funzionamento ISOBUS.

Per attivare o disattivare manualmente l'applicazione:



1. Premere la scheda OPZIONI DI NAVIGAZIONE E GUIDA  per visualizzare le opzioni di navigazione.
2. Premere l'icona BOOMPILOT .
- ◀Automatico: l'icona Barra di stato diventerà rossa .
3. Premere la scheda inferiore TERMINALE UNIVERSALE ISOBUS .
4. Andare alla schermata di funzionamento
5. Utilizzare il tasto AVVIO/ARRESTO .

Computer di campo Aeros 9040

Con cassetta di comando



Tutte le configurazioni di regolazione della portata ISOBUS devono essere configurate prima di avviare BoomPilot. La modalità di regolazione manuale o automatica non deve influire sulle opzioni seguenti.


Per impostare le impostazioni configurazione:

1. Premere la scheda di CONFIGURAZIONE SISTEMA  nella parte inferiore.
2. Premere la scheda laterale CONFIGURAZIONE .
3. Premere **Attrezzo**.
4. Impostare l'“Icona BoomPilot” su **Disabilita**.

NOTA: l'impostazione della modalità di avvio BoomPilot non avrà alcuna influenza nelle funzioni di questa opzione.

Per attivare o disattivare automaticamente l'applicazione:



1. L'interruttore generale della cassetta di comando e gli interruttori sezione devono essere nelle posizioni “On”.
2. Premere la scheda OPZIONI DI NAVIGAZIONE E GUIDA  per visualizzare le opzioni di navigazione.
3. Premere l'icona BOOMPILOT .

◀Automatico: l'icona Barra di stato diventerà verde .

NOTA: nella modalità BoomPilot automatico, l'applicazione può essere comandata manualmente utilizzando l'interruttore generale o gli interruttori sezione singoli.

Attenzione: se ci si trova in un'area trattata in precedenza, modificare manualmente un interruttore sezione porterà BoomPilot alla modalità manuale. Quindi, una volta usciti dall'area trattata, se un interruttore resta in posizione attivata verrà disattivato.

Per attivare o disattivare manualmente l'applicazione:



1. Premere la scheda OPZIONI DI NAVIGAZIONE E GUIDA  per visualizzare le opzioni di navigazione.
2. Premere l'icona BOOMPILOT .
3. Portare l'interruttore generale o i singoli interruttori di sezione in posizione On/Off.

◀Manuale: l'icona della barra di stato diventerà rossa .

Con un modulo di stato attrezzo ISOBUS (ISO ISM)



Tutte le configurazioni di regolazione della portata ISOBUS devono essere configurate prima di avviare BoomPilot. La modalità di regolazione deve essere “Manuale”.


Per impostare le impostazioni configurazione:

1. Premere la scheda di CONFIGURAZIONE SISTEMA  nella parte inferiore.
2. Premere la scheda laterale CONFIGURAZIONE .
3. Premere **Attrezzo**.
4. Impostare l'“Icona BoomPilot” su **Abilita**.

NOTA: l'impostazione della modalità di avvio BoomPilot non avrà alcuna influenza nelle funzioni di questa opzione.



Per attivare o disattivare automaticamente l'applicazione:


1. Premere la scheda OPZIONI DI NAVIGAZIONE E GUIDA  per visualizzare le opzioni di navigazione.
2. Premere l'icona BOOMPILOT .

◀Automatico: l'icona Barra di stato diventerà verde .



NOTA: nella modalità BoomPilot automatico, l'applicazione può essere comandata manualmente utilizzando gli interruttori collegati a ISO ISM.


Per attivare o disattivare manualmente l'applicazione:

1. Premere la scheda OPZIONI DI NAVIGAZIONE E GUIDA  per visualizzare le opzioni di navigazione.
2. Premere l'icona BOOMPILOT .
3. Portare l'interruttore generale o i singoli interruttori di sezione in posizione On/Off.

◀Automatico: l'icona Barra di stato diventerà rossa .

Spanditore ISOBUS



Se non è presente un'unità di controllo elettronico (ECU) ISOBUS, si può utilizzare l'icona BoomPilot o un interruttore generale remoto opzionale per attivare o disattivare l'applicazione. L'icona BoomPilot può anche essere utilizzata per impostare il controllo automatico sezione su manuale  o automatico .

NOTA: il GNSS non è disponibile quando l'icona BOOMPILOT è grigia .

Solo console






Tutte le configurazioni di regolazione della portata ISOBUS devono essere configurate prima di avviare BoomPilot. La modalità di regolazione deve essere “Manuale”.

Per impostare le impostazioni configurazione:

1. Premere la scheda di CONFIGURAZIONE SISTEMA  nella parte inferiore.
2. Premere la scheda laterale CONFIGURAZIONE .
3. Premere **Attrezzo**.
4. Impostare l'“Icona BoomPilot” su **Abilita**.






NOTA: l'impostazione della modalità di avvio BoomPilot non avrà alcuna influenza nelle funzioni di questa opzione.

Per attivare o disattivare automaticamente l'applicazione:

1. Premere la scheda OPZIONI DI NAVIGAZIONE E GUIDA  per visualizzare le opzioni di navigazione.
2. Premere l'icona BOOMPILOT .
◀Automatico: l'icona Barra di stato diventerà verde .
3. Premere la scheda inferiore TERMINALE UNIVERSALE ISOBUS .
4. Andare alla Schermata operatore.
5. Utilizzare il tasto AVVIO/ARRESTO .

NOTA: nella modalità BoomPilot automatico, l'applicazione può essere comandata manualmente utilizzando il tasto di avvio/arresto della schermata di funzionamento ISOBUS.




Per attivare o disattivare manualmente l'applicazione:

1. Premere la scheda OPZIONI DI NAVIGAZIONE E GUIDA  per visualizzare le opzioni di navigazione.
2. Premere l'icona BOOMPILOT .
◀Automatico: l'icona Barra di stato diventerà rossa .
3. Premere la scheda inferiore TERMINALE UNIVERSALE ISOBUS .
4. Andare alla schermata di funzionamento
5. Utilizzare il tasto AVVIO/ARRESTO .

Con interruttore on/off spanditore opzionale

Tutte le configurazioni di regolazione della portata ISOBUS devono essere configurate prima di avviare BoomPilot. La modalità di regolazione manuale o automatica non deve influire sulle opzioni seguenti.

Per impostare le impostazioni configurazione:

1. Premere la scheda inferiore TERMINALE UNIVERSALE ISOBUS .
2. Abilitare l'interruttore spargimento remoto.
3. Premere la scheda di CONFIGURAZIONE SISTEMA  nella parte inferiore.
4. Premere la scheda laterale CONFIGURAZIONE .
5. Premere **Attrezzo**.
6. Impostare l'"Icona BoomPilot" su **Disabilita**.

NOTA: l'impostazione della modalità di avvio BoomPilot non avrà alcuna influenza nelle funzioni di questa opzione.

Nelle aree sulle quali si desidera effettuare l'applicazione:



1. Portare l'interruttore on/off spanditore alla posizione "on".

Nelle aree sulle quali non si desidera effettuare l'applicazione:


1. Portare l'interruttore on/off spanditore alla posizione "off".

Con modulo di controllo sezione TeeJet e cassetta di comando o ISM

Sono presenti SmartCable, Modulo di attivazione sezioni (SDM) o Modulo funzionamento interruttore (SFM) e una cassetta di comando o Modulo di stato attrezzo (ISM).


NOTA: il GNSS non è disponibile quando l'icona BOOMPILOT è grigia . L'icona Barra di stato BoomPilot sarà impostata su disabilitato/manuale .

Per attivare o disattivare automaticamente l'applicazione:




1. L'interruttore della barra automatico/manuale deve essere in posizione "Auto".
◀Automatico: l'icona Barra di stato diventerà verde .
2. L'interruttore generale e gli interruttori sezione devono essere nelle posizioni "On".



NOTA: nella modalità BoomPilot automatico, l'applicazione può essere comandata manualmente utilizzando gli interruttori sulla cassetta di comando o quelli collegati all'ISO ISM.

Per attivare o disattivare manualmente l'applicazione:





1. L'interruttore della barra automatico/manuale deve essere in posizione "Manuale".
◀Manuale: l'icona della barra di stato diventerà rossa .
2. Utilizzare gli interruttori sulla cassetta di comando o quelli collegati all'ISO ISM.

Con modulo di controllo sezione TeeJet




Quando sono presenti SmartCable, Modulo di attivazione sezioni (SDM) o Modulo funzionamento interruttore (SFM) BoomPilot viene utilizzato per impostare il controllo automatico sezione su disattivato/manuale , automatico  o applicazione punto .

NOTA: il GNSS non è disponibile quando l'icona BOOMPILOT è grigia . L'icona Barra di stato BoomPilot sarà impostata su disabilitato/manuale .

Per attivare o disattivare automaticamente l'applicazione:

1. Premere la scheda OPZIONI DI NAVIGAZIONE E GUIDA  per visualizzare le opzioni di navigazione.
2. Premere e rilasciare l'icona BOOMPILOT .
◀Abilita: l'icona della barra di stato diventerà verde .
◀Disabilita: l'icona della barra di stato diventerà rossa .

Per implementare un'applicazione punto:



1. Premere la scheda OPZIONI DI NAVIGAZIONE E GUIDA  per visualizzare le opzioni di navigazione.
2. Premere e tenere premuta l'icona BOOMPILOT  sull'area da trattare.
◀Applicazione punto: l'icona della barra di stato diventerà gialla .

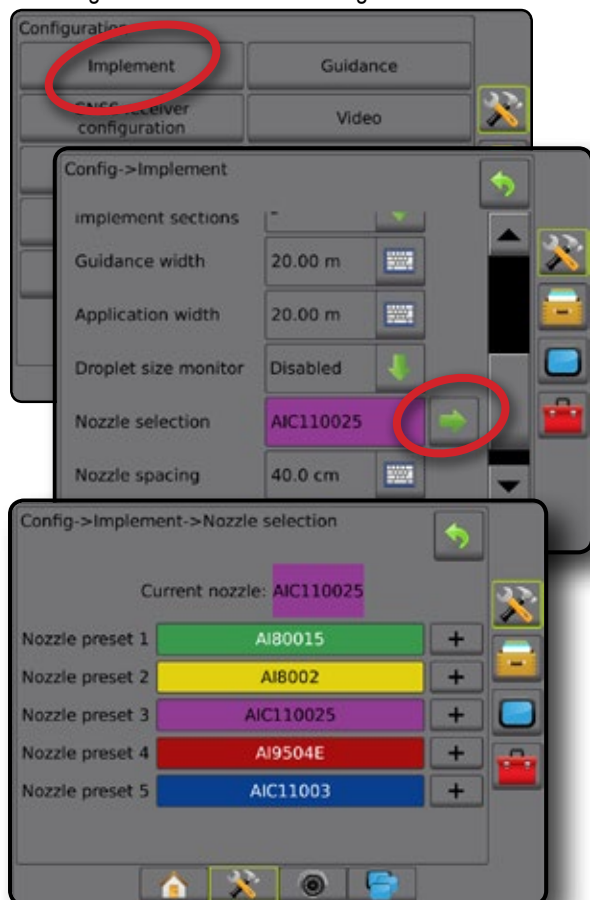
OPZIONI ATTREZZO AGGIUNTIVO

SELEZIONE UGELLO

Quando il sistema include un Kit interfaccia sensore di pressione (PSIK) o un modulo di comando doppio con tipo di applicazione controllo poltiglia impostato su "Liquido" e il sensore primario o un monitor impostato su "Pressione", la selezione ugello viene utilizzata per selezionare il tipo di ugello spanditore (serie e portata) per determinare le informazioni di dimensione goccioline.

La selezione ugello corrente viene visualizzata nella casella informazioni

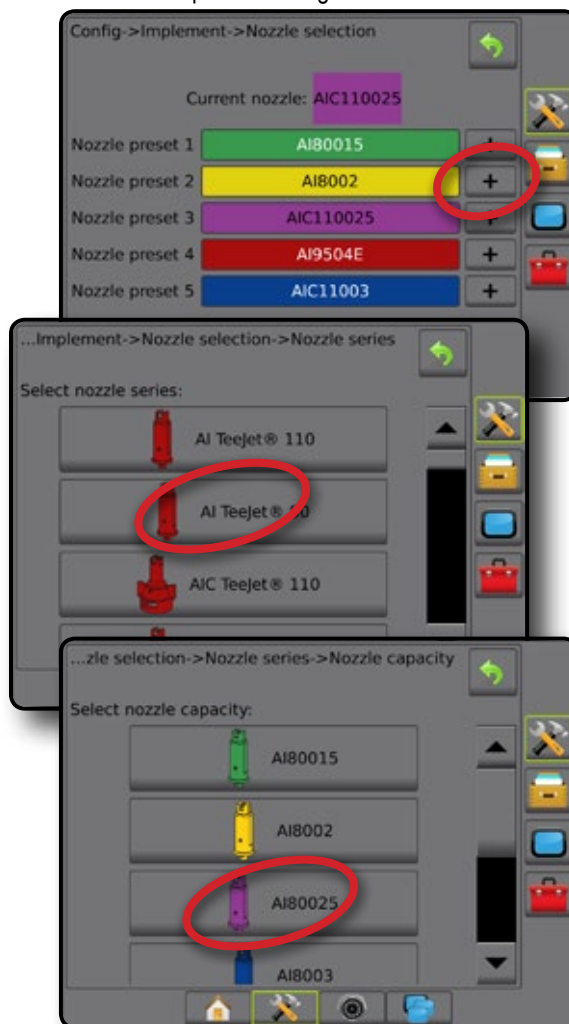
1. Premere la scheda laterale CONFIGURAZIONE .
2. Premere **Attrezzo**.
 - ◀ La selezione ugello corrente viene visualizzata nella casella informazioni
3. Premere la freccia PAGINA SUCCESSIVA di Selezione ugello .
4. Selezionare tra:
 - ▶ Preimpostazione ugelli 1-5: seleziona fino a cinque (5) ugelli per il richiamo rapido, e l'ugello corrente selezionato per determinare le informazioni dimensione goccioline
 - ▶ Ugello corrente: visualizza l'ugello corrente



Preimpostazione

Le preimpostazioni ugello consentono di salvare fino a cinque ugelli per richiamarli rapidamente.

1. Premere **+**.
2. Selezionare una serie ugelli TeeJet.
3. Selezionare la portata dell'ugello.



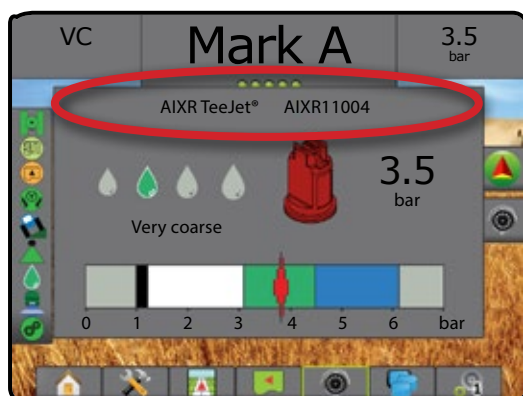
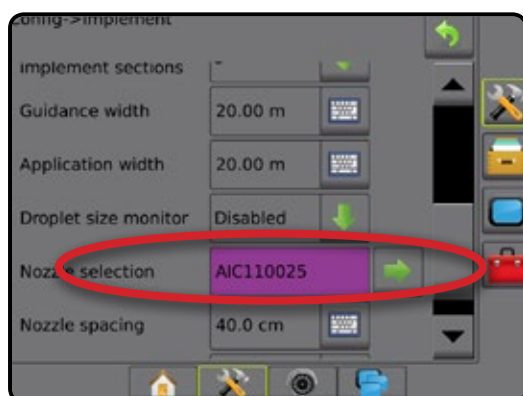
Ugello corrente

L'ugello corrente mostra l'ugello attivo per la determinazione delle informazioni sulla dimensione goccioline. Gli ugelli devono essere preimpostati per essere disponibili alla selezione ugello corrente.

1. Premere l'ugello desiderato.

L'ugello selezionato verrà visualizzato:

- ◀ Nella casella informazioni sulla schermata Attrezzo
- ◀ Nella visualizzazione di stato goccioline/pressione della barra di stato sulle schermate guida



MONITORAGGIO DIMENSIONE GOCCIOLINE

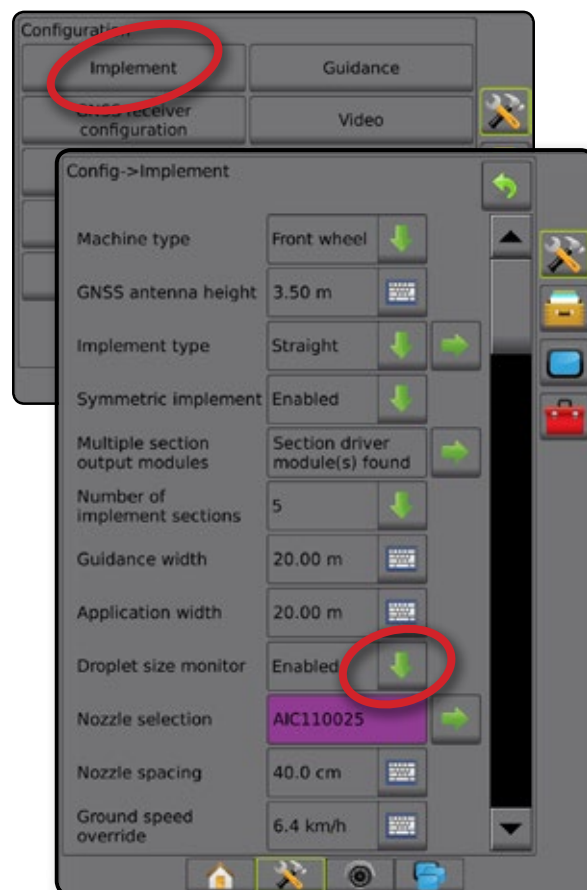
Quando il sistema include un Kit interfaccia sensore di pressione (PSIK) o un modulo di comando doppio con tipo di applicazione controllo poltiglia impostato su "Liquido" e il sensore primario o un monitoraggio impostato su "Pressione", il monitoraggio dimensione goccioline può essere abilitato/disabilitato. DSM diventa quindi disponibile sulle schermate di funzionamento.

Configurazione

Abilita/Disabilita DSM

1. Premere la scheda laterale CONFIGURAZIONE
2. Premere **Attrezzo**.
3. Premere **Monitoraggio dimensione goccioline**.
4. Selezionare se il monitoraggio dimensione goccioline è abilitato o disabilitato.
5. Premere la freccia INDIETRO o la scheda laterale CONFIGURAZIONE per tornare alla schermata principale Configurazione.

NOTA: quando il Monitoraggio dimensione goccioline è disabilitato, lo stato goccioline/pressione non è disponibile nella barra di stato della schermata Guida.



Selezione ugello/Ugello corrente

Per stabilire le preimpostazioni ugello e l'ugello corrente, si veda "Selezione ugello".

Sensore pressione IOM (Input Output Module)

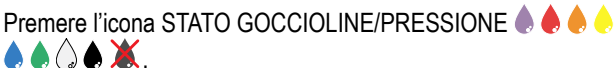
Quando è presente un Kit interfaccia sensore di pressione, si utilizzano le opzioni del Sensore di pressione per inserire il valore della pressione nominale massima e impostare gli allarmi alti e bassi determinati dall'utente.

Computer di campo Aeros 9040

Funzionamento

Barra di stato

Lo Stato goccioline/pressione mostra le informazioni relative allo stato corrente della dimensione goccioline e alla pressione sistema.

1. Premere l'icona STATO GOCCIOLINE/PRESSIONE .
2. Premere lo schermo in qualsiasi punto per tornare alla schermata Guida.



Stato goccioline/pressione




-  Colorato = innescato. Il colore delle goccioline è direttamente associato alla dimensione goccioline corrente. Le opzioni colore includono: .
-  Cancellata da una croce = disabilitato
- Nessuna icona = nessun kit d'interfaccia sensore di pressione installato sul sistema.

Tabella dimensioni goccioline

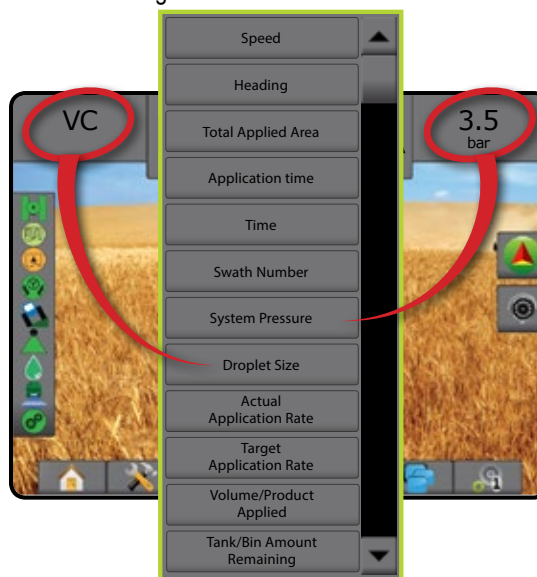
Quando si sceglie un ugello che eroga una dimensione goccioline in una delle otto categorie di classificazione dimensione goccioline, è importante ricordare che un singolo ugello, a pressioni diverse, può produrre goccioline di dimensioni diverse. Un ugello può produrre goccioline medie a pressioni basse ma se la pressione aumenta può produrre goccioline fini.

Categoria	Simbolo	Codice colore
Estremamente fine	XF	Viola
Molto fine	VF	Rosso
Fine	F	Arancione
Media	M	Giallo
Grande	C	Blu
Molto grande	VC	Verde
Estremamente grande	XC	Bianco
Ultra grande	UC	Nero

Barra di guida

La barra di guida mantiene l'utente informato sulla scelta di informazioni selezionabili incluso la pressione sistema corrente e la dimensione goccioline corrente.

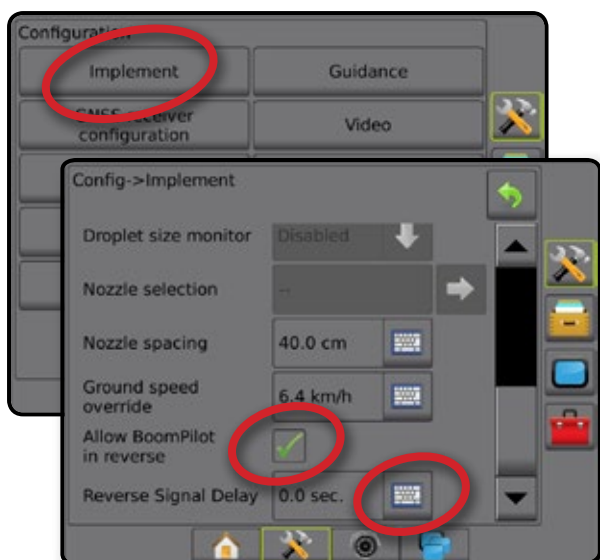
1. Premere la casella INFORMAZIONI SELEZIONABILI.
2. Selezionare tra:
 - Pressione sistema: visualizza la pressione sistema corrente
 - Dimensione goccioline: visualizza la dimensione goccioline dell'ugello corrente
3. Premere al di fuori della casella di selezione per tornare alla schermata guida.



MODULO RETROMARCIA

La configurazione Modulo retromarcia viene utilizzata quando si aggiunge un Modulo retromarcia a qualsiasi configurazione. Ciò consente la mappatura applicazione, la regolazione e la guida su schermo quando si procede in retromarcia.

- Consenti BoomPilot in retromarcia: utilizzato per abilitare la funzione BoomPilot quando il veicolo viaggia in retromarcia
- Ritardo segnale retromarcia: utilizzato per impostare il tempo per quando si passa dalla guida in avanti alla retromarcia e viceversa dopo di che l'icona del veicolo su una schermata di navigazione cambia direzione



Retromarcia su schermate guida

Mentre si procede in retromarcia, se BoomPilot è in retromarcia attiva sarà possibile il controllo automatico sezione. La mappatura applicazione e il controllo indice di applicazione funzioneranno come se la macchina stesse procedendo in marcia avanti.

- ◀ Mentre si procede in retromarcia la velocità sulla barra di guida diventerà rossa

Figura 19: Percorso in marcia avanti

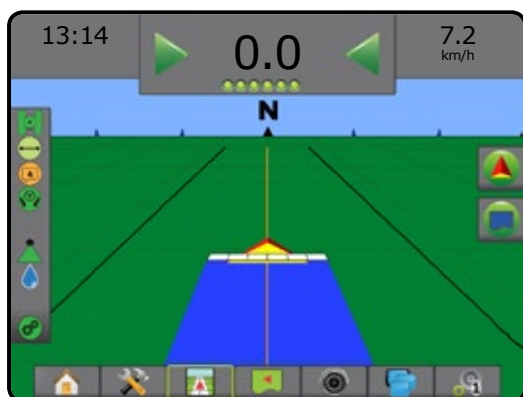
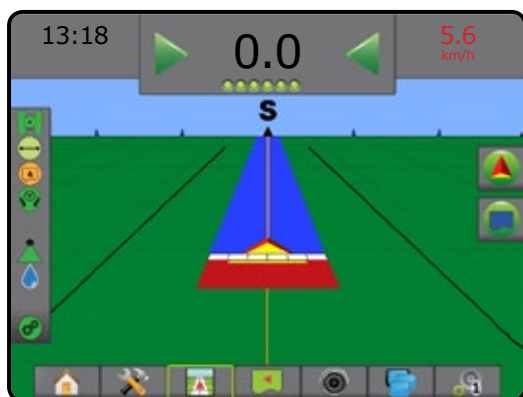


Figura 20: Percorso in retromarcia



SOVRASCRITTURA VELOCITÀ RISPETTO AL SUOLO

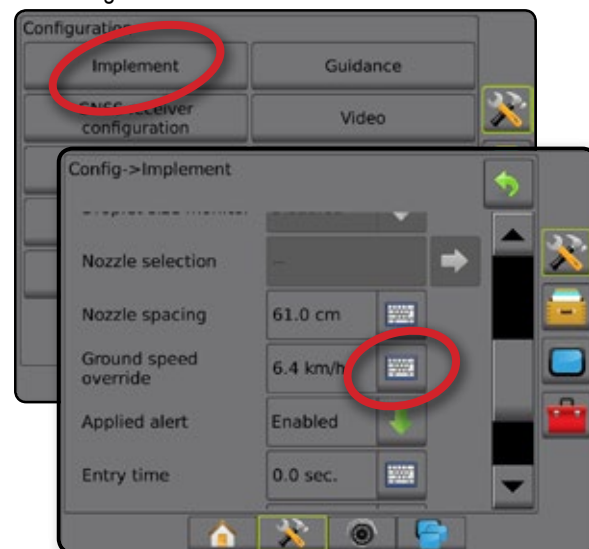
Disponibile con un Modulo di comando doppio (DCM) quando si utilizza una Cassetta di comando automatica (ABS) o Modulo di stato input (ISM), Sovrascrittura velocità rispetto al suolo (GSO) è la velocità minima utilizzata per il controllo automatico dell'indice di applicazione. Quando la velocità del veicolo scende al di sotto di questa impostazione, la velocità di Sovrascrittura velocità rispetto al suolo viene utilizzata per controllare l'indice di applicazione invece della velocità al suolo effettiva.

L'impostazione sovrascrittura velocità rispetto al suolo (GSO) può essere impiegata per utilizzare temporaneamente l'attrezzo utilizzando una velocità GSO pre-selezionata invece della velocità effettiva. La funzione di sovrascrittura viene utilizzata per portare rapidamente l'attrezzo in linea quando si parte da un arresto completo o per mantenere una rotta adeguata di applicazione quando la macchina effettua manovre al suolo a velocità molto basse. Può anche essere utilizzata per consentire all'operatore di spurgare l'attrezzo dalla cabina mentre la macchina è in arresto.

- ▶ Interruttore GSO disattivato: la console di comando funziona normalmente
- ▶ Interruttore GSO attivato e velocità al suolo effettiva inferiore alla velocità GSO: la console di comando utilizza il valore impostato "Velocità GSO" per controllare la portata sia del vettore sia del flusso di sostanze chimiche iniettate




ATTENZIONE: quando si procede a una velocità inferiore all'impostazione di velocità GSO, questa funzione farà sì che la poltiglia venga applicata a una portata coerente con la velocità GSO, invece che con la velocità al suolo reale.

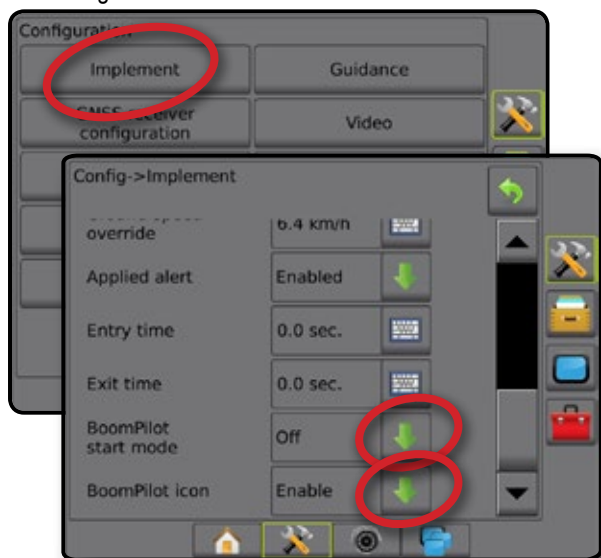
1. Premere la scheda laterale CONFIGURAZIONE
2. Premere **Attrezzo**.
3. Premere l'icona del TASTIERINO di Sovrascrittura velocità rispetto al suolo
4. Utilizzare il tastierino numerico per inserire un valore.
5. Premere la freccia INDIETRO o la scheda laterale CONFIGURAZIONE per tornare alla schermata principale Configurazione.



BOOMPILOT

A seconda se sia presente o meno un sistema di controllo sezione e, laddove presente, di che tipo di controllo sezione venga utilizzato e quali opzioni siano abilitate, esistono più opzioni per il controllo sezione BoomPilot. Le impostazioni della modalità di avvio BoomPilot e l'icona BoomPilot modificano il modo in cui il controllo sezione viene gestito sulle schermate guida.

1. Premere la scheda laterale CONFIGURAZIONE .
2. Premere **Attrezzo**.
3. Selezionare tra:
 - ▶ Modalità di avvio BoomPilot: utilizzato per abilitare l'attivazione BoomPilot automatico in base alla velocità (invece che manualmente con l'icona)
 - ▶ Icona BoomPilot: utilizzare questa opzione per attivare l'icona per il controllo manuale del BoomPilot
4. Premere la freccia INDIETRO  o la scheda laterale CONFIGURAZIONE  per tornare alla schermata principale Configurazione.



Modalità di avvio BoomPilot

La Modalità di avvio BoomPilot viene utilizzata per impostare il controllo dell'avvio automatico del BoomPilot in base alla velocità o manualmente con l'icona BoomPilot.

- ◀ Disattivato: BoomPilot verrà controllato dall'icona BoomPilot nelle opzioni di navigazione e guida sulle schermate guida
- ◀ Automatico: BoomPilot verrà controllato dalla velocità

Icona BoomPilot

L'icona BoomPilot viene utilizzata per attivare un'icona nelle opzioni di navigazione e guida sulle schermate guida per controllare manualmente BoomPilot

- ◀ Abilita: l'icona BoomPilot sarà disponibile nelle opzioni di navigazione e guida sulle schermate guida per comandare il controllo automatico sezione
- ◀ Disabilita: l'icona BoomPilot non sarà disponibile nelle opzioni di navigazione e guida


Figura 21: Icona BoomPilot sulla schermata Guida



MONITORAGGIO FLUSSO UGELLO

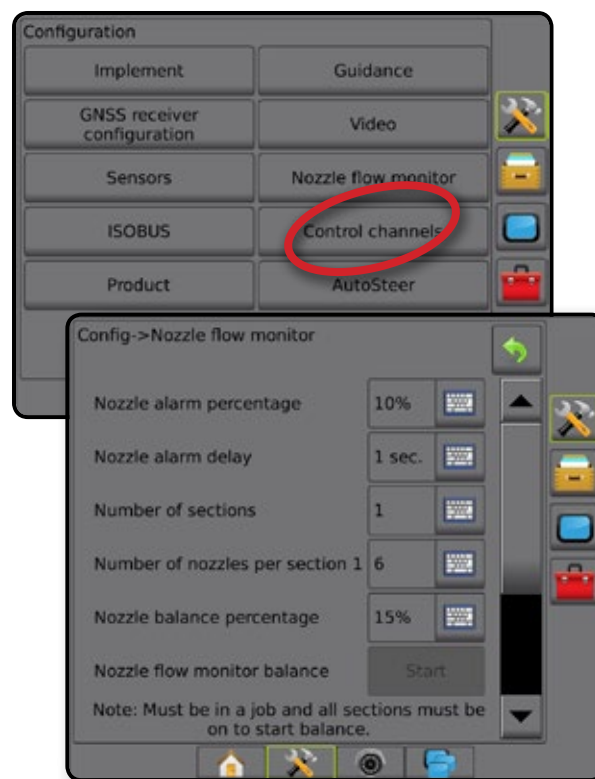
Quando è presente un kit di monitoraggio flusso ugello, le opzioni di monitoraggio del flusso ugello vengono utilizzate per configurare i limiti di flusso e il comportamenti degli allarmi ed eseguire il processo di bilanciamento del flusso degli ugelli.

NOTA: per le istruzioni di configurazione dettagliate, consultare la guida supplementare al Monitoraggio del flusso ugello (TFM).

1. Premere la scheda laterale CONFIGURAZIONE .
2. Premere **Monitor flusso ugello**.
3. Selezionare tra:
 - ▶ Percentuale allarme ugello: utilizzare questa opzione per impostare l'intervallo di segnalazione errore per i sensori ugello
 - ▶ Ritardo allarme ugello: utilizzare questa opzione per impostare il tempo che la console attenderà dopo la rilevazione di un errore prima di attivare un allarme ugello
 - ▶ Numero sezioni: utilizzare questa opzione per impostare il numero sezioni
 - ▶ Numero di ugelli per sezione: utilizzare questa opzione per immettere il numero di ugelli della sezione specificata
 - ▶ Percentuale bilanciamento ugello: utilizzare questa opzione per impostare l'intervallo di bilanciamento per i sensori ugello
 NOTA: l'attrezzo deve essere in un lavoro e tutte le sezioni devono essere attive per iniziare il processo di bilanciamento degli ugelli.
 - ▶ Bilanciamento monitoraggio flusso ugello: utilizzare questa opzione per iniziare il processo di bilanciamento del flusso ugello



4. Premere la freccia INDIETRO  o la scheda laterale CONFIGURAZIONE  per tornare alla schermata principale Configurazione.

Figura 22: Opzioni di monitoraggio flusso ugello



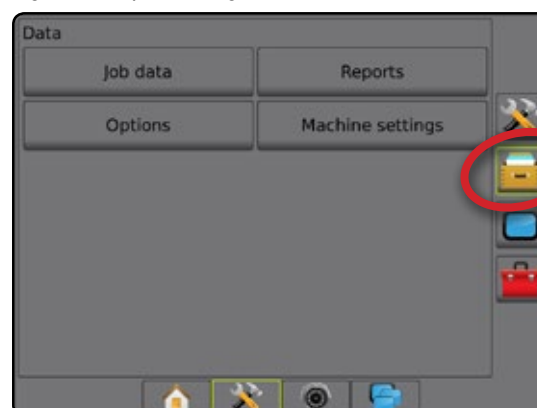
GESTIONE DATI

La Gestione dati consente il trasferimento e la gestione dei dati lavoro, il report dei dati lavoro, la modifica della modalità lavoro e il trasferimento e la gestione delle impostazioni macchina.

1. Premere la scheda di CONFIGURAZIONE SISTEMA  nella parte inferiore.
2. Premere l'icona laterale GESTIONE DATI .
3. Selezionare tra:
 - ▶ Dati lavoro: in modalità lavoro avanzata utilizzare questa opzione per trasferire le informazioni del lavoro (eliminare, importare, esportare) e gestire le informazioni del lavoro (creare un nuovo lavoro, eliminare un lavoro o copiare la linea di guida, il confine, i dati applicati e/o la mappa prescrizione a un nuovo lavoro)
 - ▶ Report: utilizzare questa opzione per creare report sul lavoro e salvarli su un'unità USB
 - ▶ Opzioni: utilizzare questa opzione per selezionare la modalità lavoro semplice o avanzata

- ▶ Impostazioni macchina: utilizzare questa opzione per trasferire le impostazioni macchina (eliminare, importare, esportare) e gestire le impostazioni macchina (creare una nuova impostazione della macchina, copiare un'impostazione della macchina, eliminare un'impostazione della macchina, salvare l'attuale impostazione della macchina in un file selezionato o caricare l'impostazione della macchina del file selezionato)

Figura 23: Opzione di gestione dati



Dati lavoro

In modalità lavoro avanzata, le opzioni dati lavoro vengono utilizzate per trasferire le informazioni del lavoro (eliminare, importare, esportare) e gestire le informazioni del lavoro (creare un nuovo lavoro, eliminare un lavoro o copiare la linea di guida, il confine, i dati applicati e/o la mappa prescrizione a un nuovo lavoro).

I dati lavoro includono:






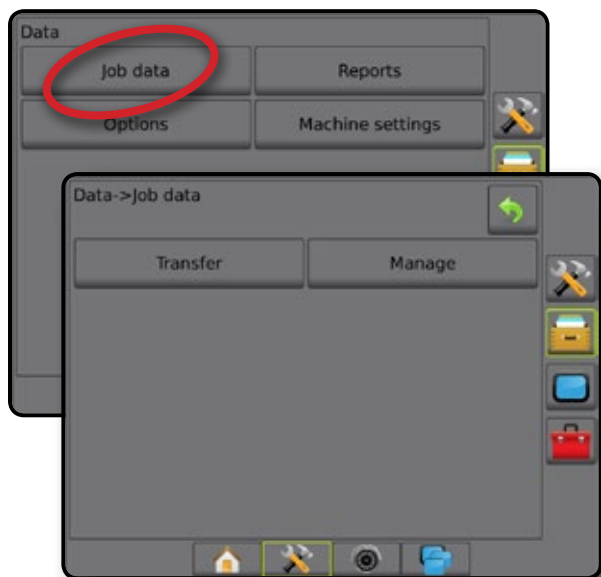
- Nome lavoro
 - Nomi cliente, azienda agricola e campo
 - Confine
 - Area di copertura
 - Linee di guida
 - Mappe (copertura, prescrizione, applicazione, dose obiettivo preimpostata)
 - Malfunzionamenti ugello
1. Premere l'icona laterale GESTIONE DATI .
 2. Premere **Dati lavoro**.
 3. Selezionare tra:
 - ▶ **Trasferire**: in modalità lavoro avanzata consente il trasferimento di lavori selezionati a, o da, un'unità USB , nonché di eliminare lavori . I lavori trasferiti su un dispositivo di memorizzazione USB possono essere aperti e aggiornati con l'ausilio di Fieldware Link. Con Fieldware Link, un operatore può inserire i dati relativi al cliente, all'azienda agricola e al campo, nonché copiare/modificare i lavori per riutilizzare il confine e la linea di guida. Da Fieldware Link, i lavori possono essere salvati nuovamente su un dispositivo di memorizzazione USB o spostati, ai fini del loro utilizzo, sulla memorizzazione interna della console.
 - ▶ **Gestisci**: in modalità lavoro avanzata, consente la creazione di un nuovo lavoro vuoto, di copiare le linee di guida, il confine, i dati applicati e/o la mappa ricetta di un lavoro selezionato in un nuovo lavoro, nonché di eliminare un lavoro selezionato
 4. Premere la freccia INDIETRO  o l'icona laterale GESTIONE DATI  per tornare alla schermata iniziale di Gestione dati.

Figura 24: Opzioni dei dati lavoro



Impostazioni macchina

L'opzione Impostazioni macchina viene utilizzata per trasferire i profili per le impostazioni macchina (eliminare, importare, esportare) e gestire i profili per le impostazioni macchina (creare un nuovo profilo, copiare o eliminare un profilo, salvare l'attuale profilo al profilo selezionato o caricare le impostazioni della macchina del profilo selezionato).

Le impostazioni macchina includono:

- Impostazioni dell'attrezzo
- Impostazioni di sterzo automatico/correzione dell'inclinazione
- Impostazioni del regolatore di portata
- Impostazioni specifiche per il lavoro (incluso assegnazioni di indice di applicazione, tipo di applicazione e canale poltiglia)

NOTA: non tutte le impostazioni vengono salvate come parte delle impostazioni macchina. Si veda l'appendice "Impostazioni del menu console Aeros" per maggiori dettagli.






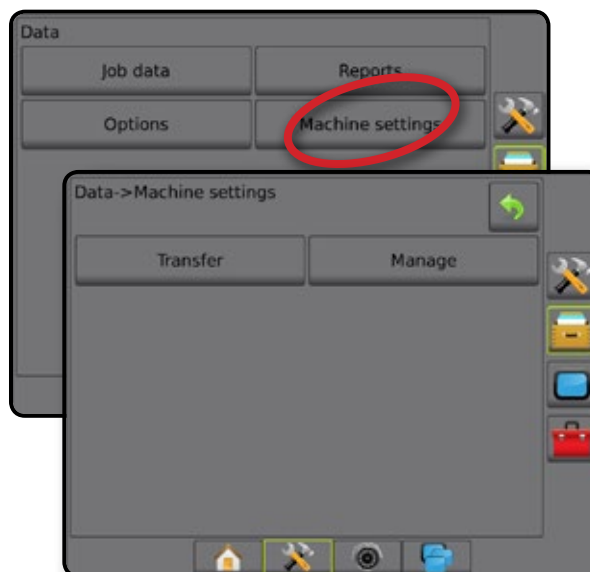
1. Premere l'icona laterale GESTIONE DATI .
2. Premere **Impostazioni macchina**.
3. Selezionare tra:
 - ▶ **Trasferire**: questa opzione consente il trasferimento di impostazioni macchina selezionate a, o da, un'unità USB , nonché di eliminare impostazioni macchina . Le impostazioni macchina trasferite su un dispositivo di memorizzazione USB possono essere aperte e aggiornate con l'ausilio di Fieldware Link. Da Fieldware Link, le impostazioni macchina possono essere salvate nuovamente su un dispositivo di memorizzazione USB o spostate, ai fini del loro utilizzo, sulla memorizzazione interna della console.
 - ▶ **Gestisci**: questa opzione consente la creazione di nuove impostazioni macchina vuote, di copiare impostazioni macchina selezionate in nuove impostazioni macchina, eliminare impostazioni macchina selezionate, salvare le attuali impostazioni macchina nelle impostazioni macchina selezionate o caricare le impostazioni macchina selezionate nelle impostazioni correnti
4. Premere la freccia INDIETRO  o l'icona laterale GESTIONE DATI  per tornare alla schermata iniziale di Gestione dati.

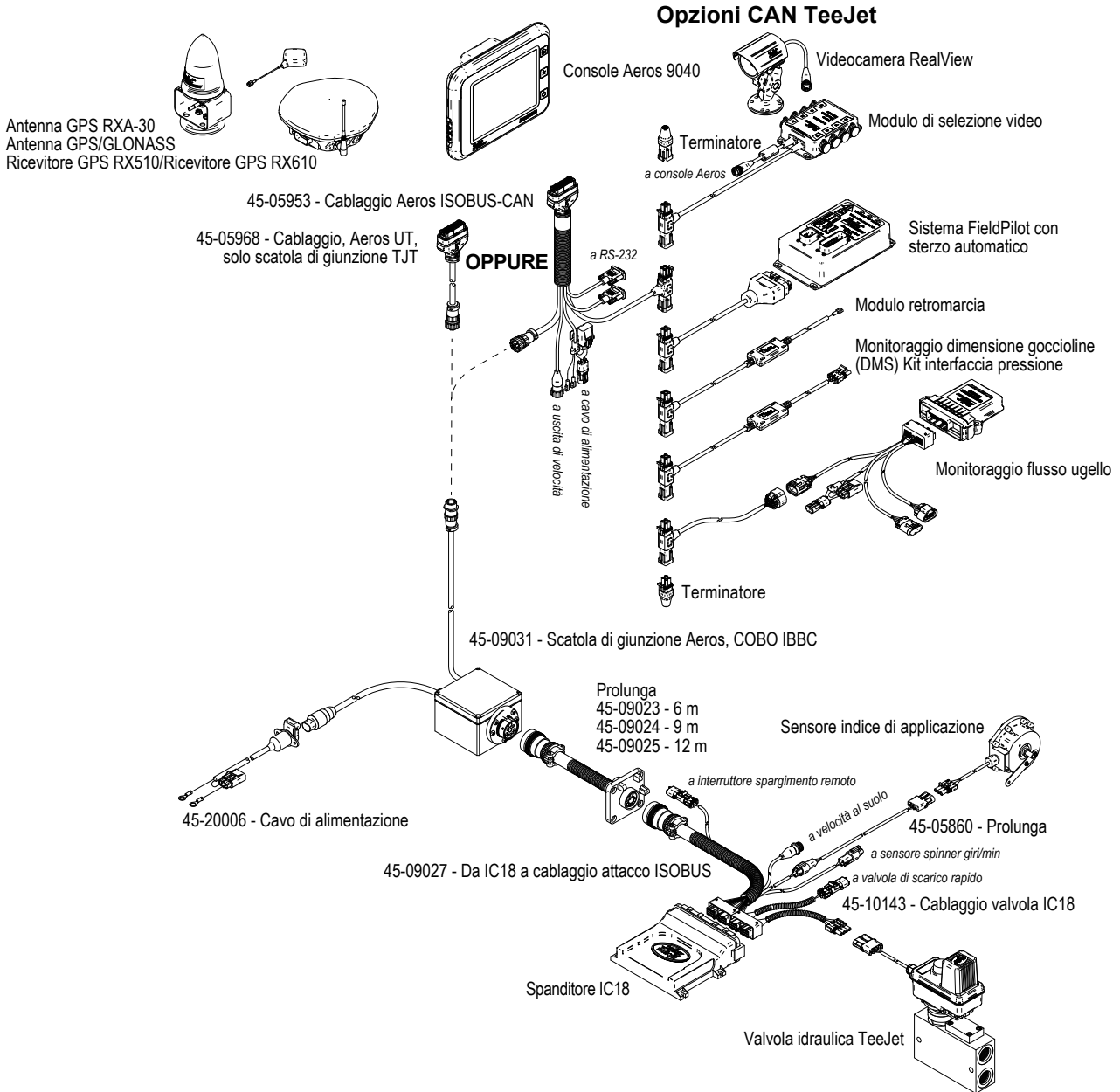
Figura 25: Impostazioni macchina



CONFIGURAZIONI DI SISTEMA

I seguenti grafici rispecchiano le tipiche configurazioni di Aeros. Viste le diverse configurazioni possibili, questo diagramma deve essere utilizzato esclusivamente come riferimento.

Figura 26: Spanditore Aeros IC18



Computer di campo Aeros 9040

Figura 27: Irroratrice Aeros IC18

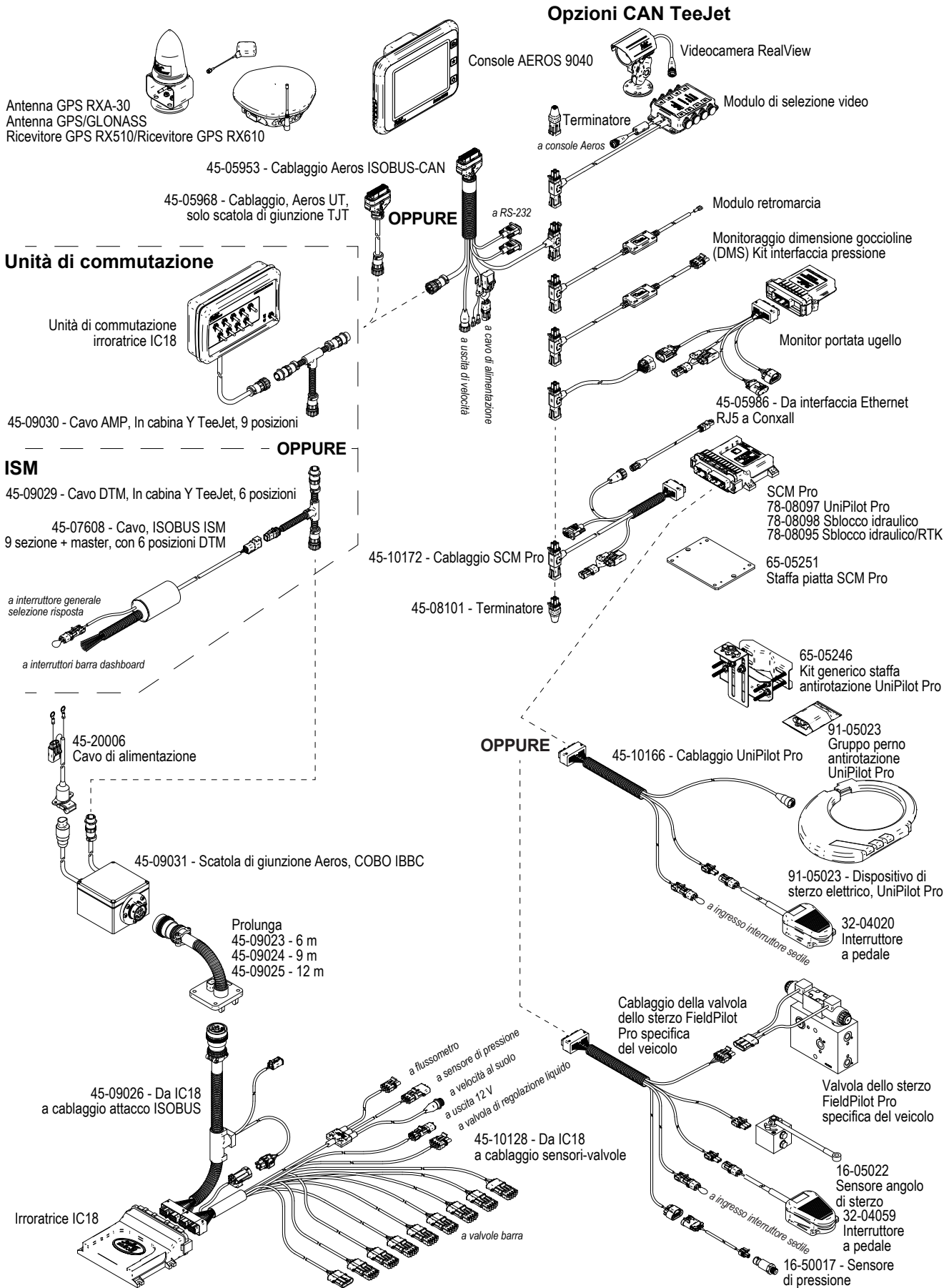
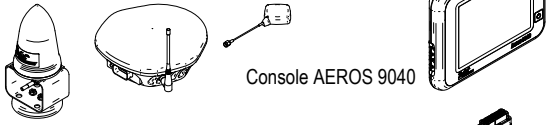


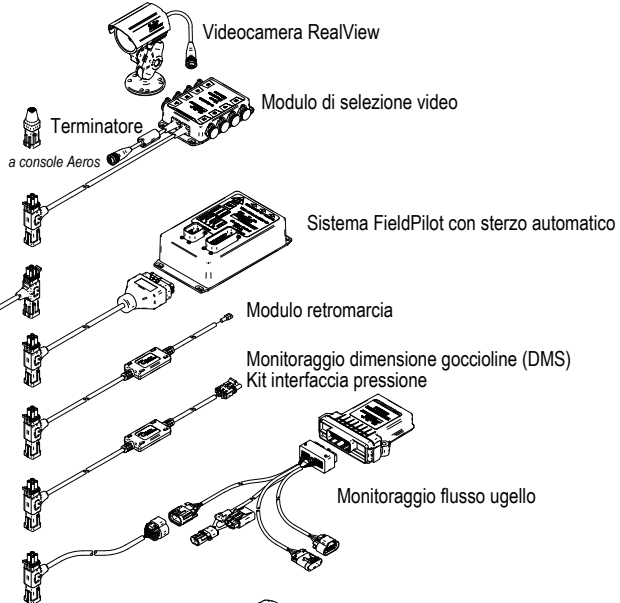
Figura 28: DCM Aeros

Antenna GPS RXA-30
Antenna GPS/GLONASS
Ricevitore GPS RX510/Ricevitore GPS RX610

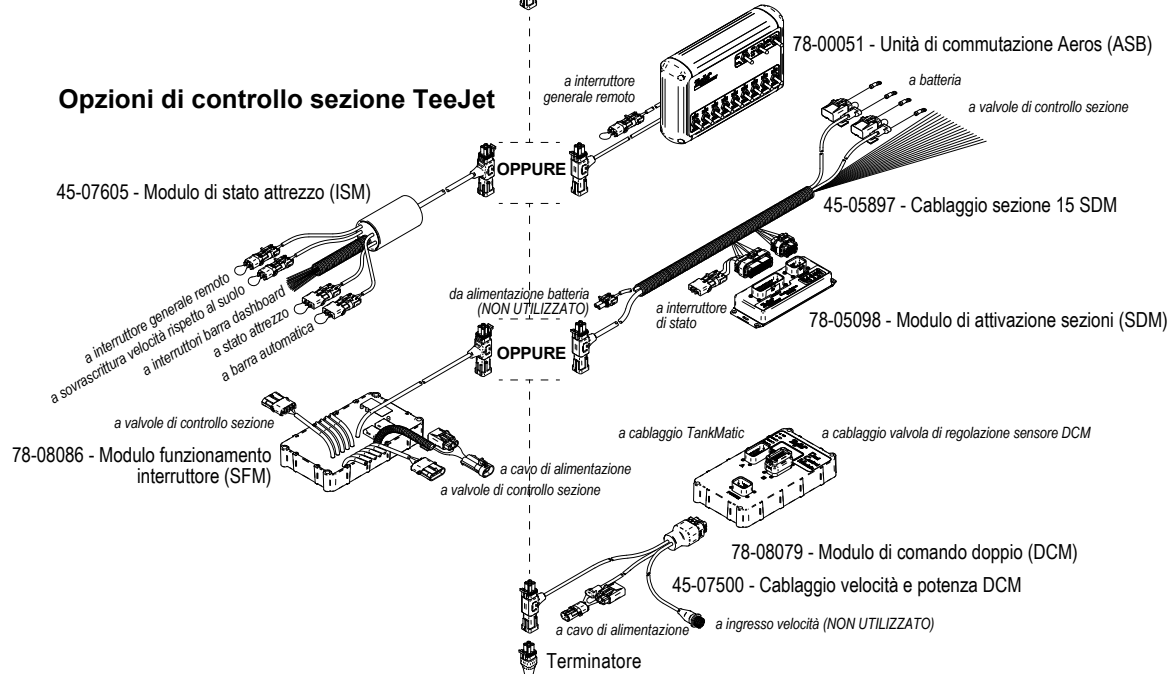


45-05884 - Cablaggio di base Aeros CAN

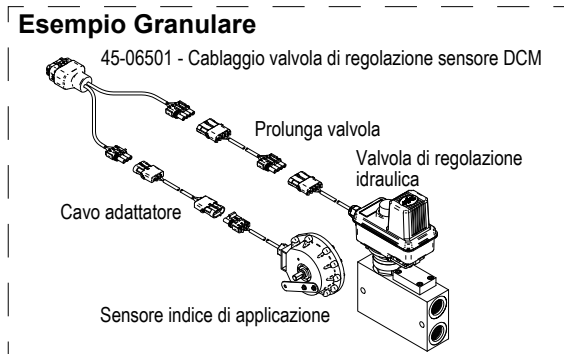
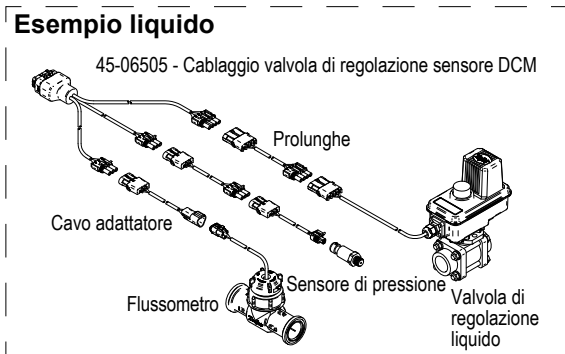
Opzioni CAN TeeJet



Opzioni di controllo sezione TeeJet



Opzioni di regolazione della portata TeeJet



AEROS® 9040

GUIDA DELL'UTENTE

GUIDA SEMPLICE DI AVVIO

N. 1 ACCENSIONE

N.2 SCHERMATA HOME

N. 3 ANDARE A CONFIGURAZIONE

- 1) Configurare le impostazioni cultura locali
- 2) Configurare GNSS
- 3) Configurare l'attrezzo

N. 4 AVVIARE UN NUOVO LAVORO OPPURE CONTINUARE UN LAVORO

N. 5 GUIDA DI CONFIGURAZIONE

- 1) Scegliere una modalità guida
- 2) Stabilire una linea di guida AB
- 3) Creare un confine applicazione

AGGIUNGI REGOLAZIONE DI PORTATA

TERMINALE UNIVERSALE ISOBUS

MODULO DI COMANDO DOPPIO TEEJET



www.teejet.com

A Subsidiary of  **Spraying Systems Co.**

98-01504-IT-LT R1 Italian/Italiano
© TeeJet Technologies 2016

Copyright

© 2016 TeeJet Technologies. Tutti i diritti riservati. Non è consentito riprodurre, copiare, fotocopiare, tradurre o ridurre con qualsivoglia mezzo o in qualsivoglia formato, sia esso elettronico, leggibile dall'elaboratore, registrazione o altro, alcuna parte del presente documento o dei programmi informatici in esso descritti senza la precedente autorizzazione scritta da parte di TeeJet Technologies.

Marchi registrati

Se non diversamente specificato, tutti gli altri marchi o nomi di prodotti sono marchi commerciali o marchi registrati delle loro rispettive società o organizzazioni.

Termini di responsabilità

TEEJET TECHNOLOGIES FORNISCE QUESTO MATERIALE "NELLO STATO IN CUI SI TROVA" SENZA GARANZIE DI ALCUN TIPO, NÉ ESPRESSE NÉ TACITE. NON VIENE ASSUNTA ALCUNA RESPONSABILITÀ RIGUARDO A COPYRIGHT O BREVETTI. IN NESSUN CASO TEEJET TECHNOLOGIES SARÀ RESPONSABILE DI LUCRO CESSANTE, PERDITE DI FUNZIONI O DATI, INTERRUZIONE DI LAVORO, O PER DANNI, INDIRETTI, SPECIALI, INCIDENTALI O CONSEGUENZIALI DI QUALSIVOGLIA NATURA, ANCHE NEL CASO IN CUI TEEJET TECHNOLOGIES SIA STATA INFORMATA CHE TALI DANNI SONO IMPUTABILI AI SOFTWARE DI TEEJET TECHNOLOGIES.