

# MATRIX® PRO GS

## MANUALUL UTILIZATORULUI

Versiune software 4.33

**MATRIX® PRO 840GS**



**MATRIX® PRO 570GS**

**TeeJet®**  
TECHNOLOGIES

A Subsidiary of  Spraying Systems Co.®

# ÎNCEPEREA ACTIVITĂȚII


## Nr. 1 Porniți alimentarea





Apăsați butonul de PORNIRE  pentru a porni alimentarea consolei.

## Nr. 2 Ecranul de întâmpinare


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

## Nr. 3 Salt la configurare unitate

1. Apăsați fila din partea de jos CONFIGURARE UNITATE .


Mai întâi vor fi afișate opțiunile pentru Configurare . Managementul datelor , Setări consolă  și Instrumente  pot fi accesate prin tastele aferente filei laterale.

### Configurare Cultural

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


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

### Configurare receptor GNSS

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

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

### Configurare Unealtă

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


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

### Configurare Zonă de cartografiere

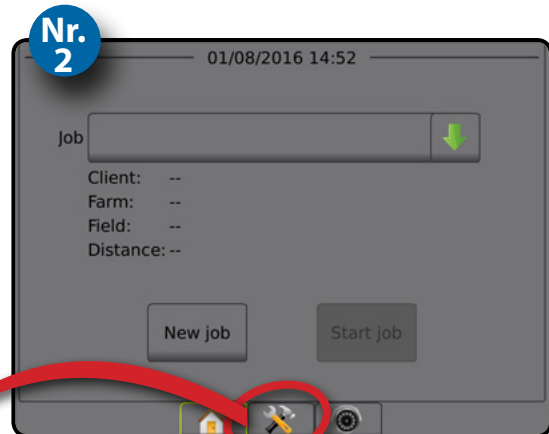
1. Apăsați fila laterală CONFIGURARE .
2. Apăsați **Cartografiere și ghidare**.

Zona de cartografiere stabilește zona în care se vor efectua cartografierea delimitării și a poligonului.

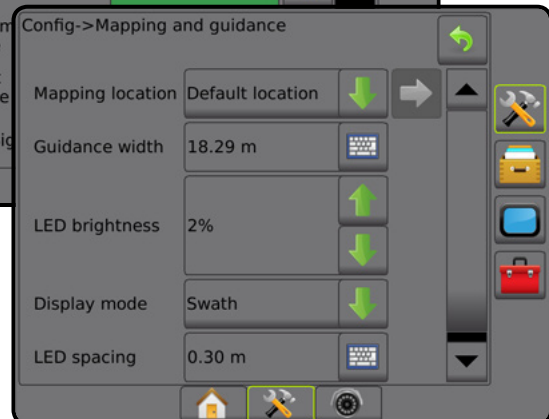
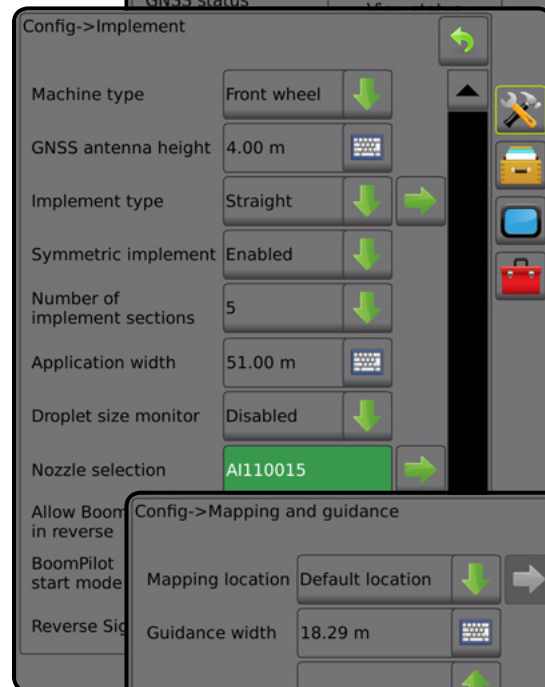
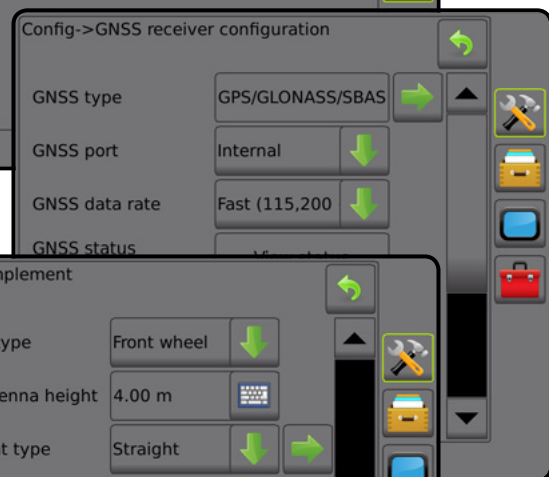
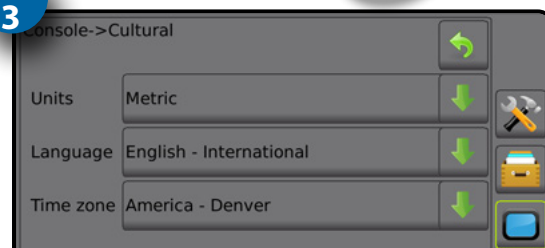
### Configurare direcție automată

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


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



Nr. 3



## Nr. 4 Începere lucrare nouă

1. Apăsați fila ACASĂ, din partea de jos .
2. Apăsați **Lucrare nouă**.





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

### Mod simplu sau avansat

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

- ▶ Modul simplu – va fi disponibilă numai o singură lucrare odată.  
Pe ecranul de întâmpinare sunt afișate numai suprafața delimitată și zonele de acoperire. Pentru salvare în Rapoarte este disponibilă numai lucrarea curentă. Nu este disponibilă utilizarea cu Fieldware Link.
- ▶ Modul avansat – în orice moment vor fi disponibile mai multe lucrări. Numele clientului, denumirea fermei, câmpului și lucrării; zone delimitate și de acoperire; durata de aplicare; și distanța de la lucrarea selectată sunt afișate pe ecranul de întâmpinare. Toate profilurile lucrărilor salvate pot fi exportate sub formă de fișier PDF, SHP sau KML către o unitate USB, utilizând Date -> Rapoarte.

## Nr. 5 Salt la Ecranul de ghidare

1. Apăsați fila GHIDARE VEDERE DIN VEhicUL  sau fila GHIDARE VEDERE TEREN  sau fila GHIDARE REALVIEW .
2. Apăsați fila OPȚIUNI NAVIGARE ȘI GHIDARE  pentru a afișa opțiunile de navigare.

### Alegeți un mod de ghidare


- ▶ AB drept 
- ▶ AB curbat 
- ▶ Rotire în jurul pivotului 
- ▶ Ultimul coridor 
- ▶ Rândul următor 
- ▶ Curbă adaptivă 

### Marcați punctele A și B




Pentru a stabili o linie de ghidare AB.

3. Apăsați fila OPȚIUNI DELIMITARE ȘI POLIGOANE  pentru a afișa opțiunile pentru delimitări și poligoane.

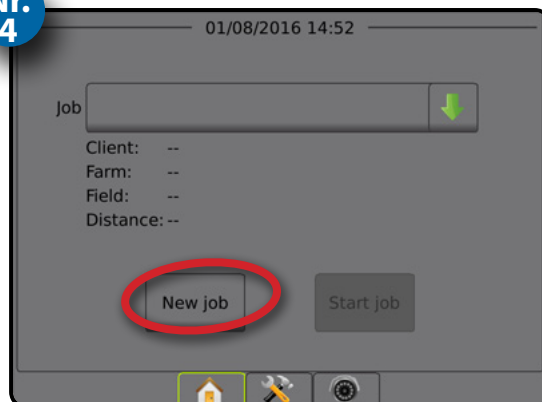
### Creați o delimitare a aplicării

Prezentă pe toate ecranele de ghidare, fila Delimitări și opțiuni de poligoane  afișează opțiunile pentru delimitările la exterior, la interior și poligoane.

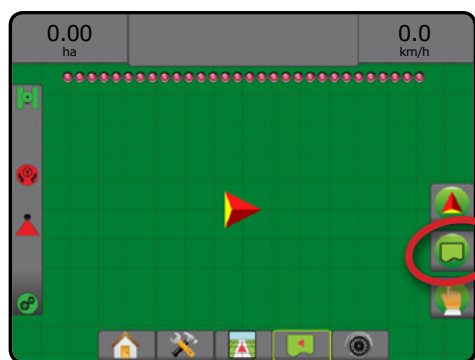
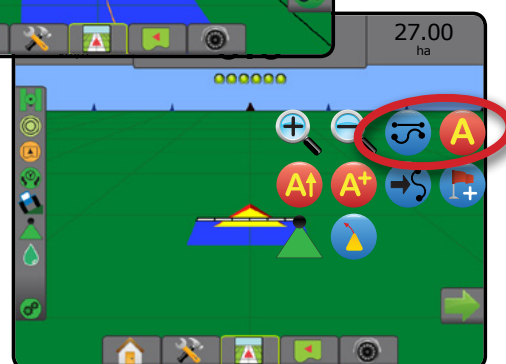
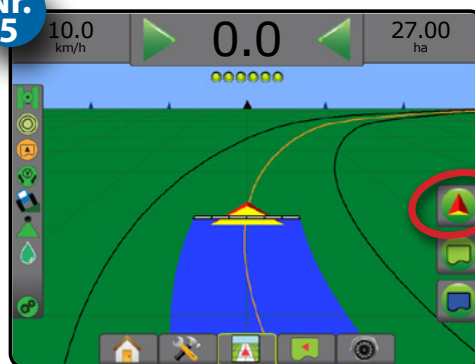
Delimitările aplicării stabilesc zonele de lucru în care produsul este sau nu este aplicat în timpul utilizării ABSC sau BoomPilot.

- Delimitare la exterior  – stabilește o zonă de lucru în care aplicarea va fi efectuată utilizând ASC sau BoomPilot
- Delimitare la interior  – stabilește o zonă de lucru în care aplicarea NU va fi efectuată utilizând ASC sau BoomPilot
- Poligon  – stabilește zona de cartografiere

Nr.  
4



Nr.  
5



## Cuprins

INTRODUCERE

### INFORMAȚII IMPORTANTE PRIVIND SIGURANȚA **X**

#### AVERTIZĂRI ȘI PRECAUȚII GENERALE **X**

ACĂȘĂ

### CAPITOLUL 1 – INTRODUCERE **1**

Îmbunătățiri ale produsului disponibile ..... 1

#### COMPONENTE ALE SISTEMULUI **1**

Consola Matrix Pro 570GS ..... 1

Consola Matrix Pro 840GS ..... 2

Butoane ..... 2

Informații suplimentare ..... 2

    Pornirea și deplasarea inițială cu direcție asistată/automată ..... 3

    Cameră RealView® ..... 3

#### CONFIGURĂRI **3**

#### UTILIZAREA ECRANULUI DE BAZĂ **3**

Tastele filei de la bază ..... 3

Opțiuni nedisponibile când lucrarea este activă ..... 3

Culori ale ecranului consolei ..... 4

Mod simplu sau avansat ..... 4

Avertismente și pop-up-uri de informare ..... 5

Informații opțiuni configurare ..... 5

Selecții meniu derulant ..... 5

Ecrane cu derulare ..... 5

Ecran cu tastatură virtuală ..... 6

Pagina următoare ..... 6

Casete de selectare ..... 6

ECRAN COMPLET

CONFIGURARE

GNSS

UNDEALĂ

### CAPITOLUL 2 – LUCRĂRI/ECRAN DE ÎNTÂMPINARE **7**

Mod simplu ..... 7

Mod avansat ..... 7

#### MOD SIMPLU **8**

Lucrare nouă ..... 8

Continuare lucrare ..... 8

Închidere lucrare ..... 8

#### MOD AVANSAT **8**

Lucrare nouă ..... 8

Începere lucrare ..... 8

*Distanța* ..... 8

Închidere lucrare ..... 8

GHIDARE

CONTROL VITEZĂ

### CAPITOLUL 3 – VEDERE VIDEO PE ECRAN COMPLET **9**

Instantaneu cameră ..... 10

Opțiuni cameră VSM ..... 10

ANEXĂ

### PREZENTARE GENERALĂ

11



### CONFIGURARE

12

Unealtă.....	13
<i>Tip unealtă</i> .....	13
Configurare o singură secțiune .....	13
Secțiuni multiple cu Configurare SDM/SFM .....	14
Monitor pentru dimensiunea picăturilor .....	15
Selectarea duzei .....	15
Opțiuni de detectare mers în marșarier.....	16
Cartografiere și ghidare (bară cu leduri) .....	16
Cartografiere și ghidare [doar consolă] .....	16
Cartografierea și ghidarea utilizând o bară cu leduri externă.....	17
Zonă de cartografiere introdusă de utilizator.....	18
Configurare receptor GNSS .....	19
PRN neafișat .....	19
Video.....	19
Configurare video nedisponibilă .....	20
Senzori .....	20
Senzori nedisponibili.....	20
Senzor de presiune pentru modulul de intrare/ieșire .....	21
Monitor pentru dimensiunea picăturilor .....	21
Produs .....	21
Control viteză terță parte .....	22
Direcție automată .....	22
Direcție asistată/automată nedisponibilă .....	22
FieldPilot [utilizând un SCM].....	23
FieldPilot Pro/UniPilot Pro [utilizând un SCM Pro] .....	23
Vehicul activ.....	24
Corecție înclinare .....	24
Nivelul terenului nedisponibil.....	25
Corecție înclinare nedisponibilă.....	25



### MANAGEMENTUL DATELOR

25

Datele lucrării.....	26
Datele lucrării nedisponibile.....	26
Transfer.....	26
Administrare.....	27
Rapoarte .....	28
Opțiuni (mod lucrare) .....	29
Setări mașină .....	30
Transfer.....	30
Administrare.....	31
Copiere profil mașină.....	31



### CONSOLĂ

32

Despre .....	32
Afișare.....	33
Cultural.....	33
Volum audio.....	34

# Matrix® Pro 570GS • Matrix® Pro 840GS

GNSS demo .....	34
Repornire GNSS demo .....	35
Deblocare caracteristici .....	35

## INSTRUMENTE

Încărcare software.....	36
Suplimente .....	36

## CAPITOLUL 5 – CONFIGURAREA RECEPTORULUI GNSS

**38**

Configurare receptor GNSS .....	38
Tip GNSS .....	39
Port GNSS .....	39
<i>Cerințe minime de configurare ale receptorului extern</i> .....	40
Rata de date GNSS.....	40
Informații stare GNSS.....	40
<i>Informații de stare GNSS pe ecranele de ghidare</i> .....	41
<i>Cerințe GGA</i> .....	41
Programare .....	41
PRN .....	41
<i>PRN alternativ</i> .....	42
<i>PRN neafișat</i> .....	42
Afișare buton de reîmprospătare poziție GNSS.....	42
Glosar GNSS.....	43

## CAPITOLUL 6 – CONFIGURARE UNEALTĂ

**45**

Module de leșire Secțiuni Multiple .....	45
--	----

### TIP UNEALTĂ

46

Numerotarea secțiunilor .....	46
În linie dreaptă .....	46
O singură secțiune .....	46
Secțiuni multiple .....	47
Împrăștiator – TeeJet.....	48
O singură secțiune .....	48
Secțiuni multiple .....	49
Împrăștiator – OEM.....	50
O singură secțiune .....	50
Secțiuni multiple .....	51
Eșalonat .....	52
Secțiuni multiple .....	52

### LĂȚIMEA DE ACOPERIRE SAU DE LUCRU

54

O singură secțiune .....	54
Secțiuni multiple .....	54

### AJUSTAREA DISTANȚEI DECALĂRII UNELTEI PE LATERALĂ

55

Calcularea ajustării decalării GNSS .....	55
Ajustarea decalării uneltei pe laterală .....	56

### DETECTARE MERS ÎN MARȘARIER

57

Marșarier pe ecranele de ghidare .....	57
--	----

### SELECTAREA DUZEI

58

Presetare .....	58
Duza curentă.....	59

<b>MONITOR PENTRU DIMENSIUNEA PICĂTURILOR</b>	<b>59</b>
Configurare.....	59
Activare/dezactivare DSM .....	59
Selectare duză/Duză curentă.....	60
Senzor de presiune pentru modulul de intrare/ieșire .....	60
Operare.....	60
Bara de stare .....	60
<i>Graficul dimensiunii picăturii</i> .....	60
Bara de ghidare.....	60
<b>COMANDA SECȚIUNII BOOMPILOT</b>	<b>61</b>

## **CAPITOL 7 – GHIDARE ȘI CARTOGRAFIERE 63**

Prezentare generală .....	63
Opțiuni ecrane.....	64

### **BARA DE GHIDARE 68**

Activitatea de navigare și starea rampei .....	68
<i>Eroare de deviere</i> .....	68
Informații selectabile .....	68

### **BARA DE STARE 69**

Ecrane stare/informații.....	70
------------------------------	----

### **ECRANE NAVIGARE 72**

Vedere din vehicul .....	72
Vedere teren.....	73
Ghidare RealView .....	74

### **MODURI DE GHIDARE 75**










Ghidare în linie dreaptă AB.....	75
Ghidare în linie curbată AB.....	75
Linie de ghidare curbată AB adaptivă .....	75
Ghidare în cerc în jurul pivotului .....	75
Ghidare ultimul coridor.....	75
Ghidare rândul următor.....	76
Fără ghidare.....	76

### **LINII DE GHIDARE 76**

Marcarea punctelor A și B .....	76
Caracteristica A+Deplasare fină .....	77
Caracteristica Următoarea linie de ghidare .....	78
Linii de ghidare ultimul coridor .....	78
Linii de ghidare pentru rândul următor .....	79
Unghi azimut .....	79

### **REVENIRE LA PUNCT 80**

Marcarea unui punct de returnare.....	80
Ștergere punct de returnare.....	80
Ghidare la un punct de returnare .....	80

INTRODUCERE	 <b>BOOMPILOT</b> <span style="float: right;">81</span>
	Absența modulului de comandă pentru secțiune .....81 Numai consolă .....81 Cu comutator opțional de pornire/oprire a lucrării .....81 <i>Utilizarea consolei</i> .....81 Cu modulul de comandă a secțiunii TeeJet și cutia de distribuție sau ISM .....81 Cu modulul de comandă a secțiunii TeeJet .....82
ACASA	 <b>ANTICIPARE CURBATĂ</b> <span style="float: right;">82</span>
ECRAN COMPLET	 <b>REÎMPROSPĂTARE POZIȚIE GNSS</b> <span style="float: right;">82</span>
	 <b>DELIMITĂRI ȘI POLIGOANE</b> <span style="float: right;">83</span>
CONFIGURARE	Zonă de cartografiere .....83 Delimitări .....83 Ștergerea ultimei delimitări marcate .....85 Suprafața terenului arabil în bara de stare .....85 Poligoane .....85 Ștergerea ultimului poligon marcat .....86
	 <b>OPȚIUNI DE CARTOGRAFIERE</b> <span style="float: right;">87</span>
GNSS	Cartografierea poligoanelor .....87 Cartografiere cu controlul vitezei .....87
	 <b>APROPIERE/DEPĂRTARE</b> <span style="float: right;">88</span>
LINEAȚĂ	Vedere din vehicul .....88 Vedere teren .....88
	 <b>MOD PANORAMARE</b> <span style="float: right;">88</span>
GHIDARE	 <b>OPȚIUNI SPECIFICE REALVIEW</b> <span style="float: right;">89</span>
	Opțiuni de ghidare RealView .....89 Instantaneu cameră .....90 Opțiuni cameră VSM .....90
CONTROL VITEZĂ	<b>CAPITOLUL 8 – CONTROL VITEZĂ TERȚĂ PARTE</b> <span style="float: right;"><b>91</b></span>
	<b>DEBLOCARE CONTROL VITEZĂ TERȚĂ PARTE</b> <span style="float: right;">91</span>
ANEXĂ	<b>OPȚIUNI DE CONFIGURARE</b> <span style="float: right;">92</span>
	Control viteză terță parte .....92 Probus .....92
	<b>OPȚIUNI ECRAN DE GHIDARE</b> <span style="float: right;">93</span>
	Bara de ghidare .....93 Bara de stare .....93
	 <b>OPȚIUNI DE CARTOGRAFIERE</b> <span style="float: right;">94</span>
	Duplicarea și transferarea hărților .....94 Hartă acoperire .....94 Cartografiere pe ecran .....94



Hartă poligoane.....	95
<i>Cartografiere pe ecran.....</i>	95
Hartă de prescripții.....	95
<i>Cartografiere pe ecran.....</i>	95
Hărțile pentru aplicare și viteză țintă.....	95
Harta aplicării.....	95
<i>Cartografiere pe ecran.....</i>	95
Harta vitezei țintă.....	96
<i>Cartografiere pe ecran.....</i>	96
Viteze țintă.....	96

---

**ANEXA A – CONFIGURĂRI ALE SISTEMULUI** **97**

---

**ANEXA B – SETĂRILE MENIULUI CONSOLEI MATRIX PRO GS** **99**

---

**ANEXA C – SPECIFICAȚII UNITATE** **103**

---

**ANEXA D – INTERVALE SETĂRI** **103**

---

**ANEXA E – COORDONATE ȘI ZONE UTM** **104**

---

**OPȚIUNI DE CONFIGURARE PENTRU SOFTWARE v4.33** **105**

## INFORMAȚII IMPORTANTE PRIVIND SIGURANȚA

Înainte de a opera sistemul, trebuie să citiți toate instrucțiunile privitoare la operare și siguranță. Utilizarea în condiții de siguranță a mașinii este responsabilitatea operatorilor. Procedurile de siguranță trebuie afișate în apropiere de echipament și trebuie să fie vizibile în mod clar și lizibile de către operator. Procedurile de siguranță trebuie să fie conforme cu toate reglementările societății și cu cele de la nivel local, precum și cu cerințele din fișele tehnice de siguranță ale produsului. Pentru asistență, contactați un distribuitor local.

### Definițiile simbolurilor ce reprezintă alerte privind siguranța:



**PERICOL!** Acest simbol este rezervat situațiilor extreme, în care vătămarea personală gravă sau decesul sunt iminente.



**AVERTISMENT!** Acest simbol indică o situație periculoasă, care poate genera o vătămare personală gravă sau decesul.



**ATENȚIE!** Acest simbol indică o situație periculoasă, care poate genera o vătămare personală minoră sau moderată.



**NOTĂ:** Acest simbol se referă la situațiile în care operatorul trebuie să dea dovadă de atenție sporită.

## AVERTIZĂRI ȘI PRECAUȚII GENERALE



### PERICOLI!

- Citiți și urmați instrucțiunile. Dacă, după citirea manualului, instrucțiunile sunt neclare, vă rugăm să contactați un distribuitor local.
- Nu lăsați copiii în preajma echipamentului.
- Nu utilizați mașina dacă vă aflați sub influența alcoolului sau a oricărei alte substanțe ilegale.
- Unele sisteme includ un încălzitor cu ventilator. Nu acoperiți niciodată încălzitorul; în caz contrar, va exista un pericol grav de incendiu!



### AVERTISMENT! PERICOLE ELECTRICE/DE ELECTROCUTARE

- Înainte de a lucra la o anumită componentă, asigurați-vă că toate sursele de alimentare cu electricitate au fost oprite și că nu pot fi pornite în mod accidental.
- Deconectați cablurile de alimentare, înainte de a folosi un instrument de sudură cu arc pe echipament sau pe orice alt obiect conectat la echipament.
- Sistemele care includ variator de frecvență comportă un risc de șoc electric, din cauza tensiunii reziduale. Nu este permisă deschiderea echipamentului și nici deconectarea sistemului sau a oricăror conexiuni rapide, decât după 5 minute de la întreruperea alimentării cu electricitate.
- Operați sistemul numai de la sursa de alimentare indicată în manual. Dacă aveți incertitudini legate de sursa de alimentare, adresați-vă personalului de service calificat.
- Nu folosiți un aparat de curățat la presiune mare pentru a curăța componentele electrice. Aceasta ar putea deteriora componentele electrice și ar putea expune operatorul la risc de electrocutare.
- Cablul de alimentare cu electricitate a echipamentului trebuie să aibă un traseu adecvat și să fie conectat corect la echipament. Toate conexiunile trebuie să îndeplinească cerințele specificate.



## AVERTISMENT! SISTEME HIDRAULICE SUB PRESIUNE

- Purtați întotdeauna echipamente individuale de protecție (EIP) atunci când efectuați lucrări la sistemele hidraulice.
- Atunci când efectuați lucrări asupra sistemului hidraulic, respectați instrucțiunile de întreținere aprobate de producătorul mașinii.
- Opriți întotdeauna echipamentul când derulați lucrări asupra sistemului hidraulic. Luați măsurile de precauție necesare când deschideți sistemele care au fost anterior sub presiune.
- Atenție la faptul că uleiul hidraulic poate fi extrem de fierbinte și sub presiune înaltă.



## AVERTISMENT! LUCRUL CU SUBSTANȚE CHIMICE

- Purtați întotdeauna EIP când lucrați cu substanțe chimice.
- Urmați întotdeauna instrucțiunile și etichetele de siguranță furnizate de producătorul sau furnizorul substanțelor chimice.
- Operatorul trebuie să cunoască toate informațiile privind natura și cantitatea materialului ce trebuie distribuit.
- **RESPECTAȚI REGLEMENTĂRILE NAȚIONALE, JUDEȚENE ȘI LOCALE PRIVIND MANEVRAREA, UTILIZAREA SAU ELIMINAREA SUBSTANȚELOR CHIMICE UTILIZATE ÎN AGRICULTURĂ.**



## AVERTISMENT! SISTEM DE PULVERIZARE SUB PRESIUNE

- Atunci când utilizați un sistem de pulverizare sub presiune, este important să cunoașteți măsurile adecvate de siguranță. Fluidele sub presiune pot penetra pielea și pot cauza vătămări personale grave.
- Presiunea sistemului nu trebuie să depășească niciodată valoarea nominală cea mai redusă a oricăreia dintre componentele sistemului. Trebuie să cunoașteți întotdeauna sistemul cu care operați, precum și capacitățile, presiunile maxime și debitele tuturor componentelor sale.
- Filtrele pot fi deschise numai dacă supapele manuale situate în fața și în spatele filtrului sunt în poziție închisă. Dacă un dispozitiv trebuie îndepărtat din sistemul de conducte, supapele manuale situate în fața și în spatele acestui dispozitiv trebuie să fie în poziție închisă. Dacă este reinstalat, asigurați-vă că această operațiune este realizată corect, că dispozitivul este aliniat corect și că toate conexiunile sunt strânse.
- Instalațiile de alimentare ale echipamentului trebuie să îndeplinească toate reglementările aplicabile la nivel de societate și la nivel local și trebuie poziționate și conectate în mod adecvat la echipament. Toate conexiunile trebuie să îndeplinească cerințele specificate.
- Se recomandă să se dreneze și să se purjeze traseul lichidelor, în cazul în care echipamentul nu va fi utilizat o perioadă mai îndelungată.



## AVERTISMENT! SIGURANȚA DIRECȚIEI AUTOMATE

- Pentru a preveni vătămarea personală gravă sau decesul cauzate de impactul cu mașina sau de mișcarea automată a sistemului de direcție, nu părăsiți niciodată scaunul operatorului vehiculului în timp ce sistemul este cuplat.
- Pentru a preveni vătămarea personală gravă sau decesul cauzate de impactul cu mașina sau de mișcarea automată a sistemului de direcție, verificați ca în zona din jurul vehiculului să nu existe persoane sau obstacole înainte de pornirea, calibrarea, reglarea sau cuplarea sistemului.
- Asigurați-vă că echipamentul este bine fixat de componentele adecvate.
- Nu conduceți niciodată pe drumurile publice cu sistemul cuplat.



## ATENȚIE! SIGURANȚA, ÎNTREȚINEREA ȘI DEPANAREA ECHIPAMENTULUI

- Echipamentul trebuie operat numai de către persoanele calificate și instruite în mod adecvat. Acestea trebuie să își poată dovedi abilitățile de operare a echipamentului.
- Înainte de a utiliza echipamentul, operatorul trebuie să verifice dacă echipamentul este în stare bună și dacă poate fi utilizat în condiții de siguranță. În caz contrar, echipamentul nu poate fi utilizat.
- Operatorul trebuie să aibă în permanență la îndemână toate EIP necesare.
- Verificați cu regularitate sistemul și componentele, pentru a detecta urmele de uzură și deteriorare. Dacă este necesar, realizați lucrări de înlocuire sau reparație.
- Numai experții autorizați au permisiunea de a efectua lucrări de reparație sau întreținere asupra instalației. Instrucțiunile de întreținere și operare vor fi respectate și aplicate cu strictețe.
- Manualul complet al echipamentului trebuie să se afle în permanență la îndemâna operatorului sau a tehnicianului de întreținere.



## ATENȚIE! SIGURANȚA FASCICULULUI DE CABLURI ȘI A FURTUNULUI

- Verificați cu regularitate toate fasciculele de cabluri și furtunurile, pentru a identifica eventualele semne de deteriorare sau uzură. Dacă este necesar, realizați lucrări de înlocuire sau reparație.
- Nu poziționați fasciculele de cabluri și furtunurile îndoite în unghi ascuțit.
- Nu fixați fasciculele de cabluri și furtunurile pe linii cu nivel ridicat de vibrații sau presiuni ridicate.
- Nu fixați fasciculele de cabluri și furtunurile pe linii care transportă fluide fierbinți.
- Protejați fasciculele de cabluri și furtunurile de obiecte ascuțite, de reziduurile produse de echipament și de acumularea de material.
- Fasciculele de cabluri și furtunurile trebuie să aibă o lungime suficientă pentru a avea o mișcare liberă pe secțiunile care se mișcă în timpul operării. Asigurați-vă că furtunurile sau fasciculele de cabluri nu atâră sub echipament.
- Lăsați un spațiu liber suficient pentru fasciculele de cabluri și furtunuri, în raport cu zonele de operare a uneltei și a mașinii.
- În momentul curățării echipamentului, nu spălați fasciculele de cabluri la presiune înaltă.



## NOTĂ: ÎNGRIJIREA ECRANULUI TACTIL

- Țineți obiectele ascuțite departe de dispozitivul cu ecran tactil. Atingerea ecranului cu un obiect ascuțit poate genera deteriorarea afișajului.
- Nu folosiți substanțe chimice agresive pentru a curăța consola/afișajul. Modul corect de a curăța o consolă/un afișaj este să se utilizeze o cârpă moale, umedă, sau o lavetă antistatică, similar curățării unui monitor de computer.



## NOTĂ: PIESE DE SCHIMB RECOMANDATE

- Sistemul a fost proiectat cu componente care funcționează împreună pentru a oferi cea mai bună performanță a sistemului. Atunci când sistemul necesită piese de schimb, trebuie utilizate numai componente recomandate de TeeJet, pentru a se menține siguranța și operarea adecvată a sistemului.

## CAPITOLUL 1 – INTRODUCERE

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

### Îmbunătățiri ale produsului disponibile

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

## COMPONENTE ALE SISTEMULUI

### Consola Matrix Pro 570GS

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

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



## Consola Matrix Pro 840GS


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


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



## Butoane


### Pornire/oprire alimentare

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



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

**AVERTISMENT!** Așteptați 10 secunde înainte de repornirea consolei.

### Acasă (numai Matrix Pro 840GS)

Butonul Acasă  oferă o comandă rapidă către ecranul de întâmpinare.

### Sus/Jos (numai Matrix Pro 840GS)

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

## Informații suplimentare

Toate modificările sunt salvate automat.

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

### Secvență de pornire

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

### Instalare recomandată a antenei

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

## Pornirea și deplasarea inițială cu direcție asistată/automată

Este de preferat să se pornească sistemul doar atunci când antena GNSS vizualizează cerul fără obstrucții și poate calcula poziția.

Prima deplasare a vehiculului, după pornirea sistemului, trebuie să fie întotdeauna în direcția înainte.

Dacă nu se respectă recomandările de mai sus și orientarea hărții de pe ecran nu este corectă, conduceți mașina în direcția înainte, pe o distanță de cca. 150 m, la viteze mai mari decât următoarele, pentru a-i permite sistemului SCM Pro să restabilească orientarea corectă a vehiculului:

Receptor GNSS	Viteză
RTK	1,6 km/h
GNSS și SBAS autonome	3,6 km/h
PPP și flotare RTK	5,4 km/h

## Camăra RealView®

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

## CONFIGURĂRI

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

## UTILIZAREA ECRANULUI DE BAZĂ






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

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

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

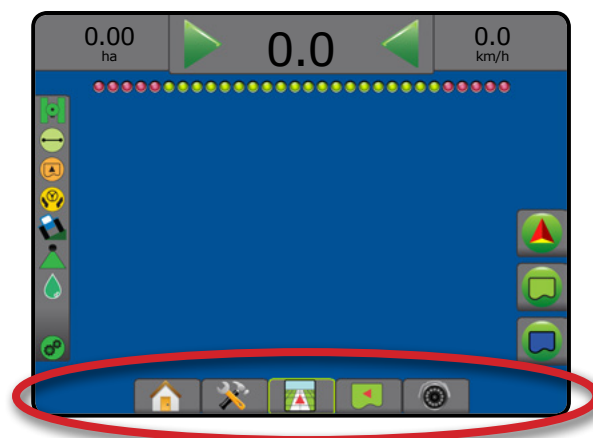
## Tastele filei de la bază

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

-  Ecran de întâmpinare/lucrare
-  Configurare sistem
-  Ghidare vedere din vehicul
-  Ghidare vedere teren
-  Ghidare Realview sau Imagini de la camera RealView pe tot ecranul

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

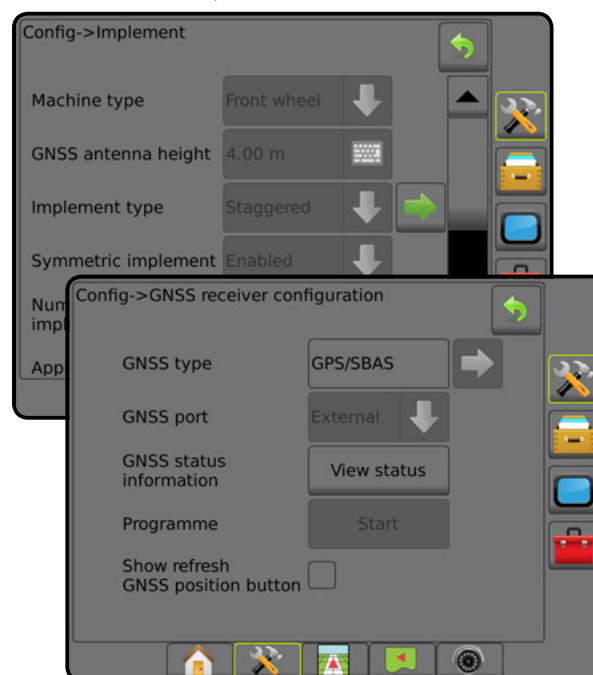
Figura 1-3: Tastele filei de la bază



## Opțiuni nedisponibile când lucrarea este activă

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

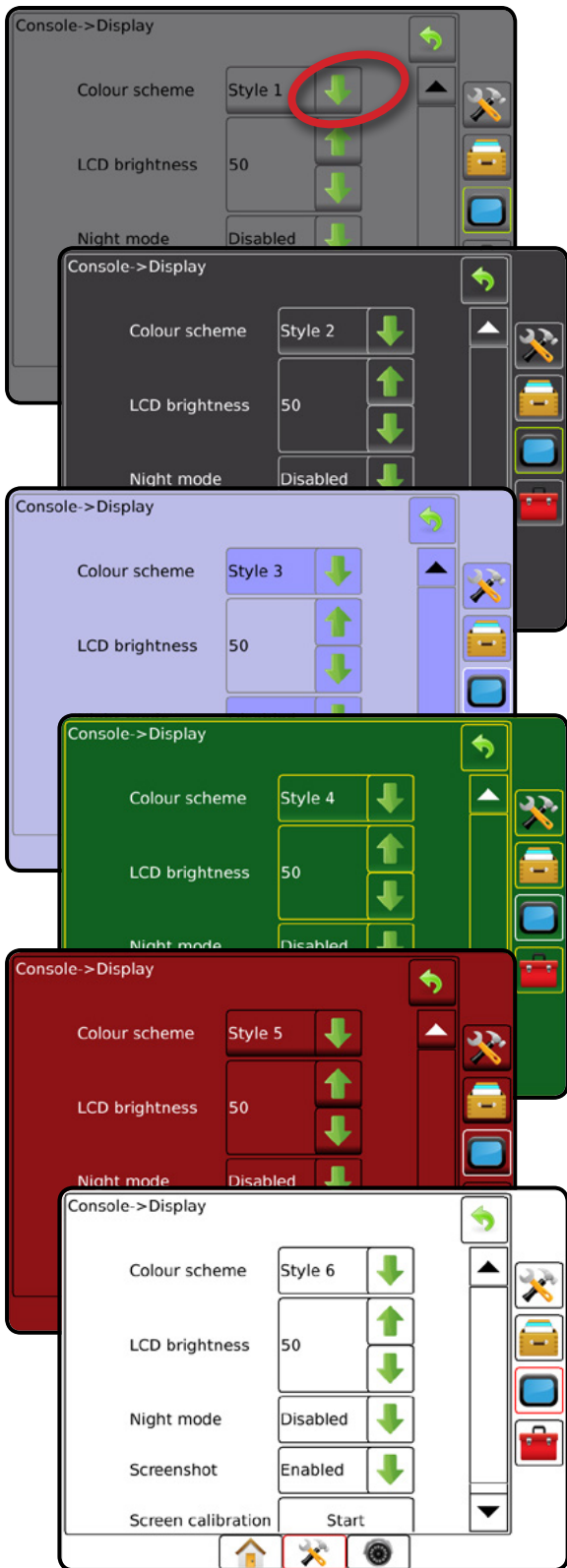
Figura 1-4: Exemple de opțiuni nedisponibile



## Culori ale ecranului consolei

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

Figura 1-5: Scheme cromatice

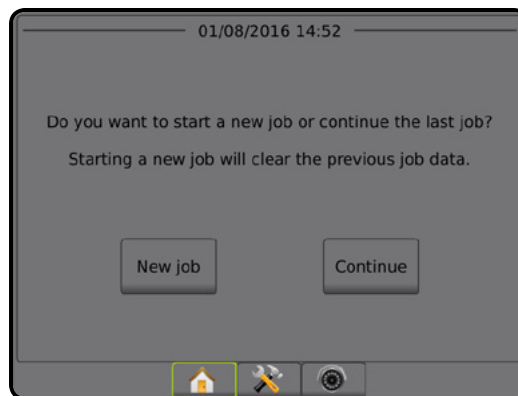


## Mod simplu sau avansat

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

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

Figura 1-6: Ecranul de întâmpinare în modul simplu

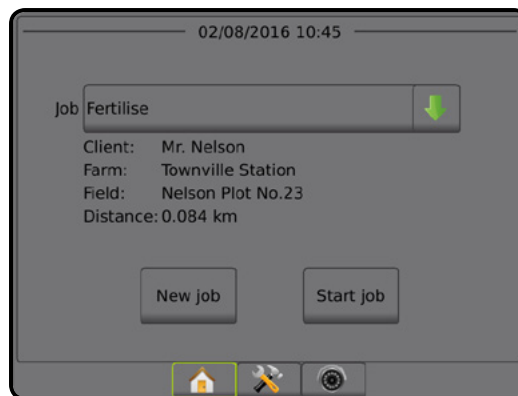


În modul avansat, în orice moment vor fi disponibile mai multe lucrări. Numele clientului, denumirea fermei, câmpului și lucrării; zone delimitate și de acoperire; durata de aplicare; și distanța de la lucrarea selectată sunt afișate pe ecranul de întâmpinare. Toate profilurile lucrărilor salvate pot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

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

Un utilizator poate duplica lucrări pentru reutilizarea delimitărilor, a liniilor de ghidare, a datelor aplicate, a hărții de prescripții și/sau a poligoanelor, utilizând Fieldware Link sau Date -> Datele lucrării -> Administrare în consolă.

Figura 1-7: Ecranul de întâmpinare în mod avansat

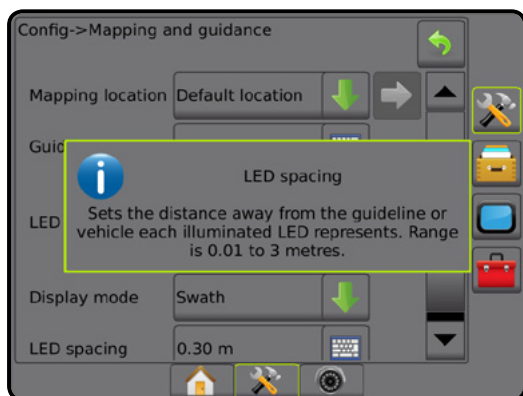




## Avertismente și pop-uri de informare

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

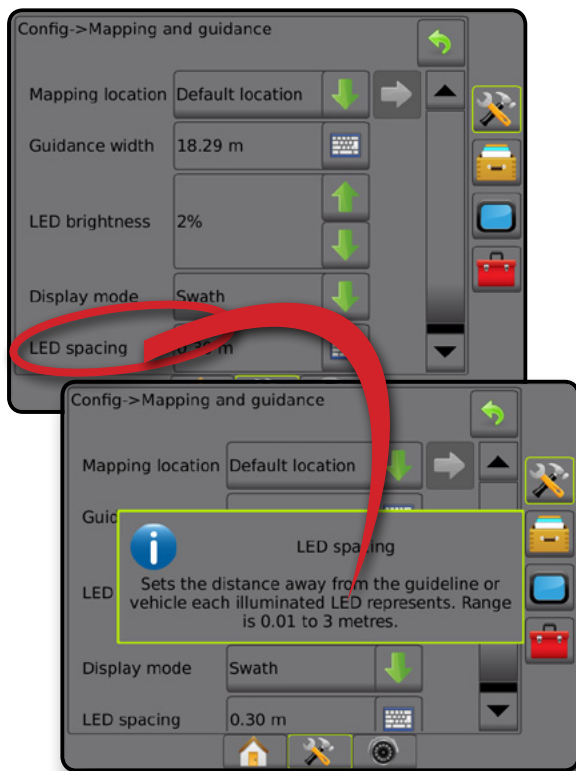
Figura 1-8: Exemplu de casetă text cu informații



## Informații opțiuni configurare

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

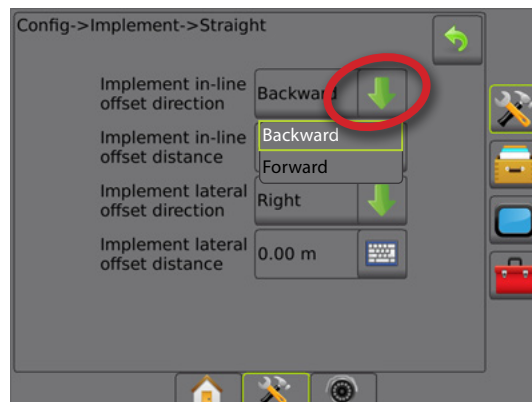
Figura 1-9: Exemplu de casetă text cu informații



## Selecții meniu derulant

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

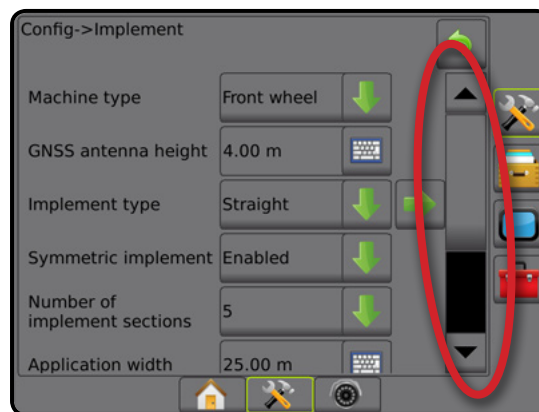
Figura 1-10: Exemplu de meniu derulant




## Ecrane cu derulare

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

Figura 1-11: Exemplu de ecran cu derulare

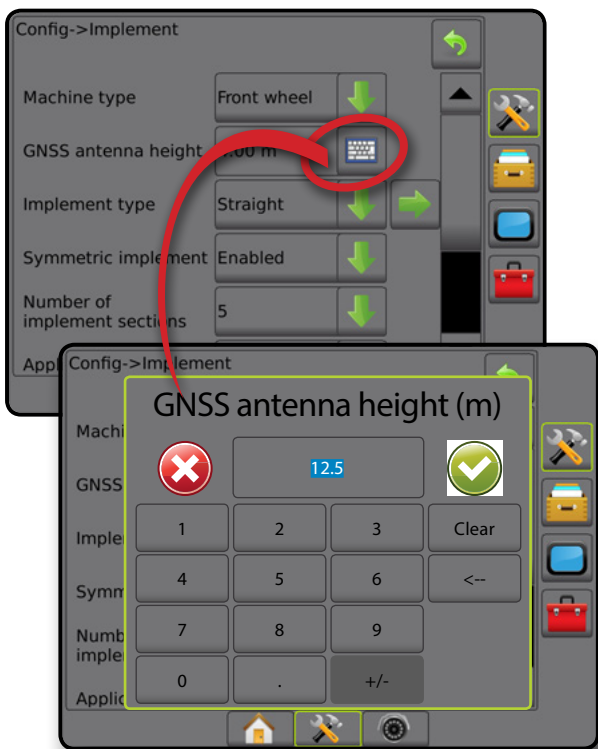


## Ecra cu tastatură virtuală

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

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

Figura 1-12: Exemplu de tastatură



## Pagina următoare


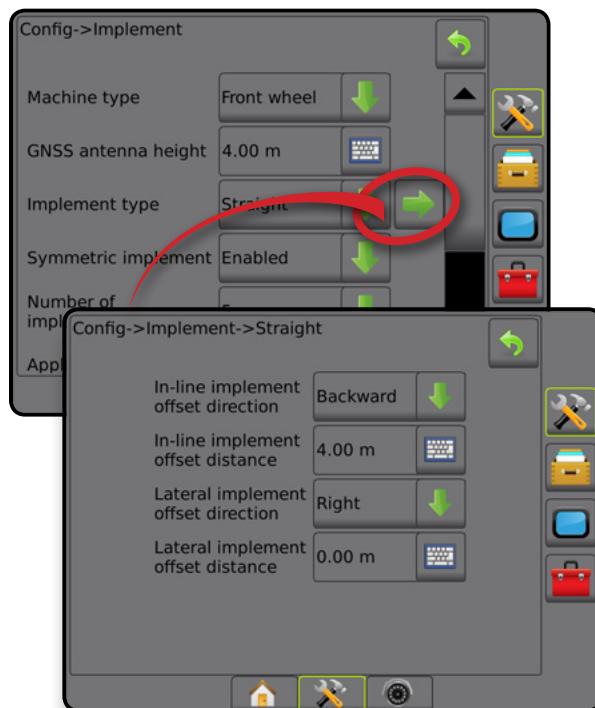
Apăsați săgeata PAGINA URMĂTOARE  pentru a configura opțiuni suplimentare pentru elementul selectat.

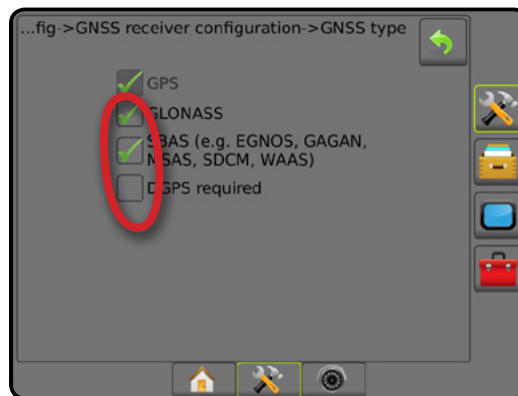
Figura 1-13: Exemplu de pagină următoare



## Casete de selectare

Apăsați CASETA DE SELECTARE  /  pentru a selecta sau deselecta.

Figura 1-14: Exemple de casete de selectare



## CAPITOLUL 2 – LUCRĂRI/ECRAN DE ÎNTÂMPINARE

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

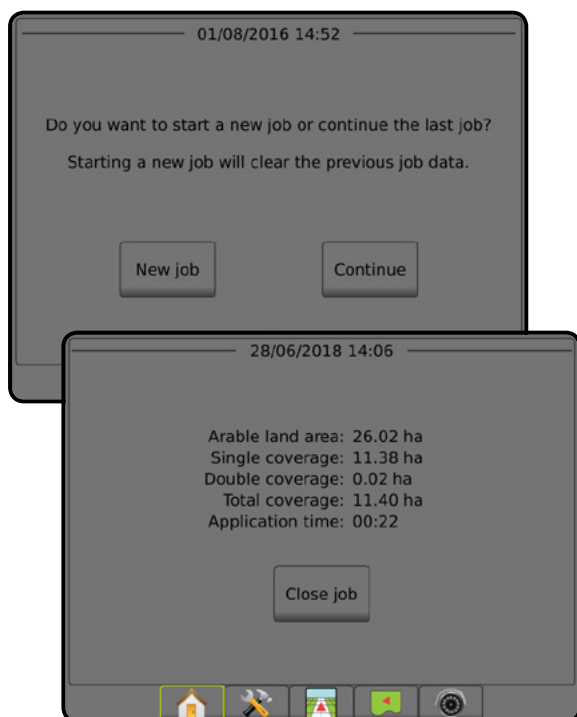
**Configurarea pentru utilajul specific și componentele acestuia trebuie finalizată înainte de începerea unei lucrări.** După ce o lucrare este activă, unele opțiuni de configurare nu mai pot fi modificate. Consultați „Setările meniului consolei Matrix Pro GS” din anexa la acest manual.

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

### Mod simplu

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

Figura 2-1: Ecranul de întâmpinare în modul simplu



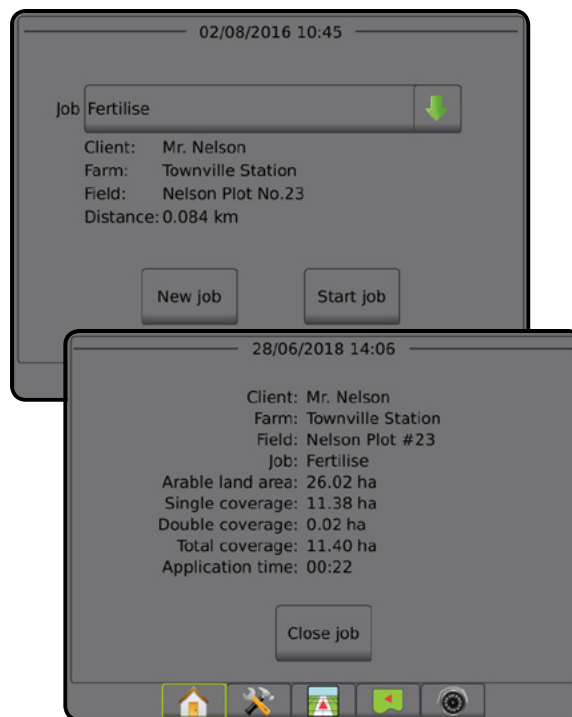
### Mod avansat

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

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

Un utilizator poate duplica lucrări pentru reutilizarea delimitărilor, a liniilor de ghidare, a datelor aplicate, a hărții de prescripții și/sau a poligoanelor, utilizând Fieldware Link sau Date -> Datele lucrării -> Administrare în consolă.

Figura 2-2: Ecranul de întâmpinare în mod avansat



## MOD SIMPLU


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

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

### Lucrare nouă

Inițierea unei lucrări noi va șterge datele lucrării anterioare.


Pentru a iniția o nouă lucrare:

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

Consola va trece la vederea din vehicul.

### Continuare lucrare

Pentru a continua lucrarea existentă:

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

Consola va trece la vederea din vehicul și va începe prezentarea de informații de navigare.

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


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

### Închidere lucrare

Pentru a închide o lucrare:

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

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

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

## MOD AVANSAT


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

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

### Lucrare nouă

Inițierea unei lucrări noi va șterge datele lucrării anterioare.

Pentru a iniția o nouă lucrare:

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



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

Consola va trece la vederea din vehicul.

### Începere lucrare

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

Pentru a continua lucrarea existentă:

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

Consola va trece la vederea din vehicul și va începe prezentarea de informații de navigare.

### Distanța

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

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


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

### Închidere lucrare

Pentru a închide o lucrare:

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

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

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

## CAPITOLUL 3 – VEDERE VIDEO PE ECRAN COMPLET

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

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

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

Pentru a intra în modul video pe ecran complet:






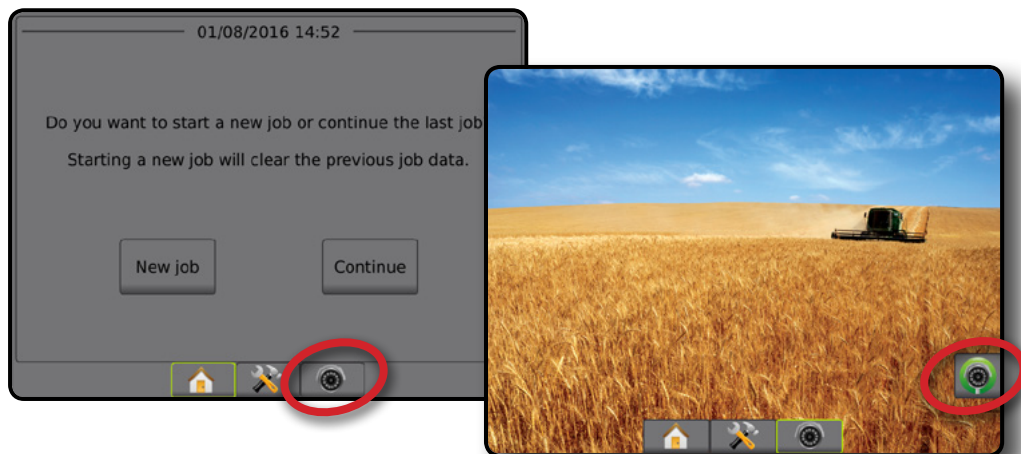

1. Apăsați fila de la bază VEDERE VIDEO PE ECRAN COMPLET A CAMEREI REALVIEW .
2. Apăsați fila OPȚIUNI REALVIEW  pentru a afișa opțiunile RealView.
3. Selectați dintre:
  - ▶ Vizualizare cu o singură cameră  [numai VSM] – poate fi selectată una (1) din maximum opt (8) intrări de cameră pentru a schimba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

Figura 3-1: Vedere video pe ecran complet RealView



## Instantaneu cameră

 Instantaneul realizat cu camera RealView salvează o fotografie statică a imaginii curente de pe ecran, pe o unitate USB.




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

Figura 3-2: Imagini de la camera RealView pe tot ecranul





Figura 3-3: Selectare o singură cameră cu VSM







Figura 3-4: Selectare vedere împărțită cu VSM



## Opțiuni cameră VSM

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

1. Apăsați fila de la bază **VEDERE VIDEO PE ECRAN COMPLET A CAMEREI REALVIEW** .
2. Apăsați fila **OPȚIUNI REALVIEW**  pentru a afișa opțiunile RealView.
3. Selectați dintre:
  - ▶ Vizualizare o singură cameră  – poate fi selectată una (1) din maximum (8) intrări de cameră pentru a schimba vederea video de intrare.
  - ▶ Vedere cameră împărțită  – poate fi selectat unul (1) dintre cele două (2) seturi de intrări de la patru (4) camere video (A/B/C/D sau E/F/G/H) pentru a împărți ecranul în patru transmisii video distincte.

## CAPITOLUL 4 – CONFIGURARE SISTEM

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

### PREZENTARE GENERALĂ

Patru opțiuni de acces în file laterale pentru:

#### Configurare

- Unealtă (configurare unealtă în linie dreaptă, împrăștiator sau eșalonat; informații privind selectarea duzei, inclusiv monitorul pentru dimensiunea picăturii, configurare marșarier)
- Cartografiere și ghidare (zona de cartografiat, bara cu leduri, bara cu leduri externă)
- Configurare receptor GNSS
- Configurare video
- Senzori (Senzor de presiune Modul Intrare/Ieșire (IOM))
- Configurare produs
- Configurare sistem de control viteză terță parte
- Direcție automată
  - ◀ FieldPilot (Configurare supapă, Setări direcție, Test supapă, Diagnostic supapă, Senzor volan, Senzor unghi de direcție)
  - ◀ FieldPilot Pro/UniPilot Pro (Administrare vehicul, Calibrări, Ajustări, Selectare valori QI, Mod transport, Mod service)
- Corecție înclinare

#### Managementul datelor

- Datele lucrării (transfer, administrare)
- Rapoarte
- Opțiuni (mod lucrare)
- Setările mașinii (transfer, administrare)

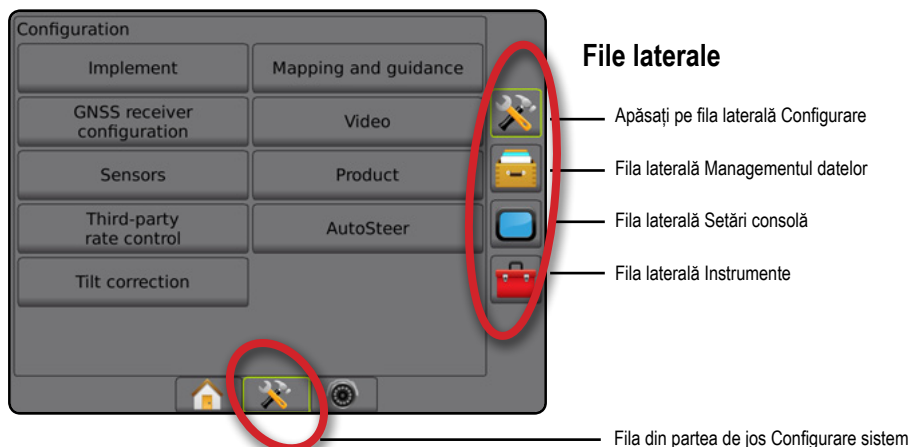
#### Setări consolă

- Despre (informații sistem)
- Afișaj
- Cultural
- Volum audio
- GNSS demo
- Deblocare caracteristici

#### Instrumente

- Încărcare software
- Suplimente (calculator, convertor unități)

Figura 4-1: Opțiuni de configurare



## CONFIGURARE

Configurarea este utilizată pentru a configura componentele sistemului inclusiv uneltele, liniile de ghidare, sistemul de direcție, monitoarele și senzorii.

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



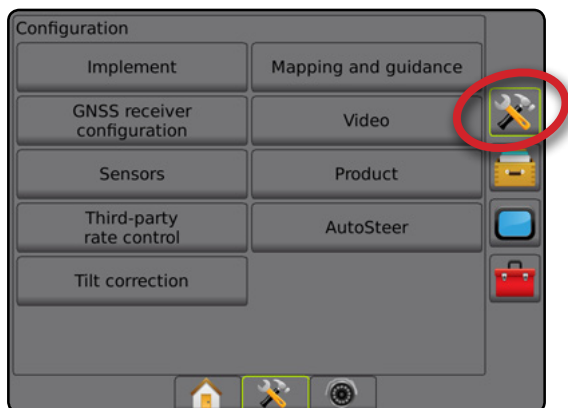
1. Apăsați fila din partea de jos CONFIGURARE SISTEM .
2. Apăsați fila laterală CONFIGURARE .
3. Selectați dintre:
  - Unealtă – utilizată pentru a configura (după caz), tipul utilajului, înălțimea antenei GNSS, tipul uneltei, dispunerea simetrică a uneltei, module de ieșire pentru secțiuni, numărul de secțiuni al uneltei, lățimea aplicării/acoperirii, monitorul pentru dimensiunea picăturii, selecția duzei, spațierea duzei, modul de pornire BoomPilot, modulul de detectare a marșarierului
    - În modul în linie dreaptă – direcția/distanța decalării uneltei în lateral/în linie, procentul de suprapunere, pornire/oprire temporizare unealtă
    - În modul împrăștiator:  
TeeJet – distanța de la antenă la discuri, distanța/direcția decalării uneltei în lateral, procentul de suprapunere, timp de pornire/oprire a întârzierii, distanța decalării de împrăștiere, distanțele decalării secțiunii, lungimile secțiunii  
OEM – distanța de la antenă la discuri, distanța/direcția decalării uneltei în lateral, distanța de pornire/oprire, distanțele decalării pornirii/opririi secțiunii
    - În modul eșalonat – direcția/distanța decalării în linie/în lateral la secțiunea 1, procentul de suprapunere, pornire/oprire temporizare, decalările secțiunii
  - Opțiunile de cartografiere și ghidare – utilizate pentru a configura cartografierea zonei, lățimea de ghidare și eroarea de deviere afișată pe bara cu leduri
  - Configurare receptor GNSS – utilizată pentru a configura tipul de GNSS, portul, rata de date și PRN, precum și pentru a vizualiza informațiile de stare pentru GNSS
  - Video – utilizat pentru a activa/dezactiva activarea automată a camerei în marșarier și pentru a configura setările camerei
  - Senzori – utilizați pentru a stabili configurările senzorului de presiune
  - Produs – utilizat la configurarea denumirii produsului și a corespondenței culorilor pentru limitele de viteză maximă/minimă cu cele de pe afișaj.
  - Setări control viteză terță parte – utilizate pentru a configura interfața hardware și modul de comunicare.
  - Direcție automată – folosită pentru a activa/dezactiva și a calibra direcția asistată/automată
    - FieldPilot – utilizat pentru a stabili setările de configurare a supapei, setările direcției, setările senzorului pentru volan și ale unghiului de direcție și pentru a efectua teste ale supapei sau diagnostice ale supapei
    - FieldPilot Pro / UniPilot Pro – utilizat pentru administrarea setărilor vehiculului, pentru calibrarea senzorilor, pentru selectarea valorilor QI, precum și pentru stabilirea modului transport și a modului service
  - Corecția înclinării – utilizată pentru a activa/dezactiva și calibra funcția de corecție a înclinării și pentru a îmbunătăți aplicarea pe terenuri deluroase sau în pantă

Figura 4-2: Opțiuni de configurare





## Unealtă

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

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

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

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

### Tip unealtă

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

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

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

Figura 4-3: Tip unealtă – în linie dreaptă

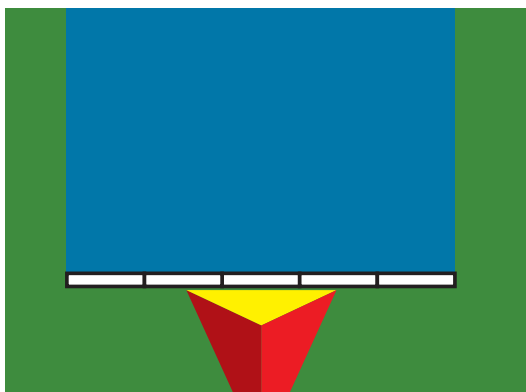


Figura 4-4: Tip unealtă – împrăștiator

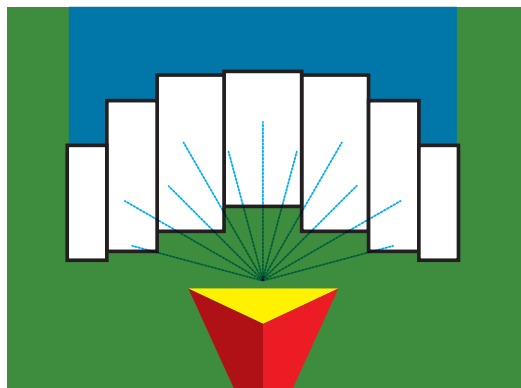
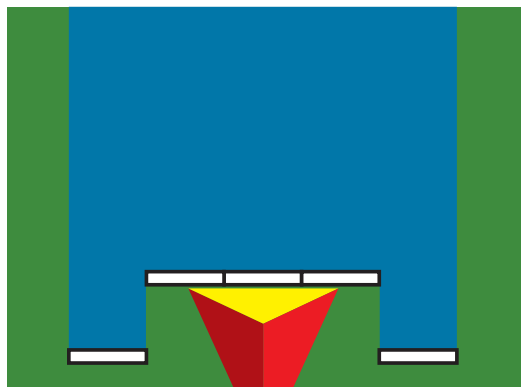



Figura 4-5: Tip unealtă – eşalonat



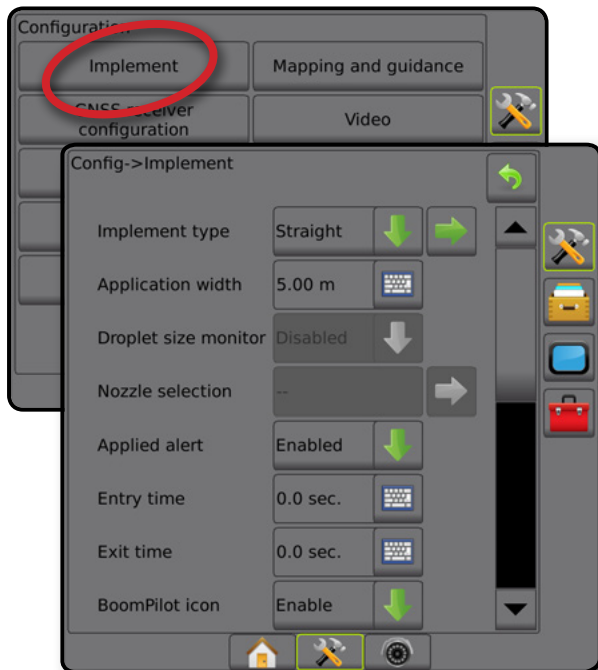
### Configurare o singură secțiune

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

1. Apăsați fila laterală CONFIGURARE .
2. Apăsați **Unealtă**.
3. Selectați dintre:
  - ▶ Tip mașină [când este disponibil] – utilizat pentru a selecta tipul de mașină care reprezintă cel mai îndeaproape mașina dumneavoastră
  - ▶ Înălțime antenă GNSS [când este disponibilă] – utilizată pentru a măsura înălțimea antenei de la sol
  - ▶ Tip unealtă – utilizat pentru a selecta dispunerea secțiunilor pentru zona produsului aplicat
  - ▶ Lățime de lucru [Tip unealtă împrăștiator] – utilizată pentru a introduce lățimea totală a uneltei
  - ▶ Lățimea de acoperire [Tip unealtă în linie dreaptă] – utilizată pentru a introduce lățimea totală a uneltei
  - ▶ Monitor pentru dimensiunea picăturilor [când este disponibil] – utilizat pentru a activa monitorizarea dimensiunii picăturii pentru până la cinci duze preselectate pentru pulverizator
  - ▶ Selectarea duzei [când este disponibilă] – utilizată pentru a selecta tipul de duză pentru pulverizator (serie și capacitate) pentru determinarea informațiilor privind dimensiunea picăturii

- ▶ Alertă aplicare – utilizată pentru a stabili o alertă pentru a semnaliza intrarea sau ieșirea dintr-o suprafață acoperită
  - ▶ Pictograma BoomPilot – utilizată pentru a activa pictograma de pe ecranul de ghidare pentru controlul manual al reflectării pe ecran a aplicării
4. Apăsați săgeata PAGINA URMĂTOARE ➡ pentru a configura opțiuni specifice pentru unealtă. Consultați capitolul Unealtă pentru detalii.
  5. Apăsați săgeata REVENIRE ↶ sau fila laterală CONFIGURARE 🛠️ pentru a reveni la ecranul principal Configurare.

Figura 4-6: Unealtă – Configurare o singură secțiune



## Secțiuni multiple cu Configurare SDM/SFM

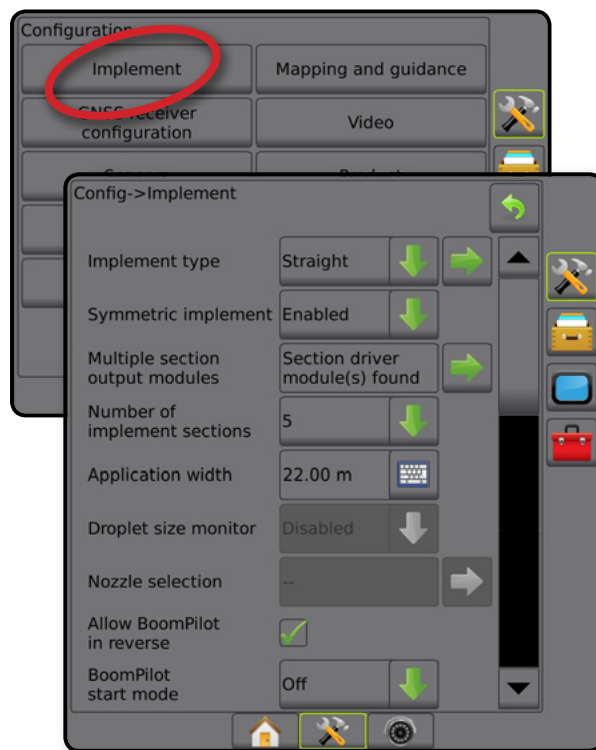
Secțiuni multiple cu configurare SDM/SFM este utilizată atunci când în sistem este prezent un modul secțiune pilot (SDM) sau un modul funcție de comutare (SFM). Suprafața de rampă sau de livrare poate include până la 30 de secțiuni de lățime și (în modul împrăștiator) lungime variabilă. Opțiunile suplimentare disponibile cu un SDM includ suprapunerea aplicării, întârzierea aplicării și mod eșalonat.

1. Apăsați fila laterală CONFIGURARE 🛠️.
2. Apăsați **Unealtă**.
3. Selectați dintre:
  - ▶ Tip mașină [când este disponibil] – utilizat pentru a selecta tipul de mașină care reprezintă cel mai îndeaproape mașina dumneavoastră
  - ▶ Înălțime antenă GNSS [când este disponibilă] – utilizată pentru a măsura înălțimea antenei de la sol
  - ▶ Tip unealtă – utilizat pentru a selecta dispunerea secțiunilor pentru zona produsului aplicat
  - ▶ Unealtă simetrică – utilizată pentru a stabili dacă secțiunile sunt pereche și prin urmare au aceleași valori pentru lățime, decalare și lungime.

- ▶ Module ieșire secțiuni multiple – utilizată pentru a activa utilizarea de module de ieșire pentru secțiuni multiple pe magistrala CAN
- ▶ Număr de secțiuni unealtă – utilizat pentru a selecta numărul de secțiuni ale uneltei
- ▶ Lățime de acoperire [Tip unealtă în linie dreaptă sau eșalonat] – utilizată pentru a introduce lățimea totală a tuturor secțiunilor uneltei
- ▶ Lățime de lucru [Tip unealtă împrăștiator] – utilizată pentru a introduce lățimea totală a uneltei
- ▶ Monitor pentru dimensiunea picăturilor [când este disponibil] – utilizat pentru a activa monitorizarea dimensiunii picăturii pentru până la cinci duze preselectate pentru pulverizator
- ▶ Selectare duză [Tip unealtă în linie dreaptă sau eșalonat] – utilizată pentru a selecta tipul de duză pentru pulverizator
- ▶ Modul de pornire BoomPilot [dacă este disponibil] – folosit pentru a stabili modul în care pornește lucrarea.
  - Automat – controlul automat al secțiunii este activat și activarea secțiunii și/sau cartografierea pe ecran vor fi controlate de GNSS și de viteză
  - Oprit – controlul automat al secțiunii este dezactivat, însă activarea secțiunii și/sau cartografierea pe ecran pot fi activate manual, folosindu-se o cutie de distribuție sau pictograma BoomPilot din opțiunile de navigare și ghidare de pe ecranele de ghidare

4. Apăsați săgeata PAGINA URMĂTOARE ➡ pentru a configura opțiuni specifice pentru unealtă. Consultați capitolul Unealtă pentru detalii.
5. Apăsați săgeata REVENIRE ↶ sau fila laterală CONFIGURARE 🛠️ pentru a reveni la ecranul principal Configurare.

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



## Monitor pentru dimensiunea picăturilor

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

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




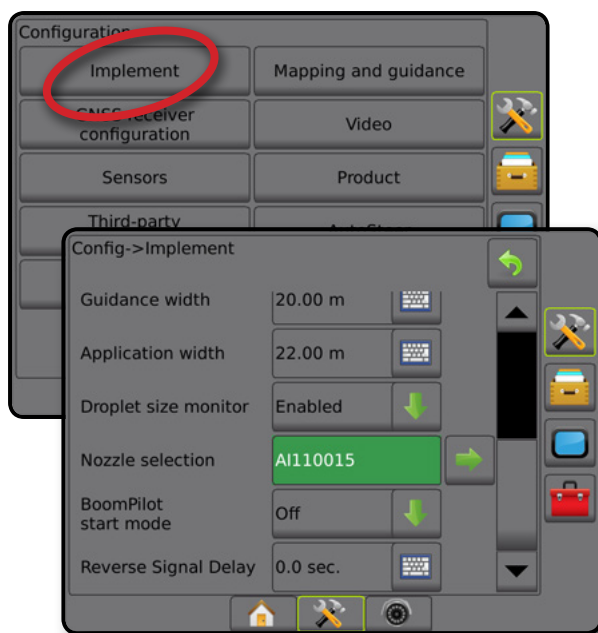
1. Apăsați fila laterală CONFIGURARE .
2. Apăsați **Unealtă**.
3. Selectați dacă monitorul pentru dimensiunea picăturilor este activat sau dezactivat. (Dacă activați, citiți de asemenea informațiile afișate și apăsați **Acceptare**.)
4. Apăsați săgeata REVENIRE  sau fila laterală CONFIGURARE  pentru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

Figura 4-8: Monitor pentru dimensiunea picăturilor



## Selectarea duzei

Selectarea duzei activează până la cinci (5) duze care pot fi configurate pentru accesare rapidă și duza curentă ce va fi selectată.

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





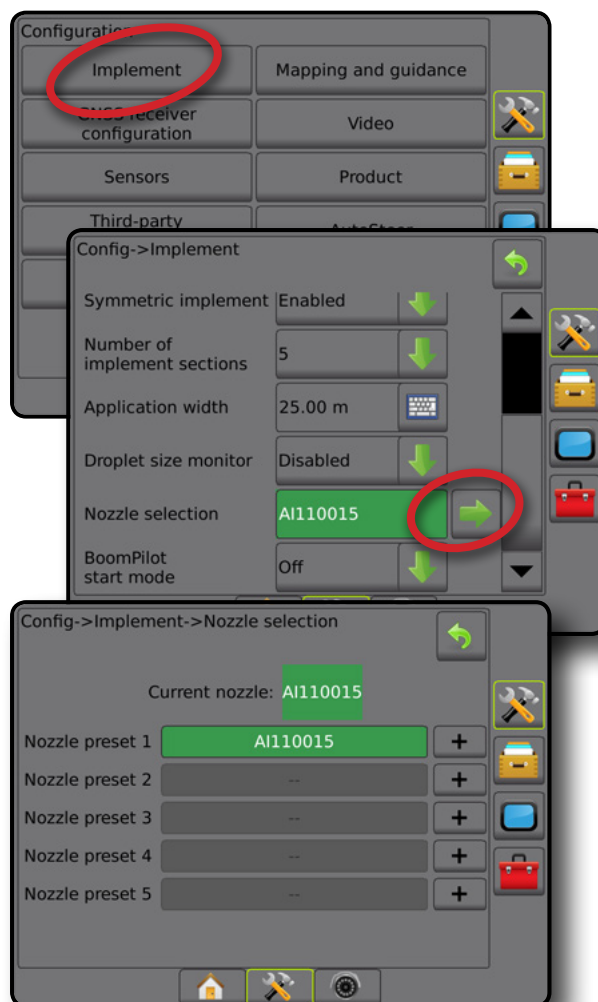
1. Apăsați fila laterală CONFIGURARE .
2. Apăsați **Unealtă**.
3. Apăsați săgeata PAGINA URMĂTOARE de selectare a duzei .
4. Selectați dintre:
  - Presetare duză 1-5 – selectează până la cinci (5) duze pentru accesare rapidă și selectează duza curentă pentru stabilirea informațiilor privind dimensiunea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

Figura 4-9: Selectarea duzei



## Opțiuni de detectare mers în marșarier

Opțiunile de detectare a marșarierului sunt utilizate atunci când se adaugă un modul de detectare a marșarierului sau un SCM Pro (modul de control al direcției pentru unitatea FieldPilot Pro/UniPilot Pro) la orice configurație. Aceasta permite cartografierea și controlul aplicării și ghidarea pe ecran în timpul cursei în marșarier.

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




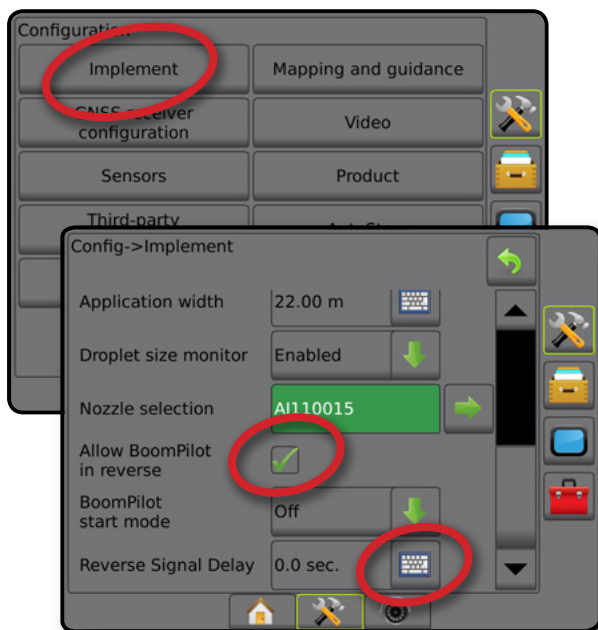
1. Apăsați fila laterală CONFIGURARE .
2. Apăsați **Unealtă**.
3. Selectați:
  - ▶ Permite BoomPilot în marșarier [când este disponibil] – utilizată pentru a activa funcția BoomPilot în timpul deplasării în marșarier
  - ▶ Întârziere semnal marșarier – utilizată pentru a configura întârzierea când se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

Figura 4-10: Opțiuni de detectare mers în marșarier



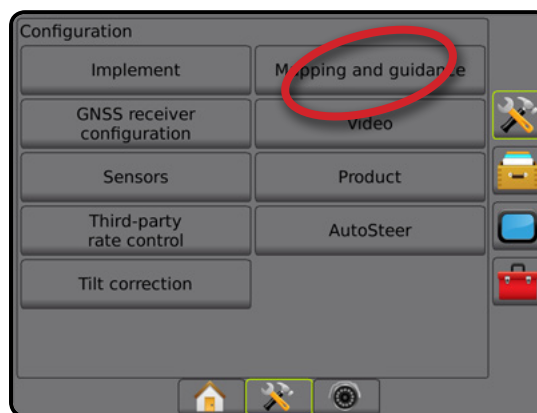
## Cartografiere și ghidare (bară cu leduri)

Opțiunile de cartografiere și ghidare sunt utilizate pentru a configura cartografierea zonei, lățimea de ghidare și eroarea de deviere afișată pe bara cu leduri. Se poate folosi un modul cu bară cu leduri externă (ELM) pentru a oferi informații suplimentare despre ghidare.


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

- Cartografiere și ghidare [doar consolă] – utilizată pentru a configura cartografierea zonei, lățimea de ghidare și sensibilitatea ghidării/eroarea de deviere afișată pe ecranul cu bara de ghidare
- Cartografiere și ghidare [utilizând o bară cu leduri externă] – utilizată pentru a configura un modul cu bară externă cu leduri (ELM) ce oferă informații suplimentare de ghidare.

Figura 4-11: Cartografiere și ghidare



## Cartografiere și ghidare [doar consolă]

1. Apăsați fila laterală CONFIGURARE .
2. Apăsați **Cartografiere și ghidare**.
3. Selectați:
  - ▶ Zona de cartografiere – stabilește poziția zonei în care se va cartografia delimitarea sau poligonul.
    - Zonă implicită – la crearea unei delimitări externe sau a unui poligon, linia de delimitare se va afla în exteriorul secțiunii active din extremitatea externă. La crearea unei delimitări la interior, linia se va afla în interiorul secțiunii active din extremitatea interioară. Dacă nu este activă nicio secțiune, delimitarea va fi marcată la capătul secțiunii din extremitatea exterioară.
    - Intrare utilizator – decalările în linie și laterale pentru distanțele și direcțiile antenei GNSS pot fi specificate de către utilizator. Pot fi create până la cinci (5) intrări de utilizator. Pentru detalii consultați „Zona de cartografiere specificată de utilizator”.
  - ▶ Lățime de ghidare – utilizată pentru a configura distanța dintre liniile de ghidare
  - ▶ Luminozitate LED-uri – utilizată pentru a ajusta luminozitatea LED-urilor

- ▶ Mod afișare – utilizat pentru a determina dacă bara cu leduri reprezintă brazda sau vehiculul
  - Dacă este setat pe „brazdă”, LED-urile reprezintă linia de ghidare și LED-ul în mișcare reprezintă vehiculul
  - Dacă este setat pe „vehicul”, LED-ul din centru reprezintă poziția vehiculului și LED-ul în mișcare reprezintă linia de ghidare
- ▶ Distanța între LED-uri – utilizată pentru a seta distanța de la linia de ghidare sau vehiculul reprezentat de fiecare LED iluminat



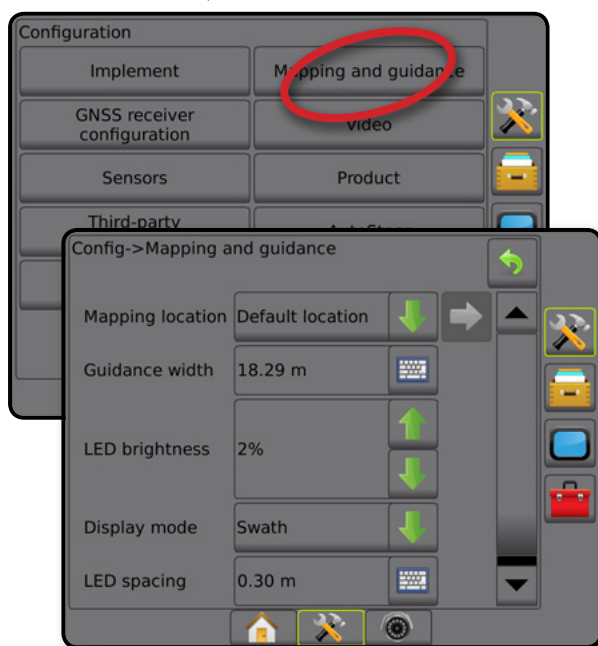

4. Apăsați săgeata REVENIRE  sau fila laterală CONFIGURARE  pentru a reveni la ecranul principal Configurare.

Figura 4-12: Cartografiere și ghidare



## Cartografierea și ghidarea utilizând o bară cu leduri externă

La utilizarea unei bare cu leduri externe sunt disponibile opțiuni de configurare suplimentare.

1. Apăsați fila laterală CONFIGURARE .
2. Apăsați **Cartografiere și ghidare**.
3. Selectați dintre:
  - ▶ Zona de cartografiere – stabilește poziția zonei în care se va cartografia delimitarea sau poligonul.
    - Zonă implicită – la crearea unei delimitări externe sau a unui poligon, linia de delimitare se va afla în exteriorul secțiunii active din extremitatea externă. La crearea unei delimitări la interior, linia se va afla în interiorul secțiunii active din extremitatea interioară. Dacă nu este activă nicio secțiune, delimitarea va fi marcată la capătul secțiunii din extremitatea exterioară.
    - Intrare utilizator – decalările în linie și laterale pentru distanțele și direcțiile antenei GNSS pot fi specificate de

către utilizator. Pot fi create până la cinci (5) intrări utilizator. Pentru detalii consultați „Zona de cartografiere specificată de utilizator”.



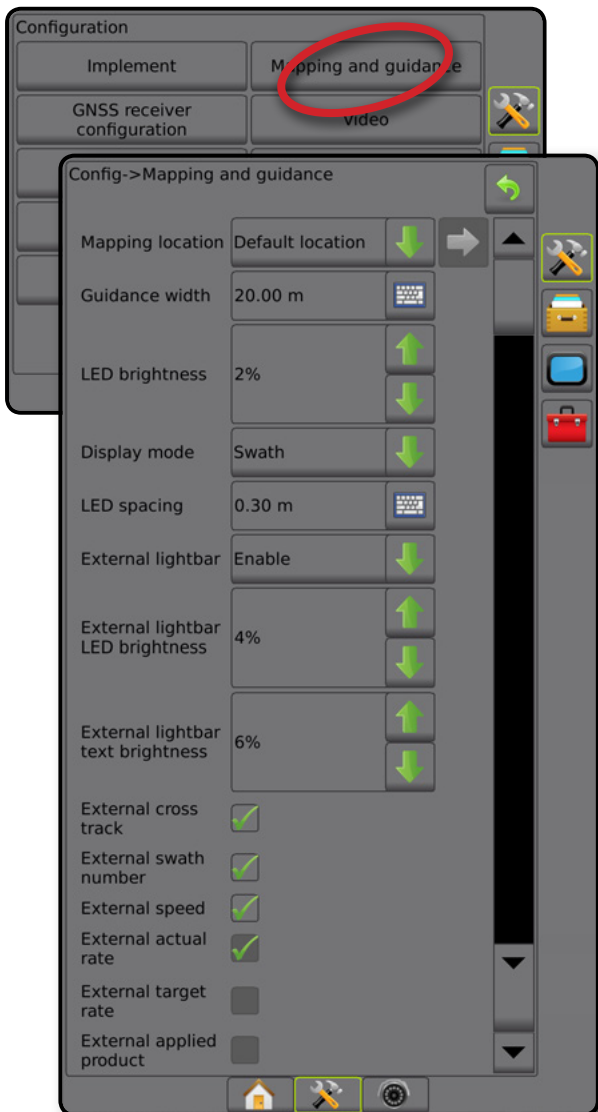
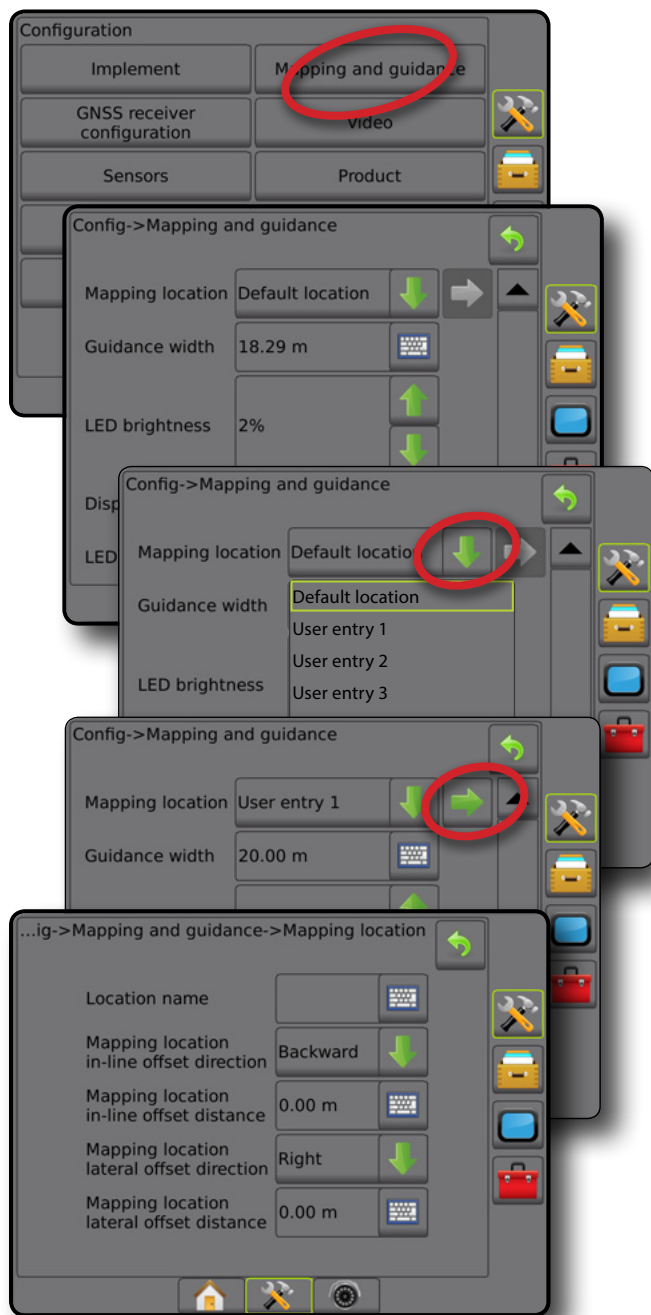
- ▶ Lățime de ghidare – utilizată pentru a configura distanța dintre liniile de ghidare
  - ▶ Luminozitate LED-uri – utilizată pentru a ajusta luminozitatea LED-urilor de pe consolă
  - ▶ Mod afișare – atunci când bara cu leduri externă este „activată”, determină dacă barele cu leduri reprezintă brazda sau vehiculul
    - Dacă este setat pe „brazdă”, LED-urile reprezintă linia de ghidare și LED-ul în mișcare reprezintă vehiculul
    - Dacă este setat pe „vehicul”, LED-ul din centru reprezintă poziția vehiculului și LED-ul în mișcare reprezintă linia de ghidare
  - ▶ Distanța între LED-uri –
    - Atunci când bară cu leduri externă este „activată”, stabilește distanța față de linia de ghidare sau de vehiculul reprezentat de fiecare LED aprins
    - Atunci când bară cu leduri externă este „dezactivată”, stabilește distanța din jurul liniei de ghidare care este percepută ca eroare zero
  - ▶ Bară cu leduri externă – activați/dezactivați utilizarea barei cu leduri externe
4. Cu modulul de bară cu leduri externă (ELM) activat, selectați dintre:
- ▶ Luminozitatea LED-urilor barei cu leduri externe – ajustează luminozitatea LED-urilor barei cu leduri externe
  - ▶ Luminozitatea textului barei cu leduri externe – ajustează luminozitatea textului barei cu leduri externe
  - ▶ Deviere externă – activează/dezactivează afișarea de informații privind eroarea de deviere pe bara cu leduri externă
  - ▶ Numărul extern al brazdei – activează/dezactivează afișarea numărului brazdei pe bara cu leduri externă
  - ▶ Viteză externă – activează/dezactivează afișarea vitezei pe bara cu leduri externă
  - ▶ Rata externă efectivă [disponibilă cu control viteză terță parte] – activează/dezactivează afișarea informațiilor privind rata efectivă pe bara cu leduri externă
  - ▶ Rata externă vizată [disponibilă cu control viteză terță parte] – activează/dezactivează afișarea informațiilor privind rata vizată pe bara cu leduri externă.
  - ▶ Produsul extern aplicat [disponibil cu control viteză terță parte] – activează/dezactivează afișarea informațiilor despre produsul aplicat pe bara cu leduri externă
5. Apăsați săgeata REVENIRE  sau fila laterală CONFIGURARE  pentru a reveni la ecranul principal Configurare.

Figura 4-13: Cartografierea și ghidarea cu bară cu leduri externă



- ▶ Distanța decalării în linie față de zona de cartografiere – utilizată pentru a defini distanța în linie de la antena GNSS la zona de cartografiere
  - ▶ Direcția decalării în lateral față de zona de cartografiere – utilizată pentru a selecta direcția laterală de la linia de centru a utilajului la zona de cartografiere, stând cu fața spre direcția înainte a utilajului
  - ▶ Distanța decalării în lateral față de zona de cartografiere – utilizată pentru a selecta direcția laterală de la linia de centru a utilajului la zona de cartografiere
6. Apăsați săgeata REVENIRE ↶ pentru a reveni la ecranul Cartografiere și ghidare sau fila laterală CONFIGURARE ⚡ pentru a reveni la ecranul principal de configurare.

Figura 4-14: Zonă de cartografiere introdusă de utilizator



## Zonă de cartografiere introdusă de utilizator

Zona de cartografiere stabilește zona în care se vor efectua cartografierea delimitării și a poligonului.

1. Apăsați fila laterală CONFIGURARE ⚡.
2. Apăsați **Cartografiere și ghidare**.
3. Selectați zona introdusă de utilizator din meniul derulant cu opțiuni pentru zonele de cartografiere.
4. Apăsați săgeata PAGINA URMĂTOARE din ecranul ZONE DE CARTOGRAFIERE ➡ pentru a configura opțiuni specifice selectate pentru GNSS.
5. Selectați:
  - ▶ Denumire zonă – utilizat pentru a introduce numele zonei de cartografiere pentru intrarea curentă
  - ▶ Direcția decalării în linie față de zona de cartografiere – utilizată pentru a selecta dacă zona de cartografiere este localizată în fața sau în spatele antenei GNSS în timp ce vehiculul se deplasează în direcția înainte

## Configurare receptor GNSS

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

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

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





1. Apăsați fila laterală CONFIGURARE .
2. Apăsați **Configurare receptor GNSS**.
3. Selectați dintre:
  - ▶ Tip GNSS – setează acceptarea transmisiilor sursă GNSS: GPS, GLONASS, SBAS (cu sau fără solicitarea DGPS)
  - ▶ Port GNSS – setează portul de comunicație GNSS, fie pe intern, fie pe extern
  - ▶ Rata de date GNSS – configurează rata de transfer a portului GNSS și frecvența mesajelor NMEA disponibile la portul consolei RS232.
  - ▶ Informații de stare GNSS – afișează informațiile de stare actuale pentru GNSS
  - ▶ Programare – această caracteristică ar trebui utilizată doar de tehnicienii de asistență de la TeeJet
  - ▶ PRN – selectează primele două PRN SBAS pentru a furniza date de corecție pentru SBAS. Setări pe **Automat** pentru selecția automată a PRN.
  - ▶ PRN alternativ – atunci când PRN nu este automat, permite selectarea unui PRN SBAS secundar pentru a furniza date de corecție
  - ▶ Afișare buton de reîmprospătare a poziției GNSS – stabilește dacă butonul de reîmprospătare a poziției GNSS este disponibil pe ecranele de ghidare.
4. Apăsați săgeata PAGINA URMĂTOARE  pentru a configura opțiuni specifice selectate pentru GNSS.
5. Apăsați săgeata REVENIRE  sau fila laterală CONFIGURARE  pentru a reveni la ecranul principal Configurare.

Figura 4-15: Opțiuni de configurare receptor GNSS




### PRN neafișat

Opțiunile PRN sunt disponibile numai cu tipul SBAS GNSS selectat.

### Video

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

1. Apăsați fila laterală CONFIGURARE .
2. Apăsați **Video**.
3. Selectați dintre:
  - ▶ Cameră în marșarier – după instalarea unui dispozitiv de detectare a marșarierului, activați pentru a comuta automat la semnalul video de la camera Real View sau la ghidare RealView, când vehiculul se deplasează în marșarier. Când se detectează o deplasare către înainte, se va reveni la ecranul/modul de vizualizare precedent. Dacă se detectează un VSM, camera în marșarier va fi în poziția A.
  - ▶ Setări cameră – utilizat pentru a seta o cameră unică conectată direct sau camere individuale (dacă se detectează un VSM) pentru vizualizare normală, vizualizare în spate, vizualizare cu partea de sus în jos sau o combinație de două dintre cele trei opțiuni de vizualizare.
    - Marșarier – **ABC**
    - Cu partea de sus în jos – **ABC**
    - Pentru vedere video normală **ABC** deselectați toate casețele selectate.



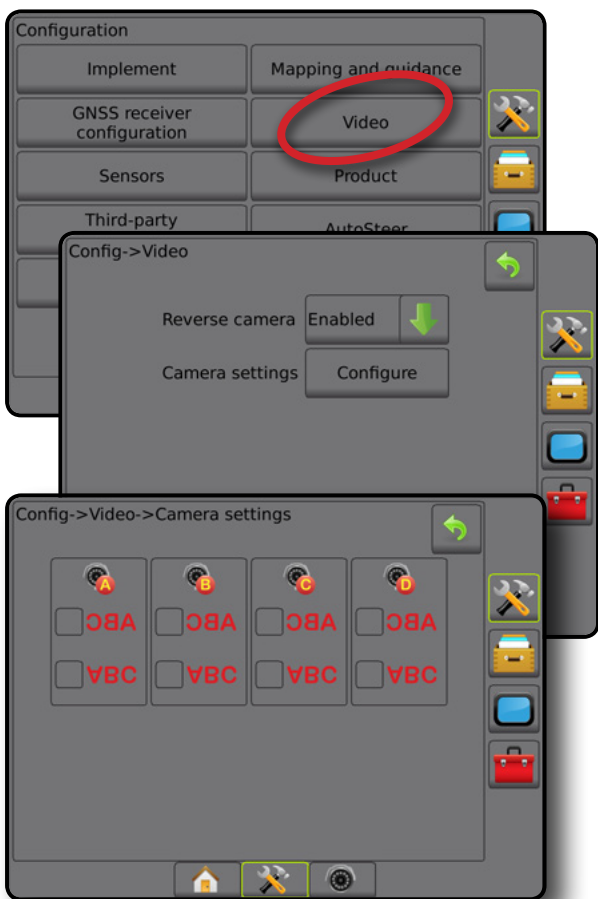
4. Apăsați săgeata REVENIRE  sau fila laterală CONFIGURARE  pentru a reveni la ecranul principal Configurare.

Figura 4-16: Opțiuni VSM video cu 4 canale



### Configurare video nedisponibilă

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

## Senzori

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


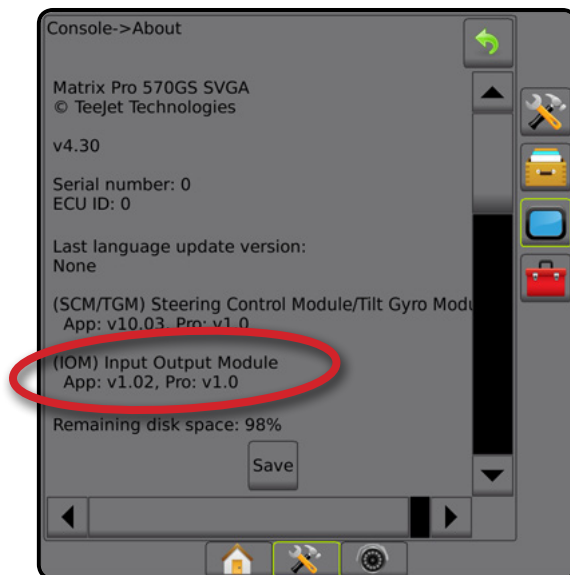
1. Apăsați fila laterală CONFIGURARE .
2. Apăsați **Senzori**.

Figura 4-17: Senzori



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

Figura 4-18: Modul intrare/ieșire



### Senzori nedisponibili

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



## Senzor de presiune pentru modulul de intrare/ieșire

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




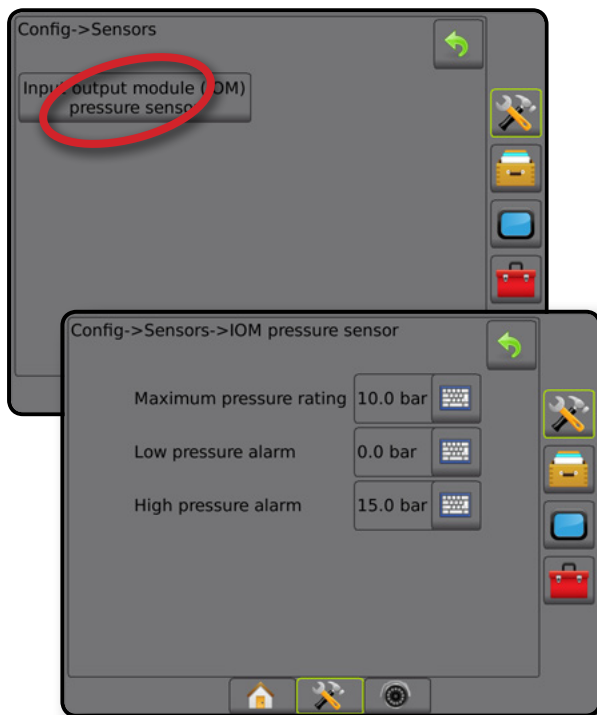
1. Apăsați fila laterală CONFIGURARE .
2. Apăsați **Senzori**.
3. Apăsați **Senzor de presiune Modul Intrare Ieșire (IOM)**.
4. Selectați dintre:
  - ▶ Rata presiunii maxime – utilizată pentru a stabili rata presiunii maxime a senzorului de presiune conform recomandărilor producătorului
  - ▶ Alarmă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

Figura 4-19: Opțiuni senzor de presiune monitor intrare/ieșire



## Monitor pentru dimensiunea picăturilor

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




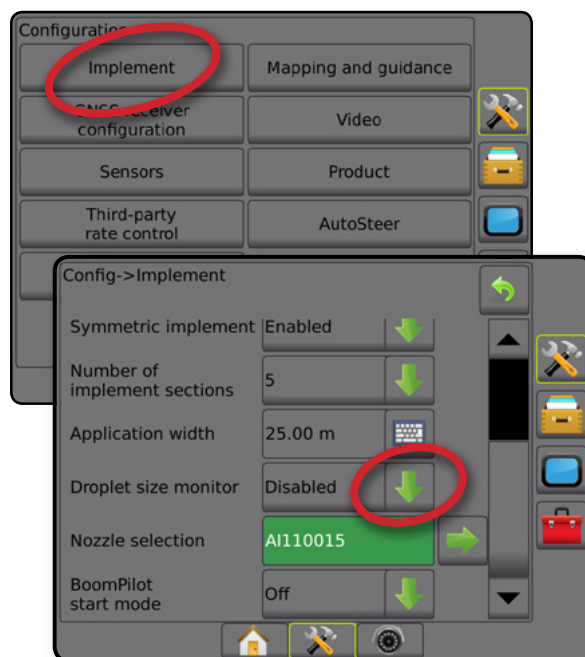
1. Apăsați fila laterală CONFIGURARE .
2. Apăsați **Unealtă**.
3. Apăsați **Monitor pentru dimensiunea picăturilor**.
4. Selectați dacă monitorul pentru dimensiunea picăturilor este activat sau dezactivat.
5. Apăsați săgeata REVENIRE  sau fila laterală CONFIGURARE  pentru a reveni la ecranul principal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

Figura 4-20: Monitor pentru dimensiunea picăturilor

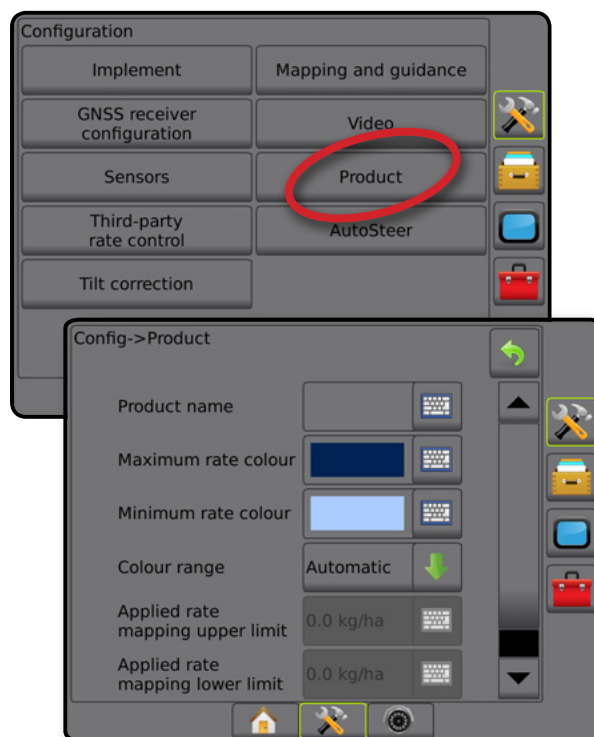


## Produs

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

Pentru mai multe detalii, consultați capitolul Controlul vitezei din acest manual.

Figura 4-21: Opțiuni produs

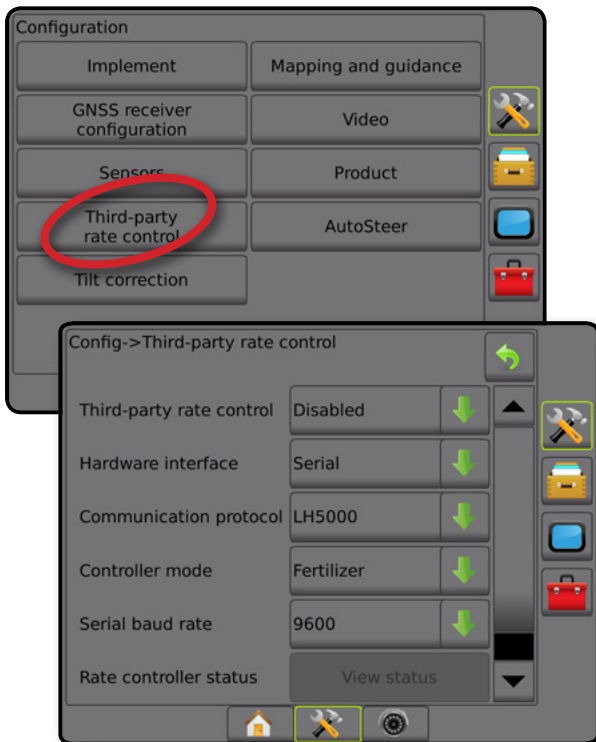


## Control viteză terță parte

Atunci când este prezent un sistem de control viteză terță parte și controlul vitezei a fost deblocat, se poate activa/dezactiva sistemul de control viteză terță parte.

Pentru mai multe detalii, consultați capitolul Controlul vitezei din acest manual.

Figura 4-22: Control viteză terță parte



## Direcție automată

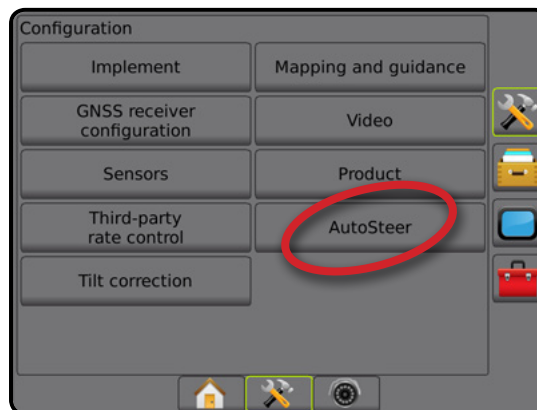
Opțiunile pentru direcție asistată/automată vor fi disponibile dacă este prezent un modul de control al direcției (SCM sau SCM Pro).

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

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

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

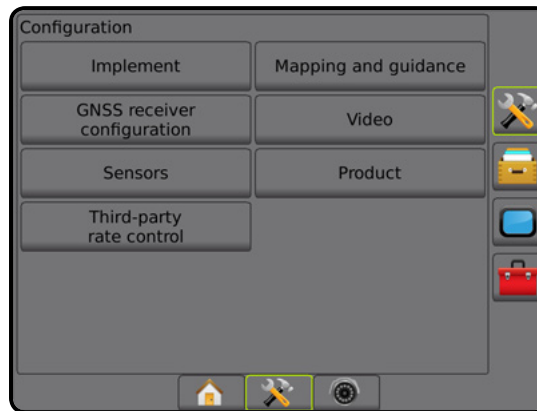
Figura 4-23: Direcție automată



## Direcție asistată/automată nedisponibilă

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

Figura 4-24: Direcție asistată/automată nedetectată



## FieldPilot [utilizând un SCM]




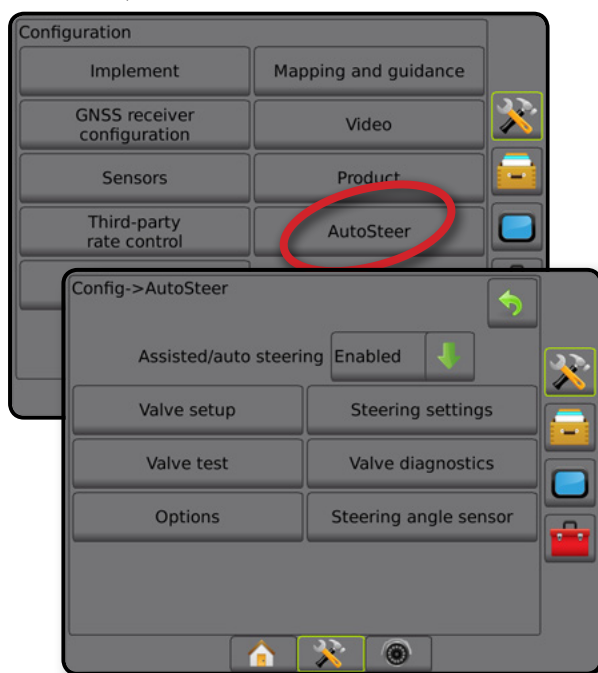

1. Apăsați fila laterală CONFIGURARE .
2. Apăsați **Direcție automată**.
3. Selectați dacă direcția asistată/automată este activată sau dezactivată.
4. Când este activată, selectați din:
  - ▶ Configurare supapă – utilizată pentru a configura tipul supapei, frecvența supapei, ciclul minim de funcționare stânga/dreapta și ciclul maxim de funcționare stânga/dreapta
  - ▶ Setări direcție – utilizate pentru a stabili reglajul grosier al direcției, reglajul fin al direcției, banda de insensibilitate și anticiparea
  - ▶ Test supapă – utilizat pentru a verifica dacă direcția este ghidată corect
  - ▶ Diagnostic supapă – utilizat pentru a testa supapele pentru a vedea dacă sunt conectate în mod corespunzător
  - ▶ Opțiuni: Senzorul volanului – utilizat pentru a selecta dacă senzorul de decuplare a direcției este magnetic sau pe bază de senzor de presiune
  - ▶ Senzor unghi de direcție – utilizat pentru a stabili și calibra senzorul pentru unghiul de direcție (SAS) ca senzor primar de feedback pentru direcția automată
5. Apăsați săgeata REVENIRE  sau fila laterală CONFIGURARE  pentru a reveni la ecranul principal Configurare.

Figura 4-25: Direcție automată



## FieldPilot Pro/UniPilot Pro [utilizând un SCM Pro]

1. Apăsați fila laterală CONFIGURARE .
2. Apăsați **Direcție automată**.
3. Selectați dintre:
  - ▶ Gestionare vehicule – îi permite operatorului să selecteze, să creeze, să modifice, să copieze sau să șteargă profiluri ale vehiculului, precum și
    - Realizarea unei calibrări a vehiculului și a senzorului, pentru vehiculul curent
    - Realizarea numai a calibrării înclinării. Această opțiune este disponibilă numai după ce vehiculul activ a finalizat calibrarea inițială.
    - Efectuarea de ajustări la răspunsul direcției, achiziția liniei, agresivitatea înaintării, eroarea de deviere, răspunsul în marșarier și agresivitatea motorului (pentru UniPilot Pro).

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

    - ◀ Nou ① – creează un nou profil de vehicul.
    - ◀ Încărcare – activează profilul de vehicul evidențiat.
    - ◀ Editare ② – îi permite operatorului să modifice parametrii profilului activ al vehiculului inclusiv ampatamentul, direcția și distanța decalării în linie a antenei, direcția și distanța decalării laterale a antenei, înălțimea antenei, direcția și distanța decalării în linie SCM Pro, direcția și distanța decalării laterale SCM Pro, înălțimea SCM Pro, orientarea SCM Pro și tipul direcției
    - ◀ Copiere – realizează un duplicat al profilului activ al vehiculului
    - ◀ Calibrare automată ③ – ghidează operatorul prin procesul de calibrare pentru vehiculul activ. Etapele de calibrare comunică sistemului FieldPilot Pro sau UniPilot Pro caracteristicile vehiculului, iar etapele sunt foarte importante pentru obținerea unei performanțe optime la control.
    - ◀ Ajustare – după ce vehiculul a fost calibrat, ar trebui să funcționeze adecvat pentru majoritatea utilizărilor normale de pe teren. Totuși, în unele situații poate fi necesar să se adapteze performanța direcției, pentru a se lua în considerare condițiile de pe teren, selectarea uneltei, viteza cursei etc. Ecranul Reglare vehicul îi permite operatorului să regleze performanța direcției vehiculului, pentru a se potrivi acestor condiții în schimbare.
      - Decuplare manuală ④ – ajustează limita la care FieldPilot Pro sau UniPilot va fi decuplat când volanul se rotește manual.
    - ◀ Ștergere – îi permite operatorului să șteargă un profil de vehicul de care nu mai este nevoie. Profilul activ al vehiculului nu poate fi șters.
  - ▶ Selectarea valorilor QI – îi permite utilizatorului să configureze cerințele privind calitatea minimă a poziției GNSS (nivelul de



precizie) pentru a permite activarea și păstrarea cuplată a FieldPilot Pro sau UniPilot Pro

- ▶ DP maximă – DP (diluarea preciziei) maximă stabilește valoarea minimă a calității de ansamblu a unei poziții GNSS pe baza geometriei satelitelui folosit pentru a o calcula.

O valoare de 1 sau 2 este excelentă, între 2 și 5 este bună, între 5 și 10 este moderată, 10-20 este acceptabilă, iar orice depășește 20 este slabă.

Pentru rezultate optime, direcția asistată/automată trebuie realizată atunci când DP este sub valoarea 4.

- ▶ Mod transport – atunci când este activat, toate funcțiile de direcție automată sunt dezactivate și nu pot fi activate.
- ▶ Mod service – când este activat, funcția WiFi va fi disponibilă (numai) de-a lungul ciclului prezent de alimentare, pentru ca un tehnician să se poată conecta direct la SCM Pro pentru lucrări de întreținere
- ▶ Prezența operatorului – configurează răspunsul comutatorului de prezență a operatorului
  - Activare – FieldPilot Pro sau UniPilot Pro nu este posibil cu comutatorul DESCHIS. Setarea recomandată, indiferent de prezența/absența comutatorului de prezență a operatorului.
  - Dezactivare – detectarea prezenței operatorului a fost dezactivată și nu va afecta FieldPilot Pro sau UniPilot Pro. Aceasta este o caracteristică esențială de securitate, iar dezactivarea ei trebuie efectuată numai la recomandarea producătorului mașinii sau a TeeJet Technologies.

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

## Vehicul activ

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




Figura 4-26: Ecranul de deschidere FieldPilot Pro sau UniPilot Pro



## Corecție înclinare

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

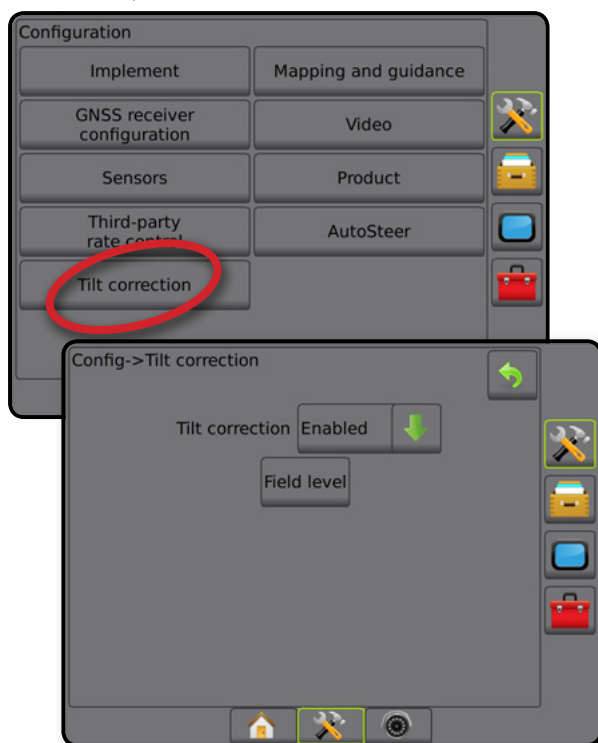
Pentru instrucțiuni detaliate de configurare, consultați manualul de instalare specific al direcției asistate/automate sau buletinul de configurare a înclinării.

1. Apăsați fila laterală CONFIGURARE .
2. Apăsați **Corecția înclinării**.
3. Selectați dacă corecția înclinării este activată sau dezactivată.
4. Când este activată, selectați **Nivelul terenului** pentru a calibra corecția înclinării.
5. Apăsați săgeata REVENIRE  sau fila laterală CONFIGURARE  pentru a reveni la ecranul principal Configurare.

**NOTĂ:** Dacă este utilizat FieldPilot sau UniPilot, un modul de înclinare a rotației este încorporat în sistem. Atunci când este utilizat un modul FieldPilot Pro sau UniPilot Pro, corecția înclinării se va calibra din meniul Setări -> Configurare -> Direcție automată -> Administrare vehicule -> Reglare -> Calibrare înclinare.

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

Figura 4-27: Corecție înclinare



### Nivelul terenului indisponibil

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

### Corecție înclinare indisponibilă

Dacă nu este conectat un SCM sau TGM, nu vor fi disponibile opțiunile de configurare. Atunci când este utilizat un modul FieldPilot Pro sau UniPilot Pro, corecția înclinării se va calibra din meniul Setări -> Configurare -> Direcție automată -> Administrare vehicule -> Reglare -> Calibrare înclinare.

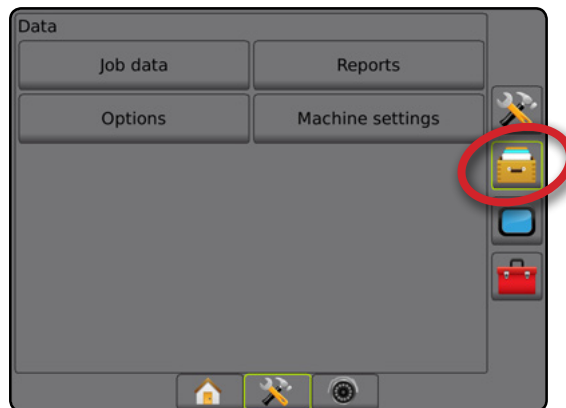


## MANAGEMENTUL DATELOR

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

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

Figura 4-28: Opțiuni de management al datelor



## Datele lucrării

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

Datele lucrării includ:




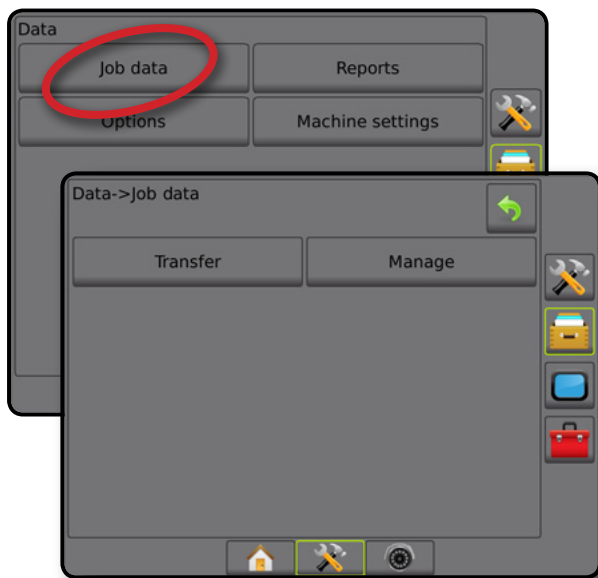
- Nume lucrare
  - Nume client, fermă și teren
  - Delimitare (exterioară, interioară)
  - Poligoane
  - Zonă de acoperire
  - Linii de ghidare
  - Hărți (acoperire, prescripție, aplicare, rata țintă preconfigurată)
1. Apăsați fila laterală MANAGEMENTUL DATELOR .
  2. Apăsați **Datele lucrării**.
  3. Selectați dintre:
    - ▶ Transfer – în modul lucrare avansat, permite transferul lucrărilor selectate către sau de la o unitate USB, precum și ștergerea lucrărilor
    - ▶ Administrare – în modul lucrare avansat, permite crearea unei lucrări goale noi, copierea liniilor de ghidare, delimitărilor, datelor de aplicare, a hărții de cartografiere, a hărții de prescripții și/sau a poligoanelor într-o nouă lucrare, precum și ștergerea lucrării selectate
  4. Apăsați săgeata REVENIRE  sau fila laterală MANAGEMENTUL DATELOR  pentru a reveni la ecranul principal de management al datelor.

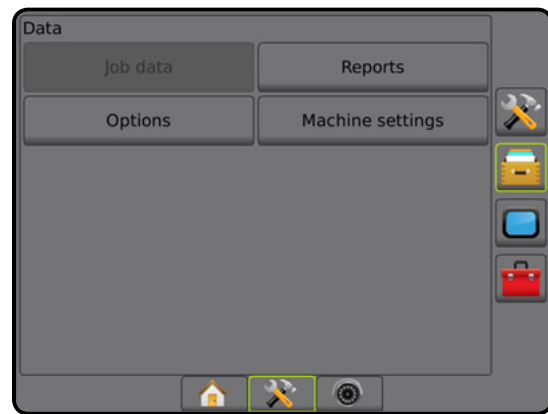
Figura 4-29: Opțiuni privind datele lucrării



## Datele lucrării nedisponibile

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

Figura 4-30: Datele lucrării nedisponibile



## Transfer

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

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

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

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







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

Figura 4-31: Datele lucrării – Transfer

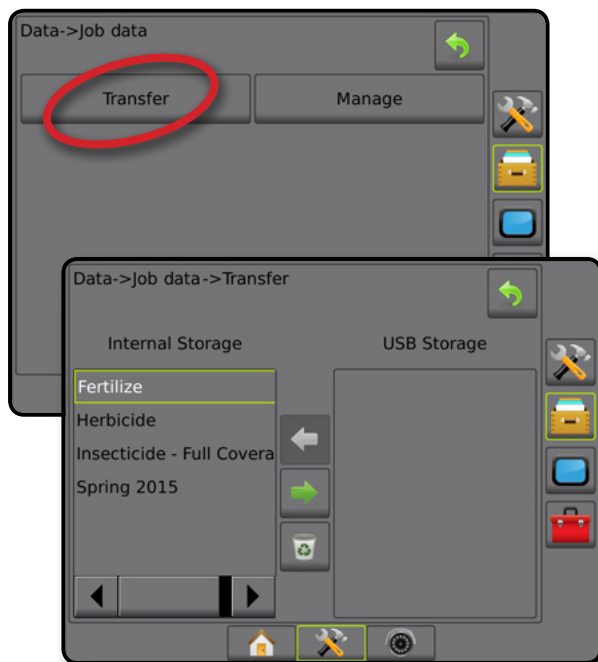
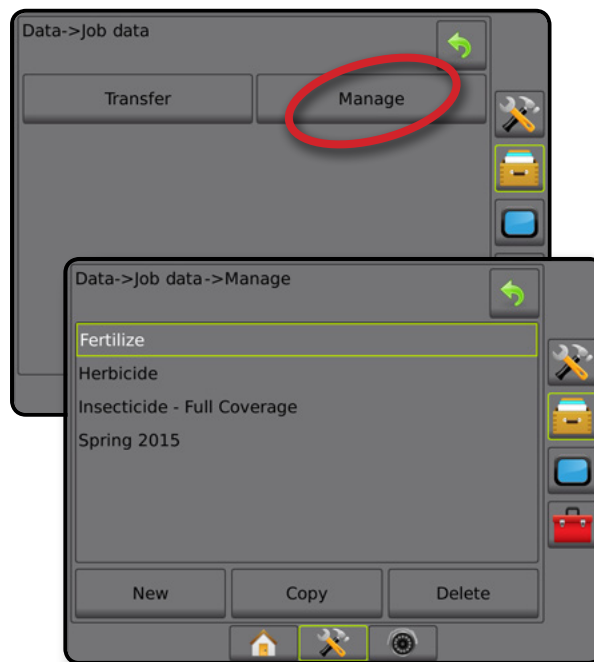





Figura 4-32: Datele lucrării – Administrare



## Administrare

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

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

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

**NOTĂ:** Copierea datelor de aplicare nu este recomandată, deoarece utilizatorul va avea două copii ce pot fi modificate. La efectuarea unei copii de siguranță a datelor, cel mai indicat este să se efectueze transferul lucrării în Fieldware Link și să se facă o copie de siguranță a catalogului.

## Copiere date lucrare

În modul lucrare avansat, opțiunea de copiere a datelor lucrării este folosită la ducerea în copie a informațiilor din lucrare (linii de ghidare, delimitări, date de aplicare, hartă de prescripții și/sau poligoane) într-o lucrare nouă.






1. Apăsați fila laterală MANAGEMENTUL DATELOR .
2. Apăsați **Datele lucrării**.
3. Apăsați **Administrare**.
4. Apăsați **Copiere**.
5. Selectați liniile de ghidare, delimitările, datele de aplicare, harta de prescripții și/sau poligoanele ce vor fi copiate într-o nouă lucrare.
6. Apăsați **Copiere**.
7. Dați un nume noii lucrări.
8. Apăsați pictograma ACCEPTARE  pentru a salva noua lucrare sau pictograma ANULARE  pentru a părăsi tastatura fără salvare.
9. Apăsați săgeata REVENIRE  sau fila laterală MANAGEMENTUL DATELOR  pentru a reveni la ecranul principal de management al datelor

Figura 4-33: Date lucrare – copiere date










## Rapoarte

Opțiunea Rapoarte oferă opțiuni pentru generarea unui raport privind datele lucrării în trei formate diferite precum și salvarea acestora pe o unitate USB.

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

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

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

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





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

Figura 4-34: Rapoarte – mod lucrare avansat

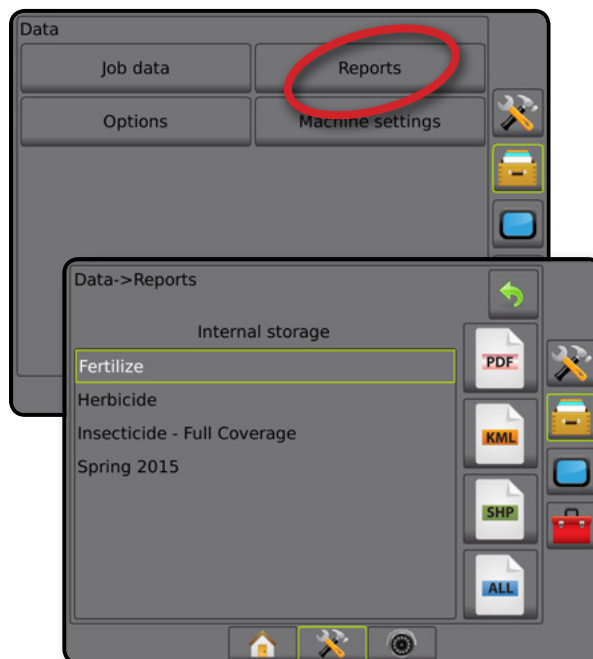
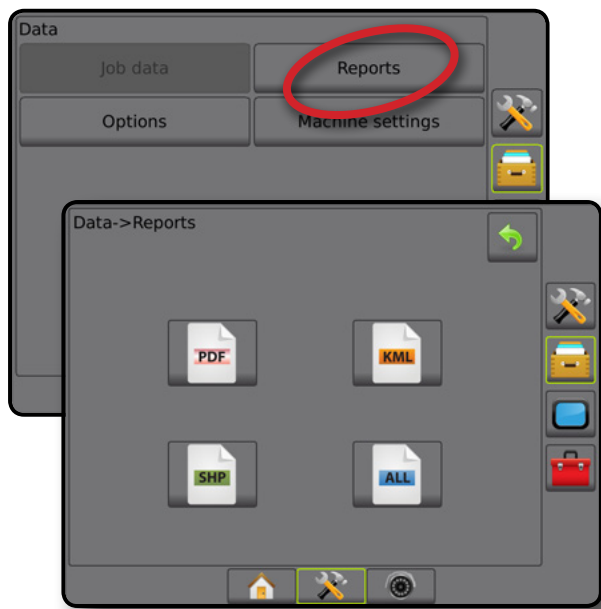




Figura 4-35: Rapoarte – mod lucrare simplu





## Opțiuni (mod lucrare)

Opțiunile permit operatorului să selecteze între modul lucrare simplu sau avansat.

**NOTĂ:** Atunci când este activă/demarată o lucrare, nu este disponibilă modificarea modului lucrare. Opriti lucrarea curentă pentru a activa funcția.

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

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

a hărților de prescripții și/sau a poligoanelor, utilizând Fieldware Link sau Date -> Datele lucrării -> Administrare în consolă.

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

Apăsați:

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



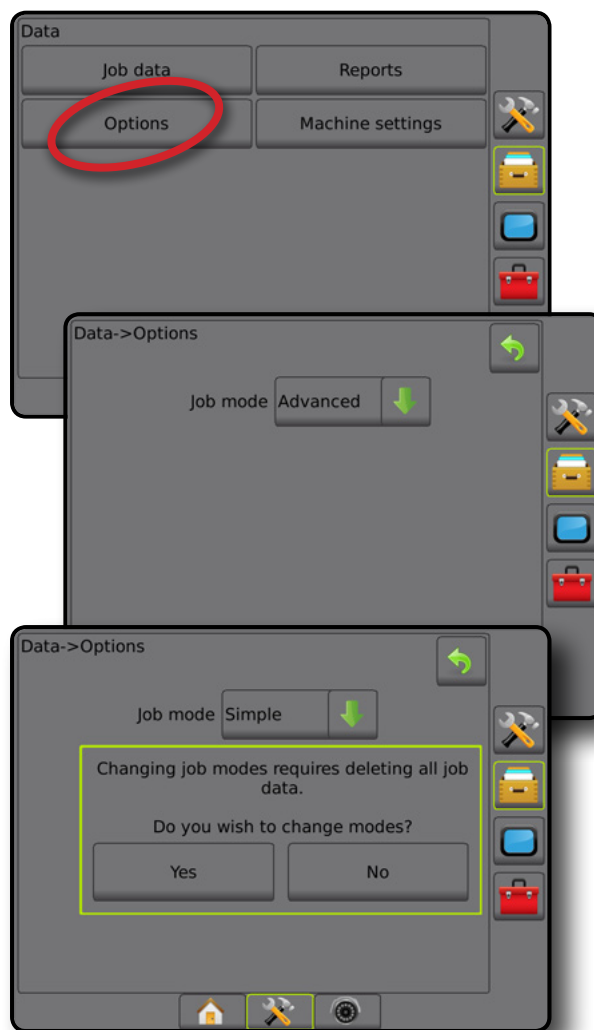
6. Apăsați săgeata REVENIRE  sau fila laterală MANAGEMENTUL DATELOR  pentru a reveni la ecranul principal de management al datelor.

Figura 4-36: Opțiuni – Modificare mod lucrare



## Setări mașină

Meniul Setări mașină este utilizat pentru a crea și gestiona profiluri individuale de mașină, ce reprezintă configurații specifice pentru consola unui vehicul/echipament. Fiecare profil de mașină înregistrează setările utilizate la momentul generării profilului, permițând clienților să refolosească setările ulterior. Profilurile de mașină pot fi utilizate la transferarea setărilor pe o altă consolă produsă de același fabricant și având același model și hardware. Setările mașinii includ:

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

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




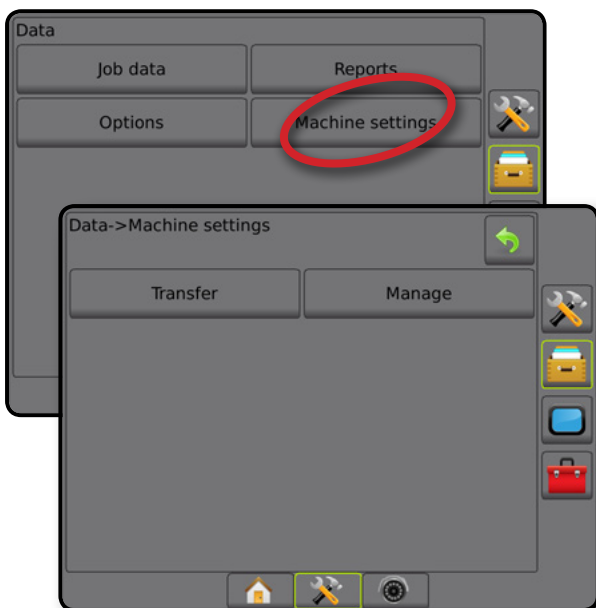
1. Apăsați fila laterală MANAGEMENTUL DATELOR .
2. Apăsați **Setări mașină**.
3. Selectați dintre:
  - ▶ Transfer – permite transferul setărilor selectate ale mașinii către sau de la o unitate USB, precum și ștergerea setărilor mașinii
  - ▶ Administrare – permite crearea unor setări goale noi ale mașinii,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

Figura 4-37: Setări mașină



## Transfer

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

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

**NOTĂ:** Nu toate setările salvate ca parte a setărilor mașinii sunt disponibile pentru editare în Fieldware Link. Pentru detalii consultați anexa „Setările meniului consolei Matrix Pro GS”.

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







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

Figura 4-38: Setări mașină – Transfer



## Administrare

Ecraanul administrare al setărilor mașinii permite crearea unor setări goale noi ale mașinii, copierea setărilor selectate ale mașinii în setările unei mașini noi, ștergerea unor setări selectate, salvarea setărilor mașinii curente, salvarea setărilor mașinii curente în setările mașinii selectate sau încărcarea setărilor mașinii selectate în setările curente.

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




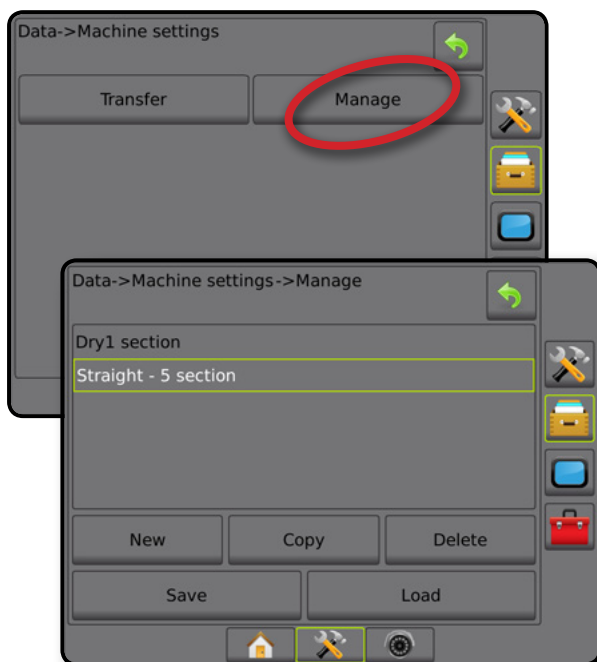
1. Apăsați fila laterală MANAGEMENTUL DATELOR .
2. Apăsați **Setări mașină**.
3. Apăsați **Administrare**.
4. Selectați dintre:
  - ▶ Nou – utilizat pentru a crea noi setări ale mașinii fără informații asociate privind unealta
  - ▶ Copiere – utilizată pentru a copia setările selectate ale mașinii în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

Figura 4-39: Setări mașină – administrare



## Copiere profil mașină

Opțiunea Copiere profil mașină este utilizată la duplicarea profilului mașinii selectate pentru a putea încărca ulterior acel profil. Profilurile de mașină pot fi utilizate la transferarea setărilor pe o altă consolă produsă de același fabricant și având același model și hardware.






1. Apăsați fila laterală MANAGEMENTUL DATELOR .
2. Apăsați **Setări mașină**.
3. Apăsați **Administrare**.
4. Selectați profilul mașinii ce va fi copiat în noul profil.
5. Apăsați **Copiere**.
6. Dați o denumire noului profil.
7. Apăsați pictograma ACCEPTARE  pentru a salva noul profil sau pictograma ANULARE  pentru a părăsi tastatura fără salvare.
8. Apăsați săgeata REVENIRE  sau fila laterală MANAGEMENTUL DATELOR  pentru a reveni la ecranul principal de management al datelor

Figura 4-40: Setări mașină – copiere profil



## CONSOLĂ

Opțiunea configurare consolă este utilizată pentru configurarea afișajului și setărilor culturale, deblocarea caracteristicilor avansate și rularea datelor GNSS demo. Informații despre alte dispozitive atașate la sistem pot fi găsite la secțiunea Despre.



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




Figura 4-41: Opțiuni consolă



## Despre

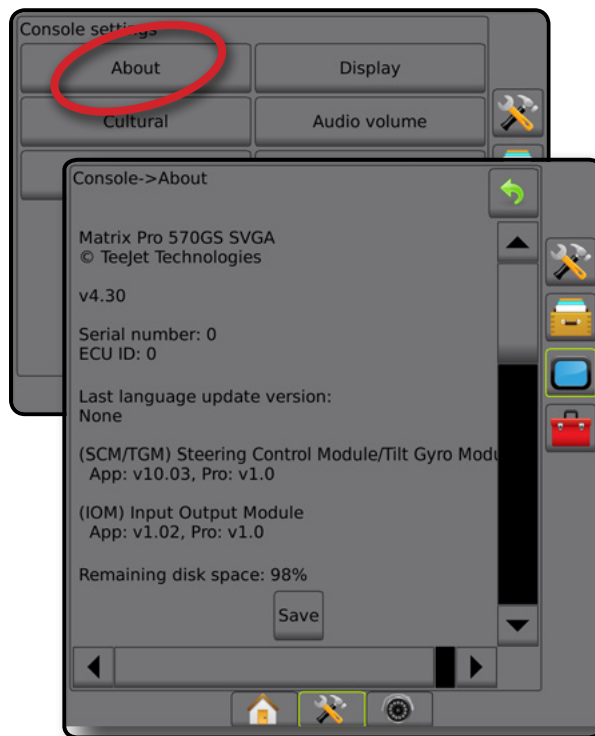
Ecranul Despre/Salvare afișează versiunea software a sistemului, precum și versiunile software ale modulelor conectate la magistrala CAN.

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

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

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

Figura 4-42: Opțiuni Despre



## Afişare

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




1. Apăsați fila laterală CONSOLĂ .
2. Apăsați **Afişare**.
3. Selectați dintre:
  - ▶ Schemă cromatică – utilizată pentru a alege schema de culori care este cel mai ușor de citit
  - ▶ Luminozitate LCD – utilizată pentru a ajusta luminozitatea afișajului consolei
  - ▶ Mod noapte – folosit pentru a diminua luminozitatea ecranului, spre a îmbunătăți vizibilitatea acestuia în condiții de utilizare nocturnă. Setările modifică schema de culori a interfeței cu utilizatorul la Stilul 2, iar luminozitatea LCD la 20%. Dezactivați pentru a reveni la setările anterioare ale schemei de culori a interfeței cu utilizatorul și ale luminozității LCD.
  - ▶ Captură de ecran – utilizată pentru a permite salvarea capturilor de ecran pe o unitate USB
  - ▶ Calibrare ecran – utilizată pentru a calibra ecranul tactil
4. Apăsați săgeata REVENIRE  sau fila laterală CONSOLĂ  pentru a reveni la ecranul principal Setări consolă.

Figura 4-43: Opțiuni afişare



## Cultural

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




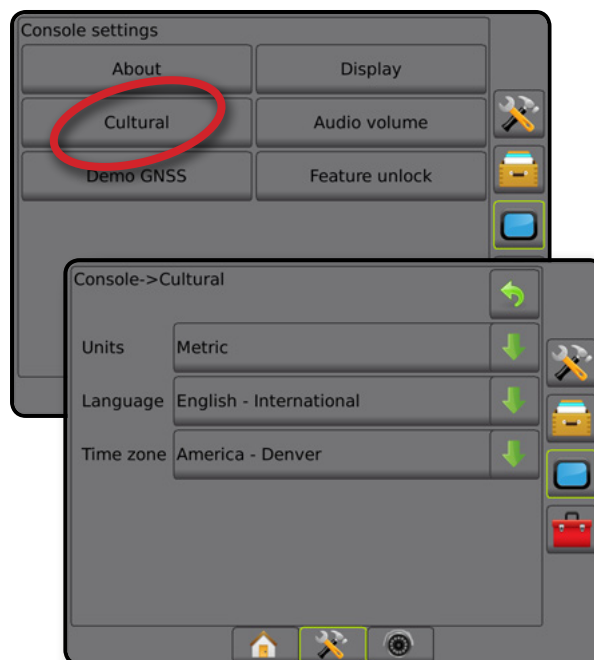
1. Apăsați fila laterală CONSOLĂ .
2. Apăsați **Cultural**.
3. Selectați dintre:
  - ▶ Unități – utilizate pentru a defini unitățile sistemului
  - ▶ Limbă – utilizată pentru a defini limba sistemului
  - ▶ Fus orar – utilizat pentru a stabili fusul orar local
4. Apăsați săgeata REVENIRE  sau fila laterală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

Figura 4-44: Opțiuni Cultural



## Volum audio

Volum audio ajustează nivelul volumului difuzorului audio.






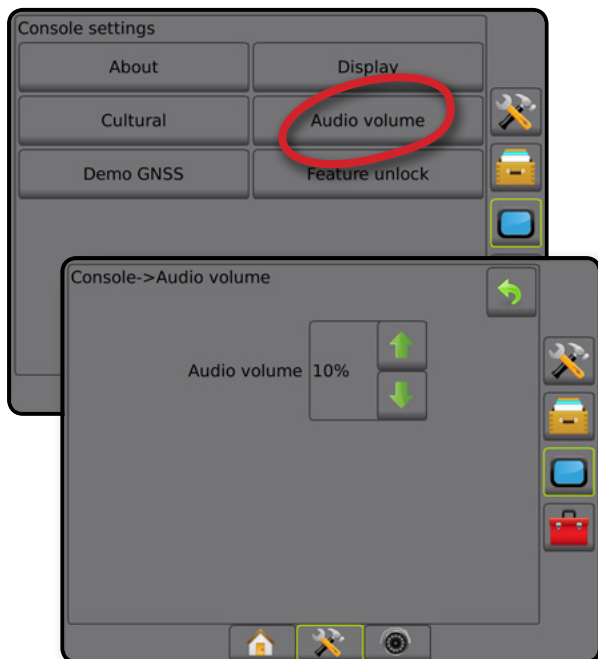
1. Apăsați fila laterală CONSOLĂ .
2. Apăsați **Volum audio**.
3. Apăsați:
  - ▶ Săgeata SUS  pentru a amplifica sunetul
  - ▶ Săgeata JOS  pentru a diminua sunetul
4. Apăsați săgeata REVENIRE  sau fila laterală CONSOLĂ  pentru a reveni la ecranul principal Setări consolă.




Figura 4-45: Opțiuni volum audio



## GNSS demo

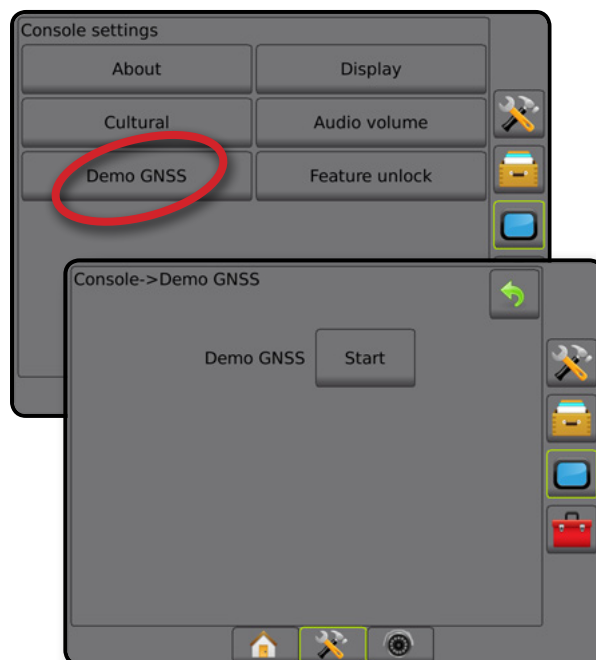
GNSS demo este utilizat pentru a porni rularea semnalului GNSS simulat.

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

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

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

Figura 4-46: GNSS demo



## Repornire GNSS demo

Demonstrația GNSS poate fi repornită.




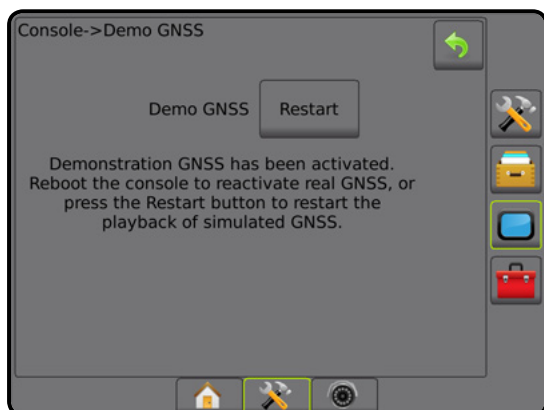
1. Apăsați fila laterală CONSOLĂ .
2. Apăsați **GNSS demo**.
3. Apăsați **Repornire**.
4. Apăsați săgeata REVENIRE  sau fila laterală CONSOLĂ  pentru a reveni la ecranul principal Setări consolă.

Figura 4-47: Repornire GNSS demo



## Deblocare caracteristici

Pentru deblocarea caracteristicilor avansate este utilizată opțiunea Deblocare caracteristici.

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



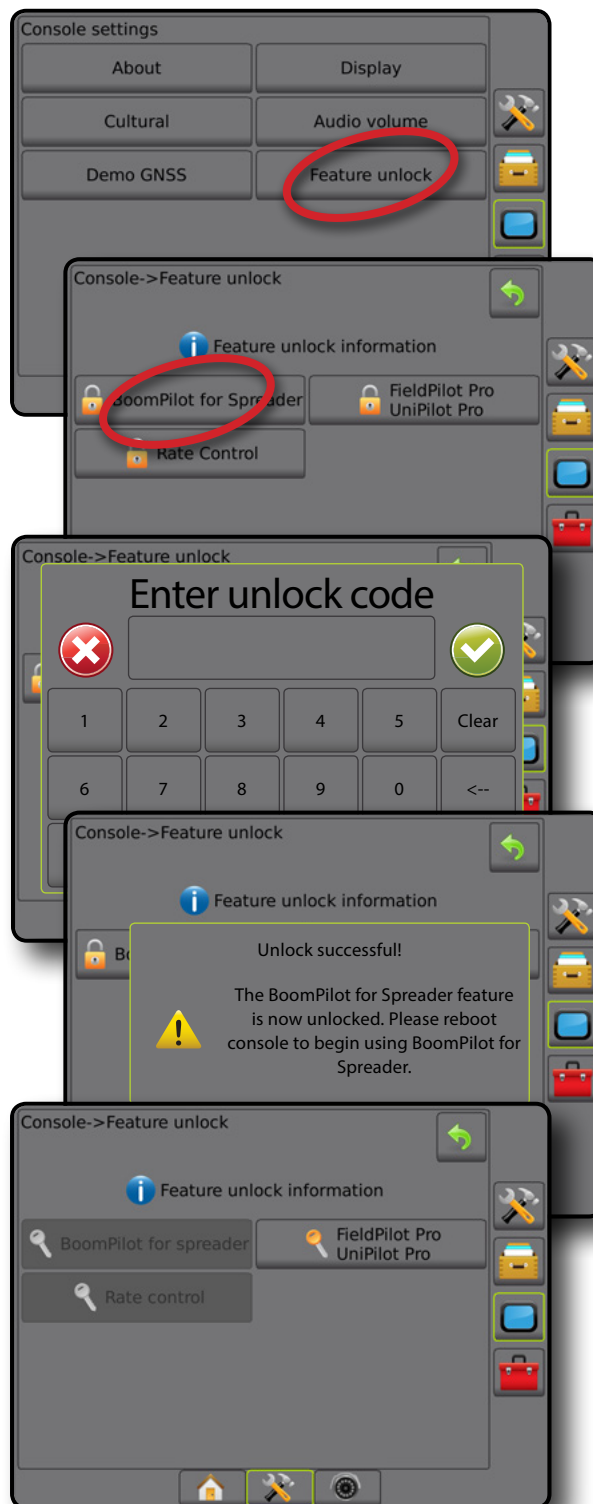
1. Apăsați fila laterală CONSOLĂ .
2. Apăsați **Deblocare caracteristici**.
3. Apăsați butonul de caracteristică blocată  pentru caracteristica blocată:
  - ▶ BoomPilot pentru împrăștiator – permite opțiuni de aplicare pentru împrăștiator când se utilizează cu o unealtă compatibilă cu împrăștiatorul
  - ▶ FieldPilot Pro/UniPilot Pro – permite opțiunile de direcție automată atunci când se folosește un SCM Pro
  - ▶ Controler viteză terță parte – permite opțiuni de control al vitezei când se utilizează cu un controler al vitezei compatibil de la un terț
4. Indicați codul de deblocare, dacă este necesar.
5. Reporniți consola.

Figura 4-48: Deblocare caracteristică



## INSTRUMENTE

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



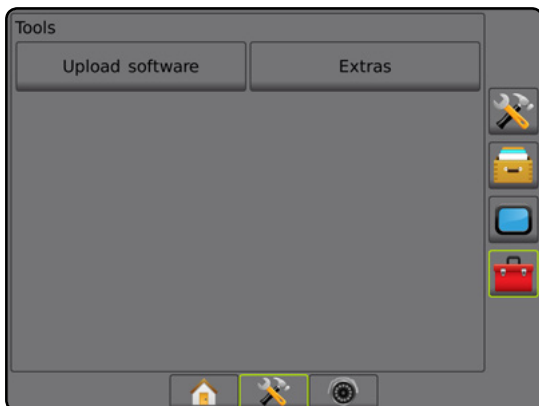
1. Apăsați fila din partea de jos CONFIGURARE SISTEM .
2. Apăsați fila laterală INSTRUMENTE .
3. Selectați dintre:
  - ▶ Încărcare software – utilizat pentru a încărca actualizări software de pe o unitate USB pentru dispozitivele sistemului.
  - ▶ Suplimente – accesează calculatorul și convertorul de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

Figura 4-49: Opțiuni instrumente



## Încărcare software

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

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






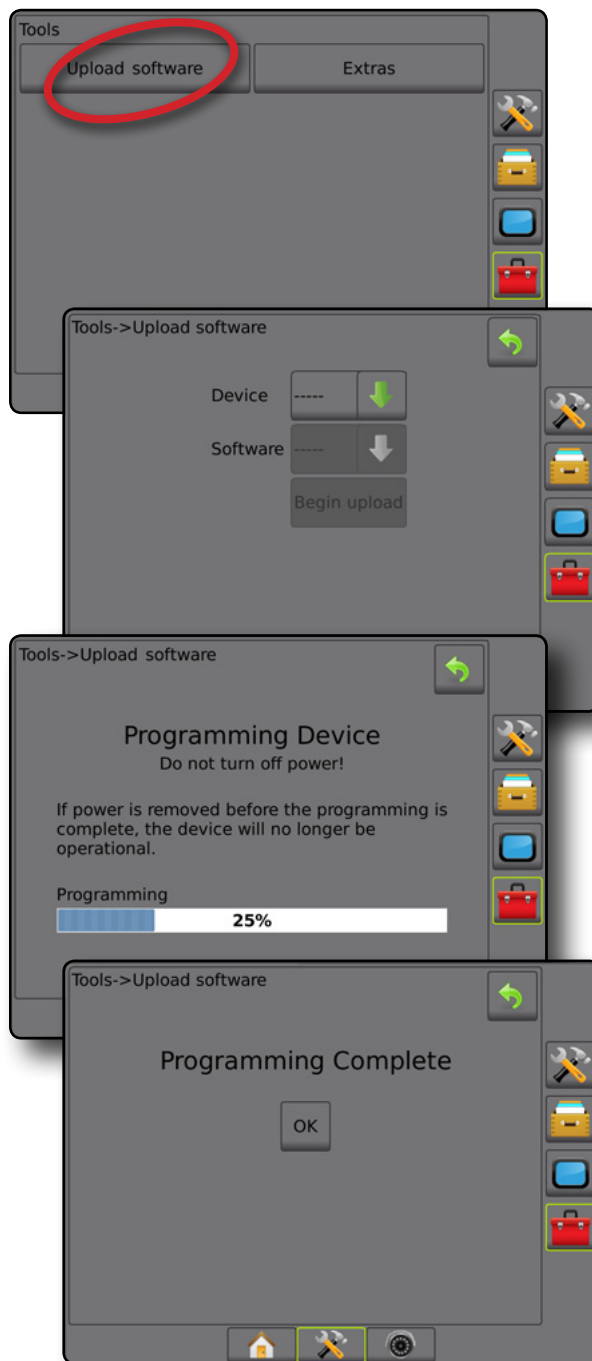
1. Apăsați fila laterală INSTRUMENTE .
2. Apăsați **Încărcare software**.
3. Introduceți unitatea USB care conține actualizări software în consolă.
4. Apăsați săgeata JOS  a dispozitivului și selectați dispozitivul pentru care va fi actualizat software-ul:
5. Apăsați săgeata JOS  a software-ului și selectați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

Figura 4-50: Încărcare software



## Suplimente


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



Figura 4-51: Calculator

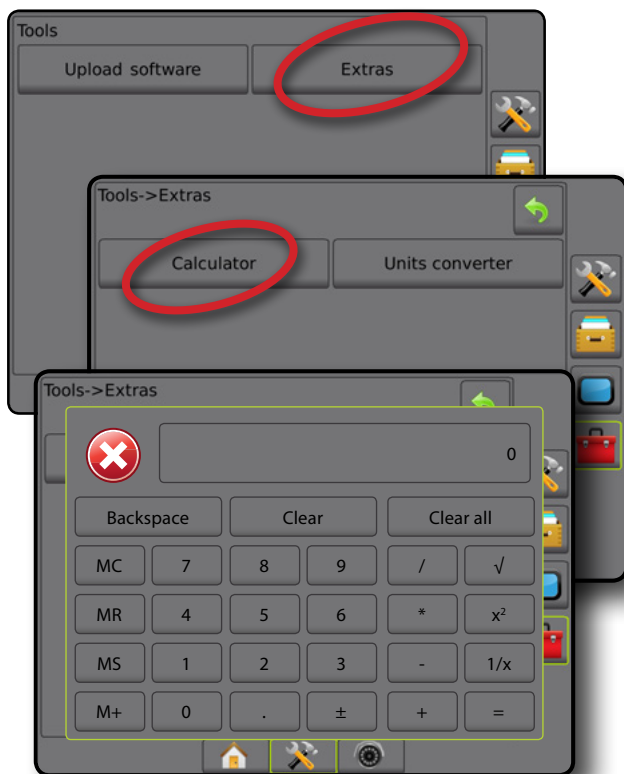
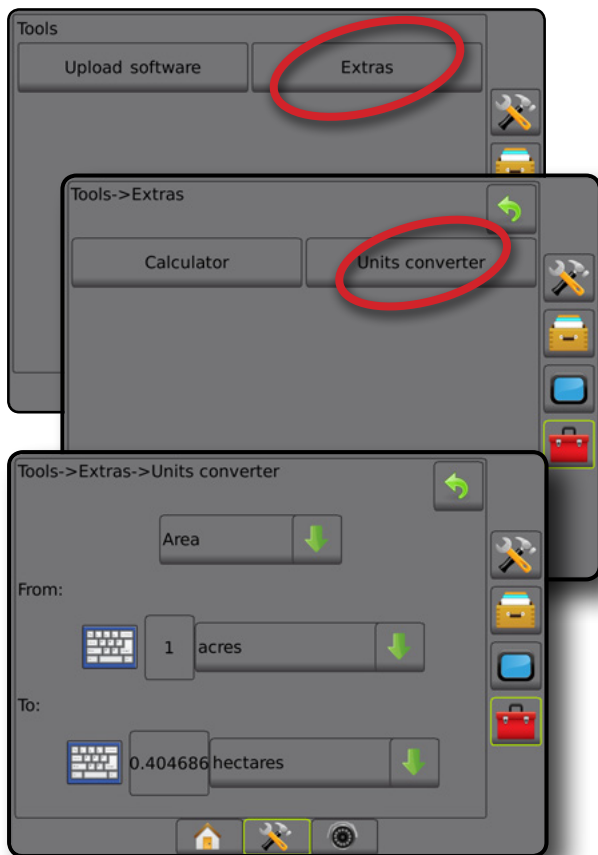


Figura 4-52: Convertor unități



## CAPITOLUL 5 – CONFIGURAREA RECEPTORULUI GNSS

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

### Configurare receptor GNSS

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





1. Apăsați fila laterală CONFIGURARE .
2. Apăsați **Configurare receptor GNSS**.
3. Selectați dintre:
  - ▶ Tip GNSS – setează acceptarea transmisiilor sursă GNSS: GPS, GLONASS sau SBAS (cu sau fără DGPS obligatoriu).
  - ▶ Port GNSS – setează portul de comunicație GNSS: intern sau extern
  - ▶ Rata de date GNSS – configurează rata de transfer a portului GNSS și frecvența mesajelor NMEA disponibile la portul consolei RS232.
  - ▶ Informații de stare GNSS – afișează informațiile curente precum rata de transfer, starea ratei de transfer și starea GNSS: GGA/VTG (vitezele datelor), numărul de sateliți, HDOP, PRN, GGA, receptor, versiune receptor, fus orar UTM și model de corecție
  - ▶ Program – permite programarea directă a receptorului GNSS prin intermediul unei interfețe cu linia de comandă. Această caracteristică ar trebui utilizată doar de tehnicienii de asistență de la TeeJet. O utilizați pe riscul dumneavoastră!
  - ▶ PRN – selectează primele două PRN SBAS pentru a furniza date de corecție pentru SBAS.
  - ▶ PRN alternativ – permite selecția unui al doilea PRN SBAS pentru a furniza date de corecție
  - ▶ Afișare buton reîmprospătare poziție GNSS – stabilește dacă butonul de reîmprospătare a poziției GNSS va fi afișat pe ecranele de ghidare
4. Apăsați săgeata PAGINA URMĂTOARE  pentru a configura opțiuni specifice selectate pentru GNSS.
5. Apăsați săgeata REVENIRE  sau fila laterală CONFIGURARE  pentru a reveni la ecranul principal Configurare.

Figura 5-1: Opțiuni GNSS

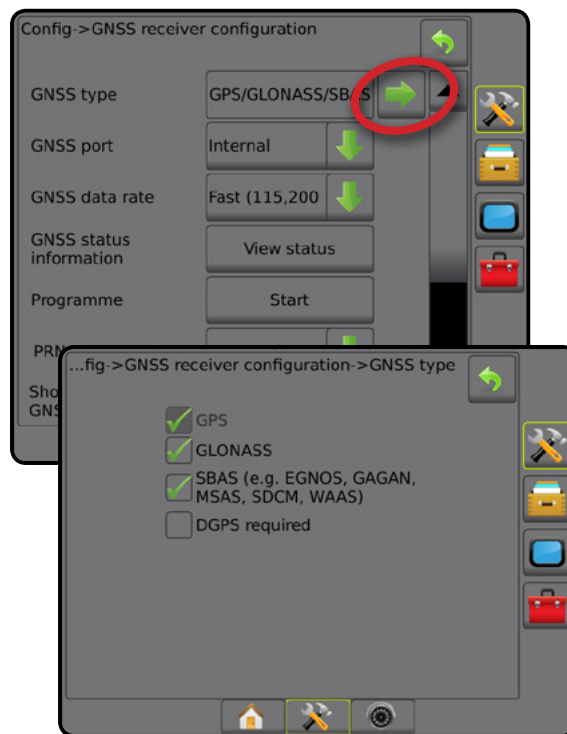


## Tip GNSS

Acest meniu permite utilizatorului să specifice cerințele pentru datele GGA recepționate de software-ul aplicației în funcție de câmpul de date Indicator calitate GGA. Aceste selecții impun comenzile trimise pentru a programa receptorul intern pentru utilizare.

- GPS – semnale necorectate provenite de la sistemul GPS
  - GLONASS – semnale necorectate provenite din sistemul GLONASS
  - SBAS (de exemplu, EGNOS, GAGAN, MSAS, SDCM, WAAS – semnale corectate diferențial provenite din sistemul SBAS
  - DGPS obligatoriu – semnale GPS corectate diferențial
1. Apăsați săgeata PAGINA URMĂTOARE ➡ pentru a accesa lista opțiunilor.
  2. Selectați:
    - ▶ GPS – sunt acceptate date de poziție necorectate pentru un singur punct provenite doar de la GPS cu un QI GGA de „1”.  
*NOTĂ: GPS este selectat întotdeauna.*
    - ▶ GPS+GLONASS – sunt acceptate date de poziție necorectate pentru un singur punct GPS și GLONASS cu un QI GGA de „1”.
    - ▶ GPS+SBAS – sunt acceptate fie date de poziție necorectate pentru un singur punct, fie date SBAS corectate – QI GGA de „1” sau „2” (3, 4 sau 5 sunt de asemeni acceptate).
    - ▶ GPS+GLONASS+SBAS – sunt acceptate fie date de poziție necorectate pentru un singur punct, fie date SBAS corectate – QI GGA de „1” sau „2” (3, 4 sau 5 sunt de asemeni acceptate).
    - ▶ GPS+GLONASS+SBAS+DGPS – sunt acceptate doar date GGA cu o valoare QI de „2” sau mai mare (3, 4 sau 5 sunt de asemeni acceptate).  
*NOTĂ: Toate funcțiile de cartografiere, aplicare și ghidare de la consolă se vor opri dacă valoarea QI GGA va scădea sub „2” cu această setare bifată.*
  3. Ieșiți din acest ecran pentru a începe inițializarea receptorului GNSS. Aceasta durează aproximativ un minut, iar consola nu va răspunde până la finalizare.

Figura 5-2: Tip GNSS

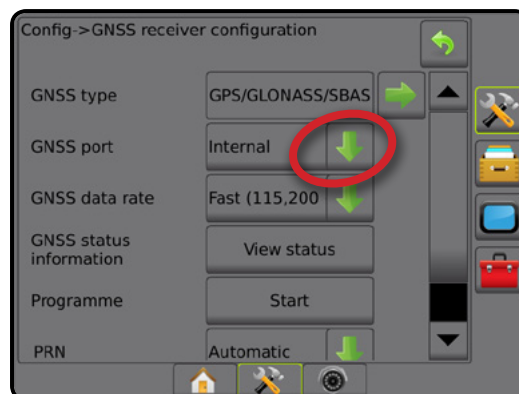


## Port GNSS

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

1. Apăsați săgeata JOS ⬇ pentru a accesa lista opțiunilor.
  2. Selectați:
    - ▶ Intern – utilizează date de poziție de la receptorul GNSS intern; aceste date NMEA sunt trimise prin portul serial RS-232 „Port A” al consolei Matrix la rata de date GNSS selectată
    - ▶ Extern – utilizează date de poziție de la un receptor GNSS extern atașat la portul serial RS-232 „Port A” al consolei Matrix
- NOTĂ: Pentru a putea lucra cu date de poziție provenite de la rețele TerraStar, OmniStar HP/XP sau RTK este necesar un receptor extern.*

Figura 5-3: Port GNSS



## Cerințe minime de configurare ale receptorului extern

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

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

## Cerințe privind conectarea portului serial

Cablu serial RS-232 cu 9 pini tăta

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

Șiruri NMEA	
GGA	10,0 Hz
VTG opțional	10,0 Hz
ZDA	1,0 Hz

## Rata de date GNSS

Când se utilizează receptorul GNSS intern, rata de date GNSS configurează rata de transfer a portului GNSS și frecvența mesajelor NMEA disponibile la portul consolei RS232.

NOTĂ: FieldPilot Pro/UniPilot Pro necesită setările Rapid; prin urmare, opțiunile vor fi indisponibile atunci când FieldPilot Pro/UniPilot Pro este deblocat.


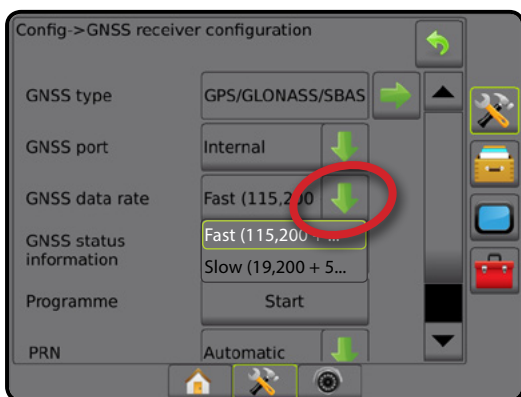
1. Apăsați săgeata JOS  pentru a accesa lista opțiunilor.
2. Selectați:
  - ▶ Rapid (115.200 + 10 Hz) – rată de transfer 115.200, GGA la 10 Hz, VTG la 10 Hz, ZDA la 1 Hz
  - ▶ Lent (19.200 + 5 Hz) – rată de transfer 19.200, GGA la 5 Hz, VTG la 5 Hz, ZDA la 1 Hz

Figura 5-4: Rata de date GNSS



## Informații stare GNSS

Informațiile de stare GNSS afișează o captură a informațiilor privind starea curentă a GNSS.

1. Apăsați **Vezi stare**.

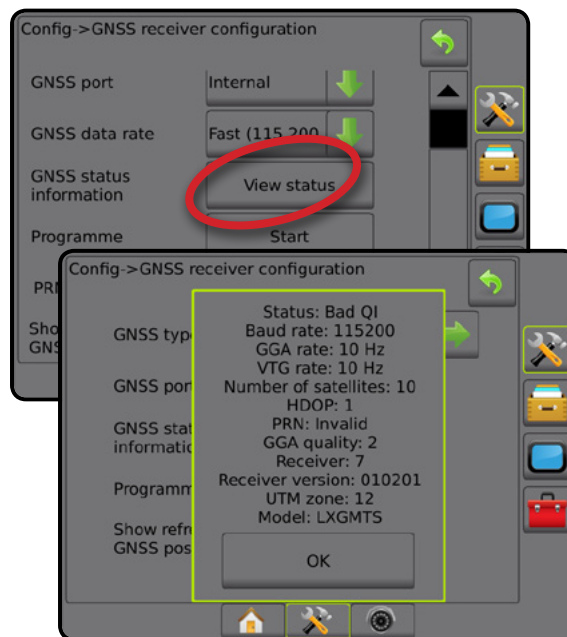
2. Vizualizați datele, inclusiv:
  - ◀Rată de transfer – starea actuală a GNSS
  - ◀Stare rată de transfer – rata la care informațiile sunt transferate/comunicate.

Notă: o rată minimă de transfer poate fi necesară pentru ca anumite versiuni software să poată funcționa la performanță maximă.

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

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

Figura 5-5: Informații stare GNSS

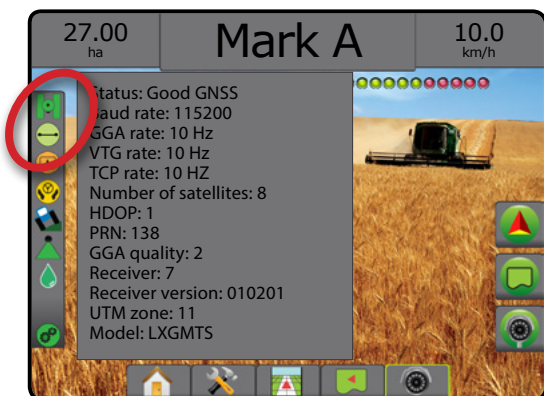


## Informații de stare GNSS pe ecranele de ghidare

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

1. Apăsați pictograma STARE GNSS .

Figura 5-6: Informații de stare GNSS pe ecranul de ghidare



## Cerințe GGA

Tabelul de mai jos arată indicatorul de calitate GGA care poate fi anticipat de la diverse tipuri de semnal GNSS.

Tip semnal GNSS	Indicator de calitate GGA	Acuratețe tipică
GNSS cu un singur punct/ autonom	1	<2 m
GNSS cu un singur punct/ autonom cu GLIDE/ClearPath	1	<1 m*
Sisteme SBAS, inclusiv WAAS, EGNOS, GAGAN, MSAS etc.	2 sau 9	0,7 m
TerraStar-L (cu convergență)	2	40 cm
RTK (fix)	4	1,0 cm + 1 ppm
RTK (flotant)	5	4 cm
TerraStar-C (cu convergență)	5	4 cm
OmniStar HP/XP/G2	5	~10 cm

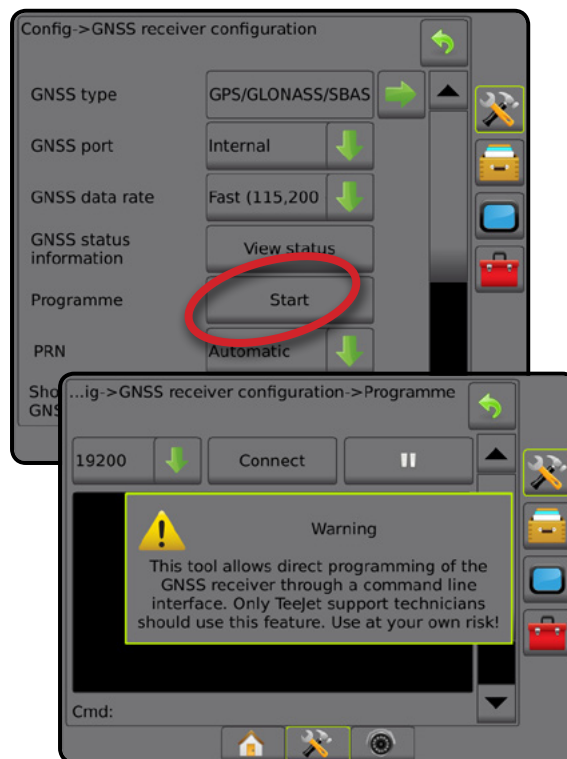
\*Pentru o perioadă de 60 de minute.

## Programare

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

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

Figura 5-7: Programarea receptorului



## PRN

Atunci când se utilizează receptorul GNSS intern, meniul PRN permite selectarea a până la doi sateliți SBAS specifici, pentru a-i utiliza la corecțiile SBAS. Aceasta permite utilizatorului să elimine datele de corecție SBAS de la sateliții SBAS defecti.


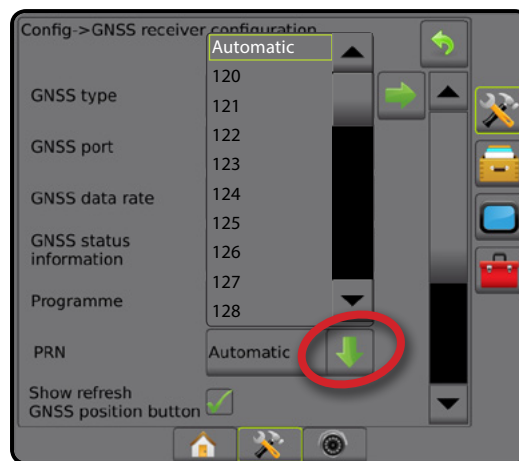
1. Apăsați săgeata JOS  pentru a accesa lista opțiunilor.
2. Selectați:
  - ▶ Automat – selectare PRN automată
  - ▶ Număr – contactează reprezentantul local pentru numărul asociat cu locul de operare

Figura 5-8: PRN

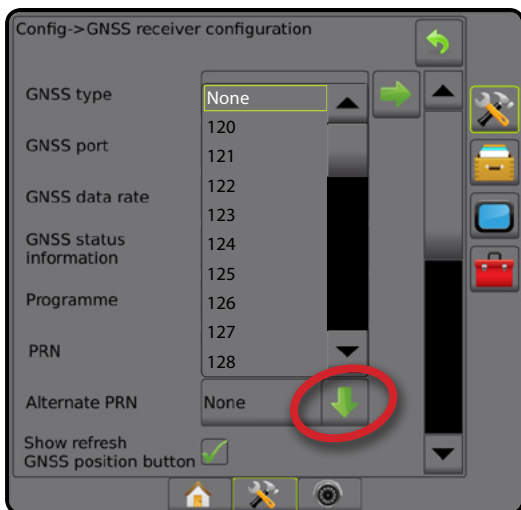


## PRN alternativ

Atunci când PRN nu este automat, permite selectarea unui al doilea PRN SBAS pentru a furniza date de corecție.

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

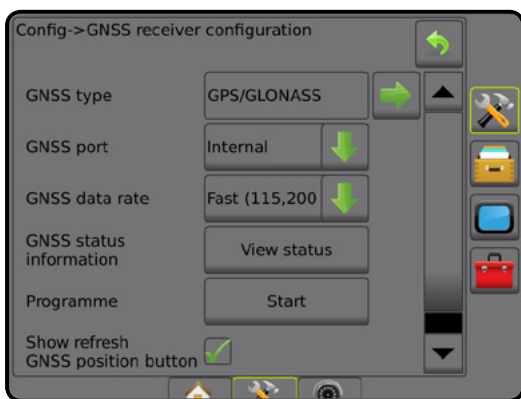
Figura 5-9: PRN alternativ



## PRN neafișat

Opțiunile PRN sunt disponibile numai cu tipul SBAS GNSS selectat, când sunt setate la receptorul GNSS intern.

Figura 5-10: PRN neafișat



## Afișare buton de reîmprospătare poziție GNSS

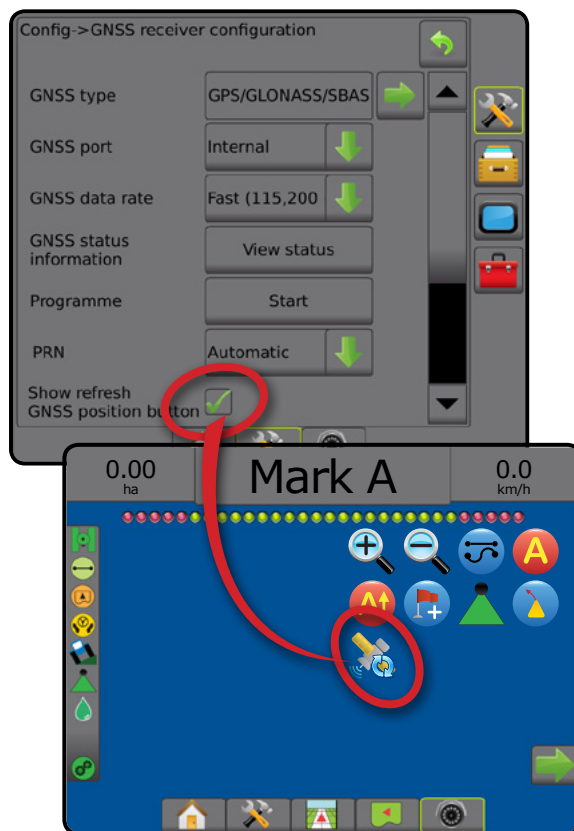
Opțiunea de afișare a butonului de reîmprospătare a poziției GNSS stabilește dacă acest buton va fi disponibil pe ecranele de ghidare.

Butonul de reîmprospătare a poziției GNSS va reseta filtrul ClearPath din receptorul OEMStar în cazurile în care utilizatorul folosește receptorul în apropierea unor copaci groși și/sau a unor clădiri.

**NOTĂ:** Activarea reîmprospătării pe durata efectuării unei lucrări va determina o întrerupere temporară a recepției datelor GNSS. Aceasta va conduce aproape sigur la oprirea pentru o perioadă scurtă de timp a secțiunilor care sunt deja în modul BoomPilot automat.

Reîmprospătarea nu ar trebui efectuată pe durata unei aplicări active.

Figura 5-11: Buton de reîmprospătare a poziției GNSS



## Glosar GNSS

### Furnizor satelit comercial:

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

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

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

### Corecții diferențiale

Corecțiile diferențiale reprezintă o soluție specifică algoritmului de „dublă diferențiere” utilizat la determinarea valorilor de corecție aplicate de RTK la fiecare dintre datele intervalului provenite de la sateliții GNSS. „Corecții” este termenul generic aplicat tuturor formelor de corecții potențiale pentru SBAS (WAAS/EGNOS) prin intermediul rețelelor OmniStar, TerraStar PPP și RTK.

### GPS diferențial (DGPS):

Utilizarea soluției specifice RTK pentru aplicarea corecțiilor diferențiale la datele primite de la constelația de sateliți GPS.

### EGNOS (Serviciul european geostaționar mixt de navigare):

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

### GLONASS (Sistem global de navigație prin satelit):

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

### GNSS Poziționare precisă la punct (PPP)

PPP este un serviciu ce oferă transmiterea de date de corecție la nivel global pe bază de abonament pentru receptoarele GNSS echipate adecvat. PPP utilizează o matrice de stații de referință pentru corectarea ceasului sateliților și a erorilor de orbită ce sunt apoi transmise la receptoarele locale. PPP nu necesită timp de convergență.

### GNSS (Sistem global de navigație prin satelit):

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

### GPS (Sistemul de poziționare globală):

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

### NTRIP (Transport RTCM în rețea prin protocol internet):

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

## Deviere pozițională

Modificările constante din calculele de poziție ale GNSS determinate în principal de schimbări din atmosferă și din ionosferă, o geometrie slabă a satelitului (posibil provocată de obstrucții de genul clădirilor și copacilor), erori de ceas intern al satelitului sau modificări ale constelației. Pentru a obține o acuratețe cu zecimale sunt recomandate receptoare cu frecvență duală ce utilizează soluții PPP sau RTK.

## RTK (Măsurare cinematică în timp real):

Sistemul de corecție GPS cu cea mai mare acuratețe în prezent, care utilizează o stație de referință la sol, aflată în proximitatea imediată a receptorului GPS. RTK poate furniza acuratețe de la trecere la trecere de un inch, cunoscută și ca centimetru, și furnizează, de asemenea stabilitatea poziției de la an la an. Utilizatorii RTK pot avea propriile stații de bază, se pot abona la Rețele RTK sau pot utiliza CORS.

## SBAS (Sistem de amplificare cu ajutorul sateliților):

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

## WAAS (Sistem de amplificare pe arie largă):

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



## CAPITOLUL 6 – CONFIGURARE UNEALTĂ

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

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

### Module de ieșire Secțiuni Multiple

Module de ieșire secțiuni multiple pot fi instalate pe magistrala CAN, pentru a permite mai multe secțiuni decât ar permite un singur modul. Dacă sistemul include un modul de comandă a secțiunii, trebuie configurate mai întâi setările pentru Module de ieșire secțiuni multiple.






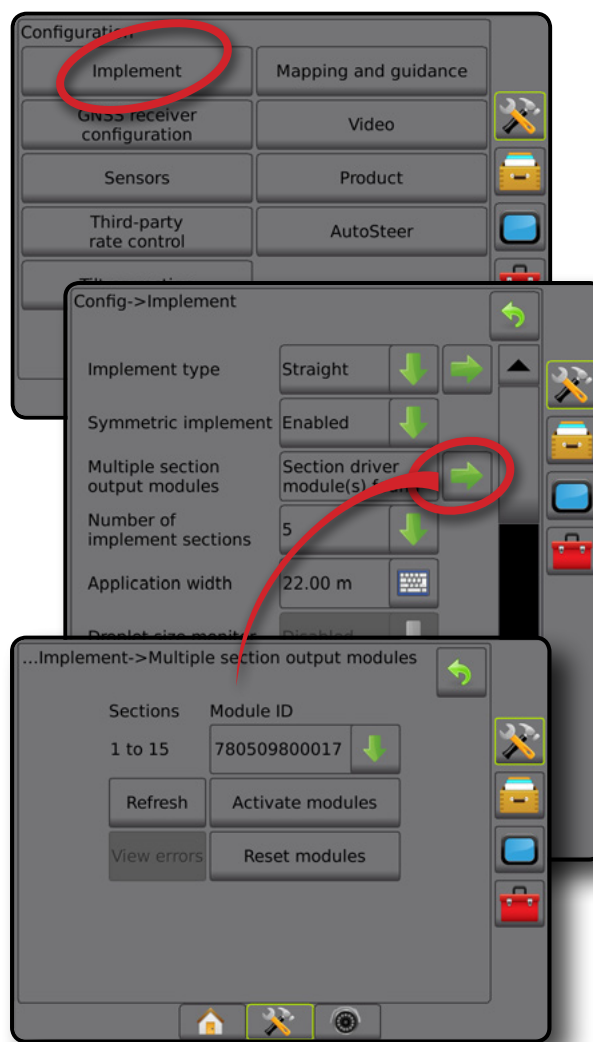
1. Apăsați fila laterală CONFIGURARE .
2. Apăsați **Unealtă**.
3. Apăsați săgeata PAGINA URMĂTOARE  a Modulelor de ieșire secțiuni multiple.
4. Apăsați **Reîmprospătare**.
5. Apăsați săgeata JOS  și atribuiți secțiunilor identificatorul corect de modul.
6. Apăsați **Activare module**.
7. Apăsați săgeata REVENIRE  pentru a reveni la ecranul Unealtă sau fila laterală CONFIGURARE  pentru a reveni la ecranul principal Configurare.

Figura 6-1: Opțiuni de configurare pentru Module de ieșire secțiuni multiple



## TIP UNEALTĂ

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

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

### Numerotarea secțiunilor

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

Figura 6-2: Tip unealtă – în linie dreaptă

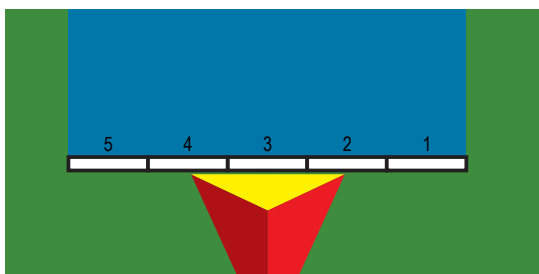


Figura 6-3: Tip unealtă – împrăștietor

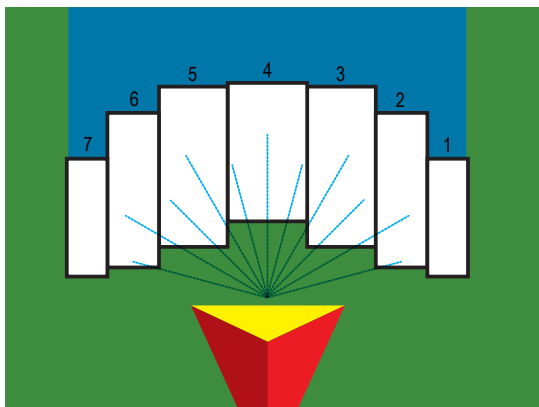
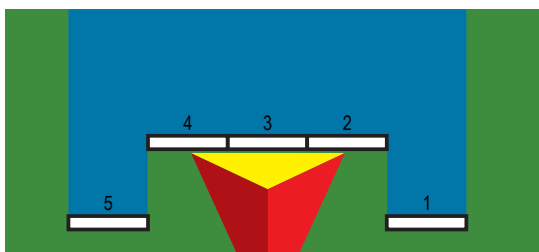


Figura 6-4: Tip unealtă – eșalonat



### În linie dreaptă

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

### O singură secțiune

În sistem nu este disponibilă nicio comandă a secțiunii.

1. Selectați tipul de unealtă **În linie dreaptă** pe ecranul Unealtă.
2. Apăsați săgeata PAGINA URMĂTOARE ➡ aferentă Tipului uneltei.
3. Selectați dintre:
  - ▶ Direcția decalării uneltei în linie ① – stabilește dacă unealta este situată în fața (înainte) sau în spatele (înapoi) antenei GNSS stând cu fața spre direcția înainte a mașinii
  - ▶ Distanța decalării uneltei în linie ① – măsurată în paralel cu linia centrală a vehiculului, definește distanța în linie de la antena GNSS la unealtă, în metri, cu zecimale
  - ▶ Direcția decalării uneltei în lateral ② – definește direcția laterală, fie stânga, fie dreapta, de la linia de centru a mașinii până la centrul uneltei stând cu fața spre direcția înainte a mașinii
  - ▶ Distanța decalării uneltei în lateral ② – definește distanța laterală de la linia de centru a mașinii la centrul uneltei, în metri, cu zecimale
4. Apăsați săgeata REVENIRE ↶ pentru a reveni la ecranul Unealtă sau fila laterală CONFIGURARE ⚙ pentru a reveni la ecranul principal Configurare.

Figura 6-5: O singură secțiune

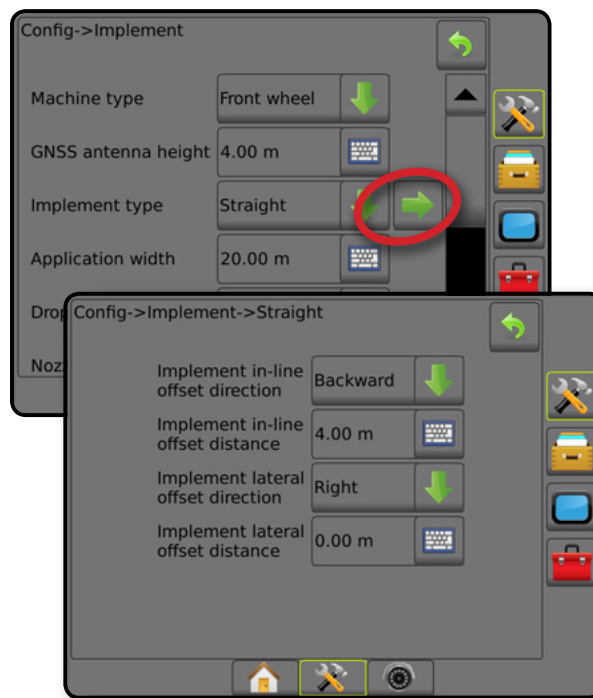
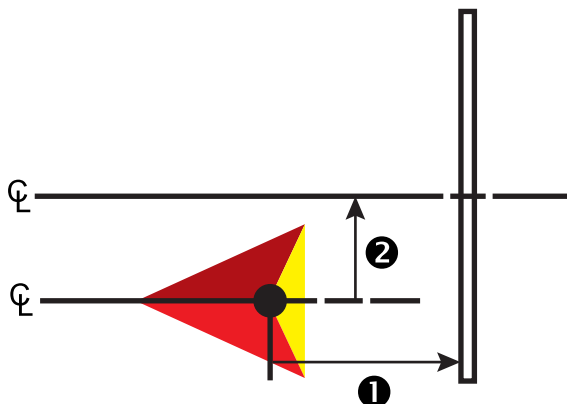


Figura 6-6: Direcții și distanțe de decalare



## Secțiuni multiple

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

1. Selectați tipul de unealtă **În linie dreaptă** pe ecranul Unealtă.
2. Apăsați săgeata PAGINA URMĂTOARE ➡ aferentă Tipului uneltei.
3. Selectați dintre:

- ▶ Direcția decalării uneltei în linie ❶ – stabilește dacă unealta este situată în fața (înainte) sau în spatele (înapoi) antenei GNSS stând cu fața spre direcția înainte a mașinii
- ▶ Distanța decalării uneltei în linie ❶ – măsurată în paralel cu linia centrală a vehiculului, definește distanța în linie de la antena GNSS la unealtă, în metri, cu zecimale
- ▶ Direcția decalării uneltei în lateral ❷ – definește direcția laterală, fie stânga, fie dreapta, de la linia de centru a mașinii până la centrul uneltei stând cu fața spre direcția înainte a mașinii
- ▶ Distanța decalării uneltei în lateral ❷ – definește distanța laterală de la linia de centru a mașinii la centrul uneltei, în metri, cu zecimale
- ▶ Suprapunere – utilizată pentru a defini suprapunerea permisă atunci când se utilizează comanda secțiunii rampei automate
- ▶ Timp pornire temporizator – utilizat pentru a configura momentul la care secțiunea va porni la intrarea pe o suprafață care nu a fost acoperită

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

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

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

4. Apăsați săgeata REVENIRE ↶ pentru a reveni la ecranul Unealtă sau fila laterală CONFIGURARE ⚙️ pentru a reveni la ecranul principal Configurare.

Figura 6-7: Secțiuni multiple

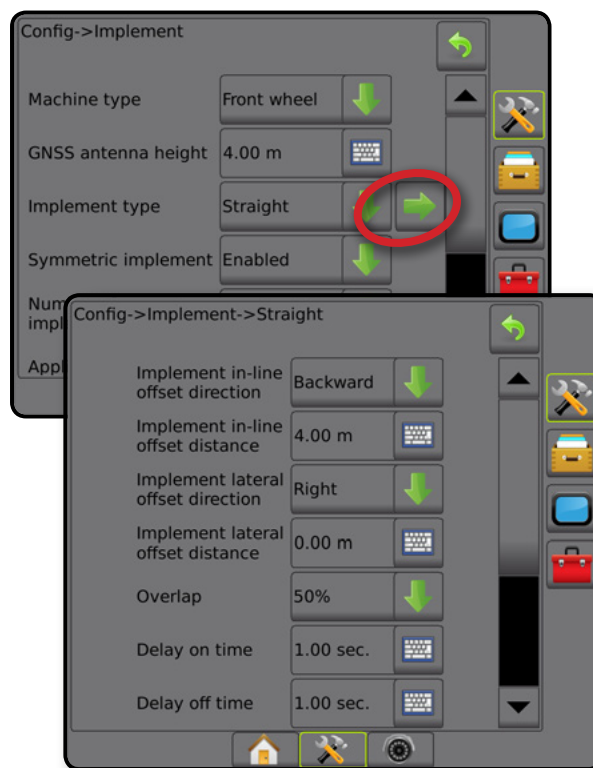


Figura 6-8: Direcții și distanțe de decalare

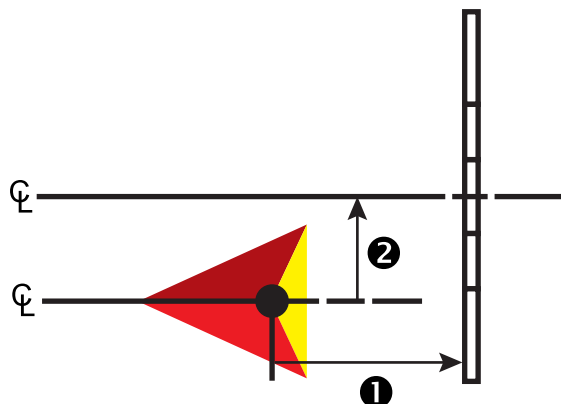
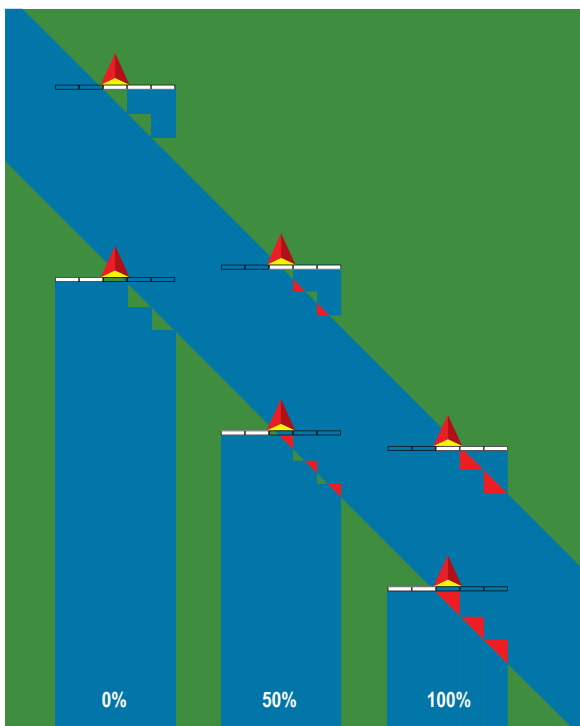


Figura 6-9: Suprapunere



## Împrăștiator – TeeJet

Este creată o linie virtuală, aliniată la discurile de distribuție, față de care secțiunea sau secțiunile de aplicare pot varia în lungime și pot fi la distanțe diferite de linie (disponibilitatea depinde de echipamentul specific din sistem).

### O singură secțiune

În sistem nu este disponibilă nicio comandă a secțiunii.

1. Selectați tipul de unealtă **Împrăștiator** pe ecranul Unealtă.
2. Apăsați săgeata PAGINA URMĂTOARE ➡ aferentă Tipului uneltei.
3. Selectați dintre:

- ▶ Configurare tip – utilizat pentru a selecta tipul de împrăștiator **TeeJet**
- ▶ Distanța de la antenă la discuri ❶ – utilizată pentru a defini distanța de la antena GNSS la discuri sau la mecanismul de împrăștiere
- ▶ Direcția decalării uneltei în lateral ❷ – definește direcția laterală, fie stânga, fie dreapta, de la linia de centru a mașinii până la centrul uneltei stând cu fața spre direcția înainte a mașinii
- ▶ Distanța decalării uneltei în lateral ❷ – definește distanța laterală de la linia de centru a mașinii la centrul uneltei, în metri, cu zecimală
- ▶ Distanța decalării de împrăștiere ❸ – utilizată pentru a configura distanța dintre discuri sau mecanismul de împrăștiere și locul unde produsul atinge inițial solul pentru secțiune

- ▶ Lungimea împrăștierii ❹ – utilizată pentru a configura lungimea acoperirii pentru secțiune

4. Apăsați săgeata REVENIRE ↶ pentru a reveni la ecranul Unealtă sau fila laterală CONFIGURARE ⚙️ pentru a reveni la ecranul principal Configurare.

Figura 6-10: O singură secțiune

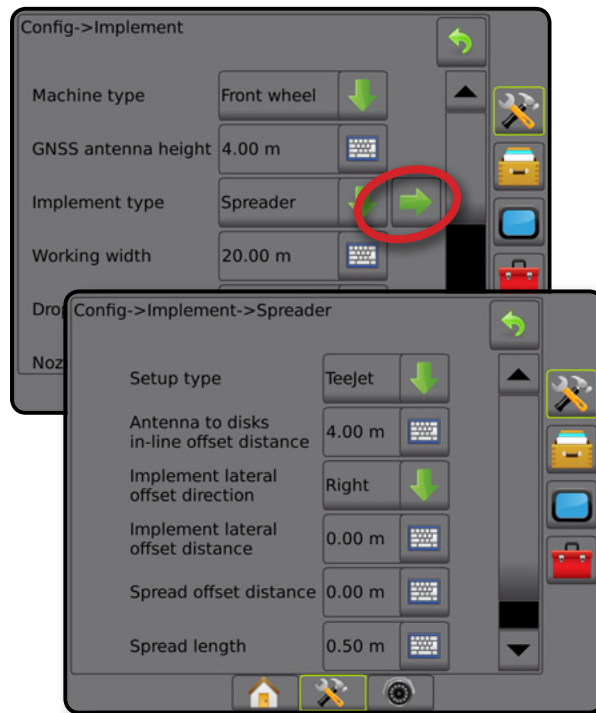


Figura 6-11: Distanțe și lungimi

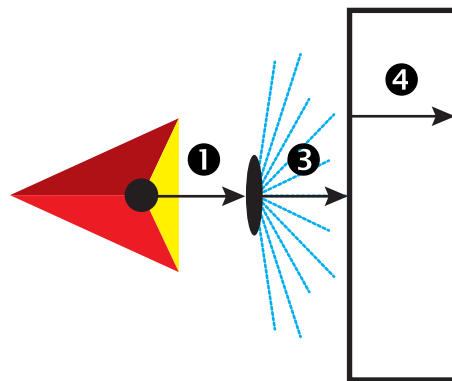
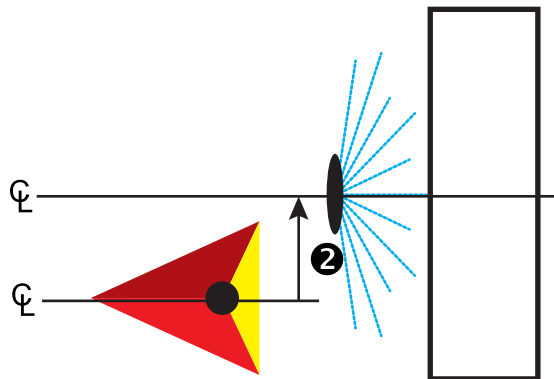


Figura 6-12: Direcție și distanță decalare laterală



## Secțiuni multiple

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

1. Selectați tipul de unealtă **împrăștiator** pe ecranul Unealtă.
2. Apăsați săgeata PAGINA URMĂTOARE ➡ aferentă Tipului unelei.
3. Selectați dintre:

- ▶ Configurare tip – utilizat pentru a selecta tipul de împrăștiator **TeeJet**
- ▶ Distanța de la antenă la discuri ❶ – utilizată pentru a defini distanța de la antena GNSS la discuri sau la mecanismul de împrăștiere
- ▶ Direcția decalării unelei în lateral ❷ – definește direcția laterală, fie stânga, fie dreapta, de la linia de centru a mașinii până la centrul unelei stând cu fața spre direcția înainte a mașinii
- ▶ Distanța decalării unelei în lateral ❷ – definește distanța laterală de la linia de centru a mașinii la centrul unelei, în metri, cu zecimale
- ▶ Suprapunere – utilizată pentru a defini suprapunerea permisă atunci când se utilizează comanda secțiunii rampei automate
- ▶ Timp pornire temporizator – utilizat pentru a configura momentul la care secțiunea va porni la intrarea pe o suprafață care nu a fost acoperită

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

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

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

- ▶ Distanța decalării de împrăștiere ❸ – utilizată pentru a configura distanța dintre discuri sau mecanismul de împrăștiere și locul unde produsul atinge inițial solul pe Secțiunea 1.
- ▶ Decalarea secțiunii ❹ – utilizată pentru a configura distanța decalării de la Secțiunea 1 (linia Decalare de împrăștiere) la muchia de atac a fiecărei secțiuni. Secțiunea 1 este întotdeauna 0. Toate celelalte secțiuni se pot afla la distanțe diferite.
- ▶ Lungimile secțiunii ❺ – utilizate pentru a configura lungimea de acoperire în fiecare secțiune. Fiecare secțiune poate avea o lungime diferită.

*NOTĂ: Secțiunile sunt numerotate de la stânga la dreapta, stând cu fața spre direcția înainte a mașinii.*

4. Apăsați săgeata REVENIRE ↶ pentru a reveni la ecranul Unealtă sau fila laterală CONFIGURARE 🛠️ pentru a reveni la ecranul principal Configurare.

Figura 6-13: Secțiuni multiple

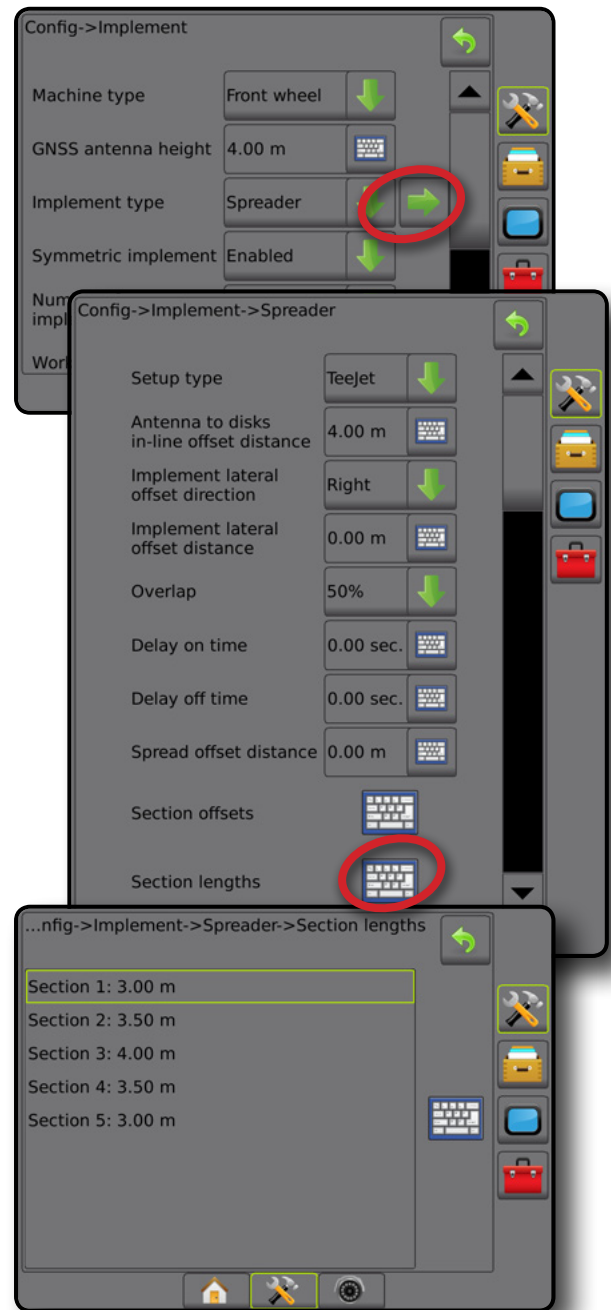


Figura 6-14: Distanțe și lungimi

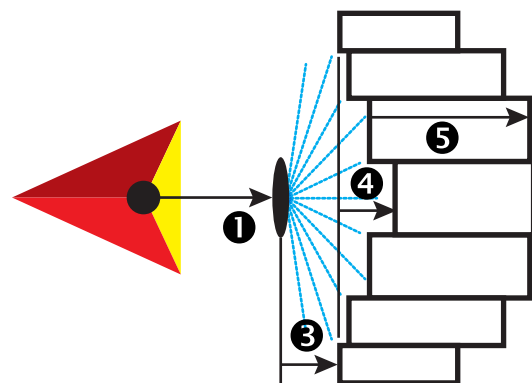


Figura 6-15: Direcție și distanță decalare laterală

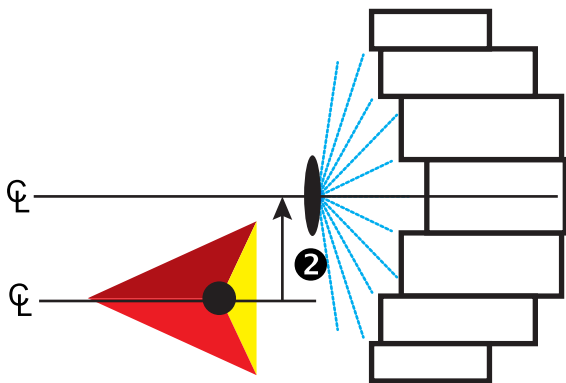
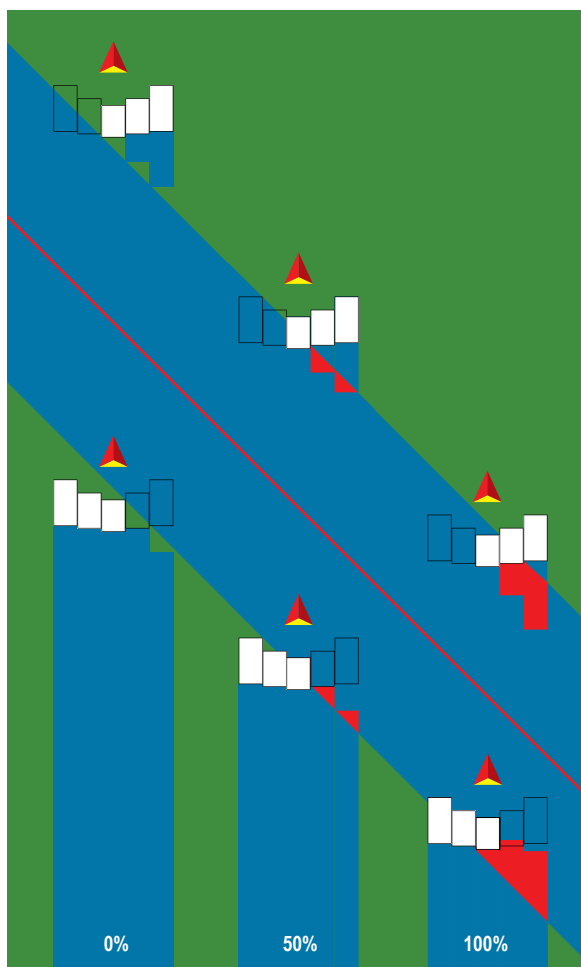


Figura 6-16: Suprapunere



## Împrăștietor – OEM

Este creată o linie virtuală, aliniată la discurile de distribuție, față de care secțiunea sau secțiunile de aplicare pot varia în lungime și pot fi la distanțe diferite de linie.

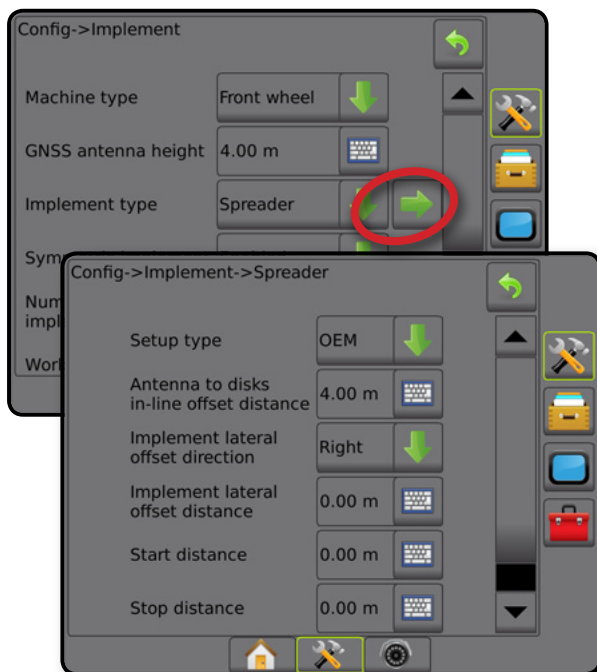
### O singură secțiune

În sistem nu este disponibilă nicio comandă a secțiunii.

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

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

Figura 6-17: O singură secțiune



## Secțiuni multiple

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

1. Selectați tipul de unealtă **Împrăștiător** pe ecranul Unealtă.
2. Apăsați săgeata PAGINA URMĂTOARE ➡ aferentă Tipului unelei.
3. Selectați dintre:

- Configurare tip – utilizat pentru a selecta tipul de împrăștiător **OEM**
- Distanța de la antenă la discuri – utilizată pentru a defini distanța de la antena GNSS la discuri sau la mecanismul de împrăștiere
- Direcția decalării uneltei pe laterală – definește direcția laterală, fie stânga, fie dreapta, de la linia de centru a mașinii până la centrul uneltei stând cu fața spre direcția înainte a mașinii
- Distanța decalării uneltei pe laterală – definește distanța laterală de la linia de centru a mașinii la centrul uneltei, în metri, cu zecimale
- Distanța de pornire – utilizată pentru a configura distanța de pornire în momentul ieșirii dintr-o suprafață acoperită (consultați producătorul împrăștiătorului pentru valoare)
- Distanța de oprire – utilizată pentru a configura distanța de oprire în momentul intrării într-o suprafață acoperită (consultați producătorul împrăștiătorului pentru valoare)

*NOTĂ: Consultați producătorul împrăștiătorului pentru distanțele de pornire și oprire.*

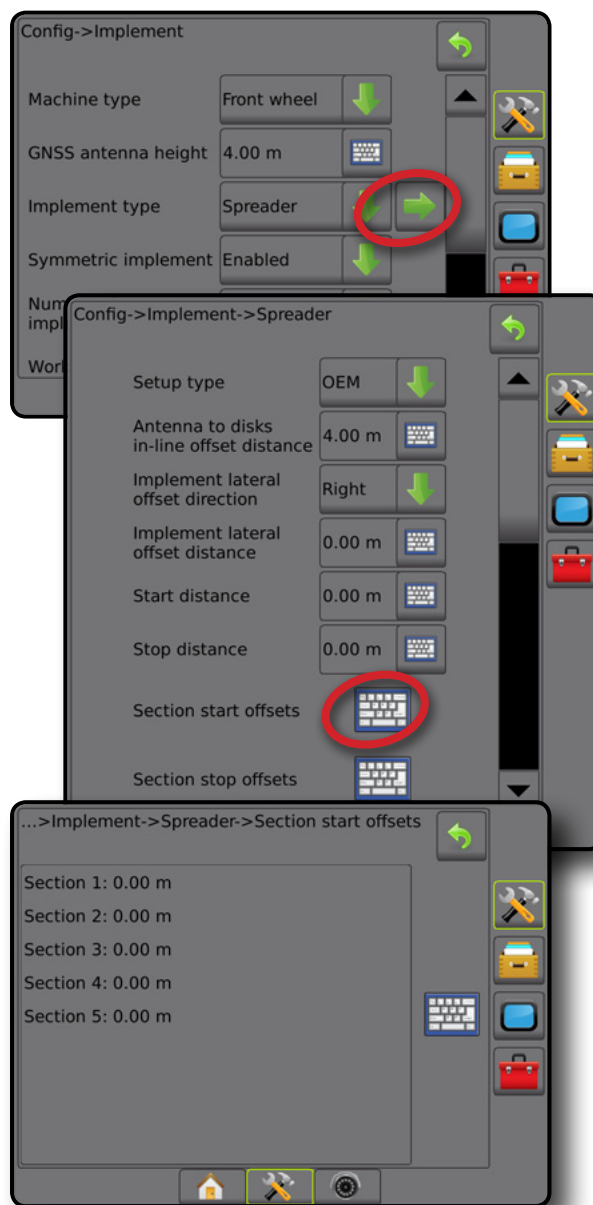
- Decalările la începutul secțiunii – utilizate pentru a configura distanța decalării de la Secțiunea 1 la muchia de atac a fiecărei secțiuni. Secțiunea 1 este întotdeauna 0. Toate celelalte secțiuni se pot afla la distanțe diferite.

- Decalările la sfârșitul secțiunii – utilizate pentru a configura distanța decalării de la Secțiunea 1 la muchia posterioară a fiecărei secțiuni. Fiecare secțiune se poate afla la o distanță diferită.

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

4. Apăsați săgeata REVENIRE ↶ pentru a reveni la ecranul Unealtă sau fila laterală CONFIGURARE ⚙ pentru a reveni la ecranul principal Configurare.

Figura 6-18: Secțiuni multiple



## Eșalonat

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

## Secțiuni multiple

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

1. Selectați tipul de unealtă **Eșalonat** pe ecranul Unealtă.
2. Apăsați săgeata PAGINA URMĂTOARE ➡ aferentă Tipului uneltei.
3. Selectați dintre:

- ▶ Direcția decalării uneltei în linie secțiunea 1 ❶ – utilizată pentru a selecta dacă Secțiunea 1 (punctul zero al decalărilor secțiunii) este localizată în fața sau în spatele antenei GNSS în timp ce vehiculul se deplasează în direcția înainte
- ▶ Distanța decalării uneltei în linie secțiunea 1 ❶ – utilizată pentru a defini distanța în linie de la antena GNSS la Secțiunea 1 (punctul zero al decalărilor secțiunii)
- ▶ Direcția decalării uneltei în lateral ❷ – definește direcția laterală, fie stânga, fie dreapta, de la linia de centru a mașinii până la centrul uneltei stând cu fața spre direcția înainte a mașinii
- ▶ Distanța decalării uneltei în lateral ❷ – definește distanța laterală de la linia de centru a mașinii la centrul uneltei, în metri, cu zecimale
- ▶ Suprapunere – utilizată pentru a defini suprapunerea permisă atunci când se utilizează comanda secțiunii rampei automate
- ▶ Timp pornire temporizator – utilizat pentru a configura momentul la care secțiunea va porni la intrarea pe o suprafață care nu a fost acoperită

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

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

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

- ▶ Decalările secțiunii ❸ – utilizate pentru a configura distanța decalării de la Secțiunea 1 (linia pentru Distanța decalării uneltei în linie secțiunea 1) la fiecare secțiune. O valoare pozitivă a decalării va muta secțiunea în spatele Secțiunii 1. O valoare negativă a decalării va muta secțiunea în fața Secțiunii 1. Secțiunea 1 este întotdeauna 0. Toate celelalte secțiuni se pot afla la distanțe diferite.

4. Apăsați săgeata REVENIRE ↶ pentru a reveni la ecranul Unealtă sau fila laterală CONFIGURARE ⚙️ pentru a reveni la ecranul principal Configurare.

Figura 6-19: Secțiuni multiple

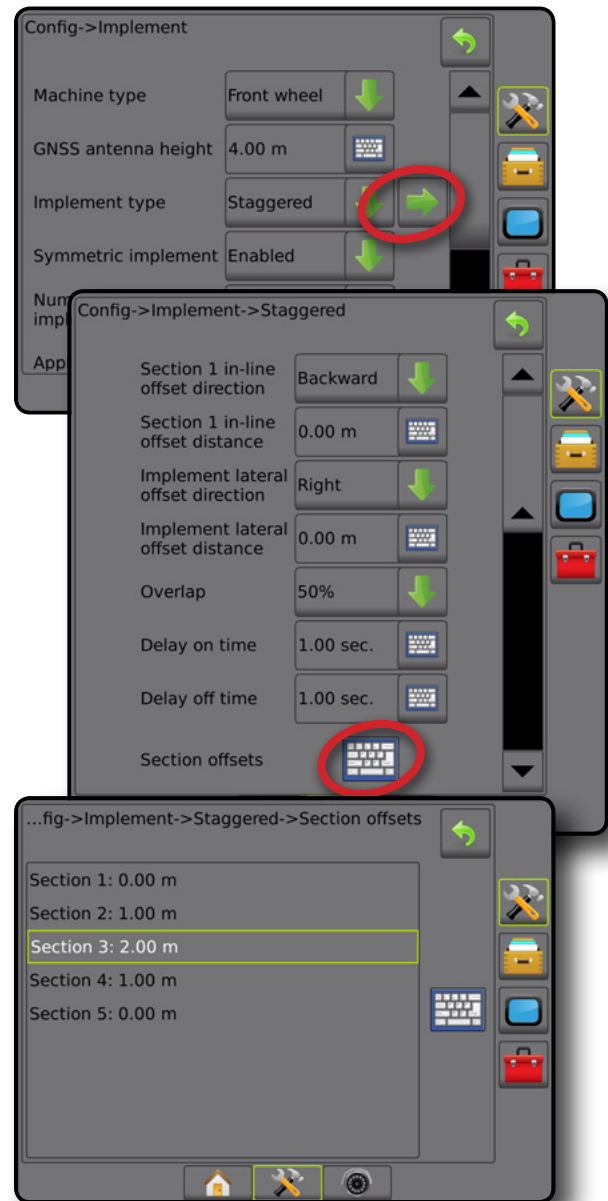


Figura 6-20: Direcții și distanțe de decalare – în spatele secțiunii 1

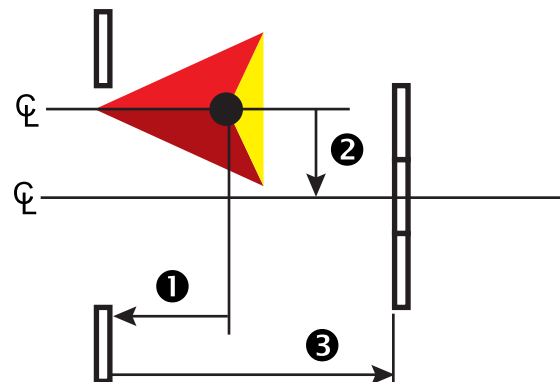




Figura 6-21: Direcții și distanțe de decalare – în fața secțiunii 1

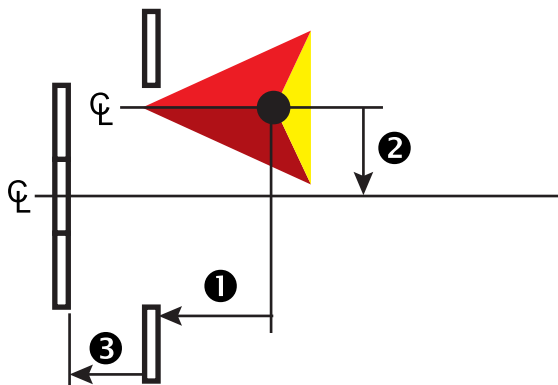
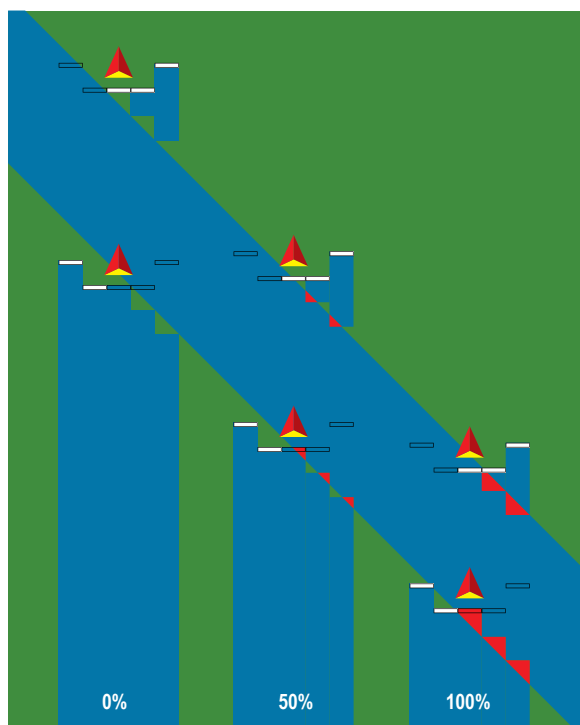


Figura 6-22: Suprapunere



## LĂȚIMEA DE ACOPERIRE SAU DE LUCRU

Lățimea de acoperire [Tip unealtă în linie dreaptă] sau [Tip unealtă eșalonat] sau Lățimea de lucru [Tip unealtă împrăștiator] este utilizată pentru a introduce lățimea unei singure secțiuni sau lățimea fiecărei secțiuni pentru a calcula lățimea totală a unelei.

### O singură secțiune

În sistem nu este disponibilă nicio comandă a secțiunii.

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





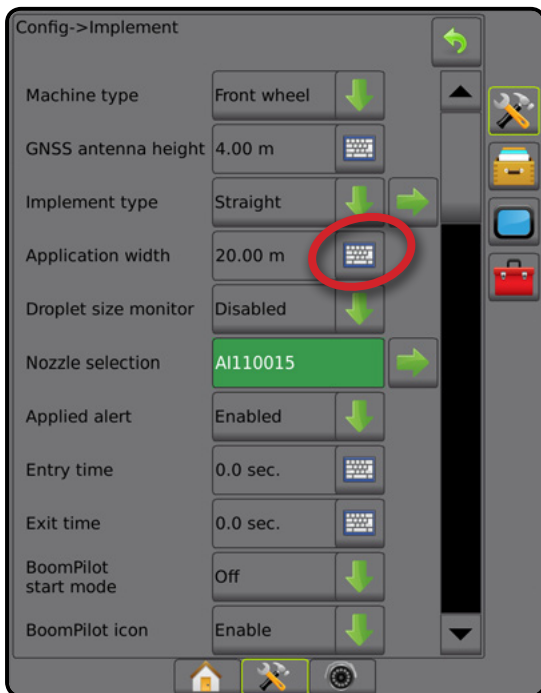
1. Apăsați fila laterală CONFIGURARE .
2. Apăsați **Unealtă**.
3. Apăsați pictograma de pe MINITASTATURĂ Lățime de acoperire [Tip unealtă în linie dreaptă] sau Lățime de lucru [Tip unealtă împrăștiator] .
4. Utilizați minitastatura numerică pentru a introduce o valoare.
5. Apăsați săgeata REVENIRE  sau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






Figura 6-23: O singură secțiune – Lățimea de acoperire sau de lucru



### Secțiuni multiple

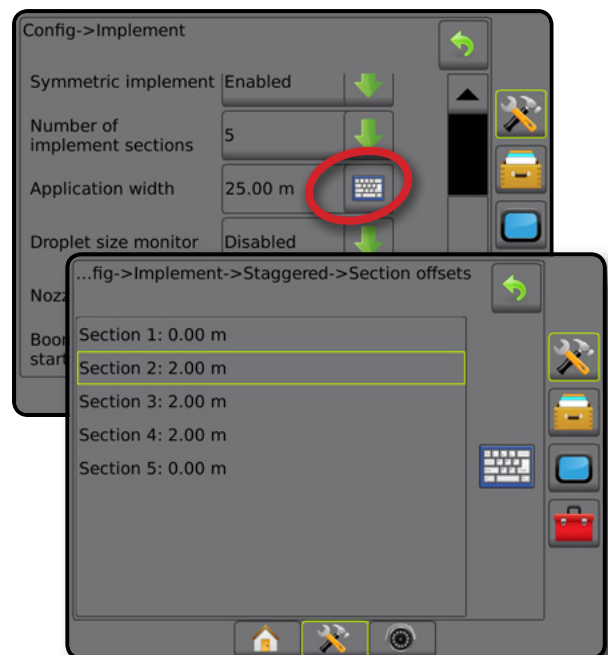
Secțiunea de comandă este disponibilă atunci când oricare dintre modulele următoare se află în sistem: SmartCable, modul secțiune pilot (SDM) sau modul funcție de comutare (SFM).

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

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

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

Figura 6-24: Secțiuni multiple – Lățimea de acoperire sau de lucru



## AJUSTAREA DISTANȚEI DECALĂRII UNELTEI PE LATERALĂ

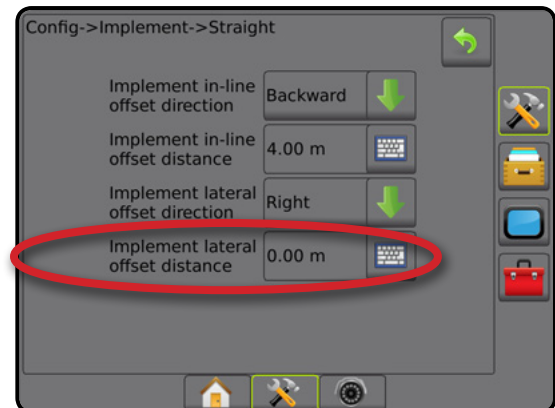
Distanța decalării uneltei pe laterală este utilizată pentru a introduce distanța de la linia de centru a mașinii la centrul uneltei. Atunci când cartografierea pe ecran nu arată nicio suprapunere sau diferență, însă aplicarea pe teren generează o suprapunere sau diferență în mod constant numai pe o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

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

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

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

Figura 6-25: Distanța decalării uneltei în lateral



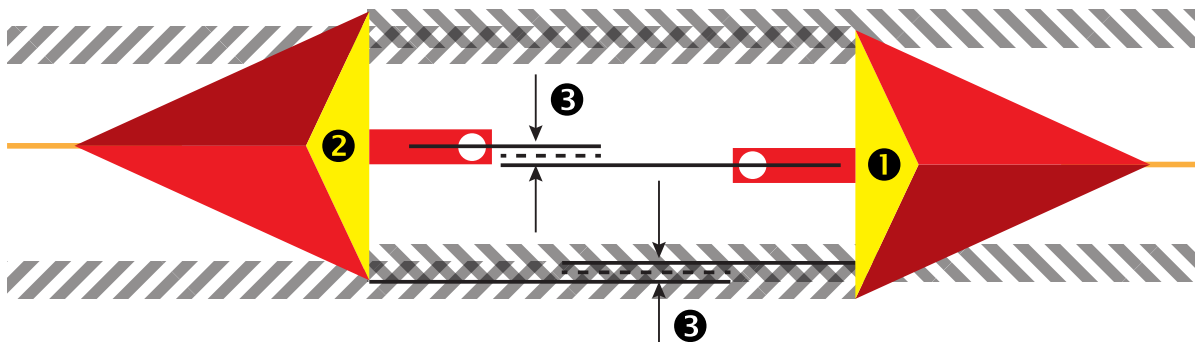
### Calcularea ajustării decalării GNSS

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

1. Creați o linie dreaptă AB.
2. Cu direcția asistată/automată cuplată, parcurgeți coridorul ❶ cel puțin 30 de metri și poziționați marcaje la bara de tragere sau lângă mașină.
3. Întoarceți-vă și cuplați direcția asistată/automată pe coridor ❷ pe aceeași linie de ghidare AB. Poziționați marcaje la bara de tragere sau lângă mașină sau opriți în modul linie de ghidare AB lângă marcajele pe care le-ați poziționat pe coridor ❶.
4. Măsurați diferența ❸ între marcajele coridorului ❶ și coridor ❷.
5. Împărțiți distanța măsurată ❸ în jumătate. Diferența va fi ajustarea decalării.
6. Creșteți sau descreșteți distanța decalării cu valoarea de ajustare a decalării determinată la pasul 5 și apoi repetați testarea. Distanța decalării antenei laterale a fost ajustată corect atunci când urmele roților vehiculului se află în aceeași locație, în condițiile în care s-a condus în ambele direcții. Dacă, în urma acestei ajustări, distanța decalării antenei laterale este ajustată cu mai mult de 10 cm, trebuie refăcută calibrarea automată.

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

Figura 6-26: Distanța decalării GNSS



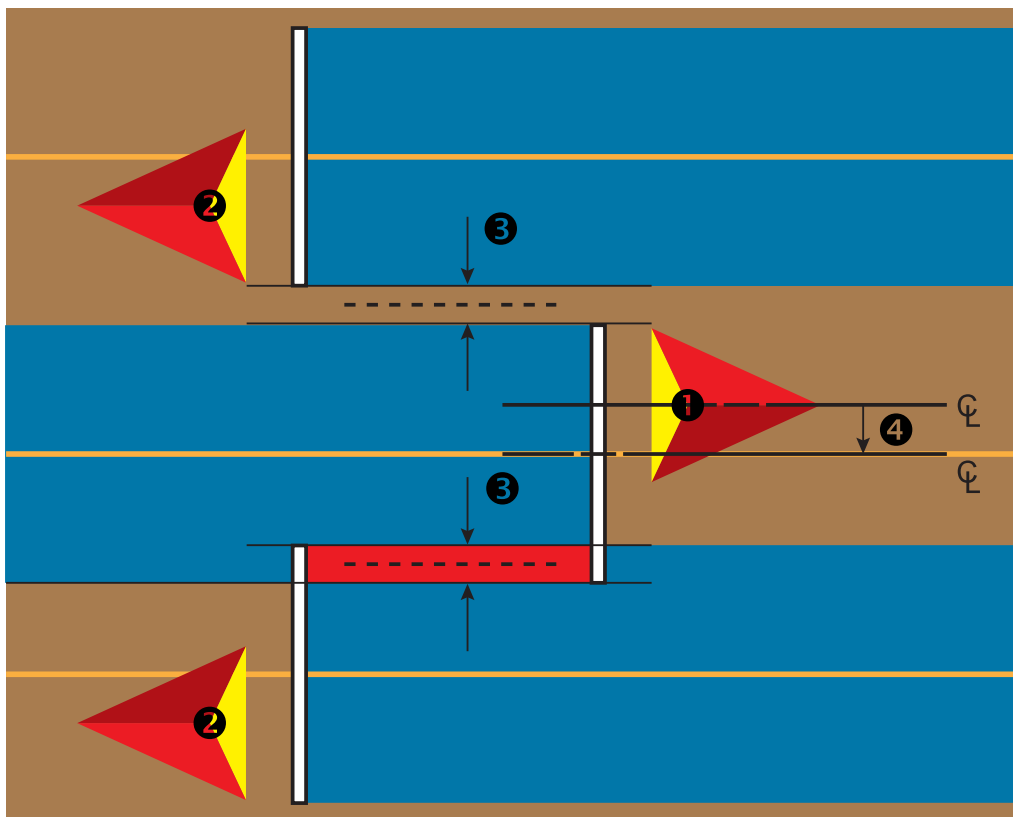
## Ajustarea decalării uneltei pe laterală

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

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

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

Figura 6-27: Direcția și distanța decalării uneltei pe laterală

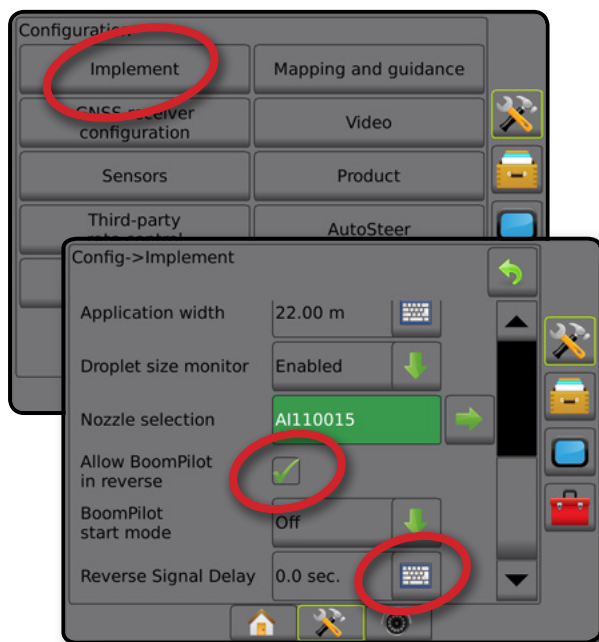


## DETECTARE MERS ÎN MARȘARIER

Opțiunile pentru funcția de detectare a mersului în marșarier sunt utilizate la adăugarea unui modul de detectare a marșarierului, a unui modul SCM (Modul de comandă a direcției pentru FieldPilot IV) sau SCM Pro (Modul de comandă Pro a direcției pentru FieldPilot IV Pro/ UniPilot Pro) la orice configurație. Aceasta permite cartografierea și controlul aplicării și ghidarea pe ecran în timpul deplasării în marșarier.

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

Figura 6-28: Modul de detectare a marșarierului



### Marșarier pe ecranele de ghidare

Când vă deplasați în marșarier cu funcția BoomPilot activată, se permite aplicarea produsului, controlul automat al secțiunii și cartografierea corectă pentru deplasarea mașinii în marșarier.

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

Figura 6-29: Deplasare în direcția înainte

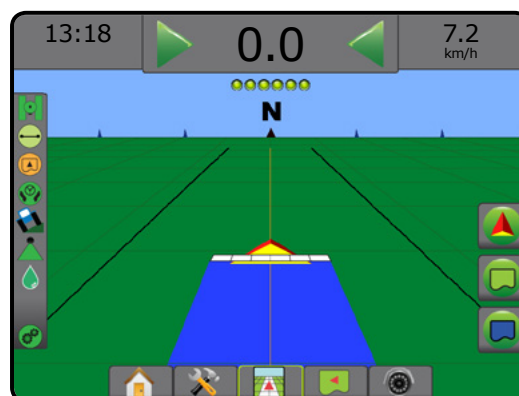
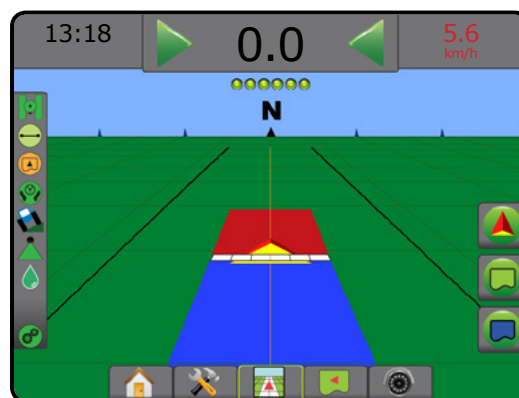


Figura 6-30: Deplasare în marșarier



### Disponibilitate cu diferite configurații de sistem

Dispozitivul de control automat al secțiunii din sistem	Dispozitivul detectează deplasarea vehiculului în marșarier	Funcție BoomPilot în marșarier disponibilă	Funcția BoomPilot în marșarier poate fi pornită/oprită din meniu utilizând <b>Permite BoomPilot în marșarier</b>	Întârzierea semnalului poate fi reglată folosind <b>Întârziere semnal marșarier</b>
SDM sau SFM	FieldPilot IV *	✓	✓	✓
	Modul de detectare a marșarierului	✓	✓	✓
	FieldPilot Pro/UniPilot Pro	✓	✓	✗**

\* Funcție opțională, dependentă de hardware.

\*\* Controlată direct de funcția FieldPilot Pro/UniPilot Pro.

## SELECTAREA DUZEI

Atunci când sistemul include un Kit interfață senzor de presiune (PSIK), opțiunea Selectare duză este utilizată pentru a selecta tipul de duză de pulverizator (serie și capacitate) pentru a determina informațiile privind dimensiunea picăturii.





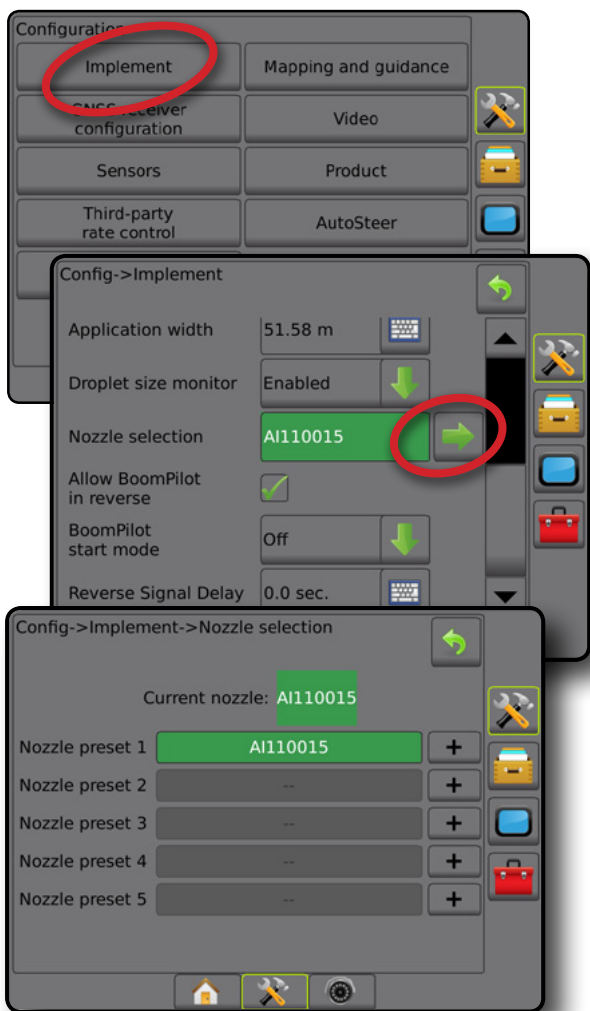
1. Apăsați fila laterală CONFIGURARE .
2. Apăsați **Unealtă**.
  - ▶ Selecția curentă a duzei este indicată în caseta de informații
3. Apăsați săgeata PAGINA URMĂTOARE  de selectare a duzei.
4. Selectați dintre:
  - ▶ Presetare duză 1-5 – selectează până la cinci (5) duze pentru accesare rapidă și selectează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

Figura 6-31: Monitor pentru dimensiunea picăturilor



### Presetare

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

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

Figura 6-32: Duză presetată

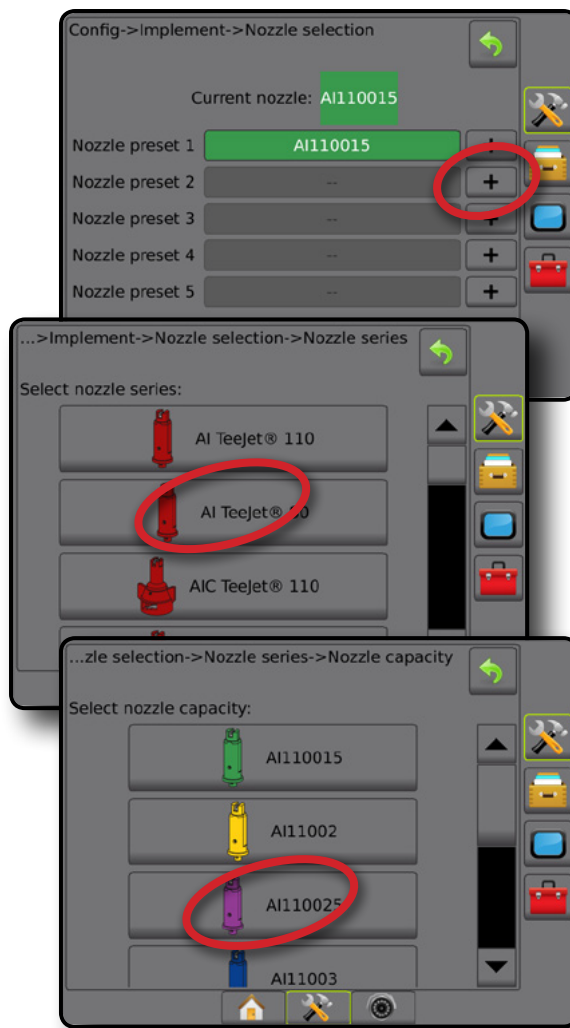


Figura 6-33: Dimensiunile duzelor și culorile asociate

Capacitățile și culorile standard ale duzelor			
Dimensiune	Culoare	Dimensiune	Culoare
01	Portocaliu	06	Gri
015	Verde	08	Alb
02	Galben	10	Albastru deschis
025	Mov	12	Telemagenta
03	Albastru	15	Verde deschis
04	Roșu	20	Negru
05	Maro	30	Bej

## Duza curentă

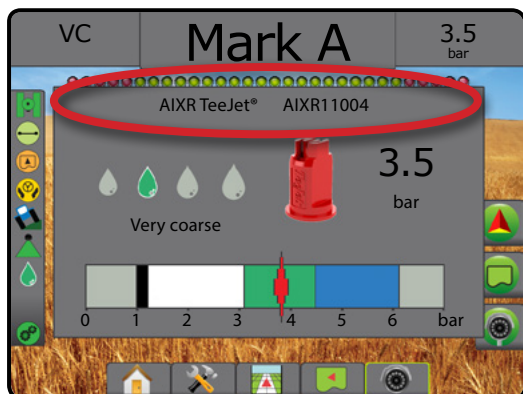
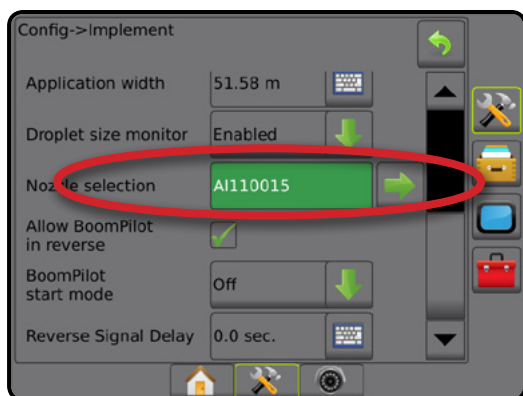
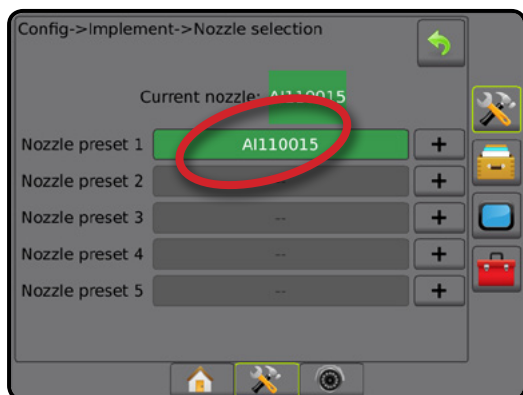
Duza curentă arată duza activă pentru stabilirea informațiilor privind dimensiunea curentă a picăturii. Duzele trebuie presetate pentru a fi disponibile pentru selectarea curentă a duzei.

1. Apăsați duza dorită.

Duza selectată va fi indicată:

- ◀ Caseta cu informații pe ecranul Unealtă
- ◀ Afișarea stării picăturii/presiunii de pe bara de stare a ecranelor de ghidare

Figura 6-34: Duza curentă



## MONITOR PENTRU DIMENSIUNEA PICĂTURILOR

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

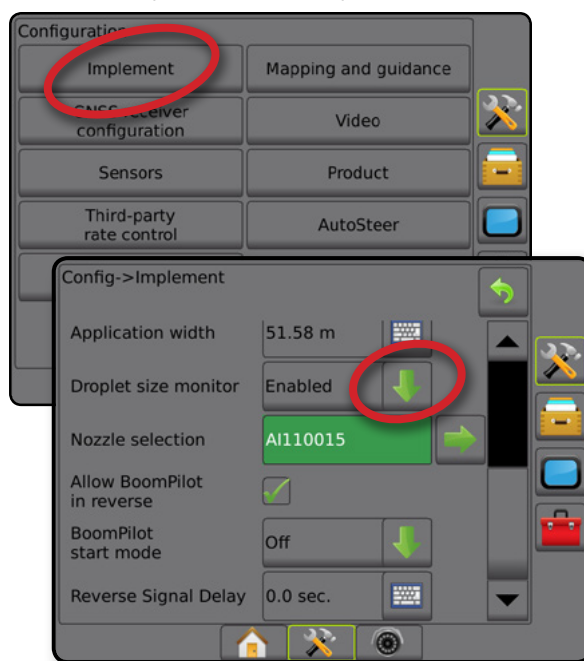
### Configurare

#### Activare/dezactivare DSM

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

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

Figura 6-35: Monitor pentru dimensiunea picăturilor



## Selectare duză/Duză curentă

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

## Senzor de presiune pentru modulul de intrare/ieșire

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

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

## Operare

### Bara de stare

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

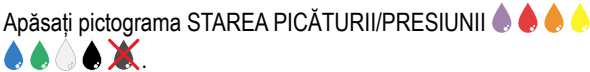
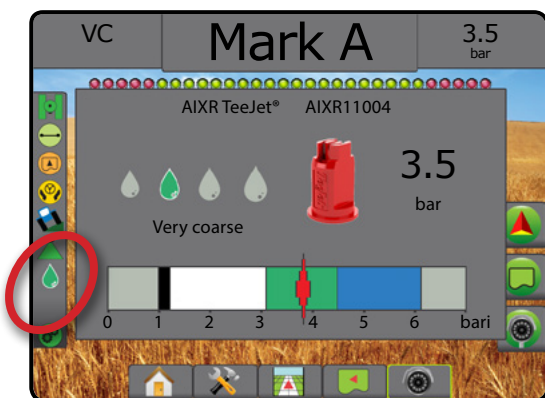



1. Apăsați pictograma STAREA PICĂTURII/PRESIUNII .
2. Apăsați oriunde pe ecran pentru a reveni la ecranul de ghidare.

Figura 6-36: Starea picăturii/presiunii



### Starea picăturii/presiunii

	Colorat = cuplat. Culoarea picăturii este asociată direct cu dimensiunea curentă a picăturii. Opțiunile cromatice includ: 
	Tăiat = dezactivat
	Nicio pictogramă = în sistem nu este instalat niciun Kit interfață senzor de presiune

## Graficul dimensiunii picăturii

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

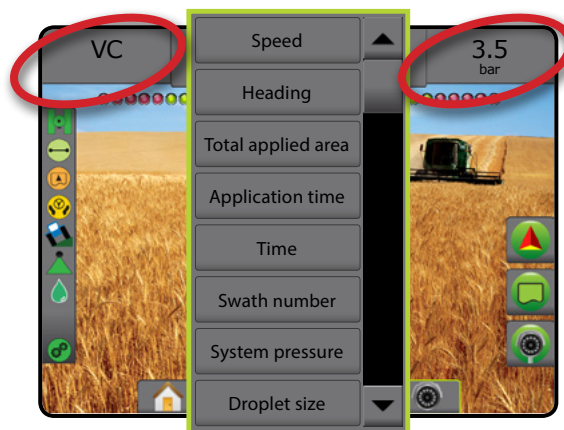
Categorie	Simbol	Cod de culoare
Extrem de fin	XF	Violet
Foarte fin	VF	Roșu
Fin	F	Portocaliu
Mediu	M	Galben
Grosier	C	Albastru
Foarte grosier	VC	Verde
Extrem de grosier	XC	Alb
Ultra grosier	UC	Negru

## Bara de ghidare

Bara de ghidare vă informează cu privire la alegerea informațiilor selectabile, inclusiv presiunea curentă în sistem și dimensiunea curentă a picăturii.

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

Figura 6-37: Informații selectabile pentru Bara de ghidare





## COMANDA SECȚIUNII BOOMPILOT


În funcție de prezența unui sistem de comandă al secțiunii și, dacă este prezent, de tipul de comandă a secțiunii utilizat, precum și de opțiunile activate, există opțiuni multiple pentru comanda secțiunii BoomPilot. Următoarele reprezintă configurări obișnuite:

- ▶ Absența modulului de comandă pentru secțiune
  - Numai consolă
  - Cu comutator opțional de pornire/oprire a activității
- ▶ Pulverizator ISOBUS
  - Numai consola și ECU
  - Cu cutie de distribuție
  - Cu Implement Status Module ISOBUS (ISO ISM)
- ▶ Împrăștiator ISOBUS
  - Numai consolă
  - Cu comutator opțional de pornire/oprire al împrăștiatorului
- ▶ Cu modulul de comandă a secțiunii TeeJet și cutia de distribuție sau ISM
- ▶ Cu modulul de comandă a secțiunii TeeJet

În oricare dintre aceste configurații, există două opțiuni privind comanda secțiunii:

- Control automat al secțiunii ▲ – folosind poziția GNSS și informații despre viteză, secțiunile pornesc sau se opresc, după cum este necesar. Aceleași informații despre aplicarea în secțiune vor fi cartografiate pe ecranele de ghidare. În funcție de configurare, controlul automat al secțiunii poate fi controlat manual, folosindu-se o cutie de distribuție, un comutator sau pictograma BoomPilot din opțiunile de navigare și ghidare de pe ecranele de ghidare.
- Control manual al secțiunii ▲ – folosind o cutie de distribuție sau pictograma BoomPilot din opțiunile de navigare și ghidare, secțiunea poate fi oprită sau pornită manual, după cum este necesar. În funcție de configurare, aceleași informații despre aplicarea în secțiune pot fi cartografiate pe ecranele de ghidare.

Setările modului pornire BoomPilot și pictograma BoomPilot modifică modul în care este gestionată comanda secțiunii pe ecranele de ghidare.

1. Apăsați fila laterală CONFIGURARE .
2. Apăsați **Unealtă**.
3. Selectați dintre:
  - ▶ Modul de pornire BoomPilot – folosit pentru a stabili modul în care pornește lucrarea.
    - ◀Automat – controlul automat al secțiunii este activat și activarea secțiunii și/sau cartografierea pe ecran vor fi controlate de GNSS și viteză
    - ◀Oprit – controlul automat al secțiunii este dezactivat, însă activarea secțiunii și/sau cartografierea pe ecran pot fi activate manual, folosindu-se o cutie de distribuție sau pictograma BoomPilot din opțiunile de navigare și ghidare de pe ecranele de ghidare

▶ Pictograma BoomPilot – este utilizată pentru a determina dacă pictograma BoomPilot este disponibilă în opțiunile de navigare și ghidare de pe ecranele de ghidare pentru acționarea manuală a BoomPilot

◀Activat – pictograma BoomPilot va fi disponibilă în opțiunile de navigare și ghidare de pe ecranele de ghidare pentru a acționa controlul automat al secțiunii

◀Dezactivat – pictograma BoomPilot nu va fi disponibilă în opțiunile de navigare și ghidare

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

Figura 6-38: Opțiuni BoomPilot

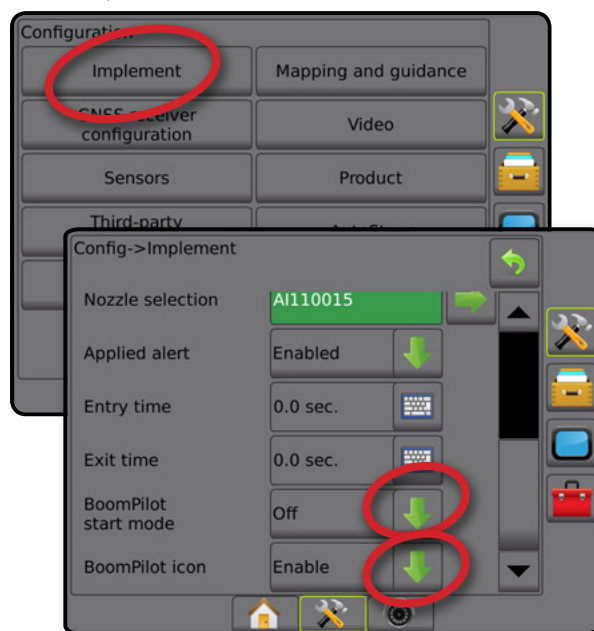
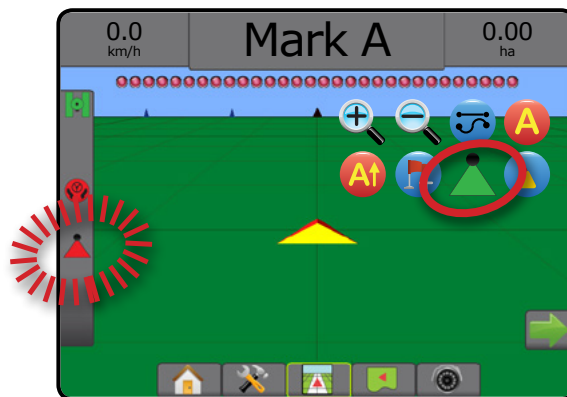


Figura 6-39: Pictograma BoomPilot pe Ecranul de ghidare



## Disponibilitate împreună cu sisteme hardware diferite

Hardware din sistem	Mod pornire BoomPilot poate fi configurat din Configurare -> Unealtă	Prezența pictogramei BoomPilot poate fi configurată din Configurare -> Unealtă	Pictograma BoomPilot este afișată în opțiunile de Navigare și ghidare
▶ Absența modulului de comandă pentru secțiune			
<ul style="list-style-type: none"> <li>• Numai consolă</li> </ul>	Nu	Da	Da
<ul style="list-style-type: none"> <li>• Cu comutator opțional de pornire/oprire a activității</li> </ul>	Nu	Da	Da
▶ Cu TeeJet SDM** sau SFM*** + ISM*	Nu - modul BoomPilot este setat în ISM	Nu	Nu
▶ Cu TeeJet SDM** sau SFM***	Da	Nu	Da

\* Necesită Implement Status Module (ISM) v2.00 sau ulterioară

\*\* Necesită Section Driver Module (SDM) v21.00 sau ulterioară

\*\*\* Necesită Switch Function Module (SFM) v21.00 sau ulterioară

## CAPITOL 7 – GHIDARE ȘI CARTOGRAFIERE

Matrix Pro GS permite efectuarea simultană a aplicării produsului și a ghidării vehiculului. După finalizarea configurării unității, se poate începe ghidarea. Șase moduri de ghidare permit operatorului să optimizeze lucrul pe teren: Linie dreaptă AB, Linie curbată AB, Linie de rotire în jurul pivotului, Ultimul coridor, Rândul următor și Curbă adaptivă. O optimizare suplimentară se poate obține aplicând Delimitare la interior, Delimitare la exterior și/sau Poligon; Anticipare curbată; Ghidare pentru revenirea la punct și Ghidare RealView cu ghidare video. De asemenea, funcțiile de cartografiere Acoperire și Aplicare pot afișa și înregistra aplicarea produsului, iar Prescriere și Viteza țintă pot orienta aplicarea produsului.

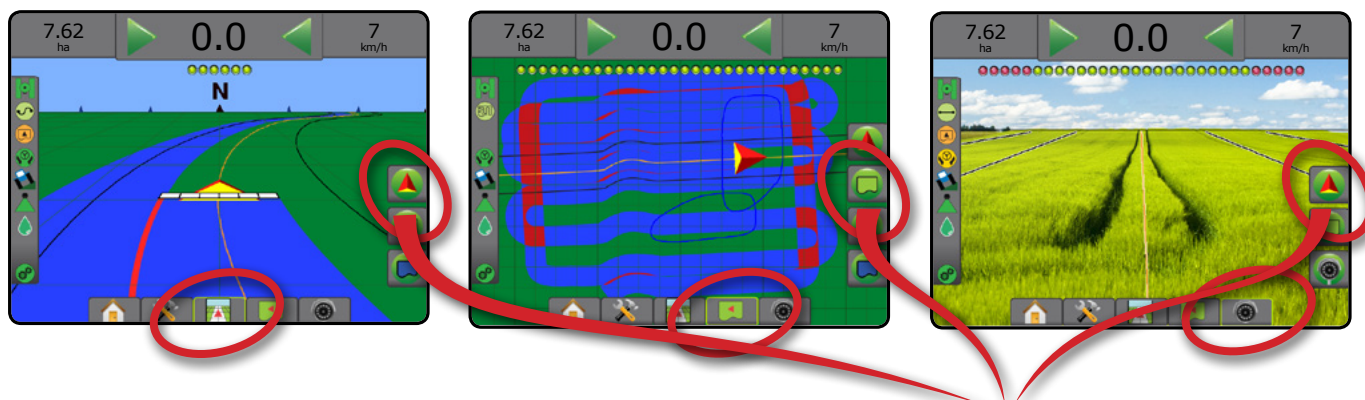
### Prezentare generală

Trei ecrane de ghidare vă ajută să fiți informat.

**Ghidare vedere din vehicul** creează o imagine generată de computer a poziției vehiculului afișată în zona de aplicare.

**Ghidare vedere teren** creează o imagine generată de computer a poziției vehiculului și a zonei de aplicare din perspectivă aeriană.

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

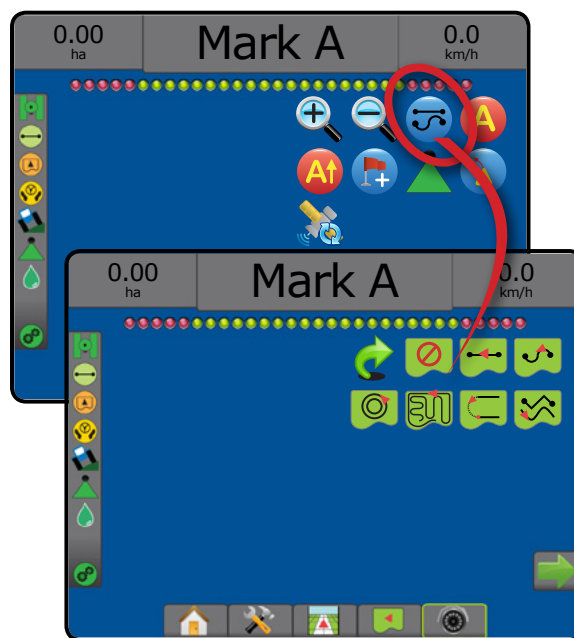


Pentru a alege un mod de ghidare:

1. Apăsați fila **OPȚIUNI NAVIGARE ȘI GHIDARE** pentru a afișa opțiunile de navigare.
2. Apăsați pictograma **MOD DE GHIDARE**.
3. Selectați dintre:
  - ▶ Fără ghidare
  - ▶ Linie de ghidare dreaptă AB
  - ▶ Linie de ghidare curbată AB
  - ▶ Linie de ghidare în cerc în jurul pivotului
  - ▶ Linie de ghidare ultimul coridor\*
  - ▶ Ghidare rândul următor\*
  - ▶ Curbă adaptivă

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

Figura 7-1: Alegeți un mod de ghidare



## Opțiuni ecrane

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






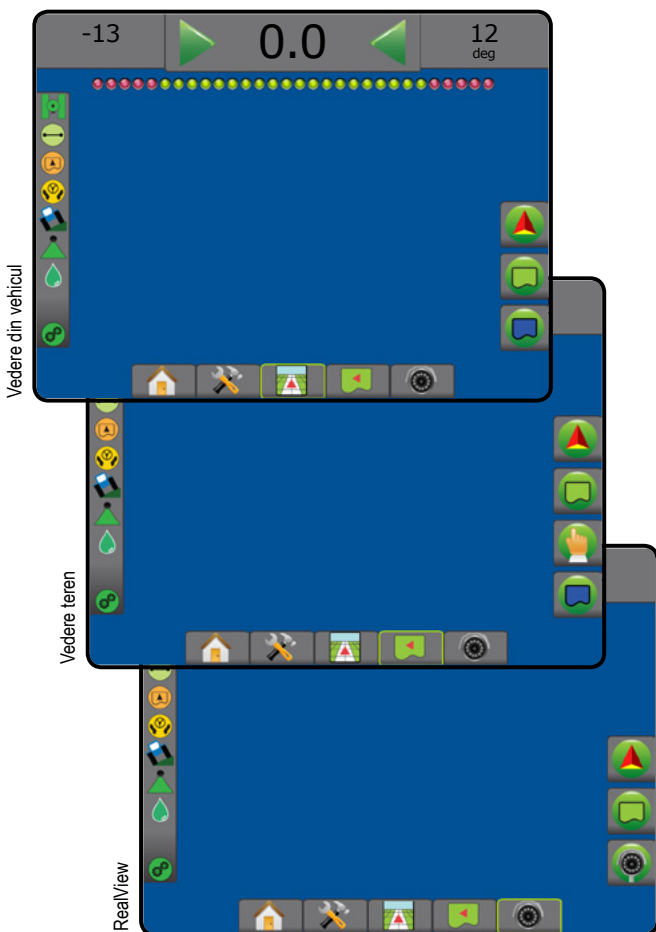
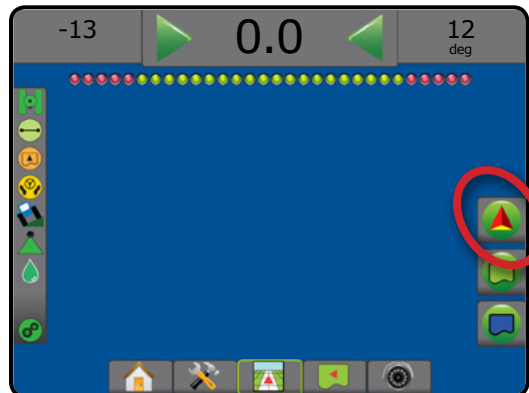
- Fila cu opțiunile de navigare și ghidare  – prezentă pe oricare dintre ecranele de ghidare, afișează opțiunile de navigare inclusiv modurile de ghidare, opțiunile pentru linia de ghidare, opțiunile de revenire la punct, reîmprospătare GNSS, pornire/oprire BoomPilot și pornire/oprire anticipare curbata.
- Fila cu opțiuni pentru delimitare și poligon  – prezentă pe oricare dintre ecranele de ghidare, afișează opțiuni pentru delimitare la exterior, delimitare la interior și poligon.
- Fila cu opțiunile de cartografiere  – în ecranele de ghidare pentru Vedere din vehicul sau Vedere teren, afișează hărțile cu poligoane, hărțile de acoperire și hărțile de aplicare.
- Fila cu opțiuni pentru ecran  – prezentă pe ecranul de ghidare Vedere teren, afișează opțiuni de zoom și schimbare a unghiului de vizualizare.
- Fila cu opțiuni RealView  – pe ecranul de ghidare RealView, afișează meniul de configurare a camerei și opțiunile de ghidare pentru video.

Figura 7-2: Opțiuni ecran de ghidare

















## Opțiuni navigare și ghidare






Afișează în orice ecran de ghidare opțiunile de navigare, inclusiv modurile de ghidare, opțiunile pentru linia de ghidare, opțiunile de revenire la un punct, reîmprospătare GNSS, pornire/oprire BoomPilot, pornire/oprire Anticipare curbata.












### Mod de ghidare






	Mod ghidare – acces la opțiunile modului de ghidare
	Funcția Fără ghidare – oprește ghidarea
	Linie de ghidare dreaptă AB  – asigură ghidare în linie dreaptă pe baza punctelor de referință A și B
	Linie de ghidare curbata AB  – asigură ghidare de-a lungul liniilor curbate având la bază linia inițială de referință AB
	Linie de ghidare în cerc în jurul pivotului  – asigură ghidare în jurul unui punct central cu raza spre interior sau spre exterior pe baza unei linii inițiale de referință AB
	Linie de ghidare ultimul coridor  – asigură navigarea precisă pentru ultimul coridor
	Ghidare rândul următor  – indică poziția Rândului următor și asigură ghidare la capătul rândurilor către următorul rând adiacent
	Linie de ghidare în cerc adaptivă  – asigură ghidare de-a lungul unei linii curbate pornind de la linia de referință AB, fiecare dintre liniile de ghidare adiacente derivând din lățimea de ghidare și din direcția proiectate

### Linii de ghidare


	Marcaj A  – marchează primul punct al liniei de ghidare.
	Marcaj B  – marchează punctul de capăt al liniei de ghidare. Colorat în gri = distanța minimă nu a fost parcursă.
	Anulare marcaj A – anulează procesul de fixare a marcajului A. Revine la linia de ghidare AB anterioară (atunci când este stabilită).

	Marcaj B rândul următor  – marchează punctul de capăt al rândului.
	Unghi azimut  – stabilește o linie de ghidare dreaptă, măsurată în grade în sensul acelor de ceas, de la o linie de bază nord-sud. Nord = 0, Est = 90, Sud = 180, Vest = 270.
	A + Deplasare fină – deplasează linia de ghidare existentă la poziția curentă a vehiculului.
	Următoarea linie de ghidare dreaptă – arată următoarea linie de ghidare dreaptă AB sau linie de ghidare după unghi azimut salvată în lucrarea curentă.
	Următoarea linie de ghidare curbată AB – arată următoarea linie de ghidare curbată AB salvată în lucrarea curentă.
	Următoarea linie de ghidare de rotire în jurul pivotului – arată următoarea linie de ghidare de rotire în jurul pivotului AB salvată în lucrarea curentă.
	Următoarea linie de ghidare după o linie curbată adaptivă AB – arată următoarea linie de ghidare după o linie curbată adaptivă AB salvată în lucrarea curentă.


## Revenire la punct

	Marcaj punct  – stabilește un punct la locul în care se află vehiculul. Colorat în gri = GNSS nu este disponibil.
	Ghidare pentru revenirea la punct – prezintă distanța și asigură ghidarea înapoi la punctul stabilit.
	Ștergere punct – șterge punctul marcat.
	Anulare ghidare – ascunde distanța și ghidarea înapoi la punctul marcat.

## BoomPilot

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

## Anticipare curbată

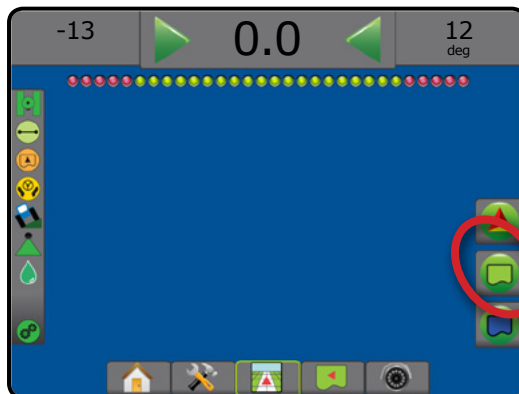
	Indică unde va duce vehiculul direcția curentă, utilizând un „indicator” drept ghidare.
---	---

## Reîmprospătare poziție GNSS







	Resetează filtrul ClearPath din receptorul OEMStar.
---	---

## Opțiuni pentru delimitare și poligoane

Prezente pe orice ecran de ghidare, afișează opțiunile pentru delimitarea la exterior, delimitarea la interior și poligon.



### Delimitări la exterior

	Marcaj delimitare la exterior – stabilește zona de aplicare și determină zonele fără aplicare. La crearea unei delimitări la exterior, linia de delimitare se va afla în exteriorul secțiunii din extremitatea exterioară. Colorat în gri = GNSS nu este disponibil.
	Anulare delimitare la exterior – anulează procesul de marcare a delimitării la exterior
	Finalizare delimitare la exterior – finalizează procesul de marcare a delimitării la exterior. Delimitările pot fi finalizate de asemenea prin deplasarea către ele, cu o lățime de brazdă aferentă punctului de pornire.
	Pauză delimitare la exterior – trece în pauză procesul de marcare a delimitării la exterior
	Reluare delimitare la exterior – reia procesul de marcare a delimitării la exterior
	Ștergere ultima delimitare marcată – șterge ultima delimitare marcată (la interior sau la exterior) din lucrarea curentă. Apăsăți în mod repetat pentru a elimina mai multe delimitări în ordinea inversă creării

## Delimitări la interior

	Marcare delimitare la interior – stabilește zona de aplicare și determină zonele fără aplicare. La crearea unei delimitări la interior, linia de delimitare se va afla în interiorul secțiunii din extremitatea interioară. Colorat în gri = GNSS nu este disponibil.
	Anulare delimitare la interior – anulează procesul curent de marcarea a unei delimitări la interior
	Finalizare delimitare la interior – încheie procesul curent de marcarea a unei delimitări la interior. Delimitările pot fi finalizate de asemenea prin deplasarea către ele, cu o lățime de brazdă aferentă punctului de pornire
	Pauză delimitare la interior – trece în pauză procesul de marcarea a delimitării la interior
	Reluare delimitare la interior – reia procesul de marcarea a delimitării la interior
	Ștergere ultima delimitare marcată – șterge ultima delimitare marcată (la interior sau la exterior) din lucrarea curentă. Apăsăți în mod repetat pentru a elimina mai multe delimitări în ordinea inversă creării

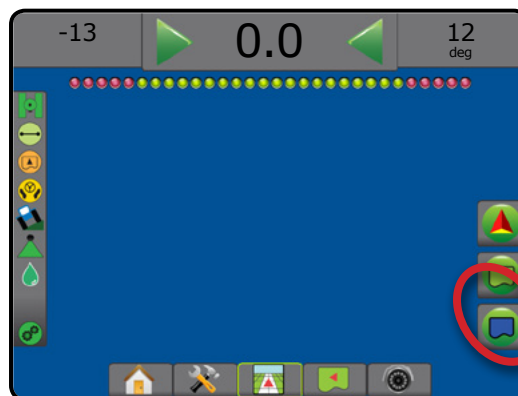
## Poligoane

	Marcare poligon – stabilește zonele de cartografiat. Colorat în gri = GNSS nu este disponibil.
	Anulare poligon – anulează procesul curent de marcarea a poligonului
	Finalizare poligon – încheie procesul curent de marcarea a poligonului
	Pauză poligon – pune în pauză procesul de marcarea a poligonului
	Reluare poligon – reia procesul de marcarea a poligonului
	Ștergere ultimul poligon marcat – șterge ultimul poligon marcat din lucrarea curentă. Apăsăți în mod repetat pentru a elimina mai multe poligoane în ordinea inversă creării

## Opțiuni de cartografiere

Prezente pe ecranele de ghidare din modulele vedere din vehicul și vedere teren, afișează hărțile cu poligoane, hărțile de acoperire și hărțile de aplicare.

NOTĂ: Opțiunile sunt disponibile numai dacă există un controler de viteză în sistem sau dacă a fost trasat un poligon.

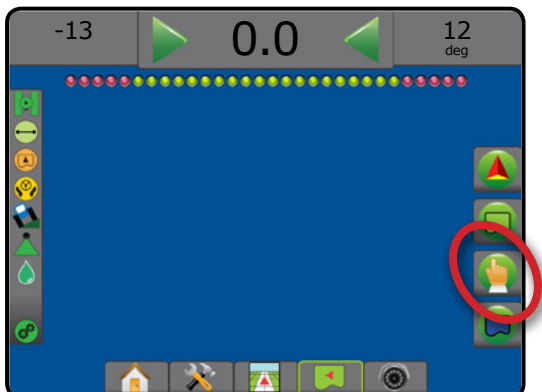


	Hartă acoperire – afișează suprafețele acoperite de unealtă, indiferent dacă a fost aplicat sau nu produs.
	Hartă poligon – afișează toate poligoanele cartografiate
	Hartă de prescripții – este o hartă preîncărcată care furnizează informații către controlerul de viteză pentru utilizarea la aplicarea produsului.
	Harta aplicării – arată cât produs a fost aplicat și unde, utilizând culori pentru a indica niveluri proporționale cu nivelurile maxime și minime preconfigurate sau configurate automat.
	Harta vitezei țintă – arată rata de aplicare pe care controlerul vitezei va încerca să o atingă (se poate monitoriza din fila inferioară control viteză)
	Pictograme – a se utiliza la Matrix Pro 570GS
	Butoane – a se utiliza la Matrix Pro 840GS
	Vedere din vehicul – pictogramele sau butoanele ajustează vederea din vehicul sau perspectiva spre orizont de la vederea din vehicul în vedere aeriană
	Vedere teren – pictogramele sau butoanele măresc/micșorează suprafața afișată pe ecran



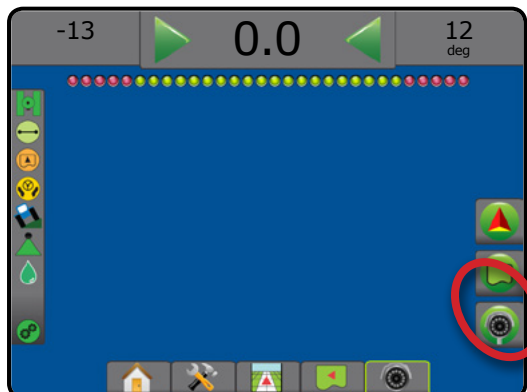
## Opțiuni ecran

Pe ecranul de ghidare vedere teren, afișează opțiuni de zoom și panoramare.



## Opțiuni de ghidare RealView

În ecranul de ghidare RealView, afișează opțiunile de configurare a camerei și ghidare pentru video.



### Apropiere/depărtare



Pictograme – a se utiliza la Matrix Pro 570GS



Butoane – a se utiliza la Matrix Pro 840GS

Vedere din vehicul – pictogramele sau butoanele ajustează vederea din vehicul sau perspectiva spre orizont de la vederea din vehicul în vedere aeriană



Vedere teren – pictogramele sau butoanele măresc/micșorează suprafața afișată pe ecran



### Panoramare



Săgeți – mută suprafața afișată pe hartă în direcția corespunzătoare, fără a deplasa vehiculul.



Vedere globală – extinde vederea pe ecran la cea mai mare suprafață disponibilă.



Selectare cameră video – selectează una din opt imagini provenite de la cameră dacă este atașat un Modul de selectare video (VSM).



Împărțirea imaginii camerei – selectează unul dintre cele două seturi de intrări de la patru camere video (A/B/C/D sau E/F/G/H) pentru a împărți ecranul în patru transmisii video distincte.



Configurare ghidare pentru video – accesați pentru a porni Ghidarea pentru video sau Unghiul de direcție și a ajusta liniile de ghidare.



Ghidare pentru video – trasează linii de ghidare tridimensionale peste transmisia video pentru asistență la navigare.



Unghi de direcție – afișează direcția în care trebuie rotit volanul.



Pictograme sus și jos – utilizate pentru a ajusta liniile de ghidare și linia orizontului pentru a se potrivi cu imaginile preluate de cameră.



Captură imagine cameră – salvează o fotografie statică a imaginii curente de pe ecran, pe o unitate USB.

## BARA DE GHIDARE

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

### Activitatea de navigare și starea rampei

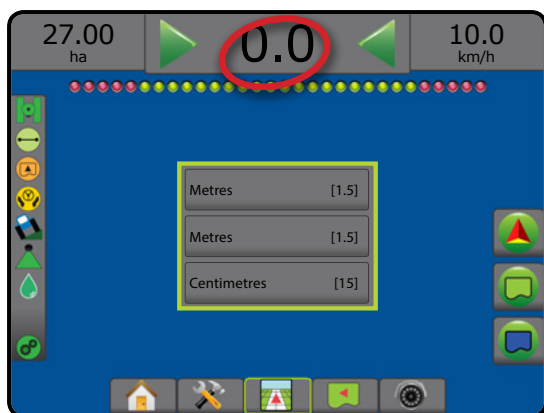
Stare GNSS – afișează „Fără GNSS” atunci când GNSS nu este disponibil sau „GNSS lent” atunci când GNSS recepționează date GGA la mai puțin de 5 Hz

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

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

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

Figura 7-3: Activitate de navigare/starea secțiunii



### Eroare de deviere

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

Pentru a modifica formatul în care este afișată distanța:

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

### Informații selectabile

Viteza – afișează viteza curentă a cursei

Direcție – afișează cursul de deplasare în sensul acelor de ceas, de la o linie de bază a nordului geografic. Nord = 0°, Est = 90°, Sud = 180°, Vest = 270°.

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

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

Timp – afișează ora curentă pe baza fusului orar selectat

Număr brazdă – afișează numărul curent al brazdei cu referire la linia inițială de ghidare AB, cu fața spre direcția de la A la B. Numărul va fi pozitiv atunci când vehiculul se află la dreapta liniei de bază AB sau negativ atunci când vehiculul se află la stânga liniei de bază AB.

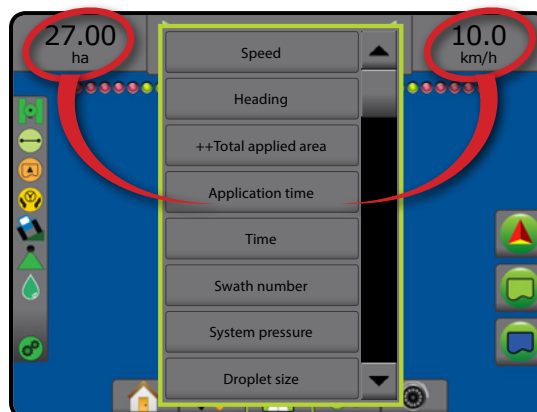
Presiune sistem – afișează presiunea curentă în sistem (disponibilă numai când în sistem este prezent un Modul intrare/ieșire)

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

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

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

Figura 7-4: Informații selectabile



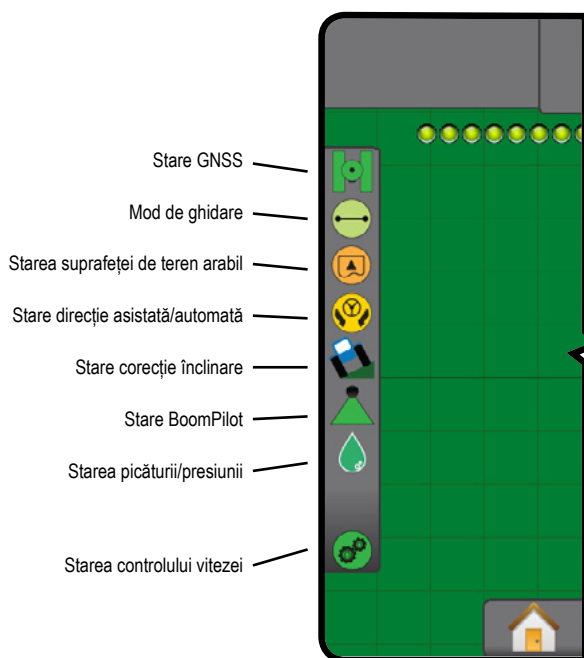


## BARA DE STARE

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

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

Figura 7-5: Bara de stare



### Stare GNSS

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

### Mod de ghidare

- Absență pictogramă = fără ghidare
- Ghidare în linie dreaptă AB
- Ghidare în linie curbată AB
- Ghidare în cerc în jurul pivotului
- Ghidare ultimul coridor
- Ghidare Rândul următor
- Ghidare curbă adaptivă

### Starea suprafeței de teren arabil

- În afara suprafeței de teren arabil = se deplasează în exteriorul suprafeței de teren arabil
- În interiorul suprafeței de teren arabil = se deplasează în interiorul suprafeței de teren arabil
- Absență pictogramă = nicio delimitare stabilită (nici la exterior, nici la interior)

### Stare direcție asistată/automată

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

### Stare corecție înclinare

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

### Stare BoomPilot

- Verde = automat
- Galben = toate pornite
- Roșu = oprit/manual
- Absență pictogramă = o singură secțiune (nu există SmartCable sau SDM instalate în sistem)

### Starea picăturii/presiunii

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

### Starea controlului vitezei

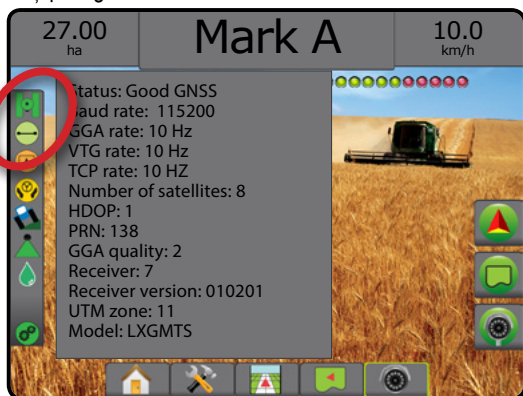
- Verde = funcționare normală
- Galben = avertisment de sistem (viteză/presiune incorectă etc.)
- Roșu = eroare de sistem (viteză/presiune incorectă etc.)
- Nicio pictogramă = nu s-a instalat niciun control al vitezei

## Ecraie stare/informații

### Stare GNSS

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

1. Apăsați pictograma STARE GNSS .



### Stare mod de ghidare

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

1. Apăsați pictograma MOD DE GHIDARE .



### Starea suprafeței de teren arabil

Starea suprafeței de teren arabil afișează informații despre zonele situate în limitele interioare și exterioare existente.



1. Apăsați pictograma SUPRAFAȚĂ TEREN ARABIL .
  - ◀ Suprafața terenului arabil – suprafața totală a tuturor delimitărilor la exterior minus suprafața tuturor delimitărilor la interior
  - ◀ Suprafață delimitată la exterior – suprafața totală a tuturor delimitărilor la exterior
  - ◀ Suprafață delimitată la interior – suprafața totală a tuturor delimitărilor la interior

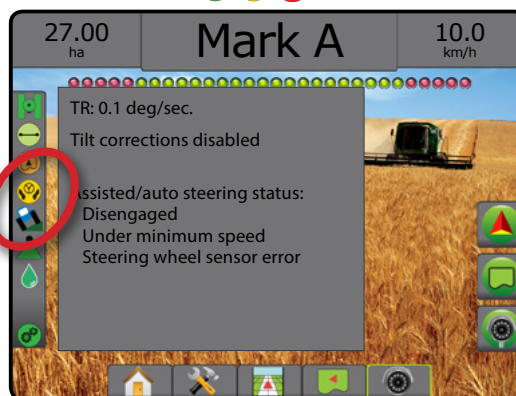
Figura 7-6: Starea suprafeței de teren arabil



### Stare direcție asistată/automată

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

1. Apăsați pictograma STARE DIRECȚIE ASISTATĂ/AUTOMATĂ .



## Stare corecție înclinare

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

1. Apăsați pictograma STARE CORECȚIE ÎNCLINARE .



## Stare BoomPilot

Starea BoomPilot afișează informații privind starea curentă a sistemului BoomPilot.

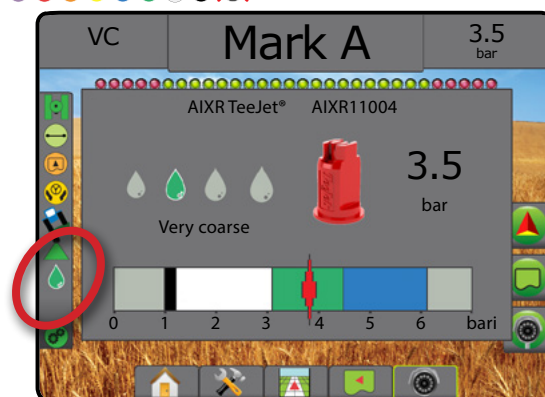
1. Apăsați pictograma STARE BOOMPILOT .



## Starea picăturii/presiunii


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

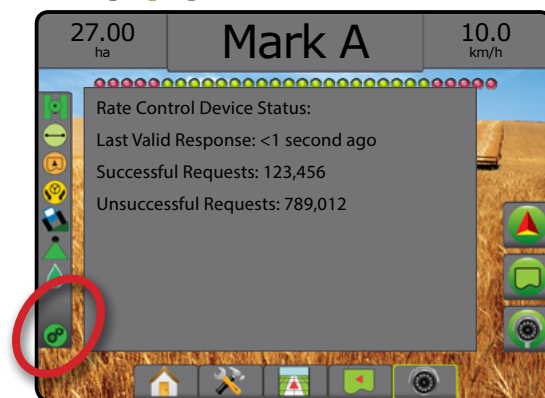
1. Apăsați pictograma STAREA PICĂTURII/PRESIUNII



## Starea controlului vitezei

Starea controlului vitezei oferă informații despre starea controlului vitezei.

1. Apăsați pictograma STAREA CONTROLULUI VITEZEI PENTRU PRODUS .



## ECRANE NAVIGARE

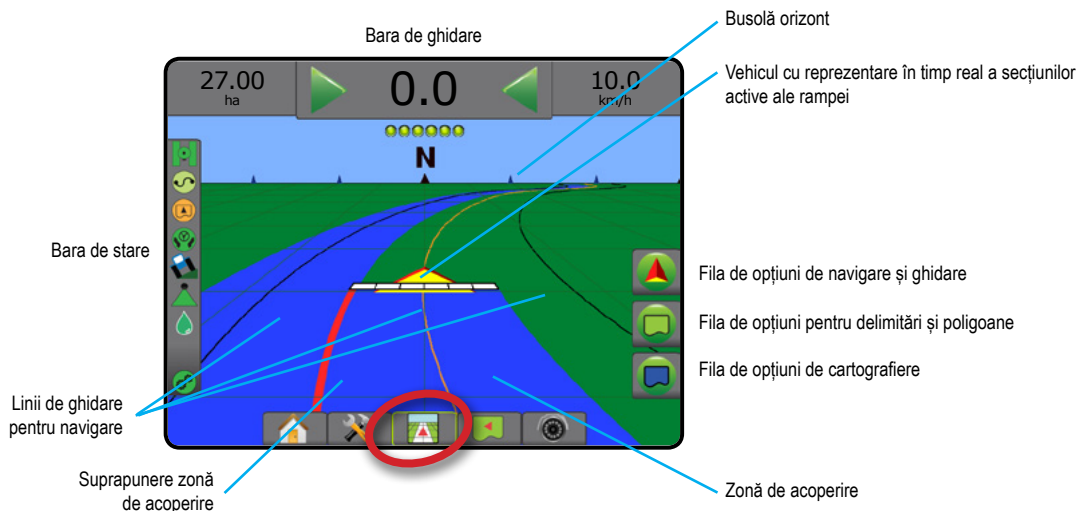
### Vedere din vehicul

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

Pentru a accesa ecranul Vedere din vehicul:

1. Apăsați fila GHIDARE VEDERE DIN VEhicUL .



Figura 7-7: Vedere din vehicul



### Ghidare pe ecran

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

### Asistență butoane consolă Matrix Pro 840GS

- Aproximare/depărtare și perspectivă – butoanele sus/jos   ajustează vederea din vehicul sau perspectiva spre orizont de la vederea din vehicul la vederea din aer.

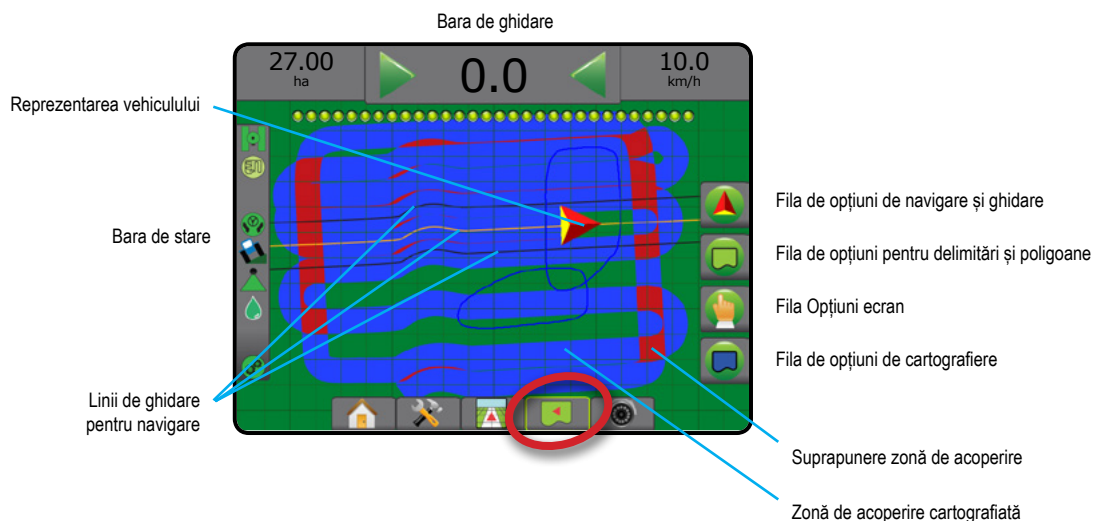
## Vedere teren

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

Pentru a accesa ecranul Vedere teren:

1. Apăsați fila GHIDARE VEDERE TEREN .



Figura 7-8: Vedere teren




## Ghidare pe ecran

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

## Asistență butoane consolă Matrix Pro 840GS

- Apropiere/depărtare – butoanele sus/jos   ajustează suprafața vizibilă a hărții.

## Ghidare RealView

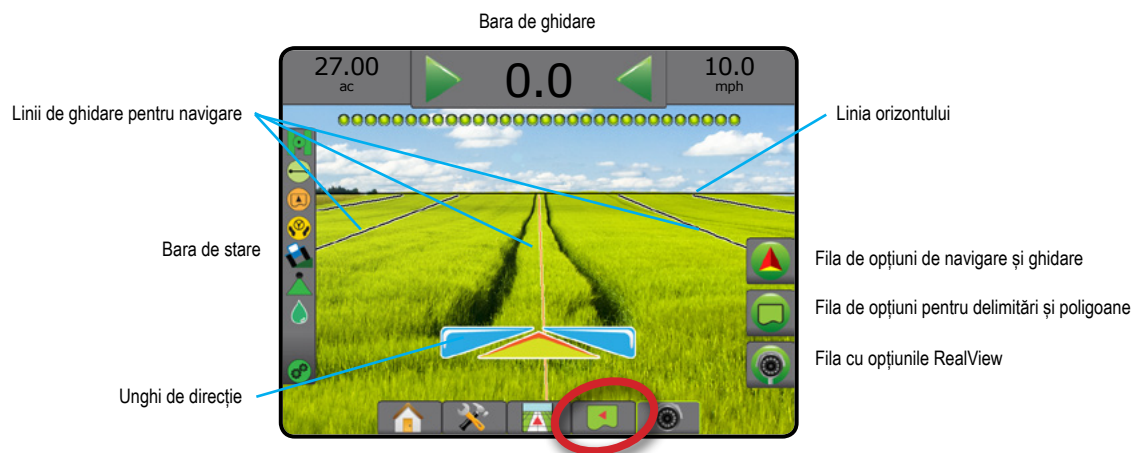
 Ghidarea RealView permite afișarea de imagini de intrare video în timp real în locul unei imagini generate de computer. De pe acest ecran pot fi accesate toate opțiunile pentru configurare, delimitare, poligon și navigare prin intermediul fișelor din partea dreaptă a ecranului. Pentru a ajusta vederea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

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

Pentru a accesa ecranul RealView:

1. Apăsați fila GHIDARE REALVIEW .

Figura 7-9: Ghidare RealView



## Ghidare pe ecran

- Linii de ghidare
  - ◀ Portocaliu – linie de ghidare activă
  - ◀ Negru (multiplu) – linii de ghidare adiacente
  - ◀ Linie neagră orizontală – linie ajustabilă a orizontului
  - ◀ Negru – linia de delimitare la exterior
  - ◀ Gri – linia de delimitare la interior
  - ◀ Albastru – linia de delimitare a poligonului



## MODURI DE GHIDARE

	<p><b>Ghidare în linie dreaptă AB</b></p> <p>Linia de ghidare dreaptă AB asigură ghidare în linie dreaptă pe baza punctelor de referință A și B. Punctele A și B originale sunt utilizate pentru a calcula toate celelalte linii de ghidare paralele.</p> <p><i>NOTĂ: Decalarea față de liniile de ghidare adiacente va fi calculată utilizând lățimea ghidării: consultați „Configurare -&gt; Cartografiere și ghidare” din capitolul Configurare sistem.</i></p>	
	<p><b>Ghidare în linie curbată AB</b></p> <p>Linia de ghidare curbată AB asigură ghidare de-a lungul liniilor curbate având la bază linia inițială de referință AB. Această linie de bază inițială este utilizată pentru a calcula toate celelalte linii de ghidare.</p> <p><i>NOTĂ: Se recomandă ca ghidarea curbată să nu depășească 30° în cadrul liniei de ghidare AB.</i></p> <p><i>Decalarea față de liniile de ghidare adiacente va fi calculată utilizând lățimea ghidării: consultați „Configurare -&gt; Cartografiere și ghidare” din capitolul Configurare sistem.</i></p> <p><i>INDICIU: În timpul lucrului pe o suprafață delimitată, tiparul de ghidare care depășește punctele AB stabilite va fi ghidare în linie dreaptă.</i></p>	
	<p><b>Linie de ghidare curbată AB adaptivă</b></p> <p>Linia de ghidare curbată adaptivă* asigură ghidare de-a lungul unei linii curbate pornind de la linia de referință AB, fiecare dintre liniile de ghidare adiacente derivând din lățimea de ghidare și din direcția proiectate.</p> <p><i>NOTĂ: Decalarea față de liniile de ghidare adiacente va fi calculată utilizând lățimea ghidării: consultați „Configurare -&gt; Cartografiere și ghidare” din capitolul Configurare sistem.</i></p>	
	<p><b>Ghidare în cerc în jurul pivotului</b></p> <p>Linia de ghidare în cerc în jurul pivotului asigură ghidare în jurul unui punct central cu raza spre interior sau spre exterior pe baza unei linii inițiale de referință AB. Această linie de bază inițială este utilizată pentru a calcula toate celelalte linii de ghidare.</p> <p>Este utilizată pentru aplicarea produsului pe un teren cu pivot central, în timp ce sunteți ghidat de-a lungul unei linii de ghidare circulare care corespunde razei sistemului de irigare cu pivot central.</p> <p><i>NOTĂ: Decalarea față de liniile de ghidare adiacente va fi calculată utilizând lățimea ghidării: consultați „Configurare -&gt; Cartografiere și ghidare” din capitolul Configurare sistem.</i></p>	
	<p><b>Ghidare ultimul coridor</b></p> <p>Linia de ghidare ultimul coridor* asigură navigarea precisă pentru ultimul coridor. Consola va detecta automat cea mai apropiată suprafață acoperită și va stabili linii de ghidare paralele pe baza acestei suprafețe.</p> <p><i>NOTĂ: Dacă se stabilește o delimitare, dar nu a avut loc nicio aplicare în timpul procesului de delimitare, ghidarea nu va fi inițiată.</i></p>	

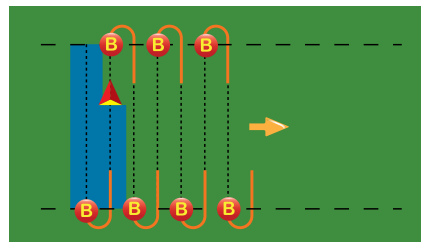


## Ghidare rândul următor

Ghidare rândul următor\* indică poziția rândului următor și asigură ghidare la capătul rândurilor către următorul rând adiacent. Când operatorul marchează capătul rândului și începe să întoarcă spre rândul următor, o linie de ghidare dreaptă AB este furnizată pe rândul următor. Când vehiculul este pe rândul următor, ghidarea este oprită.

**NOTĂ:** Decalarea față de rândul următor va fi calculată utilizând lățimea ghidării: consultați „Configurare -> Cartografiere și ghidare” din capitolul Configurare sistem.

Ghidare rândul următor nu acceptă omiterea rândurilor.



## Fără ghidare

Funcția Fără ghidare\* oprește ghidarea.


**NOTĂ:** Modul Fără ghidare nu șterge liniile de ghidare sau punctele stabilite de la consolă. Pentru a șterge datele stabilite/salvate de la consolă, consultați „Managementul datelor” din capitolul Configurare sistem.

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

Rândurile adiacente pot fi sărite în modurile linie de ghidare dreaptă AB, linie de ghidare curbată AB, linie de ghidare în cerc adaptivă și ghidare în cerc în jurul pivotului. Linia de ghidare ultimul coridor și ghidare rândul următor nu permit sărirea rândurilor adiacente.



## LINII DE GHIDARE






Linie de ghidare AB, linii de ghidare după azimut, linii de ghidare pentru coridorul următor și linii de ghidare pentru rândul următor sunt disponibile fiecare, în funcție de modul de ghidare curent. Comutarea de la un mod de ghidare la altul va modifica liniile de ghidare curente disponibile.

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

Un utilizator poate duplica sau edita lucrările pentru reutilizarea delimitărilor, liniilor de ghidare, datelor aplicate, hărților de prescripții și/sau a poligoanelor pentru diferite aplicări pe același câmp, utilizând Fieldware Link sau opțiunea Date -> Datele lucrării -> Administrare.

## Marcarea punctelor A și B


  Pentru a stabili o linie de ghidare AB:

1. Deplasați-vă către zona dorită pentru Punctul A .
2. Apăsăți fila OPTIUNI NAVIGARE ȘI GHIDARE  pentru a afișa opțiunile de navigare.
3. Apăsăți pictograma MARCAJ A .
4. Deplasați-vă către zona dorită pentru Punctul B .
5. Apăsăți pictograma MARCAJ B  pentru a stabili linia AB.
6. „Doriți să dați un nume acestei linii de ghidare?”

Apăsăți:

- ▶ Da – pentru a introduce un nume și a salva linia de ghidare pe consolă
- ▶ Nu – pentru a genera automat un nume și a salva linia de ghidare pe consolă

Consola va începe să prezinte informații de navigare.

**NOTĂ:** Pictograma MARCAJ B  nu este disponibilă pentru selectare (colorată în gri) până la parcurgerea distanței minime (3,0 metri în mod de ghidare în linie dreaptă, curbată sau adaptivă, 50,0 de metri în linie de ghidare în cerc în jurul pivotului).

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


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

Figura 7-10: Marcaj punctul A





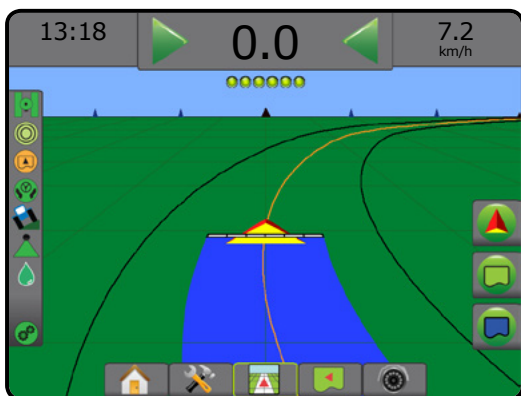
Figura 7-11: Marcaj punctul B



Figura 7-12: Salvare linie de ghidare



Figura 7-13: Urmare ghidare



## Caracteristica A+Deplasare fină

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

*NOTĂ:* Disponibilă doar în modurile ghidare în linie dreaptă AB și linie curbată AB.

Pentru a ajusta linia de ghidare:


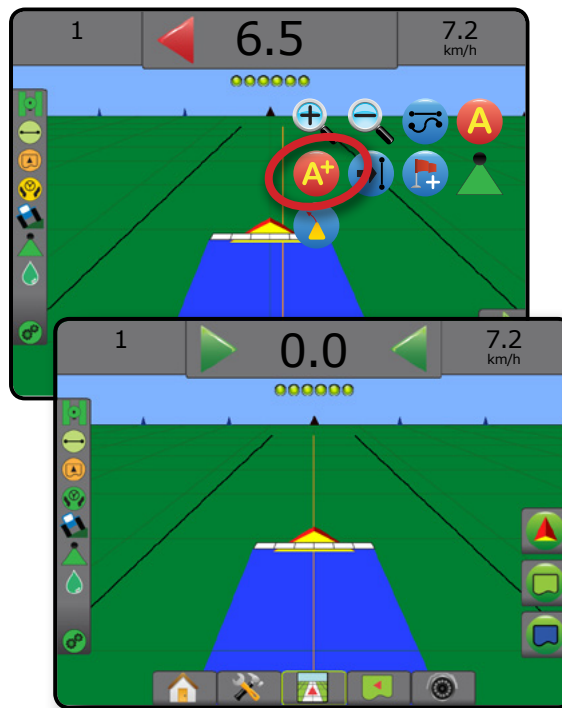
1. Apăsați fila OPTIUNI NAVIGARE ȘI GHIDARE  pentru a afișa opțiunile de navigare.
2. Apăsați pictograma A+Deplasare fină **A+**.

Figura 7-14: A+Deplasare fină



## Caracteristica Următoarea linie de ghidare

Dacă este salvată mai mult de o linie de ghidare, devine disponibilă caracteristica Următoarea linie de ghidare. Apăsând opțiunea Următoarea linie de ghidare, vehiculul va fi direcționat către următoarea linie de ghidare salvată pe consolă.

- Următoarea linie de ghidare dreaptă – arată următoarea linie de ghidare dreaptă AB sau linie de ghidare după unghi azimut salvată în lucrarea curentă.
- Următoarea linie de ghidare curbată AB – arată următoarea linie de ghidare curbată AB salvată în lucrarea curentă.
- Următoarea linie de ghidare de rotire în jurul pivotului – arată următoarea linie de ghidare de rotire în jurul pivotului AB salvată în lucrarea curentă.
- Următoarea linie de ghidare după o linie curbată adaptivă AB – arată următoarea linie de ghidare după o linie curbată adaptivă AB salvată în lucrarea curentă.

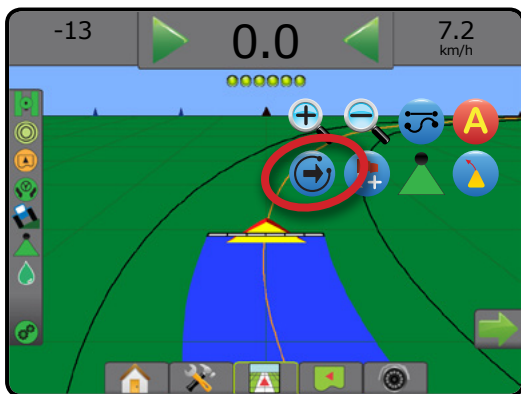
**NOTĂ:** Decalarea față de liniile de ghidare adiacente va fi calculată utilizând lățimea ghidării. Consultați „Configurare -> Cartografiere și ghidare” din capitolul Configurare sistem.

Pentru a comuta la alte linii de ghidare disponibile:

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

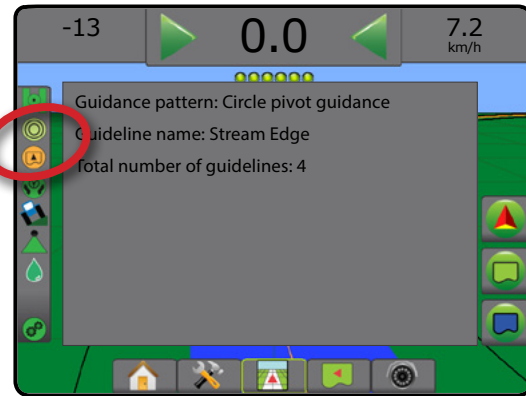
Comutați între toate liniile de ghidare apăsând pictograma **URMĂTOAREA LINIE DE GHIDARE** din nou.

Figura 7-15: Următoarea linie de ghidare



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

Figura 7-16: Vedeti ce linie de ghidare este activă



## Linii de ghidare ultimul coridor

Linia de ghidare ultimul coridor asigură navigarea precisă pentru ultimul coridor. Consola va detecta automat cea mai apropiată suprafață acoperită și va stabili linii de ghidare paralele pe baza acestei suprafețe.

**NOTĂ:** Linia de ghidare Ultimul coridor poate să nu fie disponibilă, în funcție de sistemul de direcție asistată/automată instalat.

Pentru a activa liniile de ghidare ultimul coridor:

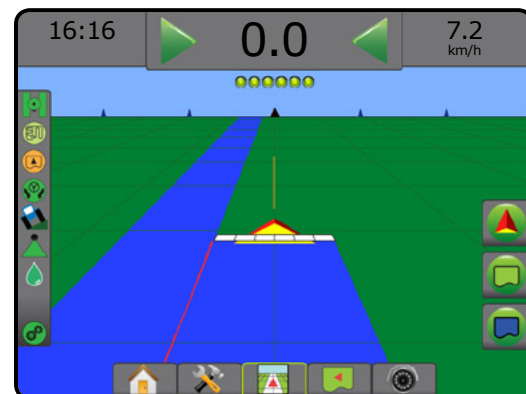
1. Deplasați-vă către zona dorită pentru a acoperi primul coridor.
2. Deplasați-vă apoi la suprafața acoperită.
3. Consola va începe să prezinte informații de navigare.

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

Figura 7-17: Acoperiți primul coridor



Figura 7-18: Urmare ghidare






## Linii de ghidare pentru rândul următor

Ghidarea rândul următor indică poziția rândului următor pe baza lățimii programate a ghidării și prezintă informații privind ghidarea manuală la capătul rândurilor marcate de utilizator către următorul rând adiacent. Când operatorul marchează capătul rândului, o linie dreaptă AB este stabilită pe rândul curent și este asigurată ghidare către rândul următor. Odată ce vehiculul a intrat pe rândul următor, nu vor mai fi afișate liniile de ghidare.

**NOTĂ:** Decalarea față de rândul următor va fi calculată utilizând lățimea ghidării: consultați „Configurare -> Cartografiere și ghidare” din capitolul Configurare sistem.

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

Pentru a activa linia de ghidare pentru rândul următor:


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

**NOTĂ:** Caracteristica Ghidare rândul următor nu acceptă omiterea rândurilor.

Figura 7-19: Marcare capăt de rând





## Unghi azimut

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

Ghidarea după unghiul de azimut proiectează o linie de ghidare între poziția curentă a vehiculului (punctul A) și un punct B stabilit la 100 m depărtare pe direcția de azimut introdusă.

Pentru a stabili o linie de ghidare după unghi azimut:

1. Apăsați fila OPTIUNI NAVIGARE ȘI GHIDARE  pentru a afișa opțiunile de navigare.
2. Apăsați pictograma AZIMUT  pentru a introduce unghiul azimut.
3. Folosiți ecranul de introducere pentru a stabili unghiul azimut.
4. „Doriți să dați un nume acestei linii de ghidare?”

Apăsați:

- ▶ Da – pentru a introduce un nume și a salva linia de ghidare
- ▶ Nu – pentru a genera automat un nume

Consola va începe să prezinte informații de navigare.

Pentru a stabili linii de ghidare după azimut suplimentare, urmați aceiași pași ca pentru linia de ghidare după azimut inițială.

Figura 7-20: Ghidarea după azimut



## REVENIRE LA PUNCT

Revenire la punct asigură ghidarea înapoi către un punct stabilit în Vedere din vehicul și Vedere teren. În Vedere din vehicul o săgeată direcționează vehiculul înapoi la punctul stabilit. În Vedere teren este afișat numai punctul.

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

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

### Marcarea unui punct de returnare

Pentru a marca un punct de returnare:




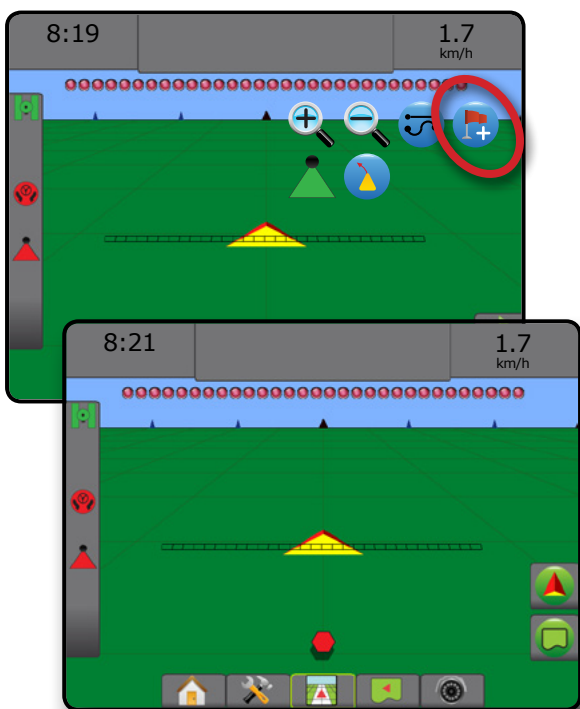


1. Deplasați-vă către zona dorită ca punct de returnare .
2. Apăsați fila OPTIUNI NAVIGARE ȘI GHIDARE  pentru a afișa opțiunile de navigare.
3. Apăsați pictograma ADĂUGARE PUNCT .

Figura 7-21: Punct de returnare stabilit – Vedere din vehicul



### Ștergere punct de returnare

Pentru a șterge punctul de returnare stabilit:

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



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

Figura 7-22: Ștergere punct



### Ghidare la un punct de returnare

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

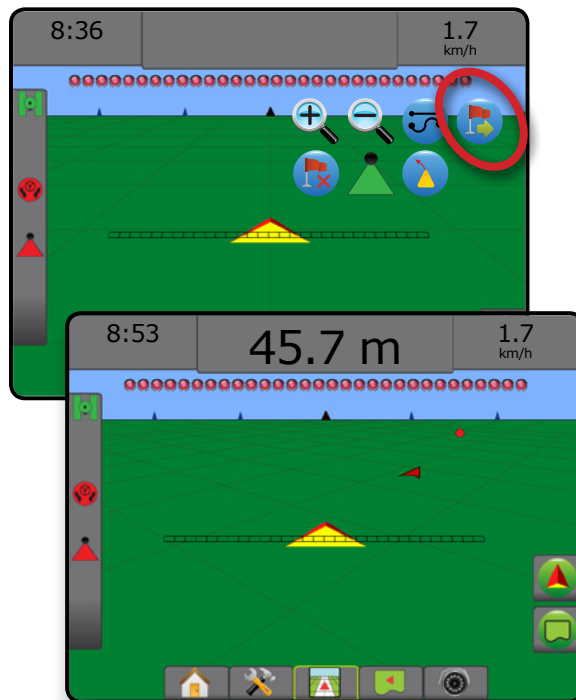
1. Apăsați fila OPTIUNI NAVIGARE ȘI GHIDARE  pentru a afișa opțiunile de navigare.
2. Apăsați pictograma GHIDARE PENTRU REVENIREA LA PUNCT .

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

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

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

Figura 7-23: Ghidare pentru revenirea la punct – Vedere din vehicul



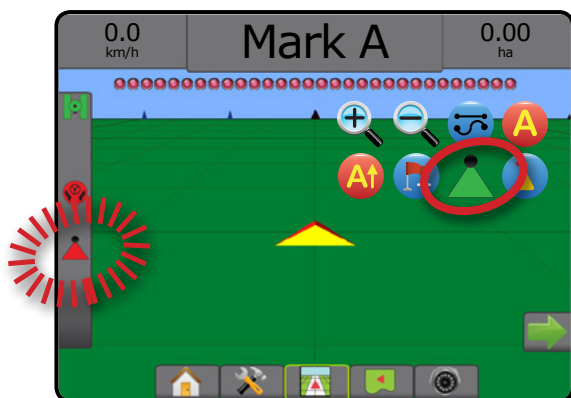
## BOOMPILOT

În funcție de prezența unui sistem de comandă al secțiunii și, dacă este prezent, de tipul de comandă a secțiunii utilizat, precum și de opțiunile activate, există opțiuni multiple pentru comanda secțiunii BoomPilot.

Această secțiune include opțiuni de configurare pentru aceste configurări:

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

Figura 7-24: Pictograma BoomPilot și indicatorul barei de stare



### Absența modulului de comandă pentru secțiune

Dacă sistemul de comandă a secțiunii nu este prezent, va fi disponibilă comanda manuală a secțiunii. Se utilizează un comutator opțional de pornire/oprire a activității, pentru a porni sau a opri secțiunea. Pictograma BoomPilot se folosește pentru a cartografia informațiile despre aplicare pe ecranele de ghidare. Poate fi afișată numai o singură lățime a secțiunii, iar bara de stare nu va avea nicio pictogramă.



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

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



### Numai consolă

Pictograma BoomPilot este utilizată pentru a porni sau a opri cartografierea aplicării în secțiune.

Pentru a stabili setările de configurare:

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



Pentru a porni sau a opri cartografierea aplicării, utilizând consola:

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

### Cu comutator opțional de pornire/oprire a lucrării

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

Pentru a stabili setările de configurare:

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

Pe suprafețele unde este dorită aplicarea:


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

Pe suprafețele unde nu este dorită aplicarea:

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


### Utilizarea consolei

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


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

### Cu modulul de comandă a secțiunii TeeJet și cutia de distribuție sau ISM

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


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

Pentru a porni sau opri automat aplicarea:

1. Comutatorul rampă automat/manual trebuie să fie pe poziția „Auto”.
  - ◀Automat – pictograma de pe bara de stare va fi verde .
2. Întrerupătorul general și comutatoarele secțiunii trebuie să fie în poziția „Pornit”.




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



Pentru a porni sau opri manual aplicarea:

1. Comutatorul rampă automat/manual trebuie să fie pe poziția „Manual”.
  - ◀Manual – pictograma de pe bara de stare va fi roșie .





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

## Cu modul de comandă a secțiunii TeeJet




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

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

Pentru a porni sau opri automat aplicarea:

- Apăsăți fila OPȚIUNI NAVIGARE ȘI GHIDARE  pentru a afișa opțiunile de navigare.
- Apăsăți și eliberați pictograma BOOMPILOT .
  - ◀ Activare – pictograma de pe bara de stare va deveni verde .
  - ◀ Dezactivare – pictograma de pe bara de stare va deveni roșie .



Pentru a aplica o aplicare la punct:

- Apăsăți fila OPȚIUNI NAVIGARE ȘI GHIDARE  pentru a afișa opțiunile de navigare.
- Apăsăți și țineți apăsată pictograma BOOMPILOT  pe suprafața pe care urmează să se efectueze aplicarea.
  - ◀ Aplicare la punct – pictograma de pe bara de stare va deveni galbenă .

## ANTICIPARE CURBATĂ

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

Pentru a activa Ghidare anticipată curbată:



- Apăsăți fila OPȚIUNI NAVIGARE ȘI GHIDARE  pentru a afișa opțiunile de navigare.
- Selectați pictograma ANTICIPARE CURBATĂ .

Indicatorul va fi vizibil pe ecranul de navigare.

Figura 7-25: Anticipare curbată



Pentru a elimina Ghidarea anticipată curbată:

- Apăsăți fila OPȚIUNI NAVIGARE ȘI GHIDARE  pentru a afișa opțiunile de navigare.
- Selectați pictograma ANTICIPARE CURBATĂ .

## REÎMPROSPĂTARE POZIȚIE GNSS

Opțiunea Reîmprospătare poziție GNSS resetează filtrul ClearPath din receptorul OEMStar în cazurile în care utilizatorul folosește receptorul în apropierea unor copaci groși și/sau a unor clădiri. Pentru a activa pictograma Reîmprospătare poziție GNSS, consultați „Configurare -> Configurarea receptorului GNSS”.

**NOTĂ:** Activarea reîmprospătării pe durata efectuării unei lucrări va determina o întrerupere temporară a recepției datelor GNSS. Aceasta va conduce aproape sigur la oprirea pentru o perioadă scurtă de timp a secțiunilor care sunt deja în modul BoomPilot automat.

Reîmprospătarea nu ar trebui efectuată pe durata unei aplicări active.

Pentru a reîmprospăta poziția GNSS:



- Apăsăți fila OPȚIUNI NAVIGARE ȘI GHIDARE  pentru a afișa opțiunile de navigare.
- Selectați pictograma Reîmprospătare POZIȚIE GNSS .

Figura 7-26: Reîmprospătare poziție GNSS





## DELIMITĂRI ȘI POLIGOANE

Prezentă pe toate ecranele de ghidare, fila Delimitări și poligoane afișează opțiunile pentru delimitările la exterior, la interior și poligoane.



### Zonă de cartografiere


Zona de cartografiere stabilește amplasarea locului din care va fi cartografiată delimitarea sau poligonul.

- ▶ Zonă implicită – La crearea unei delimitări la exterior sau a unui poligon, linia se va afla în exteriorul secțiunii active din extremitatea exterioară. La crearea unei delimitări la interior, linia se va afla în interiorul secțiunii active din extremitatea interioară. Dacă nu este activă nicio secțiune, delimitarea va fi marcată la capătul secțiunii din extremitatea exterioară.
- ▶ Intrare utilizator – decalările în linie și laterale ale direcțiilor și distanțelor antenei GNSS pot fi specificate de către utilizator. Pot fi create până la cinci (5) intrări de utilizator. Pentru detalii, consultați „Configurare -> Cartografiere și ghidare -> Zonă cartografiere -> Zonă cartografiere introdusă de utilizator”.

Nu este necesară aplicarea pentru a cartografia o delimitare sau un poligon.



În cazul în care cartografierea unei delimitări sau a unui poligon cu una sau mai multe secțiuni s-a blocat și s-a oprit, este necesară menținerea acestei configurări a secțiunii pe durata parcurgerii delimitării sau a coridorului dintr-un poligon. Orice modificări aduse numărului de secțiuni pornite și prin urmare lățimii mașinii după pornirea procesului de cartografiere a delimitării sau a poligonului va duce la cartografierea aplicării pentru delimitarea sau poligonul respectiv la muchia exterioară a tuturor secțiunilor programate – nu neapărat cele pornite la orice moment în timpul parcurgerii delimitării sau a coridorului dintr-un poligon.

La cartografierea unei delimitări sau a unui poligon cu anumite secțiuni oprite, este necesară comutarea BoomPilot pe modul manual  și PORNIREA întrerupătorului general și a comutatoarelor secțiunilor pentru toate secțiunile care vor fi utilizate în timpul parcurgerii delimitării sau a coridorului dintr-un poligon. După finalizarea parcurgerii delimitării sau poligonului, comutatoarele secțiunilor pot fi OPRITE, întrerupătorul general rămâne PORNIT, BoomPilot poate fi trecut la modul automat  și poate fi utilizat apoi controlul automat al secțiunii.

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

### Delimitări












Delimitările aplicării stabilesc zonele de lucru în care produsul este sau nu este aplicat în timpul utilizării ABSC sau BoomPilot.

- Delimitare la exterior  – stabilește o zonă de lucru în care aplicarea va fi efectuată utilizând ASC sau BoomPilot.
- Delimitare la interior  – stabilește o zonă de lucru în care aplicarea NU va fi efectuată utilizând ASC sau BoomPilot.

Delimitările pot fi stabilite în toate modulele de ghidare. Pot fi stocate până la 100 de delimitări la exterior și/sau la interior pentru o singură lucrare. Aplicarea nu este necesară pentru a cartografia o delimitare.

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

Pentru a stabili o delimitare la exterior sau la interior:

1. Deplasați-vă către punctul dorit din cadrul perimetrului zonei de aplicare și orientați vehiculul în asocierie cu zona de cartografiere stabilită. Pentru detalii consultați „Configurare -> Cartografiere și ghidare -> Zonă cartografiere”.
2. Apăsăți fila OPȚIUNI DELIMITARE ȘI POLIGOANE  pentru a afișa opțiunile pentru delimitări și poligoane.
3. Apăsăți pictograma MARCARE DELIMITARE  .
4. Verificați dacă zona cartografiată este corectă.
  - ◀ În cazul în care zona cartografiată nu este corectă, apăsați **Anulare** apoi accesați Configurare -> Cartografiere și ghidare -> Zonă cartografiere.
5. Deplasați-vă pe perimetrul zonei de aplicare.
  - În timp ce vă deplasați, utilizați după cum este necesar:
    - ▶ Pauză delimitare   – pune procesul de marcarea a delimitărilor în pauză.
    - ▶ Reluare delimitare   – reia procesul de marcarea a delimitărilor.
    - ▶ Anulare delimitare   – anulează noul proces de marcarea a delimitării.
6. Finalizați delimitarea:
  - ▶ Închidere automată – Deplasați-vă în cadrul unei lățimi de brazdă de la punctul de pornire. Delimitarea se va închide automat (linia de ghidare albă va deveni neagră).
  - ▶ Închidere manuală – apăsați pictograma FINALIZARE DELIMITARE   pentru a închide delimitarea cu o linie dreaptă între poziția curentă și punctul de pornire.
 

**NOTĂ:** Dacă nu a fost parcursă distanța minimă (de cinci ori lățimea brazdei), va fi afișat un mesaj de eroare.
7. Apăsăți:
  - ▶ Salvare – pentru a salva delimitarea
  - ▶ Ștergere – pentru a șterge delimitarea

Figura 7-27: Delimitarea la exterior

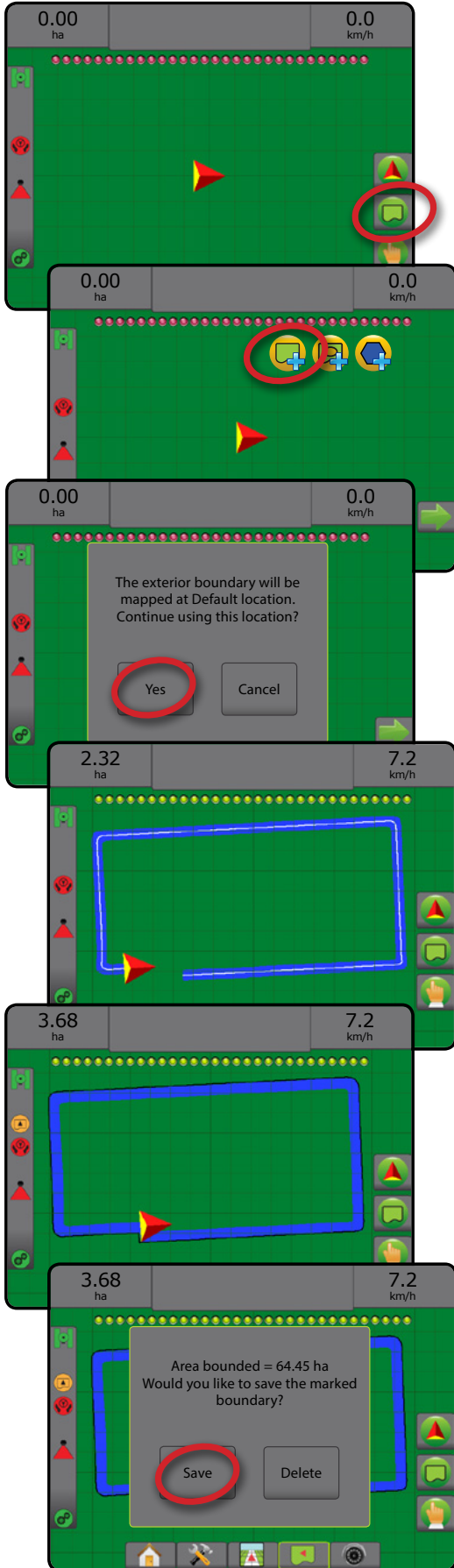
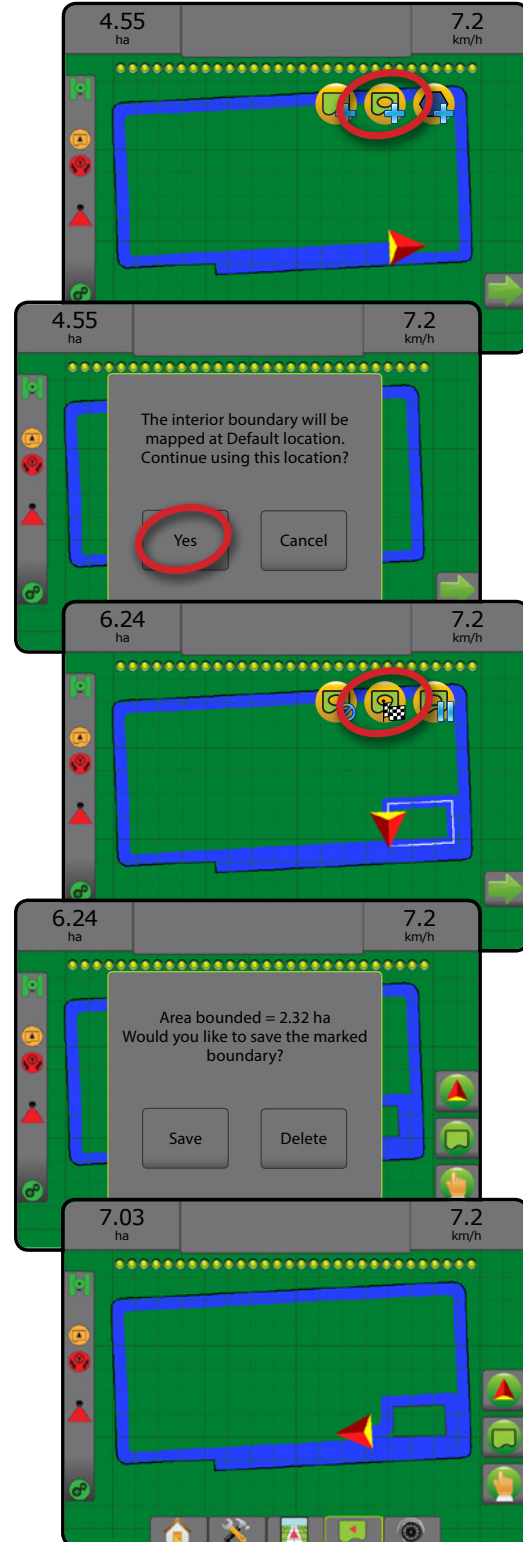


Figura 7-28: Adăugarea unei delimitări la interior



INTRODUCERE

ACASA

ECRAN COMPLET

CONFIGURARE

GNSS

LINEALTA

GHIDARE

CONTROL VITEZA

ANEXA



## Ștergerea ultimei delimitări marcate


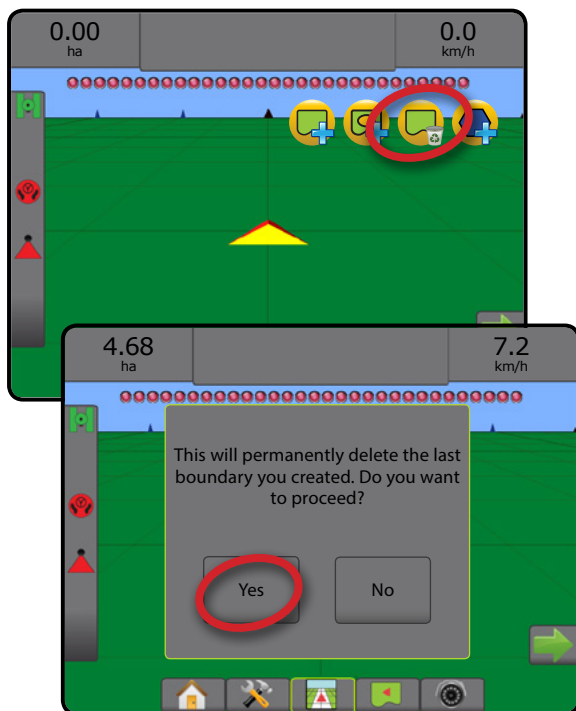


Utilizați pictograma ȘTERGERE DELIMITARE  pentru a șterge ultima delimitare marcată (la exterior sau la interior) din lucrarea curentă. Apăsăți de mai multe ori pentru a șterge delimitările suplimentare, de la ultima la prima creată.

Figura 7-29: Ștergerea ultimei delimitări marcate



## Suprafața terenului arabil în bara de stare

În momentul în care se stabilește o delimitare, pictograma ÎN ARIA DE TEREN ARABIL  sau ÎN AFARA ARIEI DE TEREN ARABIL  se afișează în bara de stare.



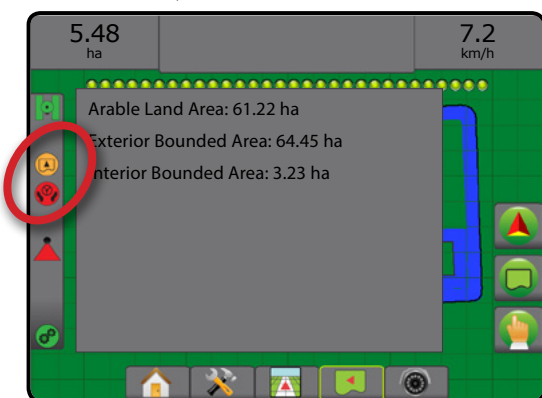
- Apăsăți pictograma SUPRAFAȚĂ TEREN ARABIL  .
  - ◀ Suprafața terenului arabil – suprafața totală a tuturor delimitărilor la exterior minus suprafața tuturor delimitărilor la interior
  - ◀ Suprafață delimitată la exterior – suprafața totală a tuturor delimitărilor la exterior
  - ◀ Suprafață delimitată la interior – suprafața totală a tuturor delimitărilor la interior

Figura 7-30: Suprafața terenului arabil în bara de stare





## Poligoane

Poligoanele stabilesc zonele de cartografiat. Poligoanele pot fi stabilite în toate modulele de ghidare. Pot fi stocate până la 100 de poligoane în cadrul unei singure lucrări. Aplicarea nu este necesară pentru a cartografia un poligon.

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

Pentru a stabili un poligon:

- Deplasați-vă către punctul dorit din cadrul perimetrului zonei de aplicare și orientați vehiculul în asocierie cu zona de cartografiere stabilită. Pentru detalii consultați „Configurare -> Cartografiere și ghidare -> Zonă cartografiere”.
- Apăsăți fila OPȚIUNI DELIMITARE ȘI POLIGOANE  pentru a afișa opțiunile pentru delimitări și poligoane.
- Apăsăți pictograma MARCARE POLIGON .
- Verificați dacă zona cartografiată este corectă.
  - ◀ În cazul în care zona cartografiată nu este corectă, apăsăți **Anulare** apoi accesați Configurare -> Cartografiere și ghidare -> Zonă cartografiere.
- Deplasați-vă pe perimetrul zonei.

În timp ce vă deplasați, utilizați după cum este necesar:






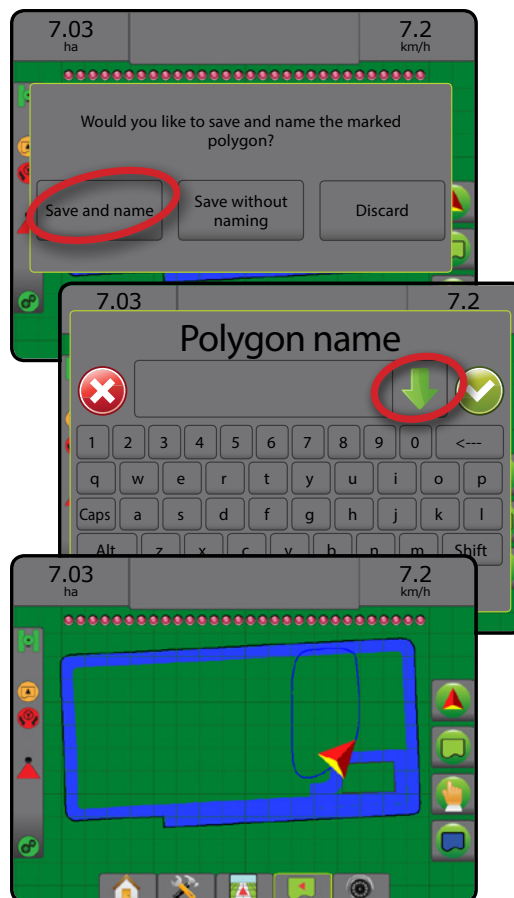
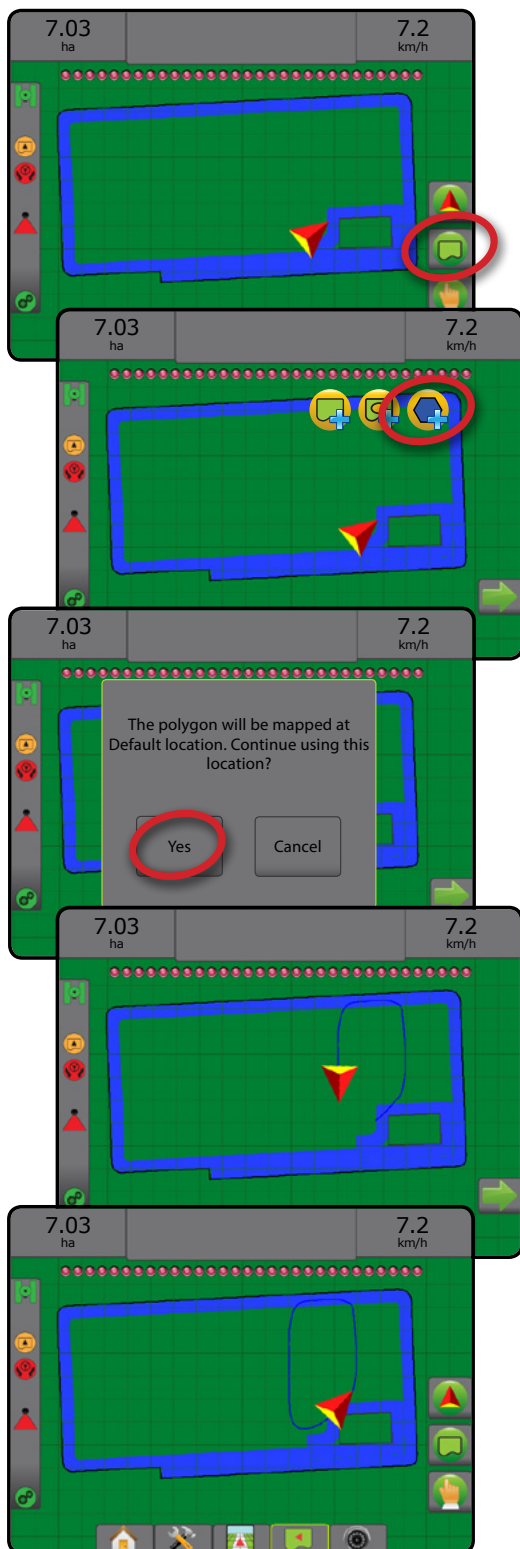
- ▶ Pauză poligon  – pune procesul de marcarea a poligonului în pauză.
  - ▶ Reluare poligon  – reia procesul de marcarea a poligonului.
  - ▶ Anulare poligon  – anulează procesul de marcarea a poligonului.
- Apăsăți pictograma FINALIZARE POLIGON  pentru a încheia procesul curent de marcarea a poligonului. O linie dreaptă va completa poligonul între poziția dvs. curentă și punctul de pornire.
  - Apăsăți:
    - ▶ Salvare și denumire – pentru a salva poligonul cu o denumire personalizată. Denumirile stabilite anterior vor fi disponibile dintr-o listă derulantă .
    - ▶ Salvare fără denumire – pentru a salva un poligon fără a-i da o denumire specifică
    - ▶ Renunțare – pentru a șterge poligonul

Figura 7-31: Poligon



## Ștergerea ultimului poligon marcat


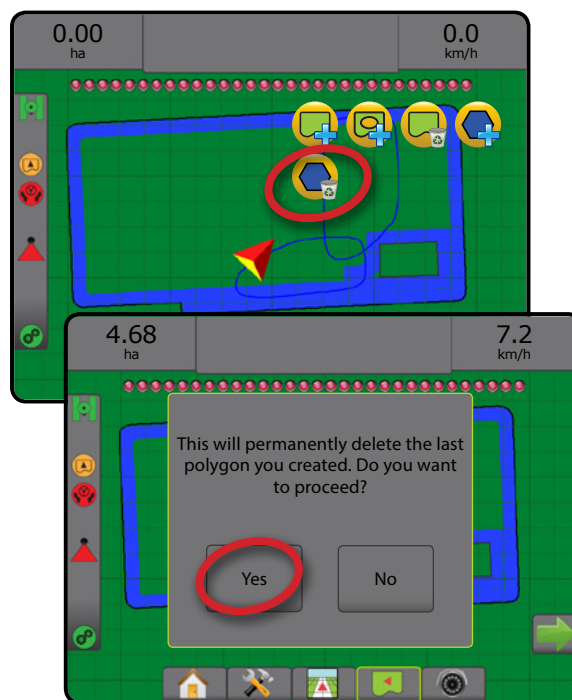
Utilizați pictograma ȘTERGERE POLIGON  pentru a șterge ultimul poligon marcat din lucrarea curentă. Apăsați de mai multe ori pentru a șterge și alte poligoane, de la ultimul la primul creat.

Figura 7-32: Ștergerea ultimului poligon marcat








## OPȚIUNI DE CARTOGRAFIERE

Din ecranele de ghidare vedere din vehicul sau vedere teren, în oricare dintre modurile de ghidare, fila cu opțiuni de cartografiere afișează opțiuni de afișare a hărților cu poligoane, a hărților de acoperire și a hărților de aplicare.

Cartografierea poligonului și a acoperirii sunt disponibile după ce a fost stabilit un poligon.

Cartografierea aplicării produsului pe bază de GNSS este disponibilă atunci când în sistem este prezent un controler de viteză. Cartografierea cu controlul vitezei poate înregistra suprafețe acoperite de unealtă (Acoperire) sau cantitatea de produs aplicat și locul de aplicare (Aplicare) și poate direcționa aplicarea produsului cu viteză unică sau cu viteză variabilă (Viteză țintă preconfigurată și respectiv prescripție).

- Hartă acoperire  – afișează suprafețele acoperite de unealtă, indiferent dacă a fost aplicat sau nu produs.
- Poligoane  – afișează toate poligoanele cartografiate
- Harta de prescripții  – este o hartă preîncărcată care furnizează informații către controlerul de viteză pentru utilizarea la aplicarea produsului
- Harta aplicării  – arată cantitatea de produs aplicat și locul de aplicare, utilizând culori pentru a indica nivelul proporțional cu nivelurile maxime și minime preconfigurate sau configurate automat
- Harta vitezei țintă  – afișează rata de aplicare pe care controlerul de viteză a încercat să o atingă în fiecare zonă

**NOTĂ:** Înainte de a utiliza cartografierea, configurați sau verificați opțiunile de cartografiere pentru produs la Configurare -> Produs. Consultați secțiunea „Produs” din capitolul Configurare sistem. Pentru mai multe informații privind cartografiere aplicării, consultați capitolul Controlul vitezei din acest manual.

### Cartografierea poligoanelor

Pentru a accesa cartografierea poligoanelor:




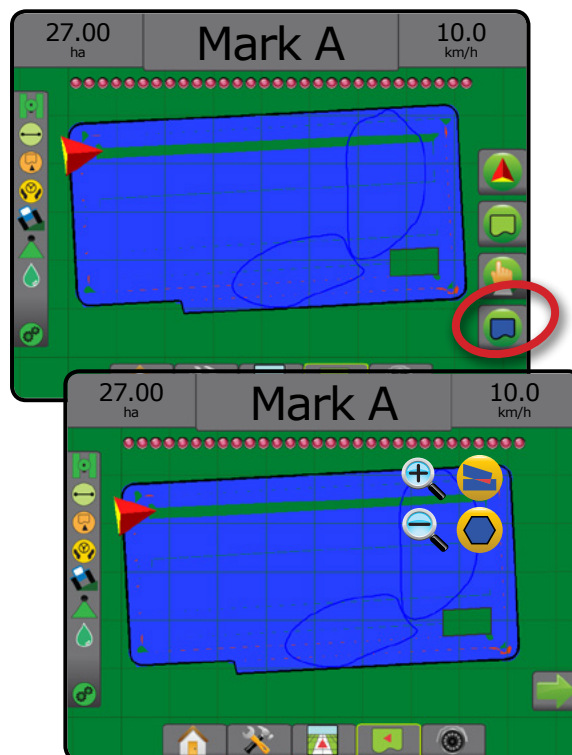





1. Apăsăți fila OPȚIUNI CARTOGRAFIERE  pentru a afișa opțiunile de cartografiere.
2. Selectați una sau mai multe:
  - ▶ Hartă acoperire 
  - ▶ Poligoane 

Figura 7-33: Harta acoperirii cu poligoane



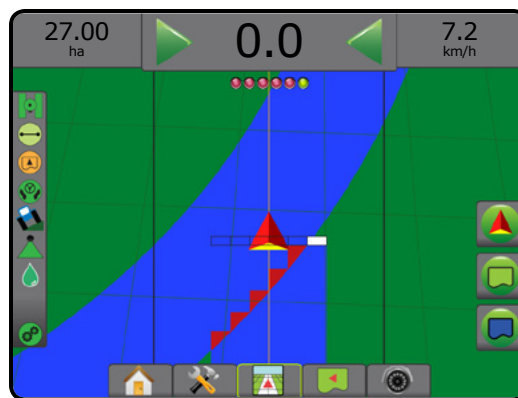
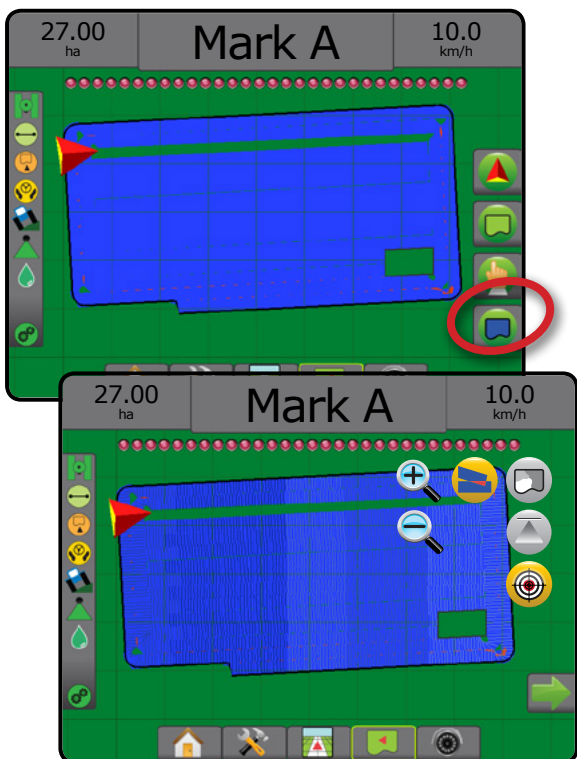
### Cartografiere cu controlul vitezei

Pentru a accesa cartografierea cu controlul vitezei:

1. Apăsăți fila OPȚIUNI CARTOGRAFIERE  pentru a afișa opțiunile de cartografiere.
2. Selectați una sau mai multe:
  - ▶ Hartă acoperire 
  - ▶ Hartă de prescripții 
  - ▶ Harta aplicării 
  - ▶ Harta vitezei țintă 

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

Figura 7-34: Harta acoperirii cu cartografiere cu controlul vitezei



## Vedere teren

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

- Apropiere va micșora suprafața vizibilă a hărții.
- Depărtare va mări suprafața vizibilă a hărții.



## MOD PANORAMARE

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

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

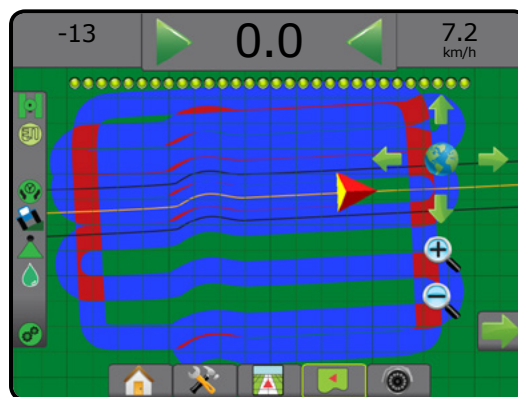
1. Apăsați fila **OPȚIUNI ECRAN** .
2. Apăsați:
  - ▶ **ȘI TRAGEȚI DE ECRAN** în direcția corespunzătoare pentru a muta vederea pe ecran.
  - ▶ **SĂGEȚI** în direcția corespunzătoare pentru a muta vederea pe ecran (jos, stânga, dreapta, sus).
  - ▶ pictograma **VEDERE GLOBALĂ** pentru a centra vehiculul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

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

Pentru a închide opțiunile modului Panoramară:

1. Apăsați fila **ÎNCHIDERE OPȚIUNI** .

Figura 7-36: Mod panoramară



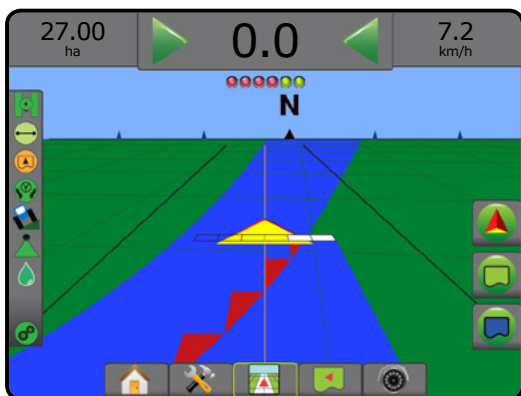
## APROPIERE/DEPĂRTARE

### Vedere din vehicul

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

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

Figura 7-35: De la apropiere la depărtare



## OPȚIUNI SPECIFICE REALVIEW

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

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

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

Pentru a accesa opțiunile RealView:

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

Figura 7-37: Ghidare RealView



## Opțiuni de ghidare RealView

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







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

Figura 7-38: Opțiuni configurare RealView



## Instantaneu cameră

 Instantaneul realizat cu camera RealView salvează o fotografie statică a imaginii curente de pe ecran, pe o unitate USB.




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

Figura 7-39: Instantaneu realizat cu camera RealView



## Opțiuni cameră VSM

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




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

Figura 7-40: Selectare o singură cameră cu VSM

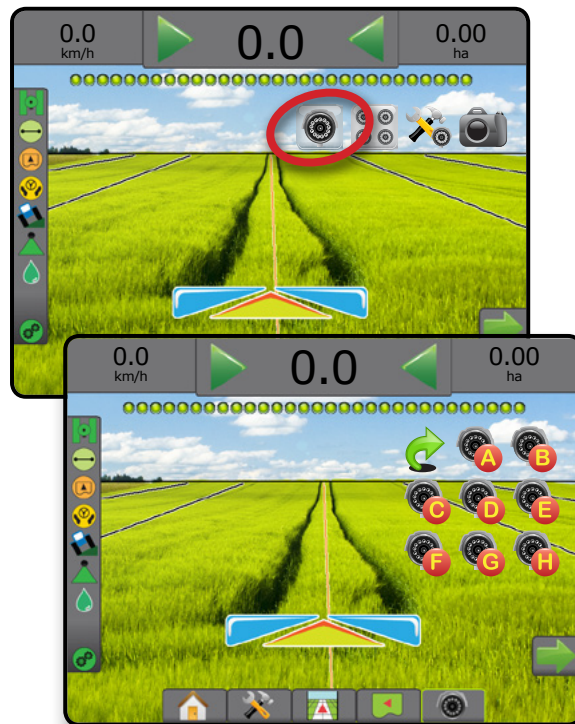


Figura 7-41: Selectare imagine împărțită cu VSM



## CAPITOLUL 8 – CONTROL VITEZĂ TERȚĂ PARTE

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

Pentru a adăuga la sistem un Controler de viteză terță parte:

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

**NOTĂ:** Verificați dacă Modul controler și unitățile controlerului vitezei se potrivesc.

### DEBLOCARE CONTROL VITEZĂ TERȚĂ PARTE

Pentru deblocarea caracteristicilor avansate este utilizată opțiunea Deblocare caracteristici.

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



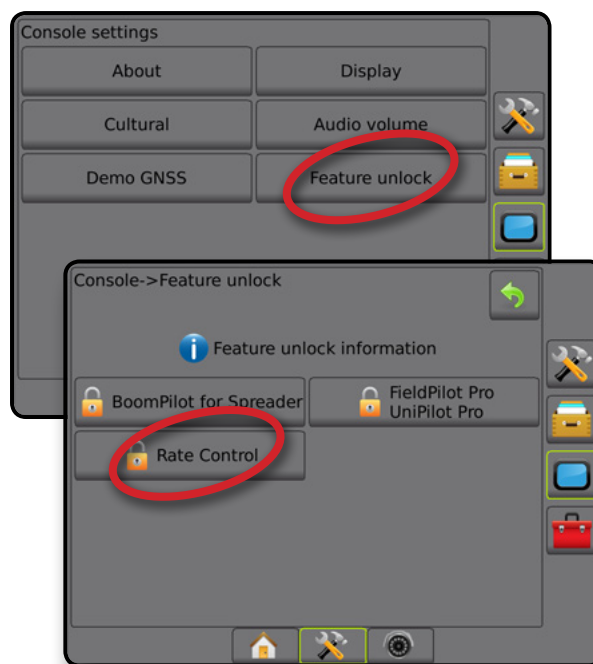
1. Apăsați fila laterală CONSOLĂ .
2. Apăsați **Deblocare caracteristici**.
3. Apăsați butonul de caracteristică blocată , pentru Control viteză terță parte.
4. Introduceți codul de deblocare.
5. Reporniți consola.



Figura 8-1: Deblocare caracteristici



## OPȚIUNI DE CONFIGURARE

### Control viteză terță parte

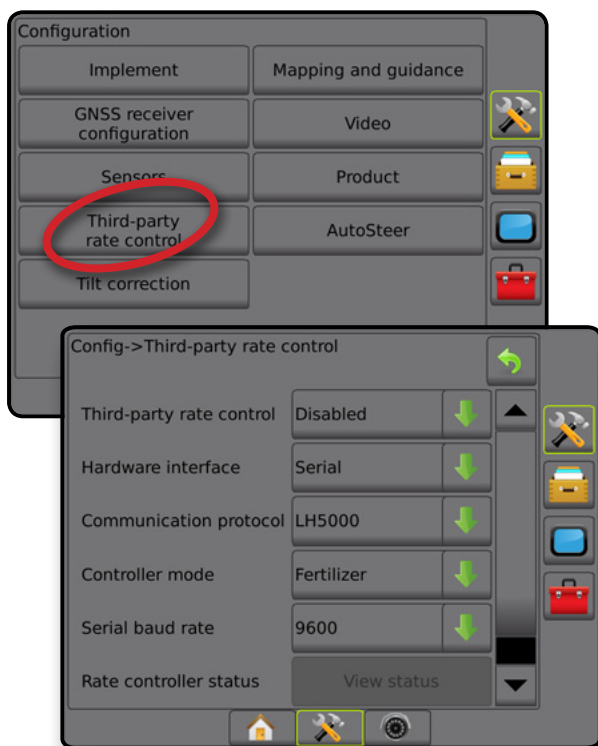
Atunci când este prezent un sistem de Control viteză terță parte și controlul vitezei a fost deblocat, se poate activa/dezactiva sistemul de Control viteză terță parte.

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

În orice moment, selectați:

- ▶ Starea controlului vitezei – utilizată pentru a vizualiza starea unui Controller viteză terță parte.

Figura 8-2: Control viteză terță parte



### Produs

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



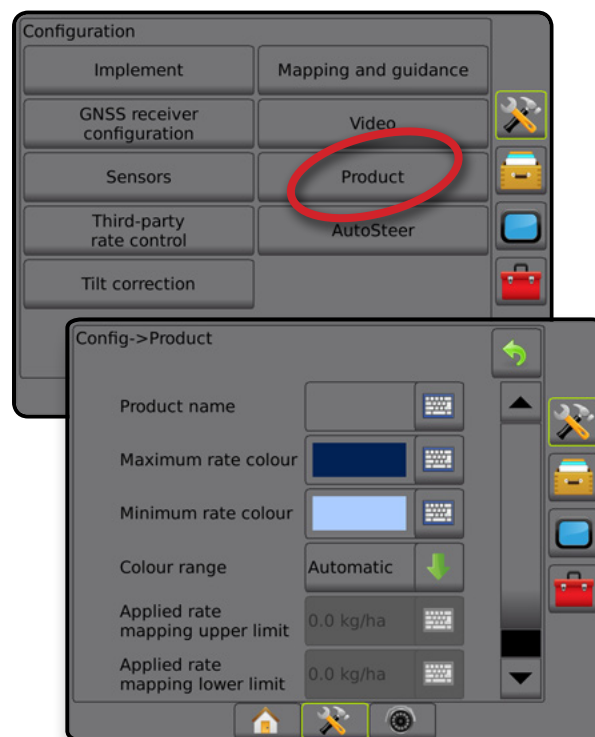
1. Apăsați fila din partea de jos CONFIGURARE SISTEM .
2. Apăsați fila laterală CONFIGURARE .
3. Apăsați **Produs**.
4. Selectați dintre:
  - ▶ Denumirea produsului – utilizată pentru a introduce denumirea produsului pentru canalul de control curent
  - ▶ Culoare viteză maximă/minimă – utilizată pentru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

Figura 8-3: Opțiuni produs





## OPȚIUNI ECRAN DE GHIDARE

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

### Ghidare pe ecran

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

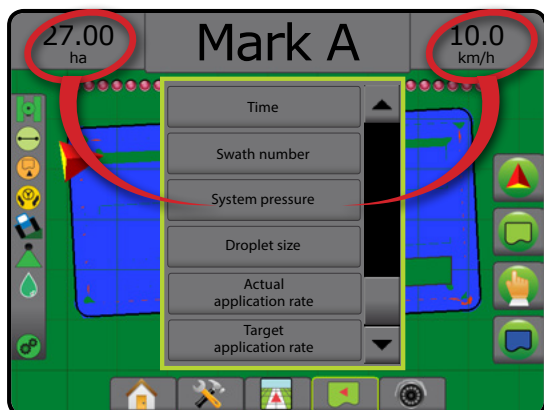
- Linii de ghidare
  - ◀Negru/alb – linie de delimitare a zonei hărții de prescripții
- Zonă de acoperire – ilustrează suprafața acoperită și suprapunerea:
  - ◀Selectat de utilizator – suprafețele acoperite de pe harta aplicării și harta vitezei țintă arată bare colorate corespunzătoare paletei de culori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

### Bara de ghidare

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

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

Figura 8-4: Informații selectabile pentru Bara de ghidare



### Bara de stare

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

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




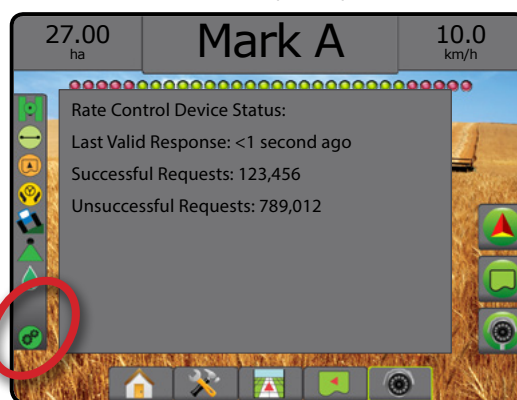



1. Apăsați pictograma STAREA CONTROLULUI VITEZEI PENTRU PRODUS   .

Figura 8-5: Starea controlului vitezei pentru produs



### Starea controlului vitezei

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

## OPȚIUNI DE CARTOGRAFIERE

Din ecranele de ghidare Vedere din vehicul și Vedere teren, în oricare dintre modurile de ghidare, fila cu opțiuni de cartografiere afișează opțiuni de afișare a hărților cu poligoane, a hărților de acoperire și a hărților de aplicare.

Cartografierea poligonului și a acoperirii sunt disponibile după ce a fost stabilit un poligon.

Cartografierea aplicării produsului pe bază de GNSS este disponibilă atunci când în sistem este prezent un controler de viteză. Cartografierea cu controlul vitezei poate înregistra suprafețe acoperite de unealtă (Acoperire) sau cantitatea de produs aplicat și locul de aplicare (Aplicare) și poate direcționa aplicarea produsului cu viteză unică sau viteză variabilă (Viteză țintă preconfigurată și respectiv Prescripție).









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

### Duplicarea și transferarea hărților

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

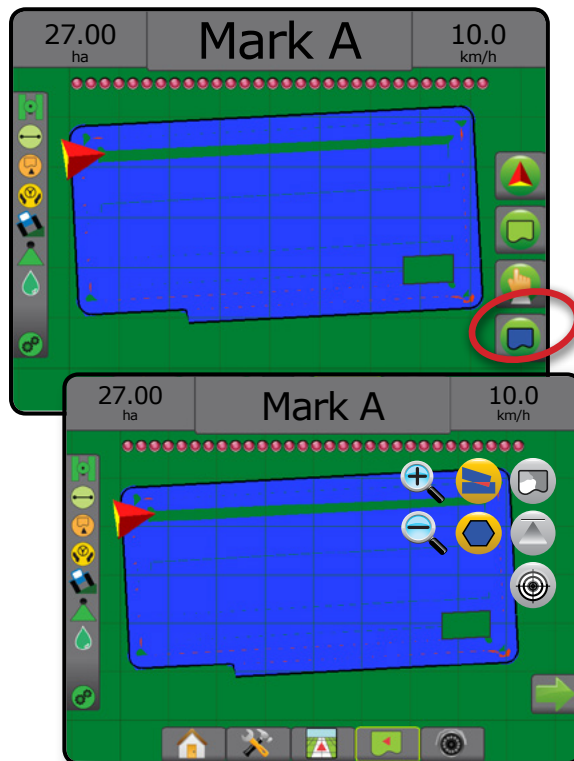
Utilizare Date -> Rapoarte, pot fi generate rapoarte în formate multiple, care conțin date și orice hărți ale lucrării.

Pentru a accesa cartografierea aplicării:


1. Apăsați fila de la bază GHIDARE VEDERE DIN VEhicUL  sau fila de la bază GHIDARE VEDERE TEREN .
2. Apăsați fila OPȚIUNI CARTOGRAFIERE  pentru a afișa opțiunile de cartografiere.
3. Selectați una sau mai multe:
  - ▶ Hartă acoperire  – afișează suprafețele acoperite de unealtă, indiferent dacă a fost aplicat sau nu produs.
  - ▶ Poligoane  – afișează toate poligoanele cartografiate
  - ▶ Hartă de prescripții  – hartă preîncărcată care furnizează informații către controlerul de viteză pentru utilizarea la aplicarea produsului
  - ▶ Harta aplicării  – arată cantitatea de produs aplicat și locul de aplicare, utilizând culori pentru a indica nivelul proporțional cu nivelurile maxime și minime preconfigurate sau configurate automat
  - ▶ Harta vitezei țintă  – afișează rata de aplicare pe care controlerul de viteză a încercat să o atingă în fiecare zonă

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

Figura 8-6: Hărțile pentru acoperire, poligoane și viteză țintă



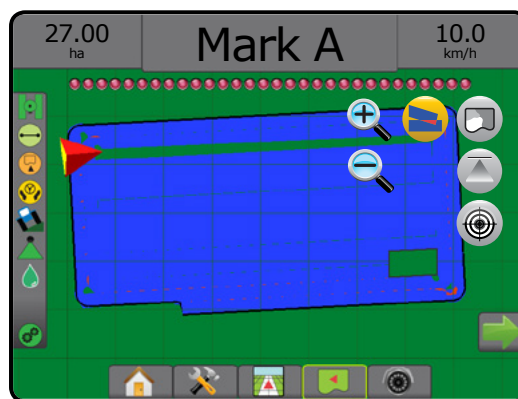
### Hartă acoperire

 Harta acoperirii arată suprafețele acoperite de unealtă.

### Cartografiere pe ecran

- Zonă de acoperire – ilustrează suprafața acoperită și suprapunerea:
  - ◀ Albastru – o aplicare
  - ◀ Roșu – două sau mai multe aplicări

Figura 8-7: Hartă acoperire



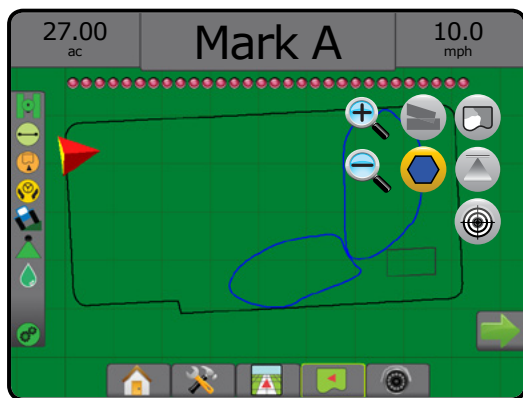
## Hartă poligoane

Harta poligoanelor afișează toate poligoanele cartografiate.

### Cartografiere pe ecran

- Linii de ghidare
  - ◀Albastru – linia de delimitare a poligonului

Figura 8-8: Hartă poligoane cu control al vitezei disponibil



## Hartă de prescripții

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

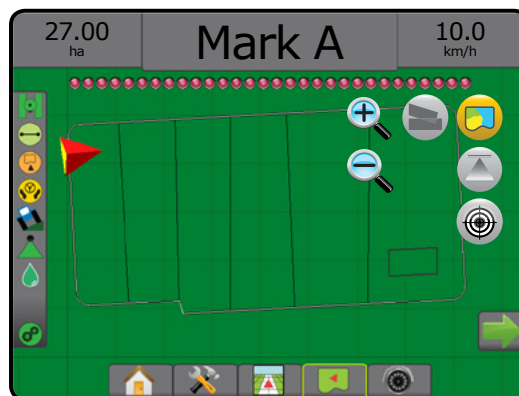
### Cartografiere pe ecran

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

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

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

Figura 8-9: Hartă de prescripții



## Hărțile pentru aplicare și viteză țintă

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

Harta vitezei țintă afișează rata de aplicare pe care controlerul de viteză a încercat să o atingă în fiecare zonă

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

### Harta aplicării

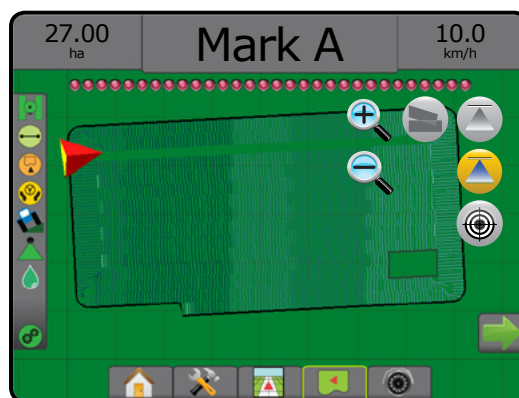
Harta aplicării arată cât produs a fost aplicat și unde, utilizând culori pentru a indica nivelul proporțional cu nivelurile maxime și minime preconfigurate sau configurate automat.

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


### Cartografiere pe ecran

- Zonă de acoperire – ilustrează suprafața acoperită:
  - ◀Selectat de utilizator – suprafețele acoperite arată bare colorate corespunzătoare paletei de culori selectate și selectării hărții.

Figura 8-10: Harta aplicării



## Harta vitezei țintă

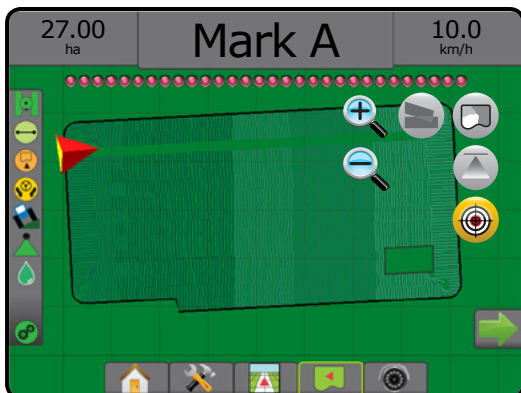
 Harta vitezei țintă afișează viteza de acoperire țintă pe care controlerul de viteză a încercat să o atingă în fiecare zonă.

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

## Cartografiere pe ecran

- Zonă de acoperire – ilustrează suprafața acoperită:
  - ◀ Selectat de utilizator – suprafețele acoperite arată bare colorate corespunzătoare paletii de culori selectate și selectării hărții.

Figura 8-11: Harta vitezei țintă



## Viteze țintă

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

## Selectarea paletii de culori

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


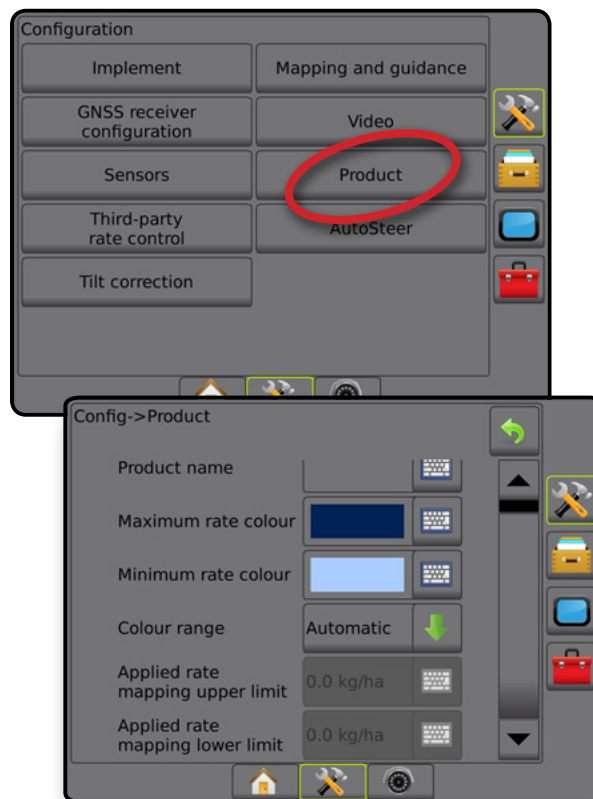
1. Apăsați fila laterală CONFIGURARE .
2. Apăsați **Produs**.
3. Selectați:
  - ▶ Paleta de culori – mod utilizat pentru a configura Culoare viteză maximă și Culoare viteză minimă.
    - ◀ Automat – limitele maxime și minime vor fi stabilite prin valorile efective ale vitezei aplicate sau valorile vitezei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

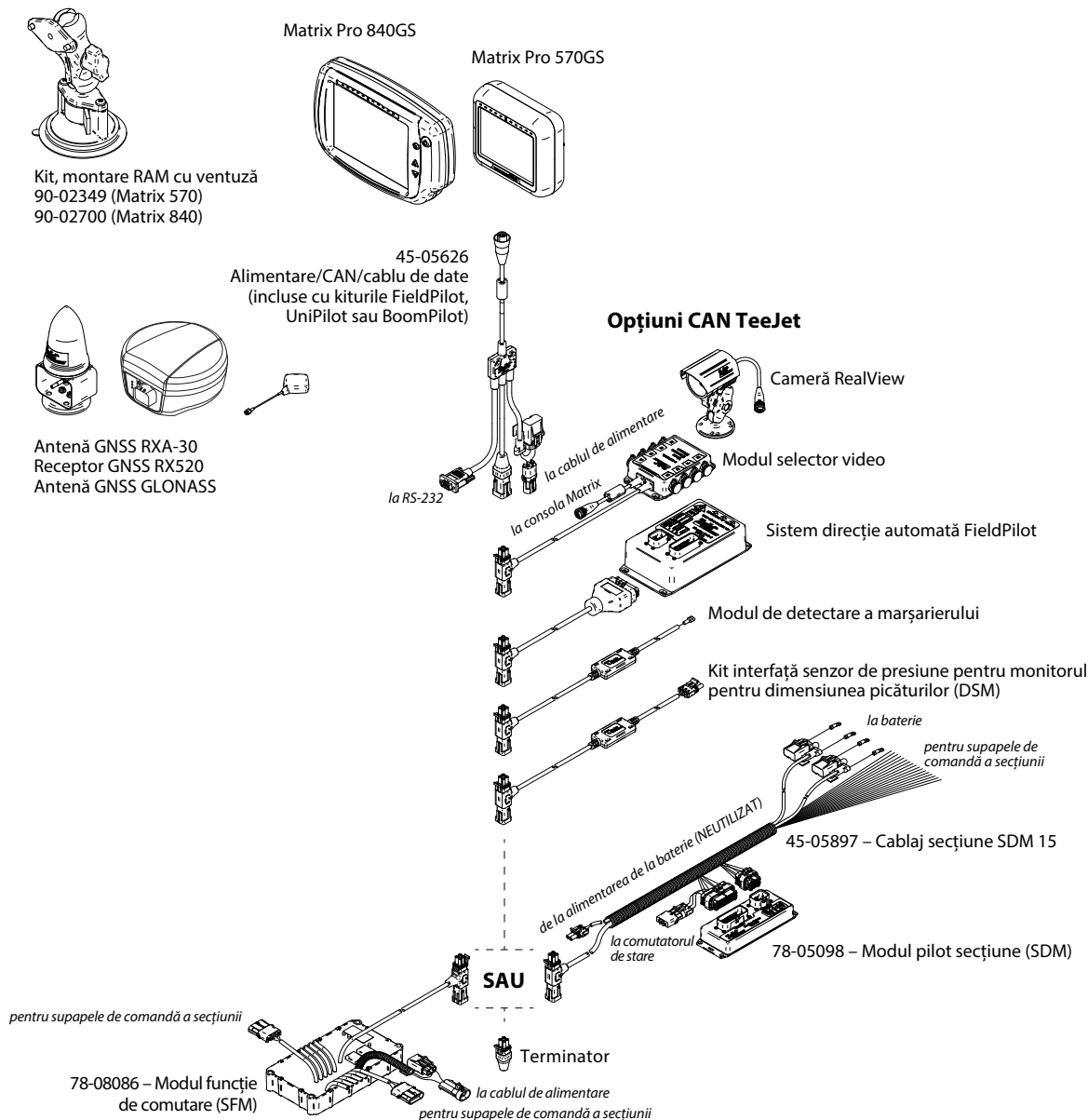
Figura 8-12: Opțiuni produs



## ANEXA A – CONFIGURĂRI ALE SISTEMULUI

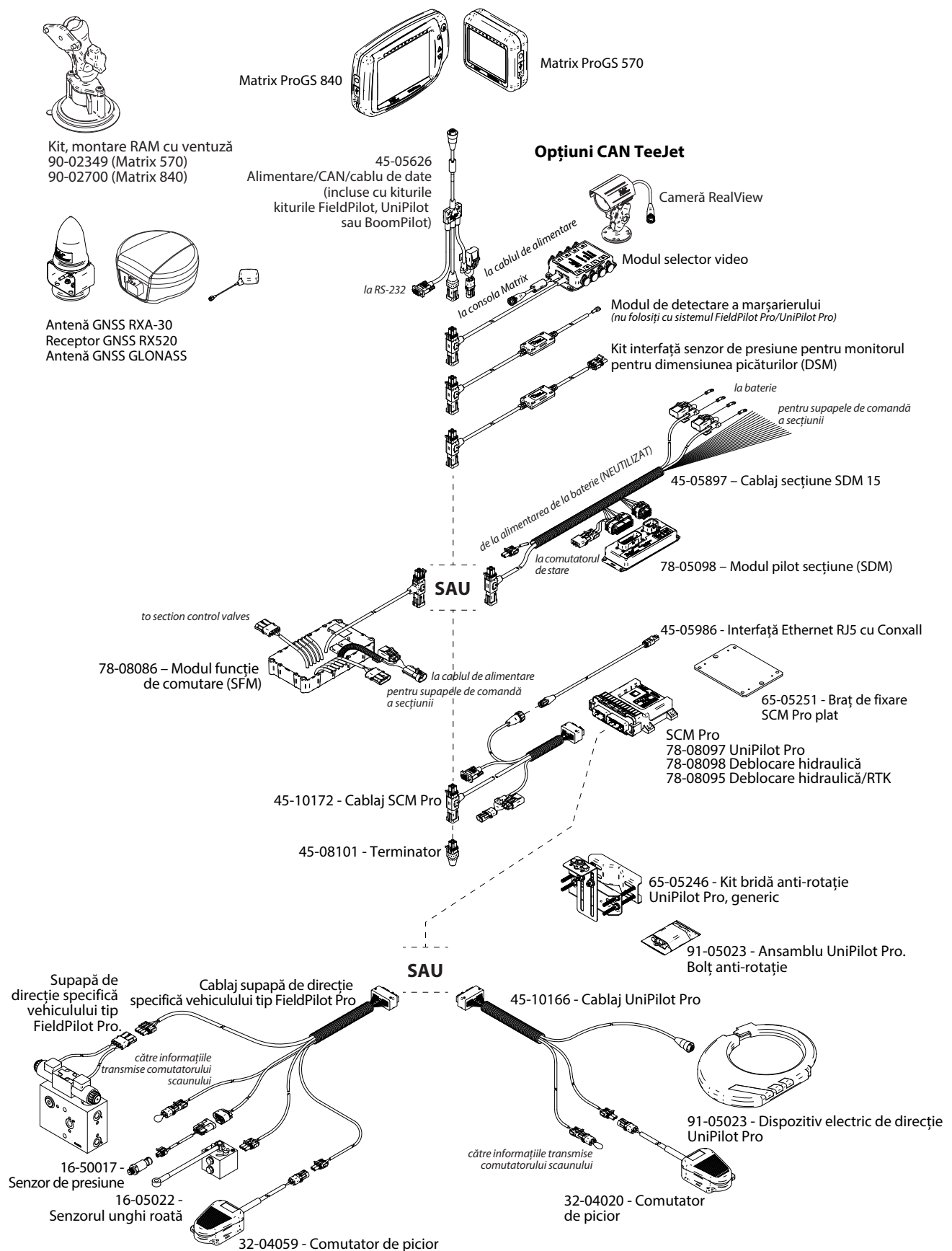
Diagramele următoare reflectă configurările Matrix Pro GS obișnuite. Din cauza varietății configurațiilor posibile, aceasta trebuie utilizată numai în scop de referință.

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



# MATRIX® Pro 570GS • MATRIX® Pro 840GS

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



INTRODUCERE

ACASA

ECRAN COMPLET

CONFIGURARE

GNSS

LINEAȚĂ

GHIDARE

CONTROL VITEZĂ

ANEXĂ

## ANEXA B – SETĂRILE MENIULUI CONSOLEI MATRIX PRO GS

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

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

### Tasta simbol

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

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

### Setări de configurare

Setări de configurare		Disponibile cu	Poate fi editat în		Salvat în profilul exportat în		
		lucrarea activă	Matrix Pro	Fieldware Link	Matrix Pro	Fieldware Link	
Unealtă	Tip mașină .....	✗	✓	✗	✓	▶	
	Înălțime antenă GNSS .....	✗	✓	✓	✓	✓	
	Tip unealtă .....	✗	✓	✓	✓	✓	
	Disponerea simetrică a uneltei .....	✗	✓	✓	✓	✓	
	Module de ieșire Secțiuni Multiple .....	✗	✓	✓	✓	▶	
	Număr de secțiuni unealtă .....	✗	✓	✓	✓	✓	
	Lățimea aplicării/acoperirii .....	✗	✓	✓	✓	✓	
	Monitor pentru dimensiunea picăturilor .....	✓	✓	✗	✓	▶	
	Selectarea duzei	✗	✓	✗	✓	▶	
	Duza curentă .....	✗	✓	✗	✓	▶	
	Resetarea duzei .....	✗	✓	✗	✓	▶	
	Alertă aplicată .....	✓	✓	✗	✓	▶	
	Moment intrare .....	✓	✓	✗	✓	▶	
	Moment ieșire .....	✓	✓	✗	✓	▶	
	Permite BoomPilot în marșarier .....	✓	✓	✗	✓	▶	
	Mod pomire BoomPilot .....	✓	✓	✗	✓	▶	
	Pictogramă BoomPilot .....	✓	✓	✗	✓	▶	
	Întârziere semnal marșarier .....	✓	✓	✗	✓	▶	
	Modul în linie dreaptă	Direcția decalării uneltei în linie .....	✗	✓	✓	✓	✓
		Distanța decalării uneltei în linie .....	✗	✓	✓	✓	✓
		Direcția decalării uneltei în lateral .....	✗	✓	✓	✓	✓
		Distanța decalării uneltei în lateral .....	✗	✓	✓	✓	✓
		Suprapunere .....	✓	✓	✓	✓	✓
	Întârziere timp pomire/oprire .....	✓	✓	✓	✓	✓	
	Modul împrăștiator	<b>Tip de configurare: TeeJet</b> .....	✗	✓	✓	✓	✓
		Distanța decalării în linie între antenă și discuri .....	✗	✓	✓	✓	✓
		Direcția decalării uneltei în lateral .....	✗	✓	✓	✓	✓
		Distanța decalării uneltei în lateral .....	✗	✓	✓	✓	✓
		Suprapunere .....	✓	✓	✓	✓	✓
		Întârziere timp pomire/oprire .....	✓	✓	✓	✓	✓
	Modul împrăștiator	Distanța decalării de împrăștiere .....	✗	✓	✓	✓	✓
		Decalări secțiune .....	✗	✓	✓	✓	✓
		Lungimi secțiune .....	✗	✓	✓	✓	✓
		<b>Tip de configurare: OEM</b> .....	✗	✓	✓	✓	✓
		Distanța decalării în linie între antenă și discuri .....	✗	✓	✓	✓	✓
		Direcția decalării uneltei în lateral .....	✗	✓	✓	✓	✓
	Distanța decalării uneltei în lateral .....	✗	✓	✓	✓	✓	
	Distanțe pomire/oprire .....	✗	✓	✓	✓	✓	
	Decalări pomire/oprire secțiune .....	✗	✓	✓	✓	✓	

Continuare...

# MATRIX® Pro 570GS • MATRIX® Pro 840GS

INTRODUCERE  
 ACASA  
 ECRAN COMPLET  
 CONFIGURARE  
 GNSS  
 UNEALTA  
 GHIDARE  
 CONTROL VITEZA  
 ANEXA

Setări de configurare		Disponibile cu lucrarea activă	Poate fi editat în		Salvat în profilul exportat în	
			Matrix Pro	Fieldware Link	Matrix Pro	Fieldware Link
Unealtă (continuare)	Direcția decalării uneltei în linie în secțiunea 1.....	x	✓	✓	✓	✓
	Distanța decalării uneltei în linie în secțiunea 1.....	x	✓	✓	✓	✓
	Direcția decalării uneltei în lateral.....	x	✓	✓	✓	✓
	Mod eşalonat Distanța decalării uneltei în lateral.....	x	✓	✓	✓	✓
	Suprapunere.....	✓	✓	✓	✓	✓
	Întârziere timpî pornire/oprire.....	✓	✓	✓	✓	✓
	Decalări secțiune.....	x	✓	✓	✓	✓
Zonă de cartografiere.....		✓	✓	x	✓	◀
Denumire zonă.....		✓	✓	x	✓	▶
Direcția decalării uneltei la zona cartografiată.....		✓	✓	x	✓	▶▶
Distanța decalării uneltei la zona cartografiată.....		✓	✓	x	✓	▶▶▶
Direcția decalării laterale a uneltei la zona cartografiată.....		✓	✓	x	✓	▶▶▶▶
Distanța decalării laterale a uneltei la zona cartografiată.....		✓	✓	x	✓	▶▶▶▶▶
Ghidarea și cartografierea	Lățime ghidare.....	x	✓	✓	✓	✓
	Luminozitate LED-uri.....	✓	✓	x	x	x
	Mod afișaj.....	✓	✓	x	x	x
	Distanța dintre LED-uri.....	✓	✓	x	x	x
	Bară cu leduri externă.....	✓	✓	x	x	x
	Luminozitatea LED-urilor barei cu leduri externe.....	✓	✓	x	x	x
	Luminozitatea textului barei cu leduri externe.....	✓	✓	x	x	x
	Deviere externă.....	✓	✓	x	x	x
	Număr extern al brazdei.....	✓	✓	x	x	x
	Viteză externă.....	✓	✓	x	x	x
	Rata externă efectivă.....	✓	✓	x	x	x
	Rata externă vizată.....	✓	✓	x	x	x
	Produs aplicat extern.....	✓	✓	x	x	x
Configurarea receptorului GNSS	Tip GNSS.....	x	✓	x	x	x
	Port GNSS.....	x	✓	x	x	x
	Rata de date GNSS.....	x	✓	x	x	x
	Informații stare GNSS.....	✓	✓	x	x	x
	Programare.....	x	✓	x	x	x
	PRN.....	x	✓	x	x	x
Afișare buton de reîmprospătare poziție GNSS.....		✓	✓	x	x	x
Video	Cameră marșarier.....	✓	✓	x	x	x
	Setări cameră.....	✓	✓	x	x	x
Senzori	Rata presiunii maxime.....	✓	✓	✓	✓	✓
	Senzor presiune IOM Alarmă de presiune scăzută.....	✓	✓	✓	✓	✓
	Alarmă de presiune ridicată.....	✓	✓	✓	✓	✓
Produs*	Denumire produs.....	x	✓	✓	✓	✓
	Constantă duză.....	x	x	✓	▶	✓
	Culoare viteză maximă.....	✓	✓	x	✓	▶▶
	Culoare viteză minimă.....	✓	✓	x	✓	▶▶▶
	Paletă culori.....	✓	✓	x	✓	▶▶▶▶
	Limită superioară/inferioară cartografiere viteză aplicată.....	x	✓	x	✓	▶▶▶▶▶
Control viteză terță parte*	Activare/Dezactivare.....	x	✓	x	x	x
	Interfață hardware.....	x	✓	x	x	x
	Protocol de comunicare.....	x	✓	x	x	x
	Mod controler.....	x	✓	x	x	x
	Rată de transfer serial.....	x	✓	x	x	x
	Stare controler viteză.....	✓	✓	x	x	x

Continuare...



Setări de configurare		Disponibile cu lucrarea activă	Poate fi editat în		Salvat în profilul exportat în		
			Matrix Pro	Fieldware Link	Matrix Pro	Fieldware Link	
Direcție automată cu FieldPilot Pro sau UniPilot Pro	Administrare vehicule	Nou .....	x	✓	x	x	x
		Încărcare.....	x	✓	x	x	x
		Editare .....	x	✓	x	x	x
		Copiere.....	x	✓	x	x	x
		Calibrare automată .....	x	✓	x	x	x
		Ajustare .....	✓	✓	x	x	x
	Ajustare	Ștergere.....	x	✓	x	x	x
		Decuplare manuală .....	x	✓	x	x	x
		Agresivitate motor.....	✓	✓	x	x	x
		Cursă moartă UniPilot Pro.....	✓	✓	x	x	x
		Răspuns direcție.....	✓	✓	x	x	x
		Agresivitate înaintare.....	✓	✓	x	x	x
		Eroare de deviere.....	✓	✓	x	x	x
		Achiziție linie.....	✓	✓	x	x	x
		Răspuns marșarier .....	✓	✓	x	x	x
		Calibrare înclinare .....	x	✓	x	x	x
		Calibrarea senzorului unghiului roții (WAS).....	x	✓	x	x	x
Selectare valori QI .....	✓	✓	x	x	x		
DOP maxim .....	✓	✓	x	x	x		
Mod transport .....	✓	✓	x	x	x		
Mod service .....	✓	✓	x	x	x		
Prezența operatorului .....	✓	✓	x	x	x		
Direcție automată	Direcție asistată/automată activată/dezactivată .....		✓	✓	x	✓	▲
	Configurare supapă	Tip de supapă.....	x	✓	x	✓	▲
		Frecvența supapei.....	x	✓	x	✓	▲
		Ciclu minim de funcționare pe stânga/dreapta .....	x	✓	x	✓	▲
		Ciclu maxim de funcționare pe stânga/dreapta .....	x	✓	x	✓	▲
	Setări direcție	Reglaj grosier al direcției .....	✓	✓	x	✓	▲
		Reglaj fin al direcției .....	✓	✓	x	✓	▲
		Bandă de insensibilitate.....	✓	✓	x	✓	▲
		Anticipare.....	✓	✓	x	✓	▲
	Test supapă .....	x	✓	x	✓	▲	
	Diagnostic supapă .....	x	✓	x	✓	▲	
Opțiuni	Senzorul volanului .....	x	✓	x	✓	▲	
	Senzor unghi de direcție	Activat/dezactivat.....	x	✓	x	✓	▲
Corecție înclinare	Calibrarea senzorului.....	✓	✓	x	✓	▲	
	Calibrarea pe linie.....	✓	✓	x	✓	▲	
Activat/dezactivat.....	x	✓	x	✓	▲		
Nivelul terenului .....	x	✓	x	✓	▲		

\*Disponibil numai cu un controler viteză terță parte activ în sistem.

## Setări privind managementul datelor

Setări privind managementul datelor		Disponibile cu lucrarea activă
Datele lucrării	Exportare .....	✘
	Transfer Importare .....	✘
	Ștergere .....	✘
	Nou .....	✘
	Administrare Copiere .....	✘
	Ștergere .....	✘
Rapoarte	Salvare PDF .....	✘
	Salvare KML .....	✘
	Salvare SHP .....	✘
	Salvare toate tipurile .....	✘
Opțiuni	Mod lucrare .....	✘
Setări mașină	Exportare .....	✓
	Transfer Importare .....	✓
	Ștergere .....	✓
	Nou .....	✓
	Copiere .....	✓
	Administrare Ștergere .....	✓
	Salvare .....	✓
	Încărcare .....	✘

## Setări consolă

Setări consolă		Disponibile cu lucrarea activă
Despre	Informații sistem .....	✓
	Salvare .....	✓
Afișaj	Schemă cromatică .....	✓
	Luminozitate LCD .....	✓
	Mod noapte .....	✓
	Captură ecran .....	✓
	Calibrare ecran .....	✓
Cultural	Unități .....	✓
	Limbă .....	✓
	Fus orar .....	✓
Volum audio	Volum audio .....	✓
GNSS demo	Pornire .....	✓
Deblocare caracteristici	BoomPilot pentru împrăștiator .....	✓
	Control viteză terță parte .....	✓
	FieldPilot Pro/UniPilot Pro .....	✓

## Setări instrumente

Setări instrumente		Disponibile cu lucrarea activă
Încărcare software	Dispozitiv .....	✘
	Software .....	✘
Suplimente	Calculator .....	✓
	Convertor unități .....	✓

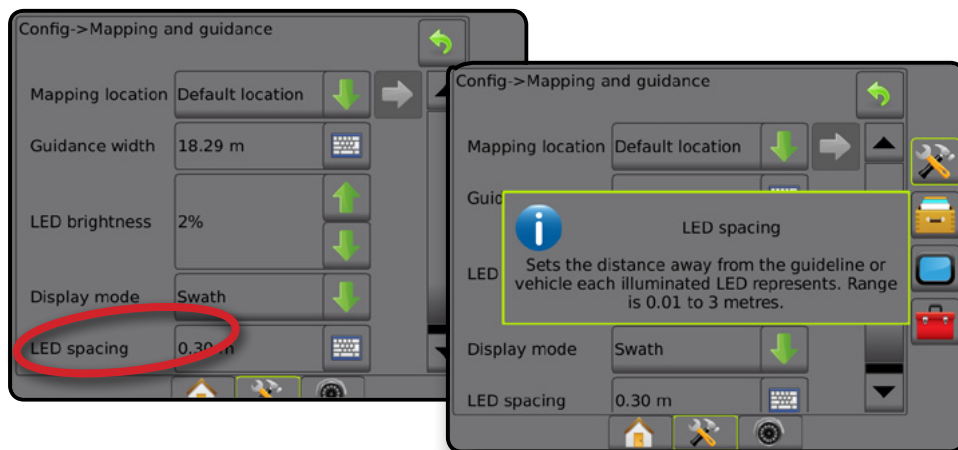
## ANEXA C – SPECIFICAȚII UNITATE

Dimensiuni	Matrix Pro 570GS	16,15 x 14,91 x 5,84 cm
	Matrix Pro 840GS	27,0 x 18,0 x 6,0 cm
Greutate	Matrix Pro 570GS	0,794 kg
	Matrix Pro 840GS	1,06 kg
Conector	Putere/CAN	Conxall 8 pini
	Cameră	Conxall 5 pini
	Viteză/Stare	Conxall 8 pini
<i>AVERTISMENT! Unele console Matrix originale au o conexiune pe bază de cablu conxall cu 4 pini. Cablurile cu 4 pini și 8 pini NU sunt interschimbabile.</i>		
Mediu înconjurător	Stocare	-10 până la +70°C
	Funcționare	0 până la +50°C
	Umiditate	90% non-condensare
Afișaj	Matrix Pro 570GS	Rezoluție 320 x 240, 14,5 cm
	Matrix Pro 840GS	Rezoluție 800 x 600, 21,3 cm
Intrare/ieșire		USB 2.0
Cerință alimentare		< 9 wați la 12 V c.c.

## ANEXA D – INTERVALE SETĂRI

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

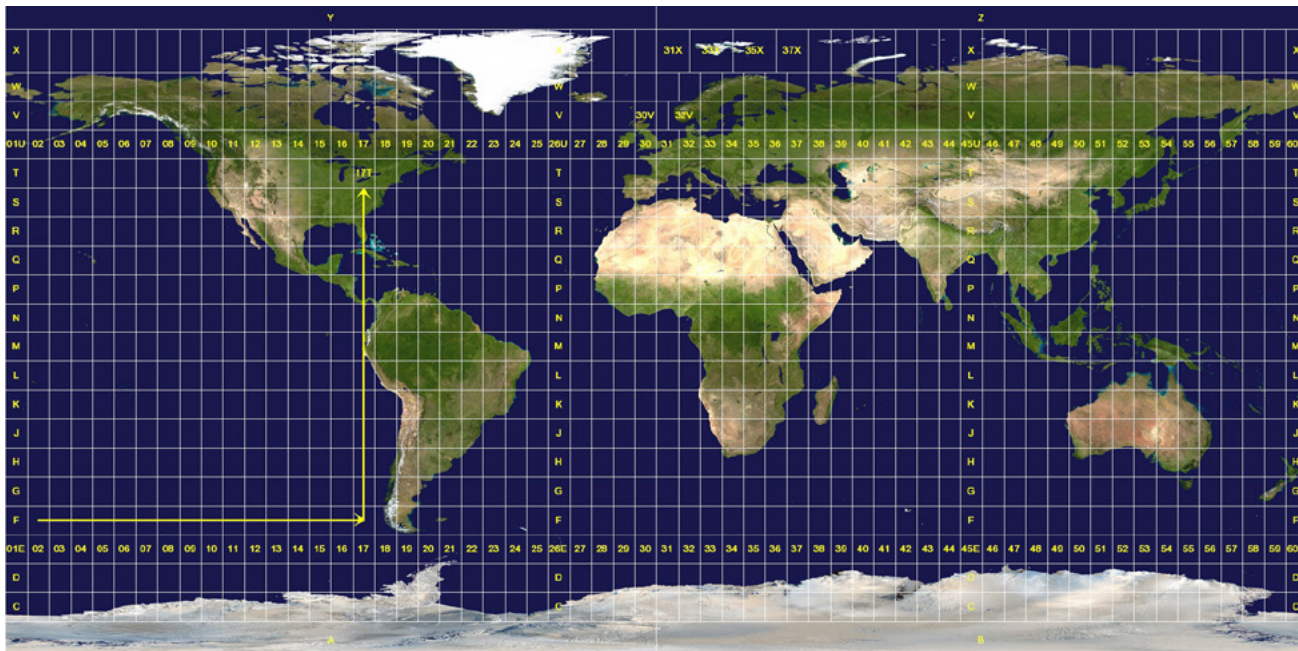
Figura A-3: Exemplu de casetă text cu informații



## ANEXA E – COORDONATE ȘI ZONE UTM

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

Figura A-4: Sistemul de coordonate UTM – Global



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

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

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

# MATRIX PRO GS

## OPȚIUNI DE CONFIGURARE PENTRU SOFTWARE v4.33

Pentru a face o sugestie, debifați Utilizare predefinit.

### CUPRINS

<b>ACASĂ -&gt; LUCRARE</b> 105	Administrare vehicule..... 118
<b>SETĂRI DE CONFIGURARE</b> 106	Selectare valori QI ..... 120
Unealtă ..... 106	Direcție automată..... 121
Module de leșire Secțiuni Multiple..... 108	Corecție înclinare..... 121
Modul în linie dreaptă..... 108	<b>SETĂRI CONSOLĂ</b> 122
Modul împrăștiator – TeeJet..... 108	<b>SETĂRI GHIDARE</b> 123
Modul împrăștiator – OEM ..... 110	Bara de ghidare ..... 123
Mod eşalonat ..... 111	Linii de ghidare ..... 123
Cartografiere și ghidare..... 113	Delimitări și poligoane..... 123
Configurare receptor GNSS..... 115	<b>MANAGEMENTUL DATELOR</b> 124
Video ..... 116	Datele lucrării ..... 124
Senzori -> Sensor de presiune IOM..... 116	Opțiuni..... 124
Produs ..... 117	Setări mașină ..... 124
Control viteză terță parte..... 117	
Direcție automată cu FieldPilot Pro sau UniPilot Pro..... 118	

### ACASĂ -> LUCRARE

Curent	Nume	Note

## Unealtă

Descriere	Setări din fabrică	Interva/opțiuni	Setare sugerată	Utilizare predefinită	Note
Tip mașină	Roata din față	Roata din față, cu șenile, articulată			
Înălțime antenă GNSS	3,81 m	0,0 - 10,0 m			
Tip unealtă	În linie dreaptă	Drept, împrăștietor, eşalonat			
Disponerea simetrică a unelei	Activat	Activat, dezactivat			
Număr de secțiuni unealtă	5	1 - 30			
Lățimea aplicării/acoperirii	3,6576 m	O singură secțiune: 1,0 - 75,0 m. Secțiuni multiple: Intervalul pentru fiecare secțiune este cuprins între 0,0 și 75,0 metri. Totalul pentru toate secțiunile trebuie să fie mai mare de 1,0 m.	1		
			2		
			3		
			4		
			5		
			6		
			7		
			8		
			9		
			10		
			11		
			12		
			13		
			14		
			15		
			16		
			17		
			18		

Descriere	Setări din fabrică	Interval/opțiuni	Setare sugerată	Utilizare predefinită	Note
			19		
			20		
			21		
			22		
			23		
			24		
			25		
			26		
			27		
			28		
			29		
			30		
Monitor pentru dimensiunea picăturilor	Dezactivat	Activat, dezactivat			
Selecție duză -> Duza curentă și Setări predefinite duză	---		Nr. 1		
			Nr. 2		
			Nr. 3		
			Nr. 4		
			Nr. 5		
Distanțare duză	60,96 cm	1,0 - 7.500,0 cm			
Avertizare aplicată	Dezactivat	Activat, dezactivat			
Moment intrare	0,0 s	0,0 - 10,0 s			
Moment ieșire	0,0 s	0,0 - 10,0 s			
Permite BoomPilot în Marșarier	Activat	Activat, dezactivat			
Mod pornire BoomPilot	Activat	Activat, dezactivat			
Pictogramă BoomPilot	Activat	Activat, dezactivat			
Întârziere semnal marșarier	0,0 s	0,0 - 10,0 s			

## Module de ieșire Secțiuni Multiple

Secțiuni	Identificator modul	Note

## Modul în linie dreaptă

Activ / Inactiv

Descriere	Setări din fabrică	Interval/opțiuni	Setare sugerată	Utilizare predefinită	Note
Direcția decalării uneltei în linie	Înapoi	Înapoi, înainte			
Distanța decalării uneltei în linie	0,0 m	0,0 - 50,0 m			
Direcția decalării uneltei în lateral	Stânga	Stânga, dreapta			
Distanța decalării uneltei în lateral	0,0 m	0,0 - 10,0 m			
Suprapunere	100%	0%, 50%, 100%			
Timpe pornire temporizator	1,0 s	0,0 - 10,0 s			
Timpe oprire temporizator	1,0 s	0,0 - 10,0 s			

## Modul împrăștiator – TeeJet

Activ / Inactiv

Descriere	Setări din fabrică	Interval/opțiuni	Setare sugerată	Utilizare predefinită	Note
Tip de configurare	TeeJet	TeeJet, OEM			
Distanța decalării în linie între antenă și discuri	0,0 m	0,0 - 50,0 m			
Direcția decalării uneltei în lateral	Stânga	Stânga, dreapta			
Distanța decalării uneltei în lateral	0,0 m	0,0 - 10,0 m			
Suprapunere	100%	0%, 50%, 100%			
Timpe pornire temporizator	0,0 s	0,0 - 10,0 s			
Timpe oprire temporizator	0,0 s	0,0 - 10,0 s			
Distanța decalării de împrăștiere	0,0 m	0,0 - 75,0 m			



Descriere	Setări din fabrică	Interva/opțiuni	Setare sugerată		Utilizare predefinită	Note
			Decalare	Lungime		
Decalări secțiune	0,0 m	Secțiunea 1: Întotdeauna 0,0 m Secțiunile 2-30: 0,0 - 75,0 m	1	0,0		
			2			
			3			
			4			
			5			
			6			
Lungimi împrăștiate	0,5 m	0,5 - 75,0 m	7			
			8			
			9			
			10			
			11			
			12			
			13			
			14			
			15			
			16			
			17			
			18			
			19			
			20			
			21			
			22			
			23			
			24			
			25			

Descriere	Setări din fabrică	Interva/opțiuni	Setare sugerată	Utilizare predefinită	Note
			26		
			27		
			28		
			29		
			30		

**Modul împrăștiător – OEM**

Activ Inactiv

Descriere	Setări din fabrică	Interva/opțiuni	Setare sugerată	Utilizare predefinită	Note
Tip de configurare	TeeJet	TeeJet, OEM			
Distanța decalării în linie între antenă și discuri	0,0 m	0,0 - 50,0 m			
Direcția decalării uneltei în lateral	Stânga	Stânga, dreapta			
Distanța decalării uneltei în lateral	0,0 m	0,0 - 10,0 m			
Distanța de pornire	0,0 m	0,0 - 75,0 m			
Distanța de oprire	0,0 m	0,0 - 75,0 m			
Decalări pornire/oprire secțiune	0,0 m	0,0 - 75,0 m			
			<b>Pornire</b>	<b>Oprire</b>	
			1		
			2		
			3		
			4		
			5		
			6		
			7		
			8		
			9		
			10		
			11		

Descriere	Setări din fabrică	Interva/opțiuni	Setare sugerată	Utilizare predefinită	Note
			12		
			13		
			14		
			15		
			16		
			17		
			18		
			19		
			20		
			21		
			22		
			23		
			24		
			25		
			26		
			27		
			28		
			29		
			30		

**Mod eșalonat**

Activ

Inactiv

Descriere	Setări din fabrică	Interva/opțiuni	Setare sugerată	Utilizare predefinită	Note
Direcția decalării uneltei în linie în secțiunea 1	Înapoi	Înapoi, înainte			
Distanța decalării uneltei în linie în secțiunea 1	0,0 m	0,0 - 50,0 m			
Direcția decalării uneltei în lateral	Stânga	Stânga, dreapta			
Distanța decalării uneltei în lateral	0,0 m	0,0 - 10,0 m			

Descriere	Setări din fabrică	Interva/opțiuni	Setare sugerată	Utilizare predefinită	Note
Suprapunere	100%	0%, 50%, 100%			
Timpe pornire temporizator	1,0 s	0,0 - 10,0 s			
Timpe oprire temporizator	1,0 s	0,0 - 10,0 s			
Decalări secțiune	0,0 m	Secțiunea 1: Întotdeauna 0,0 m Secțiunile 2-30: 0,0 - 75,0 m	1		
			2		
			3		
			4		
			5		
			6		
			7		
			8		
			9		
			10		
			11		
			12		
			13		
			14		
			15		
			16		
			17		
			18		
			19		
			20		
			21		
			22		
			23		

Descriere	Setări din fabrică	Interva/opțiuni	Setare sugerată	Utilizare predefinită	Note
			24		
			25		
			26		
			27		
			28		
			29		
			30		

### Cartografare și ghidare









Descriere	Setări din fabrică	Interva/opțiuni	Setare sugerată	Utilizare predefinită	Note
Zonă de cartografiere	Zonă implicită	Zonă predefinită, Intrare utilizator 1-5			
Denumire zonă	Intrare utilizator 1				
Direcția decalării uneltei la zona cartografiată	Înapoi	Înapoi, înainte			
Distanța decalării uneltei la zona cartografiată	0,0 m	0,0 - 50,0 m			
Direcția decalării laterale a uneltei la zona cartografiată	Stânga	Stânga, dreapta			
Distanța decalării laterale a uneltei la zona cartografiată	0,0 m	0,0 - 50,0 m			
Denumire zonă	Intrare utilizator 2				
Direcția decalării uneltei la zona cartografiată	Înapoi	Înapoi, înainte			
Distanța decalării uneltei la zona cartografiată	0,0 m	0,0 - 50,0 m			
Direcția decalării laterale a uneltei la zona cartografiată	Stânga	Stânga, dreapta			
Distanța decalării laterale a uneltei la zona cartografiată	0,0 m	0,0 - 50,0 m			
Denumire zonă	Intrare utilizator 3				
Direcția decalării uneltei la zona cartografiată	Înapoi	Înapoi, înainte			
Distanța decalării uneltei la zona cartografiată	0,0 m	0,0 - 50,0 m			
Direcția decalării laterale a uneltei la zona cartografiată	Stânga	Stânga, dreapta			

Descriere	Setări din fabrică	Interva/opțiuni	Setare sugerată	Utilizare predefinită	Note
Distanța decalării laterale a uneltei la zona cartografiată	0,0 m	0,0 - 50,0 m			
Denumire zonă	Intrare utilizator 4				
Direcția decalării uneltei la zona cartografiată	Înapoi	Înapoi, înainte			
Distanța decalării uneltei la zona cartografiată	0,0 m	0,0 - 50,0 m			
Direcția decalării laterale a uneltei la zona cartografiată	Stânga	Stânga, dreapta			
Distanța decalării laterale a uneltei la zona cartografiată	0,0 m	0,0 - 50,0 m			
Denumire zonă	Intrare utilizator 5				
Direcția decalării uneltei la zona cartografiată	Înapoi	Înapoi, înainte			
Distanța decalării uneltei la zona cartografiată	0,0 m	0,0 - 50,0 m			
Direcția decalării laterale a uneltei la zona cartografiată	Stânga	Stânga, dreapta			
Distanța decalării laterale a uneltei la zona cartografiată	0,0 m	0,0 - 50,0 m			
Lățime ghidare	18,288 m	1,0 - 75,0 m			
Luminozitate LED-uri	25%	0% - 100%			
Mod afișaj	Brazdă	Brazdă, vehicul			
Distanța între LED-uri	0,46 m	0,01 - 3,0 m			
Bară cu leduri externă	Activat	Activat, dezactivat			
Luminozitatea LED-urilor barei cu leduri externe	25%	0% - 100%			
Luminozitatea textului barei cu leduri externe	25%	0% - 100%			
Deviere externă	Activat	Activat, dezactivat			
Număr extern al brazdei	Dezactivat	Activat, dezactivat			
Viteză externă	Dezactivat	Activat, dezactivat			
Rata externă efectivă	Dezactivat	Activat, dezactivat			
Rata externă vizată	Dezactivat	Activat, dezactivat			
Produs aplicat extern	Dezactivat	Activat, dezactivat			

### Configurare receptor GNSS

Descriere	Setări din fabrică	Interva/opțiuni	Setare sugerată	Utilizare predefinită	Note
Tip GNSS	GPS, GLONASS	GPS, GLONASS, SBAS, DGPS obligatoriu			
Port GNSS	Intern	Intern, extern			
Rata de date GNSS	Rapid (115.200 + 10 Hz)	Rapid (115.200 + 10 Hz), Lent (19.200 + 5 Hz)			
Rata de transfer					
Stare rată de transfer					
Rate date GGA	10 Hz	0,0 Hz - 20,0 Hz			
Rate date VTG	10 Hz	0,0 Hz - 20,0 Hz			
Număr de sateliți					
Informații stare GNSS					
HDOP					
PRN					
Calitate GGA					
Receptor					
Versiune receptor					
Fus orar UTM					
Model					
PRN	Automat	Automat, număr specific			
PRN alternativ	120	Număr specific			
Afișare buton de reimprospătare poziție GNSS	Dezactivat	Activat, dezactivat			

Video

Descriere	Setări din fabrică	Interva/opțiuni	Setare sugerată	Utilizare predefinită	Note
Camera marșarier	Dezactivat	Activat, dezactivat			
 Marșarier Cu partea de sus în jos	Inactiv Inactiv	Activ, inactiv Activ, inactiv			
 Marșarier Cu partea de sus în jos	Inactiv Inactiv	Activ, inactiv Activ, inactiv			
 Marșarier Cu partea de sus în jos	Inactiv Inactiv	Activ, inactiv Activ, inactiv			
 Marșarier Cu partea de sus în jos	Inactiv Inactiv	Activ, inactiv Activ, inactiv			
 Marșarier Cu partea de sus în jos	Inactiv Inactiv	Activ, inactiv Activ, inactiv			
 Marșarier Cu partea de sus în jos	Inactiv Inactiv	Activ, inactiv Activ, inactiv			
 Marșarier Cu partea de sus în jos	Inactiv Inactiv	Activ, inactiv Activ, inactiv			
 Marșarier Cu partea de sus în jos	Inactiv Inactiv	Activ, inactiv Activ, inactiv			

Senzori -> Senzor de presiune IOM

Descriere	Setări din fabrică	Interva/opțiuni	Setare sugerată	Utilizare predefinită	Note
Rata presiunii maxime	10,0 bari	0,1 - 30,0 bari			
Alarmă de presiune scăzută	0,0 bari	0,0 - 100,0 bari			
Alarmă de presiune ridicată	15,0 bari	0,0 - 100,0 bari			



## Produs

Descriere	Setări din fabrică	Interva/opțiuni	Setare sugerată	Utilizare predefinită	Note
Denumire produs	---				
Culoare viteză maximă	Albastru închis				
Culoare viteză minimă	Albastru deschis				
Paletă culori	Automat	Automat, manual			
Limită superioară hartă viteză aplicată					
Limită inferioară hartă viteză aplicată					

## Control viteză terță parte

Descriere	Setări din fabrică	Interva/opțiuni	Setare sugerată	Utilizare predefinită	Note
Control viteză terță parte	Dezactivat	Activat, dezactivat			
Interfață hardware	Serial	CAN, Serial			
Protocol de comunicare	LH5000	LH5000, T.J844, MidTech98, Teton			
Mod controler	Pulverizator	Opțiuni LH5000: Pulverizator, Fertilizator, Semănătoare, Împrăștielator îngrășământ natural Opțiuni T.J844: SI, US, Turf, NH3, Imperial Opțiune MidTech98: Nu se aplică Opțiuni Teton: Granular, lichid			
Rată de transfer serial	9600	Opțiune LH5000: 9600 Opțiune T.J844: 9600 Opțiuni MidTech98: 9600, 19200 Opțiuni Teton: 9600, 19200			
Starea controlului vitezei					

## Direcție automată cu FieldPilot Pro sau UniPilot Pro

Descriere	Setări din fabrică	Interva/opțiuni	Setare sugerată	Utilizare predefinită	Note
DOP maxim	3.0	0,0 - 10,0			
Mod transport	Activat	Activat, dezactivat			
Mod service	Activat	Activat, dezactivat			
Prezența operatorului	Activat	Activat, dezactivat			

## Administrare vehicule

Denumire vehicul:

## Profil vehicul

Nou      Modificare

Descriere	Interva/opțiuni	Setare sugerată	Utilizare predefinită	Note
Tip vehicul	Articulat, Combină, Semănătoare, MFWD, Împiăștietor, Secerătoare-pologitoare și cu șenile.			
Marcă vehicul	Specific producătorului, generic			
Model vehicul	Specific producătorului, generic			
Tip controler	Standard - hidraulic, UniPilot Pro, AccuGuide Ready, Auto-Guide2, AutoTrac Ready, Vehicul - CAN, IntelliSteer Ready, AutoTrac Ready ISO			
Baza roții	0,0 - 20,0 m			
Direcția decalării în linie a antenei	Înapoi, înainte			
Distanța decalării în linie a antenei	0,0 - 3,048 m			
Direcția decalării laterale a antenei	Stânga, dreapta			
Distanța decalării laterale a antenei	0,0 - 3,048 m			
Înălțimea antenei	0,0 - 20,0 m			
Direcția decalării în linie SCM Pro	Înapoi, înainte			
Distanța decalării în linie SCM Pro	0,0 - 3,048 m			
Direcția decalării laterale SCM Pro	Stânga, dreapta			

Descriere	Intervall/opțiuni	Setare sugerată	Utilizare predefinită	Note
Distanța decalării laterale SCM Pro	0,0 - 3,048 m			
Înălțimea SCM Pro	0,0 - 20,0 m			
Senzorul unghi roată (WAS)	Niciunul, prezent			
Orientare SCM Pro	Ortogonală, neortogonală			
Unghi X/Înclinare	0-360 de grade			
Unghi Y/Rotire	0-360 de grade			
Unghi Z/Rotație în raport cu vehiculul	0-360 de grade			

## Calibrare automată

Finalizat  
Nefinalizat

Descriere	Note
Calibrarea busolei	
Așteptați înaintarea	
Direcție inițială înclinare zero	
Direcție opusă înclinare zero	
Banda de insensibilitate a supapei	
Senzor de unghi	
Supapă	
Bandă de insensibilitate UniPilot Pro	
UniPilot Pro	
Curbura	

*Reglare vehicul*

Descriere	Setări din fabrică	Interva/optiuni	Setare sugerată	Utilizare predefinită	Note
Decuplare manuală					
Agresivitate motor	10	1 - 20			
Cursă moartă UniPilot Pro	0	1 - 20			
Răspuns direcție	10	1 - 20			
Agresivitate înaintare	10	1 - 20			
Eroare de deviere	10	1 - 20			
Achiziție linie	10	1 - 20			
Răspuns marșarier	10	1 - 20			
Calibrare înclinare					
Calibrarea senzorului unghiului roții (WAS)					

**Selectare valori QI**

Descriere	Setări din fabrică	Interva/optiuni	Setare sugerată	Utilizare predefinită	Note
Valoare QI	Activat	Activat, dezactivat	1		
			2		
			3		
			4		
			5		

**Direcție automată**

Descriere	Setări din fabrică	Interval/opțiuni	Setare sugerată	Utilizare predefinită	Note
Direcție asistată/automată activată/dezactivată	Activat	Activat, dezactivat			
Tip de supapă	Standard/PWM	Standard/PWM, Tensiune standard, Tensiune inversă, PWM cu un fir, UniPilot			
Frecvența supapei	175 Hz	1 Hz - 15,000 Hz			
Ciclu minim de funcționare pe stânga	20%	0,0% - 50,0%			
Ciclu minim de funcționare pe dreapta	20%	0,0% - 50,0%			
Ciclu maxim de funcționare pe stânga	50%	25,0% - 100,0%			
Ciclu maxim de funcționare pe dreapta	50%	25,0% - 100,0%			
Reglaj grosier al direcției	25	1,0 - 100,0			
Reglaj fin al direcției	25	1,0 - 100,0			
Bandă de insensibilitate	9	0 - 9			
Anticipare	4,0 s	0,0 - 10,0 s			
Test supapă					
Diagnostic supapă					
Opțiuni -> Senzorul volanului	Dezactivat	Activat, dezactivat			
Activat/Dezactivat	Activat	Activat, dezactivat			
Senzor unghi de direcție					
Calibrarea senzorului direcție					
Calibrarea pe linie					

**Corecție înclinare**

Descriere	Setări din fabrică	Interval/opțiuni	Setare sugerată	Utilizare predefinită	Note
Activat/Dezactivat	Dezactivat	Activat, dezactivat			
Nivelul terenului					

## SETĂRI CONSOLĂ

Descriere	Setări din fabrică	Intervala/opțiuni	Setare sugerată	Utilizare predefinită	Note
Despre					
Schemă coloristică	Stil 1	Stil 1: gri deschis, Stil 2: gri închis, Stil 3: albastru deschis, Stil 4: verde, Stil 5: roșu, Stil 6: alb			
Luminozitate LCD	50	1 - 100			
Mod noapte	Dezactivat	Activat, dezactivat			
Captură ecran	Dezactivat	Activat, dezactivat			
Calibrare ecran					
Unități	Metric	SUA, Metric			
Limbă	Română	BG, CS, DA, DE, EN, EN-US, ES, ES-ES, ET, FI, FR, HU, IT, JA, LT, NL, PL, PT-BR, RO, RU, SV, ZH			
Fus orar	America - Denver	(Prea multe pentru a fi listate)			
Volum audio	60	1 - 100			
GNSS demo	Dezactivat	Activat, dezactivat			
Caracteristică deblocată	Dezactivat	Activat, dezactivat			
	BoomPilot pentru împărășietor				
	FieldPilot Pro/UniPilot Pro				

**SETĂRI GHIDARE**

Descriere	Setări din fabrică	Interval/opțiuni	Setare sugerată	Utilizare predefinită	Note
Mod de ghidare	Dreaptă AB	Fără ghidare, Dreaptă AB, AB curbat, Rotire în jurul pivotului, Ultimul coridor, Rându următor, Curbă adaptivă			
Anticipare curbă	Dezactivat	Activat, dezactivat			

**Bara de ghidare**

Descriere	Setări din fabrică	Interval/opțiuni	Setare sugerată	Utilizare predefinită	Note
Eroare de deviere activitate navigare	Metri [1,5]	Metri [1,5], Metri [1,50], Centimetri [150]			
Informații selectabile – partea stângă	Viteză	Viteză, Înaintare, Suprafața acoperită totală, Durată acoperire, Oră, Număr brazdă,			
Informații selectabile – partea dreaptă	Suprafața acoperită	Presiune sistem, Dimensiune picătură, Rata de aplicare efectivă, Viteza de acoperire țintă, Volum/produs aplicat, Cantitate rămasă rezervor/recipient			

**Linii de ghidare**

Nume	Tip ghidare	Note

**Delimitări și poligoane**

Nume	Tip ghidare	Note

## MANAGEMENTUL DATELOR

### Datele lucrării

Nume	Note

### Opțiuni

Descriere Mod lucrare	Setări din fabrică Avansat	Interval/opțiuni Avansat, simplu	Setare sugerată	Utilizare predefinită	Note

### Setări mașină

Nume	Note





## Drepturi de autor

© 2018 TeeJet Technologies. Toate drepturile rezervate. Nicio parte din acest document sau din programele de calculator descrise în cadrul acestuia nu poate fi reprodusă, copiată, fotocopiată, tradusă sau reprodusă sub orice formă sau prin orice mijloace, electronice sau descifrabile cu ajutorul unor dispozitive, prin înregistrare sau în alt mod, fără aprobarea scrisă prealabilă din partea TeeJet Technologies.

## Mărci comerciale

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

## Limitarea răspunderii

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



## Informații privind siguranța

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

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

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

Nu părăsiți vehiculul în timp ce direcția asistată/automată este cuplată.

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

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

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

# MATRIX® PRO GS

## MANUALUL UTILIZATORULUI

---

### Îmbunătățiri ale produsului disponibile

- Direcție automată FieldPilot®
- Direcție automată UniPilot®
- Control automat al secțiunii BoomPilot®
- Modulul de înclinare a rotației
- Module de selecție video pentru până la 8 camere
- Receptor GNSS extern sau îmbunătățiri ale antenei
- Aplicație de organizare suplimentară a datelor Fieldware® Link
- Kit senzor de presiune pentru monitorul pentru dimensiunea picăturilor
- Control viteză terță parte



A Subsidiary of  *Spraying Systems Co.*

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