

# AEROS 9040

## NAUDOJIMO INSTRUKCIJA

Programinės įrangos versija: 4.21



**TeeJet**<sup>®</sup>  
TECHNOLOGIES

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

### 1. MAITINIMO ĮJUNGIMAS 1

### 2. PRADINIS EKRANAS 1

Sistemos sąranka .....	1
Paprastas arba išplėstinis režimas .....	1

### 3. EIKITE Į KONFIGŪRACIJĄ 2

1) Nustatykite Vietines kultūrines nuostatas .....	2
3) Nustatykite padargą .....	3
Padargo nuostatos pagal esamą įrangą .....	3
Vienos sekcijos sąranka .....	3
Seksijos (-ų) su ISOBUS purkštuvu / barstytuvu sąranka .....	4
Keleto seksijų su SDM / SFM ir DCM su ISM / ASB sąranka .....	5
Papildomos nuostatos pagal padargo tipą .....	5
Seksijų numeriai .....	6
Tiesiai .....	6
Purkštuvai – „TeeJet“ .....	7
Šoninio padargo nuokrypio atstumo reguliavimas .....	8
GNSS nuokrypio reguliavimo skaičiavimas .....	8
Šoninio padargo nuokrypio reguliavimas .....	9

### 4. PRADĖKITE NAUJĄ UŽDUOTĮ ARBA TĘSKITE ESAMĄ 10

Paprastas režimas .....	10
Nauja užduotis .....	10
Tęsti užduotį .....	10
Užverti užduotį .....	10
Išplėstinis režimas .....	10
Nauja užduotis .....	10
Pradėti užduotį .....	10
Užverti užduotį .....	10

### 5. NUSTATYKITE VALDYMĄ 11

1) Pasirinkite Valdymo režimą .....	11
2) Nustatykite AB gairę .....	12
3) Sukurkite apdorojimo ribą .....	12

## PRIDĖTI NORMOS VALDIKLĮ

### ISOBUS UNIVERSALI JUNGTIS 14

Apžvalga .....	14
Valdymo ekrano parinktys .....	14
Konfigūruoti produktą .....	15

### „TEEJET“ DVIGUBO VALDYMO MODULIS 16

Normos valdymo ekrano apžvalga .....	16
Valdymo kanalų konfigūravimas .....	17
Įrenginio sąranka .....	17
Produkto Valdymo kanalai .....	18
„TankMatic“ .....	18

Konfigūruoti produktą.....	19
----------------------------	----

## APDOROJIMO ATVAIZDAVIMAS 20

Žemėlapių kopijavimas ir perkėlimas .....	20
Aprėpties žemėlapis .....	20
Paskirtas žemėlapis.....	20
Apdorojimo žemėlapis .....	21
Tikslinės normos žemėlapis .....	21
Tikslinės normos .....	21

## INFORMACIJA APIE VALDYMO REŽIMUS 22

Transporto priemonės peržiūra.....	22
Lauko peržiūra .....	23
„Realview“ valdymas .....	24

## VALDYMO REŽIMAI 25

## VALDYMO EKRANO PIKTOGRAMOS 26

## VALDYMO UŽDUOČIŲ JUOSTA 28

## BŪSENOS JUOSTA 29

## SMULKIAU APIE VALDYMO FUNKCIJAS 30

Funkcija „A+ Nudge“ .....	30
Azimuto laipsnis.....	30
Grįžti į tašką.....	31
Grįžimo taško pažymėjimas.....	31
Grįžimo taško pašalinimas.....	31
Grįžimo į tašką gairės.....	31
Kitos gairės funkcija.....	32

## „BOOMPILOT“ 32

Nėra sekcijų valdymo modulių .....	33
Tik pultas .....	33
Su pasirenkamu darbo įjungimo / išjungimo mygtuku.....	33
<i>Naudojimasis pultu.....</i>	33
„ISOBUS“ purkštuvas .....	33
Tik pultas ir ECU .....	33
Su skirstomąja dėžute .....	34
Su ISOBUS padargo būsenos moduliu (ISO ISM).....	34
„ISOBUS“ purkštuvas .....	34
Tik pultas .....	34
Su pasirenkamuju Purkštuvu įjungimo / išjungimo mygtuku .....	35
Su „TeeJet“ sekcijų valdymo moduliu ir skirstomąja dėžute arba ISM .....	35
Su „TeeJet“ sekcijų valdymo moduliu .....	35

## PAPILDOMOS PADARGO PARINKTYS 36

## PURKŠTUKO PASIRINKIMAS 36

Išankstinės nuostatos.....	36
Esamas purkštukas .....	37

## LAŠELIŲ DYDŽIO MONITORIUS 37

# Darbo kompiuteris „Aeros 9040“

Sąranka.....	37
DSM įjungimas / išjungimas.....	37
Purkštuko pasirinkimas / esamas purkštukas.....	37
Įvesties / išvesties modulio slėgio jutiklis.....	37
Veikimas.....	38
Būsenos juosta.....	38
<i>Lašelių dydžio lentelė</i> .....	38
Valdymo užduočių juosta.....	38
<b>ATBULINĖS EIGOS JUTIMO MODULIS</b>	<b>38</b>
Atbulinė eiga valdymo ekranuose.....	39
<b>JUDĖJIMO GREIČIO APĖJIMAS</b>	<b>39</b>
<b>„BOOMPILOT“</b>	<b>40</b>
„BoomPilot“ pradžios režimas.....	40
„BoomPilot“ piktograma.....	40
<b>PURKŠTUKŲ SRAUTO MONITORIUS</b>	<b>41</b>
<b>DUOMENŲ VALDYMAS</b>	<b>41</b>
Užduoties duomenys.....	42
Mašinos nuostatos.....	42
<b>SISTEMOS KONFIGŪRACIJOS</b>	<b>43</b>



## Saugos informacija

„Teejet Technologies“ neatsako už žalą ar pakenkimą sveikatai dėl toliau nurodytų saugos reikalavimų nesilaikymo.

Kaip transporto priemonės operatorius esate atsakingas už saugų jos naudojimą.

„Aeros 9040“, kartu su bet koku pagalbiniu ar automatinio vairavimo įrenginiu, nėra skirtas transporto priemonės operatoriui pakeisti.

Nepalikite transporto priemonės su įjungtu „Aeros 9040“.

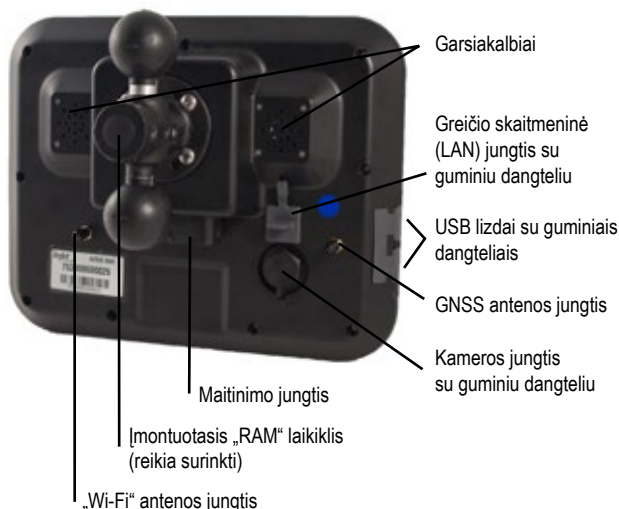
Pasirūpinkite, kad prieš įjungiant įrangą ir jai veikiant aplink transporto priemonę nebūtų žmonių ir kliūčių.

„Aeros 9040“ skirtas padėti ir padidinti darbo našumą dirbant lauke. Vairuotojui tenka visa atsakomybė už kokybę ir darbo rezultatus.

Prieš važiuodami viešaisiais keliais išjunkite arba nuimkite bet kokį rankinio / automatinio vairavimo įrenginį.

## PAPRASTO VALDYMO PRADŽIA

### 1. MAITINIMO ĮJUNGIMAS



### Rekomenduojamas antenos įrengimas

GNSS anteną reikia įrengti kiek įmanoma arčiau priekio, mažiausiai 10 cm (4 colių) kraštinės kvadrato dydžio metaliniame paviršiuje.

### Pradžios mygtukas

Pradžios mygtuku iškart persikeliama į Pradinį ekraną.

### Įjungimo ir išjungimo mygtukas

Norėdami įjungti pultą, paspauskite MAITINIMO mygtuką .

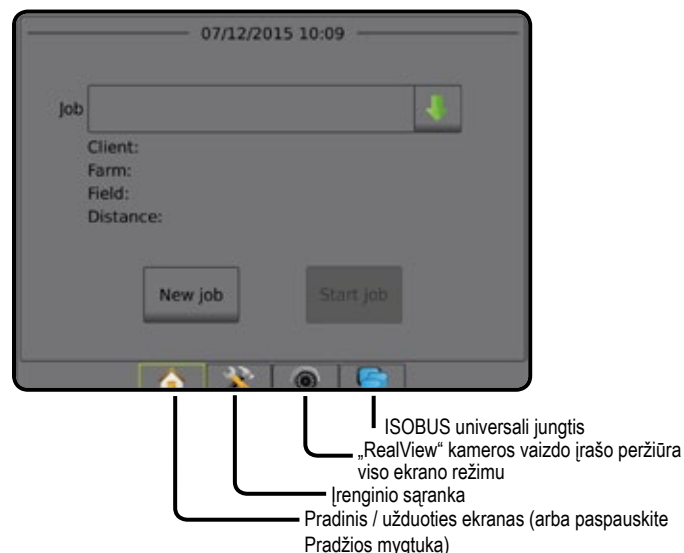
Įjungus „Aeros“, jis pradės savo įsijungimo procedūrą.

Norėdami išjungti pultą, paspauskite ir trumpai palaikykite MAITINIMO mygtuką , kol ekrane pasirodys išjungimo režimo patvirtinimas.

*ĮSPĖJIMAS! Prieš vėl įjungdami pultą palaukite 10 sekundžių.*

### 2. PRADINIS EKRANAS

Pasibaigus įsijungimo procedūrai, atsiras Pradinis ekranas, kuriame galima pradėti naują užduotį arba tęsti esamą užduotį.



### Sistemos sąranka

Sistemos sąranka naudojama pultui, mašinai ir jos padargams konfigūruoti. Keturiomis šoninėmis skirtukais pasirenkamos Mašinos / padargo konfigūracijos, Duomenų valdymo, Pulto nuostatų ir Įrankių parinktys.

### „RealView“ kameros vaizdo įrašo peržiūra viso ekrano režimu

Vaizdo įrenginių perduodama (-os) transliacija (-os) ir kamerų sąranka galimos be GNSS. Šiame ekrane negalimos „RealView“ valdymo gairės.

### ISOBUS universalios jungties rodinys

Prieiga prie ISOBUS elektroninio valdymo įrenginio (ECU) parinkčių ir valdymo. Galima valdyti pasėlių purkštuvą arba barstytuvą, jeigu jie įrengti atitinkamai jiems pritaikytame padarge.

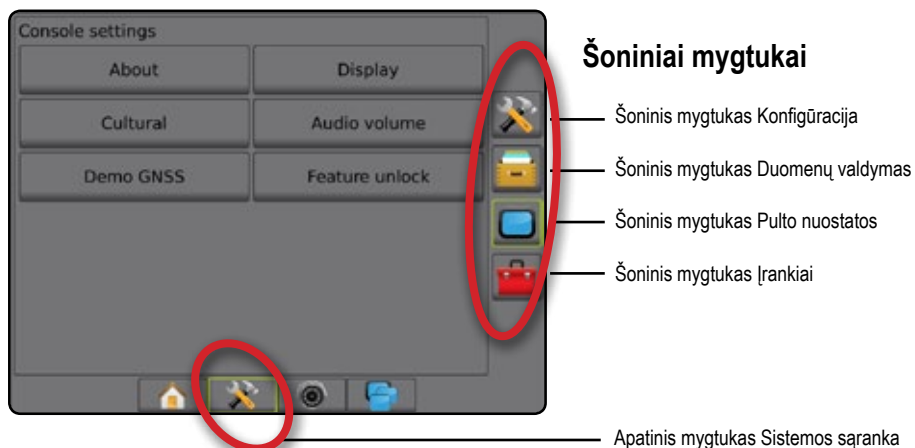
### Paprastas arba išplėstinis režimas

Norėdami pakeisti paprastą režimą į išplėstinį ir atvirkščiai, žr. konfigūracijos skiltį, esančią Duomenys -> Parinktys.

- ▶ Paprastas režimas – vienu metu galima tik viena užduotis. Pradiniame ekrane rodomas tik apribotas plotas ir padengti plotai. Į Ataskaitas galima įrašyti tik esamą užduotį. Naudoti su „Fieldware Link“ negalima.
- ▶ Išplėstinis režimas – vienu metu galima matyti daugiau kaip vieną užduotį. Pradiniame ekrane rodomi klientų, ūkių, laukų ir užduočių pavadinimai; apriboti ir padengti plotai; apdoravimo laikas ir atstumas nuo pasirinktos užduoties. Naudojantis funkcijomis Duomenys -> Ataskaitos, visi į atmintį įrašyti užduočių profiliai gali būti eksportuoti į USB diską PDF, SHP arba KML failų formatais.

## 3. EIKITE Į KONFIGŪRACIJĄ

Pradiniame ekrane pasirinkite apatinį mygtuką Sistemos sąranka, kad galėtumėte konfigūruoti pultą, mašiną ir jos padargus. Keturiais šoniniais skirtukais pasirenkamos Mašinos / padargo konfigūracijos, Duomenų valdymo, Pulto nuostatų ir Įrankių parinktys.



### 1) Nustatykite Vietines kultūrinės nuostatas

Skiltis „Kultūrinis“ skirta vienetams, kalbai ir laiko juostos nuostatoms konfigūruoti „Aeros“ pulte ir visuose sistemos Elektroniniuose valdymo įrenginiuose (ECU).

**PASTABA.** Konkrečiame ECU esamos kalbos parinktys gali skirtis.

1. Paspauskite apatinį mygtuką SISTEMOS SĄRANKA
2. Paspauskite šoninį mygtuką PULTAS
3. Paspauskite **Kultūrinis**.
4. Galimi pasirinkimai:
  - ▶ Vienetai – naudojama sistemos vienetams nustatyti
  - ▶ Kalba – naudojama sistemos kalbai nustatyti
  - ▶ Laiko juosta – naudojama vietos laiko juostai nustatyti



### 2) Nustatykite GNSS

GNSS naudojama GNSS tipui, GNSS prievadui ir PRN konfigūruoti, taip pat GNSS būsenos informacijai peržiūrėti.

1. Paspauskite apatinį mygtuką SISTEMOS SĄRANKA .
2. Paspauskite šoninį mygtuką KONFIGŪRACIJA .
3. Paspauskite **GNSS imtuvo konfigūracija**.
4. Galimi pasirinkimai:
  - ▶ GNSS tipas – nustatoma, kad būtų priimamos GNSS šaltinio transliacijos: GPS, GLONASS, SBAS (su reikalaujama DGPS arba be jo)
  - ▶ GNSS prievadas – GNSS ryšio prievadas nustatomas kaip Vidinis arba Išorinis
  - ▶ GNSS būsenos informacija – rodoma dabartinės GNSS būsenos informacija
  - ▶ Programa – šią funkciją turėtų naudoti tik „TeeJet“ technikai
  - ▶ PRN – pasirenkamas kitas SBAS PRN, kuris pateiks GNSS diferencialinio ištaisymo duomenis. Kad PRN būtų parenkamas automatiškai, nustatykite **Automatinis**.
5. Paspauskite KITO PUSLAPIO rodyklę , kad nustatytumėte konkrečias GNSS parinktis.
6. Pasirinkite:
  - ▶ GPS – netaisyti signalai iš GPS sistemos  
*PASTABA. GPS visuomet pasirinkta.*
  - ▶ GLONASS – prideda netaisytus signalus iš GLONASS sistemos
  - ▶ SBAS (pvz., EGNOS, GAGAN, MSAS, SDCM, WAAS) – prideda diferenciškai ištaisytus signalus iš SBAS sistemos
  - ▶ Būtina DGPS – prideda diferenciškai ištaisytus GPS signalus (SBAS taip pat turi būti pasirinkta)  
*PASTABA. Pultas neleis valdyti būtino DGPS režimu, jeigu nebus pataisyto DGPS signalo.*
7. Išeikite iš šio ekrano, kad pradėtumėte inicijuoti GNSS imtuvą. Tai užtrunka maždaug minutę ir pultas tuo metu nereaguoja.



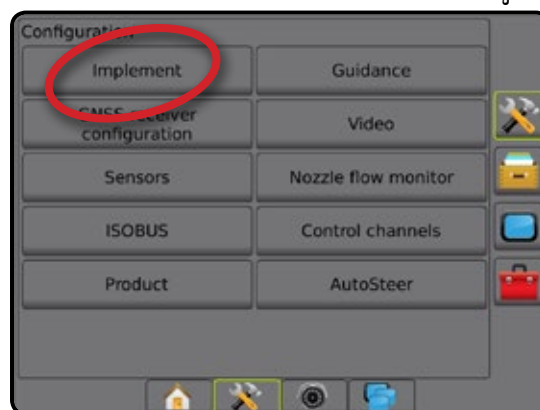
## 3) Nustatykite padargą

Padargo nustatymas skirtas nustatyti įvairias nuostatas, susijusias su tiesiu režimu, purkštuvu režimu arba išskirstymo režimu. Galimos nuostatos priklausys nuo konkrečios sistemoje esančios įrangos.

### Padargo nuostatos pagal esamą įrangą


Šiame skyriuje pateikiamos sąrankos parinktys šioms padargų konfiguracijoms:

- ▶ Viena sekcija
- ▶ Sekcijos (-ų) su ISOBUS purkštuvu / barstytuvu sąranka
- ▶ Keletas sekcijų su Sekcijų vairuotojo modulių arba Jungiklių funkcinio modulių ir Dvigubo valdymo modulių su įvesties būsenos modulių arba Automatinė skirstomąja dėžute



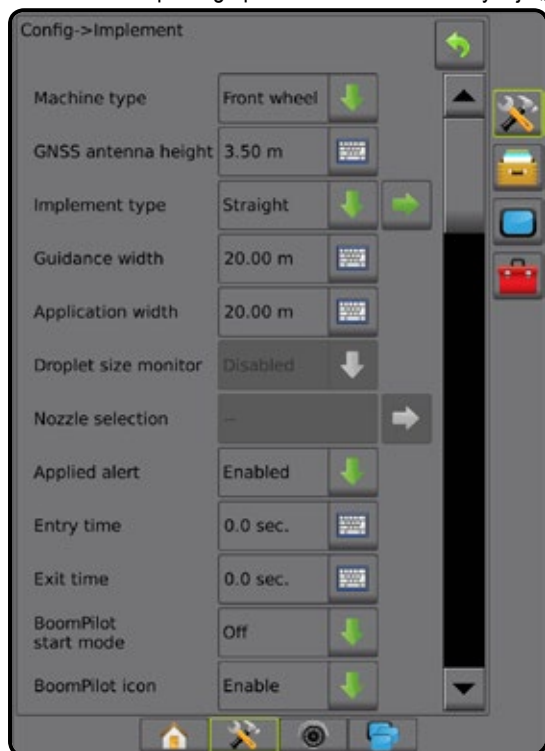
### Vienos sekcijos sąranka

Vienos sekcijos sąranka, kai sistemoje nėra „SmartCable“, sekcijos vairuotojo modulių (SDM) arba jungiklių funkcinio modulių (SFM) (t. y. nėra sekcijos valdymo). Visa strėlė arba tiekimo plotas laikomi viena sekcija.

1. Paspauskite šoninį mygtuką KONFIGŪRACIJA .
2. Paspauskite **Padargas**.
3. Galimi pasirinkimai:
  - ▶ Mašinos tipas – naudojama mašinos, kuri labiausiai atitinka jūsų mašiną, tipui pasirinkti
  - ▶ GNSS antenos aukštis – naudojama antenos aukščiui nuo žemės matuoti
  - ▶ Padargo tipas – naudojama sekcijų išdėstymui pagal naudojamo produkto vietą pasirinkti (*išsamiau žr. skyriuje „Padargo tipas“*)
  - ▶ Gairės plotis – naudojama atstumui tarp gairių nustatyti
  - ▶ Darbinis / apdoravimo plotis – naudojama bendram padargo pločiui įvesti. Intervalas yra nuo 1,0 iki 75,0 metrų.
  - ▶ Lašelių dydžio monitorius [kai galimas] – naudojama įjungti lašelių dydžio stebėjimą iki penkių iš anksto parinktų purkštuvų purkštukų
  - ▶ Purkštukų pasirinkimas [kai galimas] – naudojama purkštuvų purkštuko tipui (serijai ir pajėgumui) pasirinkti nustatant informaciją apie lašelių dydį
  - ▶ Naudojamas įspėjimas – naudojama pranešti, kada išvažiuojama iš apdoroto ploto arba įvažiuojama į jį

# Darbo kompiuteris „Aeros 9040“

- ▶ „BoomPilot“ pradžios režimas – naudojama nustatyti, ar „BoomPilot“ bus valdomas pagal greitį ar „BoomPilot“ piktogramą
  - ▶ „BoomPilot“ piktograma – naudojama valdymo ekrano piktogramai aktyvinti, kad būtų galima ranka valdyti apdoravimo žymėjimą ekrane
4. Paspauskite KITO PUSLAPIO rodyklę ➡, kad nustatytumėte konkrečias padargo parinktis. Išsamiau žr. skyriuje „Padargas“.




- ▶ Purkštuko pasirinkimas [Tiesaus padargo tipas, įvestas ISOBUS ECU] – naudojama purkštuko purkštukų tipui pasirinkti
  - ▶ Naudojamas įspėjimas – naudojama pranešti, kada išvažiuojama iš apdoroto ploto arba įvažiuojama į jį
  - ▶ „BoomPilot“ pradžios režimas – naudojama „BoomPilot“ automatiškai valdyti pagal greitį arba ranka, pagal „BoomPilot“ piktogramą
  - ▶ „BoomPilot“ piktograma – naudojama piktogramai aktyvinti, kad būtų galima ranka valdyti „BoomPilot“
4. Paspauskite KITO PUSLAPIO rodyklę ➡, kad nustatytumėte konkrečias padargo parinktis.



## Sekcijos (-ų) su ISOBUS purkštuvu / barstytuvu sąranka

Kai kurios padargo parinktys atliekamos per ISOBUS ECU. Kai šios parinktys prieinamos ir Padargo nustatymo skiltyje, jos bus pilkos arba neveiksios.

1. Paspauskite šoninį mygtuką KONFIGŪRACIJA .
2. Paspauskite **Padargas**.
3. Galimi pasirinkimai:
  - ▶ Mašinos tipas [kai galimas] – naudojama mašinos, kuri labiausiai atitinka jūsų mašiną, tipui pasirinkti
  - ▶ GNSS antenos aukštis [kai galimas] – naudojama antenos aukščiui nuo žemės matuoti
  - ▶ Padargo tipas – naudojama sekcijų išdėstymui pagal naudojamo produkto vietą pasirinkti (išsamiau žr. skyriuje „Padargo tipas“)
  - ▶ Gairės plotis – naudojama atstumui tarp gairių įvesti
  - ▶ Apdoravimo plotis [Tiesaus padargo tipas, įvestas ISOBUS ECU] – naudojama bendram padargo pločiui įvesti
  - ▶ Darbinis plotis [Purkštuko padargo tipas, įvestas ISOBUS ECU] – naudojama bendram padargo pločiui įvesti
  - ▶ Lašelių dydžio monitorius [galimas tik su Slėgio jutiklio sąsajos rinkiniu] – naudojama įjungti lašelių dydžio stebėjimą iki penkių purkštuko purkštukų





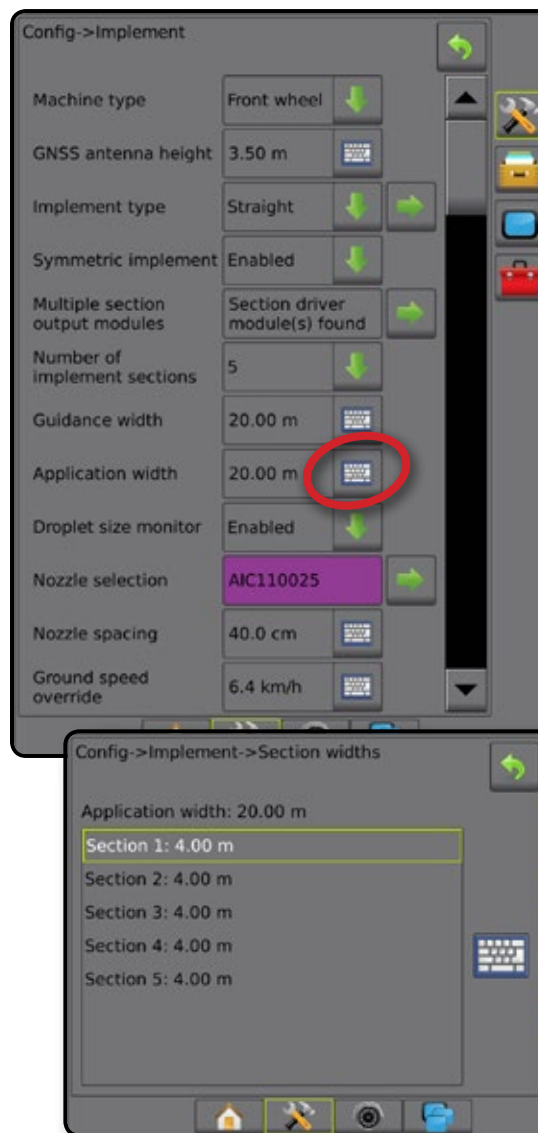
## Keleto sekcijų su SDM / SFM ir DCM su ISM / ASB sąranka

Keleto sekcijų su SDM / ir SFM DCM su ISM / ASB sąranka naudojama, kai sistemoje yra Sekcijos vairuotojo modulis (SDM) arba Jungiklių funkcinis modulis (SFM), taip pat Dvigubo valdymo modulis (DCM) su Įvesties būsenos moduliu (ISM) arba Automatiškai skirstomąją dėžute (ASB). Strėlės arba tiekimo zona gali sudaryti iki 15 įvairaus pločio ir ilgio (purkštuvo režimu) sekcijų. Papildomos su SDM galimos parinktys yra Apdorojimo persidengimas, Apdorojimo delsa ir Išskirstymo režimas.

Jungiklių funkcinis modulis suteikia galimybę ranka arba automatiškai valdyti strėles (išplečiama iki 20 vienetų).

Dvigubo valdymo modulis (DCM) jungiamas prie produkto padargo vykdyklių ir jutiklių ir valdo produkto išleidimą vykdydamas CAN šynai skirtą normos valdymo funkciją. Vožtuvų valdymo išvestys gali būti dvikryptės arba moduluojamos impulsų pločiu.

1. Paspauskite šoninį mygtuką KONFIGŪRACIJA .
2. Paspauskite **Padargas**.
3. Galimi pasirinkimai:
  - ▶ Mašinos tipas [kai galimas] – naudojama mašinos, kuri labiausiai atitinka jūsų mašiną, tipui pasirinkti
  - ▶ GNSS antenos aukštis [kai galimas] – naudojama antenos aukščiui nuo žemės matuoti
  - ▶ Padargo tipas – naudojama sekcijų išdėstymui pagal naudojamo produkto vietą pasirinkti (*išsamiau žr. skyriuje „Padargo tipas“*)
  - ▶ Simetriškas padargas – naudojama nustatyti, ar sekcijos poruojamos ir jų pločio, nuokrypio ir ilgio vertės yra vienodos
  - ▶ Kelių sekcijų išvesties moduliai – naudojama kelių sekcijų išvesties modulių naudojimui CAN magistralėje įjungti
  - ▶ Padargo sekcijų skaičius – naudojama padargo sekcijų skaičiui pasirinkti
  - ▶ Gairės plotis – naudojama atstumui tarp gairių įvesti
  - ▶ Apdorojimo / Darbinis plotis – kiekvienos sekcijos pločiui įvesti norint apskaičiuoti bendrą visų padargo sekcijų plotį. Kiekvienos sekcijos plotis gali būti skirtingas. Sekcijos yra sunumeruotos iš kairės į dešinę, žiūrint mašinos priekinės eigos kryptimi. Kiekvienos sekcijos intervalas yra nuo 0,0 iki 75,0 metrų. Bendras visų sekcijų plotis turi viršyti 1,0 metrą. *PASTABA. Jeigu įjungtas Simetriškas padargų išdėstymas, bus galima paryškinti tik pirmąją kiekvienos sulygiuotų sekcijų poros sekciją.*
  - ▶ Purkštukų žingsnis – naudojama tarpui tarp purkštukų įvesti
  - ▶ Judėjimo greičio apėjimas – naudojama nustatyti mažiausią greitį, tinkamą automatiniam apdorojimo normos valdymui
4. Paspauskite KITO PUSLAPIO rodyklę , kad nustatytumėte konkrečias padargo parinktis.



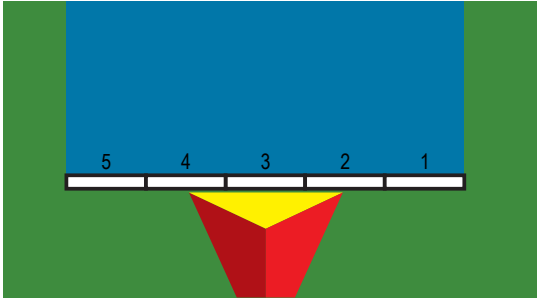
## Papildomos nuostatos pagal padargo tipą

Padargo tipas reiškia apdorojimo būdą, kuris yra artimiausias jūsų sistemai.

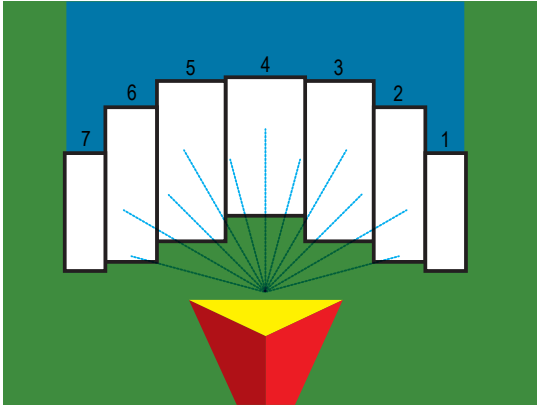
- Tiesiu režimu – strėlės sekcijos yra be ilgio ir vienoje linijoje nustatyto atstumu nuo antenos
- Purkštuvo režimu – palei tiekimo diskus sukuriama virtuali linija, kurios atžvilgiu apdorojimo sekcijos ar sekcijų ilgis gali būti įvairus ir jos gali būti skirtingais atstumais nuo linijos (galimybė priklauso nuo konkrečios sistemoje esančios įrangos)
- Išskirstymo režimu – palei 1 sekciją sukuriama virtuali linija, kurios atžvilgiu apdorojimo sekcijos ar sekcijų ilgis yra nulinis ir kurios gali būti skirtingais atstumais nuo antenos (galimybė priklauso nuo konkrečios sistemoje esančios įrangos)

# Darbo kompiuteris „Aeros 9040“

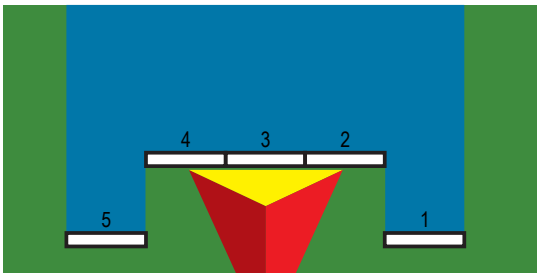
Paveikslėlis 1.: Padargo tipas – tiesus



Paveikslėlis 2.: Padargo tipas – purkštukas



Paveikslėlis 3.: Padargo tipas – išskirstytas



## Sekcijų numeriai

Sekcijos yra sunumeruotos iš kairės į dešinę, žiūrint mašinos priekinės eigos kryptimi.

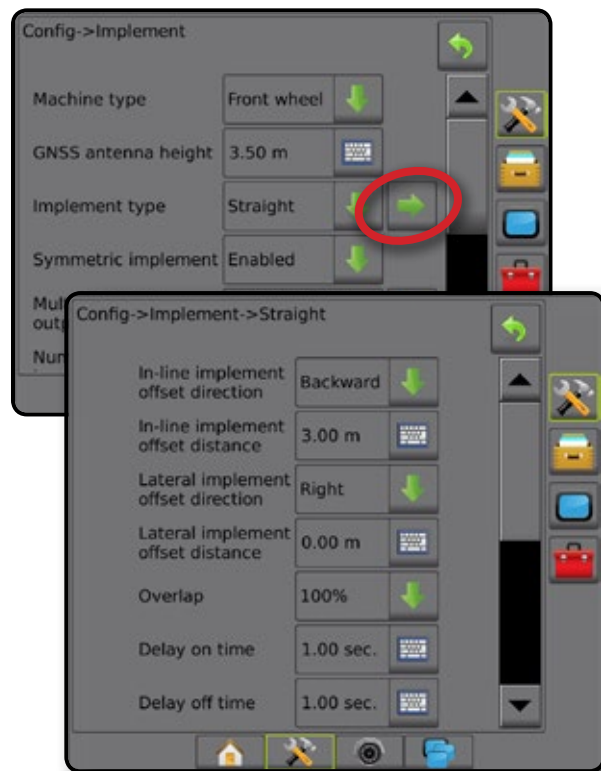
## Tiesiai

Strėlės sekcijos neturi ilgio ir vienoje linijoje nustatyto atstumo nuo antenos.

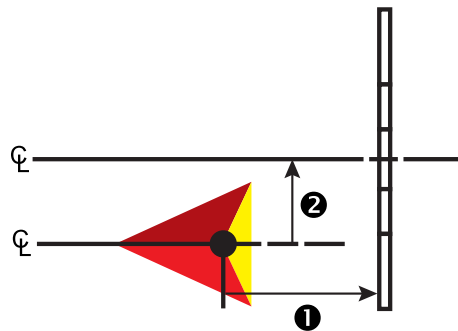
1. Padargų ekrane pasirinkite padargo tipą **Tiesus**.
2. Padargo tipo puslapyje paspauskite KITO PUSLAPIO rodyklę ➡.
3. Galimi pasirinkimai:
  - ▶ Linijos padargo nuokrypio kryptis ❶ – naudojama pasirinkti, ar, transporto priemonei judant priekinės eigos kryptimi, padargas yra priešais, ar už GNSS antenos
  - ▶ Linijos padargo nuokrypio atstumas ❶ – naudojama nustatyti tiesinį atstumą nuo GNSS antenos iki padargo.
  - ▶ Šoninio padargo nuokrypio kryptis ❷ – naudojama pasirinkti šoninę kryptį nuo mašinos vidurinio linijos iki padargo vidurio, žiūrint mašinos priekinės eigos kryptimi
  - ▶ Šoninio padargo nuokrypio atstumas ❷ – naudojama nustatyti šoninį atstumą nuo mašinos vidurinio linijos iki padargo vidurio

- ▶ Persidengimas\* – naudojama leistinam persidengimo dydžiui nustatyti, naudojant automatinį strėlės sekcijų valdymą
- ▶ Delsos įjungimo laikas\* – naudojama nustatyti laiką, kada įsijungs kiekviena sekcija, kai įvažiuojama į neapdorotą plotą  
*PASTABA. Jei apdorojimas įjungiamas per anksti, įvažiuojant į neapdorotą plotą, sumažinkite Delsos įjungimo laiką. Jei apdorojimas įjungiamas per vėlai, padidinkite Delsos įjungimo laiką.*
- ▶ Delsos išjungimo laikas\* – naudojama nustatyti laiką, kada išsijungs kiekviena sekcija, kai įvažiuojama į apdorotą plotą  
*PASTABA. Jei apdorojimas išjungiamas per anksti, įvažiuojant į neapdorotą plotą, sumažinkite Delsos išjungimo laiką. Jei apdorojimas išjungiamas per vėlai, padidinkite Delsos išjungimo laiką.*

\*Galimas turint „SmartCable“, Sekcijos vairuotojo modulį (SDM) arba Jungiklių funkcinį modulį (SFM arba ISOBUS)



Paveikslėlis 4.: Nuokrypio kryptys ir atstumai



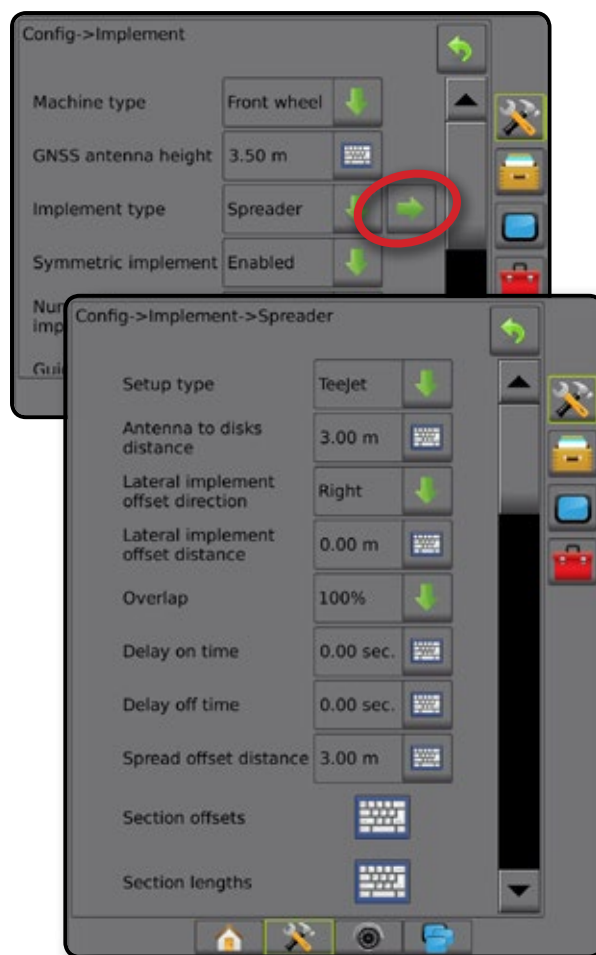
## Purkštuvai – „TeeJet“

Palei tiekimo diskus sukuriami virtuali linija, kurios atžvilgiu apdorojimo sekcijos ar sekcijų ilgis gali būti įvairus ir jos gali būti skirtingais atstumais nuo linijos (galimybė priklauso nuo konkrečios sistemoje esančios įrangos).

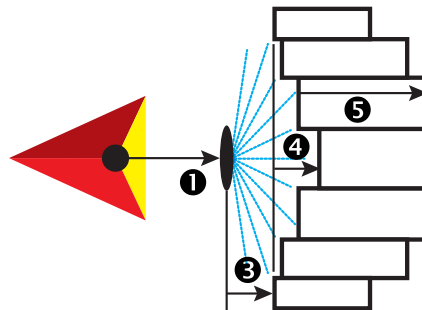
1. Padargų ekrane pasirinkite padargo tipą **Purkštuvai**.
2. Padargo tipo puslapyje paspauskite KITO PUSLAPIO rodyklę ➡.
3. Galimi pasirinkimai:

- ▶ Šarankos tipas – naudojama purkštuvu tipui „TeeJet“ pasirinkti
- ▶ Atstumas nuo antenos iki diskų ❶ – naudojama nustatyti atstumą nuo GNSS antenos iki diskų arba dispersinio mechanizmo
- ▶ Šoninio padargo nuokrypio kryptis ❷ – naudojama pasirinkti šoninę kryptį nuo mašinos vidurinio linijos iki padargo vidurio, žiūrint mašinos priekinės eigos kryptimi
- ▶ Šoninio padargo nuokrypio atstumas ❸ – naudojama nustatyti šoninį atstumą nuo mašinos vidurinio linijos iki padargo vidurio
- ▶ Persidengimas\* – naudojama leistinam persidengimo dydžiui nustatyti, naudojant automatinį strėlės sekcijų valdymą
- ▶ Delsos įjungimo laikas\* – naudojama nustatyti laiką, kada įsijungs kiekviena sekcija, kai įvažiuojama į neapdorotą plotą *PASTABA. Jei apdorojimas įjungiamas per anksti, įvažiuojant į neapdorotą plotą, sumažinkite Delsos įjungimo laiką. Jei apdorojimas įjungiamas per vėlai, padidinkite Delsos įjungimo laiką.*
- ▶ Delsos išjungimo laikas\* – naudojama nustatyti laiką, kada išsijungs kiekviena sekcija, kai įvažiuojama į apdorotą plotą *PASTABA. Jei apdorojimas išjungiamas per anksti, įvažiuojant į neapdorotą plotą, sumažinkite Delsos išjungimo laiką. Jei apdorojimas išjungiamas per vėlai, padidinkite Delsos išjungimo laiką.*
- ▶ Purškimo nuokrypio atstumas ❹ – naudojama nustatyti atstumą tarp diskų arba dispersinio mechanizmo, taip pat kur gaminy 1 sekcijoje pradžioje paliečia žemės paviršių.
- ▶ Sekcijų nuokrypiai\* ❺ – naudojama nustatyti nuokrypio atstumą nuo 1 sekcijos (Purškimo nuokrypio linijos) iki kiekvienos sekcijos priekinio krašto. 1 sekcijos vertė visada lygi 0. Visų kitų sekcijų atstumai gali būti skirtingi.
- ▶ Sekcijų ilgis ❻ – naudojama apdorojimo kiekvienoje sekcijoje ilgiui nustatyti. Kiekvienos sekcijos ilgis gali būti skirtingas. *PASTABA. Sekcijos yra sunumeruotos iš kairės į dešinę, žiūrint mašinos priekinės eigos kryptimi.*

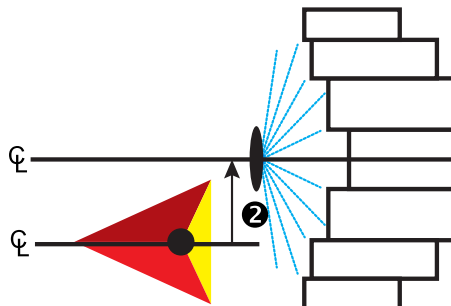
\*Galimas turint „SmartCable“, Sekcijos vairuotojo modulį (SDM) arba Jungiklių funkcinį modulį (SFM arba ISOBUS)



Paveikslėlis 5.: Atstumas ir ilgis



Paveikslėlis 6.: Šoninio nuokrypio kryptis ir atstumas



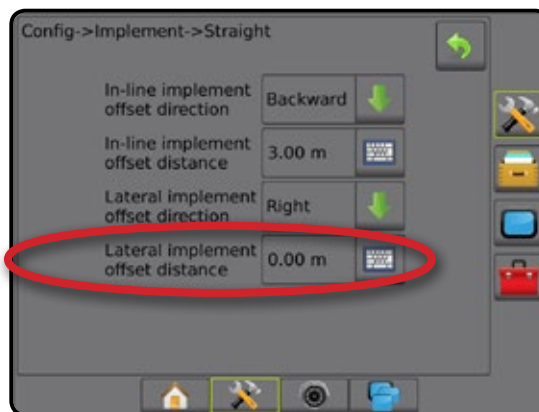
## Šoninio padargo nuokrypio atstumo reguliavimas

Šoninio padargo nuokrypio atstumas naudojamas atstumui nuo mašinos vidurinio linijos iki padargo vidurio įvesti. Kai vaizdas ekrane nerodo persidengimo ar tarpo, o lauko apdorojimas nuolat pateikia persidengimą arba tarpą tik viename šone eigos kryptimi, reikia apskaičiuoti šoninio padargo nuokrypio atstumo pataisą ir ją pakoreguoti padargo nuokrypio atstumą.

Jeigu naudojamas savaeigis purkštuvas arba barstytuvas, Padargo nuokrypio atstumo reguliavimui naudokite GNSS nuokrypio reguliavimo skaičiavimą.

Jeigu naudojamas velkamas padargas, Padargo nuokrypio atstumo reguliavimui naudokite Padargo nuokrypio reguliavimas skaičiavimą.

*PASTABA. Jei naudojamas rankinis / automatinis vairavimas ir ekrane rodomas persidengimas ir tarpai, gali reikėti pakoreguoti rankinio / automatinio vairavimo nuostatas.*



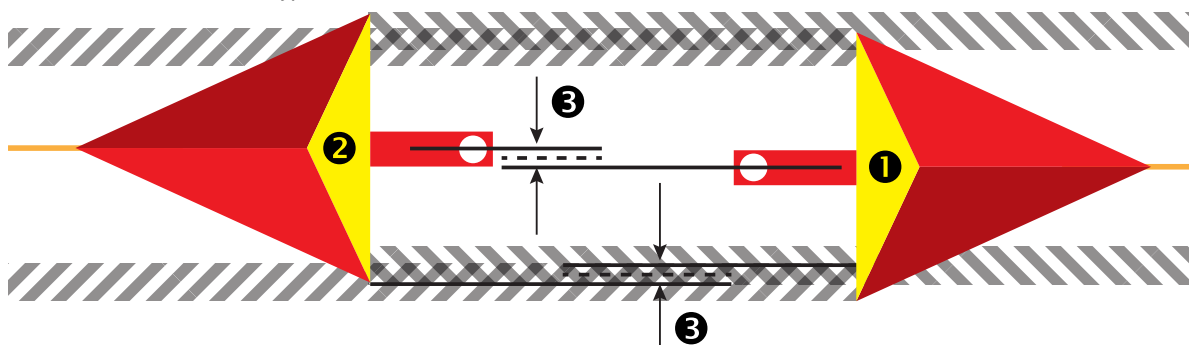
## GNSS nuokrypio reguliavimo skaičiavimas

Norėdami apskaičiuoti GNSS nuokrypio reguliavimą naudojantis ta pačia gaire:

1. Sukurkite tiesią AB liniją.
2. Esant įjungtam rankiniam / automatiniam vairavimui, pravažiokite bent 30 metrų ilgio praeigą Nr. ❶ ir ties vilktimi arba šalia mašinos padėkite vėliavėles.
3. Apsisukite ir pagal tą pačią AB gairę įjunkite rankinį / automatinį vairavimą praeigai Nr. ❷. Ties vilktimi arba šalia mašinos padėkite vėliavėles arba sustokite būdami ant AB gairės šalia vėliavėlių, kurias padėjote per praeigą Nr. ❶.
4. Išmatuokite skirtumą ❸ tarp praeigos Nr. ❶ ir praeigos Nr. ❷ vėliavėlių.
5. Išmatuotą atstumą ❸ padalykite pusiau. Šis skirtumas ir bus nuokrypio reguliavimas.
6. Pagal poreikį padidinkite arba sumažinkite nuokrypio atstumą, atsižvelgdami į tai, kur atsiranda lauko apdorojimo persidengimas, ir į esamą padargo nuokrypio krypties nuostatą.

Lauko apdorojimo persidengimas	Esamos nuokrypio nuostatos		
	Nuokrypio kryptis – į kairę	Nuokrypio kryptis – į dešinę	Nuokrypio kryptis – į dešinę Nuokrypio atstumas – 0 m
Į dešinę nuo praeigos Nr. ❶	Padidinkite atstumo nuokrypio vertę	Sumažinkite atstumo nuokrypio vertę	Padidinkite atstumo nuokrypio vertę
Į kairę nuo praeigos Nr. ❶	Sumažinkite atstumo nuokrypio vertę	Padidinkite atstumo nuokrypio vertę	Pakeiskite padargo nuokrypio kryptį į kairę ir padidinkite atstumo nuokrypio vertę

Paveikslėlis 7.: GNSS nuokrypio atstumas



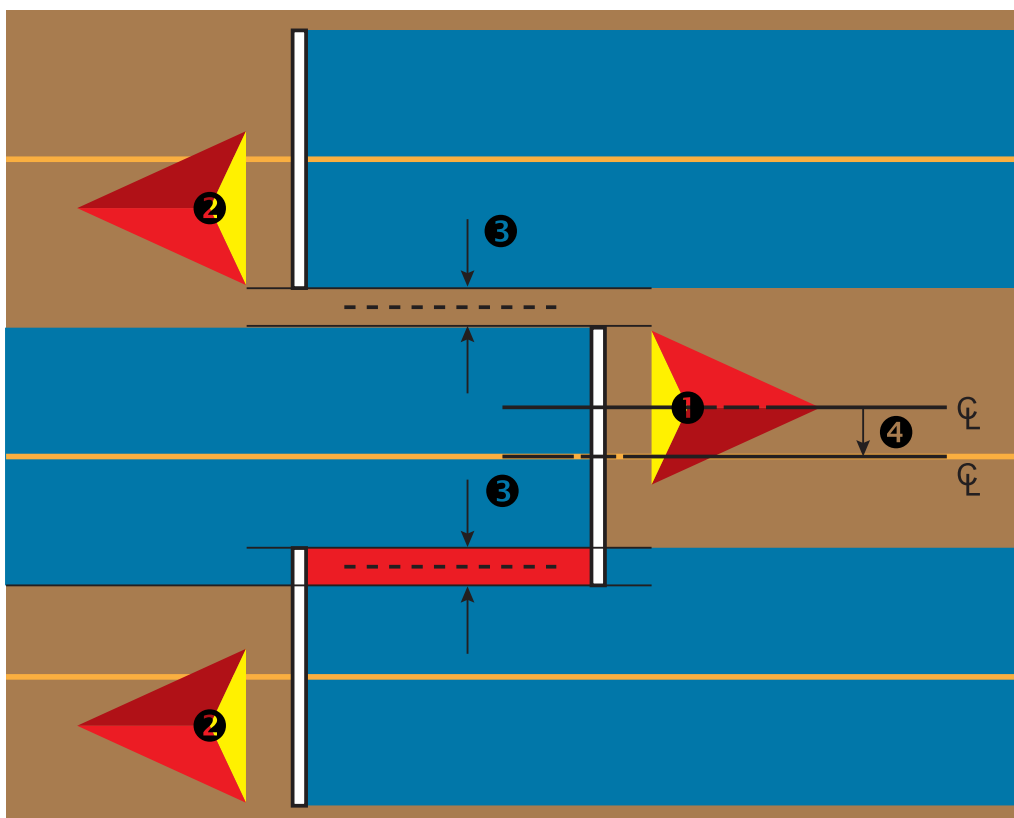
## Šoninio padargo nuokrypio reguliavimas

Norėdami apskaičiuoti padargo nuokrypio reguliavimą naudodamiesi gretimomis gairėmis:

1. Sukurkite tiesią AB liniją.
2. Esant įjungtam rankiniam / automatiniam vairavimui, pravažiukite praeigą Nr. ❶, tarsi naudotumėte padargą, ir ties padargo išoriniais kraštais padėkite vėliavėles.
3. Apsisukite ir pagal gretimą AB gairę įjunkite rankinį / automatinį vairavimą praeigai Nr. ❷. Ties padargo išoriniais kraštais padėkite papildomas vėliavėles arba sustokite būdami ant AB gairės šalia vėliavėlių, kurias padėjote per praeigą Nr. ❶.
4. Išmatuokite skirtumą ❸ tarp praeigos Nr. ❶ ir praeigos Nr. ❷ vėliavėlių.
5. Išmatuotą atstumą ❸ padalykite pusiau. Šis skirtumas ir bus nuokrypio reguliavimas.
6. Pagal poreikį padidinkite arba sumažinkite nuokrypio atstumą ❹, atsižvelgdami į tai, kur atsiranda lauko apdorojimo persidengimas, ir į esamą padargo nuokrypio krypties nuostatą.

Lauko apdorojimas	Esamos nuokrypio nuostatos		
	Nuokrypio kryptis – į kairę	Nuokrypio kryptis – į dešinę	Nuokrypio kryptis – į dešinę Nuokrypio atstumas – 0 m
Persidengimas į dešinę nuo praeigos Nr. ❶ arba Tarpas į kairę nuo praeigos Nr. ❶	Padidinkite atstumo nuokrypio vertę	Sumažinkite atstumo nuokrypio vertę	Padidinkite atstumo nuokrypio vertę
Persidengimas į kairę nuo praeigos Nr. ❶ arba Tarpas į dešinę nuo praeigos Nr. ❶	Sumažinkite atstumo nuokrypio vertę	Padidinkite atstumo nuokrypio vertę	Pakeiskite padargo nuokrypio kryptį į kairę ir padidinkite atstumo nuokrypio vertę

Paveikslėlis 8.: Šoninio padargo nuokrypio atstumas ir kryptis



## 4. PRADĖKITE NAUJĄ UŽDUOTĮ ARBA TĘSKITE ESAMĄ

Pasibaigus paleidimo procedūrai įsijungs Pradinis ekranas, kuriame galima pradėti naują užduotį arba tęsti esamą. Prieš pradėdant arba tęsiant užduotį, prie pulto turi būti prijungta GNSS. **Prieš pradėdant užduotį, reikia atlikti konkrečios mašinos ir jos komponentų sąranką.** Kai užduotis vykdoma, kai kurių sąrankos parinkčių pakeisti nebegalima. Norėdami pakeisti paprastą režimą į išplėstinį ir atvirkščiai, Sistemos sąrankoje eikite į Duomenys -> Parinktys -> Užduoties režimas.

### Paprastas režimas

Paprastu režimu vienu metu galima tik viena užduotis.

### Nauja užduotis

1. Pradiniame ekrane  paspauskite **Nauja užduotis**.

### Tęsti užduotį

1. Pradiniame ekrane  paspauskite **Tęsti**.

Jeigu dabartinė užduotis yra UTM zonoje, kuri nėra vietinė arba gretima UTM zona, parinktis **Tęsti** bus išjungta.

### Užverti užduotį

1. Pradiniame ekrane  paspauskite **Užverti užduotį**.

Norėdami sukurti užduoties ataskaitą užverdami užduotį, prieš paspausdami „Užverti užduotį“ į pulto USB lizdą įjunkite USB diską.



### Išplėstinis režimas

Išplėstiniu režimu vienu metu galima matyti daugiau kaip vieną užduotį.

Kliento informacija, ūkio informacija, lauko informacija ir paskirti žemėlapiai gali būti įvesti tik naudojant „Fieldware Link“. Užduoties pavadinimą galima redaguoti tik naudojant „Fieldware Link“.

Naudotojas gali kopijuoti užduotis, kad pakartotinai naudotų ribas, gaires, aprėpties duomenis ir paskirtus žemėlapius naudodamasis „Fieldware Link“ arba pulte pasirinkęs Duomenys -> Užduoties duomenys -> Valdyti.

### Nauja užduotis

1. Pradiniame ekrane  paspauskite **Nauja užduotis**.

2. Paspauskite:



▶ Taip – automatiškai sukurti pavadinimą

▶ Ne – įvesti pavadinimą klaviatūra ekrane

Kliento, ūkio ir lauko informacija įvedama naudojant „Fieldware Link“.

### Pradėti užduotį

„Aeros 9040“ yra užprogramuotas lauko ieškiklio įrankis, padedantis naudotojui rasti artimiausią transporto priemonę užduotį. Priėmus GNSS signalą, užduočių pasirinkimo sąrašas atnaujinamas kas dešimt sekundžių. Atnaujinant sąrašą jis surūšiuojamas pagal atstumą, o jo viršuje pateikiamos dvi artimiausios užduotys. Po jomis išvardijamos likusios užduotys.

1. Pradiniame ekrane  paspauskite rodyklę ŽEMYN , kad patektumėte į pulte įrašytą užduočių sąrašą.

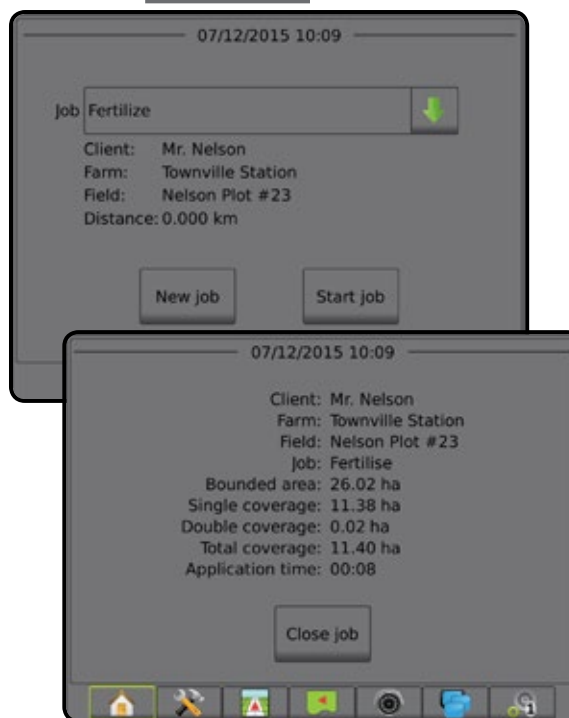
2. Pasirinkite norimos pradėti arba tęsti užduoties pavadinimą.

3. Paspauskite **Pradėti užduotį**.

### Užverti užduotį

1. Pradiniame ekrane  paspauskite **Užverti užduotį**.

Norėdami sukurti užduoties ataskaitą užverdami užduotį, prieš paspausdami **Užverti užduotį** į pulto USB lizdą įjunkite USB diską.

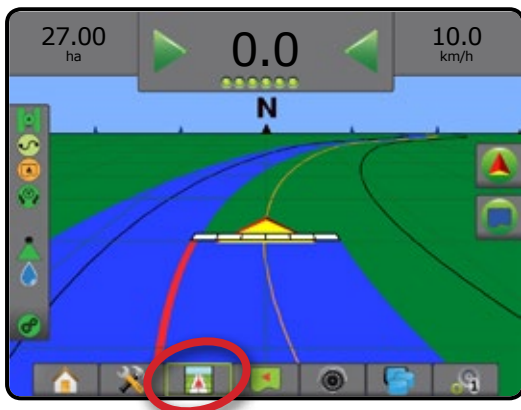


## 5. NUSTATYKITE VALDYMĄ

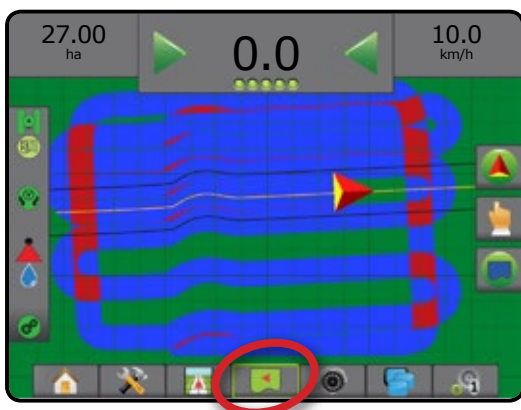
### 1) Pasirinkite Valdymo režimą

Trijuose valdymo ekranuose pateikiama pagalbinė informacija.

Transporto priemonės peržiūros gairės funkcija sukuria kompiuterio sukurtą transporto priemonės padėties vaizdą, kuris rodomas apdorojimo plote.











Lauko peržiūros gairės funkcija sukuria kompiuterio sukurtą transporto priemonės padėties apdorojimo ploto vaizdą iš oro.

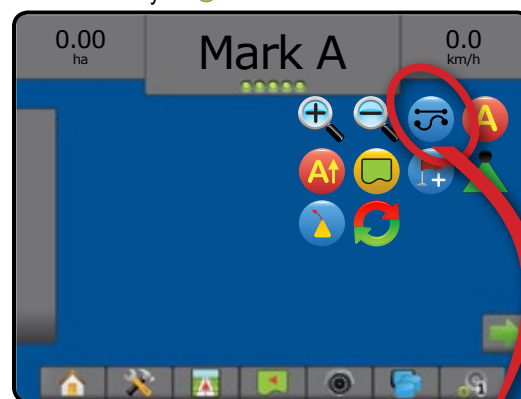


„Realview“ valdymo funkcija suteikia galimybę vietoje kompiuterio sukurto vaizdo rodyti tiesioginę vaizdinę įvesties transliaciją.








Norėdami pasirinkti Valdymo režimą:


1. Paspauskite NAVIGACIJOS IR VALDYMO PARINKČIŲ mygtuką , kad pamatytumėte navigacijos parinktis.
2. Paspauskite VALDYMO REŽIMO piktogramą .
3. Galimi pasirinkimai:
  - ▶ Tiesi AB gairė 
  - ▶ Lenkta AB gairė 
  - ▶ Valdymas sukantis ratu 
  - ▶ Paskutinės praeigos valdymas 
  - ▶ Kitos eilės valdymas 
  - ▶ Be valdymo 




## 2) Nustatykite AB gairę

1. Važiukite į norimo A taško vietą .
2. Paspauskite NAVIGACIJOS IR VALDYMO PARINKČIŲ mygtuką , kad pamatytumėte navigacijos parinktis.
3. **Kol transporto priemonė važiuoja**, paspauskite A ŽYMĖS piktogramą .
4. Važiukite į norimą B taško vietą .
5. Paspauskite B ŽYMĖS piktogramą , kad nustatytumėte liniją AB.
6. „Ar norėtumėte pavadinti šią gairę?“  
Paspauskite:
  - ▶ Taip – kad įvestumėte pavadinimą ir gairę įrašytumėte į pultą
  - ▶ Ne – kad pavadinimas būtų sukurtas automatiškai ir gairė įrašyta į pultą

Pultas pradės teikti navigacijos informaciją.

**PASTABA.** Piktogramos B ŽYMĖ  negalima pasirinkti (neveiksni), kol nenuvažiuojamas minimalus atstumas (3,0 metrai Tiesaus arba Lenktos gairės režimu arba 50,0 metrų Valdymo sukantis ratu režimu).

**PASTABA.** Norint inicijuoti Valdymo sukantis ratu režimą nebūtina apvažiuoti visą ratą aplink centrinį tašką.

Norėdami atšaukti A žymės komandą ir grįžti prie ankstesnės gairės (jei ji nustatyta), naudokite piktogramą ATŠAUKTI ŽYMĘ .

*Paveikslėlis 9.: Žymėti A tašką*



*Paveikslėlis 10.: Žymėti B tašką*







## 3) Sukurkite apdorojimo ribą

Apdorojimo ribos apibrėžia plotus, kurie apdoroti produktu ir juo neapdoroti, naudojant ABSC arba „BoomPilot“. Ribas galima nustatyti visais valdymo režimais. Vienu metu galima įrašyti vieną išorinę ribą ir iki penkių (5) vidinių ribų.



Naudodamasis Duomenys -> Užduoties duomenys -> Valdyti arba per „Fieldware Link“ naudotojas gali kopijuoti ir redaguoti užduotis, kad pakartotinai naudotų ribas ir gaires skirtingam to paties lauko apdorojimui.


Norėdami nustatyti išorinę apdorojimo ribą:

1. Nuvažiuokite prie norimos vietos palei apdorojimo ploto perimetrą.
2. Paspauskite NAVIGACIJOS IR VALDYMO PARINKČIŲ mygtuką , kad pamatytumėte navigacijos parinktis.
3. Kol transporto priemonė važiuoja, paspauskite RIBOS piktogramą .
4. Apvažiuokite apdorojimo ploto perimetrą.
5. Ribos pabaigimas:
  - ▶ Nuvažiuokite per juostos plotį nuo pradžios taško. Riba automatiškai susijungs (balta gairė taps juoda).
  - ▶ Paspauskite RIBOS PABAIGIMO piktogramą . Riba bus pabaigta tiesia linija tarp jūsų esamos vietos ir pradžios taško.
6. Paspauskite:
  - ▶ Įrašyti – kad įrašytumėte ribą
  - ▶ Šalinti – kad pašalintumėte ribą

**PASTABA.** Ant išorinės ar pradinės RIBOS PABAIGIMO piktogramos  nebus galima pasirinkti (neveiksni), kol nebus nuvažiuotas minimalus atstumas (penkis kartus viršijantis juostos plotį).

Jeigu riba atvaizduojama vieną ar kelias sekcijas sulanksčius ir išjungus, šių sekcijų konfigūracijų būtina išlaikyti atliekant ribos praeigą. Jei kokie nors įjungtų sekcijų skaičiaus, taigi ir mašinos pločio pakeitimai, yra atliekami ribos atvaizdavimo procesui prasidėjus, programa atvaizduos ribą palei visų užprogramuotų sekcijų išorinį kraštą – jos nebūtina bus tos, kurios įjungiamos bet kurio ribos praeigos metu.

Kai riba atvaizduojama išjungus kai kurias sekcijas, „BoomPilot“ būtina įjungti rankiniu režimu  ir ĮJUNGTI visų sekcijų, kurios bus naudojamos ribos praeigos metu, pagrindinius ir sekcijų jungiklius. Pabaigus ribos praeigą, sekcijų jungiklius galima IŠJUNGTI, Pagrindinis jungiklis lieka ĮJUNGTAS, „BoomPilot“ gali būti grąžintas į Automatinį režimą  ir tuomet galima naudoti automatinį sekcijų valdymą.

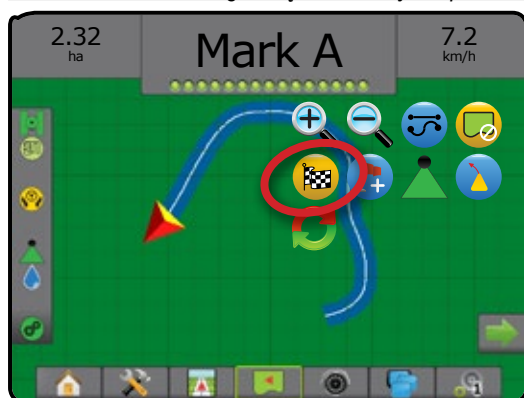
**PASTABA.** Jeigu riba atvaizduojama kelias sekcijas sulanksčius, kaip aprašyta pirmiau, tolesnių praeigų lauke metu ant gairės tinkamoje vietoje gali reikėti pasinaudoti „A+ NUDGE“ piktograma .



Paveikslėlis 11.: Vyksta ribos nustatymas



Paveikslėlis 12.: Pabaigti ribą – tiesia linija iki pradžios taško



Paveikslėlis 13.: Pabaigti ribą – važiuoti į pradžios tašką



Norėdami atšaukti naują lauko ribos nustatymo procesą ir grįžti prie ankstesnės ribos (jei nustatyta), naudokite RIBOS ATŠAUKIMO piktogramą.

Norėdami nustatyti vieną ar daugiau vidinių ribų, atlikite tuos pačius veiksmus, kaip ir su pradine riba.

Paveikslėlis 14.: Pridėti vidinę ribą



Kuriant išorines arba pradines ribas, jų linijos bus brėžiamos palei aktyvios išorinės sekcijos išorinį kraštą. Kuriant vidines arba papildomas ribas, jų linijos bus brėžiamos palei aktyvios vidinės sekcijos vidinį kraštą.

Jeigu nė viena sekcija neaktyvi, riba bus žymima palei išorinės sekcijos galą.

Norėdami pašalinti visas esamo darbo lauko ribas, naudokite RIBOS ŠALINIMO piktogramą.

Paveikslėlis 15.: Šalinti ribą





Atsižvelgiant į jūsų esamą vietą, kai nustatoma RIBA, būsenos juostoje rodoma piktograma TARP RIBŲ arba UŽ RIBŲ.

Paveikslėlis 16.: Riba būsenos juostoje



## PRIDĖTI NORMOS VALDIKLĮ

„Aeros 9040“ turi dvi normos valdymo parinktis.


- ▶ ISOBUS universali jungtis (UT)  – suteikia prieigą prie ISOBUS elektroninio valdymo įrenginio (ECU) parinkčių ir valdymo. Galima valdyti pasėlių purkštuvą arba barstytuvą, jeigu jie įrengti atitinkamai jiems pritaikytame padarge.
- ▶ „TeeJet“ dvigubo valdymo modulis  – lengvai nustatoma ir valdoma įmontuotoji normos valdymo priemonė

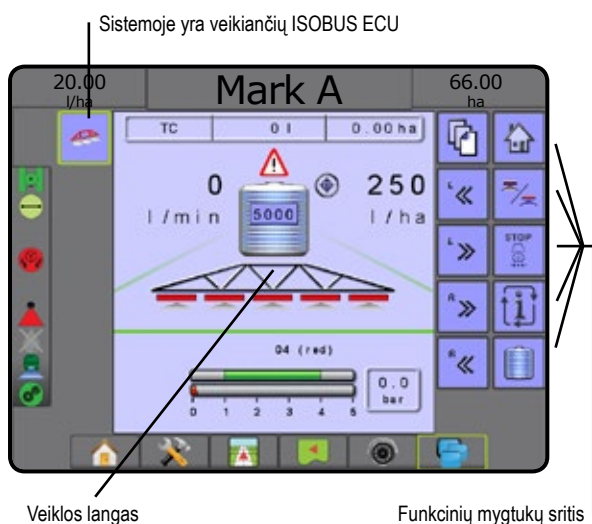
## ISOBUS UNIVERSALI JUNGTIS

### Apžvalga

Universali jungtis (UT) suteikia prieigą prie ISOBUS ECU nuostatų ir valdymo.

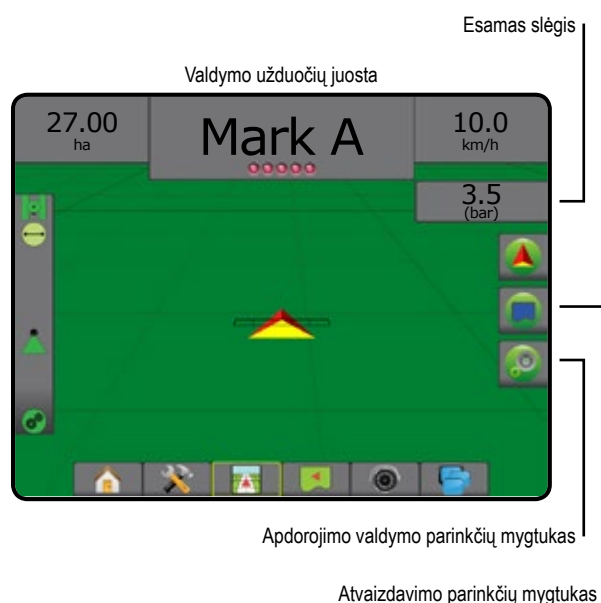
**PASTABA.** Išsamios sąrankos instrukcijos pateiktos prijungto ECU ISOBUS naudojimo instrukcijoje.

1. Paspauskite apatinį mygtuką UNIVERSALI JUNGTIS .



### Valdymo ekrano parinktys

Kai padarge integruotas purkštuvu arba barstytuvu valdymas ISOBUS Elektroniniu valdymo įrenginiu (ECU), Transporto priemonės peržiūros ir Lauko peržiūros valdymo ekranuose galimos normos valdymo ir atvaizdavimo parinktys.



### Parengta naudoti

Paleidžiant sistemą ISOBUS gali užtrukti kelias minutes, kol įkels visą reikiamą informaciją ar objektų rinkinius.

Prieš pradėdami užduotį būtinai patikrinkite, ar ISOBUS ECU yra parengtas.

- Galimas pradinis ekranas
- Eigos kontrolė (TC) veikia – atliktų reisu skaitiklis vietoje skaičiaus turi rodyti „TC“

### Valdymo užduočių juosta

Turint ISOBUS ECU, be standartinių Valdymo užduočių juostos parinkčių, taps prieinama ir ši pasirenkamoji informacija:

- ▶ Tikroji apdorojimo norma – rodoma esama apdorojimo norma
- ▶ Tikslinė apdorojimo norma – rodoma tikslinė apdorojimo norma
- ▶ Panaudotas tūris / produktas – rodomas panaudoto produkto tūris arba svoris
- ▶ Bake / dėžėje likęs kiekis – rodomas bake / dėžėje likusio produkto tūris arba svoris








### Esamas slėgis

Rodomas esamas purkštuko slėgis.

## Atvaizdavimas

Transporto priemonės peržiūroje arba Lauko peržiūroje galimas GNSS pagrįstas apdorojimo atvaizdavimas. Atvaizdavimo funkcija gali įrašyti padargo aprėpiamus plotus (Aprėpti) arba koks produkto kiekis ir kur buvo panaudotas (Apdorojimas) ir gali nurodyti vienodą arba kintamą apdorojimo produktu normą (atitinkamai Užprogramuota tikslinė norma ir Paskirtas).

*PASTABA. Daugiau informacijos žr. „Apdorojimo atvaizdavimas“.*





1. Paspauskite apatinį mygtuką TRANSPORTO PRIEMONĖS PERŽIŪROS GAIRĖ  arba LAUKO PERŽIŪROS GAIRĖ .
2. Norėdami pamatyti atvaizdavimo parinktį, paspauskite ATVAIZDAVIMO PARINKČIŲ mygtuką .
3. Pasirinkite vieną arba kelis:
  - ▶ Aprėpties žemėlapis 
  - ▶ Paskirtas žemėlapis 
  - ▶ Apdorojimo žemėlapis 
  - ▶ Tikslinės normos žemėlapis 

*PASTABA. Apdorojimo žemėlapio ir Tikslinės normos žemėlapio negalima pasirinkti vienu metu.*

## Apdorojimo valdymas

Tikslinės normos padidėjimo / sumažėjimo (proc.) piktogramomis didinama / mažinama tikslinė apdorojimo norma pagal nustatytą procentinę dalį, įvestą Mašinos veikimo sąrankos ekrane, skiltyje Apdorojimo norma. Automatinio reguliavimo režimu apdorojimo norma bus automatiškai koreguojama pagal esamą greitį ir atsižvelgiant į tikslinę normą.


*PASTABA. Tikslinės normos padidėjimo / sumažėjimo (proc.) piktogramomis reguliuojama taip pat kaip ISOBUS UT Keitimo / žingsnio padidėjimo / sumažėjimo (proc.) mygtukais.*

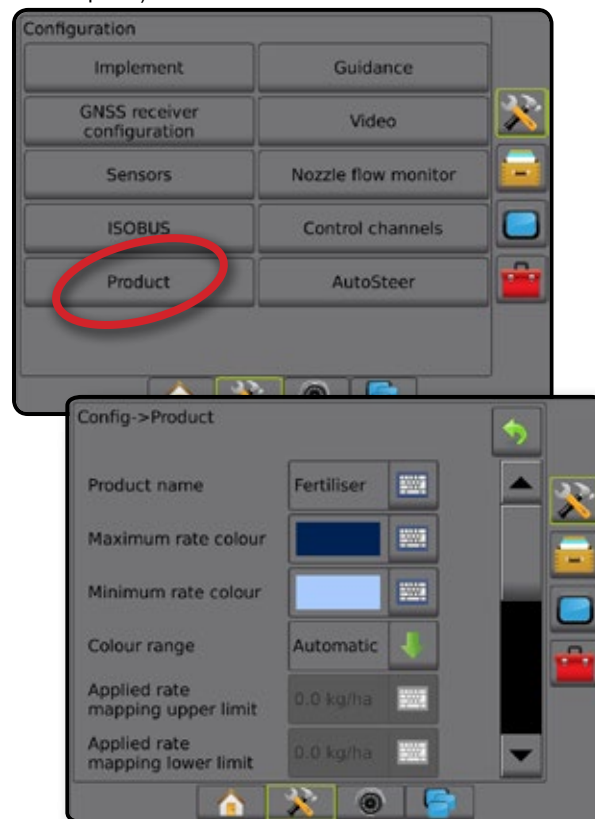
1. Paspauskite apatinį mygtuką TRANSPORTO PRIEMONĖS PERŽIŪROS GAIRĖ .
2. Paspauskite APDOROJIMO PARINKČIŲ mygtuką .
3. Galimi pasirinkimai:
  - ▶ Tikslinės normos padidėjimo / sumažėjimo (proc.)  – nustatomas reikiamas keitimo žingsnis procentais.
  - ▶ Keitimas procentais ir atstata  +5% – rodo esamą stiprinimo žingsnį procentais, o paspaudus grąžina jo vertę į 0



## Konfigūruoti produktą

Kai yra normos valdymo sistema, galimos Produkto parinktys, skirtos produkto valdymo kanalų pavadinimams, produkto kiekiams, apdorojimo normoms, normos reguliavimo žingsniui ir didžiausios / mažiausios normos riboms ir atitinkamoms atvaizdavimo ekrane spalvoms konfigūruoti.


1. Paspauskite šoninį mygtuką KONFIGŪRACIJA .
2. Paspauskite **Produktas**.
3. Galimi pasirinkimai:
  - ▶ Produkto pavadinimas – naudojama dabartinio Valdymo kanalo produkto pavadinimui įvesti
  - ▶ Didžiausios / mažiausios normos spalva – naudojama kuriant spalvų schemą, kuri geriausiai atvaizduoja normos pokytį apdorojimo arba tikslinės normos žemėlapyje
  - ▶ Spalvų gama – naudojama pasirinkti Automatinį arba Rankinį režimą Didžiausios ir Mažiausios normos spalvai nustatyti
  - ▶ Taikytos normos atvaizdavimo viršutinė riba [tik esant rankinei spalvų gamai] – naudojama nustatyti didžiausią normą, kuriai bus naudojama Didžiausios normos spalva (didesnėms normoms bus naudojama pasirinkta Didžiausios normos spalva)
  - ▶ Taikytos normos atvaizdavimo apatinė riba [tik esant rankinei spalvų gamai] – naudojama nustatyti mažiausią normą, kuriai bus naudojama Mažiausios normos spalva (mažesnėms normoms bus naudojama pasirinkta Mažiausios normos spalva)



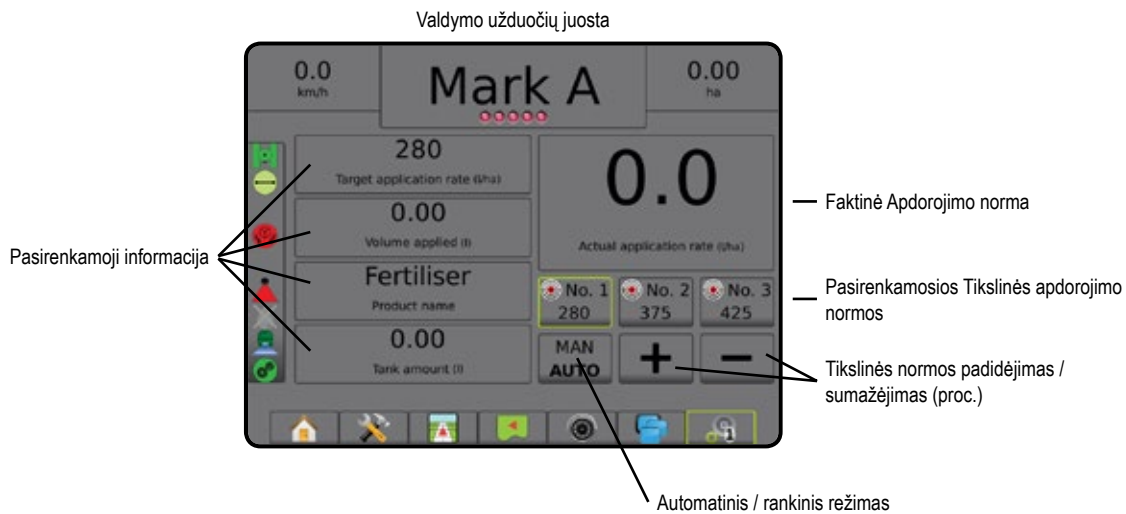
### Normos valdymo ekrano apžvalga

Kai sistemoje įrengtas Dvigubo valdymo modulis (DCM), normos valdymo parinktys lengvai prieinamos normos valdymo ekrane, o Transporto priemonės peržiūros ir Lauko peržiūros gairės ekraneose galimos atvaizdavimo parinktys.

**PASTABA.** Išsamios sąrankos instrukcijos pateiktos papildomame „TeeJet“ Dvigubo valdymo modulio normos valdymo žinyne.

1. Paspauskite apatinį mygtuką NORMOS VALDYMAS .
2. Galimi pasirinkimai:

- ▶ Papildoma Valdymo užduočių juostos pasirenkamoji informacija
- ▶ Normos valdymo pasirenkamoji informacija
- ▶ Faktinė Apdorojimo norma
- ▶ Pasirenkamosios Tikslinės apdorojimo normos
- ▶ Tikslinės normos padidėjimas / sumažėjimas (proc.)
- ▶ Automatinis / rankinis režimas



### Valdymo užduočių juosta








Turint „TeeJet“ DCM, be standartinių Valdymo užduočių juostos parinkčių, taps prieinama ir ši pasirenkamoji informacija:

- ▶ Tikroji apdorojimo norma – rodoma esama apdorojimo norma
- ▶ Tikslinė apdorojimo norma – rodoma tikslinė apdorojimo norma
- ▶ Panaudotas tūris / produktas – rodomas panaudoto produkto tūris arba svoris
- ▶ Bake / dėžėje likęs kiekis – rodomas bake / dėžėje likusio produkto tūris arba svoris

### Apdorojimo atvaizdavimas

Bet kuriuo valdymo režimu Transporto priemonės peržiūroje arba Lauko peržiūroje galimas GNSS pagrįstas apdorojimo atvaizdavimas. Atvaizdavimo funkcija gali įrašyti padargo aprėpiamus plotus (Aprėpti) arba koks produkto kiekis ir kur buvo panaudotas (Apdorojimas) ir gali nurodyti vienodą arba kintamą apdorojimo produktu normą (atitinkamai Užprogramuota tikslinė norma ir Paskirtas).

**PASTABA.** Daugiau informacijos žr. šio skyriaus poskyryje „Apdorojimo atvaizdavimas“.


1. Paspauskite apatinį mygtuką TRANSPORTO PRIEMONĖS PERŽIŪROS GAIRĖ  arba LAUKO PERŽIŪROS GAIRĖ .
2. Norėdami pamatyti atvaizdavimo parinktį, paspauskite ATVAIZDAVIMO PARINKČIŲ mygtuką .
3. Pasirinkite vieną arba kelis:
  - ▶ Aprėpties žemėlapis 
  - ▶ Paskirtas žemėlapis 
  - ▶ Apdorojimo žemėlapis 
  - ▶ Tikslinės normos žemėlapis 

**PASTABA.** Apdorojimo žemėlapio ir Tikslinės normos žemėlapio negalima pasirinkti vienu metu.

## Valdymo kanalų konfigūravimas

Kai yra Dvigubo valdymo modulis (DCM), galimos Valdymo kanalų parinkčių, skirtos konfigūruoti DCM, susijusių Valdymo kanalų ir „TankMatic“ (automatinė bako pildymo sistema).


*PASTABA. Išsamios sąrankos instrukcijos pateiktos papildomame „TeeJet“ normos valdymo žinyne.*

1. Paspauskite šoninį mygtuką KONFIGŪRACIJA .
2. Paspauskite **Valdymo kanalai**.
3. Galimi pasirinkimai:
  - ▶ Įrenginio sąranka – naudojama Dvigubo valdymo moduliui (DCM), Produkto valdymo kanalui ir „TankMatic“ pasirinkti
  - ▶ Produkto valdymo kanalas Nr. 1 – naudojamas nustatyti Apdorojimo tipą, Pavaros tipą, Apdorojimo vienetus, Pagrindinį jutiklį ir iki keturių Monitorių bei atlikti diagnostiką
  - ▶ „TankMatic“ – naudojama automatinio bako pildymo sistemai nustatyti ir konfigūruoti, įskaitant Jutiklio buvimą, Mažiausio ir didžiausio kiekio bake ir Automatinio pildymo nuokrypio nuostatas



## Įrenginio sąranka

Kai yra Dvigubo valdymo modulis (DCM), esama Įrenginio sąrankos parinkčių, skirtų įrenginio serijos numeriui susieti su DCM ir identifikaciją su Produkto valdymo kanalu arba „TankMatic“.

1. Paspauskite šoninį mygtuką KONFIGŪRACIJA .
2. Paspauskite **Valdymo kanalai**.
3. Paspauskite **Įrenginio sąranka**.
4. Galimi pasirinkimai:
  - ▶ Dvigubo valdymo modulis (DCM) Nr. 1 – naudojama serijos numeriui susieti su tam tikru DCM
  - ▶ Pasirinkite Valdymo kanalą Nr. 1 – naudojama DCM numeriui ir identifikacijai susiekti su konkrečiu Produkto Valdymo kanalu.
  - ▶ „TankMatic“ – naudojama DCM numeriui ir identifikacijai susieti su „TankMatic“

*PASTABA. Produkto Valdymo kanalo ir „TankMatic“ rodyklėmis „Kitas puslapis“ ➡ galima patekti prie šių funkcijų sąrankos parinkčių.*




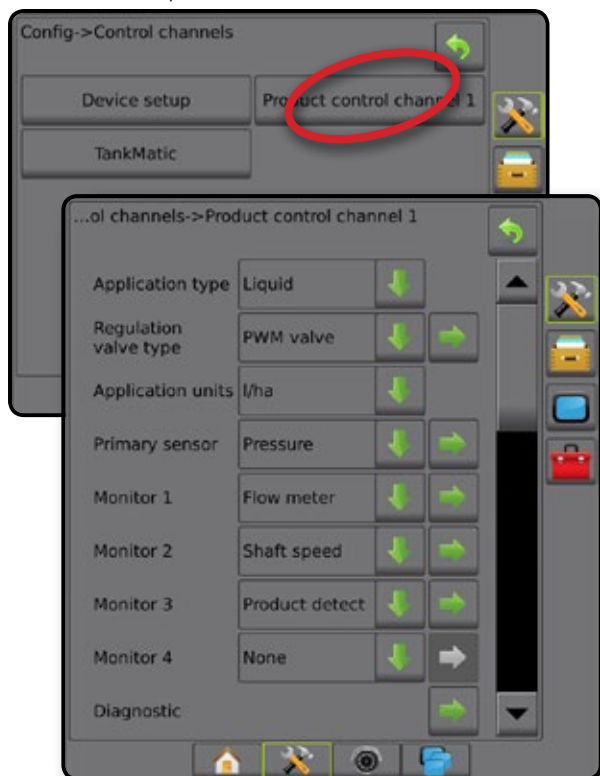
## Apdorojimo tipas

Be kanale naudojamo produkto tipo (skystis arba granulės), Apdorojimo tipo nuostata apibrėžia kanalo ir padargo sąryšį pagal produkto tipą. Nuo pasirinkto apdorojimo tipo priklauso daug kitų Produkto Valdymo kanalo parinkčių (pvz., Apdorojimo vienetai, Pagrindinis jutiklis ir Kalibravimo lentelės) ir Padargo parinkčių (pvz., Purkštukų žingsnis).

## Produkto Valdymo kanalai


Kai yra Dvigubo valdymo modulis (DCM), Produkto Valdymo kanalai naudojami DCM produkto valdymo ryšio kanalams konfigūruoti. Produkto Valdymo kanalai naudojami produkto apdorojimo tipui ir vienetams, reguliavimo vožtuvu tipui, jutiklio tipui ir iki keturių monitoriaus jutiklių tipams pasirinkti.

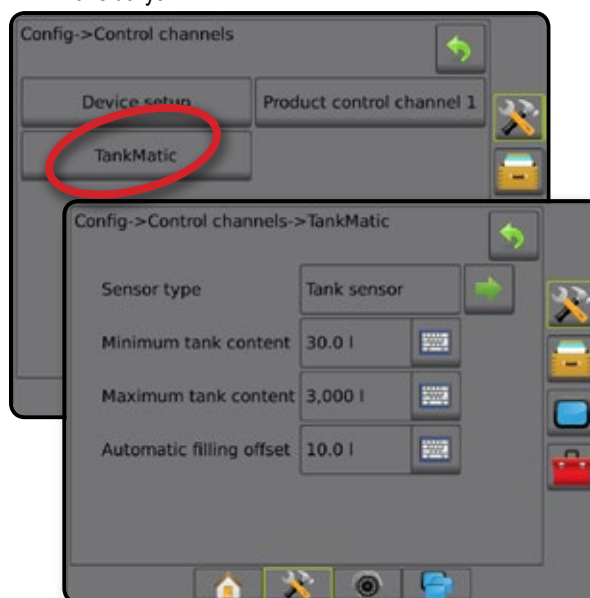
1. Paspauskite šoninį mygtuką KONFIGŪRACIJA .
2. Paspauskite **Valdymo kanalai**.
3. Paspauskite **Produkto Valdymo kanalas Nr. 1**.
4. Galimi pasirinkimai:
  - ▶ Apdorojimo tipas – naudojama pasirinkti produkto tipą – skystis ar granulės – kurį naudos šis kanalas
  - ▶ Reguliavimo vožtuvo tipas – naudojama pasirinkti pavaros grandinės, naudojamos produkto tiekimui šiuo kanalu valdyti, tipą
  - ▶ Apdorojimo vienetai – naudojama pasirinkti vienetus, kuriais rodoma esama apdorojimo norma
  - ▶ Pagrindinis jutiklis – naudojama pasirinkti atsako jutiklį, kurį šis kanalas naudos valdymo vožtuvo išvesčiai matuoti
  - ▶ Monitorius Nr. 1–4 – naudojama vienam ar keliems monitoriams nustatyti, kad stebėtų apdorojimo tiekimo sistemos elemento būseną
  - ▶ Diagnostika – naudojama pateikti neformatuotus įrenginio duomenis, skirtus naudoti triktims šalinti



## „TankMatic“


Kai yra „TankMatic“, galimos „TankMatic“ parinktys, skirtos tuščiam bakui, mažiausiam ir didžiausiam lygiui bake nustatyti ir bako formai kalibruoti.

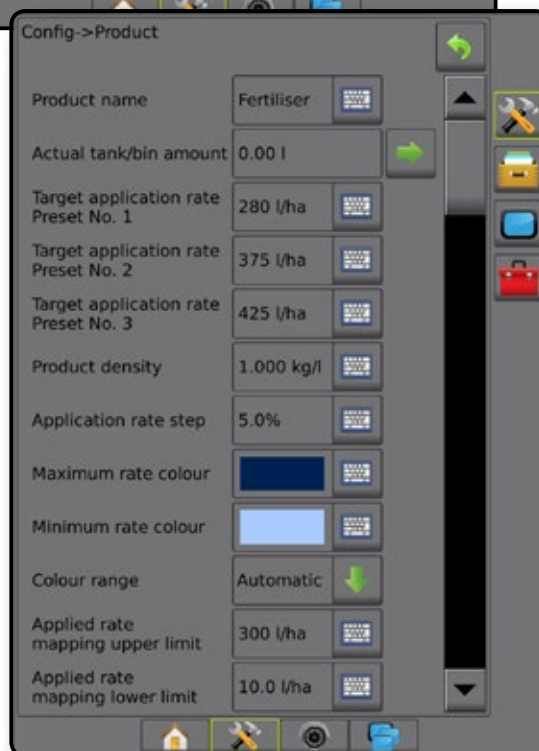
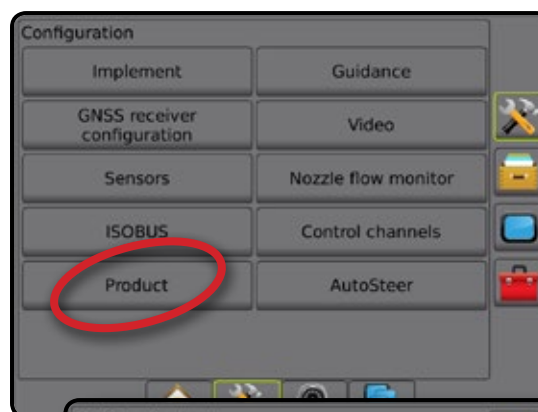
1. Paspauskite šoninį mygtuką KONFIGŪRACIJA .
2. Paspauskite **Valdymo kanalai**.
3. Paspauskite **„TankMatic“**.
4. Galimi pasirinkimai:
  - ▶ Jutiklio tipas – naudojama pasirinkti tipą jutiklio, naudojamo bakui / dėžei stebėti, ir priegai prie Bako jutiklio kalibravimo
  - ▶ Mažiausias kiekis bake – naudojama nustatyti, koks mažiausias kiekis gali būti bake
  - ▶ Didžiausias kiekis bake – naudojama nustatyti, koks didžiausias kiekis gali būti bake
  - ▶ Automatinis pildymo nuokrypis – naudojama nustatyti tūrį, kuris dar subėgs į baką po to, kai pildymo vožtuvas pradės užsidaryti



## Konfigūruoti produktą

Kai yra normos valdymo sistema, galimos Produkto parinktys, skirtos produkto valdymo kanalų pavadinimams, produkto kiekiams, apdorojimo normoms, normos reguliavimo žingsniui ir didžiausios / mažiausios normos riboms ir atitinkamoms atvaizdavimo ekrane spalvoms konfigūruoti.








1. Paspauskite šoninį mygtuką KONFIGŪRACIJA .
2. Paspauskite **Produktas**.
3. Galimi pasirinkimai:
  - ▶ Produkto pavadinimas – naudojama dabartinio Valdymo kanalo produkto pavadinimui įvesti
  - ▶ Faktinis kiekis bake / dėžėje – naudojama nustatyti esamą produkto kiekį bake arba dėžėje, apskaičiuotą naudojant bako arba dėžės jutiklį
  - ▶ Tikslinė apdorojimo norma. Nuostatos Nr. 1–3 – naudojama pasirinkti tikslinę apdorojimo normą šiam apdorojimo normos numeriiui
  - ▶ Produkto tankis – naudojama bake / dėžėje esančio produkto tankiui nustatyti
  - ▶ Apdorojimo normos žingsnis – naudojama produkto apdorojimo normos didinimo ar mažinimo žingsniui nustatyti
  - ▶ Didžiausios normos spalva – naudojama didžiausios normos spalvai nustatyti. Rankiniu spalvų gamos režimu ši spalva bus naudojama visoms normoms, kurios viršija Taikytos normos atvaizdavimo viršutinę ribą
  - ▶ Mažiausios normos spalva – naudojama mažiausios normos spalvai nustatyti. Rankiniu spalvų gamos režimu ši spalva bus naudojama visoms normoms, kurios nesiekia Taikytos normos atvaizdavimo apatinės ribos
  - ▶ Spalvų gama – naudojama pasirinkti Automatinį arba Rankinį režimą Didžiausios ir Mažiausios normos spalvai nustatyti
    - ◀ Automatinis – didžiausia ir mažiausia vertės bus nustatytos pagal faktines taikytos normos ar tikslinės normos vertes
    - ◀ Rankinis – didžiausios ir mažiausios verčių ribos bus tos, kurios nustatytos parinktyse Taikytos normos atvaizdavimo viršutinė riba ir Taikytos normos atvaizdavimo apatinė riba
  - ▶ Taikytos normos atvaizdavimo viršutinė riba [tik esant rankinei spalvų gamai] – naudojama nustatyti didžiausią normą, kuriai bus naudojama Didžiausios normos spalva (didesnėms normoms bus naudojama pasirinkta Didžiausios normos spalva)
  - ▶ Taikytos normos atvaizdavimo apatinė riba [tik esant rankinei spalvų gamai] – naudojama nustatyti mažiausią normą, kuriai bus naudojama Mažiausios normos spalva (mažesnėms normoms bus naudojama pasirinkta Mažiausios normos spalva)



## APDOROJIMO ATVAIZDAVIMAS

Kai sistemoje yra normos valdiklis, bet kuriuo valdymo režimu apdorojimo produktu atvaizdavimas remiantis GNSS galimas Transporto priemonės peržiūroje arba Lauko peržiūroje. Atvaizdavimo funkcija gali įrašyti padargo aprėpiamus plotus (Aprėpti) arba koks produkto kiekis ir kur buvo panaudotas (Apdorojimas) ir gali nurodyti vienodą arba kintamą apdorojimo produktu normą (atitinkamai Užprogramuota tikslinė norma ir Paskirtas).

**PASTABA.** Prieš naudodami atvaizdavimo funkciją nustatykite arba patikrinkite produkto atvaizdavimo parinktis: Konfigūracija -> Produktas.

1. Paspauskite apatinį mygtuką TRANSPORTO PRIEMONĖS PERŽIŪROS GAIRĖ  arba LAUKO PERŽIŪROS GAIRĖ .
2. Norėdami pamatyti atvaizdavimo parinktį, paspauskite ATVAIZDAVIMO PARINKČIŲ mygtuką .
3. Pasirinkite vieną arba kelis:
  - ▶ Aprėpties žemėlapis  – rodomi padargo aprėpiami plotai, nesvarbu, ar produktas naudojamas, ar ne
  - ▶ Paskirtas žemėlapis  – tai iš anksto įkeliamas žemėlapis, kuriame pateikiama informacija, skirta naudoti normos valdikliui naudojant produktą
  - ▶ Apdorojimo žemėlapis  – rodoma, kiek produkto ir kur panaudota, lygi nurodant spalvomis pagal užprogramuotą arba automatiškai numatytą didžiausią ir mažiausią lygį.
  - ▶ Tikslinės normos žemėlapis  – rodoma apdorojimo norma, kurią normos valdiklis bandė pasiekti kiekvienoje vietoje

**PASTABA.** Apdorojimo žemėlapio ir Tikslinės normos žemėlapio negalima pasirinkti vienu metu.




## Žemėlapių kopijavimas ir perkėlimas

Žemėlapiai įrašomi į užduoties duomenis. Naudojantis Duomenys -> Užduoties duomenys -> Valdyti, užduoties duomenis su žemėlapiais galima kopijuoti arba perkelti į „Fieldware Link“, kad žemėlapius būtų galima atverti, žiūrėti, redaguoti ir išspausdinti bei perkelti atgal į pulką. Žr. Sistemos sąrankos skyriaus poskyrį „Užduoties duomenys“.

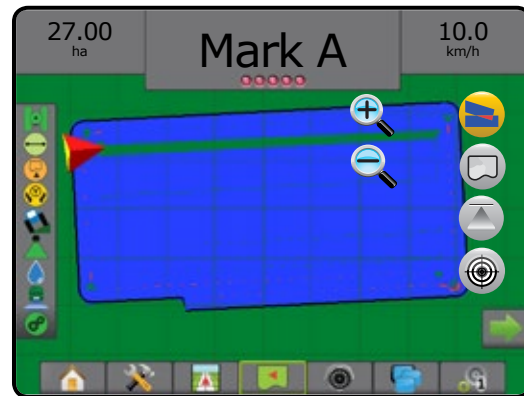
Naudojantis Duomenys -> Ataskaitos, galima sukurti įvairių formatų ataskaitas, kuriose yra užduoties duomenys ir visi žemėlapiai.

## Aprėpties žemėlapis


 Aprėpties žemėlapyje rodomi padargo aprėpiami plotai. Dėl DCM nebūtina apdoroti produktu. Dėl ISOBUS nebūtina apdoroti produktu.

## Atvaizdavimas ekrane

- Padengtas plotas – rodo apdorotą plotą ir persidengimą:
  - ◀ Mėlyna – vienkartinis apdorojimas
  - ◀ Raudona – apdorojimas du ar daugiau kartų



## Paskirtas žemėlapis

 Paskirtas žemėlapis – tai iš anksto įkeliamas žemėlapis, kuriame pateikiama informacija, skirta naudoti normos valdikliui naudojant produktą. Paskirtuose žemėlapuose yra pateikiama geografiškai susieta produkto normos informacija. „Aeros 9040“ gali importuoti užduoties duomenis su Paskirtais žemėlapiais, kad naudotų pagal kintamos normos programą (VRA), naudojantis suderinamais normos valdikliais.

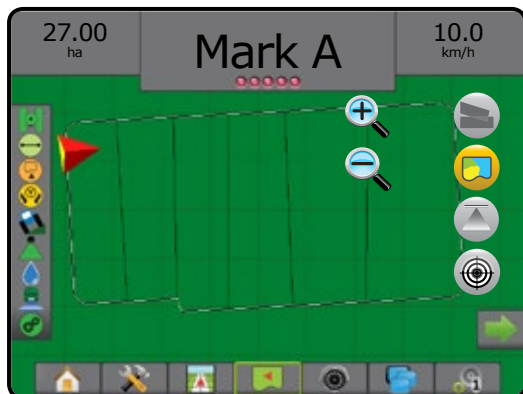
## Atvaizdavimas ekrane

- Zonų linijos:
  - ◀ Juoda – artėjant prie apdorojimo zonos.
  - ◀ Balta – esant apdorojimo zonoje.
  - ◀ Kitos zonos, turinčios tą pačią normą, taip pat bus rodomos balta spalva.
- Padengtas plotas – parodomas skirtingų paskirtų normų zonos.
  - ◀ Pasirinkta naudotojo – zonos spalvos pasirenkamos nustatant paskirtus žemėlapius.



Naudodami „Fieldware Link“ (5.01 ar naujesnės versijos) naudotojai gali importuoti „Fieldware Link“ sukurtas VRA užduotis, taip pat eksportuoti užduoties duomenis iš pulto, redaguoti įtrauktus žemėlapius, kad sukurtų Tikslinę normą arba Paskirtus žemėlapius, ir perkelti atgal į pultą naudoti atliekant užduotį.

*PASTABA. Kintamos normos programoms būtinas Išplėstinis užduočių režimas. Žr. Sistemos sąrankos skyriaus poskyrį „Parinktys (Užduočių režimas)“.*

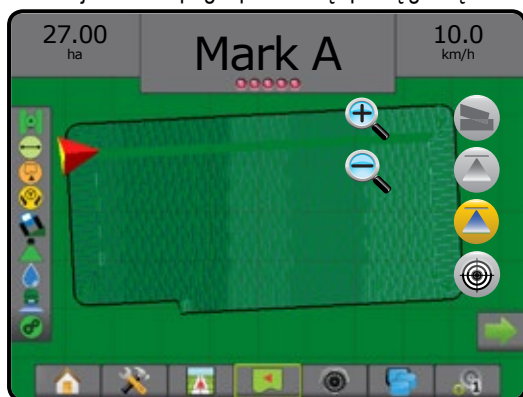


## Apdorojimo žemėlapis

Apdorojimo žemėlapyje rodoma, kiek produkto ir kur panaudota, lygį nurodant spalvomis pagal užprogramuotą arba automatiškai numatytą didžiausią ir mažiausią lygį.

### Atvaizdavimas ekrane

- Padengtas plotas – parodomas apdorotas plotas:  
◀ Pasirinkta naudotojo – apdoroti plotai rodomi spalvotomis juostomis pagal pasirinktą spalvų gamą ir žemėlapi.

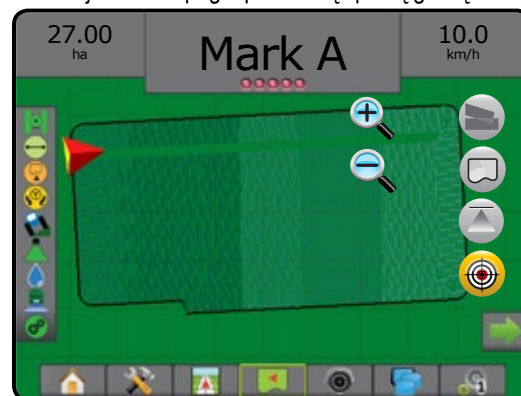


## Tikslinės normos žemėlapis

Tikslinės normos žemėlapyje rodoma tikslinė apdorojimo norma, kurią normos valdiklis bandė pasiekti kiekvienoje vietoje.

### Atvaizdavimas ekrane

- Padengtas plotas – parodomas apdorotas plotas:  
◀ Pasirinkta naudotojo – apdoroti plotai rodomi spalvotomis juostomis pagal pasirinktą spalvų gamą ir žemėlapi.




## Tikslinės normos

Užprogramuotos Tikslinės apdorojimo normos – tai tikslinės produkto normos, naudojamos hektare / akre. Šios nuostatos bus tokios pačios visoms aktyvioms užduotims.

- DCM – galima nustatyti iki trijų (3) tikslinių normų  
Tikslinės normos nustatomos: Sąranka -> Konfigūracija -> Produktas. Esama Tikslinė norma yra parinkta ir gali būti keičiama Normos valdymo ekrane.
- ISOBUS – galima nustatyti iki penkių (5) tikslinių normų  
Tikslinės normos ISOBUS ECU nustatomos naudojantis ISOBUS UT. Esama Tikslinė norma yra parinkta ir gali būti keičiama UT ISOBUS naudojimo ekrane. Normą galima keisti ir Transporto priemonės peržiūros ekrane

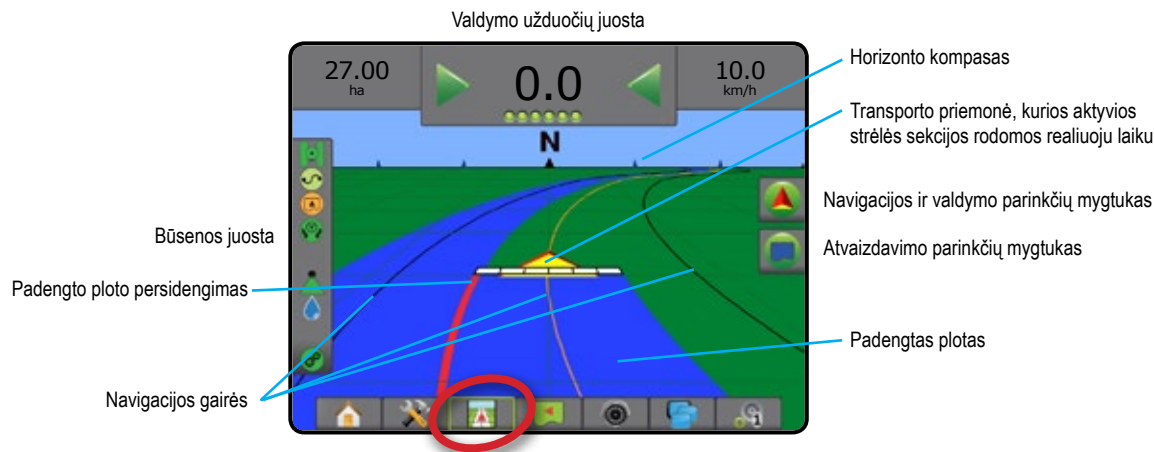
## INFORMACIJA APIE VALDYMO REŽIMUS

### Transporto priemonės peržiūra

 Transporto priemonės peržiūra sukuria kompiuterio sukurtą transporto priemonės padėties vaizdą, rodomą apdorojimo plote. Šiame ekrane, dešinėje jo pusėje esančiais Parinkčių mygtukais galima prieiti prie visų sąrankos, atvaizdavimo ir navigacijos parinkčių.

Norėdami patekti į Transporto priemonės peržiūros ekraną:

1. Paspauskite TRANSPORTO PRIEMONĖS PERŽIŪROS GAIRĖS mygtuką .



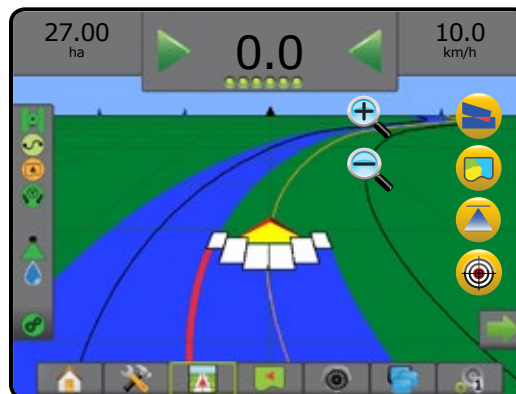
### Valdymas ekrane

- Gairės
  - ◀ Oranžinė – aktyvi valdymo linija
  - ◀ Juoda (keletas) – gretimos valdymo linijos
  - ◀ Juoda – ribos linija
  - ◀ Juoda / balta – paskirto žemėlapio zonų ribos linija
- Taškai – nustatytų taškų žymekliai
  - ◀ Raudonas taškas – Grįžti į tašką
  - ◀ Mėlynas taškas – A žymė
  - ◀ Žalias taškas – B žymė
- Horizonto kompasas – bendroji kryptis gali būti rodoma horizonte (priartinus vaizdą)
- Padengtas plotas – rodo apdorotą plotą ir persidengimą:
  - ◀ Mėlyna – vienkartinis apdorojimas
  - ◀ Raudona – apdorojimas du ar daugiau kartų
  - ◀ Pasirinkta naudotojo – Apdorojimo žemėlapio ir Tikslinės normos žemėlapio apdoroti plotai rodomi spalvotomis juostomis pagal pasirinktą spalvų gamą ir žemėlapi.
- Sekcijos
  - ◀ Tušti langeliai – neaktyvios sekcijos
  - ◀ Balti langeliai – aktyvios sekcijos

### Navigacijos ir valdymo parinkčių mygtukas



### Atvaizdavimo parinkčių mygtukas



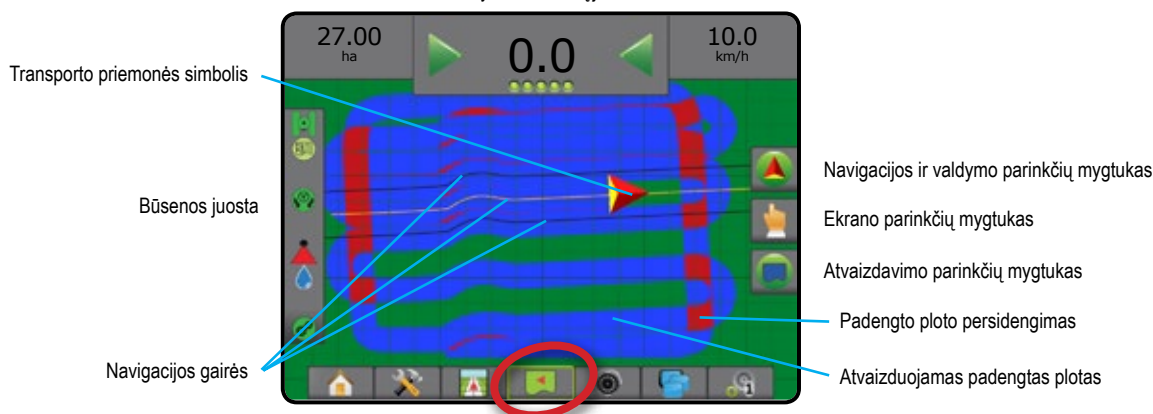
## Lauko peržiūra

Lauko peržiūros funkcija sukuria kompiuterio sukurtą transporto priemonės padėties apdorojimo ploto vaizdą iš oro. Šiame ekrane, dešinėje jo pusėje esančiais Parinkčių mygtukais galima prieiti prie visų sąrankos ir navigacijos parinkčių, taip pat prie Panoraminio vaizdo režimo ir atvaizdavimo parinkčių.

Norėdami patekti į Lauko peržiūros ekraną:

1. Paspauskite LAUKO PERŽIŪROS GAIRĖS mygtuką .

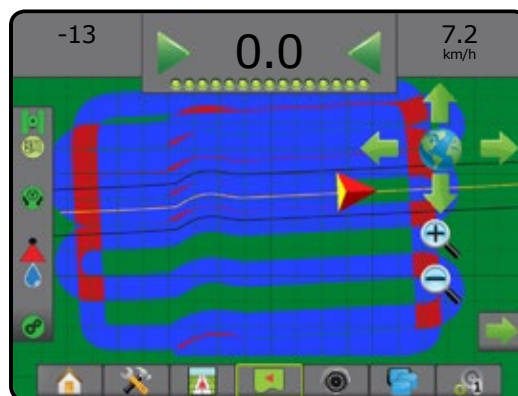
Valdymo užduočių juosta



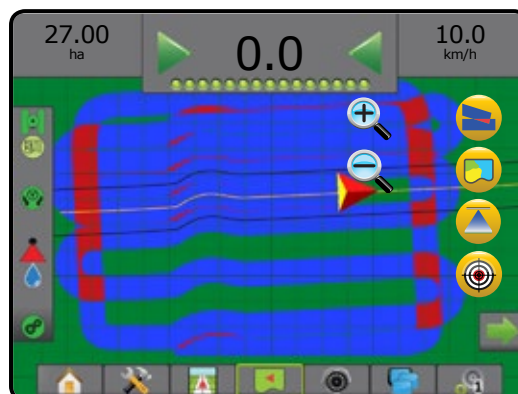
## Valdymas ekrane

- Gairės
  - ◀ Oranžinė – aktyvi valdymo linija
  - ◀ Juoda (keletas) – gretimos valdymo linijos
  - ◀ Juoda – ribos linija
  - ◀ Juoda / balta – paskirto žemėlapių zonų ribos linija
- Taškai – nustatytų taškų žymekliai
  - ◀ Raudonas taškas – Grįžti į tašką
  - ◀ Mėlynas taškas – A žymė
  - ◀ Žalias taškas – B žymė
- Padengtas plotas – rodo apdorotą plotą ir persidengimą
  - ◀ Mėlyna – vienkartinis apdorojimas
  - ◀ Raudona – apdorojimas du ar daugiau kartų
  - ◀ Pasirinkta naudotojo – Apdorojimo žemėlapių ir Tikslinės normos žemėlapių apdoroti plotai rodomi spalvotomis juostomis pagal pasirinktą spalvų gamą ir žemėlapi.

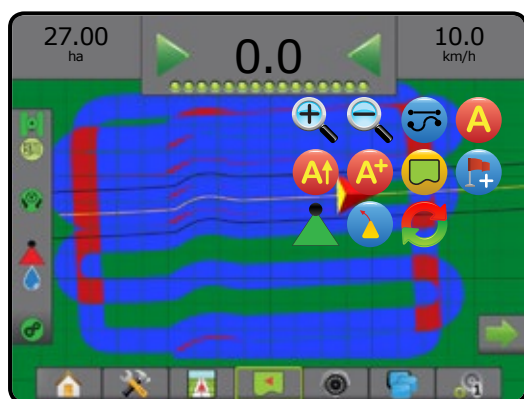
## Ekranų parinkčių mygtukas



## Atvaizdavimo parinkčių mygtukas



## Navigacijos ir valdymo parinkčių mygtukas



# Darbo kompiuteris „Aeros 9040“

## „Realview“ valdymas

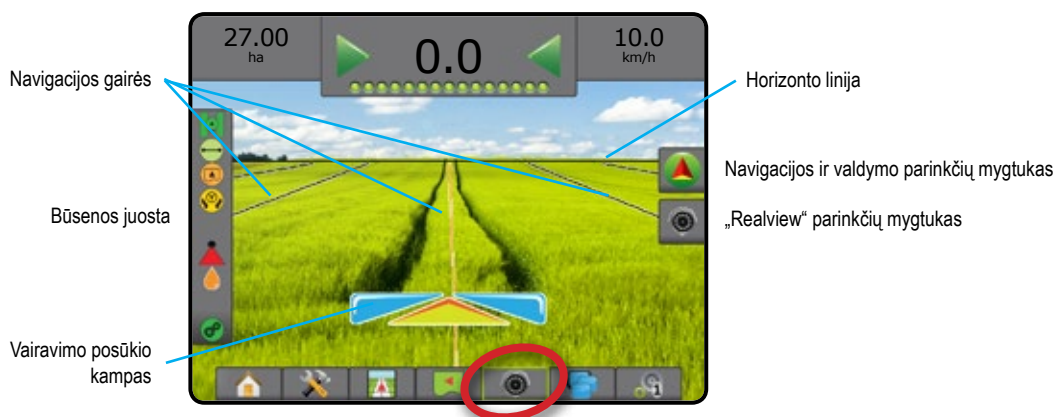
„Realview“ valdymo funkcija suteikia galimybę vietoje kompiuterio sukurtą vaizdą rodyti tiesioginę vaizdinės įvesties transliaciją. Šiame ekrane, dešinėje jo pusėje esančiais mygtukais galima prieiti prie visų sąrankos ir navigacijos parinkčių. Norėdami pareguliuoti kameros rodinį [atbuline eiga, apversta], eikite į Sąranka -> Konfigūracija -> Vaizdo įrenginys.

- ▶ Viena kamera – prie pulto tiesiogiai prijungta viena kamera
- ▶ Vaizdo įrenginio pasirinkimo modulis – jeigu sistemoje įrengtas vaizdo įrenginio pasirinkimo modulis (VSM), galimos dvi (2) vaizdo parinktys:
  - Vienos kameros rodinys – galima pasirinkti vieną iš iki aštuonių kamerų vaizdinių įvesčių.
  - Atskiros kameros peržiūra – galima rinktis vieną iš dviejų rinkinių po keturių kamerų įvestis (A/B/C/D arba E/F/G/H) ir matyti ekrane iškart keturių vaizdų transliaciją.

Norėdami patekti į „RealView“ ekraną:

1. Paspauskite „REALVIEW“ VALDYMO mygtuką .

Valdymo užduočių juosta



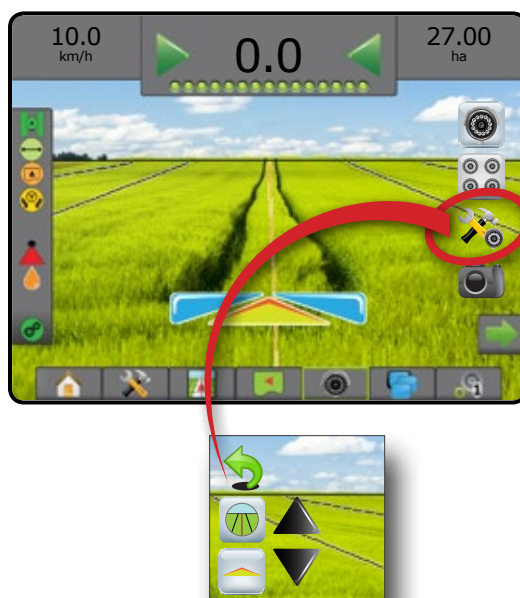
## Valdymas ekrane

- Gairės
  - ◀ Oranžinė – aktyvi valdymo linija
  - ◀ Juoda (keletas) – gretimos valdymo linijos
  - ◀ Horizontali juoda linija – reguliuojama horizonto linija


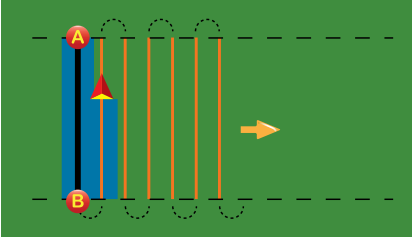

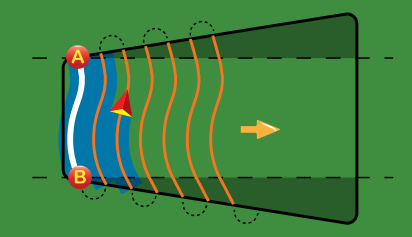

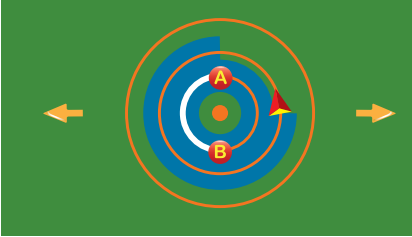

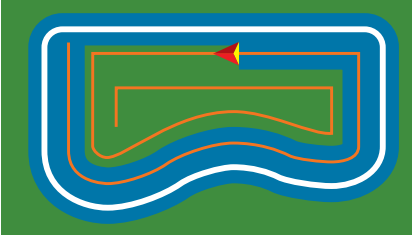

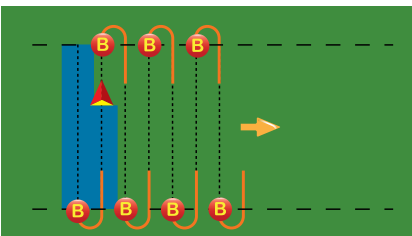

## Navigation ir valdymo parinkčių mygtukas



## „Realview“ parinkčių mygtukas (su VSM)















## VALDYMO REŽIMAI





	<p><b>Tiesi AB gairė</b></p> <p>Tiesi AB gairė suteikia tiesios linijos valdymą nuo atskaitos taško A iki B. Pradiniai A ir B taškai naudojami visoms kitoms lygiagrečioms gairėms apskaičiuoti.</p> <p><i>PASTABA. Nuokrypis nuo gretimų gairių bus skaičiuojamas pagal gairės plotį; žr. Sistemos sąrankos skyriaus poskyrį „Konfigūracija“.</i></p>	
	<p><b>Lenkta AB gairė</b></p> <p>Lenkta AB gairė suteikia valdymą palei lenktas linijas, remiantis pradine atskaitos linija AB. Šis pradinis taškas naudojamas visoms kitoms gairėms apskaičiuoti.</p> <p><i>PASTABA. Rekomenduojama, kad lenkta gairė nenukryptų nuo AB gairės daugiau kaip 30°.</i></p> <p><i>Nuokrypis nuo gretimų gairių bus skaičiuojamas pagal gairės plotį; žr. Sistemos sąrankos skyriaus poskyrį „Konfigūracija“.</i></p> <p><i>PATARIMAS. Dirbant apribotame plote valdymo modelis už nustatytų AB taškų bus tiesios linijos valdymas.</i></p>	
	<p><b>Valdymas sukantis ratu</b></p> <p>Valdymas sukantis ratu suteikia valdymą aplink centrinį tašką apskritimais artėjant prie jo arba tolstant pagal pradinę atskaitos liniją AB. Šis pradinis taškas naudojamas visoms kitoms gairėms apskaičiuoti.</p> <p>Jis naudojamas apdorojant produktu apskritą lauką, kai sukamasi palei apskritinę gairę, tam tikrų spindulių einančią nuo drėkinimo sistemos centro.</p> <p><i>PASTABA. Nuokrypis nuo gretimų gairių bus skaičiuojamas pagal gairės plotį; žr. Sistemos sąrankos skyriaus poskyrį „Konfigūracija“.</i></p>	
	<p><b>Paskutinės praeigos valdymas</b></p> <p>Paskutinės praeigos valdymas* siūlo navigaciją pagal faktinę paskutinę praeigą. Pultas automatiškai aptiks artimiausią apdorotą plotą ir pagal jį nustatys lygiagrečias gaires.</p> <p><i>PASTABA. Jeigu riba nustatyta, tačiau ribos nustatymo proceso metu apdorojimas nevyko, valdymas nebus inicijuojamas.</i></p>	
	<p><b>Kitos eilės valdymas</b></p> <p>Kitos eilės valdymas* nurodo, kur yra kita eilė ir eilei pasibaigus nukreipia link kitos gretimos eilės. Kai operatorius pažymi eilės galą ir pradeda sukėti į kitą eilę, kitoje eilėje pateikiama Tiesi AB gairė. Kai transporto priemonė atsiduria kitoje eilėje, valdymas išjungiamas.</p> <p><i>PASTABA. Nuokrypis nuo kitos eilės bus skaičiuojamas pagal gairės plotį; žr. Sistemos sąrankos skyriaus poskyrį „Konfigūracija“.</i></p> <p><i>Kitos eilės valdymas nepalaiko eilių praleidimo.</i></p>	
	<p><b>Be valdymo</b></p> <p>Be valdymo* – valdymas išjungiamas.</p> <p><i>PASTABA. Režimas Be valdymo pulte nepašalina nustatytų gairių ar taškų. Kaip pašalinti pulte nustatytus / įrašytus duomenis žr. Sistemos sąrankos skyriaus poskyrį „Duomenų valdymas“.</i></p>	


\*Gairių parinktys gali būti neprieinamos, priklausomai nuo įrengtos rankinio / automatinio vairavimo sistemos.


## VALDYMO EKRANO PIKTOGRAMOS


### Navigacijos ir valdymo parinktys















Valdymo režimas	
	Valdymo režimas – prieinama prie valdymo režimo parinkčių
	Tiesi AB gairė  – suteikia tiesios linijos valdymą nuo atskaitos taško A iki B
	Lenkta AB gairė  – suteikia valdymą palei lenktas linijas, remiantis pradine atskaitos linija AB
	Valdymas sukantis ratu  – suteikia valdymą aplink centrinį tašką apskritimais artėjant prie jo arba tostant pagal pradinę atskaitos liniją AB
	Paskutinės praeigos valdymas  – siūlo navigaciją pagal faktinę paskutinę praeigą
	Kitos eilės valdymas  – nurodo, kur yra kita eilė, ir eilei pasibaigus nukreipia link kitos gretimos eilės
	Be valdymo – valdymas išjungiamas

Ribos	
	Žymėti ribą – apibrėžiamas apdoravimo plotas ir nustatomos neapdorojamos zonos. Sukuriant išorines arba pradines ribas, jų linijos bus brėžiamos palei išorinės sekcijos išorinį kraštą. Sukuriant vidines arba papildomas ribas, jų linijos bus brėžiamos palei vidinės sekcijos vidinį kraštą. Neveiksnu – GNSS negalima.
	Pabaigti ribą – baigiamas ribos nustatymo procesas. Ribos gali būti užbaigtos ir nuvažiavus per juostos plotį nuo pradžios taško. Neveiksnu – minimalus atstumas nenuvažiuotas.
	Atšaukti ribą – atšaukiamas naujas ribos žymėjimo procesas. Grįžtama prie ankstesnės ribos (jei nustatyta).
	Šalinti ribą – pašalinamos visos esamos užduoties nustatytos ribos.




„BoomPilot“	
	Ijungiamas ir išjungiamas Automatinis purkštuvų valdymas (ASC). Neveiksnu – GNSS negalima.

Purkštukų srauto monitorius	
	Purkštukų trikties atstata – išvalomi visi purkštukų trikties indikatoriai.



Grįžti į tašką	
	Žymėti tašką  – nustatomas taškas transporto priemonės buvimo vietoje. Neveiksnu – GNSS negalima.
	Grįžimo į tašką gairės – nurodo atstumą ir gaires grįžti iki nustatyto taško.
	Šalinti tašką – pašalinamas pažymėtas taškas.
	Atšaukti valdymą – paslepia atstumo ir gairių grįžti iki pažymėto taško informacija.

Gairės	
	A žymė  – pažymimas pradinis gairės taškas.
	B žymė  – pažymimas galinis gairės taškas. Neveiksnu – minimalus atstumas nenuvažiuotas.
	Atšaukti A žymę – atšaukiamas A žymės žymėjimo procesas. Grįžtama prie ankstesnės AB gairės (jei nustatyta).
	Kitos eilės B žymė  – pažymimas galinis eilės taškas.
	Azimuto laipsnis  – nustatoma tiesi gairė, pasukta nurodytu laipsnių kampu pagal laikrodžio rodyklę nuo Šiaurės-Pietų pradinio taško. Šiaurė – 0, rytai – 90, pietūs – 180, vakarai – 270.
	„A+ Nudge“ – esama gairė paslenkama į esamą transporto priemonės padėtį.
	Kita tiesi gairė – rodo kitą tiesią AB arba Azimuto laipsnio gairę, įrašytą esamoje užduotyje.
	Kita lenkta AB gairė – rodo kitą lenktą AB gairę, įrašytą esamoje užduotyje.
	Kita apskritimo formos gairė – rodo kitą apskritimo formos AB gairę, įrašytą esamoje užduotyje.
	Lenkta išankstinė kelio peržiūra – rodykle nurodo, kuria kryptimi dabar vairuojama transporto priemonė.








## Ekranų parinktys

Padidinti / sumažinti vaizdą		
	Transporto priemonės peržiūra – piktogramomis reguliuojama transporto priemonės peržiūra arba horizonto perspektyva nuo transporto priemonės peržiūros iki peržiūros iš viršaus.	
	Lauko peržiūra – piktogramomis didinamas arba mažinamas ekrane rodomas plotas.	








## Panoraminiis vaizdas

	Rodyklės – rodomas žemėlapių plotas ekrane slenkamas atitinkama kryptimi, nejudinant transporto priemonės.
	Pasaulio rodinys – išplečia peržiūrą ekrane iki didžiausio įmanomo ploto.

## Atvaizdavimo parinktys

	Aprėpties žemėlapis – rodomi padargų aprėpties plotai, nesvarbu, ar produktas naudojamas, ar ne.	
	Paskirtas žemėlapis – tai iš anksto įkeliamas žemėlapis, kuriame pateikiama informacija, skirta naudoti normos valdikliui naudojant produktą.	
	Apdorojimo žemėlapis – rodoma, kur produktas panaudotas, lygi nurodant spalvomis pagal užprogramuotą arba automatiškai numatytą didžiausią ir mažiausią lygį.	
	Tikslinės normos žemėlapyje – rodoma apdorojimo norma, kurią normos valdiklis bandys pasiekti (galima stebėti naudojant Normos valdiklio apatinį mygtuką).	
	Transporto priemonės peržiūra – piktogramomis reguliuojama transporto priemonės peržiūra arba horizonto perspektyva nuo transporto priemonės peržiūros iki peržiūros iš viršaus.	
	Lauko peržiūra – piktogramomis didinamas arba mažinamas ekrane rodomas plotas.	

## „Realview“ valdymo parinktys

	Vaizdo kameros pasirinkimas – pasirenkamas vienas iš iki aštuonių kamerų vaizdų, jeigu yra prijungtas Vaizdo įrenginio pasirinkimo modulis (VSM).
	Atskiros kameros peržiūra – pasirenkamas vienas iš dviejų rinkinių po keturių kamerų įvestis (A/B/C/D arba E/F/G/H) ir ekrane matoma iškart keturių vaizdo įrašų transliacija.
	Valdymo per vaizdo įrašą sąranka – prieiga, skirta Valdymui per vaizdo įrašą arba Vairavimo posūkio kampui įjungti ir gairėms reguliuoti.
	Valdymas per vaizdo įrašą – ant transliuojamo vaizdo užklojamos trimatės gairės, padedančios navigacijai.
	Vairavimo posūkio kampas – rodoma kryptis, kuria reikia pakoreguoti vairą.
	Piktogramos Aukštyn ir Žemyn – naudojamos valdymo linijoms ir horizonto linijai koreguoti, kad atitiktų kameros vaizdą.
	Kameros vaizdo fiksavimas – į USB diską įrašoma ekrane matomo vaizdo momentinė nuotrauka.

## VALDYMO UŽDUOČIŲ JUOSTA

Valdymo užduočių juostoje jums pateikiama informacija apie pasirinktas nuostatas, navigacijos veiklą ir sekcijų būseną.

### Navigacijos veikla ir strėlės būseną

GNSS būseną – rodomas „GNSS nėra“, kai GNSS negalimas, arba „Lėta GNSS“, kai GNSS priima GGA duomenis mažesne kaip 5 Hz sparta

Taškų susikirtimo klaida – rodomas atstumas nuo jūsų norimos gairės.

Atstumą aplink gairę, kuris laikomas nuline paklaida, galima reguliuoti naudojantis Konfigūracija -> Valdymas -> Valdymo jautrumas.

Norėdami pakeisti formatą, kuriuo rodomas atstumas:

1. Valdymo užduočių juostoje paspauskite navigacijos veiklos langelį.
2. Pasirinkite matavimo formatą.

Esama veikla – rodoma veikla, pvz., A arba B taško žymėjimas, artėjimas prie eilės pabaigos, rodymas dabar atlikti posūkį ir atstumas grįžti iki pažymėto taško

Sekcijų būseną – rodoma po vieną tašką kiekvienai užprogramuotai sekcijai: žalias taškas rodo, kad sekcija yra aktyvi, o raudonas – kad neaktyvi



### Pasirenkamoji informacija

Greitis – rodomas esamas eigos greitis

Kryptis – rodomas eigos kursas, matuojant laikrodžio rodyklės kryptimi nuo Šiaurės-Pietų pradinio taško. Šiaurė – 0°, rytai – 90°, pietūs – 180°, vakarai – 270°.

Bendras apdorotas plotas – rodomas bendras suminis produktu apdorotas plotas, įskaitant dvigubo padengimo plotus

Apdorojimo laikas – rodoma bendra apdorojimo veiklos trukmė atliekant esamą užduotį

Laikas – rodomas esamas laikas pagal pasirinktą laiko juostą

Juostos numeris – rodomas esamos juostos numeris pradinės AB gairės atžvilgiu, kryptimi nuo A iki B. Jeigu transporto priemonė yra į dešinę nuo AB pradinio taško, skaičius bus teigiamas, o jei į kairę – neigiamas.

Sistemos slėgis – rodomas esamas sistemos slėgis (rodoma tik tuomet, jeigu sistemoje yra įvesties / išvesties modulis arba Dvigubo valdymo modulis su aktyviu slėgio jutikliu)

Lašelių dydis – rodomas esamas purkštuko lašelių dydis (rodoma tik tuomet, jeigu sistemoje yra įvesties / išvesties modulis arba Dvigubo valdymo modulis su aktyviu slėgio jutikliu)

Faktinė apdorojimo norma – rodoma faktinė apdorojimo norma (rodoma tik tuomet, jeigu sistemoje yra normos valdiklis)

Tikslinė apdorojimo norma – rodoma tikslinė apdorojimo norma (rodoma tik tuomet, jeigu sistemoje yra normos valdiklis)

Panaudotas tūris / produktas – rodomas panaudoto produkto tūris arba svoris (rodoma tik tuomet, jeigu sistemoje yra normos valdiklis)

Bake / dėžėje likęs kiekis – rodomas bake / dėžėje likusio produkto tūris arba svoris (rodoma tik tuomet, jeigu sistemoje yra normos valdiklis)

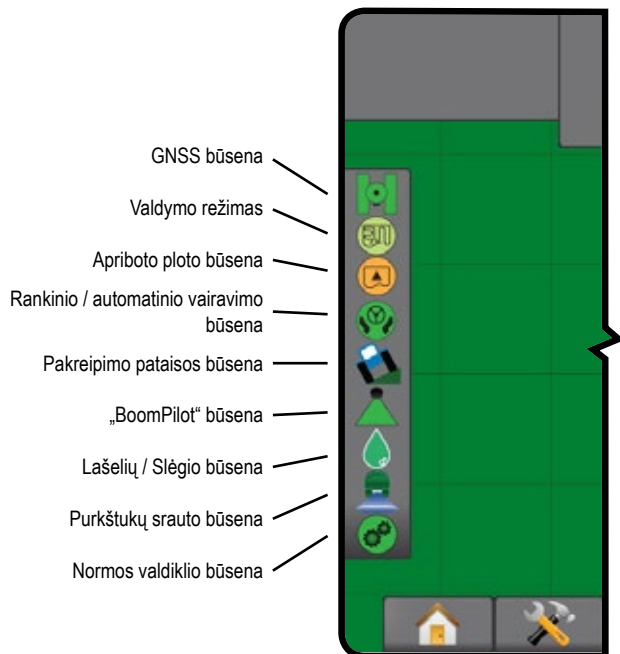




## BŪSENOS JUOSTA

Būsenos juostoje pateikiama informacija apie GNSS būseną, valdymo režimą, ribų plotą, rankinio / automatinio vairavimo įjungimą, pakreipimo pataisą, padargo valdymo būseną, lašelių / slėgio būseną, purkštuko srauto būseną ir normos valdiklio būseną.

Paspaudus piktogramą pateikiama atitinkama būsenos informacija.



### GNSS būseną

- Žalia – GPS, GLONASS arba SBAS (su reikalaujamu DGPS arba be jo)
- Geltona – tik GPS
- Raudona – nėra GNSS
- Oranžinė – „Glide“ / „ClearPath“

### Valdymo režimas

- Tiesi AB gairė
- Lenkta AB gairė
- Valdymas sukantis ratu
- Paskutinės praeigos valdymas
- Kitos eilės valdymas
- Piktogramos nėra – be valdymo

### Apriboto ploto būseną

- Už ribos – važiuojama už apriboto ploto
- Tarp ribų – važiuojama apribotame plote
- Piktogramos nėra – riba nenustatyta

### Rankinio / automatinio vairavimo būseną

- Žalia – įjungta, vairuojama
- Geltona – įjungta, yra visos rankiniam / automatiniams vairavimui būtinos sąlygos
- Raudona – išjungta, nėra visų rankiniam / automatiniams vairavimui būtinų sąlygų
- Piktogramos nėra – rankinio / automatinio vairavimo sistema neįrengta

### Pakreipimo pataisos būseną

- Spalvota – įjungta, taikoma pakreipimo pataisa
- Raudona – išjungta
- Piktogramos nėra – sistemoje neįdiegtas pakreipimo girokopinis modulis arba pakreipimas susijęs su rankiniu / automatiniu vairavimu

### „BoomPilot“ būseną

- Žalia – automatinis
- Geltona – viskas įjungta
- Raudona – išjungta / rankinis
- Piktogramos nėra – viena sekcija (sistemoje neįrengtas „SmartCable“ arba SDM)

### Lašelių / Slėgio būseną

- Spalvota – įjungta. Lašelio spalva yra tiesiogiai susijusi su esamu lašelių dydžiu. Galimos spalvos:
- Nubraukta – išjungta
- Piktogramos nėra – slėgio jutiklio sąsajos rinkinys neįrengtas, DCM nėra slėgio jutiklio monitoriaus

### Purkštukų srauto būseną

- Žalia – purkštukų srauto sistema sukalibruota be jokių klaidų
- Raudona – purkštukų srautas nesubalansuotas: srautas didesnis arba mažesnis nei purkštuko signalo riba
- Piktogramos nėra – neaptikta purkštukų srauto stebėjimo įranga

### Normos valdiklio būseną


- Žalia – normalus veikimas
- Geltona – sistemos įspėjimas (klaidinga norma, slėgis ir t. t.)
- Raudona – sistemos klaida (klaidinga norma, slėgis ir t. t.)
- Piktogramos nėra – normos valdiklis neįrengtas

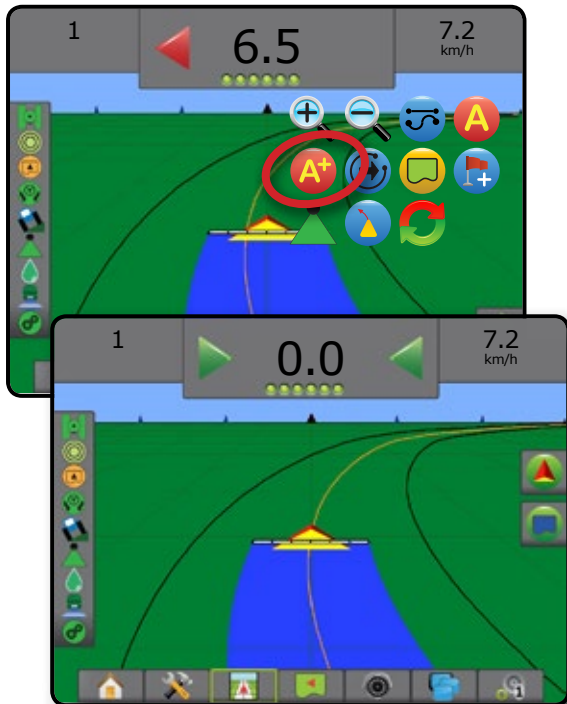
## SMULKIAU APIE VALDYMO FUNKCIJAS

### Funkcija „A+ Nudge“

**A+** Funkcija „A+ Nudge“ suteikia galimybę esamą gairę paslinkti į esamą transporto priemonės vietą.

Norėdami pakoreguoti gairę:

1. Paspauskite NAVIGACIJOS IR VALDYMO PARINKČIŲ mygtuką , kad pamatytumėte navigacijos parinktis.
2. Paspauskite „A+ NUDGE“ piktogramą **A+**.




### Azimuto laipsnis

**A+** Azimutas – tai kampas, matuojamas horizontaliai, pagal laikrodžio rodyklę nuo šiaurės atskaitos linijos. Naudojant azimutą, jo kampo pradžios taškas yra įsivaizduojamo apskritimo centras. Šiaurė – 0°, rytai – 90°, pietūs – 180°, vakarai – 270°.

Azimuto laipsnį galima įvesti tiksliai transporto priemonės vietai nustatyti. Kai pasirinktas navigacijos režimas, galima įvesti Azimuto laipsnį.

Norėdami nustatyti Azimuto laipsnio gairę:

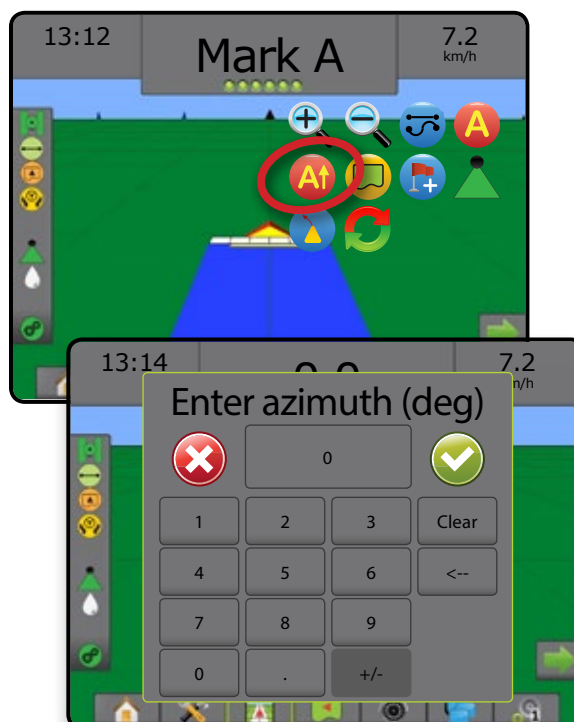
1. Paspauskite NAVIGACIJOS IR VALDYMO PARINKČIŲ mygtuką , kad pamatytumėte navigacijos parinktis.
2. Azimuto laipsniui įvesti paspauskite AZIMUTO piktogramą **A+**.
3. Įvesties ekrane nustatykite azimuto laipsnį.
4. „Ar norėtumėte pavadinti šią gairę?“

Paspauskite:

- ▶ Taip – kad įvestumėte pavadinimą ir įrašytumėte gairę
- ▶ Ne – kad pavadinimas būtų sukurtas automatiškai

Pultas pradės teikti navigacijos informaciją.

Norėdami sukurti papildomų azimuto gairių, atlikite tuos pačius veiksmus kaip ir pradine azimuto gaire.






## Grįžti į tašką

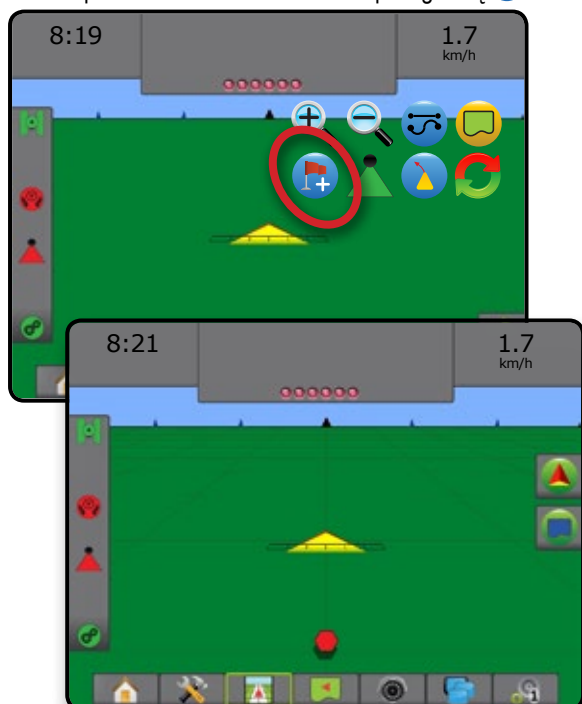
Grįžimo į tašką funkcija valdo grįžimą atgal į nustatytą tašką Transporto priemonės peržiūroje ir Lauko peržiūroje. Transporto priemonės peržiūroje rodyklė nukreipia transporto priemonę atgal į nustatytą tašką. Lauko peržiūroje rodomas tik taškas.

Grįžimo taškas yra skirtas konkrečiai užduočiai ir liks aktyvus, kol aktyvi užduotis bus atšaukta.

## Grįžimo taško pažymėjimas



Norėdami pažymėti Grįžimo tašką:

1. Važiokite į norimą Grįžimo taško vietą .
2. Paspauskite NAVIGACIJOS IR VALDYMO PARINKČIŲ mygtuką , kad pamatytumėte navigacijos parinktis.
3. Paspauskite TAŠKO PRIDĖJIMO piktogramą .




## Grįžimo į tašką gairės

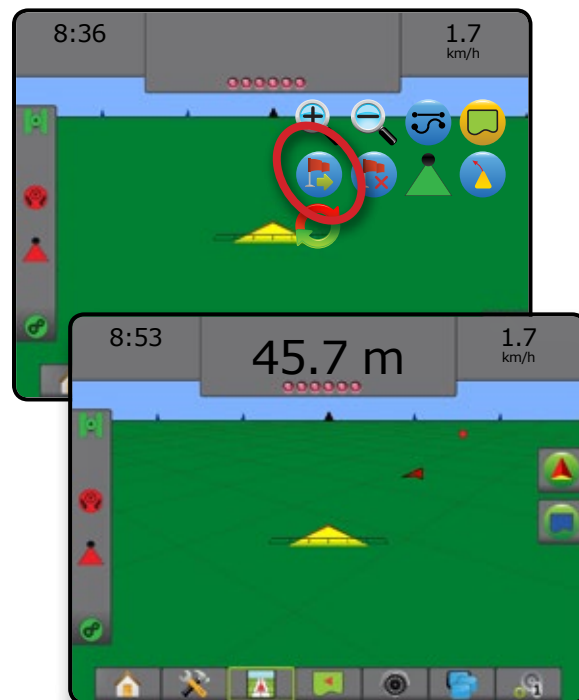
Norėdami matyti atstumą iki nustatyto grįžimo taško ir gaires:

1. Paspauskite NAVIGACIJOS IR VALDYMO PARINKČIŲ mygtuką , kad pamatytumėte navigacijos parinktis.
2. Paspauskite GRĮŽIMO Į TAŠKĄ GAIRĖS piktogramą .

Pultas Valdymo užduočių juostoje pradės teikti informaciją apie atstumą nuo transporto priemonės iki nustatyto taško.



Norėdami paslėpti atstumo iki nustatyto taško ir valdymo informaciją, naudokite GRĮŽIMO Į TAŠKĄ GAIRIŲ ATŠAUKIMO piktogramą .

Valdymas negali būti apskaičiuotas, kai valdymo užduočių juostoje atsiranda „?“.

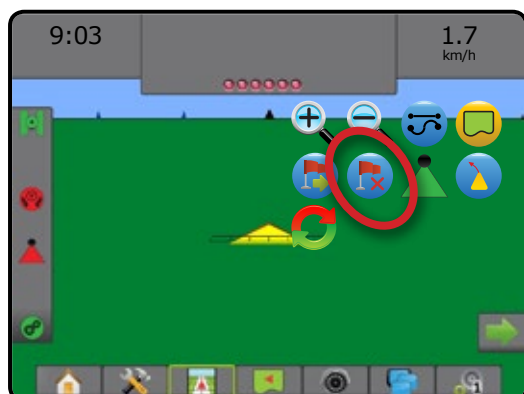


## Grįžimo taško pašalinimas


Norėdami pašalinti nustatytą grįžimo tašką:

1. Paspauskite NAVIGACIJOS IR VALDYMO PARINKČIŲ mygtuką , kad pamatytumėte navigacijos parinktis.
2. Paspauskite TAŠKO ŠALINIMO piktogramą .



Taško šalinimo piktograma negalima, kol veikia grįžimo į tašką gairės.



## Kitos gairės funkcija

 Jeigu įrašoma daugiau kaip viena gairė, taps prieinama Kitos gairės funkcija. Paspaudus Kitos gairės parinktį, transporto priemonė bus nukreipta link kitos pulte įrašytos gairės.

Norėdami pakeisti kitas galimas gaires:

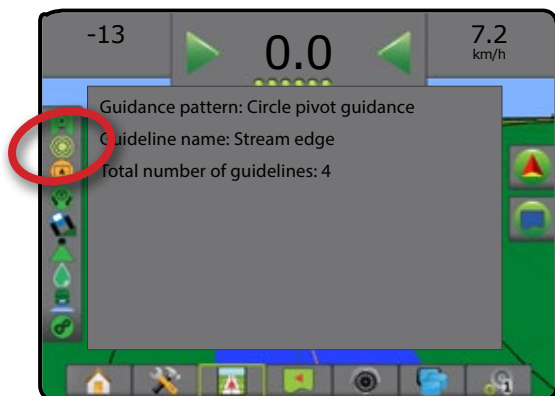
1. Paspauskite NAVIGACIJOS IR VALDYMO PARINKČIŲ mygtuką , kad pamatytumėte navigacijos parinktįs.
2. Paspauskite KITOS GAIRĖS piktogramą .

Norėdami rinktis gaires iš eilės, dar kartą paspauskite KITOS GAIRĖS piktogramą .



Norėdami pamatyti, kuri gairė aktyvi, Būsenos juostoje paspauskite Valdymo režimo piktogramą.

*Paveikslėlis 17.: Aktyvios gairės parodymas*



## „BOOMPILOT“

Atsižvelgiant į tai, ar yra įrengta sekcijų valdymo sistema, o jeigu įrengta – kokios rūšies sekcijų valdymas naudojamas ir kokios parinktys įjungtos, galimos įvairios „BoomPilot“ sekcijų valdymo parinktys.

Šiame skyriuje pateikiamos sąrankos parinktys šioms konfigūracijoms:

- ▶ Nėra sekcijų valdymo modulio
  - Tik pultas
  - Su pasirenkamu darbo įjungimo / išjungimo mygtuku
- ▶ „ISOBUS“ purkštuvas
  - Tik pultas ir ECU
  - Su skirstomąja dėžute
  - Su ISOBUS padargo būsenos moduliu (ISO ISM)
- ▶ „ISOBUS“ purkštuvas
  - Tik pultas
  - Su pasirenkamuju Purkštovo įjungimo / išjungimo mygtuku
- ▶ Su „TeeJet“ sekcijų valdymo moduliu ir skirstomąja dėžute arba ISM
- ▶ Su „TeeJet“ sekcijų valdymo moduliu


*Paveikslėlis 18.: „BoomPilot“ piktograma ir Būsenos juostos indikatorius*



## Nėra sekcijų valdymo modulis

Jei nėra sekcijų valdymo sistemos, „BoomPilot“ piktograma arba pasirinkamas darbo įjungimo / išjungimo mygtukas yra naudojami norint įjungti ar išjungti vieną sekciją. Bus parodytas tik vienos sekcijos plotis ir būsenos juostoje nebus piktogramos.



*PASTABA. Jeigu yra ISOBUS valdiklis, „SmartCable“, Sekcijos vairuotojo modulis (SDM) arba Jungiklių funkcinis modulis (SFM), daugiau informacijos žr. tolesniuose skyriuose.*

*PASTABA. Kai GNSS negalima, „BOOMPILOT“ piktograma yra pilka .*

## Tik pultas




„BoomPilot“ piktograma galima įjungti arba išjungti sekciją.

Norėdami nustatyti konfigūracijos nuostatas:

1. Paspauskite apatinį mygtuką SISTEMOS SĄRANKA .
2. Paspauskite šoninį mygtuką KONFIGŪRACIJA .
3. Paspauskite **Padargas**.
4. „BoomPilot“ piktogramą nustatykite į **Įjungti**.

*PASTABA. „BoomPilot“ pradžios režimo nuostata niekaip neveiks šios parinkties funkcijos.*



Norėdami pultu išjungti arba įjungti apdorojimą:

1. Paspauskite NAVIGACIJOS IR VALDYMO PARINKČIŲ mygtuką , kad pamatytumėte navigacijos parinktis.
2. Paspauskite „BOOMPILOT“ piktogramą .
3. Norėdami įjungti ar išjungti sekciją, spauskite „BOOMPILOT“ piktogramą .

## Su pasirinkamu darbo įjungimo / išjungimo mygtuku

Darbo įjungimo / išjungimo mygtuku galima įjungti arba išjungti sekciją.

Norėdami nustatyti konfigūracijos nuostatas:

1. Paspauskite apatinį mygtuką SISTEMOS SĄRANKA .
2. Paspauskite šoninį mygtuką KONFIGŪRACIJA .
3. Paspauskite **Padargas**.
4. „BoomPilot“ piktogramą nustatykite į **Išjungti**.

*PASTABA. „BoomPilot“ pradžios režimo nuostata niekaip neveiks šios parinkties funkcijos.*

Plotuose, kuriuos norima apdoroti:


1. Darbo įjungimo / išjungimo mygtuką nustatykite į padėtį „įjungta“.

Plotuose, kurių nenorima apdoroti:



1. Darbo įjungimo / išjungimo mygtuką nustatykite į padėtį „išjungta“.


## Naudojimasis pultu

Norėdami valdyti sekciją naudodamiesi „BoomPilot“ piktograma, kai sistemoje yra darbo įjungimo / išjungimo mygtukas:

1. „BoomPilot“ piktogramą nustatykite į **Įjungti**.
2. Darbo įjungimo / išjungimo mygtukas turi likti padėtyje „išjungta“.
3. Norėdami įjungti ar išjungti sekciją, spauskite „BOOMPILOT“ piktogramą .

## „ISOBUS“ purkštuvas



Jeigu yra ISOBUS elektroninis valdymo įrenginys (ECU), įjungti ir išjungti strėlę galima „BoomPilot“ piktograma arba pasirinkamą skirstomąją dėžutę. „BoomPilot“ piktogramą galima naudoti ir automatiniam sekcijų valdymui nustatyti rankiniu  arba automatinio  režimu. Rodomų sekcijų plokščių skaičius priklauso nuo ISOBUS ECU konfigūracijos.

*PASTABA. Kai GNSS negalima, „BOOMPILOT“ piktograma yra pilka .*

## Tik pultas ir ECU




Prieš paleidžiant „BoomPilot“ turi būti nustatytos visos ISOBUS normos valdymo konfigūracijos. Automatinis arba rankinis reguliavimo režimas neturi turėti poveikio toliau nurodytoms parinktimis.

Norėdami nustatyti konfigūracijos nuostatas:

1. Paspauskite apatinį mygtuką SISTEMOS SĄRANKA .
2. Paspauskite šoninį mygtuką KONFIGŪRACIJA .
3. Paspauskite **Padargas**.
4. „BoomPilot“ piktogramą nustatykite į **Įjungti**.






*PASTABA. „BoomPilot“ pradžios režimo nuostata niekaip neveiks šios parinkties funkcijos.*

Norėdami išjungti arba įjungti apdorojimą automatiškai:

1. Paspauskite NAVIGACIJOS IR VALDYMO PARINKČIŲ mygtuką , kad pamatytumėte navigacijos parinktis.
2. Paspauskite „BOOMPILOT“ piktogramą .  
◀Automatinis – piktograma būsenos juostoje taps žalia .

*PASTABA. Apdorojimą automatinio „BoomPilot“ režimu galima ranka valdyti paleidimo / sustabdymo mygtuku ISOBUS naudojimo ekrane.*



Norėdami išjungti arba įjungti apdorojimą ranka:

1. Paspauskite NAVIGACIJOS IR VALDYMO PARINKČIŲ mygtuką , kad pamatytumėte navigacijos parinktis.
2. Paspauskite „BOOMPILOT“ piktogramą .  
◀Automatinis – piktograma būsenos juostoje taps raudona .
3. Paspauskite apatinį mygtuką ISOBUS UNIVERSALI JUNGTIS .
4. Eikite į Naudojimo ekraną
5. Naudokite PALEIDIMO / SUSTABDYMO mygtuką .

## Su skirstomąja dėžute




Prieš paleidžiant „BoomPilot“ turi būti nustatytos visos ISOBUS normos valdymo konfigūracijos. Automatinis arba rankinis reguliavimo režimas neturi turėti poveikio toliau nurodytoms parinkties.

Norėdami nustatyti konfigūracijos nuostatas:

1. Paspauskite apatinį mygtuką SISTEMOS SĄRANKA .
2. Paspauskite šoninį mygtuką KONFIGŪRACIJA .
3. Paspauskite **Padargas**.
4. „BoomPilot“ piktogramą nustatykite į **Išjungti**.

*PASTABA. „BoomPilot“ pradžios režimo nuostata niekaip neveiks šios parinkties funkcijos.*




Norėdami išjungti arba įjungti apdorojimą automatiškai:

1. Skirstomosios dėžutės Pagrindinis jungiklis ir sekcijų jungikliai turi būti padėtyje „įjungta“.
2. Paspauskite NAVIGACIJOS IR VALDYMO PARINKČIŲ mygtuką , kad pamatytumėte navigacijos parinktis.
3. Paspauskite „BOOMPILOT“ piktogramą .  
◀Automatinis – piktograma būsenos juostoje taps žalia 

*PASTABA. Apdorojimą automatinio „BoomPilot“ režimu galima ranka valdyti Pagrindiniu jungikliu arba atskirų sekcijų jungikliais.*

*Dėmesio. Būnant anksčiau apdorotame plote ir ranka perjungus sekcijos jungiklį, „BoomPilot“ pereis į rankinį režimą. Todėl, jeigu išvažiavus iš apdoroto ploto jungiklis liko įjungimo padėtyje, jis liks išjungtas.*



Norėdami išjungti arba įjungti apdorojimą ranka:

1. Paspauskite NAVIGACIJOS IR VALDYMO PARINKČIŲ mygtuką , kad pamatytumėte navigacijos parinktis.
2. Paspauskite „BOOMPILOT“ piktogramą .  
◀Rankinis – piktograma būsenos juostoje taps raudona 
3. Įjunkite arba išjunkite Pagrindinį jungiklį arba atskirų sekcijų jungiklius.

## Su ISOBUS padargo būsenos moduli (ISO ISM)




Prieš paleidžiant „BoomPilot“ turi būti nustatytos visos ISOBUS normos valdymo konfigūracijos. Reguliavimo režimas turėtų būti „Rankinis“.

Norėdami nustatyti konfigūracijos nuostatas:

1. Paspauskite apatinį mygtuką SISTEMOS SĄRANKA .
2. Paspauskite šoninį mygtuką KONFIGŪRACIJA .
3. Paspauskite **Padargas**.
4. „BoomPilot“ piktogramą nustatykite į **Ijungti**.




*PASTABA. „BoomPilot“ pradžios režimo nuostata niekaip neveiks šios parinkties funkcijos.*

Norėdami išjungti arba įjungti apdorojimą automatiškai:



1. Paspauskite NAVIGACIJOS IR VALDYMO PARINKČIŲ mygtuką , kad pamatytumėte navigacijos parinktis.
2. Paspauskite „BOOMPILOT“ piktogramą .  
◀Automatinis – piktograma būsenos juostoje taps žalia 


*PASTABA. Apdorojimą automatinio „BoomPilot“ režimu galima ranka valdyti prie ISO ISM prijungtais jungikliais.*

Norėdami išjungti arba įjungti apdorojimą ranka:

1. Paspauskite NAVIGACIJOS IR VALDYMO PARINKČIŲ mygtuką , kad pamatytumėte navigacijos parinktis.
2. Paspauskite „BOOMPILOT“ piktogramą .  
◀Automatinis – piktograma būsenos juostoje taps raudona 
3. Įjunkite arba išjunkite Pagrindinį jungiklį arba atskirų sekcijų jungiklius.

## „ISOBUS“ purkštuvai



Jeigu yra ISOBUS elektroninis valdymo įrenginys (ECU), įjungti ir išjungti apdorojimą galima „BoomPilot“ piktograma arba pasirenkamuoju nuotoliniu pagrindiniu jungikliu. „BoomPilot“ piktogramą galima naudoti ir automatiniam sekcijų valdymui nustatyti rankiniu  arba automatinio  režimu.

*PASTABA. Kai GNSS negalima, „BOOMPILOT“ piktograma yra pilka .*

## Tik pultas






Prieš paleidžiant „BoomPilot“ turi būti nustatytos visos ISOBUS normos valdymo konfigūracijos. Reguliavimo režimas turėtų būti „Rankinis“.

Norėdami nustatyti konfigūracijos nuostatas:

1. Paspauskite apatinį mygtuką SISTEMOS SĄRANKA .
2. Paspauskite šoninį mygtuką KONFIGŪRACIJA .
3. Paspauskite **Padargas**.
4. „BoomPilot“ piktogramą nustatykite į **Ijungti**.






*PASTABA. „BoomPilot“ pradžios režimo nuostata niekaip neveiks šios parinkties funkcijos.*

Norėdami išjungti arba įjungti apdorojimą automatiškai:

1. Paspauskite NAVIGACIJOS IR VALDYMO PARINKČIŲ mygtuką , kad pamatytumėte navigacijos parinktis.
2. Paspauskite „BOOMPILOT“ piktogramą .  
◀Automatinis – piktograma būsenos juostoje taps žalia 
3. Paspauskite apatinį mygtuką ISOBUS UNIVERSALI JUNGTIS .
4. Eikite į Naudojimo ekraną.
5. Naudokite PALEIDIMO / SUSTABDYMO mygtuką .

*PASTABA. Apdorojimą automatinio „BoomPilot“ režimu galima ranka valdyti paleidimo / sustabdymo mygtuku ISOBUS naudojimo ekrane.*




Norėdami išjungti arba įjungti apdorojimą ranka:

1. Paspauskite NAVIGACIJOS IR VALDYMO PARINKČIŲ mygtuką , kad pamatytumėte navigacijos parinktis.
2. Paspauskite „BOOMPILOT“ piktogramą .  
◀Automatinis – piktograma būsenos juostoje taps raudona 
1. Paspauskite apatinį mygtuką ISOBUS UNIVERSALI JUNGTIS .
2. Eikite į Naudojimo ekraną
3. Naudokite PALEIDIMO / SUSTABDYMO mygtuką .

## Su pasirenkamuju Purkštuvu įjungimo / išjungimo mygtuku

Prieš paleidžiant „BoomPilot“ turi būti nustatytos visos ISOBUS normos valdymo konfigūracijos. Automatinis arba rankinis reguliavimo režimas neturi turėti poveikio toliau nurodytoms parinktimis.

Norėdami nustatyti konfigūracijos nuostatas:

1. Paspauskite apatinį mygtuką ISOBUS UNIVERSALI JUNGTIS .
2. Įjunkite nuotolinio purškimo jungiklį.
3. Paspauskite apatinį mygtuką SISTEMOS SĄRANKA .
4. Paspauskite šoninį mygtuką KONFIGŪRACIJA .
5. Paspauskite **Padargas**.
6. „BoomPilot“ piktogramą nustatykite į **Išjungti**.

*PASTABA. „BoomPilot“ pradžios režimo nuostata niekaip neveiks šios parinkties funkcijos.*

Plotuose, kuriuos norima apdoroti:



1. Purkštuvu įjungimo / išjungimo mygtuką nustatykite į padėtį „įjungta“.

Plotuose, kurių nenorima apdoroti:


1. Purkštuvu įjungimo / išjungimo mygtuką nustatykite į padėtį „išjungta“.

## Su „TeeJet“ sekcijų valdymo moduliu ir skirstomąja dėžute arba ISM


„SmartCable“, Sekcijos vairuotojo modulis (SDM) arba Jungiklių funkcinis modulis (SFM) ir skirstomoji dėžutė arba Padargo būsenos modulis (ISM) yra.

*PASTABA. Kai GNSS negalima, „BOOMPILOT“ piktograma yra pilka . „BoomPilot“ piktograma būsenos juostoje rodys išjungtą / rankinį režimą .*




Norėdami išjungti arba įjungti apdorojimą automatiškai:


1. Automatinis / rankinis strėlės jungiklis turi būti padėtyje „Automatinis“.  
◀Automatinis – piktograma būsenos juostoje bus žalia 
  2. Pagrindinis jungiklis ir sekcijų jungikliai turi būti padėtyje „įjungta“.
- PASTABA. Apdorojimą automatinio „BoomPilot“ režimu galima ranka valdyti skirstomosios dėžutės jungikliais arba prie ISO ISM prijungtais jungikliais.*

Norėdami išjungti arba įjungti apdorojimą ranka:





1. Automatinis / rankinis strėlės jungiklis turi būti padėtyje „Rankinis“.  
◀Rankinis – piktograma būsenos juostoje bus raudona 
2. Naudokitės skirstomosios dėžutės jungikliais arba prie ISO ISM prijungtais jungikliais.

## Su „TeeJet“ sekcijų valdymo moduliu




Jeigu yra „SmartCable“, Sekcijos vairuotojo modulis (SDM) arba Jungiklių funkcinis modulis (SFM), „BoomPilot“ naudojamas automatiniam sekcijų valdymui nustatyti į išjungta / rankinis , automatinis  arba apdorojimas vietoje .

*PASTABA. Kai GNSS negalima, „BOOMPILOT“ piktograma yra pilka . „BoomPilot“ piktograma būsenos juostoje rodys išjungtą / rankinį režimą .*

Norėdami išjungti arba įjungti apdorojimą automatiškai:

1. Paspauskite NAVIGACIJOS IR VALDYMO PARINKČIŲ mygtuką , kad pamatytumėte navigacijos parinktis.
2. Paspauskite ir atleiskite „BOOMPILOT“ piktogramą .  
◀Aktyvinti – piktograma būsenos juostoje taps žalia   
◀Pasyvinti – piktograma būsenos juostoje taps raudona 

Norėdami atlikti apdorojimą vietoje:



1. Paspauskite NAVIGACIJOS IR VALDYMO PARINKČIŲ mygtuką , kad pamatytumėte navigacijos parinktis.
2. Virš norimo apdoroti ploto paspauskite ir laikykite paspaudę „BOOMPILOT“ piktogramą .  
◀Apdorojimas vietoje – piktograma būsenos juostoje taps geltona 

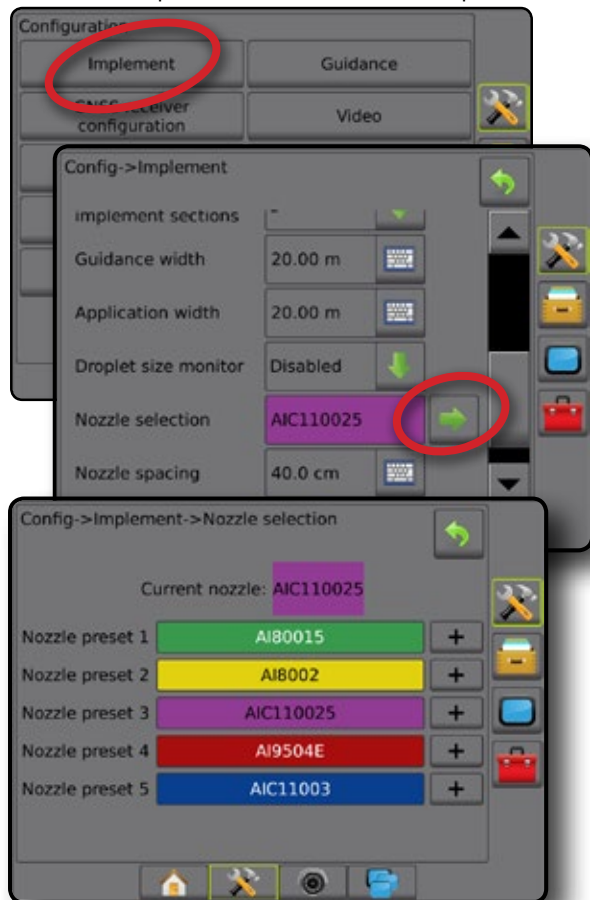
## PAPILDOMOS PADARGO PARINKTYS

### PURKŠTUKO PASIRINKIMAS

Kai sistemoje yra Slėgio jutiklio sąsajos rinkinys (PSIK) arba Dvigubo valdymo modulis ir Produkto valdymo apdorojimo tipas nustatytas į „Skystis“, o Pagrindinis jutiklis arba monitorius – į „Slėgis“, Purkštukų pasirinkimas naudojamas purkštuvo purkštuko tipui (serijai ir pajėgumui) pasirinkti nustatant informaciją apie lašelių dydį.

Esamas Purkštuko pasirinkimas rodomas informacijos langelyje

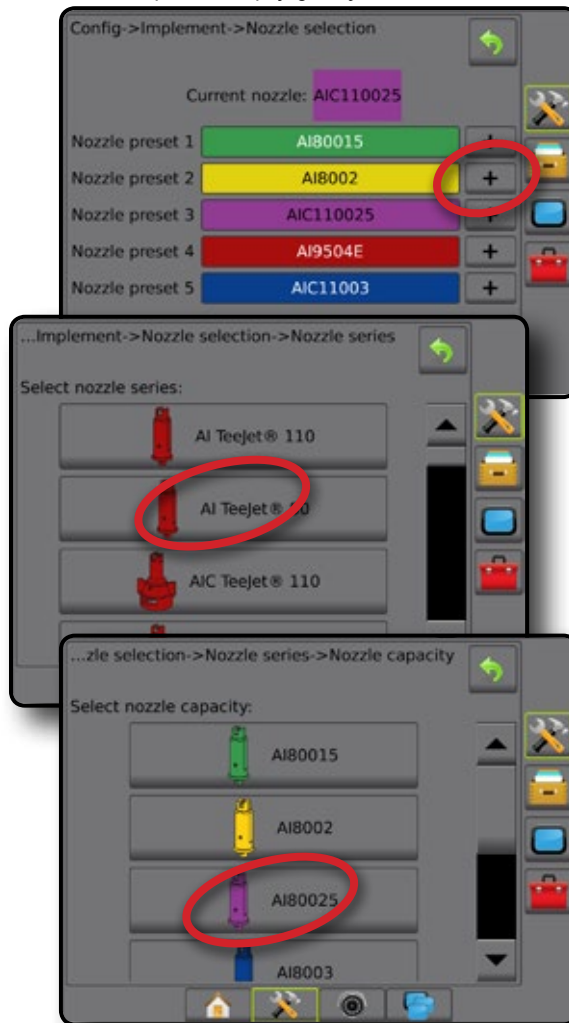
1. Paspauskite šoninį mygtuką KONFIGŪRACIJA .
2. Paspauskite **Padargas**.
  - ◀ Esamas Purkštuko pasirinkimas rodomas informacijos langelyje
3. Purkštukų pasirinkimo lange paspauskite KITO PUSLAPIO rodyklę .
4. Galimi pasirinkimai:
  - ▶ Purkštukų išankstinės nuostatos 1–5 – galima pasirinkti nustatyti ir greitai iškviešti iki penkių (5) purkštukų ir pasirinkti esamą purkštuką, pagal kurį nustatoma lašelių dydžio informacija
  - ▶ Esamas purkštukas – rodomas esamas purkštukas



### Išankstinės nuostatos

Purkštuko išankstinėse nuostatose galima įrašyti iki penkių purkštukų, kuriuos galima greitai iškviešti.

1. Paspauskite **+**.
2. Pasirinkite „TeeJet“ serijos purkštuką.
3. Pasirinkite purkštuko pajėgumą.





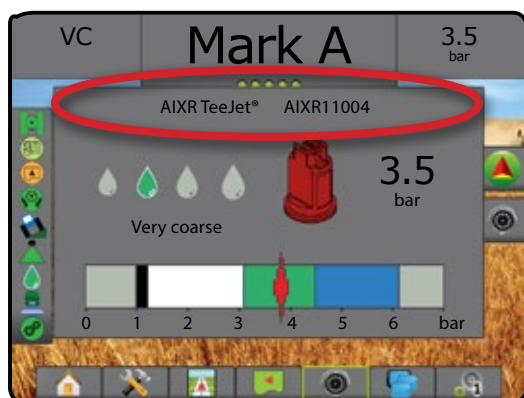
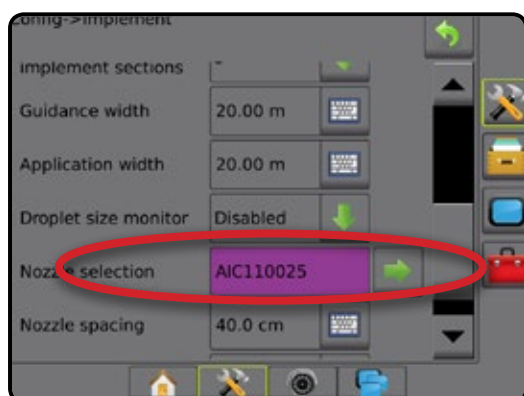
## Esamas purkštukas

Esamas purkštukas rodyt veikiančią purkštuką, nustatant esamą informaciją apie lašelių dydį. Pasirinkti kaip esamą galima tik vieną iš užprogramuotų purkštukų.

1. Paspauskite ant norimo purkštuko.

Pasirinktas purkštukas bus rodomas:

- ◀ Padargo ekrano informacijos langelyje
- ◀ Lašelių / slėgio būsenos ekrane – pasirinkus valdymo ekranų būsenos juostoje



## LAŠELIŲ DYDŽIO MONITORIUS

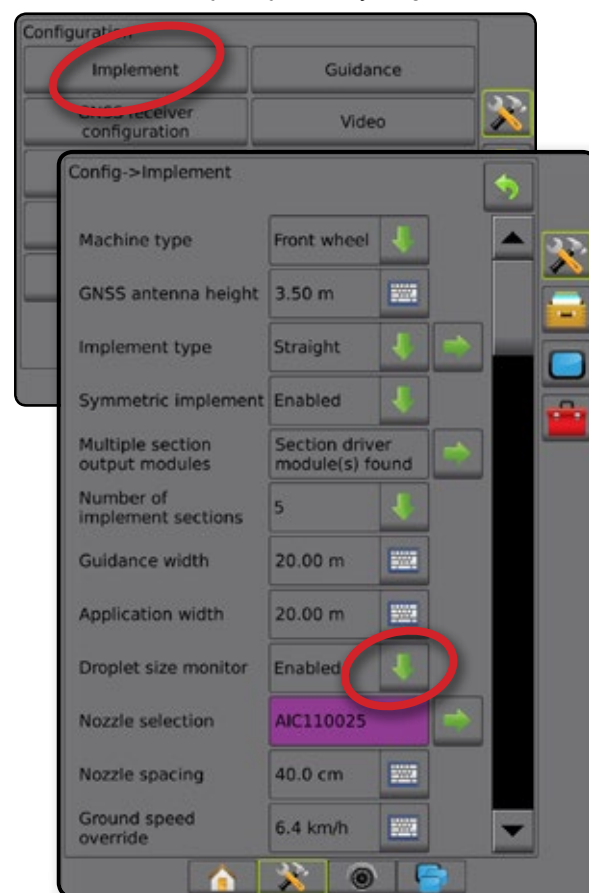
Kai sistemoje yra Slėgio jutiklio sąsajos rinkinys (SJSR) arba Dvigubo valdymo modulis, kuriame nustatytas Produkto valdymo apdorojimo tipas „Skystis“, o Pagrindinis jutiklis arba Monitorius nustatytas į „Slėgis“, galima įjungti ir išjungti Lašelių dydžio monitorių. Tuomet darbinuose ekranuose tampa prieinama DSM funkcija.

## Sąranka

### DSM įjungimas / išjungimas

1. Paspauskite šoninį mygtuką KONFIGŪRACIJA
2. Paspauskite **Padargas**.
3. Paspauskite **Lašelių dydžio monitorius**.
4. Pasirinkite, įjungti ar išjungti lašelių dydžio monitorių.
5. Norėdami grįžti į pagrindinį Konfigūracijos ekraną, paspauskite GRĮŽIMO rodyklę arba šoninį mygtuką KONFIGŪRACIJA .

*PASTABA. Kai Lašelių dydžio monitorius išjungtas, valdymo ekrano būsenos juostoje Lašelių / slėgio būseną nerodoma.*



### Purkštuko pasirinkimas / esamas purkštukas

Kaip nustatyti purkštuko išankstines nuostatas ir esamą purkštuką, žr. „Purkštuko pasirinkimas“.

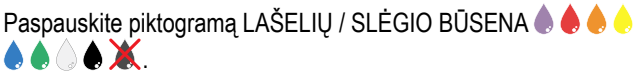
### Įvesties / išvesties modulio slėgio jutiklis

Jeigu Slėgio jutiklio sąsajos rinkinys įrengtas, Slėgio jutiklio parinktys naudojamos jutiklio gamintojo didžiausio slėgio rodykliui įvesti ir aukšto bei žemo slėgio signalams naudotojo nuožiūra nustatyti.

## Veikimas


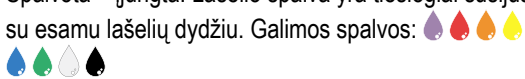

### Būsenos juosta

Lašelių / slėgio būseną rodo informaciją apie esamą lašelių dydžio ir sistemos slėgio būseną.

1. Paspauskite piktogramą LAŠELIŲ / SLĖGIO BŪSENA 
2. Norėdami grįžti į valdymo ekraną paspauskite bet kurią ekrano vietą.



### Lašelių / Slėgio būseną

-  Spalvota – įjungta. Lašelio spalva yra tiesiogiai susijusi su esamu lašelių dydžiu. Galimos spalvos: 
  -  Nubraukta – išjungta
- Piktogramos nėra – sistemoje neįrengtas Slėgio jutiklio sąsajos rinkinys

### Lašelių dydžio lentelė

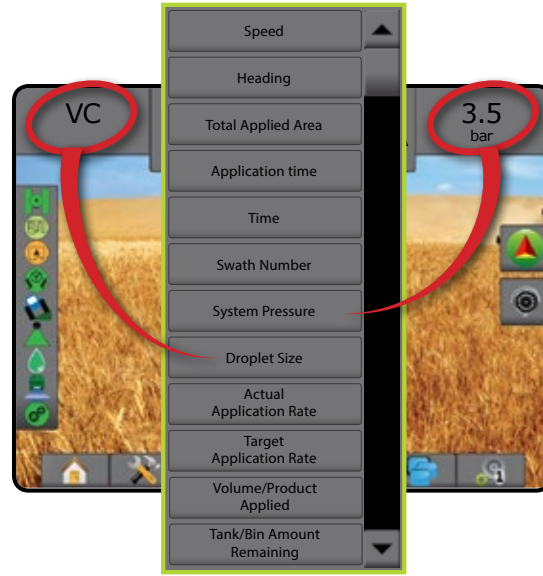
Rinkdamiesi purkštuką, purškiantį vieno iš aštuonių lašelių dydžio klasifikacijos kategorijų dydžio lašeliais, visada atminti, kad vienas purkštukas, esant skirtingam slėgiui, gali purkšti skirtingo dydžio lašeliais. Esant žemam slėgiui purkštukas gali purkšti vidutinius lašelius, o padidinus slėgį – smulkius.

Kategorija	Simbolis	Spalvinis kodas
Ypač smulkūs	XF	Violetinė
Labai smulkūs	VF	Raudona
Smulkūs	F	Oranžinė
Vidutiniai	M	Geltona
Stambūs	C	Mėlyna
Labai stambūs	VC	Žalia
Ypač stambūs	XC	Balta
Nepaprastai stambūs	UC	Juoda

### Valdymo užduočių juosta

Valdymo užduočių juostoje jums pateikiama informacija apie pasirinktas nuostatas, įskaitant Esamą sistemos slėgį ir Esamą lašelių dydį.

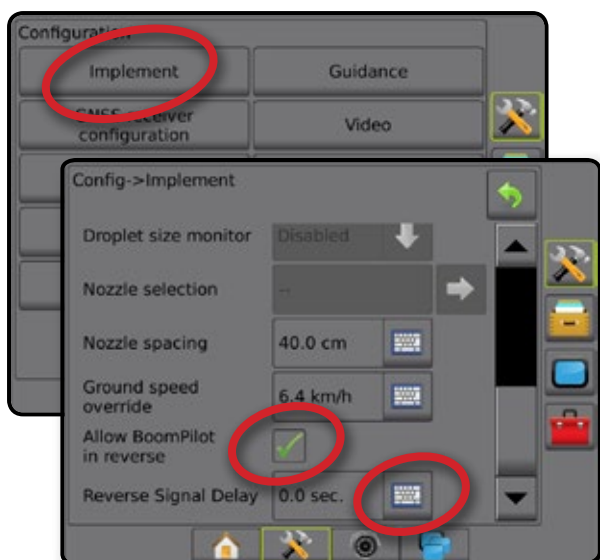
1. Paspauskite langelį PASIRENKAMOJI INFORMACIJA.
2. Galimi pasirinkimai:
  - ▶ Sistemos slėgis – rodomas esamas sistemos slėgis
  - ▶ Lašelių dydis – rodomas esamas purkštuko lašelių dydis
3. Norėdami grįžti į valdymo ekraną paspauskite už pasirinkimo langelio ribų.



### ATBULINĖS EIGOS JUTIMO MODULIS

Atbulinės eigos jutimo modulio sąranka naudojama pridėdam atbulinės eigos jutimo modulį prie bet kokios konfigūracijos. Juo naudojantis galimos apdorojimo atvaizdavimo bei kontrolės funkcijos ir valdymas ekrane, važiuojant atbuline eiga.

- ▶ Leisti „BoomPilot“ atbuline eiga – naudojama įjungti „BoomPilot“ funkciją važiuojant atbuline eiga
- ▶ Atbulinės eigos signalo delsa – naudojama nustatyti delsa, pereinant iš priekinės eigos į atbulinę eigą ar atvirkščiai, prieš transporto priemonės piktogramai navigacijos ekrane pakeičiant kryptį

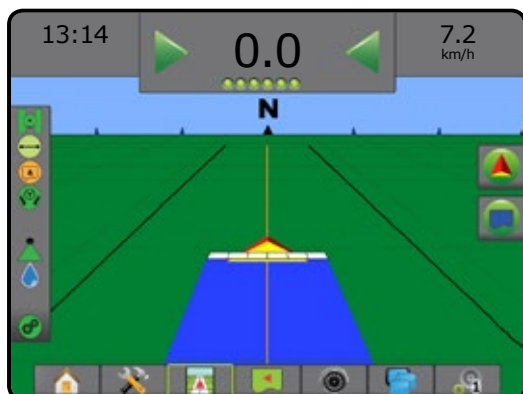


## Atbulinė eiga valdymo ekranuose

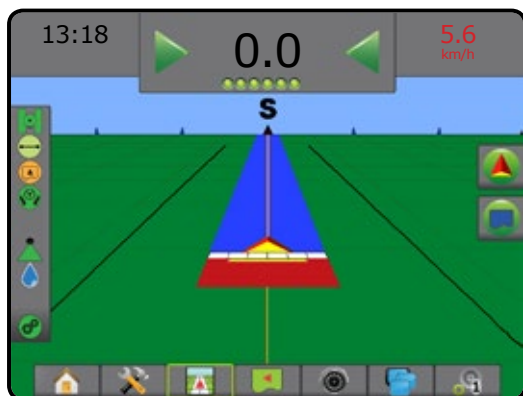
Važiuojant atbuline eiga ir įjungus „BoomPilot“ atbuline eiga funkcija, bus galimas automatinis sekcijų valdymas. Apdorojimo atvaizdavimas ir apdorojimo normos valdymas veiks taip, lyg mašina važiuotų pirmyn.

◀ Važiuojant atbuline eiga greitis Valdymo užduočių juostoje bus rodomas raudonai

Paveikslėlis 19.: Važiuojant pirmyn



Paveikslėlis 20.: Važiuojant atbuline eiga







## JUDĖJIMO GREIČIO APĖJIMAS

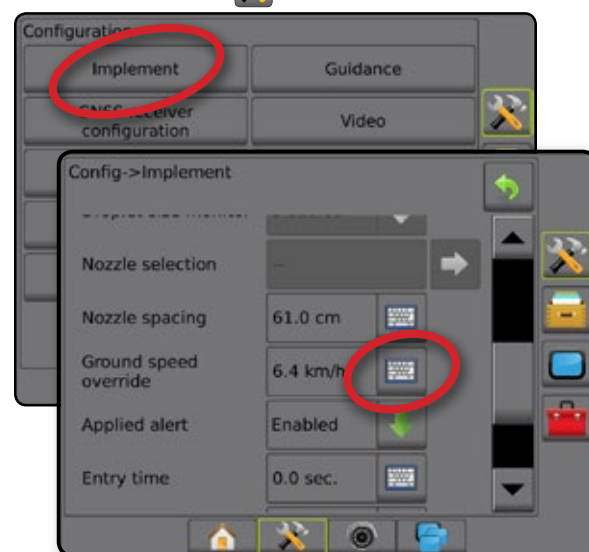
Judėjimo greičio apėjimas (GSO) – tai minimalus greitis, naudojamas automatiniam apdorojimo normos valdymui. Ši funkcija galima turint Dvigubo valdymo modulį (DCM) ir naudojant Automatinę skirstomąją dėžutę (ASB) arba Įvesties būsenos modulį (ISM). Transporto priemonės greičiui sumažėjus žemiau šios nuostatos, apdorojimo norma kontroliuojama pagal judėjimo greičio apėjimo greitį, o ne faktinį judėjimo greitį.

Judėjimo greičio apėjimo (GSO) nuostata gali būti naudojama laikinai valdyti padargą pagal iš anksto pasirinktą GSO greitį, o ne pagal faktinį greitį. Apėjimo funkcija naudojama norint greitai pradėti naudoti padargą pradedant važiuoti po visiško sustojimo arba norint išlaikyti reikiamą apdorojimo pobūdį, kai mašina manevruoja labai mažu greičiu. Ja galima naudotis ir tam, kad operatorius iš stovinčios mašinos kabinos galėtų praplauti padargą.

- ▶ GSO jungiklis išjungtas – valdymo pultas veikia normaliai
- ▶ GSO jungiklis įjungtas ir faktinis judėjimo greitis yra mažesnis už GSO greitį – valdymo pultas valdo nešančiosios medžiagos ir įpurškiamo chemikalo srauto greitį pagal nustatytą „GSO greičio“ vertę




*PERSPĖJIMAS.* Važiuojant lėčiau už nustatytą GSO greitį dėl šios funkcijos produktu bus apdorojama pagal GSO greitį atitinkančią normą, o ne pagal tikrąjį judėjimo greitį.

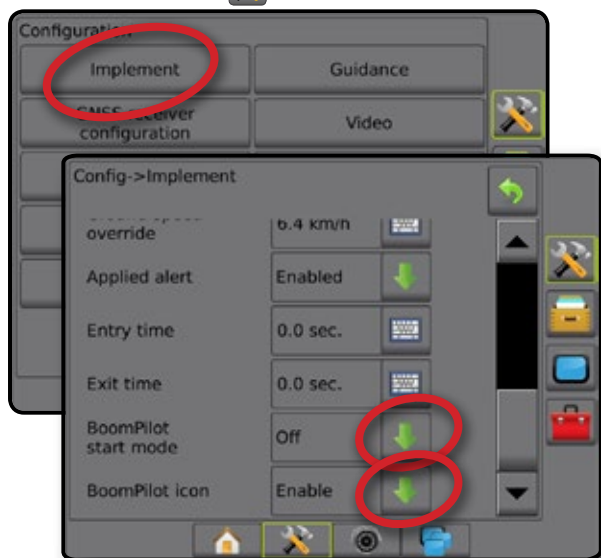
1. Paspauskite šoninį mygtuką KONFIGŪRACIJA .
2. Paspauskite **Padargas**.
3. Paspauskite Judėjimo greičio apėjimo PAGALBINĖS KLAVIATŪROS piktogramą .
4. Vertę įveskite skaičių pagalbine klaviatūra.
5. Norėdami grįžti į pagrindinį Konfigūracijos ekraną, paspauskite GRĮŽIMO rodyklę  arba šoninį mygtuką KONFIGŪRACIJA .



## „BOOMPILOT“

Atsižvelgiant į tai, ar yra įrengta sekcijų valdymo sistema, o jeigu įrengta – kokios rūšies sekcijų valdymas naudojamas ir kokios parinktys įjungtos, galimos įvairios „BoomPilot“ sekcijų valdymo parinktys. „BoomPilot“ pradžios režimo nuostatomis ir „BoomPilot“ piktograma galima keisti, kaip valdymo ekranuose vykdomas sekcijų valdymas.

1. Paspauskite šoninį mygtuką KONFIGŪRACIJA .
2. Paspauskite **Padargas**.
3. Galimi pasirinkimai:
  - ▶ „BoomPilot“ pradžios režimas – naudojama aktyvinti automatinį „BoomPilot“ įjungimą pagal greitį (priešingu atveju tai daroma ranka, naudojant piktogramą)
  - ▶ „BoomPilot“ piktograma – naudojama piktogramai aktyvinti, kad būtų galima ranka valdyti „BoomPilot“
4. Norėdami grįžti į pagrindinį Konfigūracijos ekraną, paspauskite GRĮŽIMO rodyklę  arba šoninį mygtuką KONFIGŪRACIJA .



### „BoomPilot“ pradžios režimas

„BoomPilot“ pradžios režimas naudojamas nustatyti, ar „BoomPilot“ valdymas paleidžiamas automatiškai pagal greitį, ar ranka, pagal „BoomPilot“ piktogramą.

- ◀ Išjungta – „BoomPilot“ bus valdomas „BoomPilot“ piktograma valdymo ekranų Navigacijos ir Valdymo parinktyse
- ◀ Automatinis – „BoomPilot“ bus valdomas pagal greitį

### „BoomPilot“ piktograma

„BoomPilot“ piktograma naudojama piktogramai aktyvinti valdymo ekranų Navigacijos ir Valdymo parinktyse, kad „BoomPilot“ būtų valdomas ranka

- ◀ Įjungti – valdymo ekranų Navigacijos ir Valdymo parinktyse bus „BoomPilot“ piktograma, kuria bus galimas automatinis sekcijų valdymas
- ◀ Išjungti – Navigacijos ir Valdymo parinktyse „BoomPilot“ piktogramos nebus


*Paveikslėlis 21.: „BoomPilot“ piktograma Valdymo ekrane*





## PURKŠTUKŲ SRAUTO MONITORIUS

Kai yra Purkštukų srauto monitoriaus rinkinys, Purkštukų srauto monitoriaus parinkimais konfigūruojamos srauto ribos bei signalizavimo elgsena ir atliekamas purkštukų srauto balansavimo procesas.

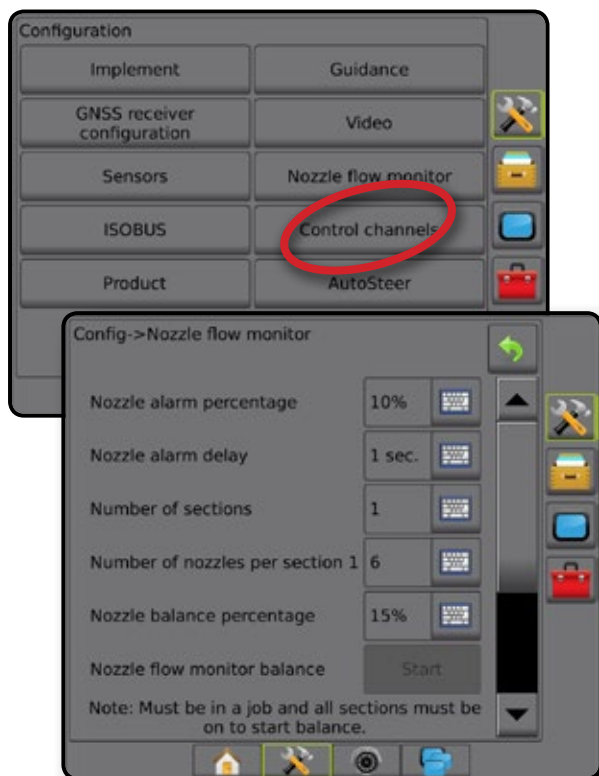
*PASTABA. Išsamios sąrankos instrukcijos pateiktos papildomame Purkštukų srauto monitoriaus (TFM) žinyne.*

1. Paspauskite šoninį mygtuką KONFIGŪRACIJA .
2. Paspauskite **Purkštukų srauto monitorius**.
3. Galimi pasirinkimai:
  - ▶ Purkštukų signalo procentinė dalis – naudojama purkštukų jutiklių klaidos pranešimo intervalui nustatyti
  - ▶ Purkštukų signalo delsa – naudojama nustatyti laiką, kurį pultas laukia po klaidos atsiradimo, prieš duodamas signalą
  - ▶ Sekcijų skaičius – naudojama sekcijų skaičiui nustatyti
  - ▶ Purkštukų skaičius sekcijoje – naudojama purkštukų skaičiui konkrečioje sekcijoje įvesti
  - ▶ Purkštukų balanso procentinė dalis – naudojama purkštukų jutiklių balansavimo intervalui nustatyti

*PASTABA. Norint pradėti purkštukų balansavimo procesą padargas turi veikti užduoties režimu ir visos sekcijos turi būti įjungtos.*



  - ▶ Purkštukų srauto monitoriaus balansas – naudojama purkštukų srauto balansavimo procesui pradėti
4. Norėdami grįžti į pagrindinį Konfigūracijos ekraną, paspauskite GRIŽIMO rodyklę  arba šoninį mygtuką KONFIGŪRACIJA .

*Paveikslėlis 22.: Purkštukų srauto monitoriaus parinktys*

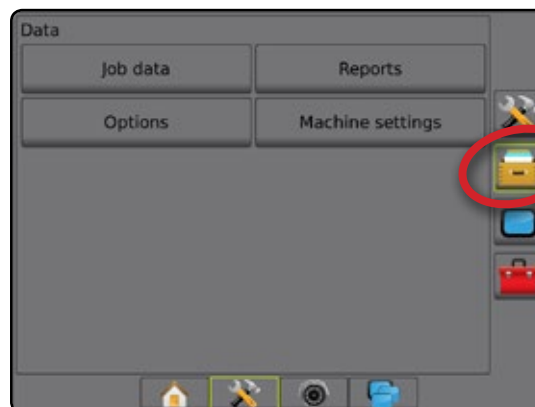


## DUOMENŲ VALDYMAS

Duomenų valdymo funkcija galima perkelti ir valdyti užduoties duomenis, juos perduoti, pakeisti užduoties režimą ir perkelti bei valdyti mašinos nuostatas.

1. Paspauskite apatinį mygtuką SISTEMOS SĄRANKA .
2. Šoninis mygtukas DUOMENŲ VALDYMAS .
3. Galimi pasirinkimai:
  - ▶ Užduoties duomenys – išplėstiniu užduoties režimu naudojama perkelti užduoties informaciją (pašalinti, importuoti, eksportuoti) ir valdyti užduoties informaciją (sukurti naują užduotį, pašalinti užduotį arba nukopijuoti užduoties Gaires, Ribas, Naudotus duomenis ir (arba) Paskirtą žemėlapij į naują užduotį)
  - ▶ Ataskaitos – naudojama užduočių ataskaitoms kurti ir įrašyti jas į USB diską
  - ▶ Parinktys – naudojama paprastam užduoties režimui arba išplėstiniam užduoties režimui pasirinkti
  - ▶ Mašinos nuostatos – naudojama mašinos nuostatoms perkelti (pašalinti, importuoti, eksportuoti) ir mašinos nuostatoms valdyti (sukurti naujos mašinos nuostatą, ją nukopijuoti, pašalinti, įrašyti esamą mašinos nuostatą į pasirinktą failą arba įkelti ją iš pasirinkto failo)







*Paveikslėlis 23.: Duomenų valdymo parinktys*



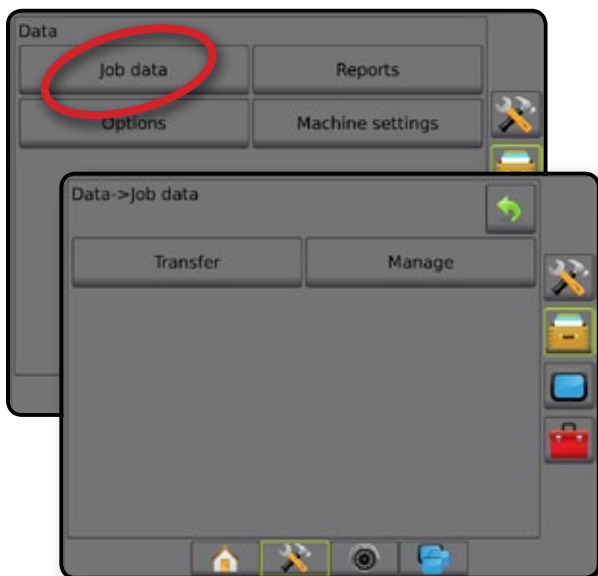
## Užduoties duomenys

Išplėstiniu užduoties režimu užduoties duomenų parinktys naudojamos perkelti užduoties informaciją (pašalinti, importuoti, eksportuoti) ir valdyti užduoties informaciją (sukurti naują užduotį, pašalinti užduotį arba nukopijuoti užduoties Gaires, Ribas, Naudotus duomenis ir (arba) Paskirtą žemėlapij į naują užduotį).

Užduoties duomenys:

- Užduoties pavadinimas
  - Kliento, Ūkio ir Lauko pavadinimai
  - Riba
  - Padengtas plotas
  - Gairės
  - Žemėlapiai (Aprėpties, Paskirtas, Apdorojimo, Užprogramuotos tikslinės normos)
  - Purkštuko triktys
1. Šoninis mygtukas **DUOMENŲ VALDYMAS** 
  2. Paspauskite **Užduoties duomenys**.
  3. Galimi pasirinkimai:
    - ▶ Perkelti – išplėstiniu užduoties režimu galima perduoti pasirinktas užduotis į USB diską   arba iš jo ir pašalinti užduotis . Į USB atmintinę perkeltas užduotis galima atverti ir atnaujinti naudojantis „Fieldware Link“. Įrenginyje „Fieldware Link“ naudotojas gali įvesti kliento, ūkio ir lauko duomenis, taip pat nukopijuoti ir (arba) redaguoti užduotis, kad pakartotinai pasinaudotų ribomis ir gairėmis. Iš „Fieldware Link“ užduotis galima perkelti atgal į USB atmintinę, o po to – atgal į pulto vidinę atmintį ir joje naudoti.
    - ▶ Valdyti – išplėstiniu užduoties režimu galima sukurti naują tuščią užduotį, nukopijuoti pasirinktos užduoties Gaires, Ribas Naudotus duomenis ir (arba) Paskirtą žemėlapij į naują užduotį, taip pat ir pašalinti pasirinktą užduotį
  4. Norėdami sugrįžti į pagrindinį Duomenų valdymo ekraną, paspauskite GRĮŽIMO rodyklę  arba šoninį skirtuką **DUOMENŲ VALDYMAS** .

Paveikslėlis 24.: Užduoties duomenų parinktys



## Mašinos nuostatos







Mašinos nuostatos naudojamos mašinos nuostatų profiliams perkelti (pašalinti, importuoti, eksportuoti) ir mašinos nuostatų profiliams valdyti (sukurti naujos mašinos nuostatą, ją nukopijuoti, pašalinti, įrašyti esamą mašinos nuostatą į pasirinktą failą arba įkelti ją iš pasirinkto failo).

Mašinos nuostatos:

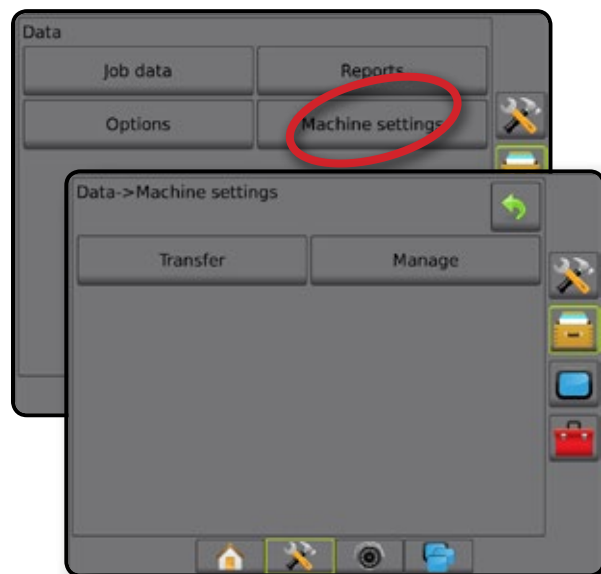
- Padargo nuostatos
- Automatinio vairavimo ir Pakreipimo pataisos nuostatos
- Normos valdiklio nuostatos
- Konkrečios užduoties nuostatos (įskaitant apdorojimo normas, apdorojimo tipą ir Produkto kanalo paskyrimus)

PASTABA. Ne visos nuostatos įrašomos kaip mašinos nuostatos.

Išsamiau žr. priede „Aeros“ pulto meniu nuostatos“.

1. Šoninis mygtukas **DUOMENŲ VALDYMAS** 
2. Paspauskite **Mašinos nuostatos**.
3. Galimi pasirinkimai:
  - ▶ Perkelti – galima perduoti pasirinktas mašinos nuostatas į USB diską   arba iš jo ir pašalinti mašinos nuostatas . Į USB atmintinę perkeltas mašinos nuostatas galima atverti ir atnaujinti naudojantis „Fieldware Link“. Iš „Fieldware Link“ mašinos nuostatas galima perkelti atgal į USB atmintinę, o po to – atgal į pulto vidinę atmintį ir joje naudoti.
  - ▶ Valdyti – galima sukurti naujas tuščias mašinos nuostatas, nukopijuoti esamas mašinos nuostatas į naujas nuostatas, ištrinti pasirinktas mašinos nuostatas, įrašyti esamas mašinos nuostatas į pasirinktas nuostatas arba įkelti pasirinktas mašinos nuostatas į esamas nuostatas
4. Norėdami sugrįžti į pagrindinį Duomenų valdymo ekraną, paspauskite GRĮŽIMO rodyklę  arba šoninį skirtuką **DUOMENŲ VALDYMAS** .

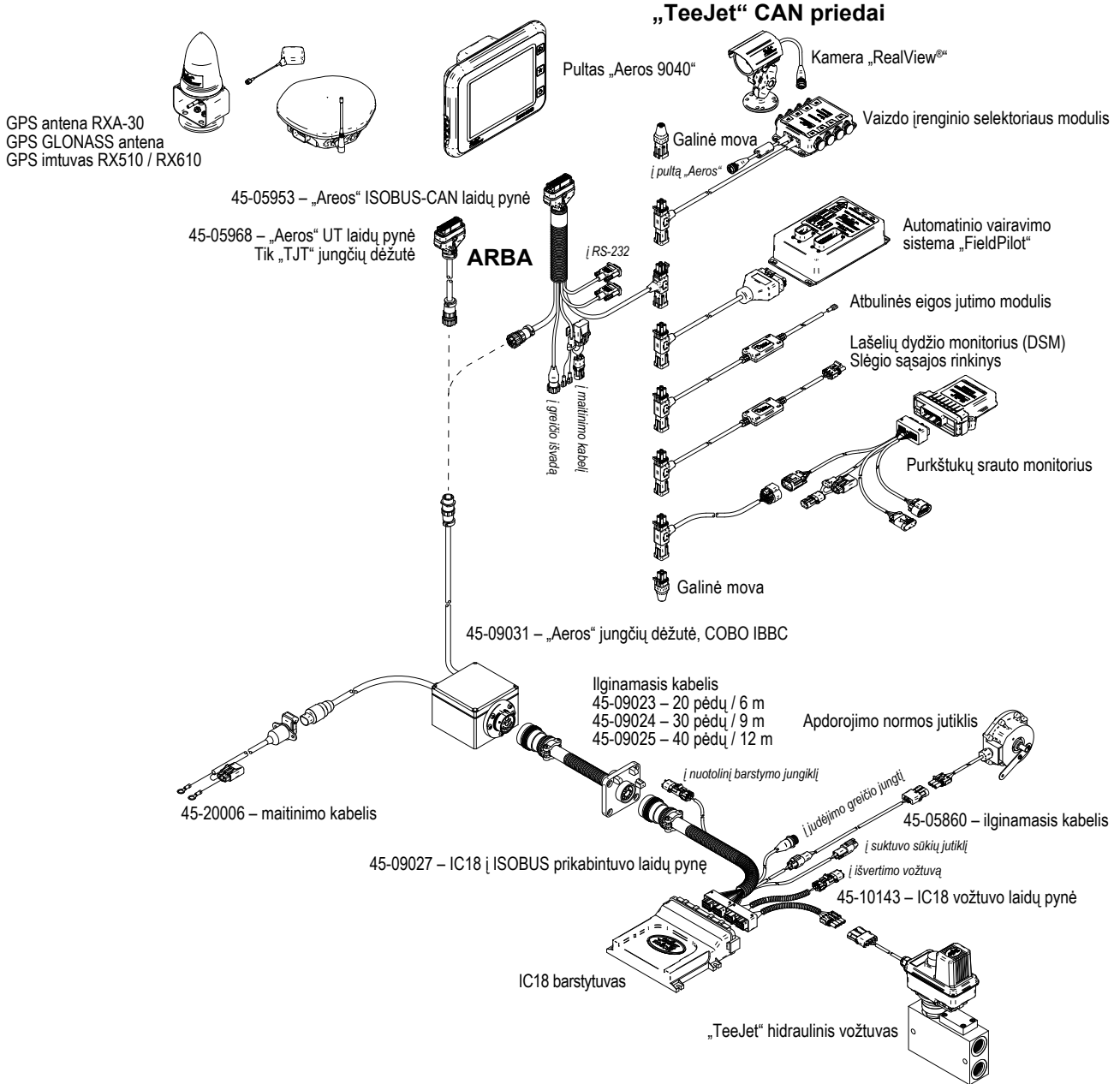
Paveikslėlis 25.: Mašinos nuostatos



## SISTEMOS KONFIGÜRACIJOS

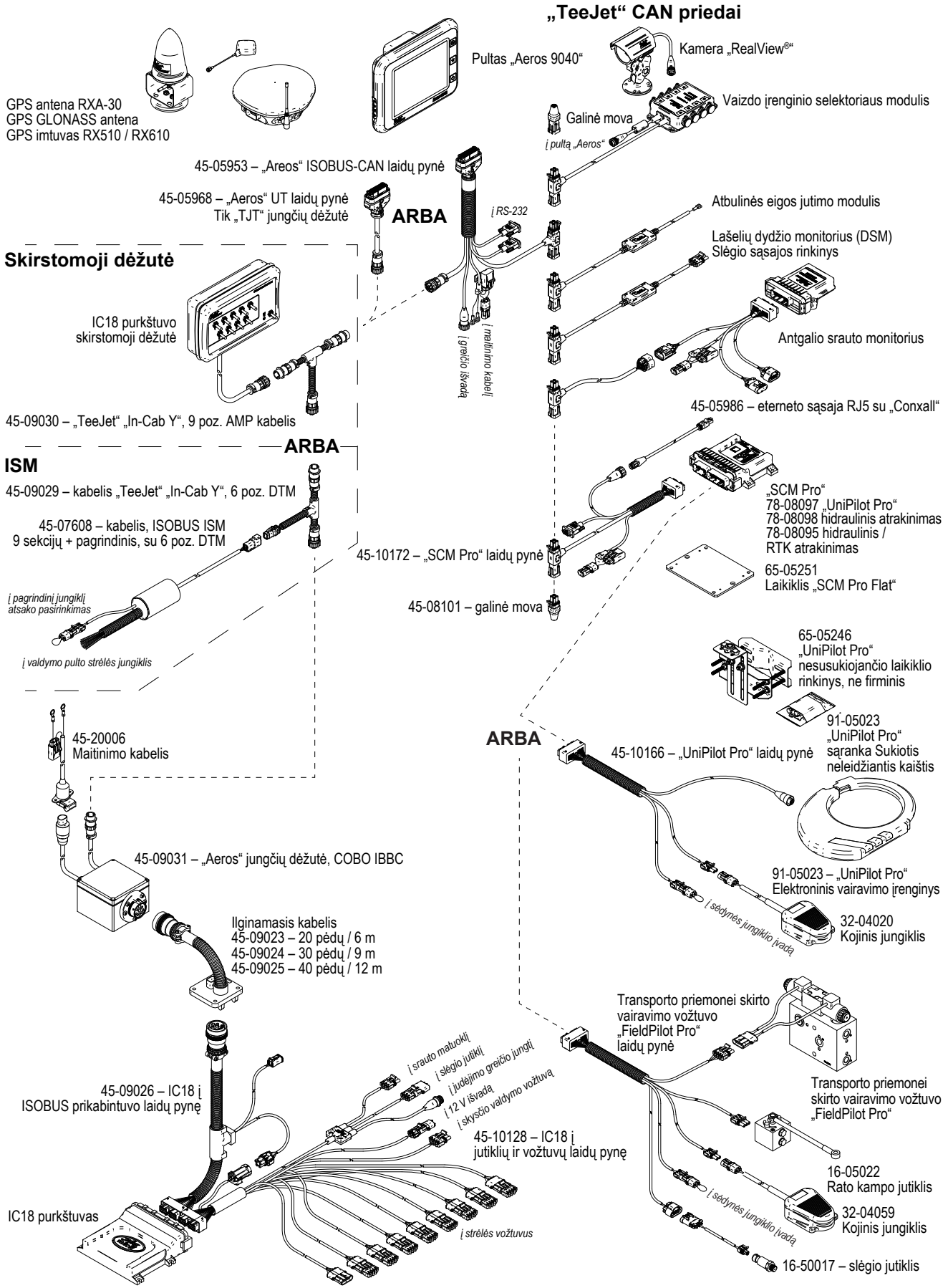
Toliau pateiktos schemos skirtos tipinei „Aeros“ konfiguracijai. Kadangi galimos įvairios konfiguracijos, schemomis reikia naudotis tik kaip orientacinėmis.

Paveikslėlis 26.: Barstytuvas „Aeros IC18“



# Darbo kompiuteris „Aeros 9040“

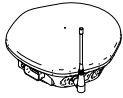
Paveikslėlis 27.: Purkštuvus „Aeros IC18“





## Paveikslėlis 28.: „Aeros“ DCM

GPS antena RXA-30  
GPS GLONASS antena  
GPS imtuvas RX510 / RX610



Pultas „Aeros 9040“



45-05884 – „Aeros“ bazinio CAN laidų pynė

### „TeeJet“ CAN priedai

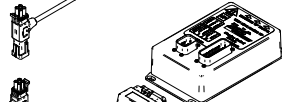


Kamera „RealView“

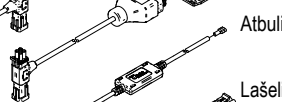


Galinė mova  
i pultą „Aeros“

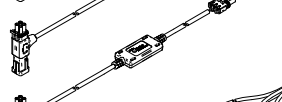
Vaizdo įrenginio selekoriaus modulis



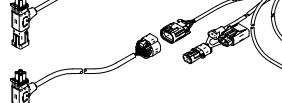
Automatinio vairavimo sistema „FieldPilot“



Atbulinės eigos jutimo modulis



Lašelių dydžio monitoriaus (DSM) slėgio sąsajos rinkinys



Purkštukų srauto monitorius



78-00051 – „Aeros“ skirstomoji dėžutė (ASB)

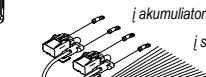
### „TeeJet“ sekcijų valdymo pasirenkamoji įranga

45-07605 – padargo būsenos modulis (ISM)

ARBA



i nuotolinį pagrindinį jungiklį

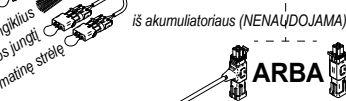


i akumuliatorių

i sekcijų valdymo vožtuvus

45-05897 – SDM 15 sekcijų laidų pynė

i nuotolinį pagrindinį jungiklį  
i judėjimo greičio nepaisymo jungiklį  
i valdymo pulto strelės jungiklius  
i padargo būsenos jungitį  
i automatinę strelę



iš akumuliatoriaus (NENAUDOJAMA)

ARBA

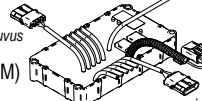


i būsenos jungiklį

78-05098 – sekcijos vairuotojo modulis (SDM)

i sekcijų valdymo vožtuvus

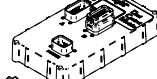
78-08086 – jungiklio funkcinis modulis (SFM)



i maitinimo kabelį  
i sekcijų valdymo vožtuvus

i „TankMatic“ laidų pynę

i DCM jutiklio valdymo vožtuvo laidų pynę



78-08079 – dvejopo valdymo modulis (DCM)

45-07500 – DCM galios greičio laidų pynė

i maitinimo kabelį

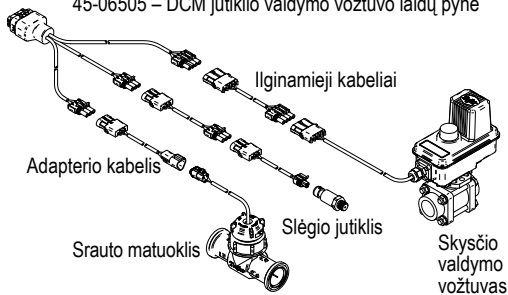
i greičio įvadą (NENAUDOJAMA)

Galinė mova

### „TeeJet“ normos valdymo pasirenkamoji įranga

#### Pavyzdys – skirta skysčiui

45-06505 – DCM jutiklio valdymo vožtuvo laidų pynė



Ilginamieji kabeliai

Adapterio kabelis

Srauto matuoklis

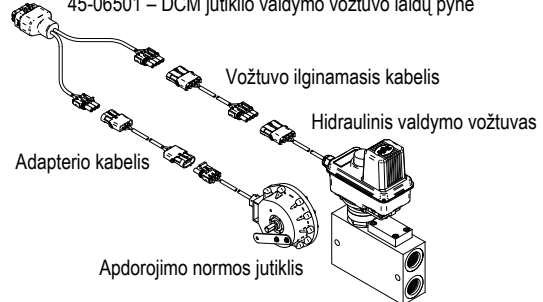
Slėgio jutiklis

Skysčio valdymo vožtuvas

ARBA

#### Pavyzdys – skirta granulėms

45-06501 – DCM jutiklio valdymo vožtuvo laidų pynė



Vožtuvo ilginamasis kabelis

Adapterio kabelis

Apdorojimo normos jutiklis

Hidraulinis valdymo vožtuvas

# AEROS<sup>®</sup> 9040

## NAUDOJIMO INSTRUKCIJA

### PAPRASTO VALDYMO PRADŽIA

#### 1. MAITINIMO ĮJUNGIMAS

#### 2. PRADINIS EKRANAS

#### 3. EIKITE Į KONFIGŪRACIJĄ

- 1) Nustatykite Vietines kultūrines nuostatas
- 2) Nustatykite GNSS
- 3) Nustatykite padargą

#### 4. PRADĖKITE NAUJĄ UŽDUOTĮ ARBA TĘSKITE ESAMĄ

#### 5. NUSTATYKITE VALDYMĄ

- 1) Pasirinkite Valdymo režimą
- 2) Nustatykite AB gairę
- 3) Sukurkite apdorojimo ribą

### PRIDĖTI NORMOS VALDIKLĮ

#### ISOBUS UNIVERSALI JUNGTIS

#### „TEEJET“ DVIGUBO VALDYMO MODULIS



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

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

98-01504-LT-A4 R1 Lithuanian/Lietuviškai  
© TeeJet Technologies 2016

#### Autorių teisės

© 2016 TeeJet Technologies. Visos teisės saugomos.  
Be išankstinio rašytinio „TeeJet Technologies“ sutikimo nėra viena šio dokumento arba jame aprašytų kompiuterinių programų dalis negali būti atkurta, nukopijuota, išversta arba sumažinta kokia nors forma ar kokiomis nors priemonėmis, elektroninėmis arba mašina skaitomomis, įrašant ar kitaip.

#### Prekių ženklai

Jeigu nenurodyta kitaip, visi kiti firminiai arba produktų pavadinimai yra atitinkamų jų bendrovių ar organizacijų prekių ženklai arba registruotieji prekių ženklai.

#### Atsakomybės apribojimas

„TEEJET TECHNOLOGIES“ ŠIĄ MEDŽIAGĄ PATEIKIA ESAMO PAVIDALO, BE JOKIŲ IŠREIKŠTŲ AR NUMANOMŲ GARANTIJŲ. NĖRA PRISIIMAMA JOKIA ATSAKOMYBĖ PAGAL AUTORIAUS TEISES AR PATENTĄ. „TEEJET TECHNOLOGIES“ JOKIAIS ATVEJ AIS NĖRA ATSAKINGA UŽ JOKIUS VEIKLOS NUOSTOLIUS, PELNO NETEKIMĄ, GALIMYBĖS NAUDOTIS AR DUOMENŲ PRARADIMĄ IR JOKIĄ NETIESIOGINĖ, SPECIALIĄJĄ, ATSTITKINĘ ARBA PASEKMINĘ ŽALĄ, NET JEIGU „TEEJET TECHNOLOGIES“ BUVO INFORMUOTA APIE TOKIĄ ŽALĄ, ATSIKANDANČIĄ DĖL „TEEJET TECHNOLOGIES“ PROGRAMINĖS ĮRANGOS.