

MATRIX[®] PRO GS

INSTRUKCJA UŻYTKOWNIKA

MATRIX[®] PRO 840GS



MATRIX[®] PRO 570GS



TeeJet[®]
TECHNOLOGIES

A Subsidiary of  Spraying Systems Co.[®]

1 Włącz zasilanie





Naciśnij PRZYCISK ZASILANIA , aby włączyć konsolę.

2 Strona główna


Po zakończeniu sekwencji uruchamiania pojawia się strona główna, na której można wybrać nowe zadanie lub kontynuować istniejące.

3 Przejdź do ustawień urządzenia

1. Naciśnij dolny przycisk USTAWIENIA JEDNOSTKI .

Opcje Konfiguracji  są wyświetlane w pierwszej kolejności. Do opcji Zarządzania danymi , Ustawień konsoli  i Narzędzi  można wejść naciskając klawisze przycisków bocznych.

Ustawienia regionalne

2. Naciśnij przycisk boczny KONSOLA .

3. Naciśnij **Ustaw. regionalne**.

Opcja „Ustawienia regionalne” jest używana do konfiguracji jednostek, języka i ustawień strefy czasowej.


Ustawienia GPS

1. Naciśnij przycisk boczny KONFIGURACJA .

2. Naciśnij **GPS**.

GPS służy do konfiguracji rodzaju GPS, portu GPS i PRN oraz do wyświetlania informacji o stanie GPS.

Ustawienia urządzenia

1. Naciśnij przycisk boczny KONFIGURACJA .

2. Naciśnij **Osprzęt**.

Ustawienia osprzętu są używane do określania różnych ustawień związanych zarówno z trybem prostym, rozpylacza oraz zakosowym. Ustawienia różnią się w zależności od obecnego SmartCable lub modułu SDM.

Ustawienia sterowania wspomaganego/automatycznego

1. Naciśnij przycisk boczny KONFIGURACJA .



2. Naciśnij **Ster. wspom/auto**.


Gdy będzie obecny moduł kontroli sterowania (SCM), dostępne będą opcje sterowania wspomaganego/automatycznego.

Szczegółowe instrukcje ustawień podano w podręcznikach instalacyjnych sterowania wspomaganego/automatycznego.

4 Przejdź do ekranu nawigacji

1. Naciśnij przycisk NAWIGACJA Z WIDOKIEM POJAZDU ,

NAWIGACJA Z WIDOKIEM POLA  lub przycisk NAWIGACJA - WIDOK RZECZYWISTY .

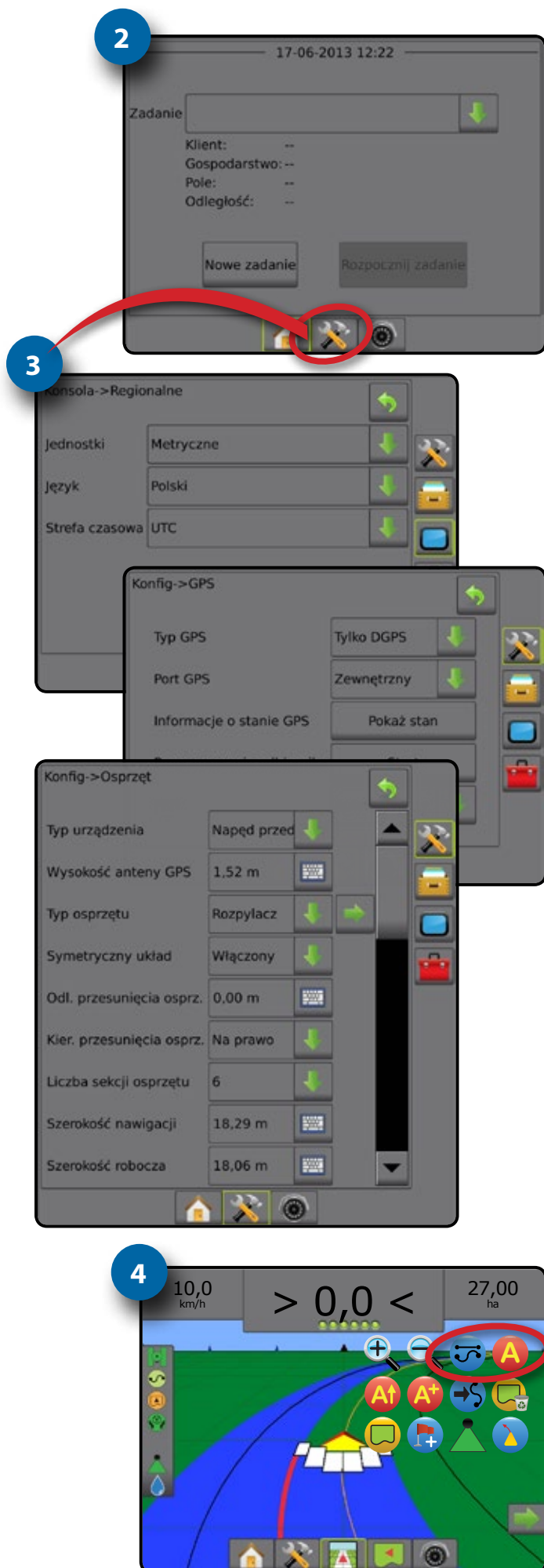
2. Naciśnij przycisk OPCJE NAWIGACJI I TRAS , aby wyświetlić opcje nawigacji.

Wybierz tryb nawigacji

- ▶ Prosta nawigacja AB 
- ▶ Ostatni przejazd 
- ▶ Zakrzywiona nawigacja AB 
- ▶ Następny rząd 
- ▶ Nawigacja okrężna 

Oznacz punkty A i B

Aby wytyczyć wzorzec trasy AB.



Spis treści

ROZDZIAŁ 1 – PRZEGLĄD SYSTEMU 1

Dostępne aktualizacje produktu.....	1
-------------------------------------	---

ELEMENTY SYSTEMU 1

Konsola Matrix Pro 570GS	1
Konsola Matrix Pro 840GS	2
Kamera RealView®	2
Informacje dodatkowe	2
Włączanie zasilania.....	2
Wyłączanie zasilania	2
Sekwencja rozruchu	2
Zalecana instalacja anteny	2

KONFIGURACJE 3

ROZDZIAŁ 2 – WPROWADZENIE 4

UŻYTKOWANIE EKRANU PODSTAWOWEGO 4

Dolne przyciski.....	4
Opcje niedostępne, gdy zadanie jest aktywne	4
Kolory ekranu konsoli	5
Wyskakujące ostrzeżenia i informacje	6
Wybór opcji z menu rozwijanego	6
Przewijanie ekranów	6
Informacje o opcjach ustawień	6
Ekran wpisywania z klawiatury	6

OPCJE MENU TRYBÓW USTAWIEŃ URZĄDZENIA 7

ROZDZIAŁ 3 – ZADANIA /STRONA GŁÓWNA 8

TRYB PODSTAWOWY 9

Nowe zadanie	9
Kontynuowanie zadania	9
Zamykanie zadania	9

TRYB ZAAWANSOWANY 9

Nowe zadanie	9
Rozpoczynanie zadania.....	9
Zamykanie zadania	9

ROZDZIAŁ 4 – PEŁNOEKRANOWY WIDOK WIDEO 10

ROZDZIAŁ 5 – USTAWIENIA SYSTEMU 11

PRZEGLĄD 11

Opcje niedostępne, gdy zadanie jest aktywne.....	12
--	----

KONFIGURACJA 12

PRZEGLĄD

WPROWADZENIE

STRONA GŁÓWNA

PEŁNY EKRAN

USTAWIENIA

NAWIGACJA

GPS

OSPRZĘT

MONITOR-KROPLI

PRZEGLĄD
 WPROWADZENIE
 STRONA GŁÓWNA
 PEŁNY EKRAŃ
 USTAWIENIA
 NAWIGACJA
 GPS
 OSPRZĘT
 MONITOR KROPLI

Osprzęt	13
<i>Typ osprzętu</i>	<i>13</i>
Ustawienia pojedynczej sekcji	13
Ustawienia SmartCable lub Modułu Sterowania Sekcją (SDM)	14
Pasek LED.....	15
Sterowanie wspomagane/automatyczne	15
<i>Sterowanie wspomagane/automatyczne jest niedostępne</i>	<i>16</i>
Korekcja przechyłu	16
<i>Opcja poziomu pola jest niedostępna</i>	<i>16</i>
<i>Opcja korekcji przechyłu jest niedostępna</i>	<i>16</i>
GPS.....	17
<i>Brak widoku PRN.....</i>	<i>17</i>
Wideo	17
<i>Opcja ustawień wideo jest niedostępna</i>	<i>17</i>
Czujniki	18
<i>Opcja czujników jest niedostępna</i>	<i>18</i>
Czujnik ciśnienia	18
Monitor wielkości kropli	19
<i>Monitor wielkości kropli jest niedostępny</i>	<i>19</i>



ZARZĄDZANIE DANYMI

20

Dane zadania.....	20
<i>Dane zadania są niedostępne</i>	<i>20</i>
Transfer	21
Zarządzaj	21
Raporty	22
Opcje	22
Ustawienia urządzenia.....	23
Transfer	24
Zarządzaj	24
Dostępność ustawień urządzenia	25



KONSOLA

26

Wyświetlacz	26
Ustawienia regionalne	27
Głośność.....	27
Tryb demo	28
Informacje	28



NARZĘDZIA

29

ROZDZIAŁ 6 – NAWIGACJA

30

Opcje ekranu nawigacji.....	31
-----------------------------	----

PASEK NAWIGACJI

32

Informacje do wyboru	32
Aktywność nawigacji i Stan belki	32

PASEK STANU

33








Ekran statusu/ informacji.....	33
--------------------------------	----



EKRANY NAWIGACJI

35

Widok pojazdu.....	36
Widok pola	37
Nawigacja RealView.....	38

	TRYBY NAWIGACJI	39
	Prosta nawigacja AB	39
	Zakrzywiona nawigacja AB.....	39
	Nawigacja okrężna	39
	Nawigacja ostatniego przejazdu.....	39
	Nawigacja następnego rzędu	39
	Brak nawigacji.....	39
	LINIE NAWIGACJI	40
	Linia nawigacji w trybie jazdy po krzywej z wyprzedzeniem kierunku	40
	Oznaczanie punktów A i B.....	40
	Funkcja Przesuń A+	41
	Opcja następnej linii nawigacji.....	42
	Nawigacja ostatniego przejazdu.....	42
	Linie nawigacji następnego rzędu	43
	Stopień azymutu.....	43
	STOSOWANIE GRANIC	44
	POWRÓT DO PUNKTU	46
	Oznaczanie punktu powrotu	46
	Usuń punkt powrotu	46
	Nawigowanie do punktu powrotu	46
	BOOMPILOT	47
	Sekcja pojedyncza.....	47
	Tylko konsola	47
	Z opcjonalnym przełącznikiem wł./wył. pracy	47
	<i>Używanie przełącznika wł./wył. pracy</i>	47
	<i>Używanie konsoli</i>	47
	SmartCable lub moduł sterowania sekcją (SDM)	48
	Tylko konsola	48
	Kontroler tempa lub skrzynka rozdzielcza.....	48
	<i>Kontroler tempa z wewnętrznym modułem sterowania sekcją</i>	48
	<i>Przełącznik wł./wył. pracy</i>	48
	POWIĘKSZ/ZMNIJSZ	49
	Widok pojazdu.....	49
	Widok pola	49
	TRYB PAN	49
	OPCJE SZCZEGÓŁOWE REALVIEW	50
	Opcje ustawień RealView	51
ROZDZIAŁ 7 - GPS		52
	GPS.....	52
	Typ GPS	53
	Port GPS.....	53
	<i>Minimalne wymagania konfiguracyjne odbiornika zewnętrznego</i>	53
	<i>Informacje o stanie GPS na ekranach nawigacji</i>	54
	<i>Wymogi GGA</i>	54
	Programowanie odbiornika	54

PRZEGLĄD	PRN	54
	<i>Inny PRN</i>	55
	<i>Brak widoku PRN</i>	55

ROZDZIAŁ 8 - USTAWIENIA OSPRZĘTU 56

WPROWADZENIE	Typ osprzętu	56
--------------	--------------------	----

UŻYTKOWANIE EKRANU PODSTAWOWEGO 57

USTAWIENIA POJEDYNCZEJ SEKCJI 58

STRONA GŁÓWNA	Typ osprzętu – Proste	59
	Typ osprzętu – Rozpylacz TeeJet	59
	Typ osprzętu – Rozpylacz OEM.....	60

USTAWIENIA SMARTCABLE LUB MODUŁU STEROWANIA SEKCJĄ (SDM) 61

PELNY EKRAN	Typ osprzętu – Proste	62
	Typ osprzętu – Rozpylacz TeeJet	63
	Typ osprzętu – Rozpylacz OEM.....	64
	Typ osprzętu – Zakosowe.....	64

REGULACJA ODLEGŁOŚCI PRZESUNIĘCIA OSPRZĘTU 66

USTAWIENIA	Obliczanie korekty przesunięcia GPS	66
	Korekta przesunięcia osprzętu	67

USTAWIENIA FABRYCZNE I ZAKRESY 68

	Sekcja pojedyncza.....	68
	SmartCable lub moduł sterowania sekcją (SDM).....	68

ROZDZIAŁ 9 - MONITOR WIELKOŚCI KROPLI 70

USTAWIANIE MONITORA WIELKOŚCI KROPLI 70

NAWIGACJA	Czujnik ciśnienia	70
	Monitor wielkości kropli	71
	<i>Monitor wielkości kropli jest niedostępny</i>	71
	Włącz/wyłącz monitor wielkości kropli	71
	Ustawienia dyszy	72
	Bieżąca dysza	72

OBŚŁUGA MONITORA WIELKOŚCI KROPLI 73

OSPRZĘT	<i>Tabela wielkości kropli</i>	73
	Pasek nawigacji	73



Informacje o bezpieczeństwie

Firma TeeJet Technologies nie odpowiada za uszkodzenia lub szkody fizyczne, spowodowane niestosowaniem się do tych wymogów bezpieczeństwa.

Jako operator pojazdu odpowiadasz za jego bezpieczne działanie.

Matrix Pro GS wraz z urządzeniem sterowania wspomaganego/automatycznego nie mają za zadanie zastąpienie operatora pojazdu.

Nie opuszczaj pojazdu podczas działania Matrix Pro GS.

Upewnij się, że w okolicy pojazdu nie znajdują się ludzie ani przeszkody przed i podczas działania.

Matrix Pro GS jest przeznaczony do wspomaganie i poprawianie wydajności podczas pracy w polu. Kierowca odpowiada w pełni za jakość pracy i jej rezultaty.

Przed użytkowaniem na drogach publicznych odłącz lub usuń wszelkie urządzenia sterownia wspomaganego/automatycznego.

ROZDZIAŁ 1 – PRZEGLĄD SYSTEMU

Dzięki zastosowaniu technologii magistrali CAN, Matrix Pro GS umożliwia zarządzanie różnymi podłączonymi modułami wraz z mapami GPS, nawigacją, funkcjami FieldPilot® i BoomPilot® oraz zbieraniem danych przez jedną konsolę. Umożliwia to zastąpienie jednym systemem wielu konsoli w kabinie.

Dostępne aktualizacje produktu

- FieldPilot® - sterowanie automatyczne
- UniPilot® - sterowanie wspomagane
- BoomPilot® - sterowanie automatyczne sekcjami belki
- Żyroskopowy moduł przechyłu
- Moduły wyboru wideo dla 8 kamer
- Ulepszenia zewnętrznego odbiornika GPS lub anteny
- Fieldware® - aplikacja organizacji danych rozszerzona o łącza
- Zestaw interfejsu czujnika ciśnienia do monitora wielkości kropli

ELEMENTY SYSTEMU

Konsola Matrix Pro 570GS

Matrix 570GS zaprojektowany jest tak, by zapewniał lata pracy w typowych rolniczych warunkach użytkowania. Szczelna obudowa, wraz z gumowymi osłonami połączeń dla wszystkich wtyczek oznacza, że zapyłone środowiska nie sprawią kłopotów. Chociaż sporadyczne ochłapanie wodą nie uszkodzi jednostki, Matrix Pro 570GS nie jest zaprojektowany pod kątem bezpośredniego wystawienia na deszcz. Nie używać Matrix Pro GS w warunkach dużej wilgoci.

Rysunek 1-1: Przód i tył konsoli Matrix Pro 570GS



Konsola Matrix Pro 840GS

Matrix 840GS zaprojektowany jest tak, by zapewniał lata pracy w typowych rolniczych warunkach użytkowania. Szczelna obudowa, wraz z gumowymi osłonami połączeń dla wszystkich wtyczek oznacza, że zapyłone środowiska nie sprawią kłopotów. Chociaż sporadyczne ochlapanie wodą nie uszkodzi jednostki, Matrix Pro 840GS nie jest zaprojektowany pod kątem bezpośredniego wystawienia na deszcz. Nie używać Matrix Pro GS w warunkach dużej wilgoci.

Rysunek 1-2: Przód i tył konsoli Matrix Pro 840GS



Kamera RealView®

Kamera RealView TeeJet Technologies pozwala wyświetlać obrazy na ekranie urządzenia Matrix Pro GS. Kamera może być skierowana w przód i zapewniać nawigację na obrazie lub może być skierowana na inne aspekty operacyjne sprzętu. Kamera jest wyposażona w elastyczne mocowanie RAM, zintegrowaną osłonę przeciwsłoneczną i zapewnia oświetlenie podczerwone, co umożliwi czytelną obraz także nocą.

Informacje dodatkowe

Wszelkie zmiany zapisywane są automatycznie.


Konsolę należy wyłączyć i włączyć przy zmianie lub podłączeniu sprzętu do systemu Matrix Pro GS.

Włączanie zasilania

Naciśnij PRZYCISK ZASILANIA,  aby włączyć konsolę.

Po włączeniu zasilania system Matrix Pro GS rozpocznie swoją sekwencję uruchamiania.

Wyłączanie zasilania

Aby wyłączyć zasilanie, naciśnij i krótko przytrzymaj PRZYCISK ZASILANIA , aż na ekranie pojawi się potwierdzenie trybu zamykania.

OSTRZEŻENIE! Po wyłączeniu konsoli odczekaj 30 sekund przed jej ponownym uruchomieniem.

Sekwencja rozruchu

Konsola potrzebuje ok. 40 sekund na uruchomienie. W tym czasie będzie wyświetlane kilka ekranów, diody zapalą się i zgasną, a poziomy jasności będą się wahać. Po zakończeniu sekwencji uruchamiania pojawi się ekran startowy.

Zalecana instalacja anteny

Antena GPS powinna zostać zamontowana w pozycji jak najbardziej wysuniętej do przodu kabiny, na powierzchni metalowej wynoszącej co najmniej 10 cm kwadratowych.

ROZDZIAŁ 2 – WPROWADZENIE

Matrix Pro GS można używać jako bieżącego systemu zadania lub zaawansowanego systemu zarządzania wieloma zadaniami. Niezależnie od trybu konsoli podstawowe funkcje ekranu są takie same.






- Dolne i boczne zakładki dają dostęp do różnych ekranów i podekranów
- Wyskakujące ostrzeżenia i okienka informacji informują o działaniach konsoli oraz szczegółach ustawień czy funkcji nawigacji
- Opcje ustawień można z łatwością zastosować z menu rozwijanych i ekranów wpisywania z klawiatury

Szybkie wyszukiwanie opcji ustawień umożliwia wykres struktury menu trybów ustawień urządzenia.

UŻYTKOWANIE EKRANU PODSTAWOWEGO

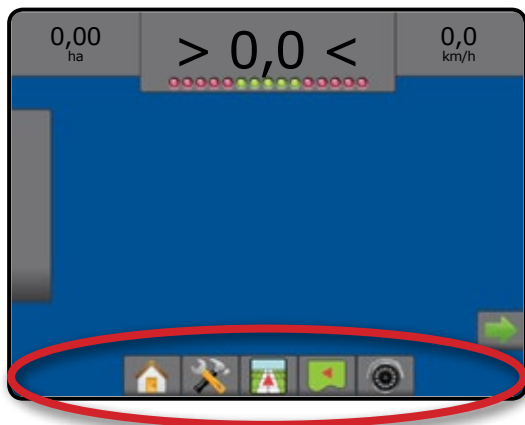
Dolne przyciski

Dolne przyciski są zawsze dostępne na ekranie. Te przyciski dają dostęp do zadań, opcji ustawień i nawigacji

-  Strona główna/zadania
-  Ustawienia urządzenia
-  Nawigacja z widokiem pojazdu
-  Nawigacja z widokiem pola
-  Nawigacja RealView lub kamera RealView - podgląd obrazu na pełnym ekranie

UWAGA: Opcje Nawigacja RealView są dostępne wyłącznie z kamerą zainstalowaną w systemie.

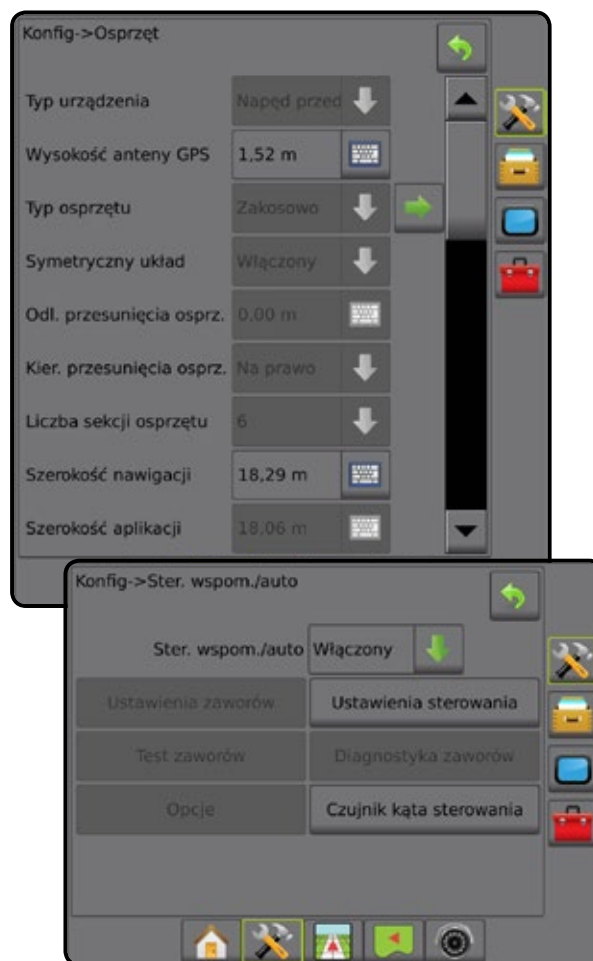
Rysunek 2-1: Dolne przyciski



Opcje niedostępne, gdy zadanie jest aktywne

Gdy zadanie jest dostępne pewne opcje ustawień nie są dostępne. Informacje o opcjach niedostępnych znajdują się w karcie struktury menu trybów ustawień urządzenia.

Rysunek 2-2: Przykłady opcji niedostępnych



Kolory ekranu konsoli

Konsoli można używać w sześciu wersjach kolorystycznych. Z dolnego przycisku ustawień urządzenia naciśnij boczną zakładkę KONSOLI i wybierz opcję Wyświetlacz. Wciśnij strzałkę w DÓŁ, żeby mieć dostęp do opcji Schemat kolorów, gdzie można wybrać wersję kolorystyczną.

Rysunek 2-3: Wersje kolorystyczne

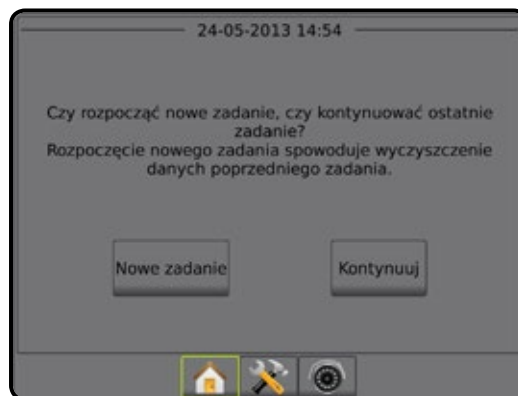


Tryb podstawowy lub zaawansowany

Informacje o przełączaniu między trybem podstawowym a zaawansowanym podano w rozdziale o konfiguracji w części Zarządzanie danymi – Opcje.

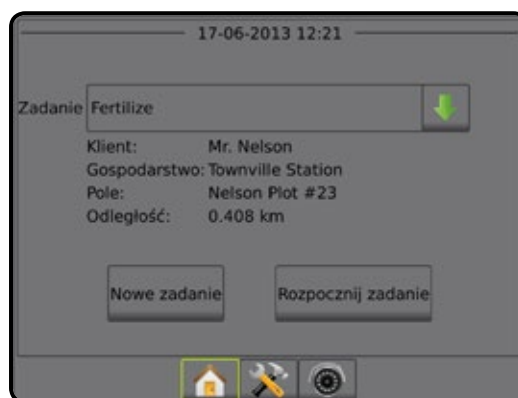
W trybie podstawowym dostępne jest tylko jedno zadanie naraz. Tylko obszary ograniczone i obszary zastosowań są wyświetlane na ekranie głównym. Wyłączenie bieżącego zadania można zapisać w Raportach. Korzystanie z Fieldware Link jest niemożliwe.

Rysunek 2-4: Strona główna trybu podstawowego



W trybie zaawansowanym stale dostępne jest więcej niż jedno zadanie. Na stronie głównej wyświetlane są nazwy klienta, gospodarstwa, pola, zadania, odległości oraz obszary ograniczone i zastosowań. Nazwa zadania jest jedyną informacją, którą można wpisać, używając konsoli. Wszystkie zapisane zadania można zapisać w Raportach danych > w formatach: PDF, SHP lub KML. Za pomocą Fieldware Link użytkownik może wpisywać klientów, gospodarstwa, pola, jak również kopiować i edytować zadania w celu ponownego używania granic i linii nawigacji. Klient, Gospodarstwo i Pole to informacje, które można podać jedynie, używając Fieldware Link.

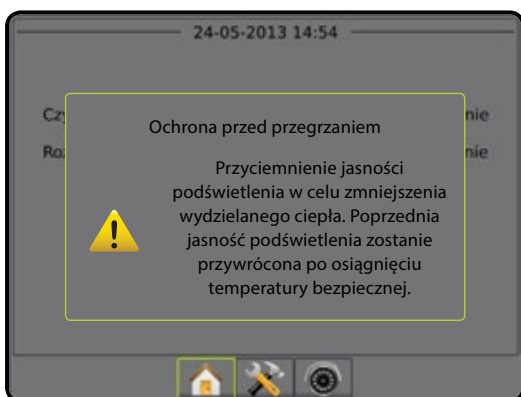
Rysunek 2-5: Strona główna trybu zaawansowanego



Wyskakujące ostrzeżenia i informacje

Wyskakujące ostrzeżenie lub okienko informacyjne jest wyświetlane przez około pięć (5) sekund. Dotknięcie dowolnego obszaru ekranu usuwa okienko informacyjne.

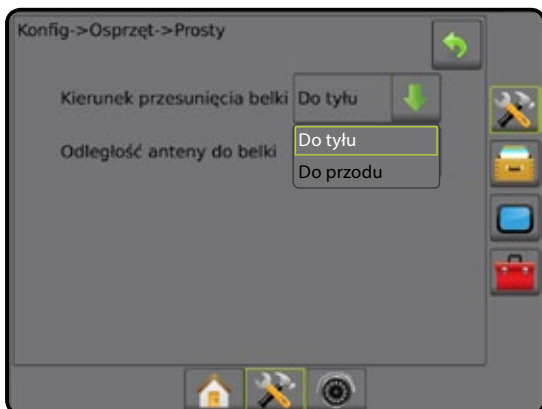
Rysunek 2-6: Okienka informacyjne



Wybór opcji z menu rozwijanego

Naciśnij strzałkę w DÓŁ ↓, żeby przejść do opcji. Użyj strzałek GÓRA/DÓŁ ▲/▼ lub w razie potrzeby suwakiem przewijaj rozwiniętą listę. Wybierz odpowiednią opcję. Aby zamknąć listę bez wybierania opcji, dotknij ekranu w dowolnym miejscu poza menu rozwijanym.

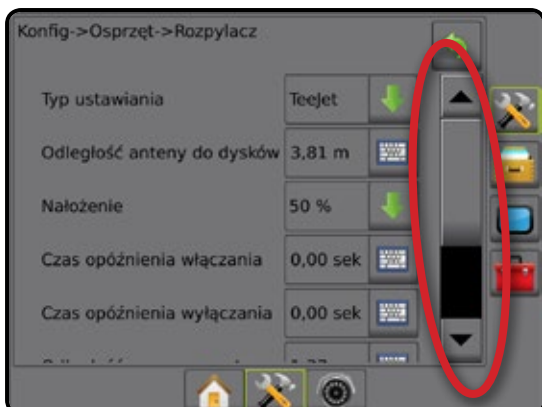
Rysunek 2-7: Przykład menu rozwijanego



Przewijanie ekranów

Niektóre ekrany mają więcej informacji lub opcji, których nie można zobaczyć na bieżącym ekranie. Strzałkami GÓRA/DÓŁ ▲/▼ lub suwakiem, aby uzyskać dostęp do dodatkowych opcji lub informacji niewidocznych na bieżącym ekranie.

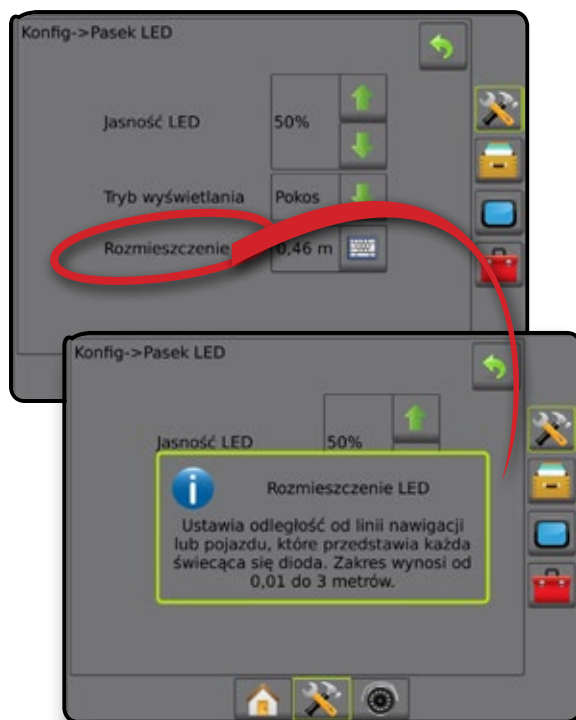
Rysunek 2-8: Przykład przewijania ekranów



Informacje o opcjach ustawień

Naciśnij ikonę lub nazwę opcji w dowolnym menu, aby wyświetlić jej opis i zakres wartości. Naciśnięcie dowolnego obszaru ekranu usuwa okienko informacyjne.

Rysunek 2-9: Przykład tekstowego okienka informacyjnego

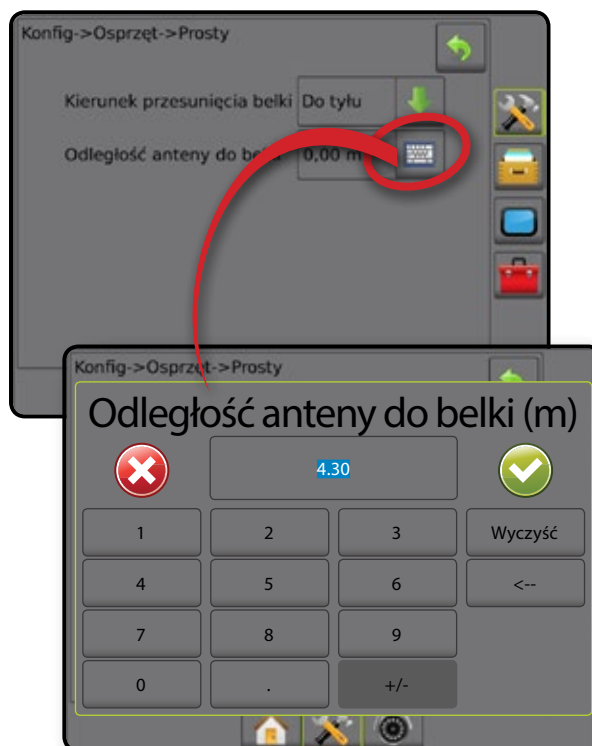


Ekran wpisywania z klawiatury


Naciśnij ikonę KLAWIATURA [K]. Użyj klawiatury numerycznej do wpisania wartości.


Naciśnij ikonę AKCEPTUJ [OK] (z zieloną kropką), aby zapisać ustawienia, lub naciśnij ikonę ANULUJ [X] (z czerwonym krzyżem), aby wyjść z funkcji klawiatury bez zapisywania.


Rysunek 2-10: Przykładowa klawiatura





OPCJE MENU TRYBÓW USTAWIENÍ URZĄDZENIA

 Konfiguracja (strona 12)			
	Typ urządzenia	✗	
	Wysokość anteny GPS	✗	
	Typ osprzętu	✗	
	Układ symetryczny osprzętu	✗	
Osprzęt	Odległość przesunięcia osprzętu	✗	
	Kierunek przesunięcia osprzętu	✗	
	Liczba sekcji osprzętu	✗	
	Szerokość nawigacji	✗	
	Szerokość zastosowania/robocza	✗	
	Alarm obszaru zastosowania	✓	
	Tryb prosty	Kierunek przesunięcia belki	✗
		Odległość anteny do belki	✗
		Nalożenie	✓
		Czasy opóźnienia wł./wyl.	✓
	Tryb rozpylacza	Typ ustawiania: TeeJet	✗
		• Odległość anteny do dysków	✗
		• Nalożenie	✓
		• Czasy opóźnienia wł./wyl.	✓
• Odległość przesunięcia rozrzutu		✗	
• Przesunięcia sekcji		✗	
• Długości sekcji		✗	
Typ ustawiania: OEM		✗	
• Odległość anteny do dysków		✗	
• Odległość początkowa/końcowa		✗	
• Przesunięcia początku/końca sekcji	✗		
Tryb zakosowy	Kierunek przesunięcia sekcji 1	✗	
	Antena do sekcji 1	✗	
	Nalożenie	✓	
	Czasy opóźnienia wł./wyl.	✓	
	Przesunięcia sekcji	✗	
Sterowanie wspomagane/automatyczne	Włączony/Wyłączony	✓	
	Ustawienia zaworów	Typ zaworu	✗
		Częstotliwość zaworów	✗
		Lewy/prawy minimalny cykl roboczy	✗
		Maksymalny cykl roboczy	✗
	Ustawienia sterowania	Przybliżona regulacja sterowania	✓
		Dokładna regulacja sterowania	✓
		Strefa martwa	✓
		Wyprzedzanie kierunku	✓
	Test zaworów		✗
	Diagnostyka zaworów		✗
	Opcje	Czujnik kierownicy	✗
	Czujnik kąta sterowania	Włącz	✗
		Kalibracja czujnika	✓
	Kalibracja liniowa	✓	
Korekcja przechyłu	Włączony/Wyłączony	✓	
	Poziom pola	✓	
Pasek LED	Jasność LED	✓	
	Tryb wyświetlania	✓	
	Rozmieszczenie LED	✓	
GPS	Typ GPS	✗	
	Port GPS	✗	
	Informacje o stanie GPS	✓	
	Programowanie odbiornika PRN	✗	
Wideo		✗	
	Kamery	✓	

 Konfiguracja (strona 12)			
Czujniki	- Ciśnienie:	Maksymalne ciśnienie znamionowe	✓
		Alarm niskiego ciśnienia	✓
		Alarm wysokiego ciśnienia	✓
Monitor wielkości kropli	- Włączony/Wyłączony	Wybór dyszy	✓

 Zarządzanie danymi (strona 20)			
Dane zadania	- Transfer	Eksportuj	✗
		Importuj	✗
		Usuń	✗
	- Zarządzaj	Nowy	✗
		Kopiuj	✗
		Usuń	✗
Raporty	-	Zapisz PDF	✗
		Zapisz KML	✗
		Zapisz SHP	✗
		Zapisz dowolny typ pliku	✗
Opcje	- Tryb zadania		✗
	- Transfer	Eksportuj	✓
		Importuj	✓
		Usuń	✓
Ustawienia maszyny	- Zarządzaj	Nowy	✓
		Kopiuj	✓
		Usuń	✓
		Zapisz	✓
	Wczytaj		✗

 Ustawienia konsoli (strona 26)			
Wyświetlacz	-	Kolory interfejsu użytkownika	✗
		Jasność ekranu LCD	✓
		Zrzut ekranowy	✓
		Kalibracja ekranu	✓
Ustawienia regionalne	-	Jednostki	✓
		Język	✓
		Strefa czasowa	✓
Głośność	- Głośność		✓
Tryb demo	- Start		✓
Informacje	-	Informacje systemowe	✓
		Kod QR - bezpośredni link do Instrukcji użytkownika	✓
		Zapisz informacje systemowe	✓

 Narzędzia (strona 29)			
Dodatki	-	Kalkulator	✓
		Konwerter jednostek	✓

✓ Dostępne podczas aktywnego zadania

✗ Niedostępne podczas aktywnego zadania

ROZDZIAŁ 3 – ZADANIA /STRONA GŁÓWNA

Po zakończeniu sekwencji uruchamiania pojawia się strona główna, na której można wybrać nowe zadanie lub kontynuować istniejące. Przed rozpoczęciem lub kontynuowaniem zadania konsola potrzebuje sygnału GPS.

Ustawienia dla danego pojazdu i jego elementów muszą być wykonane przed rozpoczęciem zadania.

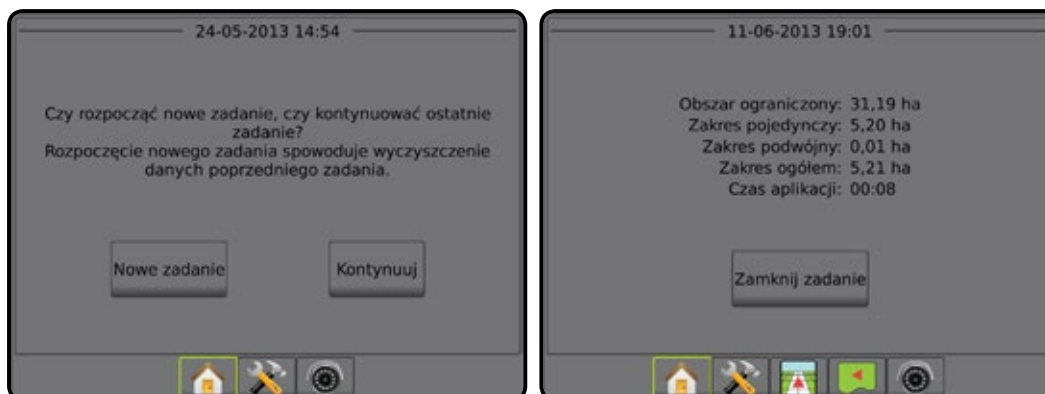
Kiedy zadanie jest aktywne, pewne opcje ustawień nie mogą zostać zmienione. Więcej informacji na wykresie struktury menu trybów ustawień urządzenia, w rozdziale wprowadzającym.

Informacje o przełączaniu między trybem podstawowym a zaawansowanym podano w rozdziale o konfiguracji w części Zarządzanie danymi → Opcje.

Tryb podstawowy

W trybie podstawowym dostępne jest tylko jedno zadanie naraz. Tylko obszary ograniczone, obszary zastosowań oraz czas aplikacji są wyświetlane na stronie głównej. Wyłącznie bieżące zadanie można zapisać w Raportach. Korzystanie wraz z Fieldware Link jest niemożliwe.

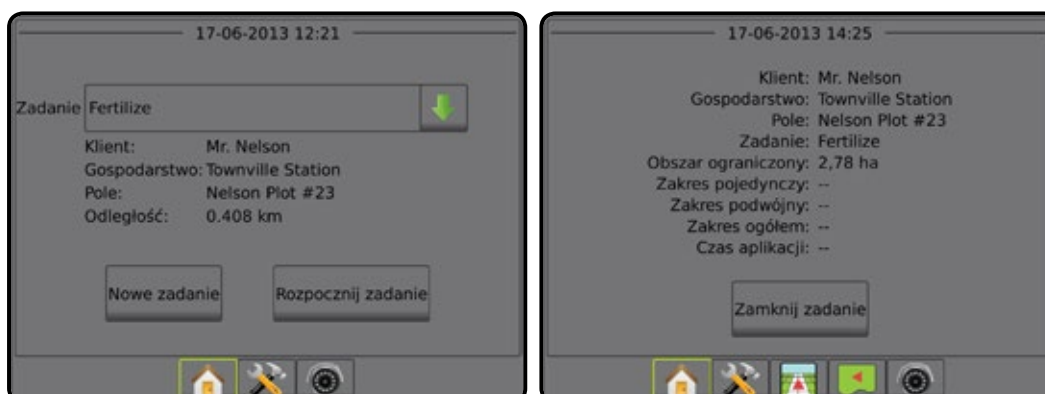
Rysunek 3-1: Strona główna trybu podstawowego



Tryb zaawansowany

W trybie zaawansowanym stale dostępne jest więcej niż jedno zadanie. Na stronie głównej wyświetlane są nazwy klienta, gospodarstwa, pola, zadania, odległości oraz obszarów ograniczonych i zastosowań. Nazwa zadania jest jedyną informacją, którą można wpisać, używając konsoli. Wszystkie zapisane zadania można zapisać w Raportach danych → w formatach: ODF, SHP lub KML. Za pomocą Fieldware Link użytkownik może wpisywać klientów, gospodarstwa, pola, jak również kopiować i edytować zadania w celu ponownego używania granic i linii nawigacji. Klient, Gospodarstwo i Pole to informacje, które można podać jedynie, używając Fieldware Link.

Rysunek 3-2: Strona główna trybu zaawansowanego



TRYB PODSTAWOWY

Po zakończeniu sekwencji uruchamiania pojawia się strona główna, na której można wybrać nowe zadanie lub kontynuować istniejące.

Przed rozpoczęciem lub kontynuowaniem zadania konsola potrzebuje sygnału GPS.

Nowe zadanie

Rozpoczęcie nowego zadania spowoduje usunięcie danych poprzedniego zadania.

Aby rozpocząć nowe zadanie:

1. Na stronie głównej , naciśnij **Nowe zadanie**.

Konsola przejdzie do widoku pojazdu.

Kontynuowanie zadania

Przycisk Kontynuuj jest niedostępny, gdy obecna praca oddalona jest o więcej niż dwie (2) strefy UTM.

Aby kontynuować istniejące zadanie:

1. Na stronie głównej , naciśnij **Kontynuuj**.


Konsola przejdzie do widoku pojazdu i rozpocznie dostarczanie danych nawigacyjnych.

Zamykanie zadania

Aby zamknąć zadanie:

1. Na stronie głównej , naciśnij **Zamknij zadanie**.

Aby podczas zamykania zadania utworzyć raport zadania:

1. Włóż napęd USB do portu USB konsoli.
2. Na stronie głównej , naciśnij **Zamknij zadanie**.
3. Wybierz:
 - ▶ Tak – aby utworzyć raport ostatniego zadania
 - ▶ Nie – aby powrócić do strony głównej bez zapisywania danych

TRYB ZAAWANSOWANY

Po zakończeniu sekwencji uruchamiania pojawia się strona główna, na której można wybrać nowe zadanie lub kontynuować istniejące.

Przed rozpoczęciem lub kontynuowaniem zadania konsola potrzebuje sygnału GPS.

Nowe zadanie

Rozpoczęcie nowego zadania spowoduje usunięcie danych poprzedniego zadania.

Aby rozpocząć nowe zadanie:

1. Na stronie głównej , naciśnij **Nowe zadanie**.

2. Naciśnij:

- ▶ Tak – aby automatycznie utworzyć nazwę
- ▶ Nie – aby wprowadzić nazwę z klawiatury ekranowej

Informacje o kliencie, gospodarstwie i polu są wstawiane przy użyciu Fieldware Link.



Konsola przejdzie do widoku pojazdu.

Rozpoczynanie zadania

Matrix Pro jest zaprogramowany z narzędziem wyszukiwania pola, aby pomóc użytkownikowi w znalezieniu zadania w lokalizacji najbliższej jego pojazdowi. W systemie GPS, lista pobranych zadań jest aktualizowana co 10 sekund. Podczas tej aktualizacji, lista zadań jest porządkowana według odległości i najbliższe dwa zadania są wyświetlane u góry listy. Pozostałe zadania są wymienione poniżej.

Przycisk Rozpocznij zadanie jest niedostępny i odległość jest wskazywana jako „Poza zakresem”, gdy obecne zadanie oddalone jest o więcej niż dwie (2) strefy UTM. Wartość odległości będzie widnieć jako „Brak danych”, gdy do obecnego zadania nie będzie zapisanych informacji.

Aby kontynuować istniejące zadanie:

1. Na stronie głównej , naciśnij strzałkę DÓŁ , żeby przejść do listy zadań na konsoli.
2. Wybierz nazwę zadania, które chcesz rozpocząć/kontynuować.
3. Naciśnij przycisk **Rozpocznij zadanie**.


Konsola przejdzie do widoku pojazdu i rozpocznie dostarczanie danych nawigacyjnych.

Zamykanie zadania

Aby zamknąć zadanie:

1. Na stronie głównej , naciśnij **Zamknij zadanie**.



Aby podczas zamykania zadania utworzyć raport zadania:

1. Włóż napęd USB do portu USB konsoli.
2. Na stronie głównej , naciśnij **Zamknij zadanie**.
3. Wybierz:
 - ▶ Tak – aby utworzyć raport ostatniego zadania
 - ▶ Nie – aby powrócić do strony głównej bez zapisywania danych

ROZDZIAŁ 4 – PEŁNOEKRANOWY WIDOK WIDEO

Pełnoekranowy widok rzeczywisty wideo pozwala na wyświetlanie obrazu na żywo. Podgląd strumieni obrazu i konfiguracja kamer bez sygnałów GPS. Opcje nawigacji z podglądem rzeczywistym (RealView) nie są dostępne na tym ekranie.

Jeżeli moduł wyboru wideo (VSM) jest zainstalowany w systemie, dwie (2) opcje wideo są dostępne:

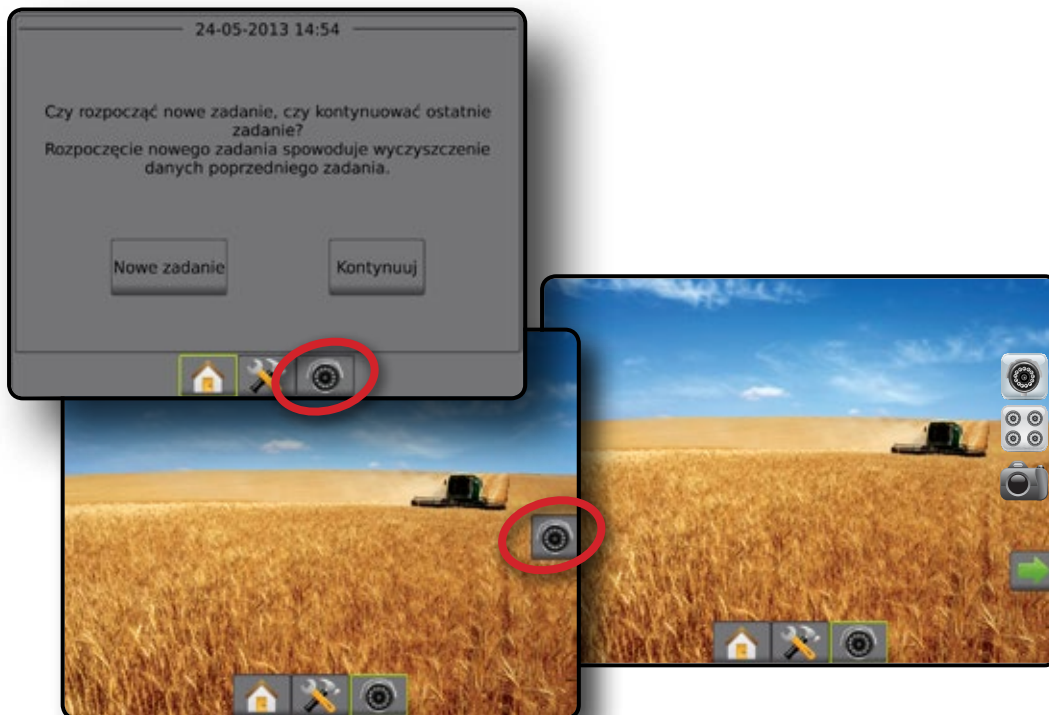
- ▶ Widok jednej kamery  – można wybrać jedno (1) z ośmiu (8) wejść kamery do zmiany widoku wideo.
- ▶ Widok podzielonej kamery  – można wybrać jedną (1) z dwóch (2) zestawów czterech (4) kamer (A/B/C/D lub E/F/G/H) do zmiany widoku wideo i podzielenia ekranu na cztery osobne sygnały wideo.

Dostępne jest również:

- ▶ Przechwytywanie obrazu z kamery RealView  – zapisuje zdjęcie bieżącego widoku ekranu na pamięci USB

1. Naciśnij dolną zakładkę **PODGLĄD OBRAZU NA PEŁNYM EKRANIE Z KAMERY REALVIEW** .

Rysunek 4-1: Podgląd obrazu na pełnym ekranie z kamery RealView



ROZDZIAŁ 5 – USTAWIENIA SYSTEMU

Ustawienia systemu służą do konfiguracji konsoli, urządzenia i jej osprzętu. Cztery boczne zakładki dają dostęp do Konfiguracji urządzenia/osprzętu, Zarządzania danymi, Ustawień konsoli i Narzędzi.

PRZEGLĄD

Cztery boczne zakładki dają dostęp do opcji ustawień dla:

Konfiguracja urządzenia/osprzętu

- Osprzęt (proste, rozpylacz, zakosowo)
- Pasek LED
- Sterowanie wspomagane/automatyczne (ustawianie zaworów, ustawienia sterowania, test zaworów, diagnostyki zaworów, czujnik kierownicy, czujnik kąta sterowania)
- Korekcja przechyłu
- GPS
- Konfiguracja wideo
- Czujniki (monitor ciśnienia)
- Monitor wielkości kropli



Zarządzanie danymi

- Dane zadania (transfer, zarządzanie)
- Raporty
- Opcje: Tryb zadania
- Ustawienia urządzenia (transfer, zarządzanie)



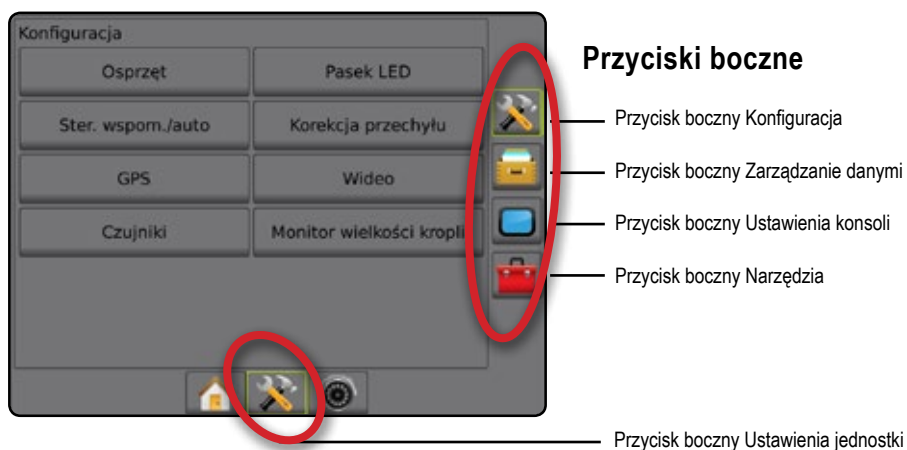
Ustawienia konsoli

- Wyświetlacz
- Ustawienia regionalne
- Głośność
- Tryb demo
- Informacje o systemie



Narzędzia (Kalkulator, Konwerter jednostek)

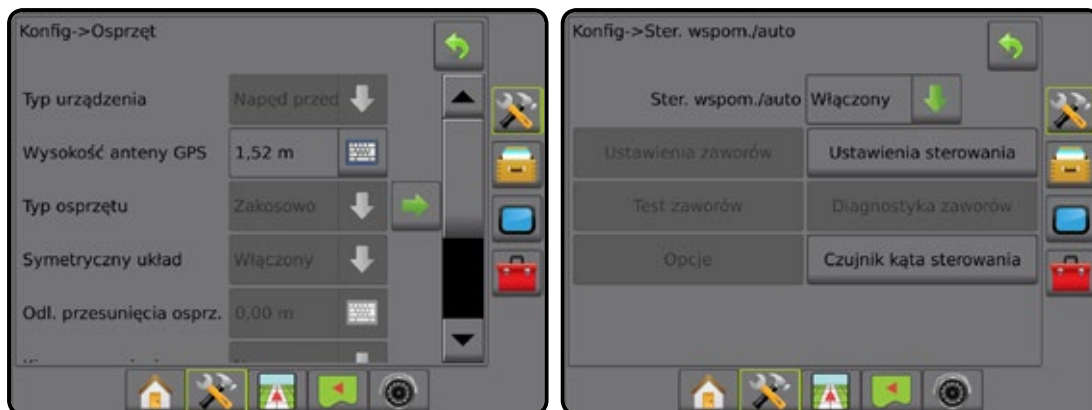
Rysunek 5-1: Opcje ustawień



Opcje niedostępne, gdy zadanie jest aktywne

Kiedy zadanie jest dostępne pewne opcje ustawień nie są dostępne. Informacje o opcjach niedostępnych znajdują się w karcie struktury menu trybów ustawień urządzenia.



Rysunek 5-2: Przykłady opcji niedostępnych



KONFIGURACJA

Konfiguracja służy do konfigurowania osprzętu, paska LED, sterowania wspomaganego/automatycznego, korekcji przechyłu, GPS, wideo, czujników i monitora rozmiaru kropli.

UWAGA: Dostępność funkcji będzie się różnić w zależności od urządzeń dostępnych w systemie Matrix Pro GS.

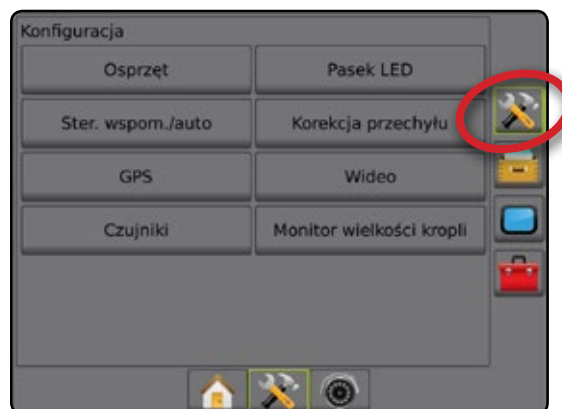
1. Naciśnij dolny przycisk USTAWIENIA JEDNOSTKI .
2. Naciśnij przycisk boczny KONFIGURACJA .
3. Wybierz pomiędzy:

- ▶ Osprzęt – służy do ustalenia rodzaju osprzętu, wysokości anteny GPS, typu osprzętu, symetrycznego układu osprzętu, odległości/kierunku przesunięcia osprzętu, liczby sekcji osprzętu, szerokości nawigacji, szerokości zastosowania/roboczej i czasów alarmu obszaru zastosowania.
 - W trybie prostym – kierunek przesunięcia belek, odległość anteny do belki, procent nakładania, czas opóźnienia włączenia osprzętu, czas opóźnienia wyłączenia osprzętu
 - W trybie rozpylacza: TeeJet – odległość anteny do dysków, procent nakładania, czas opóźnienia włączenia osprzętu, czas opóźnienia wyłączenia osprzętu, odległość przesunięcia rozrzutu, odległości przesunięcia sekcji i długości sekcji
 - W trybie rozpylacza: OEM – odległość anteny do dysków, odległość początkowa, odległość końcowa, przesunięcie początku sekcji, przesunięcie końca sekcji
 - W trybie zakosowym – kierunek przesunięcia sekcji 1, odległość anteny do sekcji 1, procent nakładania, czas opóźnienia włączenia osprzętu, czas opóźnienia wyłączenia osprzętu
- ▶ Pasek LED – używany do określania jasności LED, trybu wyświetlania i rozmieszczenia LED
- ▶ Sterowanie wspomaganie/automatyczne – używane do włączania/wyłączania automatycznego i wspomaganego sterowania oraz określania ustawień zaworu, sterownia

i czujnika kierownicy oraz przeprowadzania testów lub diagnostyki zaworów

- ▶ Korekcja przechyłu – używana do włączania/wyłączania i kalibracji modułu żyroskopu przechyłu, pozwalającego na korekcję przechyłu na terenie pagórkowatym i nachylonym
- ▶ GPS – używany jest do ustalania typu i portu GPS oraz PRN i podglądu statusu GPS.
- ▶ Wideo – używane jest do ustawień poszczególnych kamer .
- ▶ Czujnik – używany do ustalania ustawień czujnika ciśnienia
- ▶ Monitor rozmiaru kropli – służy do włączania/wyłączania i programowania oraz do ustawiania bieżących dysz

Rysunek 5-3: Opcje konfiguracji



Osprzęt

Ustawienia osprzętu są używane do określania różnych ustawień związanych zarówno z trybem prostym, rozpylacza oraz zakosowym. Szczegółowe instrukcje ustawień podano w rozdziale Osprzęt, w tej Instrukcji.

Ustawienia różnią się w zależności od obecnego SmartCable lub modułu SDM.

Typ osprzętu

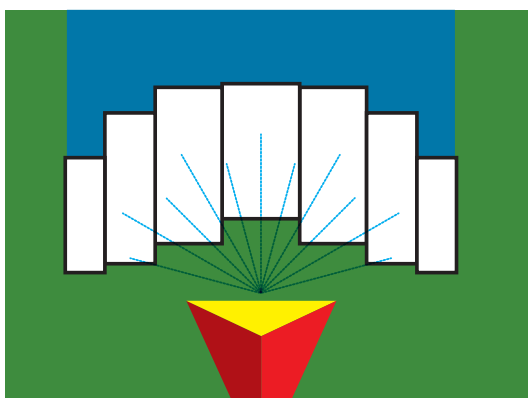
Typ osprzętu pozwala wybrać wzór zastosowania najlepiej odpowiadający systemowi użytkownika.

- W trybie prostym – sekcje belki nie mają długości i są w linii stałej odległości od anteny
- W trybie rozpylacza – tworzona jest wirtualna linia, zgodna z dyskami podawania, od których sekcja lub sekcje stosowania mogą mieć różną długość i mogą być w różnych odległościach od linii
- W trybie zakosowo – tworzona jest wirtualna linia zgodnie z sekcją Częścią 1, od której sekcja lub sekcje stosowania nie mają długości i mogą być w różnych odległościach od anteny

Rysunek 5-4: Typ osprzętu – Prosty



Rysunek 5-5: Typ osprzętu – Rozpylacz





Rysunek 5-6: Typ osprzętu – Zakosowo



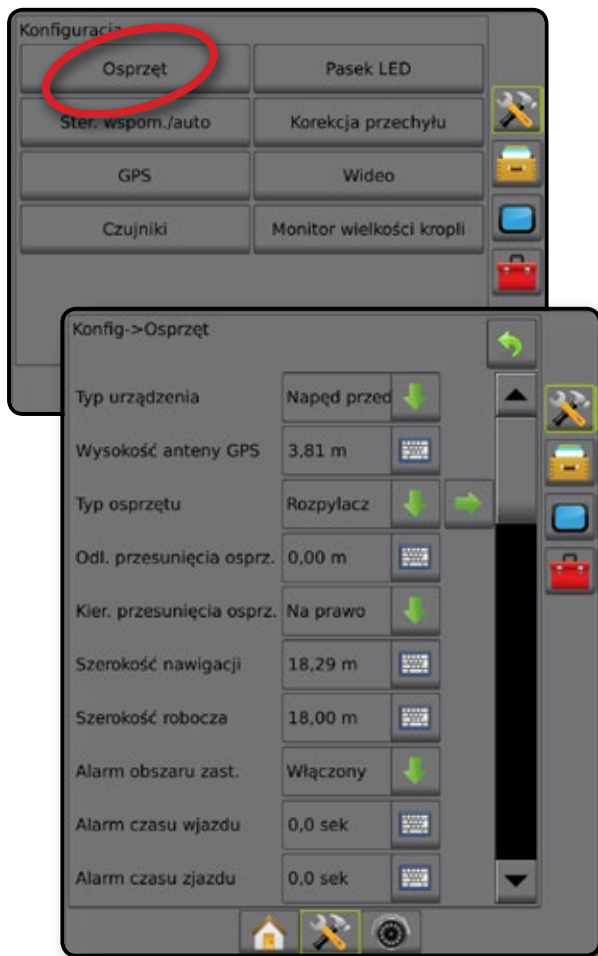
Ustawienia pojedynczej sekcji

Gdy brak jest SmartCable lub Section Driver Module (SDM), wykorzystywane jest ustawienie tylko jednej sekcji. Za jedną sekcję przyjmuje się całą belkę lub obszar podawania.

UWAGA: Jeśli obecny jest SmartCable lub moduł SDM, należy odnaleźć „Ustawienia SmartCable lub Modułu sterowania sekcją (SDM)” w celu poznania etapów ustawień.

1. Naciśnij przycisk boczny KONFIGURACJA .
2. Naciśnij **Osprzęt**.
3. Wybierz pomiędzy:
 - ▶ Typ urządzenia – służy do wyboru typu urządzenia najbliższego używanemu przez użytkownika.
 - ▶ Wysokość anteny GPS – służy do podawania wysokości anteny od ziemi
 - ▶ Typ osprzętu – służy do wyboru układu sekcji dla lokalizacji zastosowanego produktu
 - ▶ Odległość przesunięcia osprzętu – służy do wprowadzania odległości od osi urządzenia do środka osprzętu
 - ▶ Kierunek przesunięcia osprzętu – kierunek od osi urządzenia do środka osprzętu, patrząc w kierunku ruchu urządzenia w przód
 - ▶ Szerokość nawigacji – służy do wprowadzania odległości między liniami nawigacji
 - ▶ Szerokość zastosowania [Osprzęt typu prostego] – służy do wprowadzenia całkowitej szerokości osprzętu
 - ▶ Szerokość robocza [Osprzęt typu rozpylacz] – służy do wprowadzenia całkowitej szerokości osprzętu
 - ▶ Alarm obszaru stosowania – służy do ustawiania alarmu sygnalizującego zjazd z obszaru zastosowania lub wjazd na obszar zastosowania
4. Naciśnij strzałkę NASTĘPNA STRONA , aby skonfigurować opcje szczególnego typu osprzętu.

Rysunek 5-7: Osprzęt



Ustawienia SmartCable lub Modułu Sterowania Sekcją (SDM)

Gdy w systemie jest SmartCable lub Section Driver Module (SDM), wykorzystywane jest ustawienie SmartCable lub SDM. Obszar belki lub podawania można wprowadzać jako do 15 sekcji. Każda sekcja może mieć inną szerokość i tryb rozpylacza, mogą też różnić się długością. Dodatkowe opcje dostępne w SDM to nakładanie zastosowań, opóźnienie zastosowań oraz tryb zakosowy.

UWAGA: Jeśli brak jest SmartCable lub modułu SDM, należy sprawdzić w części „Ustawienia pojedynczej sekcji”, aby poznać etapy ustawień.

1. Naciśnij przycisk boczny KONFIGURACJA
2. Naciśnij **Osprzęt**.
3. Wybierz pomiędzy:
 - ▶ Typ urządzenia – służy do wyboru typu urządzenia najbliższego używanemu przez użytkownika.
 - ▶ Wysokość anteny GPS – służy do podawania wysokości anteny od ziemi
 - ▶ Typ osprzętu – służy do wyboru układu sekcji dla lokalizacji zastosowanego produktu.
 - ▶ Symetryczny układ osprzętu – służy do ustalania, czy sekcje są sparowane, a tym samym czy mają tę samą szerokość, przesunięcie i długość
 - ▶ Odległość przesunięcia osprzętu – służy do wprowadzania odległości od osi urządzenia do środka osprzętu




- ▶ Kierunek przesunięcia osprzętu – kierunek od osi urządzenia do środka osprzętu, patrząc w kierunku ruchu urządzenia w przód
 - ▶ Liczba sekcji osprzętu – służy do wybierania liczby sekcji osprzętu
 - ▶ Szerokość nawigacji – służy do wprowadzania odległości między liniami nawigacji
 - ▶ Szerokość zastosowania [Osprzęt typu prostego lub zakosowego] – służy do wprowadzenia całkowitej szerokości wszystkich sekcji osprzętu
 - ▶ Szerokość robocza [Osprzęt typu rozpylacz] – służy do wprowadzenia całkowitej szerokości wszystkich sekcji osprzętu
4. Naciśnij strzałkę NASTĘPNA STRONA , aby skonfigurować opcje szczególnego typu osprzętu.

Rysunek 5-8: Osprzęt

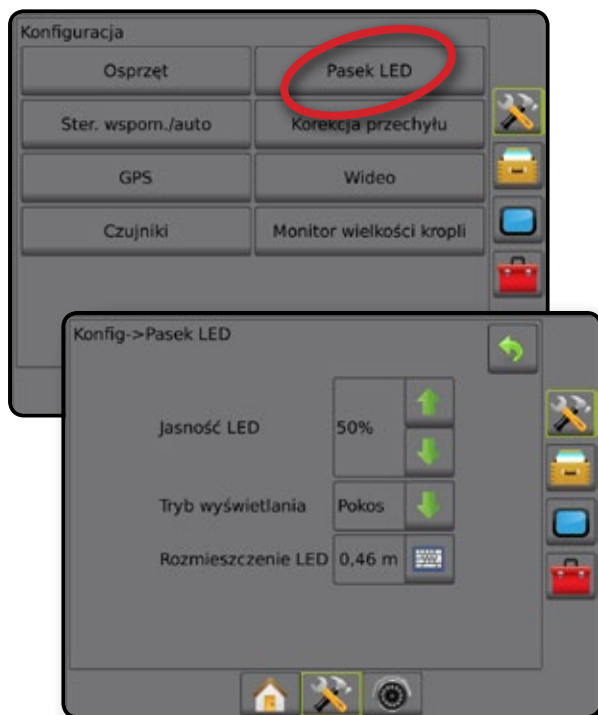


Pasek LED

Pasek LED używany jest do konfiguracji jasności LED, trybu wyświetlania oraz rozmieszczania LED.

1. Naciśnij przycisk boczny KONFIGURACJA .
2. Naciśnij **Pasek LED**.
3. Wybierz pomiędzy:
 - ▶ Jasność LED – służy do dostosowania jasności LED
 - ▶ Tryb wyświetlacza – służy do określenia, czy pasek LED ma reprezentować pokos czy pojazd. Po ustawieniu na Pokos diody LED przedstawiają położenie linii nawigacji, a ruchoma dioda LED przedstawia pojazd. Po ustawieniu na Pojazd środkowa dioda LED przedstawia lokalizację pojazdu, a ruchoma dioda LED przedstawia linię nawigacji.
 - ▶ Rozstawienie LED – służy do ustawiania odległości od linii nawigacji lub pojazdu, które przedstawia każda świecąca się dioda.
4. Naciśnij strzałkę POWROTU  lub przycisk boczny KONFIGURACJI , aby powrócić do ekranu głównego Konfiguracji.

Rysunek 5-9: Pasek LED






Sterowanie wspomagane/automatyczne

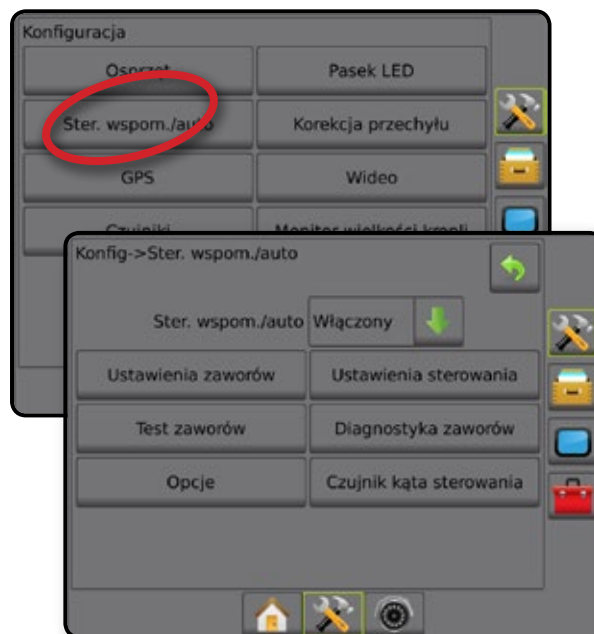
Gdy będzie obecny moduł kontroli sterowania (SCM), dostępne będą opcje sterowania wspomaganego/automatycznego. Szczegółowe instrukcje ustawień podano w podręcznikach instalacyjnych sterowania wspomaganego/automatycznego.

UWAGA: Aktualizacja oprogramowania SCM może być konieczna podczas unowocześniania systemu do Matrix Pro GS z poprzednich systemów Matrix. Aby zobaczyć wersję informacji dotyczących oprogramowania, patrz ekran *Informacje o konsoli*.

Ustawienie Sterowania wspomaganego/automatycznego jest używane do włączania/wyłączania automatycznego lub wspomaganego sterowania i konfigurowania ustawień zaworów, sterowania, testowania i diagnostyki zaworów oraz czujnika kąta sterowania.

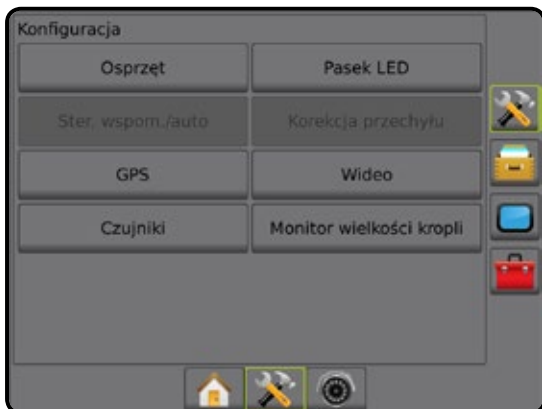
1. Naciśnij przycisk boczny KONFIGURACJA .
2. Naciśnij **Ster. wspom./auto**.
3. Wybierz go, jeśli sterowanie wspomagane/automatyczne jest włączone lub wyłączone.
4. Gdy jest włączone, wybierz spośród:
 - ▶ Ustawienia zaworów – służy do konfiguracji typów zaworów, częstotliwości zaworów, lewego i prawego minimalnego cyklu roboczego oraz maksymalnego cyklu roboczego
 - ▶ Ustawienia sterowania – służy do określenia przybliżonego ustawienia sterowania, dokładnego ustawienia sterowania, strefy martwej i wyprzedzania kierunku
 - ▶ Test zaworów – służy do weryfikacji, czy sterowanie jest kierowane prawidłowo
 - ▶ Diagnostyka zaworów – służy do testowania zaworów w celu weryfikacji, czy są one odpowiednio podłączone
 - ▶ Opcje: Czujnik kierownicy – służy do określenia, czy czujnik wyłączenia sterowania jest magnetyczny lub ciśnieniowy
 - ▶ Czujnik kąta sterowania – służy do ustalenia i kalibracji czujnika kąta sterowania (SAS) jako podstawowy czujnik sprzężenia zwrotnego automatycznego sterowania.
5. Naciśnij strzałkę POWROTU  lub przycisk boczny KONFIGURACJI , aby powrócić do ekranu głównego Konfiguracji.

Rysunek 5-10: Sterowanie wspomagane/automatyczne



Sterowanie wspomagane/automatyczne jest niedostępne
Jeśli system ster. automatycznego nie jest zainstalowany, opcje ustawień będą niedostępne.

Rysunek 5-11: Nie wykryto sterowania wspomaganego/automatycznego



Korekcja przechyłu

Gdy jest obecny moduł kontroli sterowania (SCM) lub moduł żyroskopowy przechyłu (TGM) opcja korekcji przechyłu jest dostępna. Szczegółowe instrukcje ustawień podano w podręcznikach instalacyjnych sterowania wspomaganego/automatycznego lub w broszurze dotyczącej ustawień przechyłu.

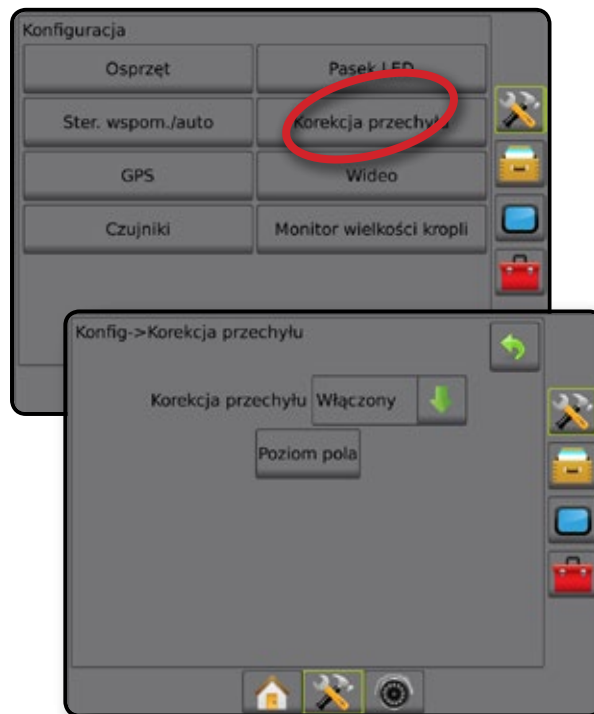
Funkcja korekcji przechyłu koryguje sygnał GPS w celu skompensowania błędów w pozycji GPS podczas pracy na pochyłym terenie.

1. Naciśnij przycisk boczny KONFIGURACJA
2. Naciśnij ikonę **Korekcja przechyłu**.
3. Wybierz, korekcję przechyłu, jeśli jest włączona lub wyłączona.
4. Gdy jest włączona, wybierz **Poziom pola**, aby skalibrować korekcję przechyłu
5. Naciśnij strzałkę POWROTU lub przycisk boczny KONFIGURACJI , aby powrócić do ekranu głównego Konfiguracji.

UWAGA: Jeśli używana jest funkcja FieldPilot lub UniPilot, żyroskopowy moduł przechyłu jest już wbudowany w system.

UWAGA: Przed kalibracją przechyłu należy wprowadzić wysokość anteny.

Rysunek 5-12: Korekcja przechyłu



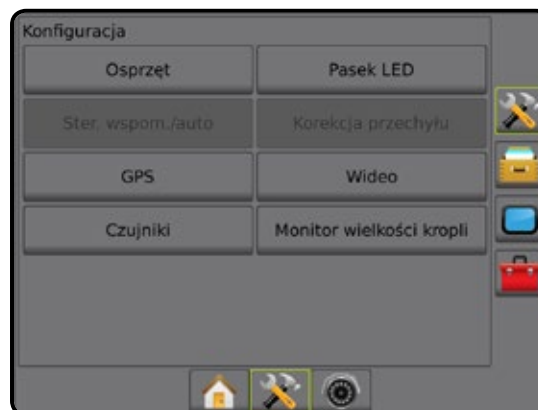
Opcja poziomu pola jest niedostępna

Jeśli pojazd jest w ruchu, opcja poziomu pola nie jest dostępna. Pojazd musi być zatrzymany przez co najmniej 10 sekund, aby rozpocząć kalibrację korekcji przechyłu.

Opcja korekcji przechyłu jest niedostępna

Jeśli TGM lub SCM nie są podłączone, opcja ustawień jest niedostępna.




Rysunek 5-13: Nie wykryto opcji korekcji przechyłu



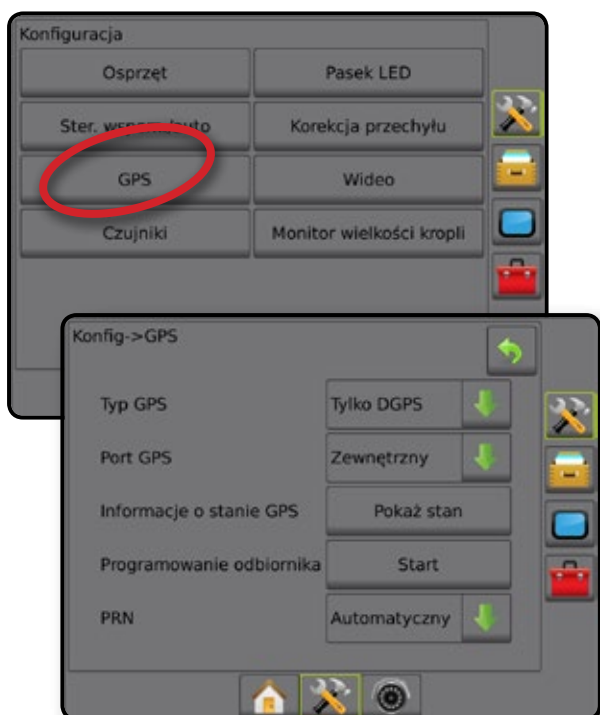
GPS

GPS służy do konfiguracji rodzaju GPS, portu GPS i PRN oraz również wyświetlania informacji o stanie GPS. Szczegółowe instrukcje ustawień podano w rozdziale GPS, w tej Instrukcji.

UWAGA: Ustawienia te są wymagane do wspomaganego i automatycznego sterowania oraz działania czujnika przechyłu i odpowiedniego działania osprzętu.

- Naciśnij przycisk boczny KONFIGURACJA .
- Naciśnij **GPS**.
- Wybierz pomiędzy:
 - Typ GPS – wybierz źródło transmisji sygnału GPS
 - Port GPS – ustawia port komunikacji (D)GPS
 - Informacje o stanie GPS – wyświetla informacje dotyczące GGAVTG (transmisja danych), liczby satelitów, HDOP, PRN, jakości GGA, odbiornika GPS i wersji odbiornika i strefy UTM
 - Programowanie odbiornika – umożliwia bezpośrednie programowanie odbiornika GPS przez interfejs wiersza poleceń
 - PRN – wybiera PRN SBAS, który zapewnia dane korekcji różnicowej GNSS. Ustaw na **Auto**, aby automatycznie wybierać PRN
 - Inny PRN – gdy PRN nie jest automatyczny, drugi zastępczy PRN SBAS poda drugi zestaw danych korekcji różnicowej GNSS.
- Naciśnij strzałkę POWROTU  lub przycisk boczny KONFIGURACJI , aby powrócić do ekranu głównego Konfiguracji.

Rysunek 5-14: GPS






Brak widoku PRN

Gdy typ GPS jest ustawiony na „GPS + GLONASS”, opcje PRN są niedostępne ani nie pojawiają się na ekranie.

Wideo

Ustawienia wideo używane są do ustawienia poszczególnych kamer przy użyciu ośmio- (8) lub czterokanałowego (4) modułu wyboru wideo (VSM). Jeśli VSM jest zainstalowane, możliwa jest konfiguracja do 8 kamer.

- Naciśnij przycisk boczny KONFIGURACJA .
- Naciśnij **Wideo**.
- Zaznacz odpowiednie pola:
 - Wstecz – **ABC**
 - Widok odwrócony – **VBC**

Dla normalnego widoku wideo **ABC** odznacz wszystkie pola wyboru.
- Naciśnij strzałkę POWROTU  lub przycisk boczny KONFIGURACJI , aby powrócić do ekranu głównego Konfiguracji.

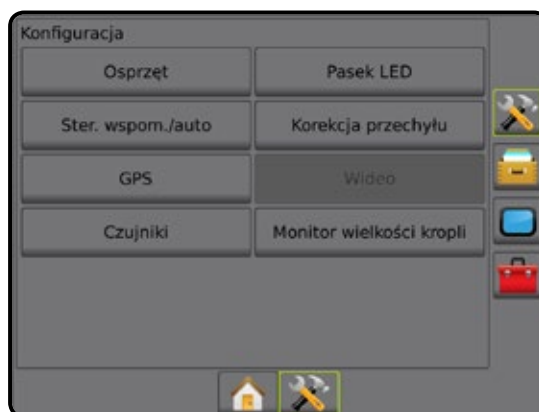
Rysunek 5-15: Wideo z czterokanałowym VSM



Opcja ustawień wideo jest niedostępna


Jeśli kamera lub VSM nie są podłączone, opcja ustawień jest niedostępna.

Rysunek 5-16: Opcja wideo jest niedostępna

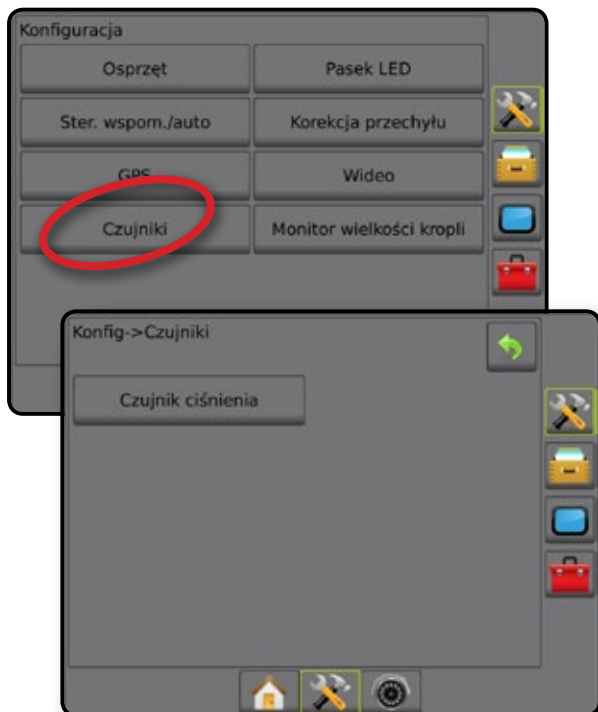


Czujniki

Gdy w systemie obecny jest czujnik, opcje ustawień i konfiguracji czujnika są dostępne.

1. Naciśnij przycisk boczny KONFIGURACJA .
2. Naciśnij **Czujniki**.

Rysunek 5-17: Czujniki



Magistrala CAN rozpoznaje zestaw interfejsu czujnika ciśnienia jako moduł wejść/wyjść (IOM)

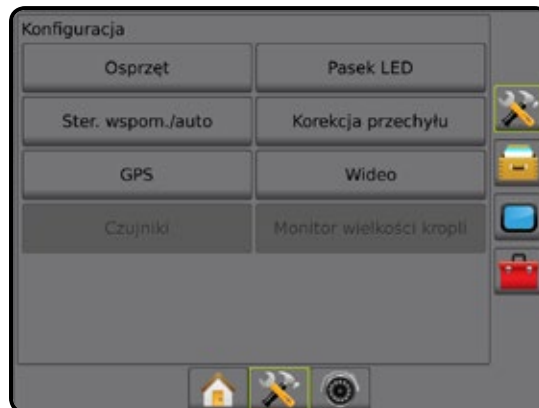
Rysunek 5-18: Moduł wejść/wyjść



Opcja czujników jest niedostępna

Jeśli zestaw interfejsu czujnika ciśnienia nie jest zainstalowany, opcje ustawień są niedostępne.




Rysunek 5-19: Nie wykryto zestawu czujnika ciśnienia



Czujnik ciśnienia

Gdy zestaw interfejsu czujnika ciśnienia jest obecny, opcje czujnika ciśnienia stosowane są do wprowadzenia maksymalnego ciśnienia znamionowego (producenta) i do ustawiania definiowanych przez użytkownika alarmów wysokiego i niskiego ciśnienia.

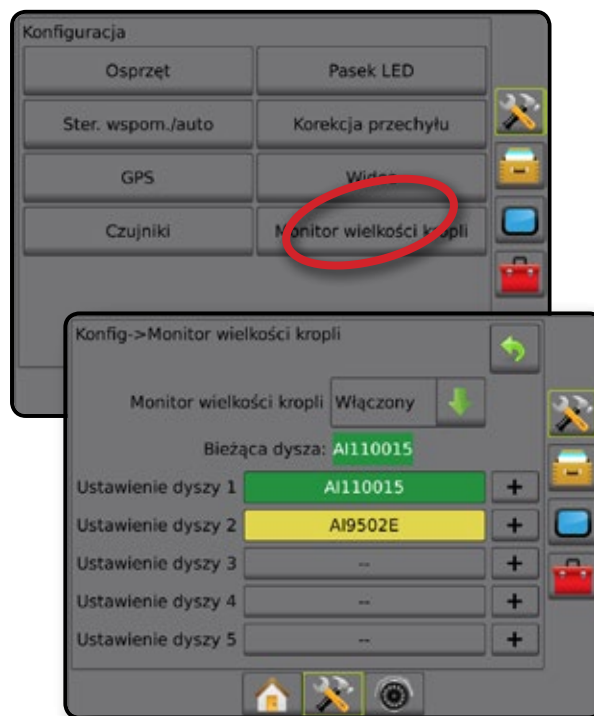
UWAGA: Jeśli zestaw interfejsu czujnika ciśnienia jest stosowany, monitor wielkości kropli jest dostępny.

1. Naciśnij przycisk boczny KONFIGURACJA .
2. Naciśnij **Czujniki**.
3. Naciśnij **Czujnik ciśnienia**.
4. Wybierz pomiędzy:
 - ▶ Maksymalne ciśnienie znamionowe – służy do ustalenia maksymalnego ciśnienia czujnika ciśnienia, zgodnie z zaleceniami producenta
 - ▶ Alarm niskiego ciśnienia – służy do wprowadzania ustalonego przez użytkownika punktu niskiego ciśnienia, po osiągnięciu którego rozlegnie się alarm dźwiękowy
 - ▶ Alarm wysokiego ciśnienia – służy do wprowadzania ustalonego przez użytkownika punktu wysokiego ciśnienia, po osiągnięciu którego rozlegnie się alarm dźwiękowy
5. Naciśnij strzałkę POWROTU  lub przycisk boczny KONFIGURACJI , aby powrócić do ekranu głównego Konfiguracji.

Rysunek 5-20: Czujnik ciśnienia



Rysunek 5-21: Monitor wielkości kropli



Monitor wielkości kropli

Gdy zestaw interfejsu czujnika ciśnienia jest obecny, monitor wielkości kropli jest używany do włączenia/wyłączenia monitora wielkości kropli (DSM), zaprogramowania do pięciu (5) dysz i wyboru bieżącej dyszy.

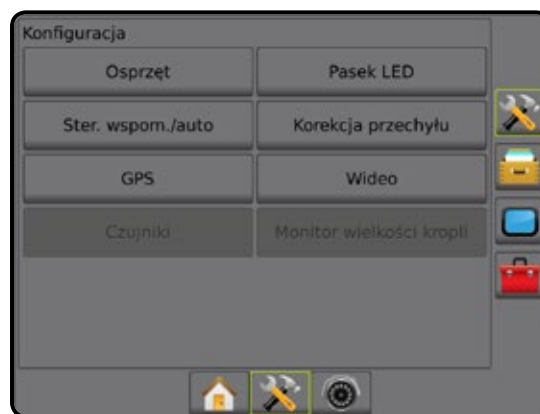
Szczegółowe instrukcje ustawień podano w rozdziale dot. monitora wielkości kropli, w tej Instrukcji.

1. Naciśnij przycisk boczny KONFIGURACJA
2. Naciśnij **Monitor wielkości kropli**.
3. Wybierz, czy monitor wielkości kropli jest włączony lub wyłączony.
4. Gdy jest włączony, wybierz spośród:
 - ▶ Ustawienia dysz – wybiera do pięciu (5) dysz, aby je szybko przywołać
 - ▶ Bieżąca dysza – wybiera bieżącą dyszę do ustalenia danych wielkości kropli
5. Naciśnij strzałkę POWROTU lub przycisk boczny KONFIGURACJI , aby powrócić do ekranu głównego Konfiguracji.

Monitor wielkości kropli jest niedostępny



Jeśli zestaw interfejsu czujnika ciśnienia nie jest zainstalowany, opcje ustawień są niedostępne.

Rysunek 5-22: Nie wykryto zestawu czujnika ciśnienia

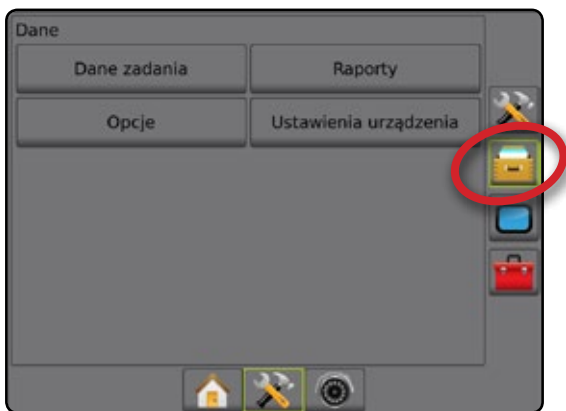


ZARZĄDZANIE DANYMI

Zarządzanie danymi umożliwia przenoszenie i zarządzanie danymi zadaniami, raportowanie danych zadania, zmianę trybu zadania oraz przenoszenie ustawień urządzenia i zarządzanie nimi.

1. Naciśnij dolny przycisk USTAWIENIA JEDNOSTKI .
2. Naciśnij boczny przycisk ZARZĄDZANIE DANYMI .
3. Wybierz pomiędzy:
 - ▶ Dane zadania – w trybie zaawansowanych zadań, służy do przesyłania informacji o zadaniu (usuwanie, importowanie, eksportowanie) i do zarządzania informacjami o zadaniu (tworzenie nowego zadania, usuwania zadań lub kopiowanie danych nawigacji zadania, danych ograniczeń i/lub zastosowań do nowego zadania)
 - ▶ Raporty – służy do tworzenia raportów z zadań i zapisywanie ich na napędzie USB
 - ▶ Opcje – służy do wyboru trybu podstawowego lub zaawansowanego zadania
 - ▶ Ustawienia urządzenia – służy do przesyłania ustawień urządzenia (usuwanie, importowanie, eksportowanie) i zarządzania ustawieniami urządzenia (tworzenie ustawień nowego urządzenia, kopiowanie ustawień urządzenia, usuwanie ustawień urządzenia, zapisywanie bieżących ustawień urządzenia do wybranego pliku lub wczytywanie ustawień urządzenia z wybranego pliku)

Rysunek 5-23: Opcje zarządzania danymi




Dane zadania

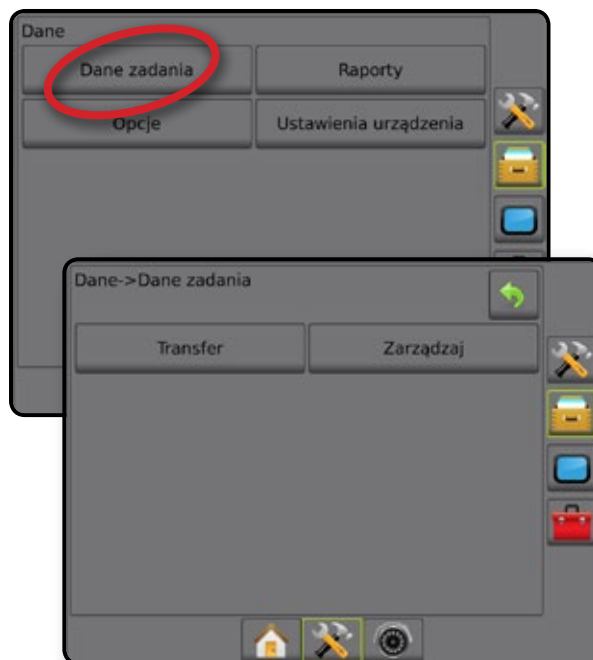
W trybie zaawansowanych zadań, opcje danych zadania służą do przesyłania informacji o zadaniu (usuwanie, importowanie, eksportowanie) i do zarządzania informacjami o zadaniu (tworzenie nowego zadania, usuwania zadań lub kopiowanie danych nawigacji zadania, danych ograniczeń i/lub zastosowań do nowego zadania)

Dane zadania zawierają:

- Nazwę zadania
- Nazwy: klienta, gospodarstwa i pola
- Granica
- Obszar pokrycia
- Linie nawigacji

1. Naciśnij boczny przycisk ZARZĄDZANIE DANYMI .
2. Naciśnij **Dane zadania**.

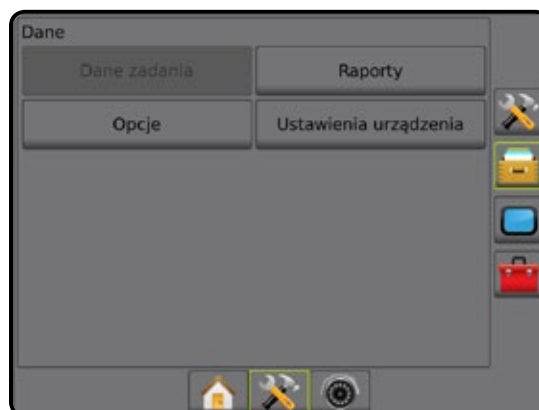
Rysunek 5-24: Dane zadania



Dane zadania są niedostępne

W trybie prostym zadania, opcje danych zadania są niedostępne.

Rysunek 5-25: Dane zadania są niedostępne






Transfer

Podczas użycia trybu zadania zaawansowanego ekran przesyłania danych zadania umożliwia przenoszenie wybranych zadań na napęd USB lub z niego, jak również usuwanie zadań.

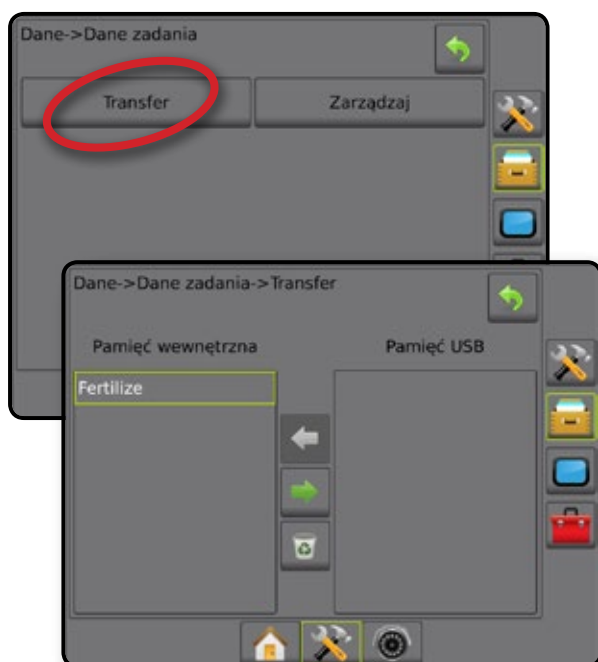
Zadania zapisane w pamięci USB można otwierać i aktualizować z użyciem Fieldware Link. Korzystając z Fieldware Link użytkownik może wpisywać dane klientów, gospodarstwa i pola oraz kopiować/edytować zadania w celu ponownego używania granic i linii nawigacji. Z Fieldware Link zadania mogą być przenoszone z powrotem na urządzenie USB i z niego do użycia w wewnętrznej pamięci konsoli.

UWAGA: Gdy zadanie jest aktywne/rozpoczęte, opcje przenoszenia są niedostępne. Zatrzymaj bieżące zadanie, aby włączyć tę funkcję.

Zadanie przeniesione na nośniki pamięci są usuwane z konsoli i nie są już dostępne.

1. Naciśnij boczny przycisk ZARZĄDZANIE DANYMI .
2. Naciśnij **Dane zadania**.
3. Naciśnij **Transfer**.
4. Wybierz pomiędzy:
 - ▶ Przenieś dane zadania na pamięć USB – służy do przenoszenia danych zadania z pamięci wewnętrznej na pamięć USB
 - ▶ Przenieś dane zadania do wewnętrznej pamięci – służy do przenoszenia danych zadania z pamięci USB na pamięć wewnętrzną
 - ▶ Usuń dane zadania – służy do usuwania danych zadania z pamięci wewnętrznej lub nośnika USB
5. Naciśnij strzałkę POWRÓT  lub przycisk boczny ZARZĄDZANIE DANYMI , aby powrócić do głównego ekranu Zarządzania danymi.




Rysunek 5-26: Dane zadania – Transfer



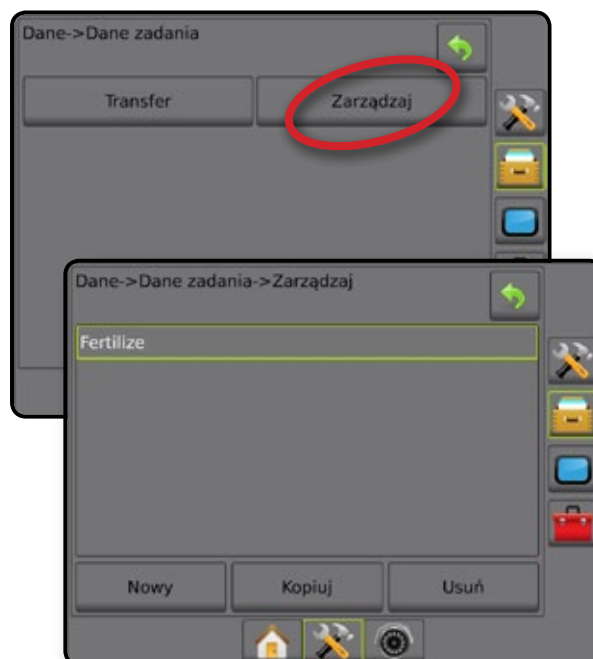
Zarządzaj

W trybie zaawansowanym zadania, na ekranie zarządzania danymi zadań można utworzyć nowe puste zadanie z wykorzystaniem wybranych i kopiowanie danych nawigacji wybranego zadania, danych granicznych i/lub zastosowania do nowej pracy, a także można usuwać wybrane zadanie.

UWAGA: Gdy zadanie jest aktywne/rozpoczęte, opcje zarządzania są niedostępne. Zatrzymaj bieżące zadanie, aby włączyć tę funkcję.

1. Naciśnij boczny przycisk ZARZĄDZANIE DANYMI .
2. Naciśnij **Dane zadania**.
3. Naciśnij **Zarządzaj**.
4. Wybierz pomiędzy:
 - ▶ Utwórz nowe zadanie – służy do tworzenia nowego pustego zadania, bez powiązanych danych nawigacji i/lub danych zastosowania.
 - ▶ Kopiuj dane zadania – służy do kopiowania danych nawigacji, danych granicznych i/lub zastosowania z wybranego zadania do nowego zadania.
 - ▶ Usuń dane zadania z pamięci wewnętrznej – służy do usuwania danych zadania z pamięci wewnętrznej
5. Naciśnij strzałkę POWRÓT  lub przycisk boczny ZARZĄDZANIE DANYMI , aby powrócić do głównego ekranu Zarządzania danymi.

Rysunek 5-27: Dane zadania – Zarządzaj










Raporty


Raporty służą do tworzenia raportów z zadań i zapisywania ich w pamięci USB.

UWAGA: Jeśli na stronie opcji wybrano tryb zadania prostego, można zapisać tylko bieżące zadanie.

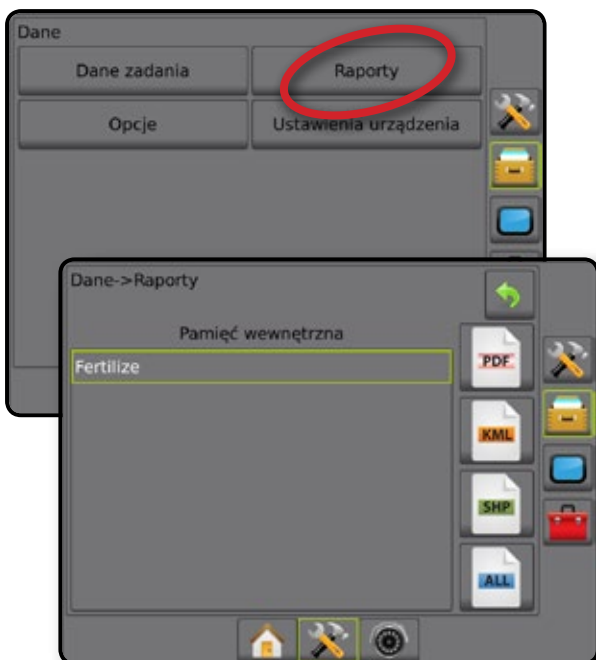
Gdy zadanie jest aktywne/rozpoczęte, raporty są niedostępne. Zatrzymaj bieżące zadanie, aby włączyć tę funkcję.

Podczas zamykania zadania, gdy nośnik USB jest w konsoli, pojawi się opcja utworzenia raportu z bieżącego zadania.

1. Naciśnij boczny przycisk ZARZĄDZANIE DANYMI .
2. Naciśnij **Raporty**.
3. Umieść napęd USB w konsoli.
4. Wybierz zadanie do zapisania.
5. Wybierz:
 - ▶ PDF  – raport do wydrukowania
 - ▶ KML  – Mapa Google Earth
 - ▶ SHP  – dane kształtu ESRI
 - ▶ WSZYSTKIE  – wszystkie dostępne typy plików
6. Naciśnij strzałkę POWRÓT  lub przycisk boczny ZARZĄDZANIE DANYMI , aby powrócić do głównego ekranu Zarządzania danymi.

UWAGA: Ikony plików  lub przyciski nie są dostępne (wyszarzone), dopóki pamięć USB nie zostanie poprawnie wsunięta.

Rysunek 5-28: Raporty – Tryb zaawansowany zadań



Rysunek 5-29: Raporty – Tryb podstawowy zadań





Opcje



Opcje pozwalają operatorowi na wybór pomiędzy trybem podstawowym i zaawansowanym zadań.

UWAGA: Gdy zadanie jest aktywne/rozpoczęte, tryb zmiany zadania jest niedostępny. Zatrzymaj bieżące zadanie, aby włączyć tę funkcję.

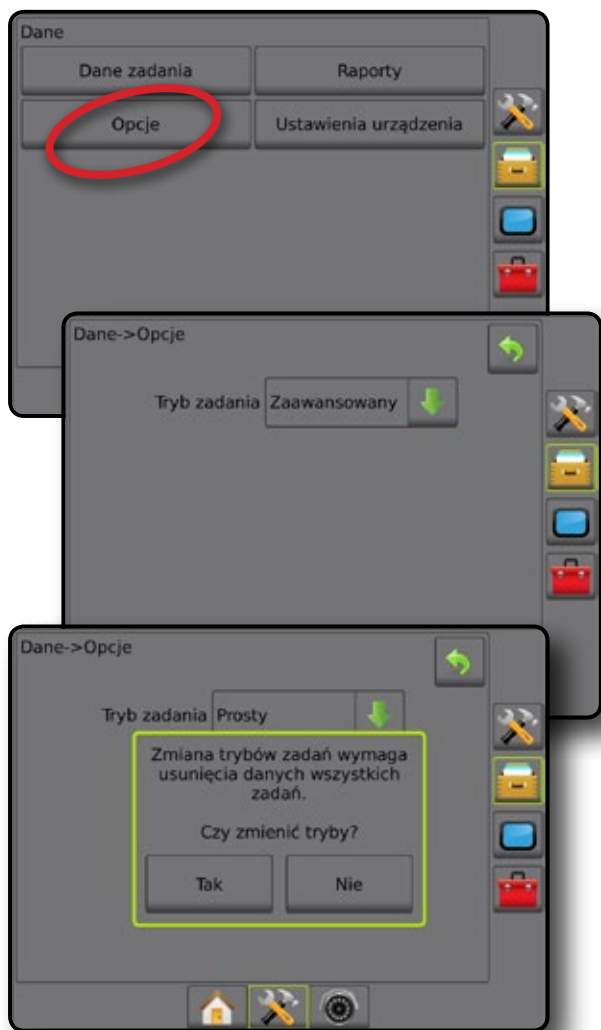
OSTRZEŻENIE! Zmiana trybów usuwa wszelkie wewnętrzne dane o zadaniach.

1. Naciśnij boczny przycisk ZARZĄDZANIE DANYMI .
2. Naciśnij **Opcje**.
3. Naciśnij strzałkę DÓŁ , żeby przejść do listy opcji.
4. Wybierz:
 - ▶ Podstawowy – tylko obszar ograniczony i obszary zastosowań są wyświetlane na stronie głównej. Tylko bieżące zadanie można zapisać w raportach. Korzystanie z Fieldware Link nie jest możliwe.
 - ▶ Zaawansowane – na stronie głównej wyświetlane są nazwy klienta, gospodarstwa, pola, zadania, obszary ograniczone i zastosowania oraz odległości dla wybranych zadań. Nazwa zadania jest jedyną informacją, którą można wpisać, używając konsoli. Wszystkie zapisane zadania można zapisać w raportach -> danych w formatach: PDF, SHP lub KML. Za pomocą Fieldware Link użytkownik może wpisywać klientów, gospodarstwa, pola, jak również kopiować i edytować zadania w celu ponownego używania granic i linii nawigacji. Klient, Gospodarstwo i Pole to informacje, które można podać jedynie, używając Fieldware Link.
5. „Zmiana trybów zadań wymaga usunięcia danych wszystkich zadań. Czy zmienić tryb”?

Naciśnij:

 - ▶ Tak – aby wprowadzić zmiany
 - ▶ Nie – aby pozostawić bieżące ustawienie
6. Naciśnij strzałkę POWRÓT  lub przycisk boczny ZARZĄDZANIE DANYMI , aby powrócić do głównego ekranu Zarządzania danymi.

Rysunek 5-30: Opcje – Zmiana trybu zadania



Ustawienia urządzenia

Ustawienia urządzenia stosowane są do przesyłania ustawień urządzenia (usuwanie, importowanie, eksportowanie) i zarządzania profilami ustawień urządzenia (utwórz nowy profil, kopiuj lub usuń profil, zapisz bieżący profil lub wczytaj ustawienia urządzenia z wybranego profilu)

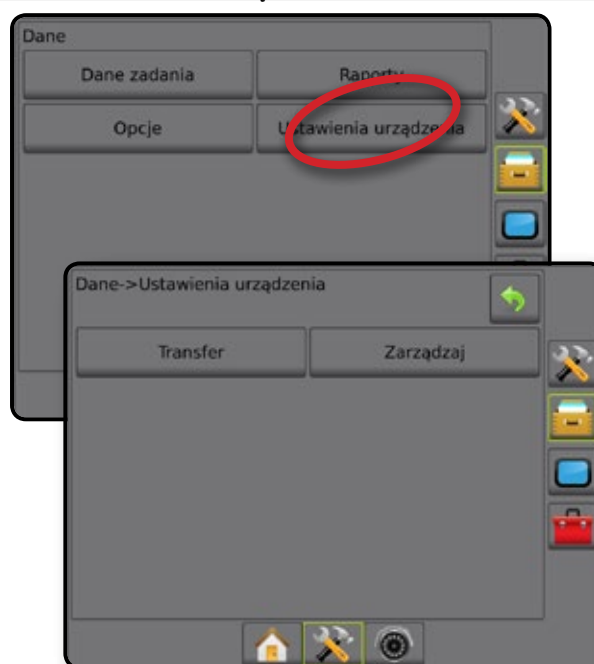
Ustawienia urządzenia zawierają:

- Ustawienia urządzenia
- Ustawienia Sterow. wspomaganego/automatycznego
- Włącz/Wyłącz przechyl

UWAGA: Nie wszystkie ustawienia są zapisywane jako część ustawień urządzenia. Zobacz tabelę dostępność ustawień, w której podano szczegóły.

1. Naciśnij boczny przycisk ZARZĄDZANIE DANYMI
2. Naciśnij **Ustawienia urządzenia**.

Rysunek 5-31: Ustawienia urządzenia






Transfer

Na ekranie transferu ustawień można przesłać ustawienia wybranego urządzenia na napęd USB lub z niego, jak również można usuwać ustawienia urządzenia.

Ustawienia urządzenia zapisane w pamięci USB można otwierać i aktualizować z użyciem Fieldware Link. Z Fieldware Link ustawienia urządzenia mogą być przenoszone z powrotem na urządzenie USB i z niego do użycia w wewnętrznej pamięci konsoli.

UWAGA: Nie wszystkie ustawienia zapisane jako część ustawień urządzenia są dostępne do edycji w Fieldware Link. Zobacz tabelę dostępność ustawień, w której podano szczegóły.

Ustawienia urządzenia przeniesione na nośniki pamięci są usuwane z konsoli i nie są już dostępne.




1. Naciśnij boczny przycisk ZARZĄDZANIE DANYMI .
2. Naciśnij **Ustawienia urządzenia**.
3. Naciśnij **Transfer**.
4. Wybierz pomiędzy:
 - ▶ Przenieś ustawienia urządzenia na pamięć USB – służy do przenoszenia ustawień urządzenia z pamięci wewnętrznej na pamięć USB
 - ▶ Przenieś ustawienia urządzenia do pamięci wewnętrznej – służy do przenoszenia ustawień urządzenia z pamięci USB do pamięci wewnętrznej
 - ▶ Usuń ustawienia urządzenia – służy do usuwania ustawień urządzenia z pamięci wewnętrznej lub z pamięci USB
5. Naciśnij strzałkę POWRÓT  lub przycisk boczny ZARZĄDZANIE DANYMI , aby powrócić do głównego ekranu Zarządzania danymi.

Rysunek 5-32: Ustawienia urządzenia – Transfer

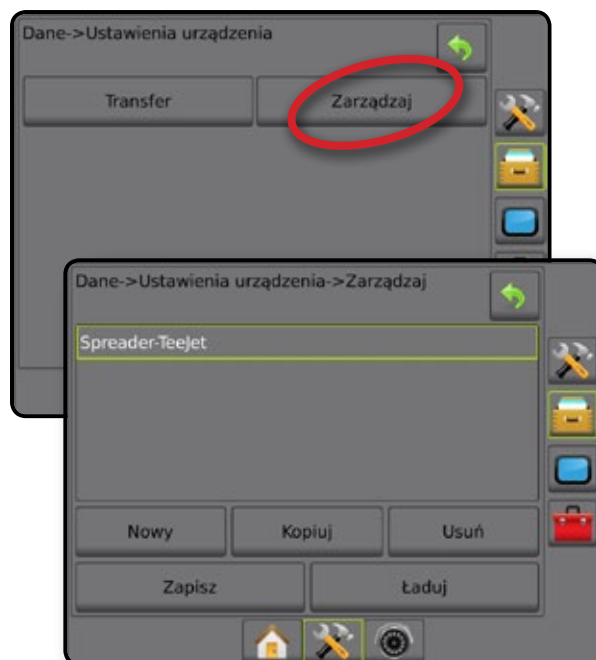


Zarządzaj

Na ekranie ustawień urządzenia można utworzyć nowe puste ustawienia urządzenia, skopiować ustawienia wybranego urządzenia do ustawień nowego urządzenia, usunąć ustawienia wybranego urządzenia, zapisać bieżące ustawienia urządzenia do ustawień wybranego urządzenia lub wczytać wybrane ustawienia urządzenia do bieżących ustawień.

1. Naciśnij boczny przycisk ZARZĄDZANIE DANYMI .
2. Naciśnij **Ustawienia urządzenia**.
3. Naciśnij **Zarządzaj**.
4. Wybierz pomiędzy:
 - ▶ Utwórz ustawienia nowego urządzenia – służy do utworzenia ustawień nowego urządzenia bez informacji o powiązanych osprzęcie
 - ▶ Kopiuj ustawienia urządzenia – służy do kopiowania wybranych ustawień urządzenia do ustawień nowego urządzenia
 - ▶ Usuń ustawienia urządzenia z pamięci wewnętrznej – służy do usuwania ustawień urządzenia z pamięci wewnętrznej
 - ▶ Zapisz ustawienia urządzenia – służy do zapisywania bieżących ustawień urządzenia do wybranych ustawień urządzenia
 - ▶ Ładuj ustawienia urządzenia – służy do wczytywania wybranych ustawień urządzenia do bieżących ustawień
5. Naciśnij strzałkę POWRÓT  lub przycisk boczny ZARZĄDZANIE DANYMI , aby powrócić do głównego ekranu Zarządzania danymi.

Rysunek 5-33: Ustawienia urządzenia – Zarządzaj



Dostępność ustawień urządzenia

Ustawienie	Można edytować w		Zapisane do wyeksportowanego profilu w		
	Matrix Pro GS	FieldWare Link	Matrix Pro GS	FieldWare Link	
Typ urządzenia	✓	✗	✓	zachowane z Matrix Pro GS	
Wysokość anteny GPS	✓	✓	✓	✓	
Typ osprzętu	✓	✓	✓	✓	
Układ symetryczny osprzętu	✓	✗	✗	✗	
Odległość przesunięcia osprzętu	✓	✓	✓	✓	
Odległość przesunięcia osprzętu	✓	✓	✓	✓	
Liczba sekcji osprzętu	✓	✓	✓	✓	
Szerokość nawigacji	✓	✓	✓	✓	
Szerokość zastosowania/robocza	✓	✓	✓	✓	
Alarm obszaru zastosowania	✓	✗	✗	✗	
Osprzęt	Tryb prosty	Kierunek przesunięcia belki	✓	✓	✓
		Odległość anteny do belki	✓	✓	✓
		Nalożenie	✓	✓	✓
		Czasy opóźnienia wł./wyl.	✓	✓	✓
	Tryb rozpylacza	Typ ustawiania: TeeJet	✓	✓	✓
		Odległość anteny do dysków	✓	✓	✓
		Nalożenie	✓	✓	✓
		Czasy opóźnienia wł./wyl.	✓	✓	✓
		Odległość przesunięcia rozrzutu	✓	✓	✓
		Przesunięcia sekcji	✓	✓	✓
	Tryb zakosowy	Długości sekcji	✓	✓	✓
		Typ ustawiania: OEM	✓	✓	✓
		Odległość anteny do dysków	✓	✓	✓
		Odległość początkowa/końcowa	✓	✓	✓
	Tryb zakosowy	Przesunięcie początku/końca sekcji	✓	✓	✓
Kierunek korekcji sekcji 1		✓	✓	✓	
Antena do sekcji 1		✓	✓	✓	
Nalożenie		✓	✓	✓	
Zastosowanie	Czasy opóźnienia wł./wyl.	✓	✓	✓	
	Przesunięcia sekcji	✓	✓	✓	
	Ustawienia urządzenia	✗	✓	✗	
	Produkt	✗	✓	✗	
Sterow. wspomagane/automatyczne	Włączony/Wyłączony	✓	✗	✓	
	Ustawienia zaworów	Typ zaworu	✓	✗	zachowane z Matrix Pro GS
		Częstotliwość zaworów	✓	✗	✓
		Lewy/prawy minimalny cykl roboczy	✓	✗	✓
		Maksymalny cykl roboczy	✓	✗	✓
	Ustawienia sterowania	Przybliżona regulacja sterowania	✓	✗	✓
		Dokładna regulacja sterowania	✓	✗	✓
		Strefa martwa	✓	✗	✓
	Wyprzedzanie kierunku	✓	✗	✓	
	Test zaworów	✓	✗	✓	zachowane z Matrix Pro GS
Diagnostyka zaworów	✓	✗	✓	zachowane z Matrix Pro GS	
Opcje	Czujnik kierownicy	✓	✗	✓	zachowane z Matrix Pro GS
Czujnik kąta sterowania	Włącz	✓	✗	✓	
	Kalibracja czujnika	✓	✗	✓	
	Kalibracja liniowa	✓	✗	✓	
Korekcja przechyłu	Włączony/Wyłączony	✓	✗	✓	
	Poziom pola	✓	✗	✓	

ciąg dalszy...

PRZEGLĄD

WPROWADZENIE

STRONA GŁÓWNA

PEŁNY EKRAŃ

USTAWIENIA

NAWIGACJA

GPS



OSPRZĘT

MONITOR-KROPLI

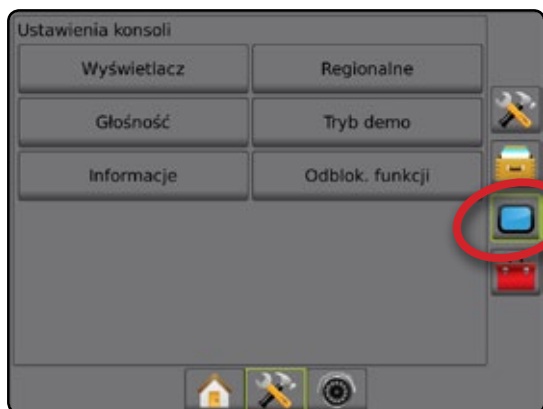
Ustawienie	Można edytować w		Zapisane do wyeksportowanego profilu w	
	Matrix Pro GS	FieldWare Link	Matrix Pro GS	FieldWare Link
Pasek LED	✓	✗	✗	✗
GPS	✓	✗	✗	✗
Wideo	✓	✗	✗	✗
Czujniki - Ciśnienie:	Maksymalne ciśnienie znamionowe	✓	✗	✗
	Alarm niskiego ciśnienia	✓	✗	✗
	Alarm wysokiego ciśnienia	✓	✗	✗
Monitor wielkości kropli - Włączony/Wyłączony - Wybór dyszy	Włączony/Wyłączony	✓	✗	✗
	Wybór dyszy	✓	✗	✗

KONSOLA

Ustawianie konsoli służy do konfigurowania wyświetlacza i ustawień regionalnych. Informacje na temat innych urządzeń dołączonych do systemu można znaleźć w części Informacje.




- Naciśnij dolny przycisk USTAWIENIA JEDNOSTKI .
- Naciśnij przycisk boczny KONSOLA .
- Wybierz pomiędzy:
 - ▶ Wyświetlacz – służy do konfigurowania wersji kolorystycznych i jasności LCD, ustawiania dostępności zrzutów ekranowych i kalibracji ekranu dotykowego
 - ▶ Regionalne – pozwalają na konfigurację jednostek, języka i ustawień strefy czasowej.
 - ▶ Głośność – służy do dostosowania poziomu głośności głośnika
 - ▶ Tryb demo – służy do rozpoczęcia odtwarzania symulowanych danych GPS.
 - ▶ Informacje – wyświetla wersję oprogramowania systemowego, a także wersję programów modułów podłączonych do magistrali CAN i kodu QR wyświetlacza do bezpośredniego połączenia z Instrukcją użytkownika

Rysunek 5-34: Opcje konsoli



Wyświetlacz

Wyświetlacz pozwala na konfigurację wersji kolorystycznych i jasności LCD, ustawianie dostępności zrzutów ekranowych i kalibrację ekranu dotykowego




- Naciśnij przycisk boczny KONSOLA .
- Naciśnij **Wyświetlacz**.
- Wybierz pomiędzy:
 - ▶ Schemat kolorów – służą zmianie koloru tła i tekstu wyświetlacza
 - ▶ Jasność LCD – pozwala dostosować jasność wyświetlacza konsoli
 - ▶ Zrzut ekranowy – pozwalają na zapisywanie zdjęć ekranu na pamięć USB
 - ▶ Kalibracja ekranu dotykowego – pozwala na wymuszenie kalibracji ekranu dotykowego
- Naciśnij strzałkę POWROTU  lub przycisk boczny KONSOLA , aby powrócić do ekranu głównego Ustawień konsoli.

Rysunek 5-35: Opcje wyświetlacza

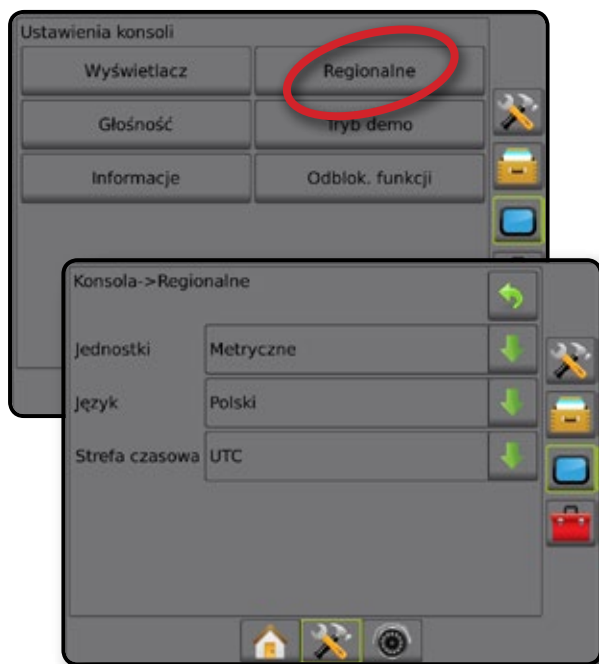


Ustawienia regionalne

Opcja „Regionalne” jest używana do konfiguracji jednostek, języka i ustawień strefy czasowej.






1. Naciśnij przycisk boczny KONSOLA .
2. Naciśnij **Regionalne**.
3. Wybierz pomiędzy:
 - ▶ Jednostki – określanie systemowego systemu miar
 - ▶ Język – określanie języka systemowego
 - ▶ Strefa czasowa – określanie lokalnej strefy czasowej
4. Naciśnij strzałkę POWROTU  lub przycisk boczny KONSOLA , aby powrócić do ekranu głównego Ustawień konsoli.

Rysunek 5-36: Ustawienia regionalne



Głośność

Opcja głośność dopasowuje poziom dźwięku głośnika.

1. Naciśnij przycisk boczny KONSOLA .
2. Naciśnij **Głośność**.
3. Naciśnij:
 - ▶ Strzałkę GÓRA , aby zwiększyć głośność
 - ▶ Strzałkę DÓŁ , aby przyciszyć
4. Naciśnij strzałkę POWROTU  lub przycisk boczny KONSOLA , aby powrócić do ekranu głównego Ustawień konsoli.




Rysunek 5-37: Opcje głośności



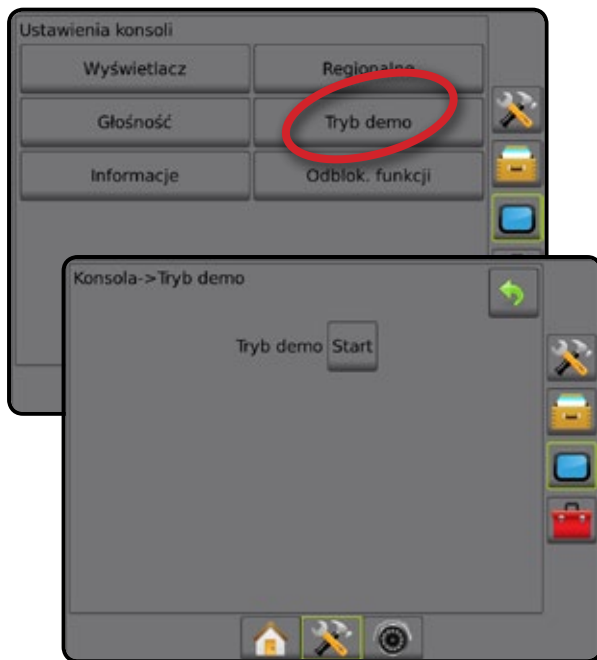
Tryb demo

Tryb demo jest używany do rozpoczynania odtwarzania symulowanego sygnału GPS.

UWAGA: To urządzenie dezaktywuje przychodzące pozycje GPS i rozpocznie odtwarzanie symulowanych danych. Konieczny restart konsoli, aby przywrócić rzeczywiste dane GPS.

1. Naciśnij przycisk boczny KONSOLA .
2. Naciśnij **Tryb demo**.
3. Naciśnij **Start**.
4. Naciśnij strzałkę POWROTU  lub przycisk boczny KONSOLA , aby powrócić do ekranu głównego Ustawień konsoli.


Rysunek 5-38: Opcje trybu demo



Informacje



Ekran Informacje/zapisz wyświetla wersję oprogramowania systemowego, a także wersję programów modułów podłączonych do magistrali CAN i kodu QR wyświetlacza do bezpośredniego połączenia z instrukcjami użytkownika

Aby wspomóc rozwiązywanie problemów w terenie, użytkownik może użyć przycisku Zapisz, aby pobrać na nośnik USB plik tekstowy, zawierający aktualne informacje o programach, a następnie wysłać ją pocztą elektroniczną do personelu pomocy technicznej.

1. Naciśnij przycisk boczny KONSOLA .
2. Naciśnij **Informacje**, aby wyświetlić dane takie jak:
 - ◀ Numer modelu urządzenia
 - ◀ Wersja oprogramowania
 - ◀ Kod QR – bezpośredni link do instrukcji użytkownika Matrix Pro GS w witrynie www.TeeJet.com
 - ◀ Podłączone moduły

LUB

Naciśnij **Zapisz**, aby zapisać informacje w pamięci USB „Zapisać informacje na pamięć przenośną” potwierdza fakt zapisu.

3. Naciśnij strzałkę POWROTU  lub przycisk boczny KONSOLA , aby powrócić do ekranu głównego Ustawień konsoli.



UWAGA: Opcja **Zapisz** nie może zostać wybrana (jest wyszarzona), dopóki pamięć przenośna nie zostanie poprawnie zainstalowana.

Rysunek 5-39: Opcje Informacji

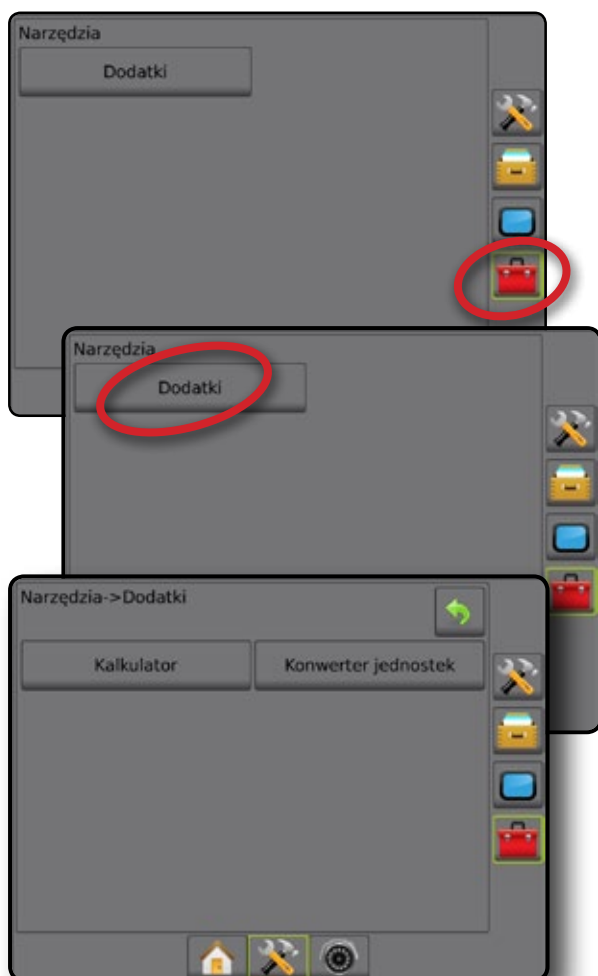


NARZĘDZIA

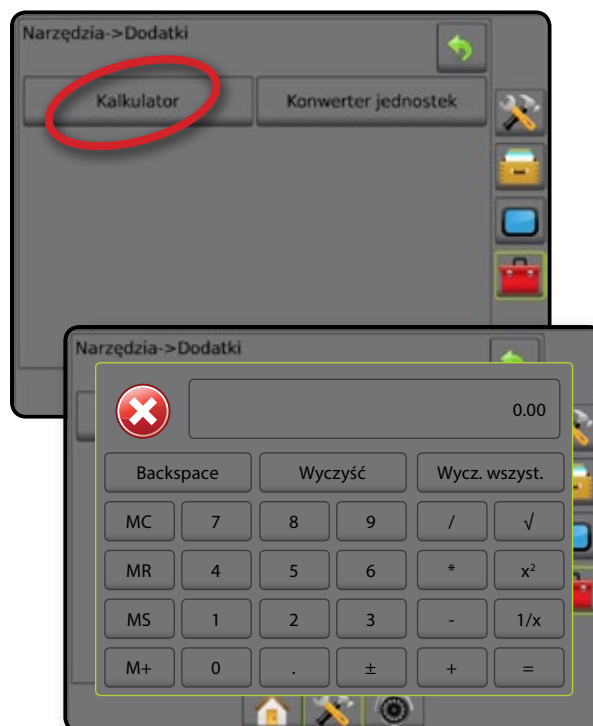
Menu Narzędzia pozwala operatorowi przeprowadzać różnego rodzaju kalkulecje przy użyciu kalkulatora lub konwertera jednostek. Konwerter walut przelicza różne jednostki w oparciu o obszar, długość lub ilość

1. Naciśnij dolny przycisk USTAWIENIA JEDNOSTKI .
2. Naciśnij boczną zakładkę NARZĘDZIA .
3. Naciśnij **Dodatki**.
4. Wybierz pomiędzy:
 - ▶ Kalkulator – do wykonywania obliczeń matematycznych
 - ▶ Konwerter jednostek – do wykonywania przeliczania jednostek powierzchni, odległości i ilości

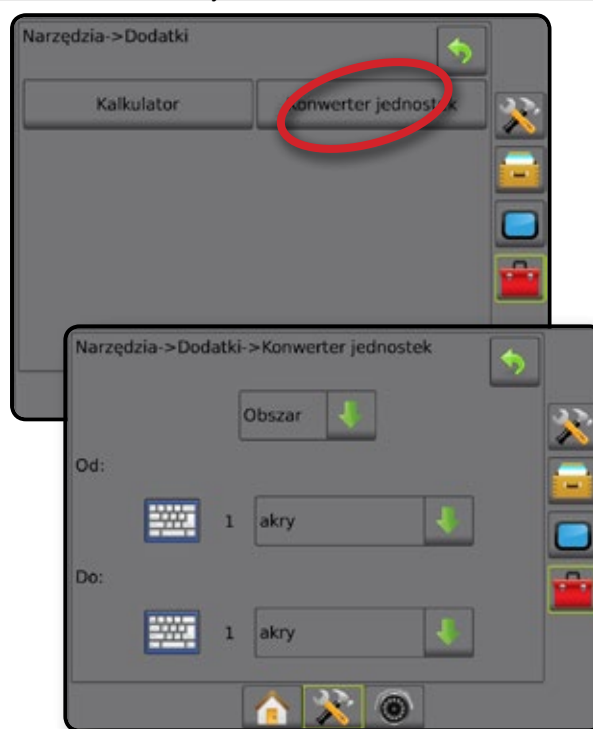
Rysunek 5-40: Narzędzia












Rysunek 5-41: Kalkulator



Rysunek 5-42: Konwerter jednostek

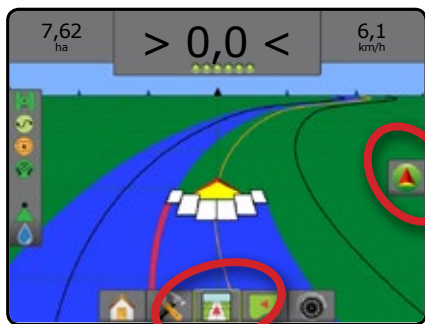


ROZDZIAŁ 6 – NAWIGACJA

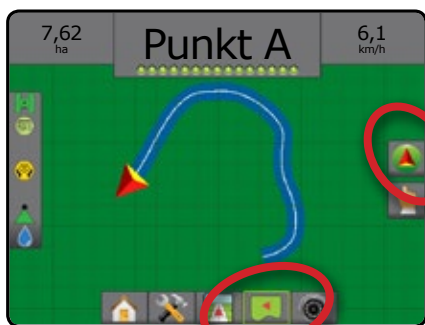
Matrix Pro GS pozwala na jednoczesne użycie produktu i nawigacji pojazdu. Nawigowanie jest możliwe od razu po ukończeniu ustawień. Pięć trybów nawigacji pozwala operatorowi optymalizować pracę w polu: Prosta AB , Zakrzywiona AB , Okrężna , Nawigacja ostatniego przejazdu  i Następnego rzędu . Dodatkowymi elementami optymalizującymi pracę są Stosowanie granic , Tryb jazdy po krzywej z wyprzedzeniem kierunku , Powrót do punktu  i nawigacja RealView przez wideo .

Trzy ekrany nawigacji stale informują użytkownika.

Nawigacja z widokiem pojazdu tworzy komputerowy obraz, wskazujący położenie pojazdu, wyświetlany w widoku aplikacji










Nawigacja widoku pola tworzy generowany komputerowo obraz pozycji pojazdu i obszaru działania z perspektywy lotniczej.



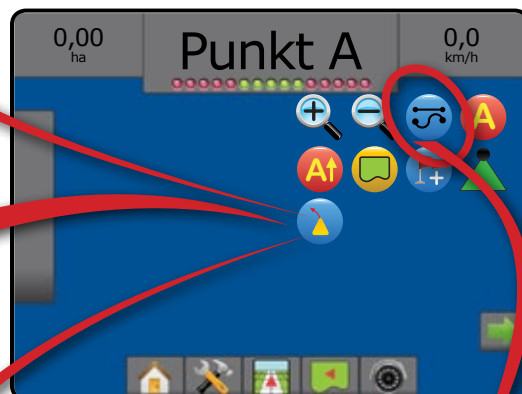
Nawigacja RealView pozwala na wyświetlenie obrazu na żywo zamiast obrazu wygenerowanego komputerowo.



Aby wybierać tryb nawigacji:

1. Naciśnij przycisk OPCJE NAWIGACJI I TRAS , aby wyświetlić opcje nawigacji.
2. Naciśnij ikonę TRYBU NAWIGACJI .
3. Wybierz pomiędzy:
 - ▶ Prosta nawigacja AB 
 - ▶ Zakrzywiona nawigacja AB 
 - ▶ Nawigacja okrężna 
 - ▶ Nawigacja ostatniego przejazdu 
 - ▶ Nawigacja następnego rzędu 

Rysunek 6-1: Wybierz tryb nawigacji



Opcje ekranu nawigacji

Opcje nawigacji i tras

Linie nawigacji	
	Punkt A – zaznacza początkowy punkt linii nawigacji.
	Punkt B – zaznacza punkt końcowy linii nawigacji. Szare = nie przejechano jeszcze minimalnego dystansu.
	Anuluj Punkt A – anuluje proces zaznaczania punktu A. Przywraca poprzednie dane trasy AB (jeśli są wytyczone).
	Punkt B następnego rzędu – zaznacza punkt końcowy rzędu.
	Stopień azymutu – tworzy prostą linię nawigacji po trasie mierzoną w stopniach, w prawo od północnej linii wzorca. Północ = 0, Wschód = 90, Południe = 180, Zachód = 270.
	Przesunięcie A+ – przesuwa istniejącą linię przejazdu na bieżącą pozycję pojazdu.
	Następna prosta nawigacja AB lub linia nawigacji stopnia azymutu – wskazuje kolejną prostą linię nawigacji zapisaną w bieżącym zadaniu.
	Następna zakrzywiona nawigacja AB – pokazuje następną trasę jazdy po krzywej AB zapisaną w bieżącym zadaniu.
	Kolejna okrężna nawigacja – pokazuje następną linię nawigacji okrężnej AB zapisaną w bieżącym zadaniu.
	Tryb jazdy po krzywej z wyprzedzeniem kierunku – wskaźnikiem pokazuje, dokąd bieżące sterowanie zaprowadzi pojazd

Powrót do punktu	
	Zaznacz punkt – wyznacza punkt w lokalizacji pojazdu. Wyszarzony = GPS jest niedostępny.
	Nawigacja Powrót do Punktu – podaje odległość i nawiguje z powrotem do ustalonego punktu.
	Usuń punkt – usuwa zaznaczony punkt.
	Anuluj nawigację – ukrywa odległość i nawigowanie do Zaznaczonego punktu.

Granice	
	Zaznacz granicę – ustala obszar stosowania i określa strefy, których dane nie będą wykorzystane w nawigacji. Podczas tworzenia zewnętrznej lub początkowej granicy, linia graniczna będzie na zewnątrz najbardziej zewnętrznej sekcji belek. Podczas tworzenia wewnętrznej lub dodatkowej granicy, linia graniczna będzie wewnętrzną najbardziej wewnętrznej sekcji belek. Wyszarzony = GPS jest niedostępny.
	Zakończ granicę – kończy proces ustalania granicy. Granice można również zamknąć przejeżdżając po szerokości pasa od punktu początkowego. Szare = nie przejechano jeszcze minimalnego dystansu.
	Anuluj granicę – anuluje proces wyznaczania nowej granicy. Przywraca poprzednią granicę (jeśli jest wytyczona).
	Usuń granice – usuwa z bieżącego zadania wszelkie wytyczone granice.

BoomPilot	
	Pojedyncza sekcja – włącza lub wyłącza wszystkie belki. Wyszarzony = GPS jest niedostępny.
	SmartCable/SDM – wybiera tryb BoomPilot. Wyszarzony = GPS jest niedostępny.

Opcje nawigacji RealView

	Wybór kamery wideo – wybór jednego z ośmiu widoków z kamer, jeżeli jest włączony moduł wyboru trybu wideo (VSM).
	Widok podzielonej kamery – można wybrać jeden z dwóch zestawów czterech kamer (A/B/C/D lub E/F/G/H) do zmiany widoku wideo i podzielenia ekranu na cztery osobne sygnały wideo.
	Ustawienia nawigacji z podglądem – uzyskaj dostęp funkcji nawigacji z podglądem lub kąta sterowania i dostosuj linie nawigacji.
	Nawigacja na obrazie wideo – nakłada trójwymiarowe linie nawigacji na obraz wideo celem pomocy przy nawigacji.
	Wskaźnik kąta sterowania – wyświetla kierunek w którym należy wyregulować kierownicę.
	Ikony Góra i Dół – służą do dostosowania linii nawigacji zgodnie z widokiem kamery.
	Przechwytywanie obrazu z kamery – zapisuje zdjęcie bieżącego widoku ekranu na pamięci przenośnej

Opcje ekranu

Powiększ/Zmniejsz	
	Ikony – używane w urządzeniu Matrix Pro 570GS
	Przyciski – używane w urządzeniu Matrix Pro 840GS
	Widok pojazdu – ikony lub przyciski regulują widok z pojazdu lub perspektywę sięgającą horyzontu do widoku z lotu ptaka.
	Widok pola – ikony lub przyciski zwiększają/zmniejszają obszar wyświetlany ekranie.

Pan	
	Strzałki – pozwalają operatorowi na koncentrację na określonych obszarach bez poruszania pojazdu. Strzałki na ekranie przenoszą widok w odpowiednim kierunku.
	Widok ogólny – zmienia widok na najszerzy możliwy.

PASEK NAWIGACJI

Pasek nawigacji przedstawia dane robocze do wyboru (bieżąca prędkość, kurs, obszar łączny zastosowania, bieżący czas, numer pokosu, bieżące ciśnienie w systemie i bieżąca wielkość kropli) aktywność nawigacji (błąd trasy poprzecznej [w metrach], bieżąca aktywność i status GPS) oraz status belki.

Rysunek 6-2: Przykład paska nawigacji



Informacje do wyboru

Prędkość – wyświetla bieżącą prędkość jazdy

Kurs – wyświetla kurs jazdy zgodnie z ruchem wskazówek zegara od północnej linii bazowej. Północ = 0, Wschód = 90, Południe = 180, Zachód = 270.

Obszar zastosowania ogółem – wyświetla łączny obszar zastosowania przez aplikację, wraz z obszarami pokrytymi podwójnie.

Czas aplikacji – wyświetla łączny czas zastosowania podczas bieżącego zadania.

Czas – wyświetla bieżący czas w oparciu o wybraną strefę czasową.

Ilość pokosu – wyświetla numer obecnego pokosu w odniesieniu do początkowej linii nawigacji. Wyświetlana liczba jest dodatnia, gdy pojazd znajduje się na prawo od linii odniesienia AB lub ujemna, gdy pojazd znajduje się na lewo od linii odniesienia AB.

Ciśnienie systemu – wyświetla bieżące ciśnienie w systemie (dostępne tylko wtedy, gdy istnieje w nim czujnik ciśnienia)

Wielkość kropli – wyświetla wielkość kropli bieżącej dyszy (dostępne tylko wtedy, gdy istnieje w nim czujnik ciśnienia)

Aktywność nawigacji i Stan belki

Status GPS – Wyświetla „Brak GPS”, gdy GPS jest niedostępny, lub „Opóźnienie GPS”, gdy GPS otrzymuje mniej niż 5 Hz danych GGA.

Błąd przekroczenia trasy – wyświetla odległość od wybranej linii nawigacji.

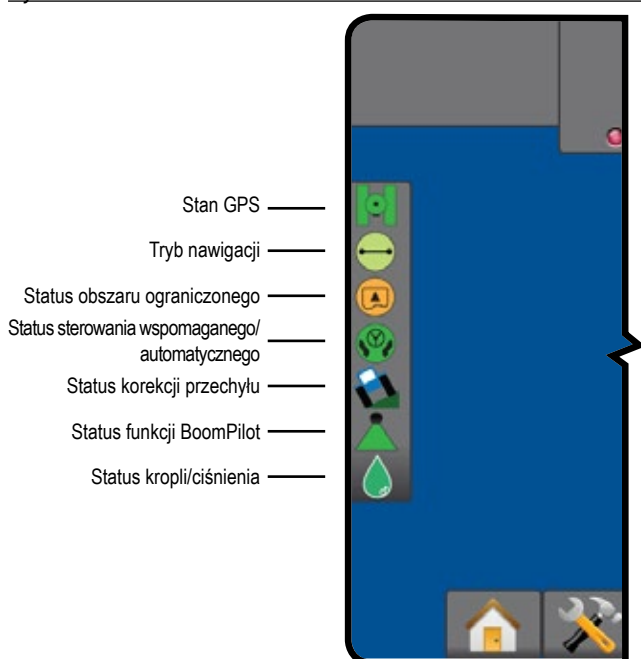
Aktywność bieżąca – Wyświetla czynności takie jak oznaczenie punktu A lub B, podchodzenie do końca rzędu, wskazując chwilę skrętu i odległość do powrotu do oznaczonego punktu.

Status belki – dla każdej wybranej, zaprogramowanej sekcji belek wyświetlany jest jeden punkt. Zielony punkt wskazuje aktywną sekcję, czerwony punkt wskazuje sekcję obecnie nieaktywną.

PASEK STANU

Pasek stanu zawiera informacje o statusie GPS, trybie nawigacji, granicach obszaru, załączeniu sterowania wspomaganego/automatycznego i stanie sterowania urządzeniami i o wielkości kropli

Rysunek 6-3: Pasek stanu



Stan GPS

- Czerwony = bez GPS
- Żółty = tylko GPS
- Zielony = DGPS, WAAS / RTK, GLONASS
- Pomarańczowy = ruch posuwisty/czysta droga

Tryb nawigacji

- Prosta nawigacja AB
- Zakrzywiona nawigacja AB
- Nawigacja okrężna
- Nawigacja ostatniego przejazdu
- Nawigacja następnego rzędu
- Brak ikony = bez nawigacji

Status obszaru ograniczonego

- Poza granicą = obecny przejazd poza obszarem ograniczonym
- W granicach = obecny przejazd wewnątrz obszaru ograniczonego
- Brak ikony = nie wytyczono granicy

Status sterowania wspomaganego/automatycznego

- Zielony = włączony, aktywnie sterowany
- Żółty = włączony, wszystkie warunki dla sterowania wspomaganego/automatycznego spełnione
- Czerwony = wyłączony, nie wszystkie warunki dla sterowania wspomaganego/automatycznego spełnione
- Brak ikony = w systemie nie zainstalowano układu sterowania wspomaganego/automatycznego

Status korekcji przechyłu

- Kolorowy = włączony, aktywnie stosują korekcję przechyłu
- Czerwony = wyłączony
- Brak ikony = brak zainstalowanego modułu żyrokompasu przechyłu lub przechył jest związany ze sterowaniem wspomaganym/automatycznym

Status funkcji BoomPilot

- Czerwony = wyłączony/ręczny
- Zielony = automatyczny
- Żółty = cały włączony
- Brak ikony = sekcja pojedynczej belki (w systemie nie zainstalowano SmartCable ani SDM)

Status kropli/ciśnienia

- Kolorowy = włączony. Kolor kropli jest bezpośrednio związany z bieżącą ich wielkością. Opcje kolorystyczne to:
- Przekreślone = wyłączone
- Brak ikony = nie zainstalowano zestawu interfejsu czujnika ciśnienia

Ekran statusu/ informacji

Stan GPS

Stan GPS wyświetla informacje dotyczące ilości danych, liczby satelitów w oknie odbioru oraz jakości i ID satelity.

1. Naciśnij ikonę STAN GPS

Rysunek 6-4: Stan GPS



Status trybu nawigacji

Status trybu nawigacji wyświetla informacje dotyczące odczytu wzoru nawigacji, nazwy bieżącej linii nawigacji oraz liczby linii nawigacji zapisanych w konsoli.

- Naciśnij ikonę TRYBU NAWIGACJI     .

Rysunek 6-5: Status trybu nawigacji

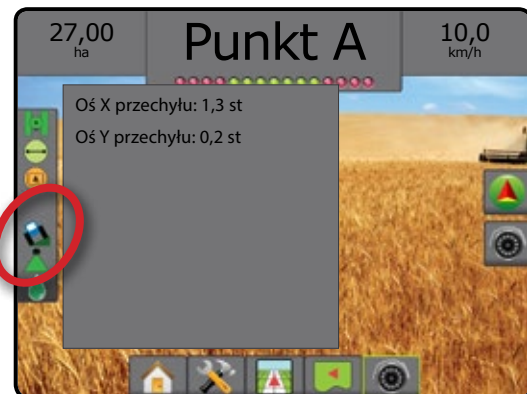


Status korekcji przechyłu

Status korekcji przechyłu wyświetla informacje dotyczące bieżącego statusu systemu korekcji przechyłu.

- Naciśnij ikonę STATUS KOREKCJI PRZECHYŁU  .

Rysunek 6-8: Status korekcji przechyłu



Status obszaru ograniczonego

Status obszaru ograniczonego wyświetla informacje dotyczące obszarów w obecnych granicach.

- Naciśnij ikonę OBSZAR OGRANICZONY  .

Rysunek 6-6: Status obszaru ograniczonego

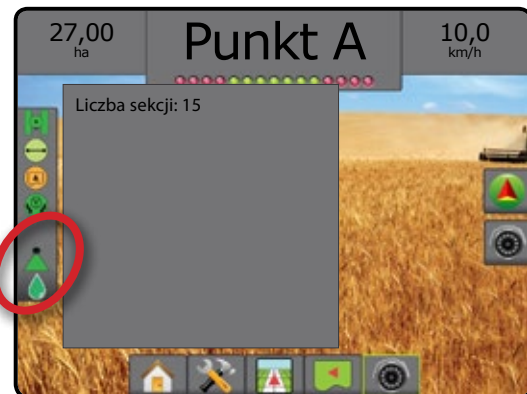


Status funkcji BoomPilot

Status funkcji BoomPilot wyświetla informacje dotyczące bieżącego statusu systemu BoomPilot.

- Naciśnij ikonę STATUS BOOMPILOT   .

Rysunek 6-9: Status funkcji BoomPilot

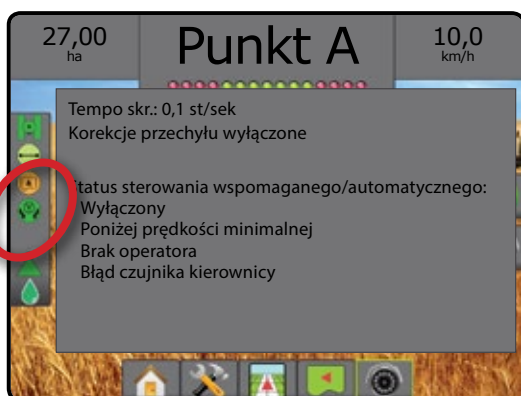


Status sterowania wspomaganego/automatycznego

Status sterowania wspomaganego/automatycznego wyświetla informacje dotyczące bieżącego statusu sterowania wspomaganego/automatycznego w tym statusu przechyłu.





















- Naciśnij ikonę STATUS STEROWANIA WSPOMAGANEGO/AUTOMATYCZNEGO   .

Rysunek 6-7: Status sterowania wspomaganego/automatycznego



Status kropli/ciśnienia



Status kropli/ciśnienia wyświetla informacje dotyczące bieżącego statusu wielkości kropli i ciśnienia w systemie.

- Naciśnij ikonę STATUS KROPLI/CIŚNIENIA                      <

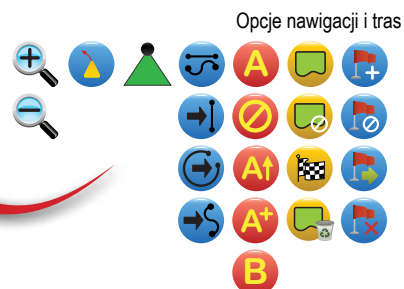
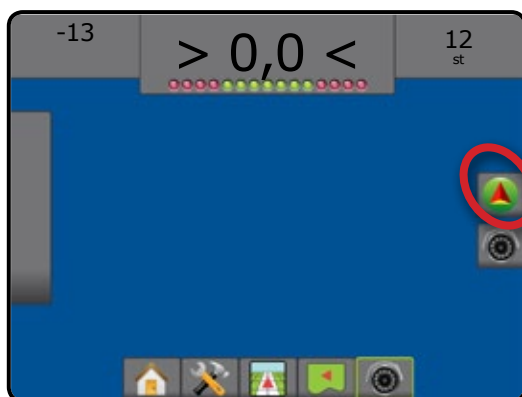


EKRANY NAWIGACJI

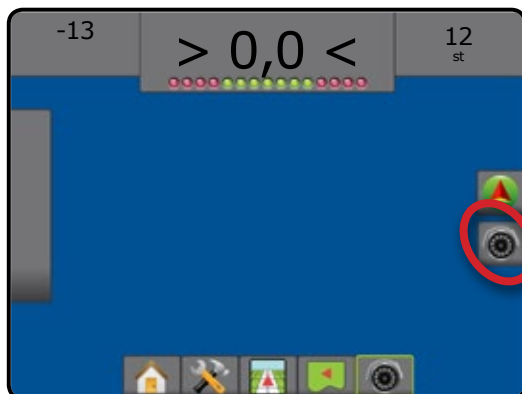
Nawigacje i trasy Matrix Pro GS są dostępne z ekranów Widoku pojazdu, Widoku pola lub RealView

- Naciśnij przycisk OPCJE NAWIGACJI I TRAS , aby wyświetlić opcje nawigacji
- Naciśnij przycisk OPCJE REALVIEW , w celu wyświetlenia ustawień kamer i opcji nawigacji

Rysunek 6-11: Opcje ekranu nawigacji



Ikona powiększ/zmniejsz nie jest dostępna w urządzeniu Matrix Pro 840GS ani na ekranach nawigacji RealView



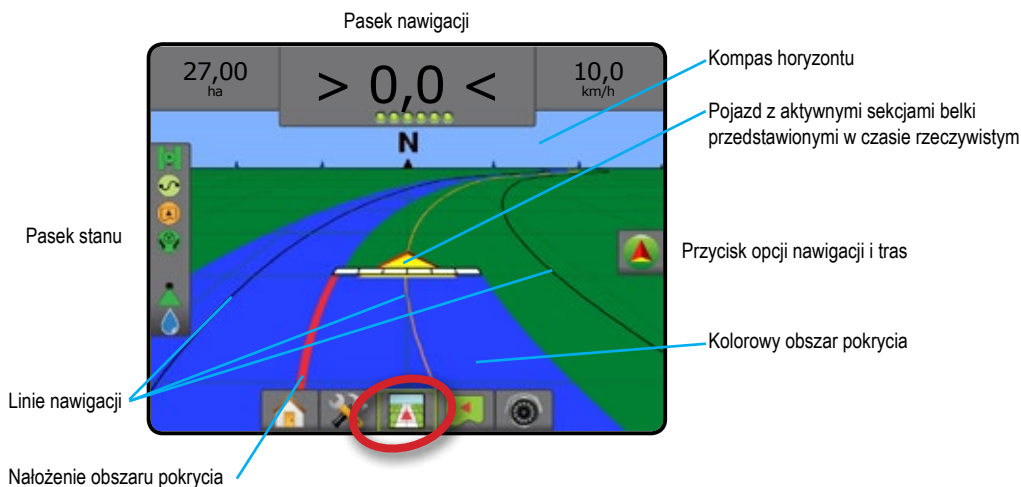
- Strona główna/zadania (lub naciśnij przycisk strony głównej)
- Ustawienia urządzenia
- Nawigacja z widokiem pojazdu
- Nawigacja z widokiem pola
- Nawigacja RealView

Widok pojazdu



Widok pojazdu tworzy wykreowany komputerowo obraz pozycji pojazdu wyświetlany w obszarze działania. Na tym ekranie wszystkie ustawienia i opcje nawigacji dostępne są z zakładki po prawej stronie ekranu.

Rysunek 6-12: Widok pojazdu



Nawigacja na ekranie

- Linie nawigacji
 - Linia pomarańczowa – aktywna linia nawigacji
 - Linie czarne (wiele) – przyległe linie nawigacji
 - Linie czarna – linia graniczna
- Punkty – markery dla ustalonych punktów
 - Czerwony punkt – powrót do punktu
 - Niebieski punkt – marker A
 - Zielony punkt – marker B
- Kompas horyzontu – na horyzoncie można wyświetlać kierunek ogólny (przy zbliżeniu)
- Obszar pokrycia – pokazuje obszar zastosowania i nałożenie:
 - Niebieski – jedno zastosowanie
 - Czerwony – dwa lub więcej zastosowań

- Powiększ/Zmniejsz & perspektywę – dopasowuje widok pojazdu lub perspektywę do horyzontu z punktu widzenia z pojazdu do widoku z lotu ptaka.
- Sekcje belki
 - Puste kwadraty – belki nieaktywne
 - Białe kwadraty – belki aktywne

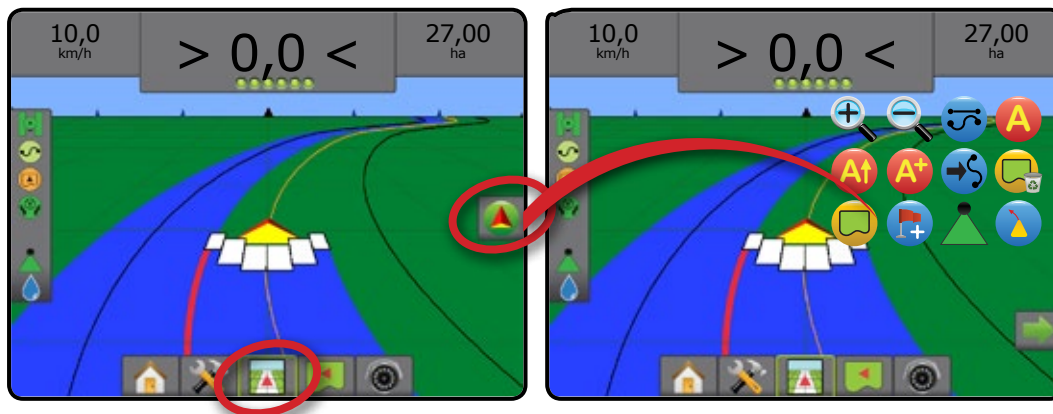
Matrix Pro 840GS – pomoc dla przycisków konsoli

- Powiększ/Zmniejsz & perspektywę – przyciski Góra/Dół ▲ ▼ dopasowują widok pojazdu lub perspektywę do horyzontu z punktu widzenia z pojazdu do widoku z lotu ptaka.
- Strona główna/zadania – Przycisk start ⬆️ daje dostęp do ekranu Strona główna/zadania.

Aby dotrzeć do ekranu widoku pojazdu:

- Naciśnij przycisk NAWIGACJA Z WIDOKIEM POJAZDU

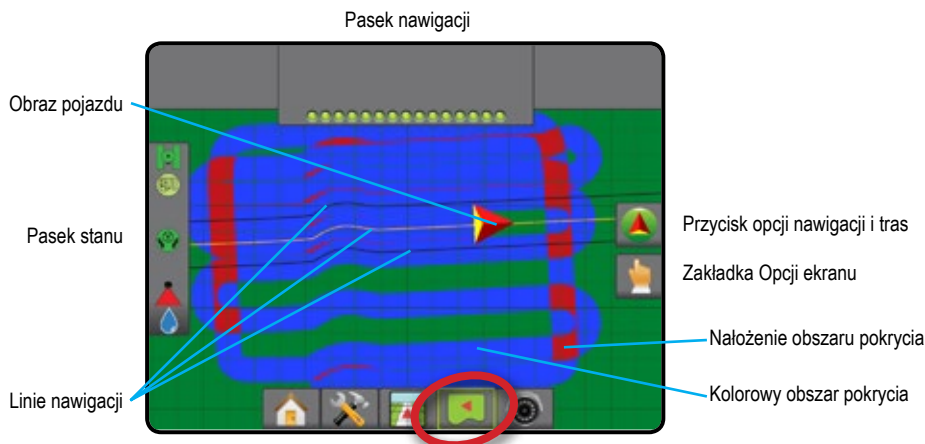
Rysunek 6-13: Widok pojazdu i pokazane typowe ikony



Widok pola

Widok pola tworzy generowany komputerowo obraz pozycji pojazdu i obszaru działania z perspektywy lotniczej. Na tym ekranie wszystkie ustawienia i opcje nawigacji oraz tryb pan dostępne są z zakładki opcji po prawej stronie ekranu.

Rysunek 6-14: Widok pola



Nawigacja na ekranie

- Linie nawigacji
 - Linia pomarańczowa – aktywna linia nawigacji
 - Linie czarne (wiele) – przyległe linie nawigacji
 - Linie czarna – linia graniczna
- Punkty – markery dla ustalonych punktów
 - Czerwony punkt – powrót do punktu
 - Niebieski punkt – marker A
 - Zielony punkt – marker B
- Obszar pokrycia – pokazuje obszar zastosowania i nałożenie:
 - Niebieski – jedno zastosowanie
 - Czerwony – dwa lub więcej zastosowań

- Pan – dopasowuje widoczny obszar mapy bez poruszania pojazdu.
- Powiększ/zmniejsz – dopasowuje widoczny obszar mapy.

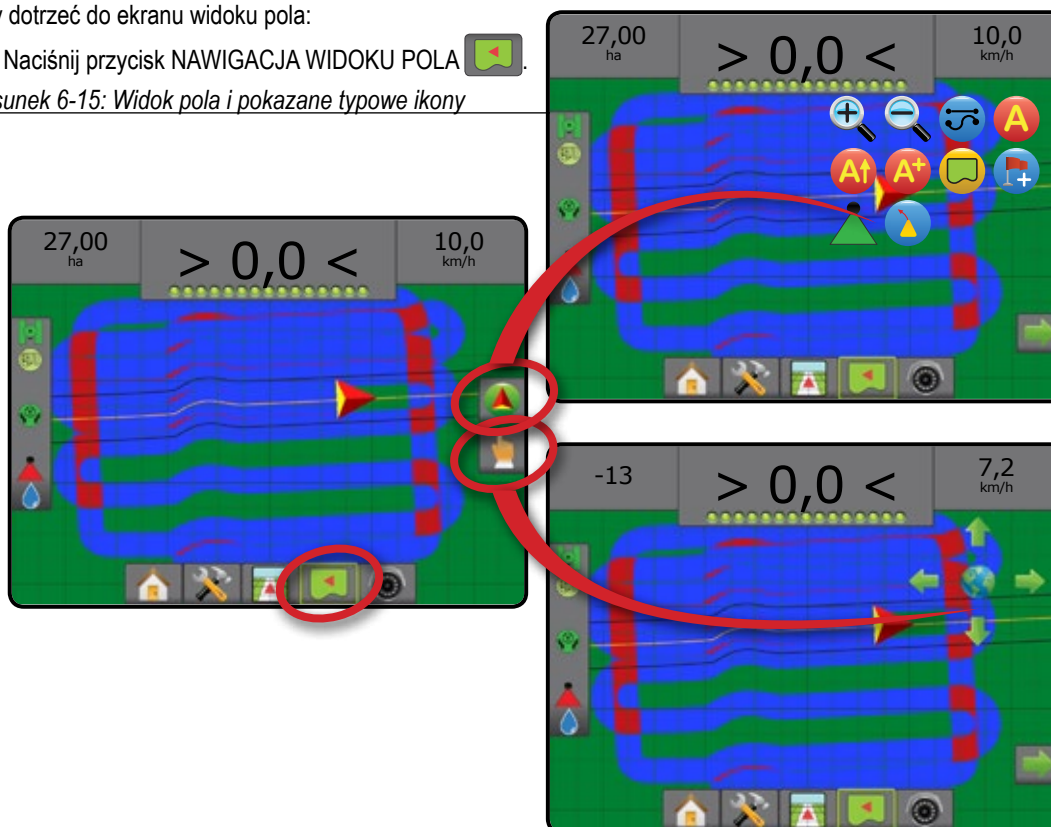
Matrix Pro 840GS – pomoc dla przycisków konsoli

- Przyciski powiększ/zmniejsz – góra/dół dopasowują widoczny obszar mapy.
- Strona główna/zadania – Przycisk start daje dostęp do ekranu Strona główna/zadania.


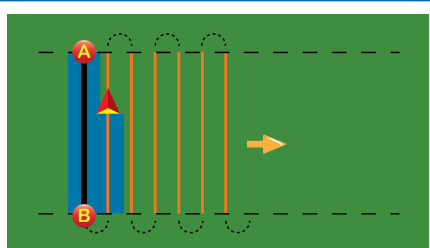

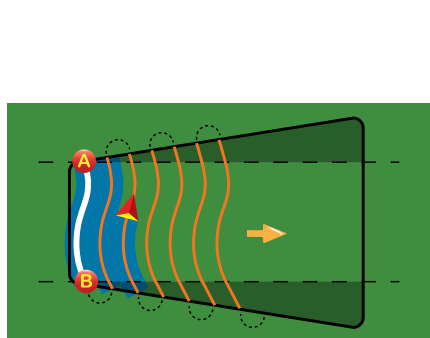

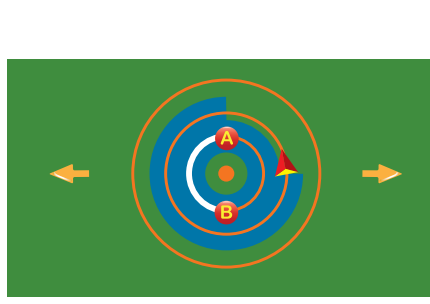

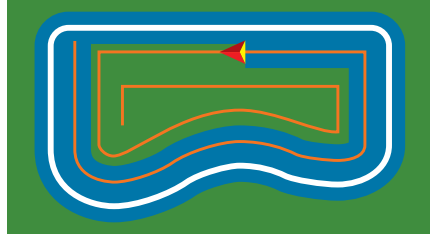

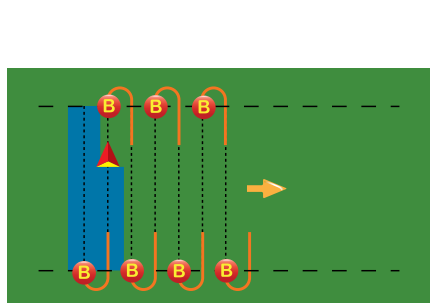

Aby dotrzeć do ekranu widoku pola:

- Naciśnij przycisk NAWIGACJA WIDOKU POLA


Rysunek 6-15: Widok pola i pokazane typowe ikony






15 TRYBY NAWIGACJI

	<p>Prosta nawigacja AB</p> <p>Nawigacja prosta AB aktywuje nawigację w linii prostej na podstawie punktów odniesienia A i B. Początkowe punkty A i B służą do obliczenia wszystkich innych równoległych tras nawigacji.</p> <p><i>UWAGA: Przesunięcie do następnego rzędu zostanie obliczone za pomocą szerokości pasa nawigacji, który jest zakodowany w Ustawieniach w Menu urządzenia.</i></p>	
	<p>Zakrzywiona nawigacja AB</p> <p>Zakrzywiona nawigacja AB podaje trasę wzdłuż zakrzywionych linii na podstawie pierwszej linii odniesienia AB. Ten wzorzec wyjściowy jest używany do obliczania innych tras nawigacji.</p> <p><i>UWAGA: Zaleca się by nawigacja zakrzywiona nie przekraczała 30° w obrębie linii A-B.</i></p> <p><i>Przesunięcie do następnego rzędu zostanie obliczone za pomocą szerokości pasa nawigacji, który jest zakodowany w Ustawieniach w Menu urządzenia.</i></p> <p><i>WSKAZÓWKA: Przy pracy z obszarem ograniczonym, wzór nawigacji wykraczający poza ustalone punkty AB będzie linią prostą nawigacji.</i></p>	
	<p>Nawigacja okrężna</p> <p>Nawigacja okrężna zapewnia nawigowanie wokół miejsca centralnego, w kierunku na zewnątrz lub do wewnątrz początkowej linii referencyjnej AB. Ten wzorzec wyjściowy jest używany do obliczania innych tras nawigacji.</p> <p>Tryb ten jest używany do jazdy w centrum pola przy jednoczesnym naprowadzaniu wzdłuż linii okręgu, zgodnej z promieniem systemu nawadniania w centrum obrotu.</p> <p><i>UWAGA: Przesunięcie do następnego rzędu zostanie obliczone za pomocą szerokości pasa nawigacji, który jest zakodowany w Ustawieniach w Menu urządzenia.</i></p>	
	<p>Nawigacja ostatniego przejazdu</p> <p>Nawigacja ostatniego przejazdu zapewnia wierną nawigację trasą ostatniego przejazdu. Konsola automatycznie wykryje najbliższą linię „działania” i ustali równoległy przejazd w oparciu o tę linię.</p> <p><i>UWAGA: Jeśli wytyczono granicę, ale nie nastąpiło działanie podczas procesu granic, nawigacja się nie rozpocznie.</i></p>	
	<p>Nawigacja następnego rzędu</p> <p>Nawigacja następnego rzędu wskazuje lokalizację następnego rzędu i przekazuje dane przejazdu na końcu rzędów do kolejnego przyległego rzędu. Gdy operator wyznacza koniec rzędu i rozpoczyna zwrot do następnego rzędu, podawane są dane prostej linii AB dla następnego rzędu. Gdy pojazd jest w trybie następnego rzędu, nawigacja jest wyłączona.</p> <p><i>UWAGA: Przesunięcie do następnego rzędu zostanie obliczone za pomocą szerokości pasa nawigacji, który jest zakodowany w Ustawieniach w Menu urządzenia.</i></p> <p><i>Funkcja nawigacji kolejnego rzędu nie obsługuje pomijania rzędów.</i></p>	
	<p>Brak nawigacji</p> <p>Brak nawigacji wyłącza nawigację.</p> <p><i>UWAGA: Tryb braku nawigacji nie kasuje ustalonych już linii lub punktów z konsoli. Informacje o usuwaniu ustalonych/zapisanych danych z konsoli w sekcji zarządzania danymi w ustawieniach.</i></p>	

LINIE NAWIGACJI


Tryb jazdy po krzywej z wyprzedzeniem kierunku  wskazuje kierunek jaki pojazd obierze podczas sterowania w jednym z podanych kierunków.

Linie nawigacji AB, Linie nawigacji na Azymut, Linie nawigacji następnego przejazdu i Linie nawigacji następnego rzędu są dostępne w zależności od bieżącego trybu nawigacji. Dla jednego zadania może być przechowywane w konsoli do 25 ustalonych linii nawigacji. Przelączenie z jednego trybu nawigacji na inny zmienia dostępne linie nawigacji.



W każdym trybie nawigacji może być utworzonych wiele linii nawigacji. Jeżeli zapisana jest więcej niż jedna linia nawigacji w trybie pojedynczej nawigacji, pojawi się opcja Następnej linii nawigacji. Przez wciśnięcie opcji Następnej linii nawigacji    pojazd zostanie skierowany na następną linię nawigacji zapisaną w konsoli.

Za pomocą Fieldware Link lub opcji Dane -> Dane zadania -> Zarządzaj użytkownik może kopiować i edytować zadania w celu ponownego używania granic i linii nawigacji w różnych aplikacjach na tym samym polu.

Linia nawigacji w trybie jazdy po krzywej z wyprzedzeniem kierunku

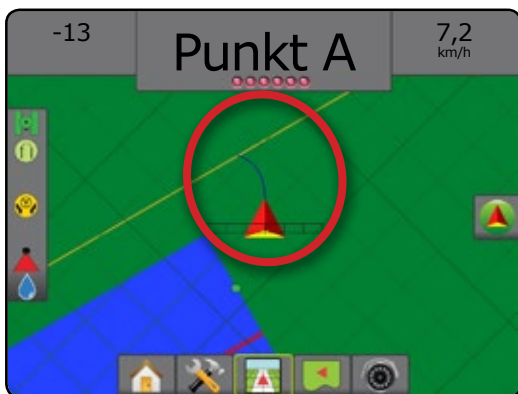
 Nawigacja w trybie jazdy po krzywej z wyprzedzeniem kierunku wskaźnikiem pokazuje, dokąd bieżące sterowanie zaprowadzi pojazd. Tryb jazdy po krzywej z wyprzedzeniem kierunku jest dostępny we wszystkich trybach nawigacji.

Aktywacja trybu jazdy po krzywej z wyprzedzeniem kierunku:



1. Naciśnij przycisk OPCJE NAWIGACJI I TRAS , aby wyświetlić opcje nawigacji.
2. Wybierz ikonę TRYBU JAZDY PO KRZYWEJ Z WYPRZEDZENIEM KIERUNKU .

Wskaźnik będzie widoczny na ekranie nawigacji.


Rysunek 6-18: Tryb jazdy po krzywej z wyprzedzeniem kierunku








Usuwanie Trybu jazdy po krzywej z wyprzedzeniem kierunku:


1. Naciśnij przycisk OPCJE NAWIGACJI I TRAS , aby wyświetlić opcje nawigacji.
2. Wybierz ikonę TRYBU JAZDY PO KRZYWEJ Z WYPRZEDZENIEM KIERUNKU .

Oznaczenie punktów A i B


  Aby wytyczyć wzorzec trasy AB:

1. Podjechać do miejsca wybranego punktu A .
2. Naciśnij przycisk OPCJE NAWIGACJI I TRAS , aby wyświetlić opcje nawigacji.
3. **Gdy pojazd jest w ruchu**, naciśnij ikonę OZNACZ A .
4. Podjedź do miejsca wybranego punktu B .
5. Naciśnij ikonę OZNACZ B , aby wyznaczyć linię AB.
6. „Czy nazwać te parametry nawigacji?”
Naciśnij:
 - ▶ Tak – aby wpisać nazwę i zapisać linię nawigacji w konsoli
 - ▶ Nie – aby automatycznie utworzyć nazwę i zapisać daną trasę w konsoli.

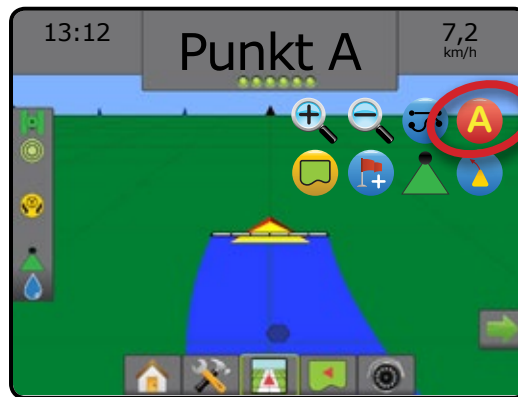
Konsola rozpocznie dostarczanie danych nawigacyjnych.

UWAGA: Ikona OZNACZ B  nie jest aktywna (wyszarzona) dopóki minimalny dystans nie zostanie przejechany (3,0 metry w nawigacji prostej lub zakrzywionej, 50,0 metrów w nawigacji okrężnej).

UWAGA: Nie trzeba przejechać całej średnicy okręgu obrotu aby zainicjować nawigację okrężną.

Użyj ikony ANULUJ PUNKT , aby anulować polecenia punktu A i powrócić do poprzedniej trasy (jeśli została wytyczona).

Rysunek 6-19: Zaznacz punkt A



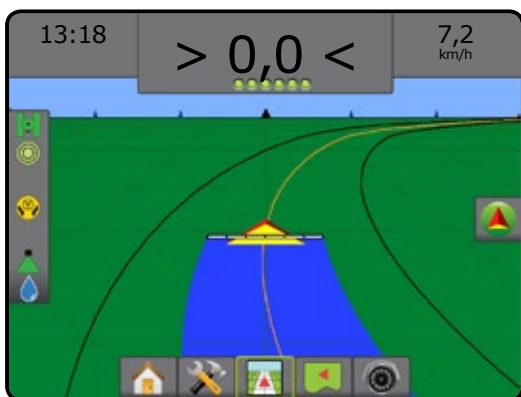
Rysunek 6-20: Zaznacz punkt B



Rysunek 6-21: Zapisz trasę





Rysunek 6-22: Jedź według trasy



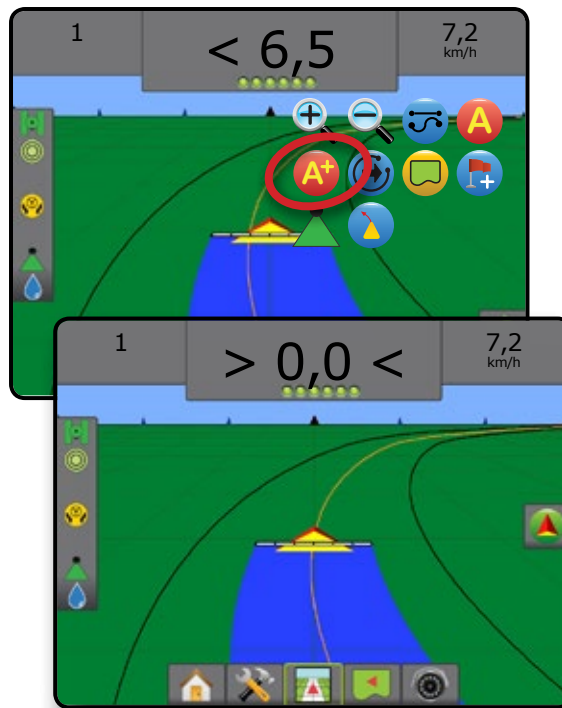
Funkcja Przesuń A+

Funkcja przesunięcia A+ pozwala na przeniesienie istniejącej linii nawigacji w obecne położenie pojazdu.




Aby dopasować linie nawigacji:

1. Naciśnij przycisk OPCJE NAWIGACJI I TRAS , aby wyświetlić opcje nawigacji.
2. Naciśnij ikonę PRZESUNIĘCIA A+ .





Rysunek 6-23: Funkcja Przesunięcie A+






Opcja następnej linii nawigacji

Jeżeli zapisana jest więcej niż jedna linia nawigacji, pojawi się opcja Następnej linii nawigacji. Przez wciśnięcie opcji Następnej linii nawigacji    pojazd zostanie skierowany na następną linię nawigacji zapisaną w konsoli.

Aby zmienić inne dostępne linie nawigacji:

1. Naciśnij przycisk OPCJE NAWIGACJI I TRAS , aby wyświetlić opcje nawigacji.
2. Naciśnij ikonę NASTĘPNA TRASA   .

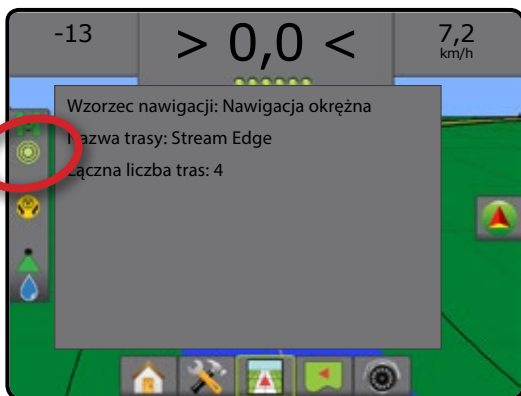
Przełączaj się pomiędzy trasami przez ponowne wciśnięcie ikony NASTĘPNA TRASA   .

Rysunek 6-24: Następna trasa




Aby zobaczyć, który wzorec trasy jest aktywny, na pasku stanu naciśnij ikonę trybu nawigacji.

Rysunek 6-25: Zobacz, który wzorec trasy jest aktywny



Nawigacja ostatniego przejazdu

 Nawigacja ostatniego przejazdu zapewnia wierną nawigację trasą ostatniego przejazdu. Konsola automatycznie wykryje najbliższą linię „działania” i ustali równoległy przejazd w oparciu o tę linię.

W celu aktywacji nawigacji ostatniego przejazdu:

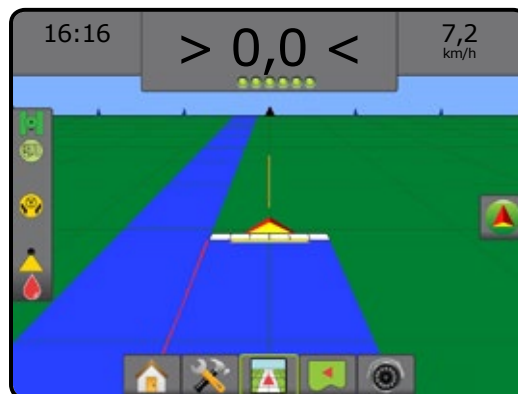
1. Podjedź do danego miejsca i wykonaj pierwszy przejazd.
2. Powróć następnie do obszaru działania.
3. Konsola rozpocznie dostarczanie danych nawigacyjnych.

UWAGA: Jeśli wytyczono granicę, ale nie nastąpiło działanie podczas procesu granic, nawigacja się nie rozpocznie.

Rysunek 6-26: Ustalanie pierwszego przejazdu



Rysunek 6-27: Jedź według trasy






Linie nawigacji następnego rzędu

Na podstawie zaprogramowanej szerokości nawigacji, nawigacja następnego rzędu wskazuje lokalizację następnego rzędu i przekazuje dane przejazdu na końcu rzędów do kolejnego przyległego rzędu. Kiedy operator sygnalizuje koniec rzędu, Prosta AB będzie ustalona jako bieżący rząd i nawigowanie zostanie zastosowane dla rzędu następnego. Gdy pojazd jest w trybie następnego rzędu, nawigacja jest wyłączona.

UWAGA: Przesunięcie do następnego rzędu zostanie obliczone za pomocą szerokości pasa nawigacji, który jest zakodowany w Ustawieniach w Menu maszyny.

Aktywacja linii nawigacji następnego rzędu:


- Naciśnij przycisk OPCJE NAWIGACJI I TRAS , aby wyświetlić opcje nawigacji.
- Na końcu rzędu (podczas kierowania w linii prostej) naciśnij ikonę ZNACZNIK B .
 - ◀ Koniec rzędu zostanie oznaczony zielonym punktem .
- Skręć w kierunku następnego rzędu.
- W oparciu o wybrany kierunek, nawigacja zostanie zapewniona dla następnego przylegającego rzędu.
 - ◀ Kiedy pojazd jest w rzędzie, linia nawigacji jest usuwana
- Powtórz na końcu następnego rzędu.

UWAGA: Funkcja nawigacji kolejnego rzędu nie wspiera pomijania rzędów.

Rysunek 6-28: Oznacz koniec rzędu







Stopień azymutu

 Azymut to kąt od poziomu mierzony w prawo od północnej linii bazowej. Przy używaniu azymutu, punkt z którego wychodzi azymut to centrum pozornego okręgu. Okrąg jest podzielony na 360°. Północ = 0, Wschód = 90, Południe = 180, Zachód = 270.

Stopień azymutu może być wpisany dla określenia dokładnej lokalizacji pojazdu. Kiedy tryb nawigacji jest wybrany, stopień azymutu może zostać wpisany.

Aby ustanowić linię nawigacji według stopnia azymutu:

- Naciśnij przycisk OPCJE NAWIGACJI I TRAS , aby wyświetlić opcje nawigacji.
- Naciśnij ikonę AZYMUT,  aby wprowadzić stopień azymutu.
- Na ekranie wejściowym ustal stopnie azymutu.
- Naciśnij:
 - ▶ Akceptuj  w celu zapisania ustawień
 - ▶ Anuluj , aby opuścić klawiaturę bez zapisywania
- „Czy nazwać te parametry nawigacji”?
 - Naciśnij:
 - ▶ Tak – aby wpisać nazwę i zapisać linię nawigacji
 - ▶ Nie – aby automatycznie utworzyć nazwę

Konsola rozpocznie dostarczanie danych nawigacyjnych.

Aby wytyczyć dodatkową trasę jazdy na azymut, wykonaj te same czynności, jakie wykonałeś podczas ustalania pierwszej trasy jazdy na azymut.

Rysunek 6-29: Nawigacja na azymut







STOSOWANIE GRANIC

Stosowanie granic określa obszary, gdzie aplikacja jest a gdzie nie jest stosowania podczas używania opcji ABSC lub BoomPilot. Granice mogą być określone w dowolnym trybie nawigacji. Jedna zewnętrzna granica i do pięciu (5) wewnętrznych granic może być jednocześnie przechowywanych.



Za pomocą opcji Dane -> Dane zadania -> Zarządzaj lub Fieldware Link lub można kopiować i edytować zadania w celu ponownego używania granic i linii nawigacji w różnych aplikacjach na tym samym polu.


Dla określenie zewnętrznych granic aplikacji:

1. Przejdź do wybranej lokalizacji na obwodzie pola/obszaru zastosowania.
2. Naciśnij przycisk OPCJE NAWIGACJI I TRAS , aby wyświetlić opcje nawigacji.
3. Podczas ruchu pojazdu, naciśnij ikonę GRANICY .
4. Podjedź do krawędzi zewnętrznej pola/obszaru.
5. Zakończ granicę:
 - ▶ Przejedź szerokość jednego pokosu punktu wyjścia. Granica zamknie się automatycznie (biała linia zmieni kolor na czarny)
 - ▶ Naciśnij ikonę KONIEC GRANICY . Linia prosta zamknie granicę między bieżącą lokalizacją użytkownika a punktem wyjścia
6. Naciśnij:
 - ▶ Zapisz – w celu zapisania granicy
 - ▶ Usuń – w celu usunięcia granicy

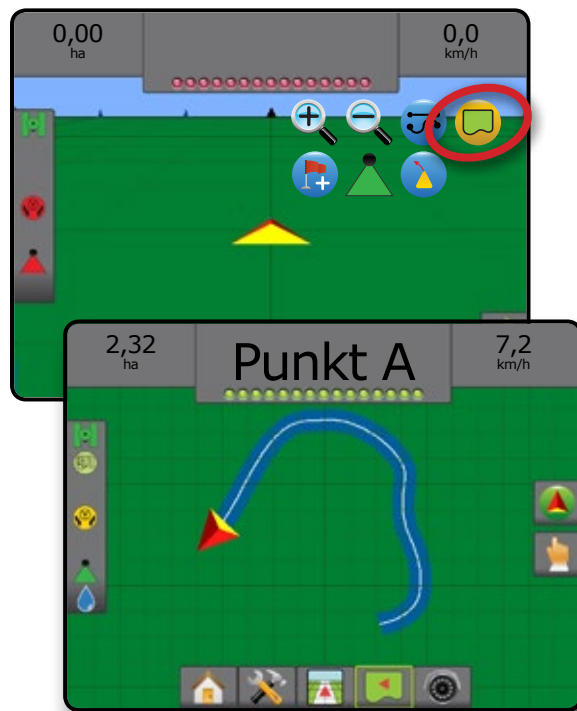
UWAGA: Na zewnętrznej lub początkowej granicy, ikona KONIEC GRANICY  nie jest dostępna (wyszarzona), aż do przejechania minimalnej odległości (pięć razy szerokość pasa).

Jeżeli odwzorowywanie granicy przy złożonej i wyłączzonej co najmniej jednej belce, konieczne jest zachowanie takiej konfiguracji belki na czas przejazdu przez granicę. Wszelkie zmiany w liczbie włączonych belek, a zatem szerokości maszyny, po rozpoczęciu odwzorowywania granicy, spowodują jej mapowanie przez aplikację po zewnętrznej krawędzi wszystkich zaprogramowanych belek – niekoniecznie belek włączonych w dowolnej chwili w czasie przejazdu granicy.

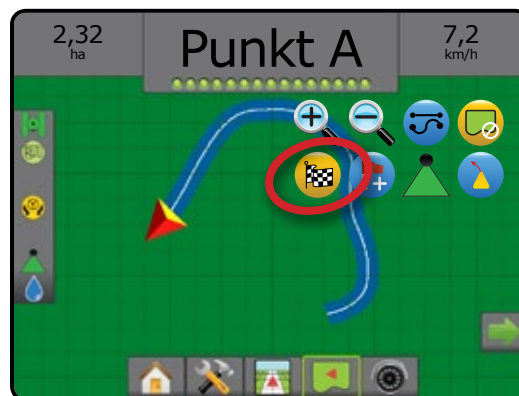
Podczas odwzorowywania granicy przy wyłączonych niektórych belkach należy włączyć BoomPilot w tryb ręczny  i WŁĄCZYĆ przełączniki Główny i Belki dla wszystkich belek, które będą używane podczas przejazdu granicy. Gdy przebieg granicy zostanie ukończony, przełączniki belki można WYŁĄCZYĆ, przełącznik Główny pozostaje WŁĄCZONY, BoomPilot można ponownie ustawić w tryb automatyczny  i można używać automatycznego sterowania sekcjami belek.

Uwaga: Jeśli granica jest odwzorowana z kilkoma belkami złożonymi, jak to opisano powyżej, konieczne może być użycie ikony PRZESUNIĘCIE A+  na linii nawigacji do właściwej pozycji dla kolejnych przejazdów na polu.

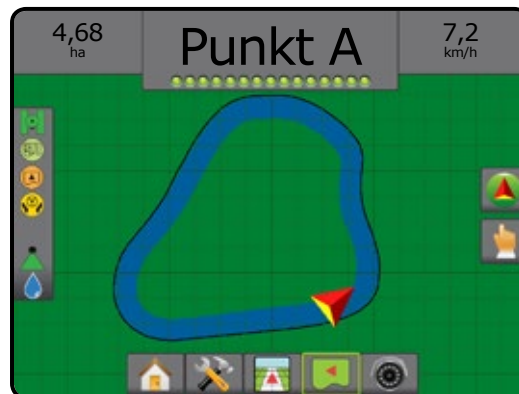
Rysunek 6-30: Wytyczanie granicy



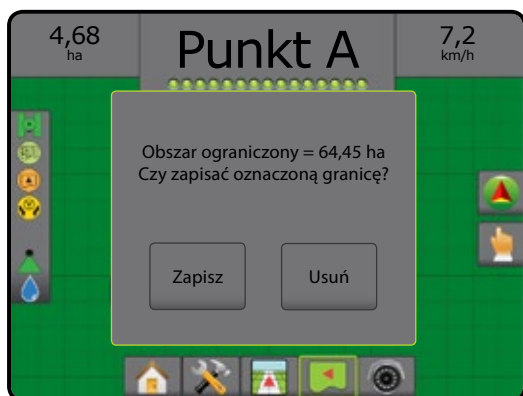
Rysunek 6-31: Zakończ granicę – Linia prosta do punktu startowego




Rysunek 6-32: Zakończ granicę – Jedź do punktu startowego



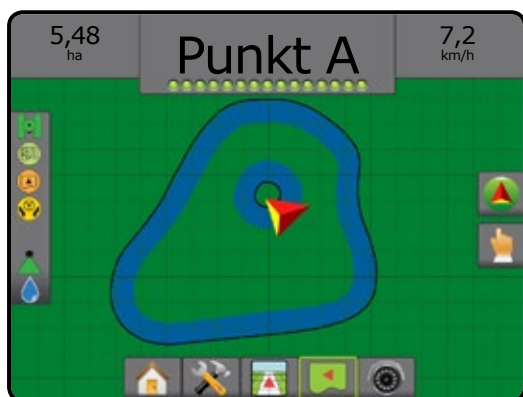
Rysunek 6-33: Zapisz granicę




Ikona ANULUJ GRANICĘ  można anulować proces tworzenia nowej granicy pola i powrócić do poprzedniej granicy (jeśli jest wytyczona).

Aby utworzyć wewnętrzną granicę, wykonaj te same działania, jak w przypadku pierwszej granicy.

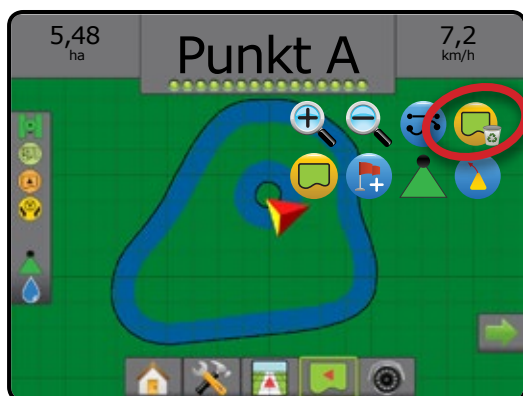
Rysunek 6-34: Dodaj wewnętrzną granicę





Podczas tworzenia zewnętrznej lub początkowej granicy, linia graniczna będzie na zewnątrz najbardziej zewnętrznej sekcji belek. Podczas tworzenia wewnętrznej lub dodatkowej granicy, linia graniczna będzie wewnętrzną najbardziej wewnętrznej sekcji belek.

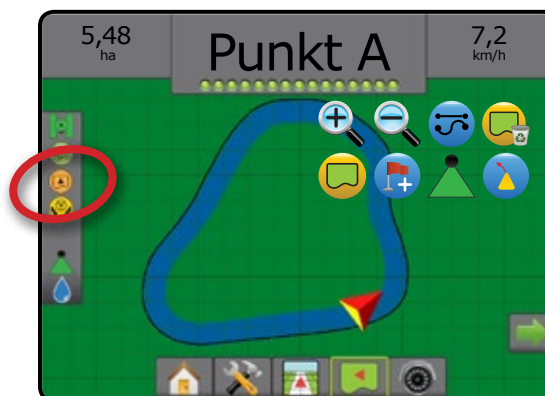
Ikona USUŃ GRANICĘ  można usunąć wszystkie granice pola dla bieżącego zadania.

Rysunek 6-35: Zakończ granicę – Jedź do punktu startowego



Zgodnie ze bieżącą lokalizacją użytkownika, po wytyczeniu granicy, na pasku stanu wyświetlana jest ikona W GRANICY  lub ikona POZA GRANICĄ .

Rysunek 6-36: Zakończ granicę – Jedź do punktu startowego






POWRÓT DO PUNKTU

Powrót do punktu nawiguje z powrotem do ustalonego punktu w Widoku pojazdu lub Widoku pola. W Widoku pojazdu strzałka kieruje pojazd z powrotem do ustalonego punktu. W Widoku pola wyświetlany jest tylko punkt.

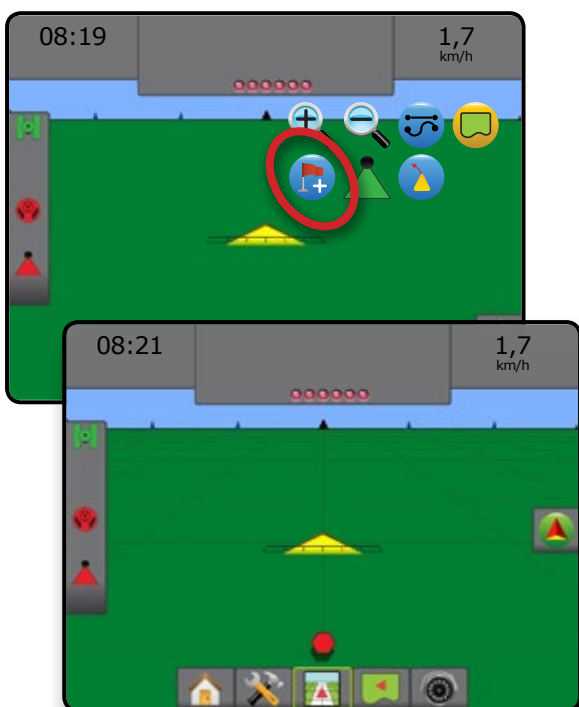
Punkt powrotu jest zależny od zadania i pozostaje aktywny dopóki zadanie nie zostanie anulowane.

Oznaczanie punktu powrotu

Aby oznaczyć punkt powrotu:



1. Podjedź do wybranego miejsca punktu powrotu .
2. Naciśnij przycisk OPCJE NAWIGACJI I TRAS , aby wyświetlić opcje nawigacji.
3. Naciśnij ikonę DODAJ PUNKT .

Rysunek 6-37: Punkt powrotu jest oznaczony – Widok pojazdu



Usuń punkt powrotu

W celu usunięcia punktu powrotu:

1. Naciśnij przycisk OPCJE NAWIGACJI I TRAS , aby wyświetlić opcje nawigacji.
2. Naciśnij ikonę USUŃ PUNKT .



Ikona Usuń punkt nie jest dostępna podczas aktywnego powrotu do punktu.

Rysunek 6-38: Usuń punkt



Nawigowanie do punktu powrotu

Aby pokazać odległość i trasę do ustalonego punktu:

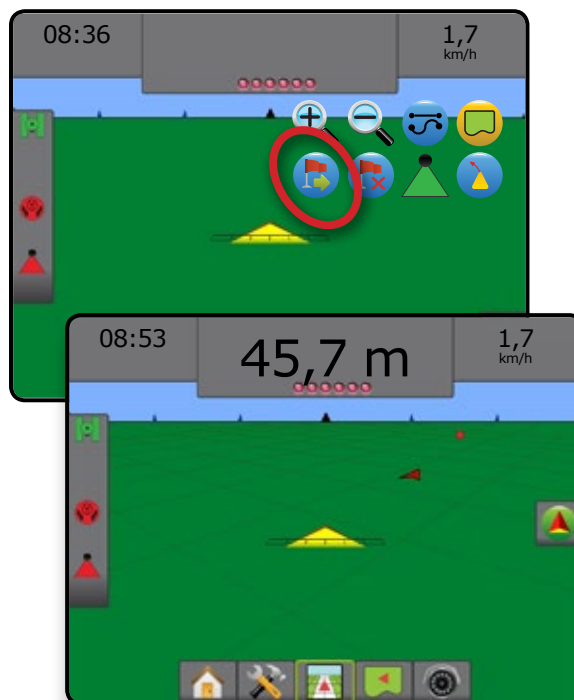
1. Naciśnij przycisk OPCJE NAWIGACJI I TRAS , aby wyświetlić opcje nawigacji.
2. Naciśnij ikonę POWRÓT DO PUNKTU .

Konsola zacznie podawać na pasku nawigacji informacje o odległości od pojazdu do wyznaczonego punktu.

Użyj ikony ANULUJ NAWIGACJĘ POWROTU DO PUNKTU  w celu ukrycia odległości i nawigacji do ustalonego punktu.

Nawigacji nie można obliczyć, gdy na pasku nawigacji pojawi się „?”.

Rysunek 6-39: Nawigacja powrotu do punktu – Widok pojazdu



BOOMPILOT



Sekcja pojedyncza

Jeżeli SmartCable lub moduł SDM nie jest obecny, BoomPilot jest używany do włączania lub wyłączania wszystkich belek. Można zobrazować szerokość tylko jednej sekcji belki, a pasek stanu nie będzie mieć żadnych ikon.

UWAGA: Jeżeli SmartCable lub moduł SDM jest obecny, więcej informacji dostępne jest w sekcji SmartCable lub SDM.


Tylko konsola

W celu wyłączenia aplikacji lub używania konsoli:

1. Naciśnij przycisk OPCJE NAWIGACJI I TRAS , aby wyświetlić opcje nawigacji.
2. Naciśnij ikonę BOOMPILOT .

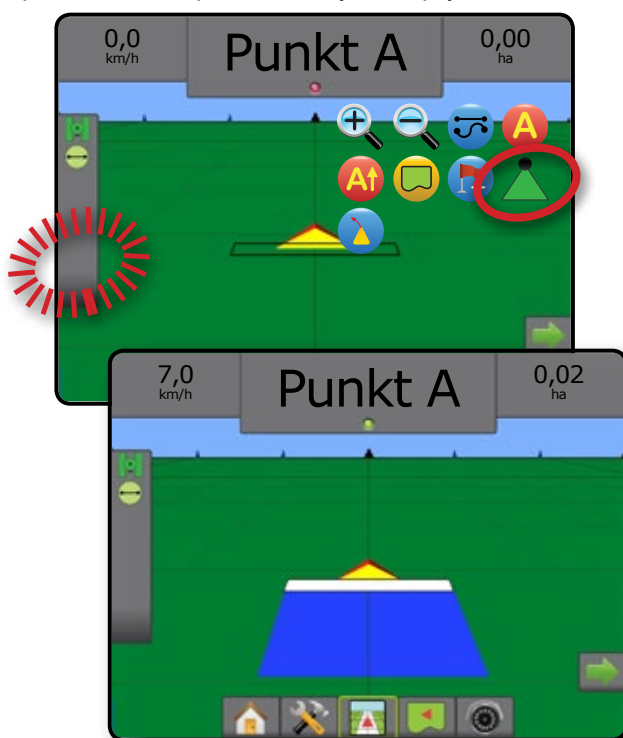
UWAGA: GPS jest niedostępny, kiedy ikona BOOMPILOT jest szara .

W obszarach, gdzie aplikacja nie jest pożądana:

◀ Naciśnij ikonę BOOMPILOT .


Naciśnij ponownie ikonę BOOMPILOT  w celu wznowienia działania aplikacji.

Rysunek 6-40: Wszystkie belki włączone/wyłączone – Brak SDM



Z opcjonalnym przełącznikiem wł./wył. pracy

BoomPilot może zostać pominięty przez użycie opcjonalnego przełącznika włączenia/wyłączenia pracy.

UWAGA: Jeśli przełącznik wł./wył. pracy jest w pozycji „Włączone”, cała sekcja będzie aktywowana, a ikona BOOMPILOT  pozostanie bez zmian.

Używanie przełącznika wł./wył. pracy

W celu włączenia aplikacji przełącznikiem wł./wył. pracy:



1. Ustaw przełącznik wł./wył. w położenie włączenia.


W celu wyłączenia aplikacji przełącznikiem wł./wył. pracy:

1. Ustaw przełącznik wł./wył. w położenie wyłączenia.


Używanie konsoli

W celu wyłączenia aplikacji z użyciem konsoli:

1. Przełącznik wł./wył. pracy powinien zostać pozostawiony w pozycji wyłączenia.
2. Naciśnij przycisk OPCJE NAWIGACJI I TRAS , aby wyświetlić opcje nawigacji.
3. Naciśnij ikonę BOOMPILOT .




UWAGA: GPS jest niedostępny, kiedy ikona BOOMPILOT jest szara .

W obszarach, gdzie aplikacja nie jest pożądana:



1. Naciśnij ikonę BOOMPILOT .

Naciśnij ponownie ikonę BOOMPILOT  w celu wznowienia działania aplikacji.

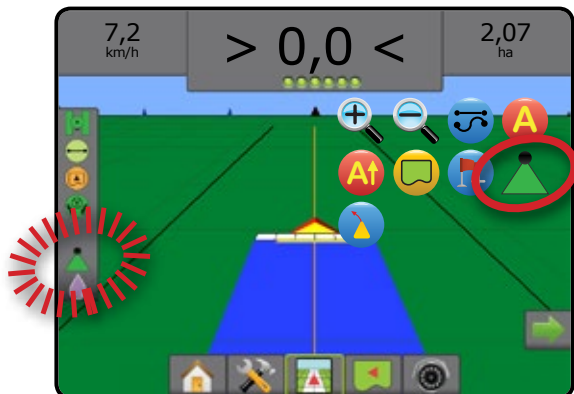
SmartCable lub moduł sterowania sekcją (SDM)

Jeśli obecny jest SmartCable lub moduł SDM, BoomPilot jest używany do wyboru ustawienia automatycznego sterowania sekcją na tryb wyłączony/ręczny , automatyczny  lub Wszystko włączone .

UWAGA: Jeśli SmartCable lub moduł SDM nie jest obecny, należy zapoznać się z częścią Sekcja pojedyncza, aby zobaczyć przykład.




GPS jest niedostępny, kiedy ikona BOOMPILOT jest szara . Ikona BoomPilot na pasku statusu będzie pokazana jako Wyl./Ręczny .

Rysunek 6-41: Automatyczny dla wszystkich sekcji w trybie






Tylko konsola

Aby przełączyć funkcję BoomPilot na tryb automatyczny :




- Naciśnij przycisk OPCJE NAWIGACJI I TRAS , aby wyświetlić opcje nawigacji.
- Naciśnij ikonę BOOMPILOT .
 - ◀Automatyczny – ikona paska statusu zmieni się na zieloną .

W obszarach, gdzie aplikacja nie jest pożądana:



- Naciśnij przycisk OPCJE NAWIGACJI I TRAS , aby wyświetlić opcje nawigacji.
- Naciśnij ikonę BOOMPILOT .
 - ◀Wyłączony/Ręczny – ikona paska statusu zmieni się na czerwoną .




Naciśnij ponownie ikonę BOOMPILOT , aby wznowić działanie aplikacji.

Aby włączyć wszystkie sekcje :




- Naciśnij przycisk OPCJE NAWIGACJI I TRAS , aby wyświetlić opcje nawigacji.
- Naciśnij i przytrzymaj ikonę BOOMPILOT .
 - ◀Wszystko włączone – ikona paska statusu zmieni kolor na żółty .

Kontroler tempa lub skrzynka rozdzielcza

Aby przełączyć funkcję BoomPilot pomiędzy wyl./ręczny  a automatycznym , gdy w systemie jest kontroler tempa lub skrzynka rozdzielcza:


- Przełącz główny kontroler tempa na pozycję „Wł.”. Włączniki poszczególnych sekcji belki powinny pozostać w pozycjach „Wyl.”.
- Naciśnij przycisk OPCJE NAWIGACJI I TRAS , aby wyświetlić opcje nawigacji.
- Naciśnij ikonę BOOMPILOT .
 - ◀Automatyczny – ikona paska statusu zmieni się na zieloną .

W obszarach, gdzie aplikacja nie jest pożądana:


- Naciśnij przycisk OPCJE NAWIGACJI I TRAS , aby wyświetlić opcje nawigacji.
- Naciśnij ikonę BOOMPILOT .
 - ◀Wyłączony/Ręczny – ikona paska statusu zmieni się na czerwoną .




Naciśnij ponownie ikonę BOOMPILOT , aby wznowić działanie aplikacji.

LUB

- Ręcznie wyłącz przełącznik główny kontrolera tempa w celu wyłączenia belek.
 - ◀Wyłączony/Ręczny – ikona paska statusu zmieni się na czerwoną .

Działanie wznowia się ręcznie włączając ten przełącznik.

Aby włączyć wszystkie sekcje :

- Naciśnij przycisk OPCJE NAWIGACJI I TRAS , aby wyświetlić opcje nawigacji.
- Naciśnij i przytrzymaj ikonę BOOMPILOT .
 - ◀Wszystko włączone – ikona paska statusu zmieni kolor na żółty .

Kontroler tempa z wewnętrznym modułem sterowania sekcją

Przy stosowaniu kontrolera tempa z wewnętrznym modułem sterowania sekcją, przełącznik główny i przełączniki sekcji belki muszą być w pozycji włączenia.

Przełącznik wł./wyl. pracy

Przełącznik wł./wyl. pracy powinien zostać pozostawiony w pozycji wyłączenia dla wszystkich opcji ustawień.

Konfiguracja przełączania Matrix Pro GS BoomPilot

System BoomPilot (ABSC)	Kontroler tempa		RC z wewnętrznym SDM		Przełącznik pracy	Ikona rozpylania
	Główny	Przełączniki belki	Główny	Przełączniki belki		
Tryb automatyczny	Włącz	Wyłącz	Włącz	Włącz	Wyłącz	
Tryb ręczny	Włącz	Włącz	Włącz	Włącz	Wyłącz	

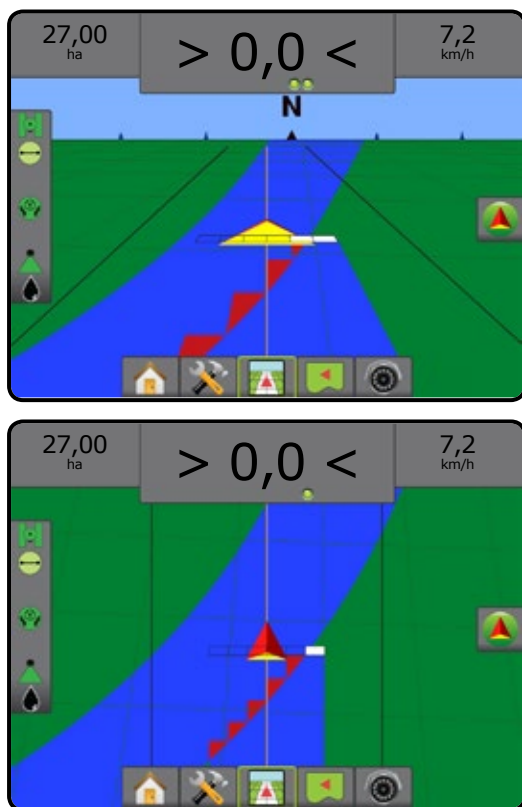
POWIĘKSZ/ZMNIJEJZ

Widok pojazdu

Opcja powiększ/zmniejsz & perspektywę używana jest do regulacji widoku pojazdu lub perspektywy do horyzontu z widoku pojazdu do widoku z lotu ptaka.

- Powiększenie dostosuje widok do pojazdu wyświetlając na horyzoncie kompas
- Zmniejszenie dostosuje widok do widoku z lotu ptaka

Rysunek 6-42: Powiększ do zmniejsz



Widok pola

Funkcja powiększ/zmniejsz używane są do regulacji widocznego obszaru mapy.

- Funkcja powiększania zmniejsza widoczny obszar mapy
- Funkcja zmniejszania zwiększa widoczny obszar mapy

TRYB PAN

Podczas trybu nawigacji Widoku pola, tryb pan pozwala na ręczne pozycjonowanie ekranu według potrzeb. Niecentralna pozycja na ekranie jest utrzymywana, gdy naciskany jest przycisk Widok ogólny.

Aby wejść w tryb pan i przesuwać ekran:

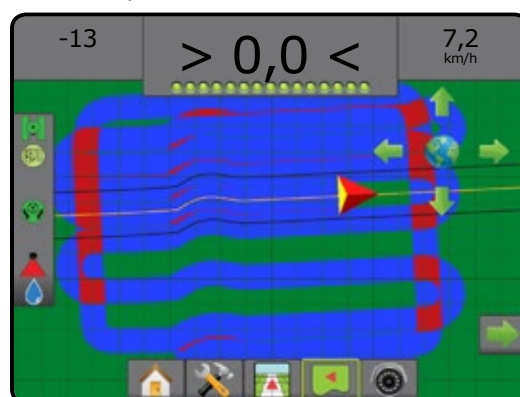
1. Naciśnij przycisk OPCJI EKRANU .
2. Naciśnij:
 - ▶ I PRZECIĄGNIJ EKRAN w odpowiednim kierunku, aby przesunąć widok na ekranie.
 - ▶ STRZAŁKI w odpowiednich kierunkach, aby przesuwać widok na ekranie (w dół, w lewo, w prawo, w górę).
 - ▶ Ikonę WIDOKU OGÓLNEGO , żeby wyśrodkować pojazd na ekranie i rozszerzyć widok do najszerszego możliwego ekranu.

UWAGA: Naciśnij i przytrzymaj STRZAŁKI , aby szybko zmieniać ustawienia.

Aby wyłączyć opcję trybu pan:

1. Naciśnij przycisk WYŁĄCZ OPCJE .



Rysunek 6-43: Tryb Pan




OPCJE SZCZEGÓŁOWE REALVIEW

Nawigacja RealView pozwala na wyświetlenie obrazu na żywo zamiast obrazu wygenerowanego komputerowo.

Jeżeli Moduł wyboru wideo (VSM) jest zainstalowany w systemie, dwie (2) opcje wideo są dostępne:

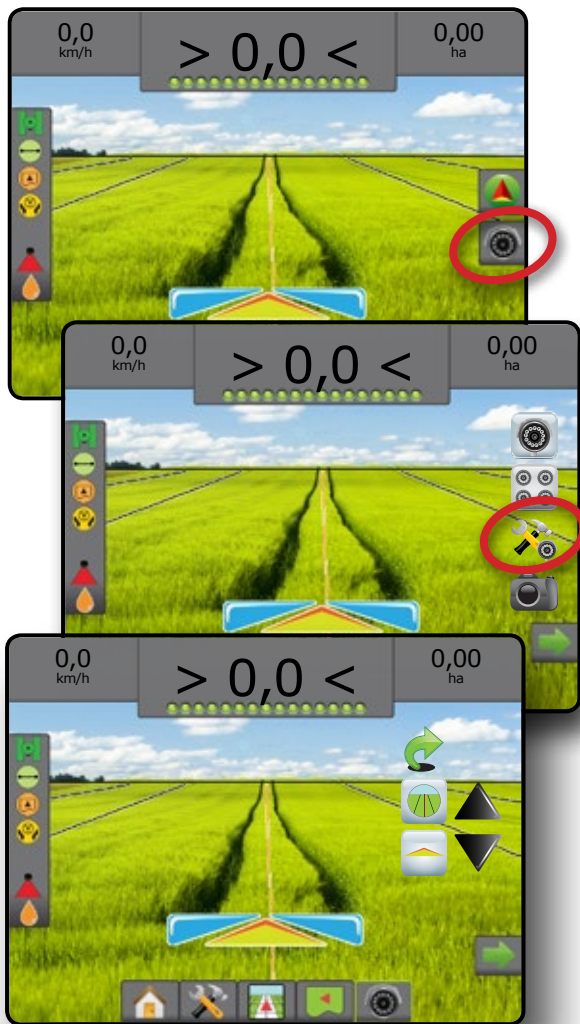
- ▶ Widok jednej kamery  – można wybrać jedno (1) z ośmiu (8) wejść kamery do zmiany widoku wideo.
- ▶ Widok podzielonej kamery  – można wybrać jedną (1) z dwóch (2) zestawów czterech (4) kamer (A/B/C/D lub E/F/G/H) do zmiany widoku wideo i podzielenia ekranu na cztery osobne sygnały wideo.

Dostępne jest również:

- ▶ Przechwytywanie obrazu z kamery RealView  – zapisuje zdjęcie bieżącego widoku ekranu na pamięci USB

Opcja Nawigacja RealView zawiera także opcje nawigowania wideo, wskaźnika kąta sterowania i przechwytywania obrazu z kamery.

Rysunek 6-44: Opcje RealView



Rysunek 6-45: Wybór pojedynczej kamery









Rysunek 6-46: Wybór trybu przedzielonego ekranu



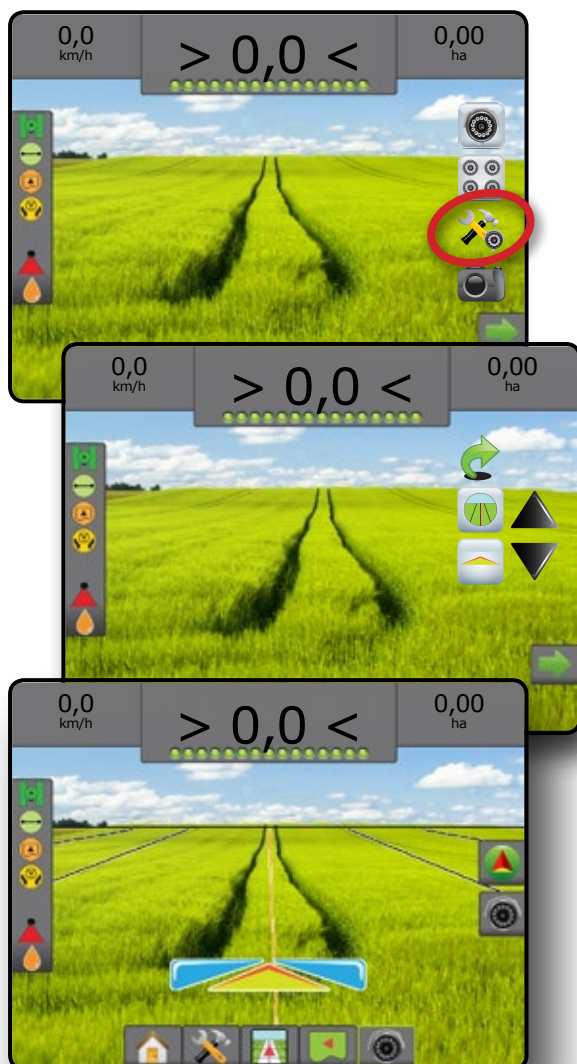
Opcje ustawień RealView

Opcje ustawień RealView dają dostęp do dodatkowych narzędzi nawigacji takich jak nawigowanie wideo i wskaźnik kąta sterowania.

Aby dostać się do opcji RealView:

1. Naciśnij przycisk OPCJI REALVIEW  w celu wyświetlenia opcji widoku rzeczywistego.
2. Naciśnij ikonę OPCJI REALVIEW .
3. Wybierz pomiędzy:
 - ▶ Nawigacja na obrazie wideo  – nakłada trójwymiarowe linie nawigacji na obraz wideo celem pomocy przy nawigacji.
 - ▶ Wskaźnik kąta sterowania  – wyświetla kierunek w którym należy ustawiać kierownicę.
 - ▶ Dostosowywanie linii horyzontu   – dostosowuje linię horyzontu przesuwając ją w górę lub w dół

Rysunek 6-47: Opcje ustawień RealView






ROZDZIAŁ 7 - GPS

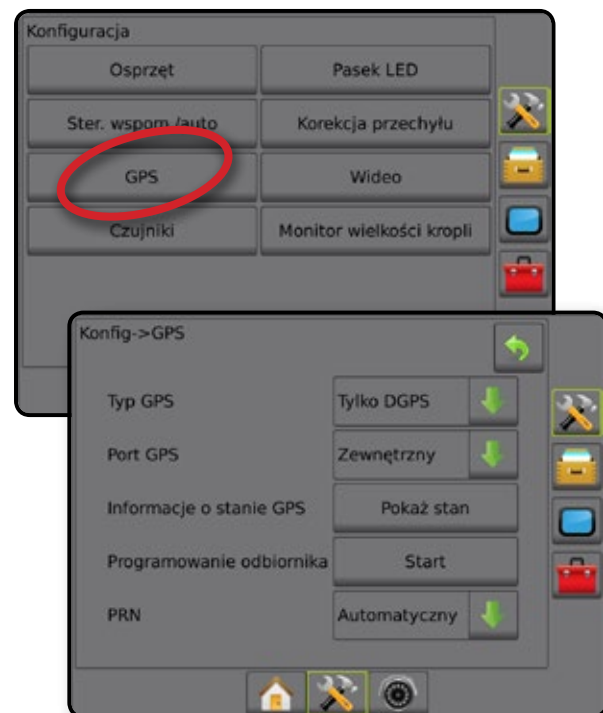
GPS służy do konfiguracji rodzaju GPS, portu GPS i PRN oraz do wyświetlania informacji o statusie GPS.

GPS

UWAGA: Ustawienia te są wymagane do wspomaganego i automatycznego sterowania oraz działania czujnika przechyłu i odpowiedniego działania osprzętu.

1. Naciśnij przycisk boczny KONFIGURACJA .
2. Naciśnij **GPS**.
3. Wybierz pomiędzy:
 - ▶ Typ GPS – ustawia akceptację źródła transmisji sygnału GPS
 - ▶ Port GPS – ustawia port komunikacji (D)GPS
 - ▶ Informacje o stanie GPS – wyświetla informacje dotyczące GGAVTG (transmisja danych), liczby satelitów, HDOP, PRN, jakości GGA, odbiornika GPS i wersji odbiornika oraz strefy UTM
 - ▶ Programowanie odbiornika – pozwala na bezpośrednie programowanie odbiornika GPS przez interfejs wiersza poleceń
 - ▶ PRN – wybiera PRN SBAS, który zapewnia dane korekcji różnicowej GNSS
 - ▶ Inny PRN – gdy PRN nie jest automatyczny, drugi zastępczy PRN SBAS poda drugi zestaw danych korekcji różnicowej GNSS
4. Naciśnij strzałkę POWROTU  lub przycisk boczny KONFIGURACJI , aby powrócić do ekranu głównego Konfiguracji.

Rysunek 7-1: GPS

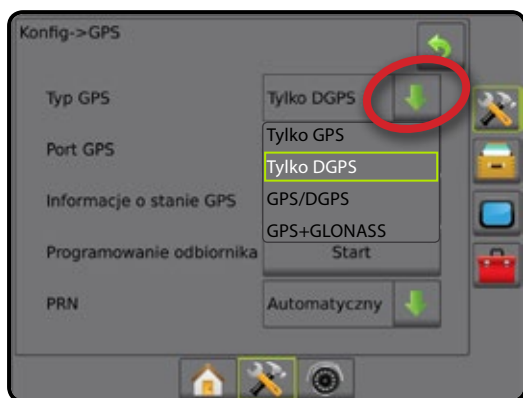


Typ GPS

Typ GPS można dostosować do akceptowania transmisji źródłowych GPS (tylko sygnały nieskorygowane), transmisje źródłowe DGPS (tylko sygnały po korekcji różnicowej) lub obydwu rodzajów sygnałów.

1. Naciśnij strzałkę DÓŁ ↓, żeby przejść do listy opcji.
2. Wybierz:
 - ▶ Tylko GPS – sygnały nieskorygowane
 - ▶ Tylko DGPS – sygnały skorygowane różnicowo
 - ▶ GPS/DGPS – dowolny typ sygnałów
 - ▶ GPS + GLONASS – sygnały nieskorygowane z systemów GPS i GLONASS

Rysunek 7-2: Typ GPS



UWAGA: Po wybraniu opcji „GPS GLONASS”, PRN jest niedostępny ani nie jest widoczny na ekranie.

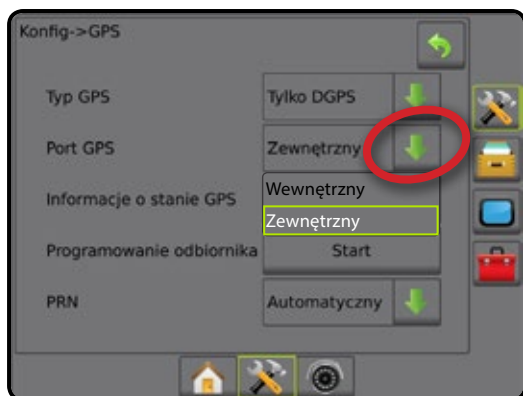
Port GPS

Port COM można ustawić na „Wewnętrzny”, aby korzystać z wewnętrznego (D)GPS (jeśli jest na wyposażeniu) i wysyłać sygnały lub można ustawić na „Zewnętrzny”, aby odbierać dane zewnętrzne (D)GPS.

1. Naciśnij strzałkę DÓŁ ↓, żeby przejść do listy opcji.
2. Wybierz:
 - ▶ Wewnętrzny – używa wewnętrznego (D)GPS (jeśli zainstalowano) i wysyła sygnały
 - ▶ Zewnętrzny – odbiera dane z zewnętrznego (D)GPS

UWAGA: Praca z sygnałami GPS takimi jak Omnistar HP/XP lub RTK wymaga ustawienia portu GPS na Zewnętrzny.

Rysunek 7-3: Port GPS



Minimalne wymagania konfiguracyjne odbiornika zewnętrznego

Zanim Matrix połączy się i będzie działał z zewnętrznym odbiornikiem GPS, należy zapewnić poniższe minimalne warunki konfiguracyjne.

Ustawienia portu szeregowego	
Szybkość transmisji:	19.200
Bitów informacji:	8
Parzystość:	Brak
Bitów końcowe:	1

Wymogi podłączenia portu szeregowego
 Męski przewód złącza szeregowego 9 pinów RS-232
 UWAGA: Zerowy adapter modemu może być wymagany w zależności od pinów wychodzących z odbiornika.

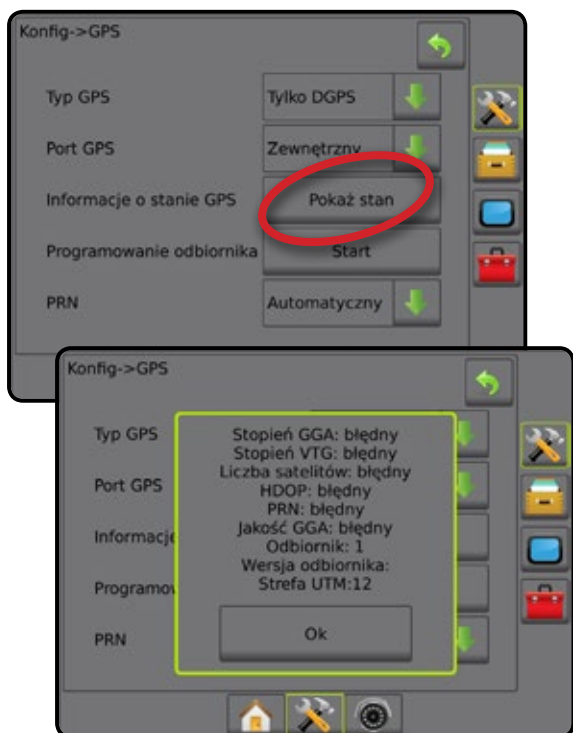
Ciągi znaków NMEA	
GGA	5 Hz
Opcjonalny VTG	5 Hz, 2 Hz, Wył.
ZDA	0,2 Hz

Informacje o stanie GPS

Wyświetla migawkę informacji o bieżącym stanie GPS.

1. Naciśnij **Pokaż stan**.
 2. Przejrzyj dane zawierające:
 - ◀ Transmisja danych GGA/VTG – liczba pozycji GPS na sekundę.
 - ◀ Liczba satelitów – liczba satelitów GPS w widoku (dla DGPS wymagane są co najmniej 4)
 - ◀ HDOP – miara siły satelitarnej geometrii w płaszczyźnie poziomej. Preferowana wartość HDOP musi być mniejsza niż 2.
 - ◀ PRN – identyfikator bieżącego satelity DGPS
 - ◀ Jakość GGA – bieżący wskaźnik jakości sygnału GPS (patrz wykres GGA)
 - ◀ Odbiornik – bieżący wskaźnik odbiornika
 - ◀ Wersja odbiornika – wersja oprogramowania zainstalowanego w odbiorniku
 - ◀ Strefa UTM – strefa, w której obecnie się znajduje
 3. Naciśnij **Ok**, aby powrócić do ekranu ustawień GPS
- UWAGA: Jeśli brak GPS, wszystkie opcje będą oznaczone jako „Błędny”

Rysunek 7-4: Informacje o stanie GPS



Informacje o stanie GPS na ekranach nawigacji

Stan GPS wyświetla informacje dotyczące ilości danych, liczby satelitów w oknie odbioru oraz jakości i ID satelity.

- Naciśnij ikonę STAN GPS :



Wymogi GGA

Jakość GGA potrzebna do pracy z różnymi rodzajami sygnału może się różnić. Wymogi podano w tabeli poniżej.

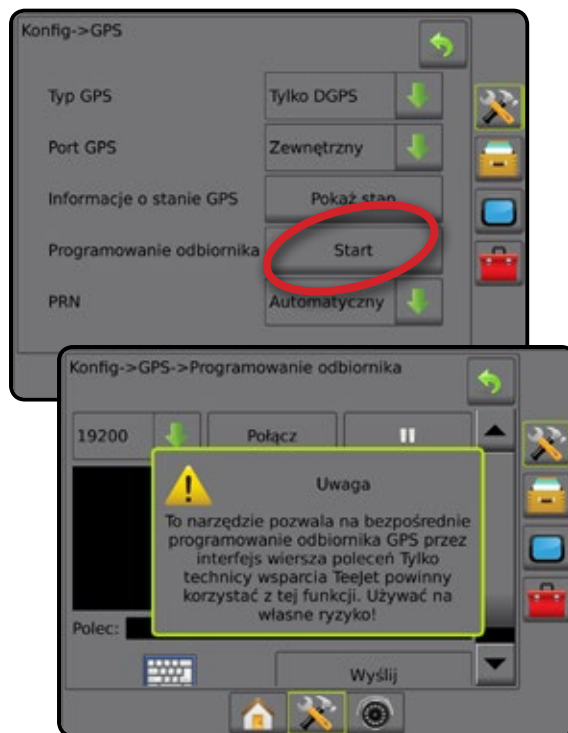
Obsługa	Wskaźnik	Dokładność
Tylko GPS	1	<3 m
WAAS/EGNOS/Beacon	2	<1 m
RTK	4	4 cm
Omnistar HP/XP	5	10 cm
Glide/ClearPath	9	<1 m

Programowanie odbiornika

Program pozwala na bezpośrednie programowanie odbiornika GPS przez interfejs wiersza poleceń. Tylko technicy wsparcia TeeJet powinny korzystać z tej funkcji. Używać na własne ryzyko!

- Naciśnij **Start**.
- Ustaw programowania zgodnie z potrzebą.

Rysunek 7-5: Programowanie odbiornika

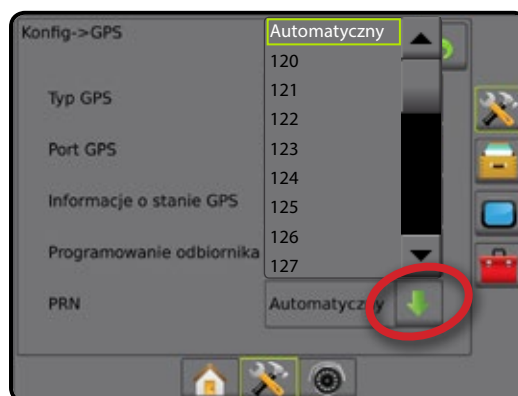


PRN

PRN wybiera PRN SBAS, który zapewnia dane korekcji różnicowej GNSS.

- Naciśnij strzałkę DÓŁ ↓, żeby przejść do listy opcji.
- Wybierz:
 - ▶ Automatyczny – automatyczny wybór PRN
 - ▶ Numer – skontaktuj się z lokalnym sprzedawcą, aby uzyskać numer skojarzony z twoim miejscem użytkowania urządzenia

Rysunek 7-6: PRN

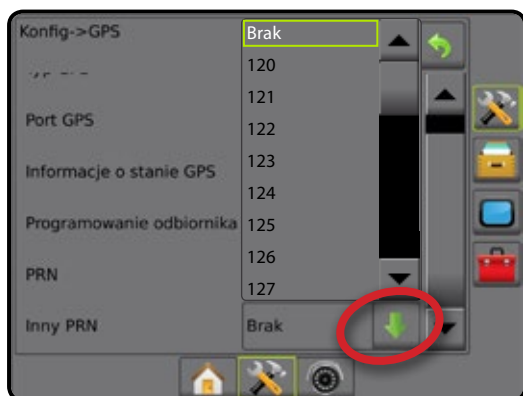


Inny PRN

Gdy PRN nie jest automatyczny, drugi zastępczy PRN SBAS poda drugi zestaw danych korekcji różnicowej GNSS.

1. Naciśnij strzałkę DÓŁ ↓, żeby przejść do listy opcji.
2. Wybierz:
 - ▶ Brak – bez innego numeru PRN
 - ▶ Numer – skontaktuj się z lokalnym sprzedawcą, aby uzyskać numer skojarzony z twoim miejscem użytkownika urządzenia

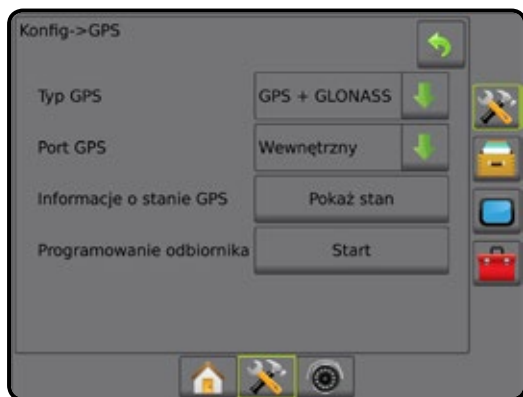
Rysunek 7-7: Inny PRN



Brak widoku PRN

Gdy typ GPS jest ustawiony na „GPS + GLONASS”, opcje PRN są niedostępne ani nie pojawiają się na ekranie.

Rysunek 7-8: PRN



ROZDZIAŁ 8 - USTAWIENIA OSPRZĘTU

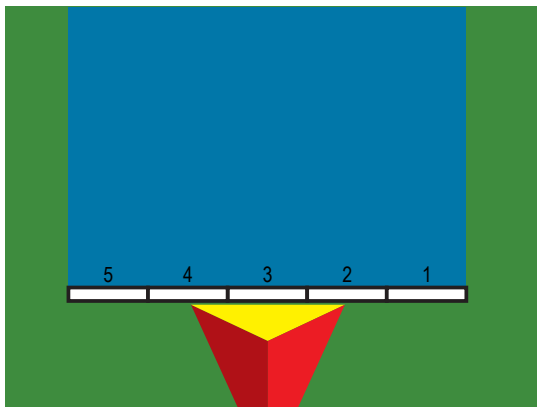
Ustawienia osprzętu są używane do określania różnych ustawień związanych zarówno z trybem prostym, rozpylacza oraz zakosowym. Ustawienia różnią się w zależności od obecnego SmartCable lub modułu SDM.

Typ osprzętu

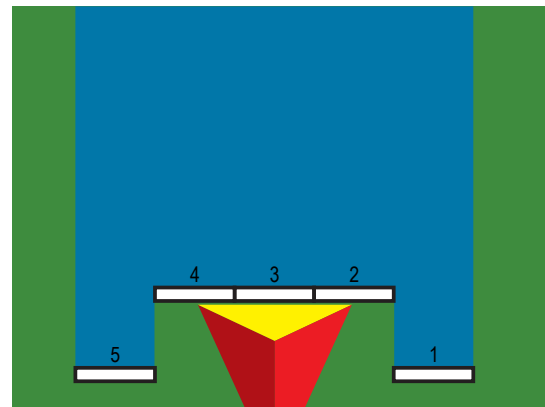
Typ osprzętu pozwala wybrać wzór zastosowania najlepiej odpowiadający systemowi użytkownika.

- W trybie Prosto – sekcje belki nie mają długości i są w linii stałej odległości od anteny
- W trybie Rozpylacza – tworzona jest wirtualna linia, zgodna z dyskami podawania, których sekcja lub sekcje stosowania mogą mieć różną długość i mogą być w różnych odległościach od linii
- W trybie Zakosowo – tworzona jest wirtualna linia zgodnie z sekcją Częścią 1, od której sekcja lub sekcje stosowania nie mają długości i mogą być w różnych odległościach od anteny

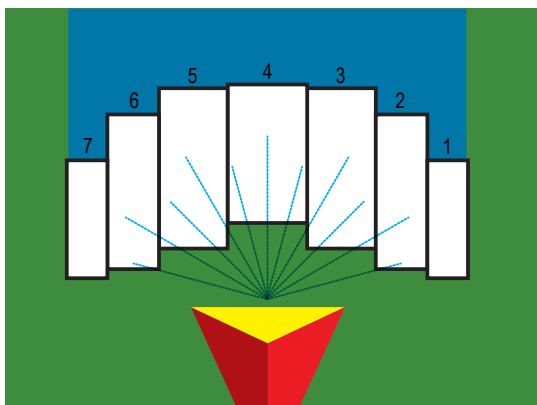
Rysunek 8-1: Typ osprzętu – Proste



Rysunek 8-3: Typ osprzętu – Zakosowe



Rysunek 8-2: Typ osprzętu – Rozpylacz



Numery sekcji

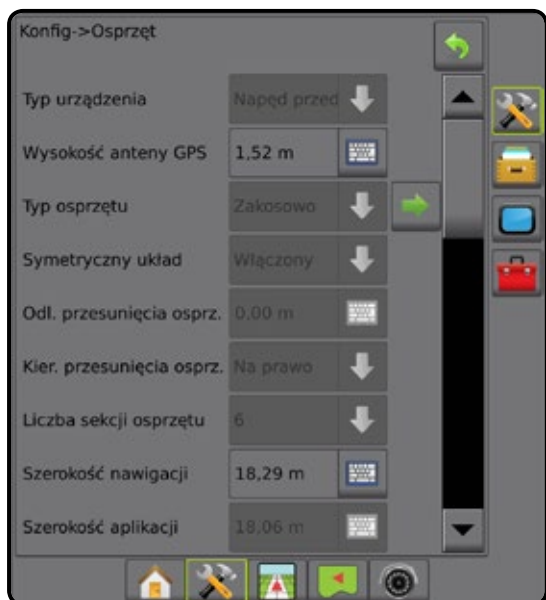
Sekcje są numerowane od lewej do prawej, patrząc w kierunku ruchu maszyny w przód.

UŻYTKOWANIE EKRANU PODSTAWOWEGO

Opcje niedostępne, gdy zadanie jest aktywne

Kiedy zadanie jest dostępne pewne opcje ustawień nie są dostępne. Informacje o opcjach niedostępnych znajdują się w karcie struktury menu trybów ustawień urządzenia.

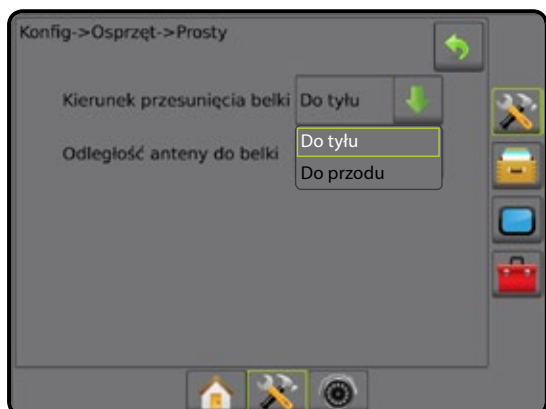
Rysunek 8-4: Przykłady opcji niedostępnych



Wybór opcji z menu rozwijanego

Wciśnij strzałkę w DÓŁ ↓, żeby przejść do opcji. Użyj strzałek GÓRA/DÓŁ ▲ ▼ lub w razie potrzeby suwakiem przewijaj rozwiniętą listę. Wybierz odpowiednią opcję. Aby zamknąć listę bez wybierania opcji, dotknij ekranu w dowolnym miejscu poza menu rozwijanym.

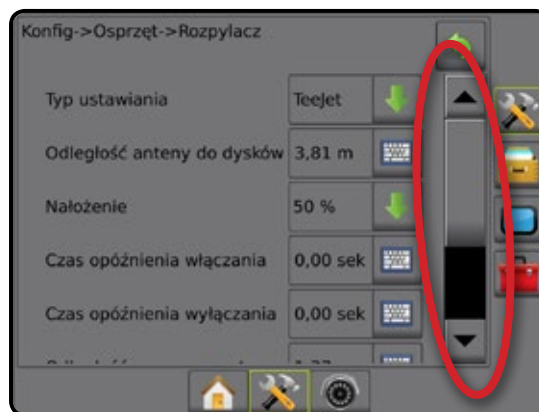
Rysunek 8-5: Przykład menu rozwijanego



Przewijanie ekranów

Niektóre ekrany mają więcej informacji lub opcji, których nie można zobaczyć na bieżącym ekranie. Strzałkami GÓRA/DÓŁ ▲ ▼ lub suwakiem aby uzyskać dostęp do dodatkowych opcji lub informacji niewidocznych na bieżącym ekranie.

Rysunek 8-6: Przykład przewijania ekranów

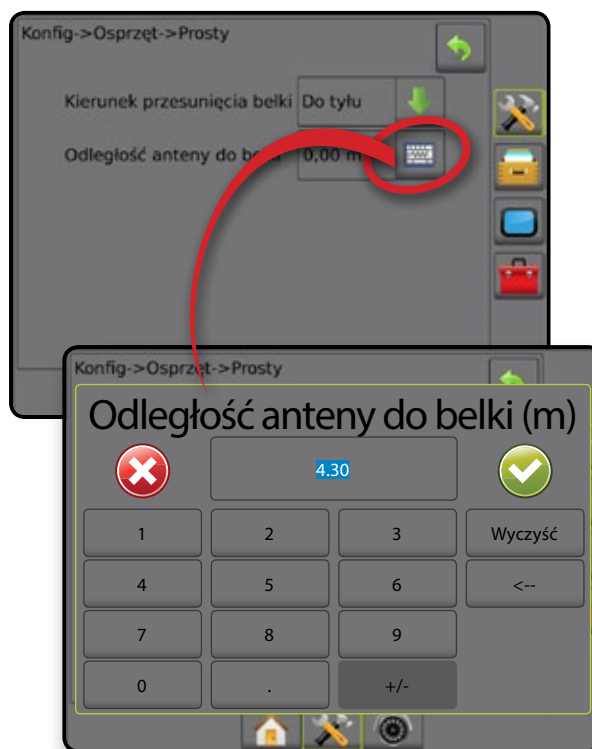


Ekran wpisywania z klawiatury

Naciśnij ikonę KLAWIATURY [K]. Użyj klawiatury numerycznej do wpisania wartości.

Naciśnij ikonę AKCEPTUJ [✓], aby zapisać ustawienia, lub naciśnij ikonę ANULUJ [✗], aby wyjść z funkcji klawiatury bez zapisywania.


Rysunek 8-7: Przykładowa klawiatura




USTAWIENIA POJEDYNCZEJ SEKCJI

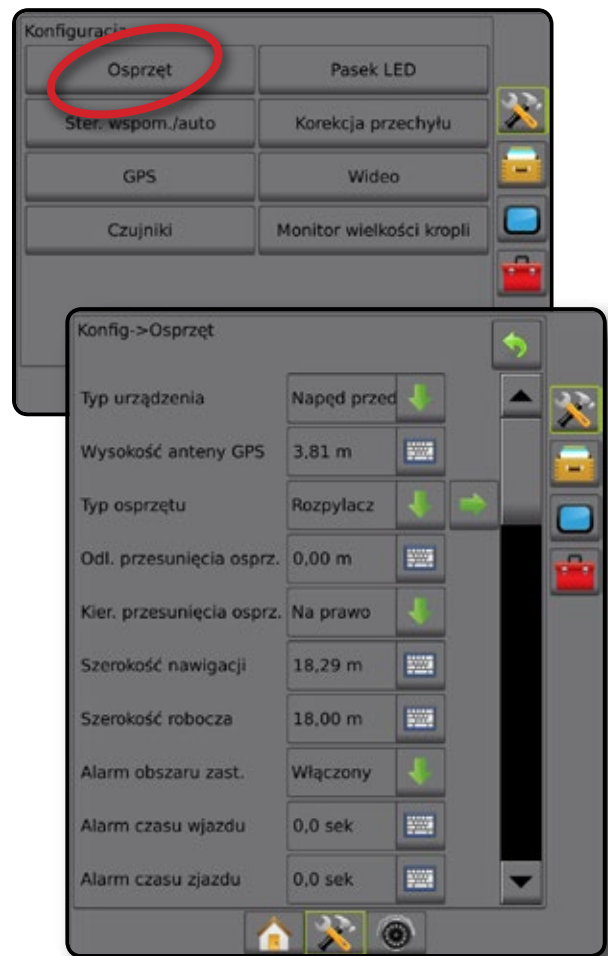
Gdy brak jest SmartCable lub Section Driver Module (SDM), wykorzystywane jest ustawienie tylko jednej sekcji. Za jedną sekcję przyjmuje się całą belkę lub obszar podawania.

UWAGA: Jeśli obecny jest SmartCable lub moduł SDM, należy zapoznać się z częścią „Ustawienia SmartCable lub Modułu sterowania sekcją (SDM)”, w której przedstawiono etapy wykonywania ustawień.

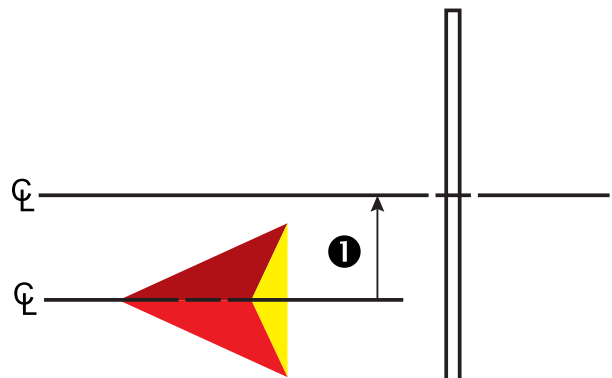
- Naciśnij przycisk boczny KONFIGURACJA .
- Naciśnij **Osprzęt**.
- Wybierz pomiędzy:
 - ▶ Typ urządzenia – służy do wyboru typu urządzenia najbliższego używanemu przez użytkownika.
 - ▶ Wysokość anteny GPS – służy do podawania wysokości anteny od ziemi. Zakres wynosi od 0,0 do 10,0 metrów.
 - ▶ Typ osprzętu – służy do wyboru układu sekcji dla lokalizacji zastosowanego produktu.
 - ▶ Odległość przesunięcia osprzętu ① – służy do wprowadzania odległości od osi maszyny do środka osprzętu. Zakres wynosi od 0,0 do 10,0 metrów.

UWAGA: Szczegółowe instrukcje ustawień podano w rozdziale Przesunięcie urządzenia, w tym rozdziale.
 - ▶ Kierunek przesunięcia osprzętu ① – kierunek od osi urządzenia do środka osprzętu, patrząc w kierunku ruchu urządzenia w przód
 - ▶ Szerokość nawigacji – służy do wprowadzania odległości między liniami nawigacji. Zakres od 1,0 do 75,0 metrów.
 - ▶ Szerokość zastosowania [Osprzęt typu prostego] – służy do wprowadzenia całkowitej szerokości osprzętu
 - ▶ Szerokość robocza [Osprzęt typu rozpylacz] – służy do wprowadzenia całkowitej szerokości osprzętu
 - ▶ Alarm obszaru stosowania – służy do ustawiania alarmu sygnalizującego zjazd z obszaru zastosowania lub wjazd na obszar zastosowania
 - ▶ Alarm czasu zjazdu z obszaru zastosowania – po włączeniu funkcji alarmu obszaru zastosowania, służy do ustawiania ilości czasu przed zjazdem z obszaru zastosowania, po jakim rozlegnie się alarm dźwiękowy. Zakres wynosi od 0 do 10 sekund.
 - ▶ Alarm czasu wjazdu na obszar zastosowania – po włączeniu funkcji alarmu obszaru zastosowania, służy do ustawiania ilości czasu przed wjazdem na obszar zastosowania, po jakim rozlegnie się alarm dźwiękowy. Zakres wynosi od 0 do 10 sekund.
- Naciśnij strzałkę NASTĘPNA STRONA , aby skonfigurować opcje szczególnego typu osprzętu.

Rysunek 8-8: Osprzęt – sekcja pojedyncza

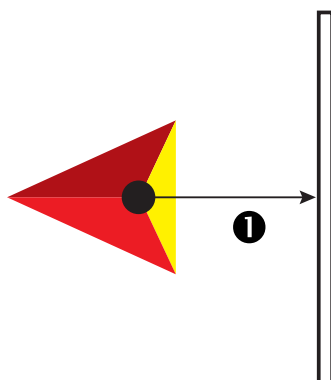


Rysunek 8-9: Odległość i kierunek przesunięcia osprzętu

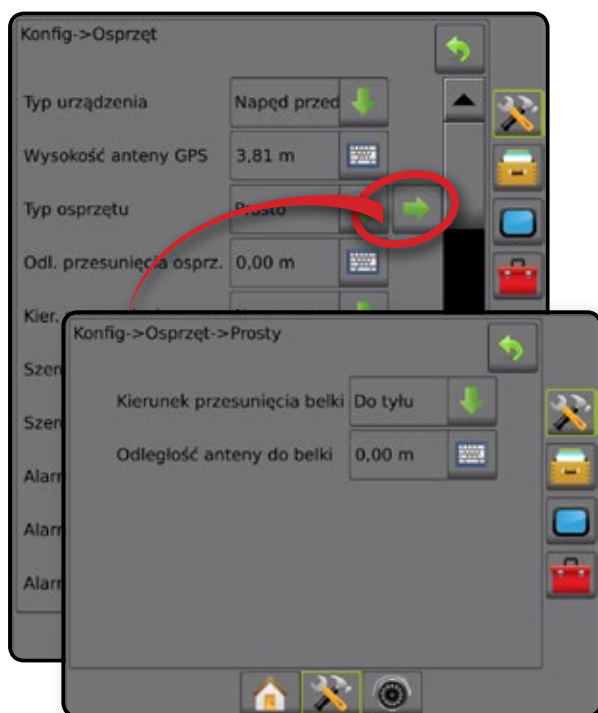


Typ osprzętu – Proste

1. Na ekranie Osprzęt wybierz typ urządzenia **Proste**.
2. Naciśnij strzałkę NASTĘPNA STRONA ➡.
3. Wybierz pomiędzy:
 - ▶ Kierunek przesunięcia belki – służy do wyboru ustawienia belki przed lub za anteną GPS przy pojeździe jadącym do przodu.
 - ▶ Odległość anteny do belki ❶ – służy do podania odległości od anteny GPS do belki. Zakres wynosi od 0,0 do 50,0 metrów.
4. Naciśnij strzałkę POWRÓT ↶, aby powrócić do ekranu osprzętu lub naciśnij przycisk KONFIGURACJA ⚙, aby powrócić do ekranu głównego konfiguracji.

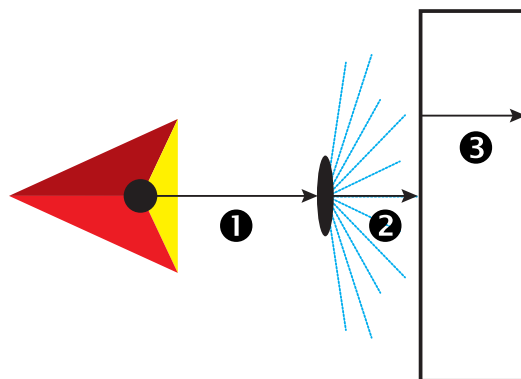


Rysunek 8-10: Ustawienia opcji osprzętu w trybie prostym

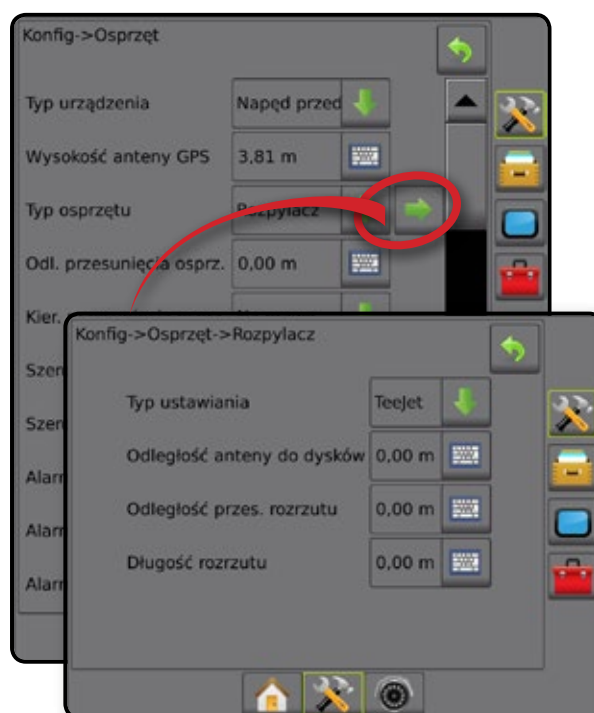


Typ osprzętu – Rozpylacz TeeJet

1. Na ekranie Osprzęt wybierz typ osprzętu **Rozpylacz**.
2. Naciśnij strzałkę NASTĘPNA STRONA ➡.
3. Wybierz pomiędzy:
 - ▶ Typ ustawienia – służy do wyboru typu rozpylacza **TeeJet**
 - ▶ Odległość anteny do dysków ❶ – służy do podania odległości od anteny GPS do dysków podawania lub mechanizmu rozpraszania. Zakres wynosi od 0,0 do 50,0 metrów.
 - ▶ Odległość przesunięcia rozrzutu ❷ – ustawia odległość przesunięcia od dysków lub mechanizmu rozpraszania do miejsca, w którym produkt początkowo uderza w ziemię. Zakres wynosi od 0,0 do 75,0 metrów.
 - ▶ Długość rozpylania ❸ – służy do wprowadzania długości stosowania dla sekcji. Zakres wynosi od 0,0 do 75,0 metrów.
4. Naciśnij strzałkę POWRÓT ↶, aby powrócić do ekranu osprzętu lub naciśnij przycisk KONFIGURACJA ⚙, aby powrócić do ekranu głównego konfiguracji.



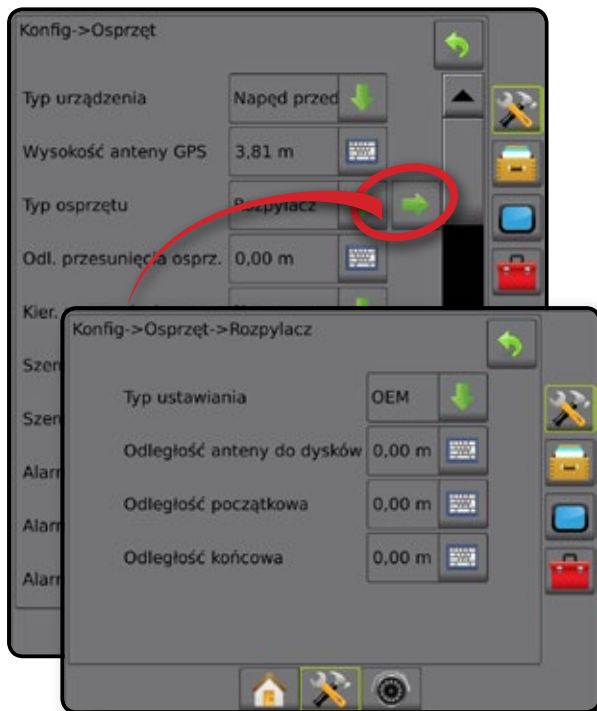
Rysunek 8-11: Ustawienia opcji osprzętu w trybie rozpylacza TeeJet



Typ osprzętu – Rozpylacz OEM

1. Na ekranie Osprzęt wybierz typ osprzętu **Rozpylacz**.
2. Naciśnij strzałkę NASTĘPNA STRONA ➡.
3. Wybierz pomiędzy:
 - ▶ Typ ustawienia – służy do wyboru typu rozpylacza **OEM**
 - ▶ Odległość anteny do dysków – służy do podania odległości od anteny GPS do dysków podawania lub mechanizmu rozpraszania. Zakres wynosi od 0,0 do 50,0 metrów.
 - ▶ Odległość początkowa – służy do ustawiania odległości początkowej przy wyjściu z obszaru zastosowania. Wartości można uzyskać u producenta rozpylacza.
 - ▶ Odległość końcowa – służy do ustawiania odległości końcowej przy wejściu na obszar zastosowania. Wartości można uzyskać u producenta rozpylacza.
4. Naciśnij strzałkę POWRÓT ⬅, aby powrócić do ekranu osprzętu lub naciśnij przycisk KONFIGURACJA 🛠️, aby powrócić do ekranu głównego konfiguracji.


Rysunek 8-12: Ustawienia opcji osprzętu w trybie rozpylacza OEM




USTAWIENIA SMARTCABLE LUB MODUŁU STEROWANIA SEKCJĄ (SDM)

Gdy w systemie jest SmartCable lub modułu sterowania sekcją (SDM), wykorzystywane jest ustawienie SmartCable lub SDM. Belkę lub obszar podawania można wprowadzać jako do 15 sekcji. Każda sekcja może mieć inną szerokość i tryb rozpylacza, mogą też różnić się długością. Dodatkowe opcje dostępne w SDM to nakładanie zastosowań, opóźnienie zastosowań oraz tryb zakosowy.

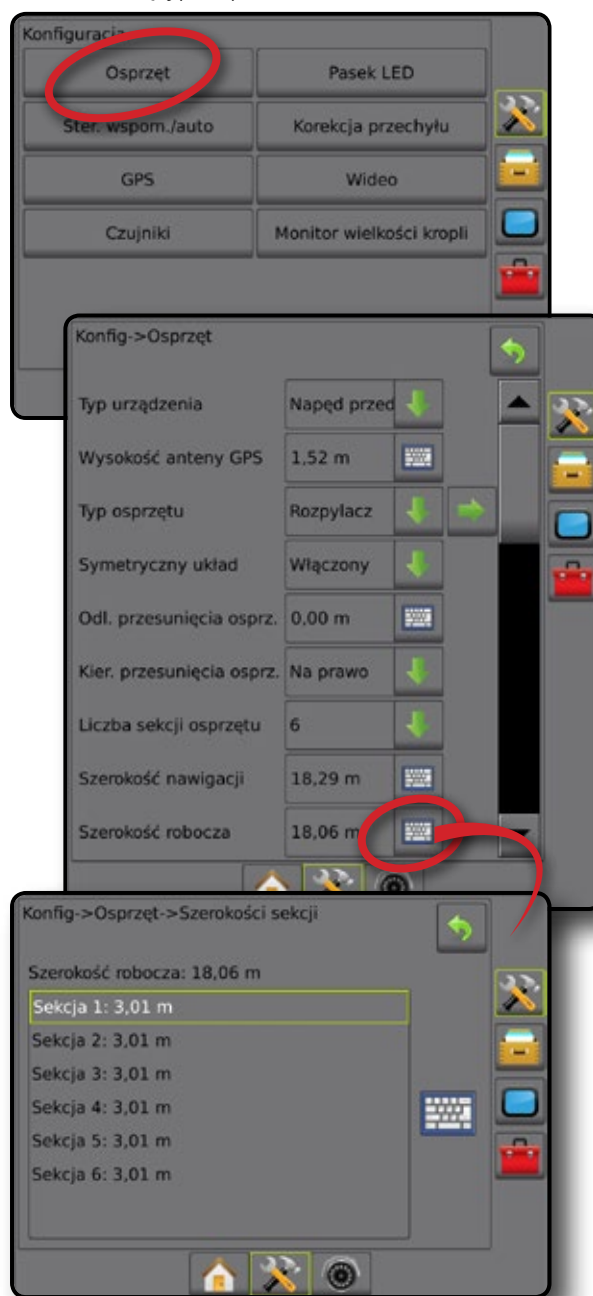
UWAGA: Jeśli brak jest SmartCable lub modułu SDM, należy sprawdzić w części „Ustawienia pojedynczej sekcji”, aby poznać etapy ustawień.

- Naciśnij przycisk boczny KONFIGURACJA .
- Naciśnij **Osprzęt**.
- Wybierz pomiędzy:
 - ▶ Typ urządzenia – służy do wyboru typu urządzenia najbliższego używanemu przez użytkownika.
 - ▶ Wysokość anteny GPS – służy do podawania wysokości anteny od ziemi. Zakres wynosi od 0,0 do 10,0 metrów.
 - ▶ Typ osprzętu – służy do wyboru układu sekcji dla lokalizacji zastosowanego produktu.
 - ▶ Symetryczny układ osprzętu – służy do ustalania, czy sekcje są sparowane, a tym samym czy mają tę samą szerokość, przesunięcie i długość
 - ▶ Odległość przesunięcia osprzętu **1** – służy do wprowadzania odległości od osi urządzenia do środka osprzętu. Zakres wynosi od 0,0 do 10,0 metrów.

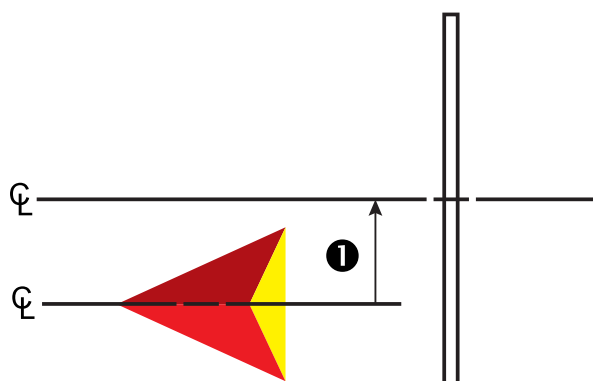
UWAGA: Szczegółowe instrukcje ustawień podano w rozdziale Przesunięcie osprzętu, w tym rozdziale.

- ▶ Kierunek przesunięcia osprzętu **1** – kierunek od osi urządzenia do środka osprzętu, patrząc w kierunku ruchu urządzenia w przód
 - ▶ Liczba sekcji osprzętu – służy do wybierania liczby sekcji osprzętu
 - ▶ Szerokość nawigacji – służy do wprowadzania odległości między liniami nawigacji. Zakres wynosi od 1,0 do 75,0 metrów.
 - ▶ Szerokość zastosowania [Osprzęt typu prostego lub zakosowego] – służy do wprowadzenia całkowitej szerokości wszystkich sekcji osprzętu. Każda sekcja może być o różnej szerokości. Sekcje są numerowane od lewej do prawej, patrząc w kierunku ruchu urządzenia w przód. Zakres dla każdej sekcji wynosi od 0,0 do 75,0 metrów. Łączna wartość dla wszystkich sekcji musi być większa niż 1,0 metr.
 - ▶ Szerokość robocza [Osprzęt typu rozpylacz] – służy do wprowadzenia całkowitej szerokości wszystkich sekcji osprzętu. Każda sekcja może być o różnej szerokości. Sekcje są numerowane od lewej do prawej, patrząc w kierunku ruchu maszyny w przód. Zakres dla każdej sekcji wynosi od 0,0 do 75,0 metrów. Łączna wartość dla wszystkich sekcji musi być większa niż 1,0 metr.
- Naciśnij strzałkę NASTĘPNA STRONA , aby ustawić opcje szczególnego typu osprzętu.




Rysunek 8-13: Osprzęt – SmartCable lub moduł sterowania sekcją (SDM)

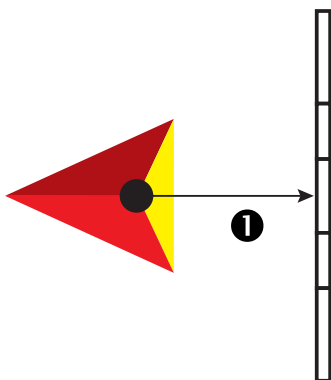


Rysunek 8-14: Odległość i kierunek przesunięcia osprzętu

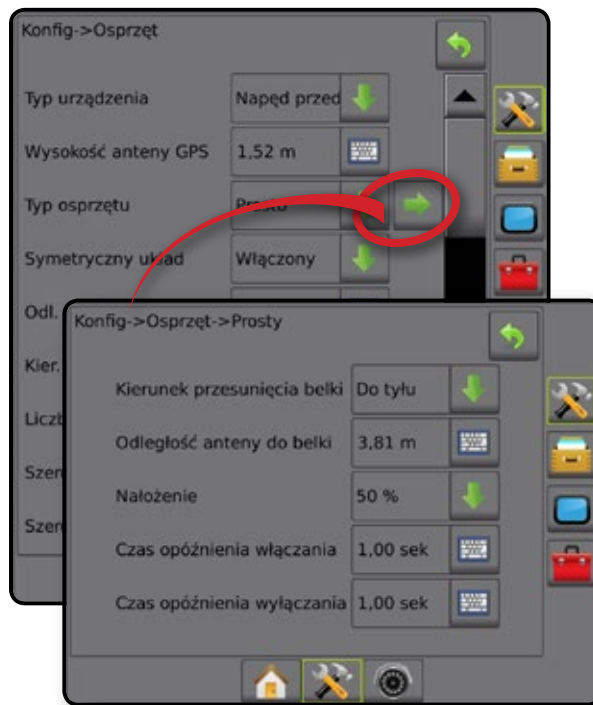


Typ osprzętu – Proste

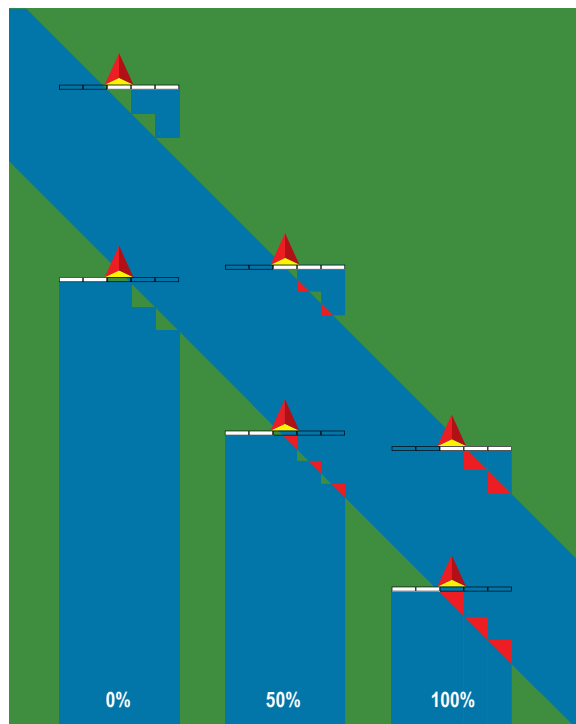
1. Na ekranie Osprzęt wybierz typ osprzętu **Proste**.
2. Naciśnij strzałkę NASTĘPNA STRONA .
3. Wybierz pomiędzy:
 - ▶ Kierunek przesunięcia belki – służy do wyboru ustawienia belki przed lub za anteną GPS przy pojeździe jadącym do przodu.
 - ▶ Odległość anteny do belki **1** – służy do podania odległości od anteny GPS do belki. Zakres wynosi od 0,0 do 50,0 metrów.
 - ▶ Nałożenie – służy do wyboru liczby nałożeń, gdy sekcje są włączane i wyłączane podczas stosowania automatycznego sterowania sekcjami belek
 - ▶ Czas opóźnienia włączenia – służy do ustawienia czasu, po jakim zostanie włączona każda sekcja podczas wkraczania na obszar, na którym nie wykonano żadnych zastosowań. Jeśli stosowanie włącza się zbyt szybko podczas wkraczania na obszar, na których nie wykonano żadnych zastosowań, zmniejsz czas opóźnienia włączania. Jeśli aplikacja włącza się zbyt późno, zwiększ czas opóźnienia włączania. Zakres wynosi od 0 do 10 sekund.
 - ▶ Czas opóźnienia wyłączenia – służy do ustawienia czasu, po jakim zostanie wyłączona każda sekcja podczas wkraczania na obszar, na którym wykonano zastosowania. Jeśli stosowanie wyłącza się zbyt szybko podczas wkraczania na obszar, na którym wykonano prace, zmniejsz czas opóźnienia wyłączenia. Jeśli aplikacja wyłącza się zbyt późno, zwiększ czas opóźnienia wyłączenia. Zakres wynosi od 0 do 10 sekund.
4. Naciśnij strzałkę POWRÓT , aby powrócić do ekranu osprzętu lub naciśnij przycisk KONFIGURACJA , aby powrócić do ekranu głównego konfiguracji.



Rysunek 8-15: Ustawienia opcji osprzętu w trybie prostym

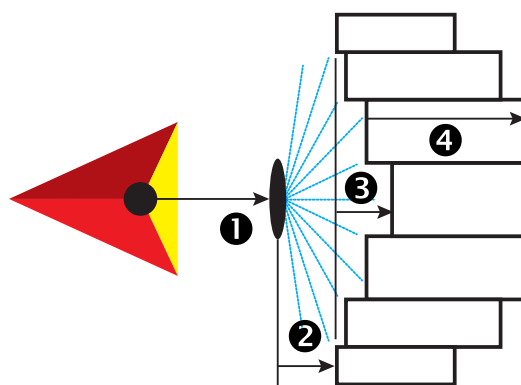


Rysunek 8-16: Nałożenie

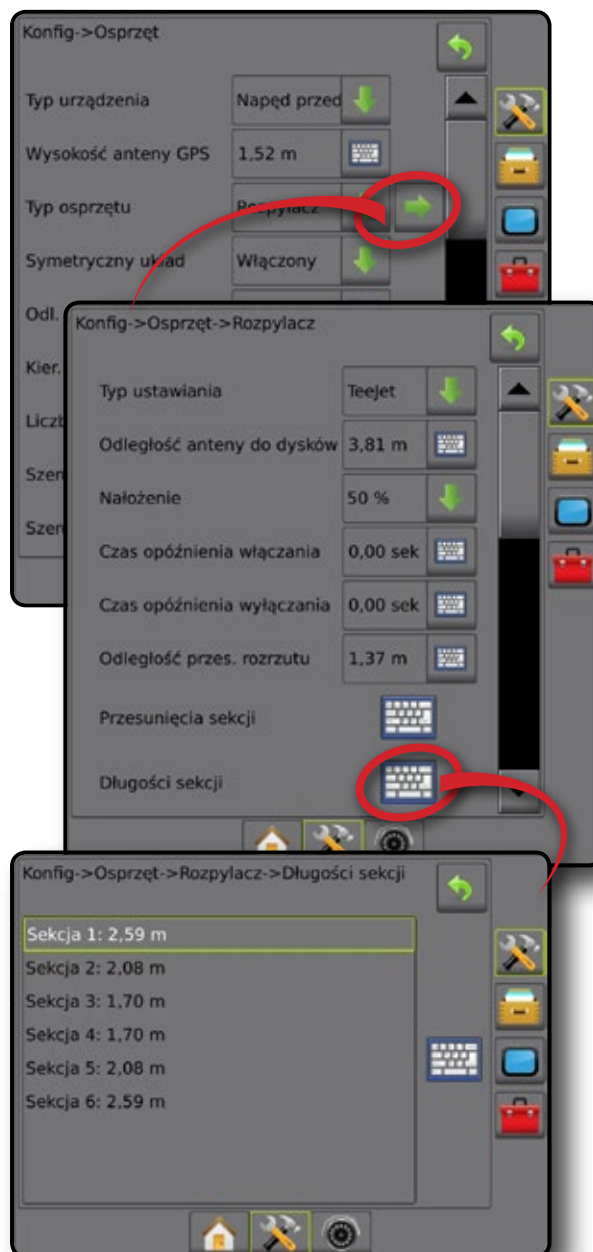


Typ osprzętu – Rozpylacz TeeJet

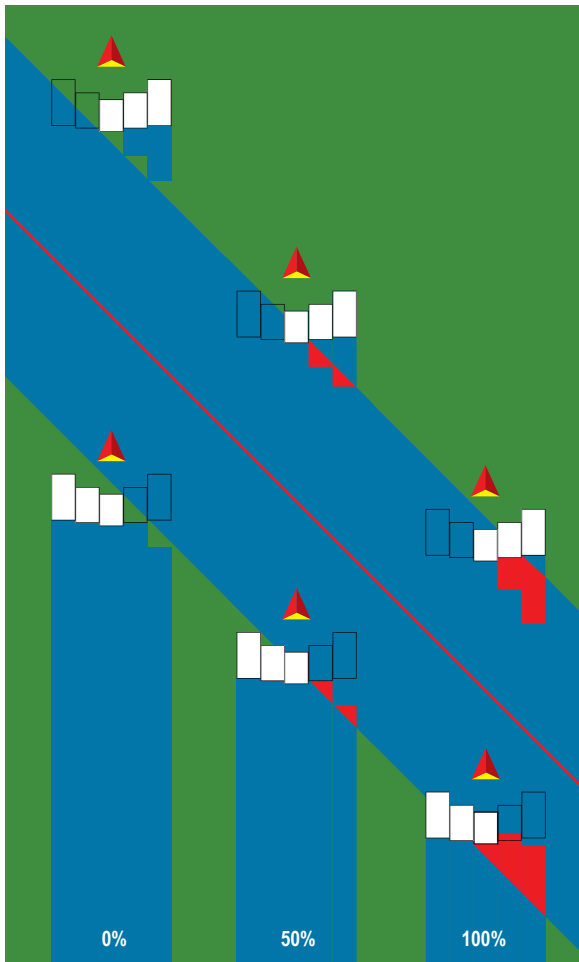
1. Na ekranie Osprzęt wybierz typ urządzenia **Rozpylacz**.
2. Naciśnij strzałkę NASTĘPNA STRONA ➡.
3. Wybierz pomiędzy:
 - ▶ Typ ustawienia – służy do wyboru typu rozpylacza **TeeJet**
 - ▶ Odległość anteny do dysku ❶ – służy do podania odległości od anteny GPS do dysku podawania lub mechanizmu rozpraszania. Zakres wynosi od 0,0 do 50,0 metrów.
 - ▶ Nałożenie – służy do wyboru liczby nałożeń, gdy sekcje są włączane i wyłączane podczas stosowania automatycznego sterowania sekcjami belek
 - ▶ Czas opóźnienia włączenia – służy do ustawienia czasu, po jakim zostanie włączona każda sekcja podczas wkraczania na obszar, na którym nie wykonano żadnych zastosowań. Jeśli stosowanie włącza się zbyt szybko podczas wkraczania na obszar, na którym nie wykonano żadnych zastosowań, zmniejsz czas opóźnienia włączania. Jeśli aplikacja włącza się zbyt późno, zwiększ czas opóźnienia włączania. Zakres wynosi od 0 do 10 sekund.
 - ▶ Czas opóźnienia wyłączenia – służy do ustawienia czasu, po jakim zostanie wyłączona każda sekcja podczas wkraczania na obszar, na którym wykonano zastosowania. Jeśli stosowanie wyłącza się zbyt szybko podczas wkraczania na obszar, na którym wykonano prace, zmniejsz czas opóźnienia wyłączenia. Jeśli aplikacja wyłącza się zbyt późno, zwiększ czas opóźnienia wyłączenia. Zakres wynosi od 0 do 10 sekund.
 - ▶ Odległość przesunięcia rozrzutu ❷ – służy do ustawiania odległości przesunięcia od dysków lub mechanizmu rozpraszania do miejsca, w którym produkt początkowo uderza w ziemię na sekcji 1. Zakres wynosi od 0,0 do 75,0 metrów.
 - ▶ Przesunięcie sekcji ❸ – służy do ustawiania odległości przesunięcia od krawędzi czołowej sekcji 1 (linia przesunięcia rozrzutu) do krawędzi czołowej każdej sekcji. Sekcja 1 jest zawsze w odległości 0,0 metra. Wszystkie pozostałe sekcje mogą być w różnych odległościach. Sekcje są numerowane od lewej do prawej, patrząc w kierunku ruchu maszyny w przód. Zakres wynosi od 0,0 do 75,0 metrów.
 - ▶ Długości sekcji ❹ – służy do wprowadzania długości sekcji zastosowania dla każdej sekcji. Każda sekcja może być w różnych odległościach. Sekcje są numerowane od lewej do prawej, patrząc w kierunku ruchu maszyny w przód. Zakres wynosi od 0,0 do 75,0 metrów.
4. Naciśnij strzałkę POWRÓT ⬅, aby powrócić do ekranu osprzętu lub naciśnij przycisk KONFIGURACJA ⚙, aby powrócić do ekranu głównego konfiguracji.



Rysunek 8-17: Ustawienia opcji osprzętu w trybie rozpylacza TeeJet



Rysunek 8-18: Nałożenie

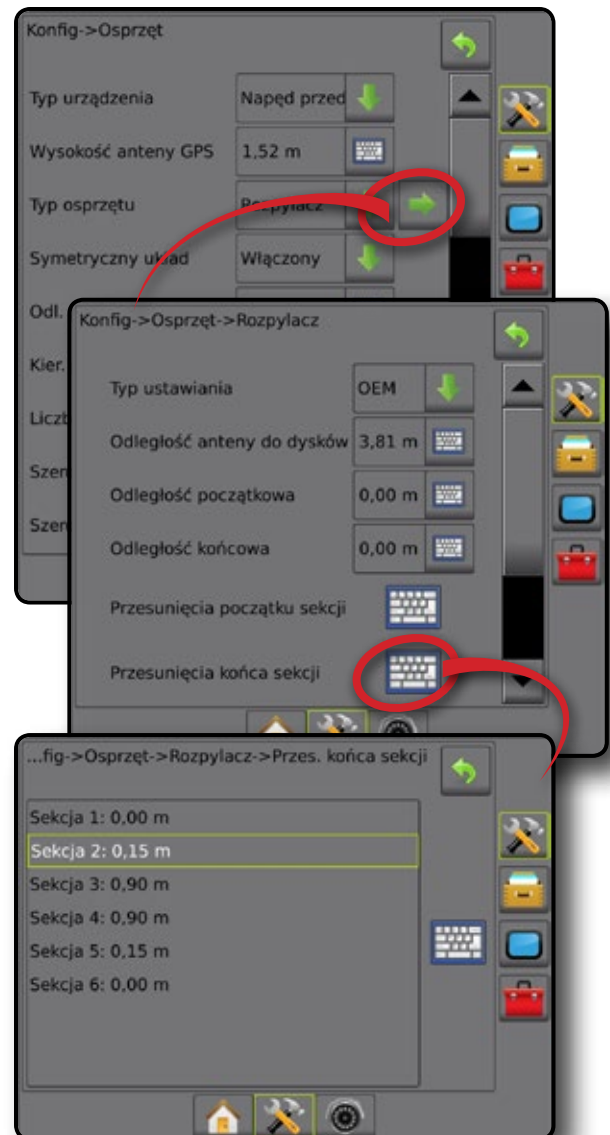


Typ osprzętu – Rozpylacz OEM

1. Na ekranie Osprzęt wybierz typ osprzętu **Rozpylacz**.
2. Naciśnij strzałkę NASTĘPNA STRONA ➡.
3. Wybierz pomiędzy:
 - ▶ Typ ustawienia – służy do wyboru typu rozpylacza **OEM**
 - ▶ Odległość anteny do dysku – służy do podania odległości od anteny GPS do dysku podawania lub mechanizmu rozpraszania. Zakres wynosi od 0,0 do 50,0 metrów.
 - ▶ Odległość początkowa – służy do ustawiania odległości początkowej przy wyjściu z obszaru zastosowania. Wartości można uzyskać u producenta rozpylacza.
 - ▶ Odległość końcowa – służy do ustawiania odległości końcowej przy wejściu na obszar zastosowania. Wartości można uzyskać u producenta rozpylacza.
 - ▶ Przesunięcia początków sekcji – służy do ustawiania odległości przesunięcia od krawędzi czołowej sekcji 1 do krawędzi czołowej każdej sekcji. Sekcja 1 jest zawsze w odległości 0,0 metra. Wszystkie pozostałe sekcje mogą być w różnych odległościach. Sekcje są numerowane od lewej do prawej, patrząc w kierunku ruchu maszyny w przód. Wartości można uzyskać u producenta rozpylacza.
 - ▶ Przesunięcia końców sekcji – służy do ustawiania odległości przesunięcia od krawędzi czołowej sekcji 1 do krawędzi końcowej każdej sekcji. Każda sekcja może być w różnych odległościach. Sekcje są numerowane od lewej do prawej, patrząc w kierunku ruchu maszyny w przód. Wartości można uzyskać u producenta rozpylacza.

4. Naciśnij strzałkę POWRÓT ↶, aby powrócić do ekranu osprzętu lub naciśnij przycisk KONFIGURACJA ⚙, aby powrócić do ekranu głównego konfiguracji.

Rysunek 8-19: Ustawienia opcji osprzętu w trybie rozpylacza OEM

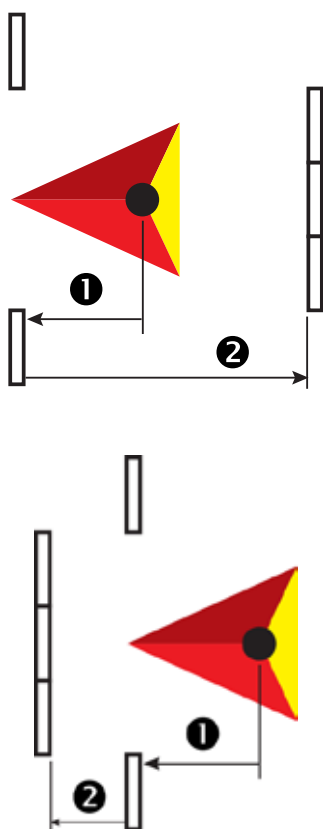


Typ osprzętu – Zakosowe

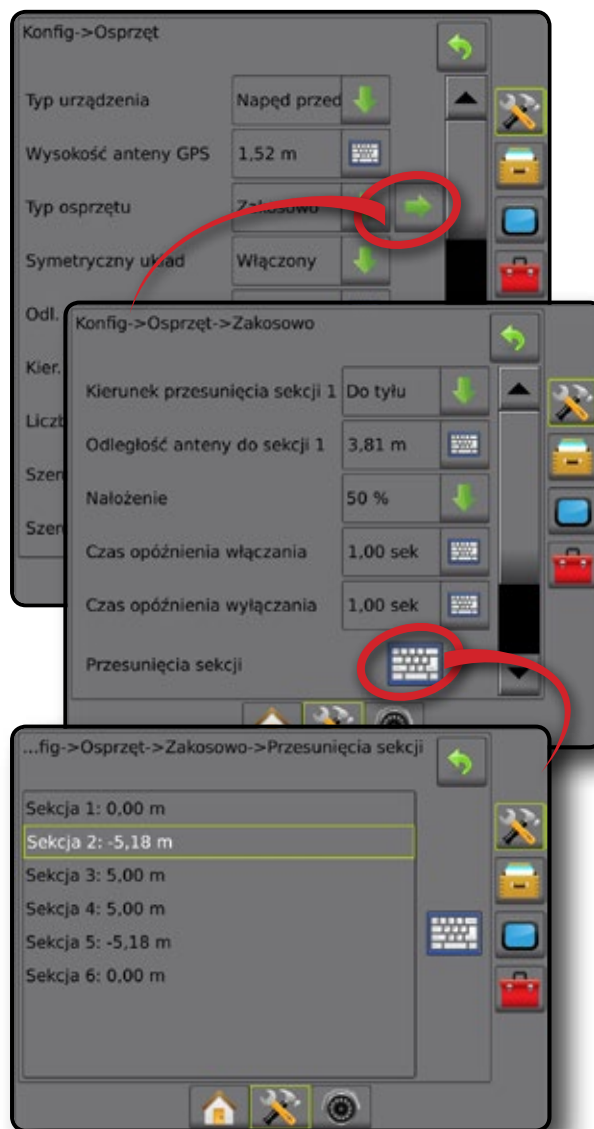
1. Na ekranie Osprzęt wybierz typ osprzętu **Zakosowe**.
2. Naciśnij strzałkę NASTĘPNA STRONA ➡.
3. Wybierz pomiędzy:
 - ▶ Kierunek przesunięcia sekcji 1 – służy do wyboru ustawienia sekcji 1 (punkt zerowy przesunięcia sekcji) przed lub za anteną GPS przy pojeździe jadącym do przodu.
 - ▶ Odległość anteny do sekcji 1 ① – służy do podania odległości od anteny GPS do sekcji 1 (punkt zerowy przesunięcia sekcji). Zakres wynosi od 0,0 do 50,0 metrów.
 - ▶ Nałożenie – służy do wyboru liczby nałożeń, gdy sekcje są włączane i wyłączane podczas stosowania automatycznego sterowania sekcjami belek
 - ▶ Czas opóźnienia włączenia – służy do ustawienia czasu, po jakim zostanie włączona każda sekcja podczas wkraczania na obszar, na którym nie wykonano żadnych zastosowań. Jeśli stosowanie włącza się zbyt szybko podczas wkraczania na obszar, na których nie wykonano żadnych zastosowań,

zmniejsz czas opóźnienia włączania. Jeśli aplikacja włącza się zbyt późno, zwiększ czas opóźnienia włączania. Zakres wynosi od 0 do 10 sekund.

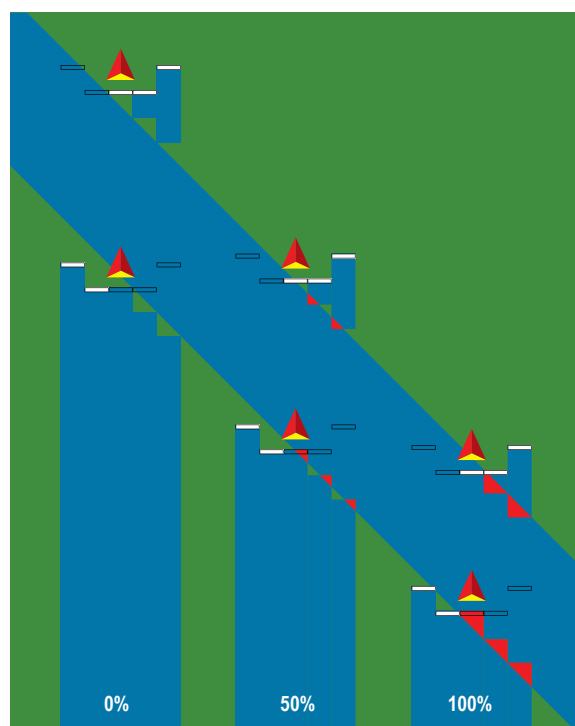
- ▶ Czas opóźnienia wyłączenia – służy do ustawienia czasu, po jakim zostanie wyłączona każda sekcja podczas wkraczania na obszar, na którym wykonano zastosowania. Jeśli stosowanie wyłącza się zbyt szybko podczas wkraczania na obszar, na którym wykonano prace, zmniejsz czas opóźnienia wyłączenia. Jeśli aplikacja wyłącza się zbyt późno, zwiększ czas opóźnienia wyłączenia. Zakres wynosi od 0 do 10 sekund.
 - ▶ Przesunięcia sekcji ② – służy do ustawiania odległości przesunięcia od sekcji 1 (linia odległości anteny do sekcji 1) do każdej sekcji. Dodatnia wartość przesunięcia przeniesie tę sekcję za sekcję 1. Ujemna wartość przesunięcia przeniesie tę sekcję przed sekcję 1. Sekcja 1 jest zawsze w odległości 0,0 metra. Wszystkie pozostałe sekcje mogą być w różnych odległościach. Sekcje są numerowane od lewej do prawej, patrząc w kierunku ruchu maszyny w przód. Zakres wynosi od -75,0 do +75,0 metrów.
4. Naciśnij strzałkę POWRÓT ↶, aby powrócić do ekranu osprzętu lub naciśnij przycisk KONFIGURACJA ⚙, aby powrócić do ekranu głównego konfiguracji.



Rysunek 8-20: Ustawienia opcji osprzętu w trybie zakosowym



Rysunek 8-21: Nałożenie



REGULACJA ODLEGŁOŚCI PRZESUNIĘCIA OSPRZĘTU

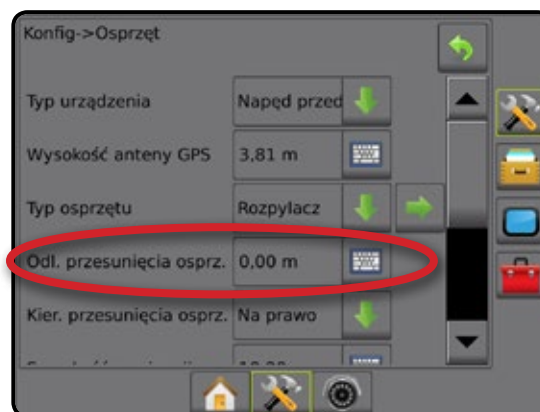
Odległość przesunięcia osprzętu służy do wprowadzania odległości od osi urządzenia do środka osprzętu. Gdy odwzorowanie na ekranie nie wykazuje nakładania ani odstępów, ale zastosowanie na polu stale daje nakładanie lub odstępy tylko z jednej strony w kierunku jazdy, należy obliczyć korektę odległości przesunięcia osprzętu; obliczoną korektę należy wprowadzić do wartości odległości przesunięcia osprzętu.

W przypadku korzystania z spryskiwacza lub rozpylacza samobieźnego użyj obliczenia korekty przesunięcia GPS do obliczenia korekty odległości przesunięcia osprzętu.

W przypadku korzystania z osprzętu ciągniętego lub doczepianego, użyj obliczenia korekty przesunięcia osprzętu do obliczenia korekty odległości przesunięcia osprzętu.

UWAGA: Podczas korzystania ze sterowania wspomaganego/automatycznego, jeśli odwzorowanie na ekranie pokazuje nakładania i odstępy, konieczna może być korekta ustawień sterowania wspomaganego/automatycznego.

Rysunek 8-22: Odległość przesunięcia osprzętu



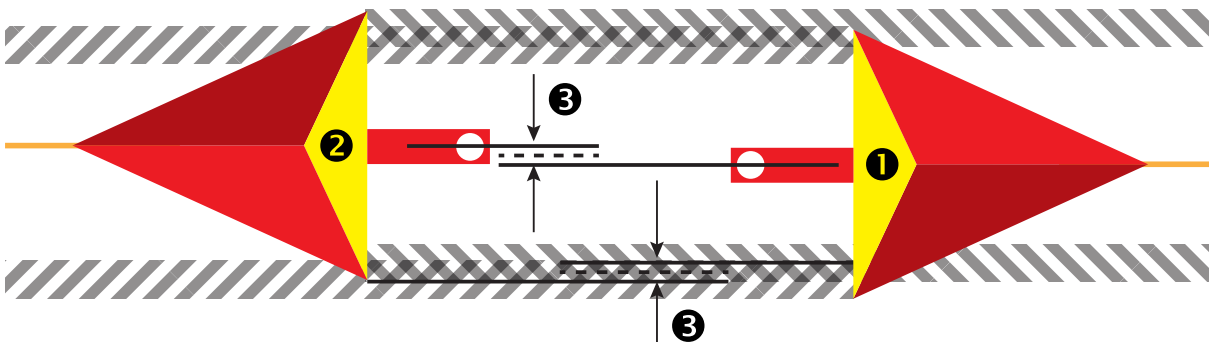
Obliczanie korekty przesunięcia GPS

Aby obliczyć korektę przesunięcia GPS przy zastosowaniu tej samej linii nawigacji:

1. Utwórz linię prostą AB.
2. Przy włączonym sterowaniu wspomaganym/automatycznym, przejeźdź obok ❶ co najmniej 30 metrów i rozmieść flagi przy belce zaczepowej lub obok maszyny.
3. Zawróć i załącz sterowanie wspomaganie/automatyczne na przejazd ❷ na tej samej linii nawigacji AB. Umieść flagi przy belce zaczepowej lub obok maszyny albo zatrzymaj się na linii nawigacji AB, obok flag umieszczonych podczas przejeżdżania ❶.
4. Zmierz różnicę ❸ między flagami przejazdu ❶ i przejazdu ❷.
5. Zmierzoną odległość ❸ podziel na pół. Ta różnica będzie korektą przesunięcia.
6. Zwiększ lub zmniejsz odległość przesunięcia zgodnie z potrzebą, zależnie od miejsc, w których występują nakładania zastosować oraz zgodnie z ustawieniem kierunku przesunięcia bieżącego osprzętu.

Nakładanie zastosowań na polu	Obecne ustawienia przesunięcia		
	Kierunek przesunięcia = w lewo	Kierunek przesunięcia = w prawo	Kierunek przesunięcia = w prawo Odległość przesunięcia = 0 m
Po prawej stronie przejazdu ❶	zwiększ wartość odległości przesunięcia	zmniejsz wartość odległości przesunięcia	zwiększ wartość odległości przesunięcia
Po lewej stronie przejazdu ❶	zmniejsz wartość odległości przesunięcia	zwiększ wartość odległości przesunięcia	zmień kierunek przesunięcia urządzenia w lewo i zwiększ wartość odległości przesunięcia

Rysunek 8-23: Odległość przesunięcia GPS



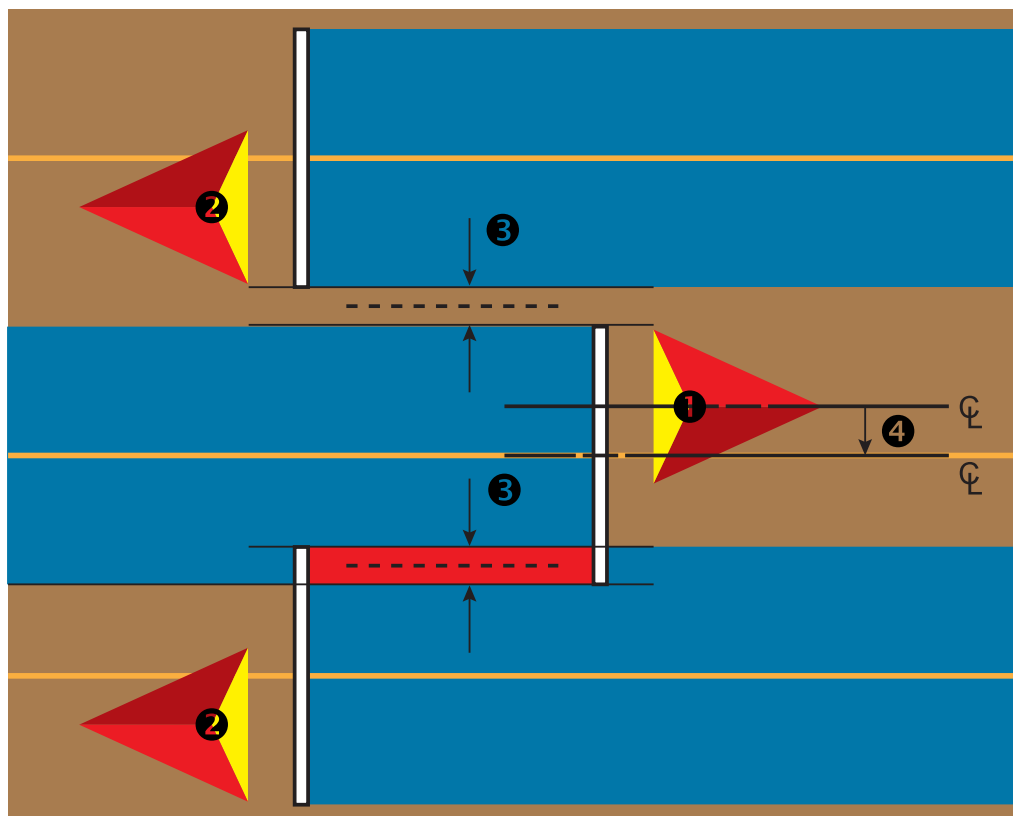
Korekta przesunięcia osprzętu

Aby obliczyć korektę przesunięcia osprzętu z zastosowaniem przyległych linii nawigacji:

1. Utwórz linię prostą AB.
2. Przy włączonym sterowaniu wspomaganym/automatycznym, przejeżdź obok ❶ tak, jakbyś obsługiwał osprzęt i rozmieść flagi przy zewnętrznych krawędziach osprzętu.
3. Zawróć i załącz sterowanie wspomaganie/automatyczne na przejazd ❷ na przyległej linii nawigacji AB. Umieść dodatkowe flagi przy zewnętrznych krawędziach osprzętu lub zatrzymaj się na linii nawigacji AB, obok flag umieszczonych podczas przejeżdżania ❶.
4. Zmierz różnicę ❸ między flagami przejazdu ❶ i przejazdu ❷.
5. Zmierzoną odległość ❸ podziel na pół. Ta różnica będzie korektą przesunięcia.
6. Zwiększ lub zmniejsz odległość przesunięcia ❹ zgodnie z potrzebą, zależnie od miejsc, w których występują nakładania zastosowań oraz zgodnie z ustawieniem kierunku przesunięcia bieżącego osprzętu.

Zastosowania na polu	Obecne ustawienia przesunięcia		
	Kierunek przesunięcia = w lewo	Kierunek przesunięcia = w prawo	Kierunek przesunięcia = w prawo Odległość przesunięcia = 0 m
Nakładanie po prawej stronie przejazdu ❶ lub Odstęp po lewej stronie przejazdu ❶	zwiększ wartość odległości przesunięcia	zmniejsz wartość odległości przesunięcia	zwiększ wartość odległości przesunięcia
Nakładanie po lewej stronie przejazdu ❶ lub Odstęp po prawej stronie przejazdu ❶	zmniejsz wartość odległości przesunięcia	zwiększ wartość odległości przesunięcia	zmień kierunek przesunięcia urządzenia w lewo i zwiększ wartość odległości przesunięcia

Rysunek 8-24: Odległość i kierunek przesunięcia osprzętu



USTAWIENIA FABRYCZNE I ZAKRESY
Sekcja pojedyncza

Opis	Ustawienie fabryczne	Zakres
Typ urządzenia	Napęd przedni	
Wysokość anteny GPS	3,81 m	Od 0,0 do 10,0 m
Typ osprzętu	Prosty	
Odległość przesunięcia osprzętu	0,0 m	Od 0,0 do 10,0 m
Kierunek przesunięcia osprzętu	Na prawo	
Szerokość nawigacji	18,288 m	Od 1,0 do 75,0 m
Szerokość zastosowania/robocza	3,6576 m	Od 1,0 do 75,0 m
Alarm obszaru zastosowania	Wyłączony	
Alarm zjazdu	0,0 s	Od 0,0 do 10,0 s
Alarm wjazdu	0,0 s	Od 0,0 do 10,0 s

Typ osprzętu – Proste

Opis	Ustawienie fabryczne	Zakres
Kierunek przesunięcia belki	Do tyłu	
Odległość anteny do belki	0,0 m	Od 0,0 do 50,0 m

Typ osprzętu – Rozpylacz TeeJet

Opis	Ustawienie fabryczne	Zakres
Typ ustawiania	TeeJet	
Odległość anteny do dysków	0,0 m	Od 0,0 do 50,0 m
Odległość przesunięcia rozrzutu	0,0 m	Od 0,0 do 75,0 m
Długość rozrzutu	0,0 m	Od 0,0 do 75,0 m

Typ osprzętu – Rozpylacz OEM

Opis	Ustawienie fabryczne	Zakres
Typ ustawiania	OEM	
Odległość anteny do dysków	0,0 m	Od 0,0 do 50,0 m
Odległość początkowa	Wartości można uzyskać u producenta rozpylacza	
Odległość końcowa	Wartości można uzyskać u producenta rozpylacza	

SmartCable lub moduł sterowania sekcją (SDM)

Opis	Ustawienie fabryczne	Zakres
Typ urządzenia	Napęd przedni	
Wysokość anteny GPS	3,81 m	Od 0,0 do 10,0 m
Typ osprzętu	Prosty	
Układ symetryczny osprzętu	Włączony	
Odległość przesunięcia osprzętu	0,0 m	Od 0,0 do 10,0 m
Kierunek przesunięcia osprzętu	Na prawo	
Liczba sekcji osprzętu	Zależy od kabla lub SDM	
Szerokość nawigacji	18,288 m	Od 1,0 do 75,0 m
Szerokość zastosowania/robocza	Łączna wartość dla wszystkich sekcji musi być większa niż 1,0 metr.	
Szerokość sekcji	3,6576 m	Od 0,0 do 75,0 m

Typ osprzętu – Proste

Opis	Ustawienie fabryczne	Zakres
Kierunek przesunięcia belki	Do tyłu	
Odległość anteny do belki	0,0 m	Od 0,0 do 50,0 m
Nalożenie	50%	
Czas opóźnienia włączania	1,0 s	Od 0,0 do 10,0 s
Czas opóźnienia wyłączenia	1,0 s	Od 0,0 do 10,0 s

Typ osprzętu – Rozpylacz TeeJet

Opis	Ustawienie fabryczne	Zakres
Typ ustawiania	TeeJet	
Odległość anteny do dysków	0,0 m	Od 0,0 do 50,0 m
Nalożenie	50%	
Czas opóźnienia włączania	0,0 s	Od 0,0 do 10,0 s
Czas opóźnienia wyłączenia	0,0 s	Od 0,0 do 10,0 s
Odległość przesunięcia rozrzutu	0,0 m	Od 0,0 do 75,0 m
Przesunięcie sekcji	0,0 m	Od 0,0 do 75,0 m
Długość rozrzutu	0,0 m	Od 0,0 do 75,0 m

Typ osprzętu – Rozpylacz OEM

Opis	Ustawienie fabryczne	Zakres
Typ ustawiania	OEM	
Odległość anteny do dysków	0,0 m	Od 0,0 do 50,0 m
Odległość początkowa	Wartości można uzyskać u producenta rozpylacza	
Odległość końcowa	Wartości można uzyskać u producenta rozpylacza	
Przesunięcia początku sekcji	Wartości można uzyskać u producenta rozpylacza	
Przesunięcia końca sekcji	Wartości można uzyskać u producenta rozpylacza	

Typ urządzenia – Zakosowe

Opis	Ustawienie fabryczne	Zakres
Kierunek przesunięcia sekcji 1	Do tyłu	
Odległość anteny do sekcji 1	0,0 m	Od 0,0 do 50,0 m
Nalożenie	50%	
Czas opóźnienia włączania	1,0 s	Od 0,0 do 10,0 s
Czas opóźnienia wyłączenia	1,0 s	Od 0,0 do 10,0 s
Przesunięcia sekcji	0,0 m	Od -75,0 do 75,0 m

ROZDZIAŁ 9 - MONITOR WIELKOŚCI KROPLI







Ustawienie monitora wielkości kropli służy do konfigurowania i włączania monitora wielkości kropli (DSM). Do włączenia monitora wielkości kropli potrzebny jest zestaw interfejsu czujnika ciśnienia. DSM jest dostępny na wszystkich nawigacji, z paska stanu.

USTAWIANIE MONITORA WIELKOŚCI KROPLI

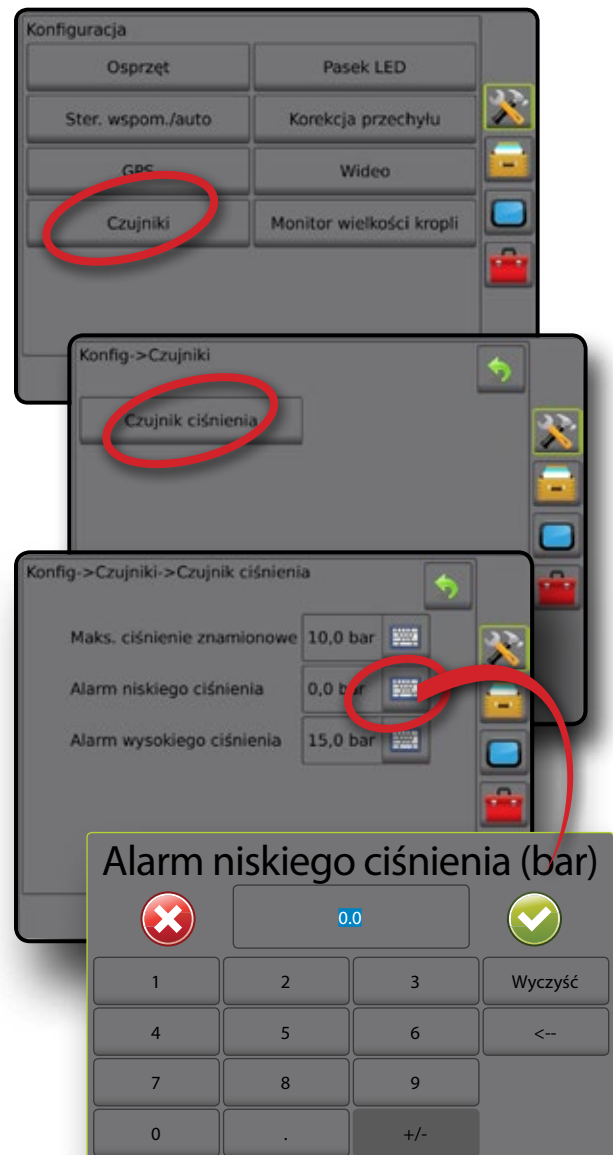
Czujnik ciśnienia

Gdy zestaw interfejsu czujnika ciśnienia jest obecny, opcje czujnika ciśnienia stosowane są do wprowadzenia maksymalnego ciśnienia znamionowego (producenta) i do ustawiania definiowanych przez użytkownika alarmów wysokiego i niskiego ciśnienia.

UWAGA: Jeśli zestaw interfejsu czujnika ciśnienia jest stosowany, monitor wielkości kropli jest dostępny.




1. Naciśnij przycisk boczny KONFIGURACJA .
2. Naciśnij **Czujniki**.
3. Naciśnij **Czujnik ciśnienia**.
4. Naciśnij ikonę KŁAWIATURY , aby wybrać z:
 - ▶ Maksymalne ciśnienie znamionowe - służy do ustalenia maksymalnego ciśnienia czujnika ciśnienia, zgodnie z zaleceniami producenta
 - ▶ Alarm niskiego ciśnienia - służy do wprowadzania ustalonego przez użytkownika punktu niskiego ciśnienia, po osiągnięciu którego rozlegnie się alarm dźwiękowy
 - ▶ Alarm wysokiego ciśnienia - służy do wprowadzania ustalonego przez użytkownika punktu wysokiego ciśnienia, po osiągnięciu którego rozlegnie się alarm dźwiękowy
5. Użyj klawiatury numerycznej do wpisania wartości.
6. Naciśnij ikonę AKCEPTUJ , aby zapisać ustawienia, lub naciśnij ikonę ANULUJ , aby wyjść z funkcji klawiatury bez zapisywania.
7. Naciśnij strzałkę POWROTU  lub przycisk boczny KONFIGURACJI , aby powrócić do ekranu głównego Konfiguracji.

Rysunek 9-1: Czujnik ciśnienia

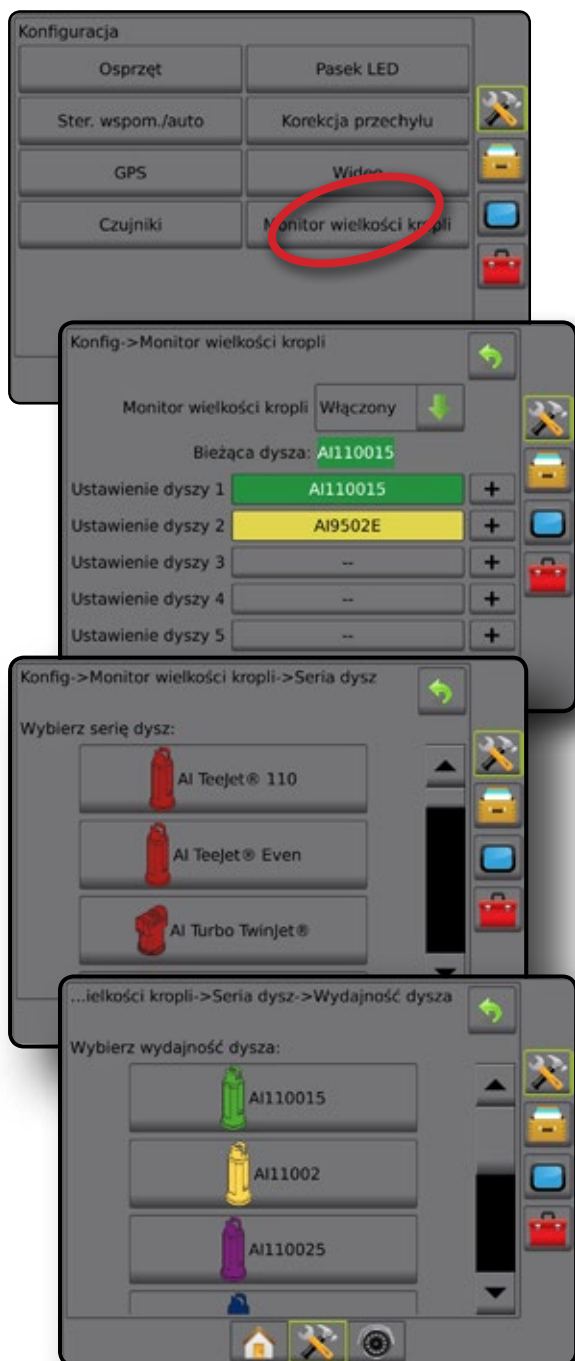


Monitor wielkości kropli

Gdy zestaw interfejsu czujnika ciśnienia jest obecny, monitor wielkości kropli jest używany do włączenia/wyłączenia monitora wielkość kropli (DSM), zaprogramowania do pięciu (5) dysz i wyboru bieżącej dyszy.

1. Naciśnij przycisk boczny KONFIGURACJA .
2. Naciśnij **Monitor wielkości kropli**.
3. Wybierz, czy monitor wielkości kropli jest włączony lub wyłączony.
4. Gdy jest włączony, wybierz spośród:
 - ▶ Ustawienia dysz – wybiera do pięciu (5) dysz, aby je szybko przywołać
 - ▶ Bieżąca dysza – wybiera bieżącą dyszę do ustalenia danych wielkości kropli.
5. Naciśnij strzałkę POWROTU  lub przycisk boczny KONFIGURACJI , aby powrócić do ekranu głównego Konfiguracji.

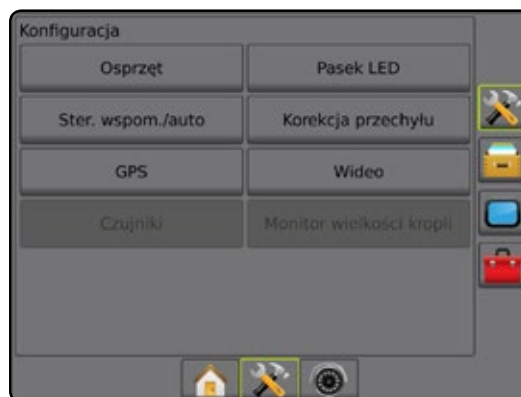
Rysunek 9-2: Monitor wielkości kropli i dysze



Monitor wielkości kropli jest niedostępny


Jeśli zestaw interfejsu czujnika ciśnienia nie jest zainstalowany, opcje ustawień są niedostępne.

Rysunek 9-3: Nie wykryto zestawu czujnika ciśnienia



Włącz/wyłącz monitor wielkości kropli

Ustaw monitor wielkości kropli (DSM) na włączony lub wyłączony.

1. Naciśnij strzałkę DÓŁ , żeby przejść do listy opcji.
2. Wybierz:
 - ▶ Włączony
 - ▶ Wyłączony

Jeśli wybrano „Wyłączony” wszystkie funkcje dysz i ustawień zostaną wyłączone (opcje będą wyszarzone).

Rysunek 9-4: Opcje wyłączonego i włączonego DSM

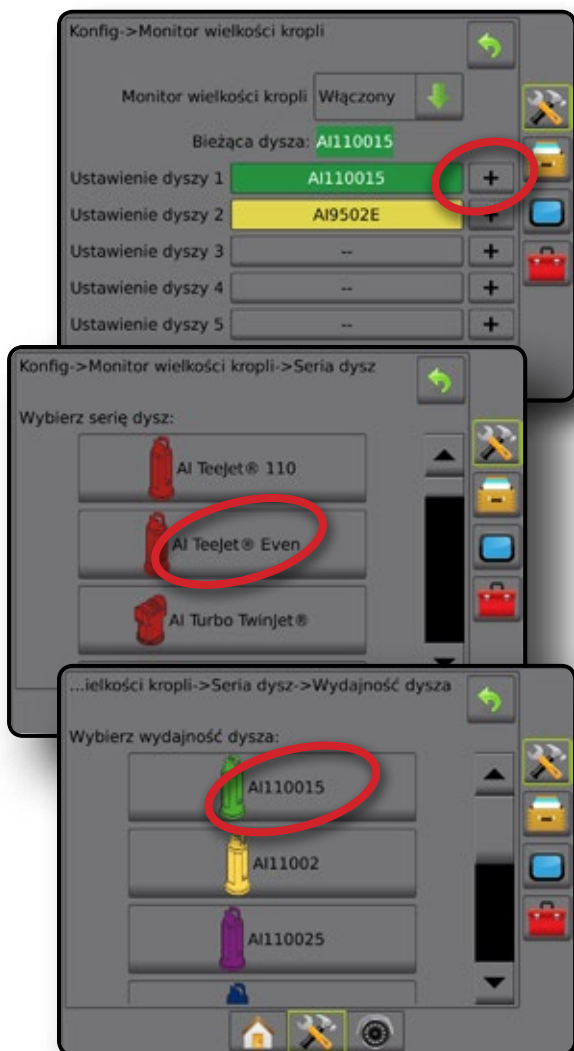


Ustawienia dyszy

Ustawienia dyszy pozwalają zapisać do pięciu dysz, które można szybko wywołać z pamięci.

1. Naciśnij **+**.
2. Wybierz serię dysz TeeJet.
3. Wybierz wydajność dysz.

Rysunek 9-5: Ustaw dyszę



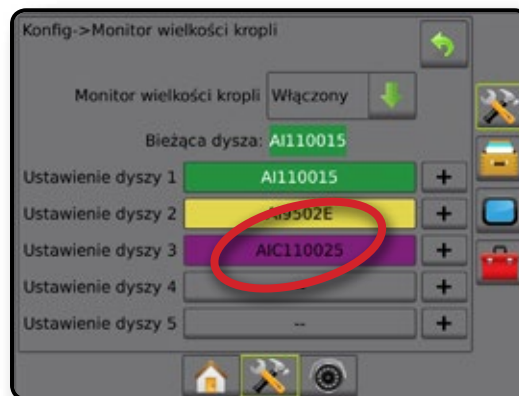
Bieżąca dysza

Opcja Bieżąca dysza pokazuje aktywną dyszę w celu ustalenia informacji bieżącej wielkości kropli. Dysze muszą być ustawione tak, aby były dostępne dla wyboru bieżącej dyszy.

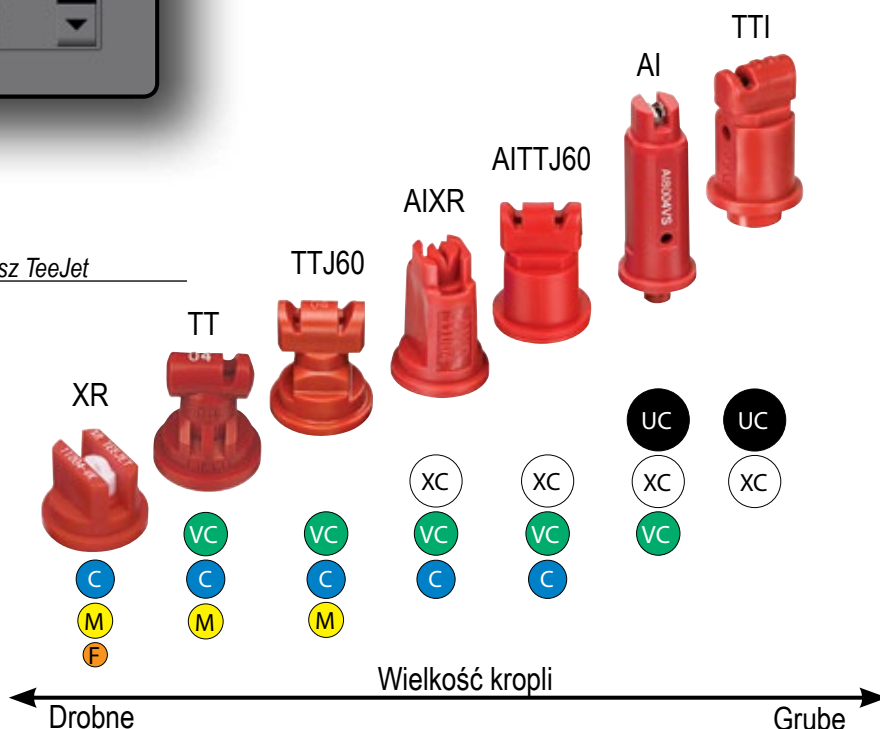
1. Naciśnij potrzebną dyszę.

Wybrana dysza będzie również widoczna w statusie kropli/ ciśnienia, na pasku stanu ekranów nawigacji.

Rysunek 9-7: Bieżąca dysza





Rysunek 9-6: Wielkość kropli dla wybranych dysz TeeJet



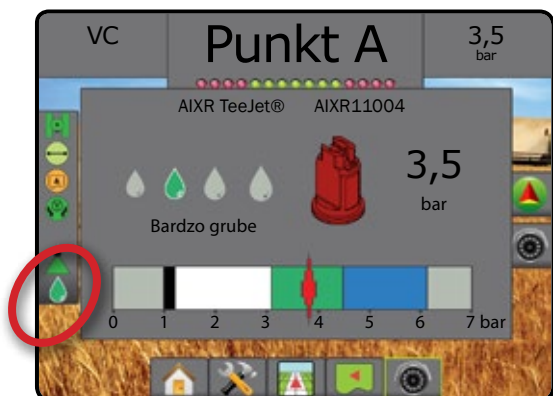
OBSŁUGA MONITORA WIELKOŚCI KROPLI

Pasek stanu




Status kropli/ciśnienia wyświetla informacje dotyczące bieżącego statusu wielkości kropli i ciśnienia w systemie.

1. Naciśnij ikonę STATUS KROPLI/CIŚNIENIA  .
2. Naciśnij w dowolnym miejscu ekranu, aby powrócić do ekranu nawigacji.

Rysunek 9-8: Status kropli/ciśnienia



Status kropli/ciśnienia

-  Kolorowy = włączony. Kolor kropli jest bezpośrednio związany z bieżącą ich wielkością. Opcje kolorystyczne to: 
-  Przekreślone = wyłączony
- Brak ikony = nie zainstalowano zestawu interfejsu czujnika ciśnienia

Pasek nawigacji

Pasek nawigacji informuje o informacjach wybranych przez użytkownika, w tym o bieżącym ciśnieniu w systemie i bieżącej wielkości kropli.

1. Naciśnij pole INFORMACJE DO WYBORU.
2. Wybierz pomiędzy:
 - ▶ Ciśnienie systemu – wyświetla bieżące ciśnienie w systemie
 - ▶ Wielkość kropli – wyświetla wielkość kropli bieżącej dyszy
3. Naciśnij poza polem wyboru, aby powrócić do ekranu nawigacji.

Rysunek 9-9: Informacje do wyboru z paska nawigacji



Tabela wielkości kropli

Podczas wybierania dyszy do rozpylania, ważne, aby przy wyborze dyszy rozpylacza pamiętać, że dysza dająca krople w jednej z ośmiu kategorii może wytwarzać krople o różnej wielkości przy różnych ciśnieniach. Dysza może wytwarzać średnie krople przy niskim ciśnieniu, a krople drobne przy wyższym ciśnieniu.

Kategoria	Symbol	Kolor
Ekstremalnie drobne	XF	Fioletowy
Bardzo drobne	VF	Czerwony
Drobne	F	Pomarańczowy
Średnie	M	Żółty
Grube	C	Niebieski
Bardzo grube	VC	Zielony
Ekstremalnie grube	XC	Biały
Skrajnie grube	UC	Czarny

Dane urządzenia

Wymiary	Matrix Pro 570GS	16,15 x 14,91 x 5,84 cm
	Matrix Pro 840GS	27,0 x 18,0 x 6,0 cm
Masa	Matrix Pro 570GS	0,794 kg
	Matrix Pro 840GS	1,06 kg
Złącze	Zasilanie/CAN	8 pinów Conxall
	Kamera	5 pinów Conxall
	Prędkość/czujnik	8 pinów Conxall <i>OSTRZEŻENIE! Pewne początkowe konsole Matrix posiadają złącze na 4-pinowy kabel Conxall. 4-pinowe i 8-pinowe kable NIE są wymienne.</i>
Środowiskowe	Przechowywanie	-10 do +70°C
	Robocze	0 do +50°C
	Wilgotność	90% bez kondensacji
Wyświetlacz	Matrix Pro 570GS	320 x 240 rozdzielczość 14,5 cm
	Matrix Pro 840GS	800 x 600 rozdzielczość 21,3 cm
Wejście/wyjście		USB 2.0
Zasilanie		< < 9 W przy 12 VDC

Prawa zastrzeżone

© 2013, TeeJet Technologies. Wszystkie prawa zastrzeżone. Żadna część tego dokumentu lub oprogramowania tu opisanego nie może być powielana, kopiowana, tłumaczona lub skracana w jakikolwiek sposób i jakimikolwiek środkami, elektronicznymi i mechanicznymi, bez uprzedniej pisemnej zgody TeeJet Technologies.

Znaki towarowe

O ile nie podano inaczej, wszystkie nazwy marek i produktów są zastrzeżonymi znakami towarowymi odpowiednich firm lub organizacji.

Ograniczenie odpowiedzialności

TEEJET TECHNOLOGIES OFERUJE TEN PRODUKT „TAKI JAKI JEST” BEZ ŻADNEJ GWARANCJI, WYRAŻONEJ CZY DOMNIEMANEJ. FIRMA TEEJET TECHNOLOGIES NIE PONOSI ODPOWIEDZIALNOŚCI ZA PRAWA AUTORSKIE ANI PATENTOWE. W ŻADNYM WYPADKU FIRMA TEEJET TECHNOLOGIES NIE JEST ODPOWIEDZIALNA ZA ŻADNE STRATY BIZNESOWE, UTRATĘ ZYSKÓW, UTRATĘ MOŻLIWOŚCI KORZYSTANIA ANI DANYCH, PRZERWĘ W DZIAŁALNOŚCI LUB ZA POŚREDNIE, CELOWE, PRZYPADKOWE CZY WYNIKOWE STRATY DOWOLNEGO RODZAJU, NAWET JEŚLI TEEJET TECHNOLOGIES UPRZEDZONO O TAKICH STRATACH SPOWODOWANYCH PRZEZ OPROGRAMOWANIE TEEJET TECHNOLOGIES.

MATRIX® PRO GS

INSTRUKCJA UŻYTKOWNIKA

Dostępne aktualizacje produktu

- FieldPilot® - sterowanie automatyczne
- UniPilot® - sterowanie wspomagane
- BoomPilot® - sterowanie automatyczne sekcjami belki
- Żyroskopowy moduł przechyłu
- Moduły wyboru wideo dla 8 kamer
- Ulepszenia zewnętrznego odbiornika GPS lub anteny
- Fieldware® - aplikacja organizacji danych rozszerzona o łącza
- Zestaw czujnika ciśnienia monitora wielkości kropli



TeeJet Technologies
1801 Business Park Drive
Springfield, Illinois 62703
USA

www.teejet.com

TeeJet Technologies Poland
Ul. Innowatorów 8
61-670 Dąbrowa k/ Poznań
Polska

TeeJet Aabybro
Mølhavevej 2
DK 9440 Aabybro
Dania

A Subsidiary of  **Spraying Systems Co.**

98-05273-PL R4 Polish/Polski
© TeeJet Technologies 2013