

# USER GUIDE

# MATRIX<sup>®</sup> 908



98-01578 R3

**TeeJet**<sup>®</sup>  
TECHNOLOGIES

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

## Obsah

### DŮLEŽITÉ INFORMACE O BEZPEČNOSTI IV

#### OBECNÁ UPOZORNĚNÍ A BEZPEČNOSTNÍ OPATŘENÍ IV

### NAMĚŘENÉ HODNOTY, KTERÉ MUSÍTE MÍT PO RUCI DŘÍVE, NEŽ ZAČNETE 1

#### POSTŘIKOVAČE 2

Čelní samojízdný postřikovač .....2

Zadní samojízdný postřikovač .....3

Traktor s pevným čelním postřikovačem .....4

Traktor s neseným mimostředovým postřikovačem .....5

Traktor s neseným postřikovačem vzadu .....6

Traktor s výkyvným neseným postřikovačem .....7

#### ROZMETADLA 8

Samojízdné rozmetadlo .....8

Traktor s pevně namontovaným neseným rozmetadlem .....9

Traktor s výkyvným rozmetadlem .....10

### PŘIPOJENÍ A FUNKCE KONZOLY 11

#### SCHÉMA SYSTÉMU 12

### NASTAVENÍ KONZOLY 13

#### Č. 1 UVÍTACÍ OBRAZOVKA 13

#### Č. 2 PROJDĚTE SI PRŮVODCE VOZIDLEM 14

Přístup ke správci vozidel po prvním spuštění .....15

#### Č. 3 ZADEJTE DOSTUPNÁ ODEMKNUTÍ 17

#### Č. 4 ZALOŽENÍ IMPLEMENTACE PROSTŘEDNICTVÍM PRŮVODCE ZAŘÍZENÍM 18

Správce vozidel a zařízení .....18

Vytvořit nové zařízení .....18

Upravit zařízení .....20

Aktivovat jiné zařízení .....20

Odstranit zařízení .....20

#### Č. 5 NASTAVENÍ NAVÁDĚNÍ 21

#### Č. 6 NASTAVENÍ UMÍSTĚNÍ MAPOVÁNÍ 22

#### Č. 7 NASTAVENÍ GNSS 23

#### Č. 8 NASTAVENÍ ASISTOVANÉ/AUTOMATICKÉ ŘÍZENÍ 24

#### Č. 9 VYBERTE REŽIM ÚLOHY 25

Správce úloh .....26

Správce úloh .....27

<b>ZAHÁJIT ÚLOHU</b>	<b>28</b>
Režim Jednoduchá úloha .....	28
Režim Pokročilá úloha .....	29
Funkce obrazovky Pokyny .....	30
<b>Č. 1 VYBERTE REŽIM POKYNŮ</b>	<b>31</b>
<b>Č. 2 VYTVOŘENÍ POKYNŮ AB</b>	<b>33</b>
Přepnout pokyn .....	33
Smazat poslední pokyn .....	34
Upravit vodící linie .....	34
Asistované/automatické řízení Nudge.....	34
Možnosti lišty akcí Dynamických adaptivních pokynů AB .....	35
<b>Č. 3 VYTVOŘENÍ HRANICI APLIKACE</b>	<b>36</b>
Odstranit poslední označenou hranici.....	37
<b>Č. 4 DŮKLADNĚJŠÍ POCHOPENÍ OBRAZOVKY POKYNY</b>	<b>38</b>
Možnosti mapy .....	38
Informační a stavová lišta .....	38
Vrstvy mapování .....	40
Panel navádění .....	41
<b>Č. 5 POKYNY NALEZNETE V ČÁSTI „MAPOVÁNÍ APLIKACÍ“.</b>	<b>42</b>
Bez modulu řízení sekcí.....	42
Postřikovač ISOBUS.....	42
Rozmetadlo ISOBUS.....	43
Řídicí modul sekcí TeeJet .....	43
<b>PŘÍSTUP K UNIVERZÁLNÍMU TERMINÁLU</b>	<b>44</b>
<b>MOŽNOSTI NÁPOVĚDY</b>	<b>45</b>
O zařízení .....	45
Uživatelská příručka.....	45
Registrace produktu .....	45
Funkce odblokování .....	45

## Autorská práva

© TeeJet Technologies 2023. Všechna práva vyhrazena. Žádná část tohoto dokumentu ani počítačových programů v něm popsaných nesmí být reprodukována, kopírována, fotokopírována, překládána nebo redukována v jakékoliv formě nebo jakýmikoliv prostředky, elektronickými nebo strojově čitelnými, nahrávanými nebo jinými, bez předchozího písemného souhlasu společnosti TeeJet Technologies.

## Ochranné známky

Pokud není uvedeno jinak, všechny ostatní názvy značek nebo produktů jsou ochrannými známkami nebo registrovanými ochrannými známkami příslušných společností nebo organizací.

## Omezení odpovědnosti

SPOLEČNOST TEEJET TECHNOLOGIES POSKYTUJE TENTO MATERIÁL "TAK, JAK JE", BEZ JAKÉKOLI ZÁRUKY, AŽ UŽ VÝSLOVNĚ NEBO PŘEDPOKLÁDANÉ. NEPŘEBÍRÁ SE ŽÁDNÁ ODPOVĚDNOST ZA AUTORSKÁ PRÁVA ANI PATENT. SPOLEČNOST TEEJET TECHNOLOGIES V ŽÁDNÉM PŘÍPADĚ NEODPOVÍDÁ ZA ZTRÁTU PODNIKÁNÍ, UŠLÝ ZISK, ZTRÁTU POUŽÍVÁNÍ NEBO DAT, PŘERUŠENÍ PROVOZU NEBO ZA NEPŘÍMÉ, ZVLÁŠTNÍ, NÁHODNÉ NEBO NÁSLEDNÉ ŠKODY JAKÉHOKOLI DRUHU, A TO ANI V PŘÍPADĚ, ŽE SPOLEČNOST TEEJET TECHNOLOGIES BYLA NA TAKOVÉ ŠKODY ZPŮSOBENÉ SOFTWAREM SPOLEČNOSTI TEEJET TECHNOLOGIES UPOZORNĚNA.

## DŮLEŽITÉ INFORMACE O BEZPEČNOSTI

Veškeré pokyny týkající se bezpečnosti a provozu je třeba si přečíst předtím, než bude systém uveden do chodu. Bezpečný provoz stroje je zodpovědností operátora. Bezpečnostní postupy musí být vyvěšeny v blízkosti zařízení a musí být pro operátora zřetelně viditelné a čitelné. Bezpečnostní postupy by měly být v souladu s veškerými místními předpisy a předpisy společnosti, právě tak jako s materiálovým bezpečnostním listem (MSDS). S žádostí o pomoc se obraťte na místního prodejce.

### Definice výstražných symbolů:



**NEBEZPEČÍ!** Tento symbol je vyhrazen pro nejextrémnější situace, kdy hrozí těžká újma na zdraví nebo hrozí bezprostřední nebezpečí smrti.



**VAROVÁNÍ!** Tento symbol značí nebezpečnou situaci, která může vyústit v těžkou újmu na zdraví nebo smrt.



**VÝSTRAHA!** Tento symbol značí nebezpečnou situaci, která může vyústit v lehkou nebo středně těžkou újmu na zdraví.



**POZNÁMKA:** Tento symbol označuje postupy, kterých by si měl být operátor vědom.

## OBCENÁ UPOZORNĚNÍ A BEZPEČNOSTNÍ OPATŘENÍ



### NEBEZPEČÍ!

- Přečtěte si následující pokyny. Pokud vám pokyny po přečtení návodu nebudou jasné, obraťte se prosím na místního prodejce.
- Udržujte zařízení mimo dosah dětí.
- Nepoužívejte stroj pod vlivem alkoholu nebo jakýchkoliv nedovolených látek.
- Některé systémy obsahují topné ventilátory. Nikdy topné těleso nezakrývejte, jinak hrozí vážné nebezpečí požáru!



### VAROVÁNÍ! NEBEZPEČÍ ÚRAZU ELEKTRICKÝM PROUDEM

- Před tím, než začnete s prací na konkrétní součásti, ujistěte se, že je veškeré elektrické napájení vypnuto a nedá se náhodně zapnout.
- Před použitím obloukové svářečky na zařízení, nebo čemkoliv k němu připojeném, odpojte napájecí kabely.
- U systémů, které mají pohon s proměnlivým kmitočtem, je nebezpečí úrazu elektrickým proudem v důsledku zbytkového napětí. Není přípustné zařízení otvírat, ani odpojovat systém nebo provádět rychlá spojení, nejméně 5 minut po odpojení proudu.
- Uvádějte systém do chodu pouze s pomocí zdroje uvedeného v návodu. Pokud si nejste zdrojem jistí, obraťte se na kvalifikovaného pracovníka údržby.
- Nepoužívejte vysokotlaké čističe k čištění elektrických součástí. Mohlo by to vést k jejich poškození a vystavit operátora nebezpečí úrazu elektrickým proudem.
- Napájení elektřinou musí být správně vedeno a připojeno k zařízení. Veškeré spoje musí odpovídat specifikovaným požadavkům.



## VAROVÁNÍ! VYSOKOTLAKÉ HYDRAULICKÉ SYSTÉMY

- Při práci na hydraulických systémech vždy noste osobní ochranné pracovní prostředky (OOPP).
- Když pracujete na hydraulických systémech, držte se pokynů výrobce pro schválenou údržbu.
- Pokud pracujete na hydraulických systémech, vždy zařízení vypněte. Při otevírání systému, který byl předtím pod tlakem, proveďte odpovídající bezpečnostní opatření.
- Uvědomte si, že hydraulický olej může být extrémně horký a pod vysokým tlakem.



## VAROVÁNÍ! NAKLÁDÁNÍ S CHEMICKÝMI LÁTKAMI

- Při nakládání s chemickými látkami vždy noste OOPP.
- Vždy se řiďte bezpečnostními štítky a pokyny od výrobce nebo dodavatele chemických látek.
- Operátoři by měli mít úplné informace o povaze a množství materiálu, s nímž mají pracovat.
- **DODRŽUJTE STÁTNÍ A MÍSTNÍ PŘEDPISY OHLEDNĚ NAKLÁDÁNÍ, POUŽÍVÁNÍ NEBO LIKVIDACE ZEMĚDĚLSKÝCH CHEMIKÁLIÍ.**



## VAROVÁNÍ! TLAKOVÝ POSTŘIKOVACÍ SYSTÉM

- Při používání tlakového postřikovacího systému je důležité, abyste si byli vědomi odpovídajících bezpečnostních opatření. Kapaliny pod tlakem mohou proniknout pokožkou a způsobit vážnou újmu na zdraví.
- Tlak v systému by nikdy neměl překročit mez stanovenou pro součást s nejnižším možným tlakem. Vždy si buďte vědomi možností svého systému a všech jeho součástí, maximálních tlaků a rychlostí průtoku.
- Filtry lze otevřít pouze, pokud jsou ruční ventily před a za filtrem v zavřené poloze. Pokud bude nutné z potrubí vyjmout jakékoli zařízení, ruční ventily před a za filtrem musí být v zavřené poloze. Pokud budou znovu namontovány, ujistěte se, že montáž proběhla správně, že toto zařízení náležitě funguje a že veškeré spoje dobře těsní.
- Přívodní potrubí zařízení by mělo odpovídat veškerým místními předpisy a předpisy společnosti a musí být správně vedeno a připojeno k zařízení. Veškeré spoje musí odpovídat specifikovaným požadavkům.
- Doporučuje se vypustit a vyčistit nádrž na kapalinu, pokud zařízení nebude delší dobu používáno.



## VAROVÁNÍ! BEZPEČNOST AUTOMATICKÉHO ŘÍZENÍ

- Aby nedošlo k těžké újmě na zdraví nebo smrti v důsledku přejetí vozidlem nebo automatizovaného pohybu systému řízení, nikdy neopouštějte sedadlo operátora, pokud je systém zapnutý.
- Aby nedošlo k těžké újmě na zdraví nebo smrti v důsledku přejetí vozidlem nebo automatizovaného pohybu systému řízení, ujistěte se, že v okolí vozidla nejsou lidé, ani překážky, dřív než začnete se spouštěním, kalibrací, laděním nebo aktivací systému.
- Ujistěte se, že je zařízení dobře připevněno k odpovídajícím součástem.
- Po veřejných komunikacích nikdy nejezděte se zapnutým systémem.



## VÝSTRAHA! BEZPEČNOST, ÚDRŽBA A SERVIS ZAŘÍZENÍ

- Zařízení by měli obsluhovat pouze správně vyškolení, kvalifikovaní pracovníci. Tito pracovníci musí mít prokazatelné schopnosti zařízení obsluhovat.
- Před použitím musí operátor zkontrolovat, zda je zařízení v dobrém stavu a zda může být používáno bezpečně. Pokud tomu tak není, zařízení nemůže být použito.
- Operátor musí mít kdykoliv k dispozici veškeré OOPP.
- Pravidelně kontrolujte, zda systém nebo jeho součásti nejsou opotřebené nebo poškozené. Vyměňte nebo opravte je, pokud je třeba.
- Opravy nebo údržbu zařízení směji provádět pouze kvalifikovaní oprávnění odborníci. Je třeba striktně dodržovat pokyny k údržbě a provozu.
- Operátor nebo technik údržby musí mít kdykoliv k dispozici kompletní návod k použití zařízení.



## VÝSTRAHA! BEZPEČNOST KABELŮ A HADIC

- Pravidelně kontrolujte, zda kabely nebo hadice nejsou opotřebené nebo poškozené. Vyměňte nebo opravte je, pokud je třeba.
- Kabely a hadice nesmí být vedeny prostřednictvím ostrých ohybů.
- Nepřipevňujte kabely a hadice k dráhám s vysokými vibracemi nebo výkyvy v tlaku.
- Nepřipevňujte kabely a hadice k dráhám, jimiž jsou vedeny horké tekutiny.
- Chraňte kabely a hadice před ostrými předměty, nečistotami zařízení a nahromaděním materiálu.
- Nechte kabelům a hadicím dostatečnou délku, aby měly části, které se při provozu pohybují, volný pohyb a ujistěte se, že kabely a hadice nevisí zpod zařízení.
- Ponechte dostatek prostoru mezi kabely a hadicemi nářadí a provozních zón stroje.
- Při čištění zařízení chraňte kabely před vysokotlakým mytím.



## POZNÁMKA: PÉČE O DOTYKOVOU OBRAZOVKU

- Udržujte dotykovou obrazovku zařízení z dosahu ostrých předmětů. Pokud se obrazovka dostane do kontaktu s ostrým předmětem, mohlo by to vést k poškození displeje.
- K čištění konzoly/displeje nepoužívejte silné chemické prostředky. Konzola/displej se správně čistí s použitím navlhčené měkké látky nebo antistatické utěrky, podobně jako když čistíte monitor počítače.



## POZNÁMKA: DOPORUČENÉ NÁHRADNÍ DÍLY

- Systém a jeho součásti byly navrženy tak, aby jejich společné působení poskytovalo systému nejlepší výkon. Pokud je nutné některé díly nahradit, doporučuje se použít pouze součásti od společnosti TeeJet, aby byla správná funkčnost a bezpečnost systému.



## SMLOUVA S KONCOVÝM UŽIVATELEM

- VŽDY SI PŘEČTĚTE A POSTUPUJTE PODLE POKYŇŮ NA CHEMICKÝCH ŠTÍTCÍCH. K datu vydání je klasifikace kapek v souladu s normou ISO 25358. Klasifikace se mohou změnit. Rozstříkovaná chemikálie, směsi v nádrži, teplota, vlhkost, rychlost větru, rychlost vozidla atd. mohou ovlivnit skutečnou velikost kapky.



## NAMĚŘENÉ HODNOTY, KTERÉ MUSÍTE MÍT PO RUCI DŘÍVE, NEŽ ZAČNETE

Následující stránky slouží jako pomůcka při definování rozměrů vozidla v Průvodci vozidlem, měření zařízení v Průvodci zařízením a měření místa mapování v možnostech mapování místa.

Ilustrace slouží pouze jako obecné reference. Přesná místa měření najdete v dokumentaci výrobce traktoru.

**POZNÁMKA:** Některá z uvedených nastavení nemusí být pro vaše vozidlo nebo zařízení vyžadována. Průvodce vozidlem a Průvodce zařízením vás provede jednotlivými požadovanými nastaveními na základě vašich voleb.

### Postřikovače

Čelní samojízdný postřikovač .....	strana 2
Zadní samojízdný postřikovač .....	strana 3
Traktor s pevným čelním postřikovačem .....	strana 4
Traktor s neseným mimostředovým postřikovačem .....	strana 5
Traktor s neseným postřikovačem vzadu .....	strana 6
Traktor s výkyvným neseným postřikovačem .....	strana 7

### Rozmetadla

Samojízdné rozmetadlo .....	strana 8
Traktor s pevně namontovaným neseným rozmetadlem .....	strana 9
Traktor s výkyvným rozmetadlem .....	strana 10

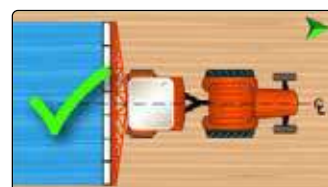
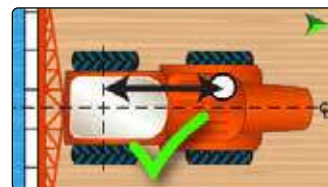
**POZNÁMKA:** Některé funkce rozmetadla jsou omezeny, dokud není zadán kód pro odemčení pokročilého rozmetadla. Pokyny pro odemykací kód naleznete "Č. 3 Zadejte dostupná odemknutí" na stránce 17.

### Nejlepší postupy měření

- Měření provádějte, jako by vozidlo a zařízení byly v přímém směru a v provozní poloze.
- Rozměry zařízení se mohou během provozu posunout. Pro dosažení nejlepší přesnosti měřte náradí při záběru se zemí.
- Držte svinovací metr ve svislém nebo vodorovném směru.
- Změřte vzdálenost ke středu antény.
- Sekce jsou číslovány zleva doprava při pohledu směrem dopředu.
- Boční směr vlevo/vpravo se určuje při pohledu směrem dopředu stroje.

### Terminologické poznámky

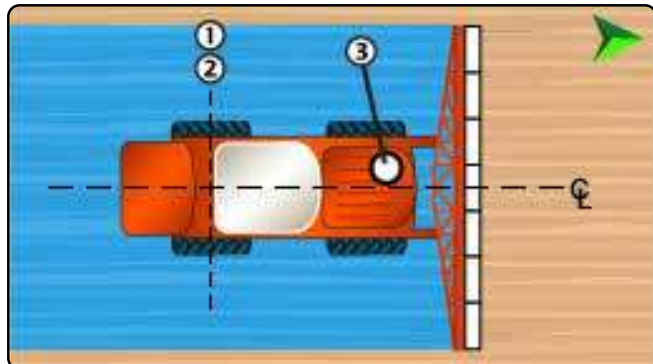
- Otočný bod vozidla ① – střed neřízené nápravy vozidla
  - Příklad: střed zadní nápravy u vozidla s předním řízením
- Závěsný/Připojovací bod ② – bod, ve kterém se náradí připojuje ke stroji, nebo otočný bod mezi náradím a strojem v závislosti na typu závěsu
  - Ne všechna vozidla mají závěsné body. U těchto vozidel bude Bod závěsu a Bod otáčení vozidla stejný bod a hodnota by měla být zadána jako 0 cm.
- Šířka navádění – vzdálenost mezi vodítky
  - Může se lišit od šířky aplikace nebo pracovní šířky (celková šířka všech sekcí).



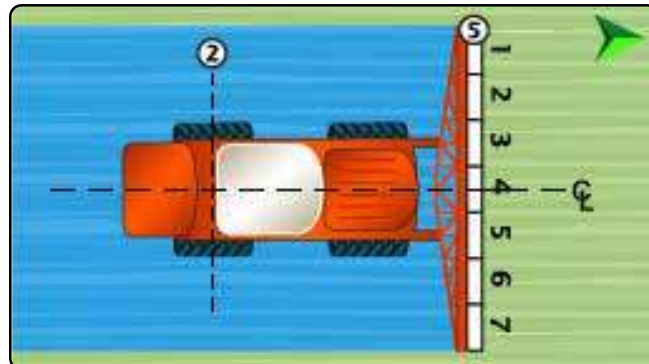
## POSTŘIKOVAČE

### Čelní samojízdný postřikovač

Název vozidla \_\_\_\_\_



Název zařízení \_\_\_\_\_



Tabulka 1-1: Průvodce měřením vozidla

Popis	Měření/možnosti
Směr jízdy vozidla k bodu zavěšení	 Bod otáčení čela vozidla
Přímá vzdálenost (ve směru jízdy) mezi bodem otáčení vozidla ① a bodem závěsu ②	0 cm Bod otáčení vozidla ① a bod závěsu ② jsou stejným bodem
Boční směr vozidla k bodu zavěšení	 Ve středu
Směr a vzdálenost antény od otočného bodu vozidla ① k anténě ③	
Boční směr antény <sup>1</sup> a vzdálenost od osy vozidla ☉ k anténě ③	

Tabulka 1-2: Vzdálenosti, pokyny a mapování

Popis	Hodnota
Šířka pokynu	
Umístění mapování, rovná vzdálenost od bodu otáčení vozidla ① k umístění mapování	
Umístění mapování, boční vzdálenost od bodu otáčení vozidla ☉ k umístění mapování	

Tabulka 1-3: Průvodce měřením zařízení

Popis	Měření/možnosti
Typ zavěšení	 Pevná montáž
Rozložení ramen a sekcí	 Vpředu uprostřed
Vzdálenost k ramenům: Vzdálenost závěsného/připojovacího bodu ② k místu dodání produktu ⑤	

Tabulka 1-4: Informace o sekcích

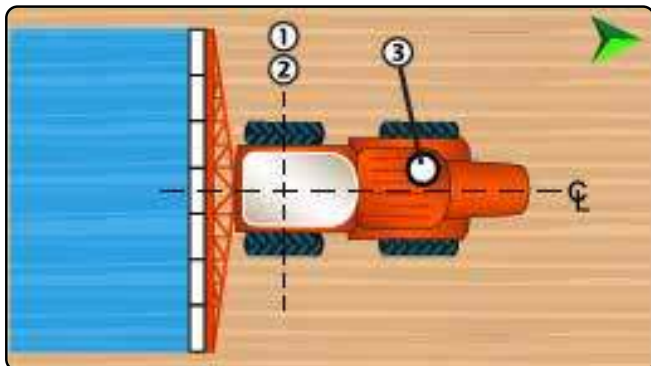
Popis	Možnost
Úseková symetrie	
Popis	Měření šířky
Sekce 1	
Sekce 2	
Sekce 3	
Sekce 4	
Sekce 5	
Sekce 6	
Sekce 7	
Sekce 8	
Sekce 9	
Sekce 10	
Celková šířka aplikace	

<sup>1</sup> Pokud je k dispozici asistované/automatické řízení, boční vzdálenost a směr antény se nastaví v nastavení "Správa vozidel" asistovaného/automatického řízení.

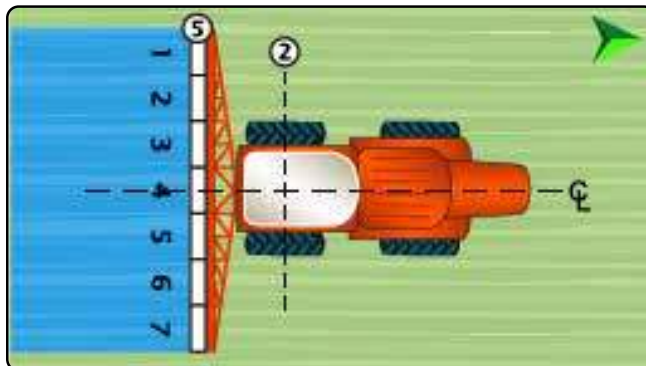


## Zadní samojízdný postřikovač

Název vozidla \_\_\_\_\_



Název zařízení \_\_\_\_\_



Tabulka 1-5: Průvodce měřením vozidla

Popis	Měření/možnosti
Směr jízdy vozidla k bodu zavěšení	 Bod otáčení zádí vozidla
Přímá vzdálenost (ve směru jízdy) mezi bodem otáčení vozidla ① a bodem závěsu ②	0 cm Bod otáčení vozidla ① a bod závěsu ② jsou stejným bodem
Boční směr vozidla k bodu zavěšení	 Ve středu
Směr a vzdálenost antény od otočného bodu vozidla ① k anténě ③	
Boční směr antény <sup>2</sup> a vzdálenost od osy vozidla $\varphi$ k anténě ③	

Tabulka 1-6: Vzdálenosti, pokyny a mapování

Popis	Hodnota
Šířka pokynu	
Umístění mapování, rovná vzdálenost od bodu otáčení vozidla ① k umístění mapování	
Umístění mapování, boční vzdálenost od bodu otáčení vozidla $\varphi$ k umístění mapování	

Tabulka 1-7: Průvodce měřením zařízení

Popis	Měření/možnosti
Typ zavěšení	 Pevná montáž
Rozložení ramen a sekcí	 Zadní střed
Vzdálenost k ramenům: Vzdálenost závěsného/připojovacího bodu ② k místu dodání produktu ⑤	

Tabulka 1-8: Informace o sekcích

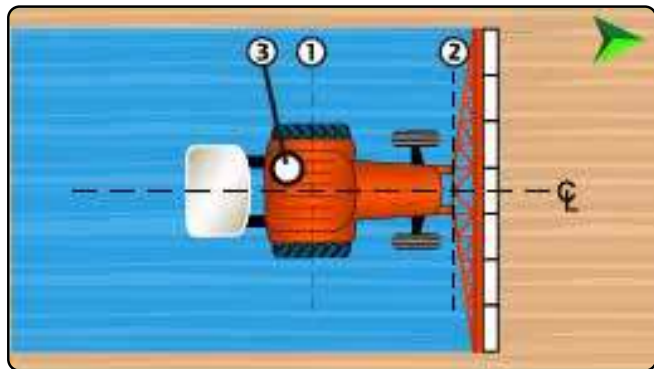
Popis	Možnost
Úseková symetrie	
Popis	Měření šířky
Sekce 1	
Sekce 2	
Sekce 3	
Sekce 4	
Sekce 5	
Sekce 6	
Sekce 7	
Sekce 8	
Sekce 9	
Sekce 10	
Celková šířka aplikace	

<sup>2</sup> Pokud je k dispozici asistované/automatické řízení, boční vzdálenost a směr antény se nastaví v nastavení "Správa vozidel" asistovaného/automatického řízení.

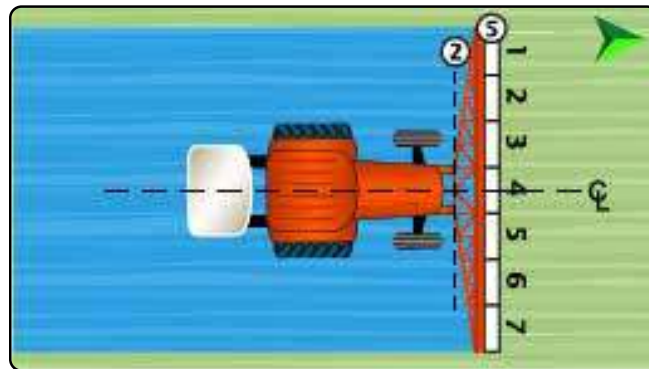
# Polní počítač Matrix 908

## Traktor s pevným čelním postřikovačem

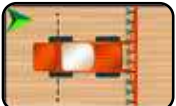

Název vozidla \_\_\_\_\_



Název zařízení \_\_\_\_\_





Tabulka 1-9: Průvodce měřením vozidla

Popis	Měření/možnosti
Směr jízdy vozidla k bodu zavěšení	 Bod otáčení čela vozidla
Přímá vzdálenost (ve směru jízdy) mezi bodem otáčení vozidla ① a bodem závěsu ②	
Boční směr vozidla k bodu zavěšení	 Ve středu
Směr a vzdálenost antény od otočného bodu vozidla ① k anténě ③	
Boční směr antény <sup>3</sup> a vzdálenost od osy vozidla ⊘ k anténě ③	

Tabulka 1-10: Vzdálenosti, pokyny a mapování

Popis	Hodnota
Šířka pokynu	
Umístění mapování, rovná vzdálenost od bodu otáčení vozidla ① k umístění mapování	
Umístění mapování, boční vzdálenost od bodu otáčení vozidla ⊘ k umístění mapování	

Tabulka 1-11: Průvodce měřením zařízení

Popis	Měření/možnosti
Typ zavěšení	 Pevná montáž
Rozložení ramen a sekcí	 Vpředu uprostřed
Vzdálenost k ramenům: Vzdálenost závěsného/připojovacího bodu ② k místu dodání produktu ⑤	

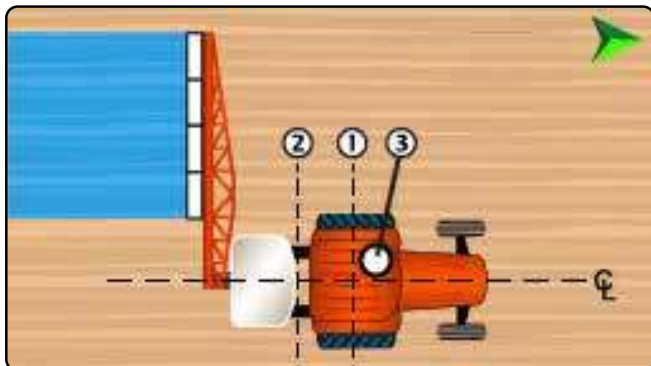
Tabulka 1-12: Informace o sekcích

Popis	Možnost
Úseková symetrie	
Popis	Měření šířky
Sekce 1	
Sekce 2	
Sekce 3	
Sekce 4	
Sekce 5	
Sekce 6	
Sekce 7	
Sekce 8	
Sekce 9	
Sekce 10	
Celková šířka aplikace	

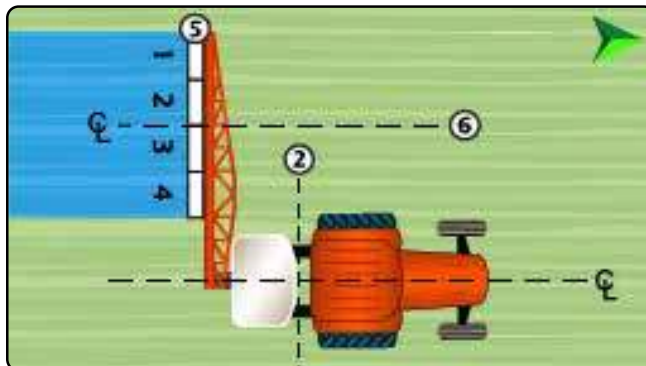
<sup>3</sup> Pokud je k dispozici asistované/automatické řízení, boční vzdálenost a směr antény se nastaví v nastavení "Správa vozidel" asistovaného/automatického řízení.

## Traktor s neseným mimostředovým postřikovačem

Název vozidla \_\_\_\_\_



Název zařízení \_\_\_\_\_



Tabulka 1-13: Průvodce měřením vozidla

Popis	Měření/možnosti
Směr jízdy vozidla k bodu zavěšení	 Bod otáčení zádi vozidla
Přímá vzdálenost (ve směru jízdy) mezi bodem otáčení vozidla ① a bodem závěsu ②	
Boční směr vozidla k bodu zavěšení	 Ve středu
Směr a vzdálenost antény od otočného bodu vozidla ① k anténě ③	
Boční směr antény <sup>4</sup> a vzdálenost od osy vozidla φ k anténě ③	

Tabulka 1-14: Vzdálenosti, pokyny a mapování

Popis	Hodnota
Šířka pokynu	
Umístění mapování, rovná vzdálenost od bodu otáčení vozidla ① k umístění mapování	
Umístění mapování, boční vzdálenost od bodu otáčení vozidla φ k umístění mapování	

Tabulka 1-15: Průvodce měřením zařízení

Popis	Měření/možnosti
Typ zavěšení	 Pevná montáž
Rozložení ramen a sekci	 Zád' mimo střed
Směr bočního odsazení ramena	
Boční posun ramen Vzdálenost od osy vozidla φ ke středu ramen ⑥	
Vzdálenost k ramenům: Vzdálenost závěsného/připojovacího bodu ② k místu dodání produktu ⑤	

Tabulka 1-16: Informace o sekcích

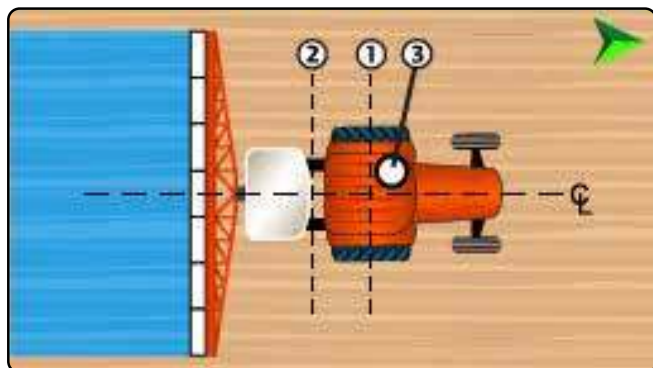
Popis	Možnost
Úseková symetrie	
Popis	Měření šířky
Sekce 1	
Sekce 2	
Sekce 3	
Sekce 4	
Sekce 5	
Sekce 6	
Sekce 7	
Sekce 8	
Celková šířka aplikace	

4 Pokud je k dispozici asistované/automatické řízení, boční vzdálenost a směr antény se nastaví v nastavení "Správa vozidel" asistovaného/automatického řízení.

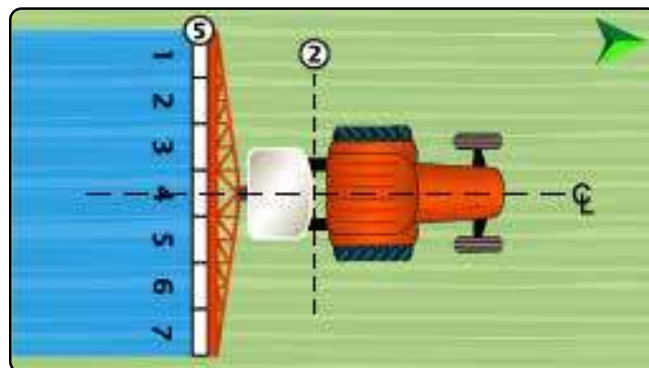
# Polní počítač Matrix 908

## Traktor s neseným postřikovačem vzadu

Název vozidla \_\_\_\_\_



Název zařízení \_\_\_\_\_



Tabulka 1-17: Průvodce měřením vozidla

Popis	Měření/možnosti
Směr jízdy vozidla k bodu zavěšení	 Bod otáčení zádí vozidla
Přímá vzdálenost (ve směru jízdy) mezi bodem otáčení vozidla ① a bodem závěsu ②	
Boční směr vozidla k bodu zavěšení	 Ve středu
Směr a vzdálenost antény od otočného bodu vozidla ① k anténě ③	
Boční směr antény <sup>5</sup> a vzdálenost od osy vozidla ④ k anténě ③	

Tabulka 1-18: Vzdálenosti, pokyny a mapování

Popis	Hodnota
Šířka pokynu	
Umístění mapování, rovná vzdálenost od bodu otáčení vozidla ① k umístění mapování	
Umístění mapování, boční vzdálenost od bodu otáčení vozidla ④ k umístění mapování	

Tabulka 1-19: Průvodce měřením zařízení

Popis	Měření/možnosti
Typ zavěšení	 Pevná montáž
Rozložení ramen a sekcí	 Zadní střed
Vzdálenost k ramenům: Vzdálenost závěsného/připojovacího bodu ② k místu dodání produktu ⑤	

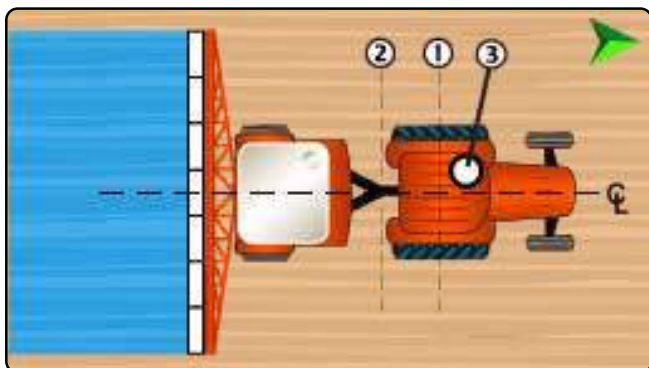
Tabulka 1-20: Informace o sekcích

Popis	Možnost
Úseková symetrie	
Popis	Měření šířky
Sekce 1	
Sekce 2	
Sekce 3	
Sekce 4	
Sekce 5	
Sekce 6	
Sekce 7	
Sekce 8	
Sekce 9	
Sekce 10	
Celková šířka aplikace	

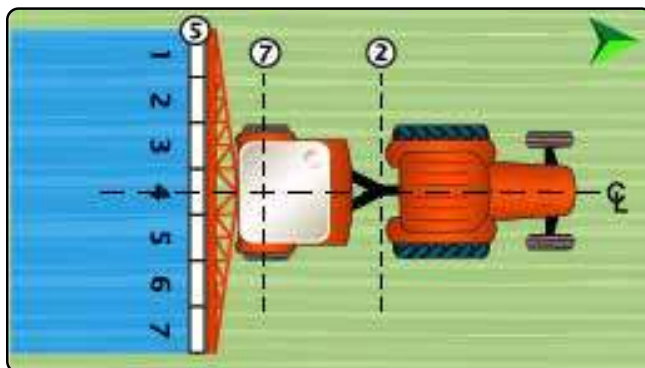
<sup>5</sup> Pokud je k dispozici asistované/automatické řízení, boční vzdálenost a směr antény se nastaví v nastavení "Správa vozidel" asistovaného/automatického řízení.

## Traktor s výkyvným neseným postřikovačem

Název vozidla \_\_\_\_\_



Název zařízení \_\_\_\_\_



Tabulka 1-21: Průvodce měřením vozidla

Popis	Měření/možnosti
Směr jízdy vozidla k bodu zavěšení	 Bod otáčení zádí vozidla
Přímá vzdálenost (ve směru jízdy) mezi bodem otáčení vozidla ① a bodem závěsu ②	
Boční směr vozidla k bodu zavěšení	 Ve středu
Směr a vzdálenost antény od otočného bodu vozidla ① k anténě ③	
Boční směr antény <sup>6</sup> a vzdálenost od osy vozidla $\varphi$ k anténě ③	

Tabulka 1-22: Vzdálenosti, pokyny a mapování

Popis	Hodnota
Šířka pokynu	
Umístění mapování, rovná vzdálenost od bodu otáčení vozidla ① k umístění mapování	
Umístění mapování, boční vzdálenost od bodu otáčení vozidla $\varphi$ k umístění mapování	

<sup>6</sup> Pokud je k dispozici asistované/automatické řízení, boční vzdálenost a směr antény se nastaví v nastavení "Správa vozidel" asistovaného/automatického řízení.

Tabulka 1-23: Průvodce měřením zařízení

Popis	Měření/možnosti
Typ zavěšení	 Otočný držák
Vzdálenost od závěsu/připojení v linii ② k nápravě přívěsu ⑦	
Rozložení ramen a sekci	 Zadní střed
Vzdálenost k ramenům: Vzdálenost závěsného/připojovacího bodu ② k místu dodání produktu ⑤	

Tabulka 1-24: Informace o sekcích

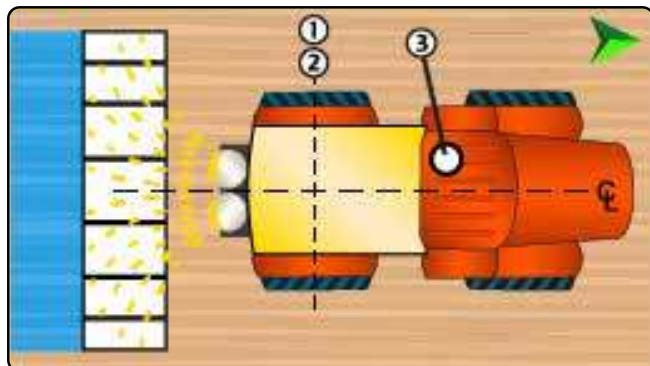
Popis	Možnost
Úseková symetrie	
Popis	Měření šířky
Sekce 1	
Sekce 2	
Sekce 3	
Sekce 4	
Sekce 5	
Sekce 6	
Sekce 7	
Sekce 8	
Sekce 9	
Sekce 10	
Celková šířka aplikace	



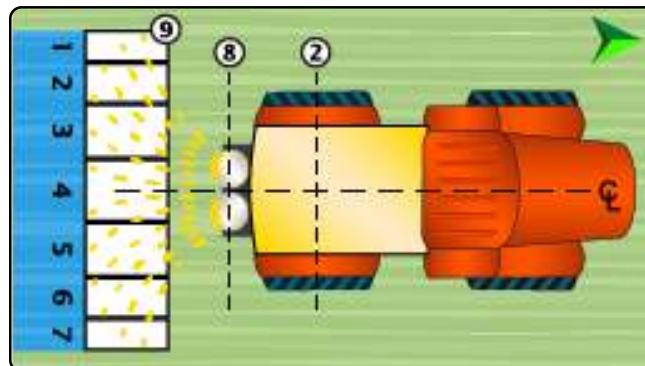
## ROZMETADLA

### Samojízdné rozmetadlo

Název vozidla \_\_\_\_\_



Název zařízení \_\_\_\_\_



Tabulka 1-25: Průvodce měřením vozidla

Popis	Měření/možnosti
Směr jízdy vozidla k bodu zavěšení	<p><b>Bod otáčení zádi vozidla</b></p>
Přímá vzdálenost (ve směru jízdy) mezi bodem otáčení vozidla ① a bodem závěsu ②	0 cm Bod otáčení vozidla ① a bod závěsu ② jsou stejným bodem
Boční směr vozidla k bodu zavěšení	<p><b>Ve středu</b></p>
Směr a vzdálenost antény od otočného bodu vozidla ① k anténě ③	
Boční směr antény <sup>7</sup> a vzdálenost od osy vozidla ④ k anténě ③	

Tabulka 1-26: Vzdálenosti, pokyny a mapování

Popis	Hodnota
Šířka pokynu	
Umístění mapování, rovná vzdálenost od bodu otáčení vozidla ① k umístění mapování	
Umístění mapování, boční vzdálenost od bodu otáčení vozidla ④ k umístění mapování	

Tabulka 1-27: Průvodce měřením zařízení

Popis	Měření/možnosti
Typ zavěšení	<p><b>Pevná montáž</b></p>
Vzdálenost od závěsu/připojení v linii ② k disku ⑧	
Vzdálenost od disku v linii ⑧ k čelní hraně ⑨	

Tabulka 1-28: Informace o sekcích<sup>8</sup>

Popis	Možnost		
	Hodnota		
Popis	Šířka	Délka	Rovné odsazení
Úseková symetrie			
Sekce 1			0 cm
Sekce 2			
Sekce 3			
Sekce 4			
Sekce 5			
Sekce 6			
Sekce 7			
Sekce 8			
Sekce 9			
Sekce 10			
Celková pracovní šířka:			

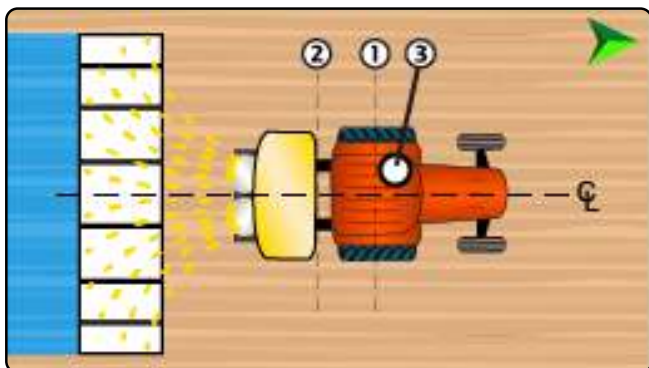
<sup>7</sup> Pokud je k dispozici asistované/automatické řízení, boční vzdálenost a směr antény se nastaví v nastavení "Správa vozidel" asistovaného/automatického řízení.

<sup>8</sup> Některé funkce rozmetadla jsou omezeny, dokud není zadán kód pro odemčení pokročilého rozmetadla.

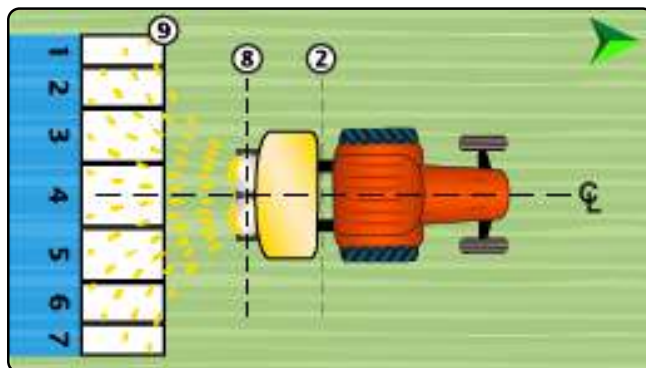


## Traktor s pevně namontovaným neseným rozmetadlem

Název vozidla \_\_\_\_\_



Název zařízení \_\_\_\_\_



Tabulka 1-29: Průvodce měřením vozidla

Popis	Měření/možnosti
Směr jízdy vozidla k bodu zavěšení	 Bod otáčení zádi vozidla
Přímá vzdálenost (ve směru jízdy) mezi bodem otáčení vozidla ① a bodem závěsu ②	
Boční směr vozidla k bodu zavěšení	 Ve středu
Směr a vzdálenost antény od otočného bodu vozidla ① k anténě ③	
Boční směr antény <sup>9</sup> a vzdálenost od osy vozidla ④ k anténě ③	

Tabulka 1-30: Vzdálenosti, pokyny a mapování

Popis	Hodnota
Šířka pokynu	
Umístění mapování, rovná vzdálenost od bodu otáčení vozidla ① k umístění mapování	
Umístění mapování, boční vzdálenost od bodu otáčení vozidla ④ k umístění mapování	

Tabulka 1-31: Průvodce měřením zařízení

Popis	Měření/možnosti
Typ zavěšení	 Pevná montáž
Vzdálenost od závěsu/připojení v linii ② k disku ⑧	
Vzdálenost od disku v linii ⑧ k čelní hraně ⑨	

Tabulka 1-32: Informace o sekcích<sup>10</sup>

Popis	Možnost		
Úseková symetrie			
	Hodnota		
Popis	Šířka	Délka	Rovné odsazení
Sekce 1			0 cm
Sekce 2			
Sekce 3			
Sekce 4			
Sekce 5			
Sekce 6			
Sekce 7			
Sekce 8			
Sekce 9			
Sekce 10			
Celková pracovní šířka:			

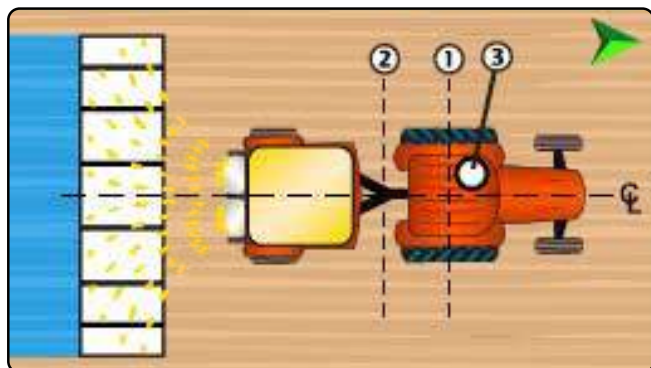
<sup>9</sup> Pokud je k dispozici asistované/automatické řízení, boční vzdálenost a směr antény se nastaví v nastavení "Správa vozidel" asistovaného/automatického řízení.

<sup>10</sup> Některé funkce rozmetadla jsou omezeny, dokud není zadán kód pro odemčení pokročilého rozmetadla.

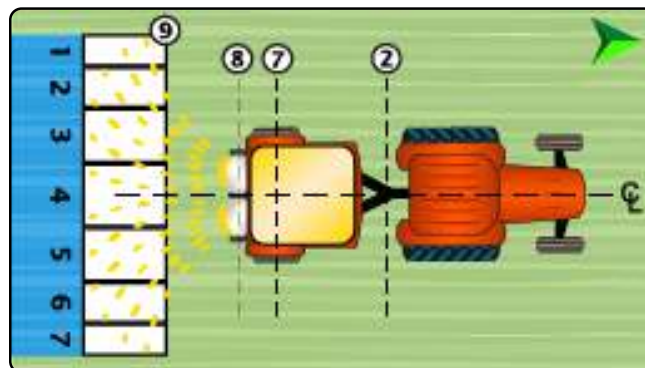
# Polní počítáč Matrix 908

## Traktor s výkyvným rozmetadlem

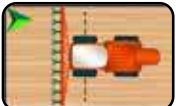

Název vozidla \_\_\_\_\_



Název zařízení \_\_\_\_\_




Tabulka 1-33: Průvodce měřením vozidla

Popis	Měření/možnosti
Směr jízdy vozidla k bodu zavěšení	 Bod otáčení zádi vozidla
Přímá vzdálenost (ve směru jízdy) mezi bodem otáčení vozidla ① a bodem závěsu ②	
Boční směr vozidla k bodu zavěšení	 Ve středu
Směr a vzdálenost antény od otočného bodu vozidla ① k anténě ③	
Boční směr antény <sup>11</sup> a vzdálenost od osy vozidla ④ k anténě ③	

Tabulka 1-34: Vzdálenosti, pokyny a mapování

Popis	Hodnota
Šířka pokynu	
Umístění mapování, rovná vzdálenost od bodu otáčení vozidla ① k umístění mapování	
Umístění mapování, boční vzdálenost od bodu otáčení vozidla ④ k umístění mapování	

Tabulka 1-35: Průvodce měřením zařízení

Popis	Měření/možnosti
Typ zavěšení	 Otočný držák
Vzdálenost od závěsu/připojení v linii ② k nápravě přívěsu ⑦	
Vzdálenost od závěsu/připojení v linii ② k disku ⑧	
Vzdálenost od disku v linii ⑧ k čelní hraně ⑨	

Tabulka 1-36: Informace o sekcích<sup>12</sup>

Popis	Možnost		
	Hodnota		
Popis	Šířka	Délka	Rovné odsazení
Sekce 1			0 cm
Sekce 2			
Sekce 3			
Sekce 4			
Sekce 5			
Sekce 6			
Sekce 7			
Sekce 8			
Sekce 9			
Sekce 10			
Celková pracovní šířka:			

<sup>11</sup> Pokud je k dispozici asistované/automatické řízení, boční vzdálenost a směr antény se nastaví v nastavení "Správa vozidel" asistovaného/automatického řízení.

<sup>12</sup> Některé funkce rozmetadla jsou omezeny, dokud není zadán kód pro odemčení pokročilého rozmetadla.



## PŘIPOJENÍ A FUNKCE KONZOLY



\*Činnost připojení závisí na verzi softwaru.

### Tlačítko zapnutí/vypnutí

Před zapnutím konzoly připojte všechna zařízení ke kabeláži.

- ▶ Zapnuto – stiskněte tlačítko NAPÁJENÍ 
- ▶ Vypnutí – stiskněte a krátce podržte tlačítko NAPÁJENÍ. 

**VAROVÁNÍ!** Před restartováním konzoly počkejte 30 sekund.

### Sériové číslo

Poznamenejte si své sériové číslo. Je vyžadováno pro registraci produktu.

Registrace produktu

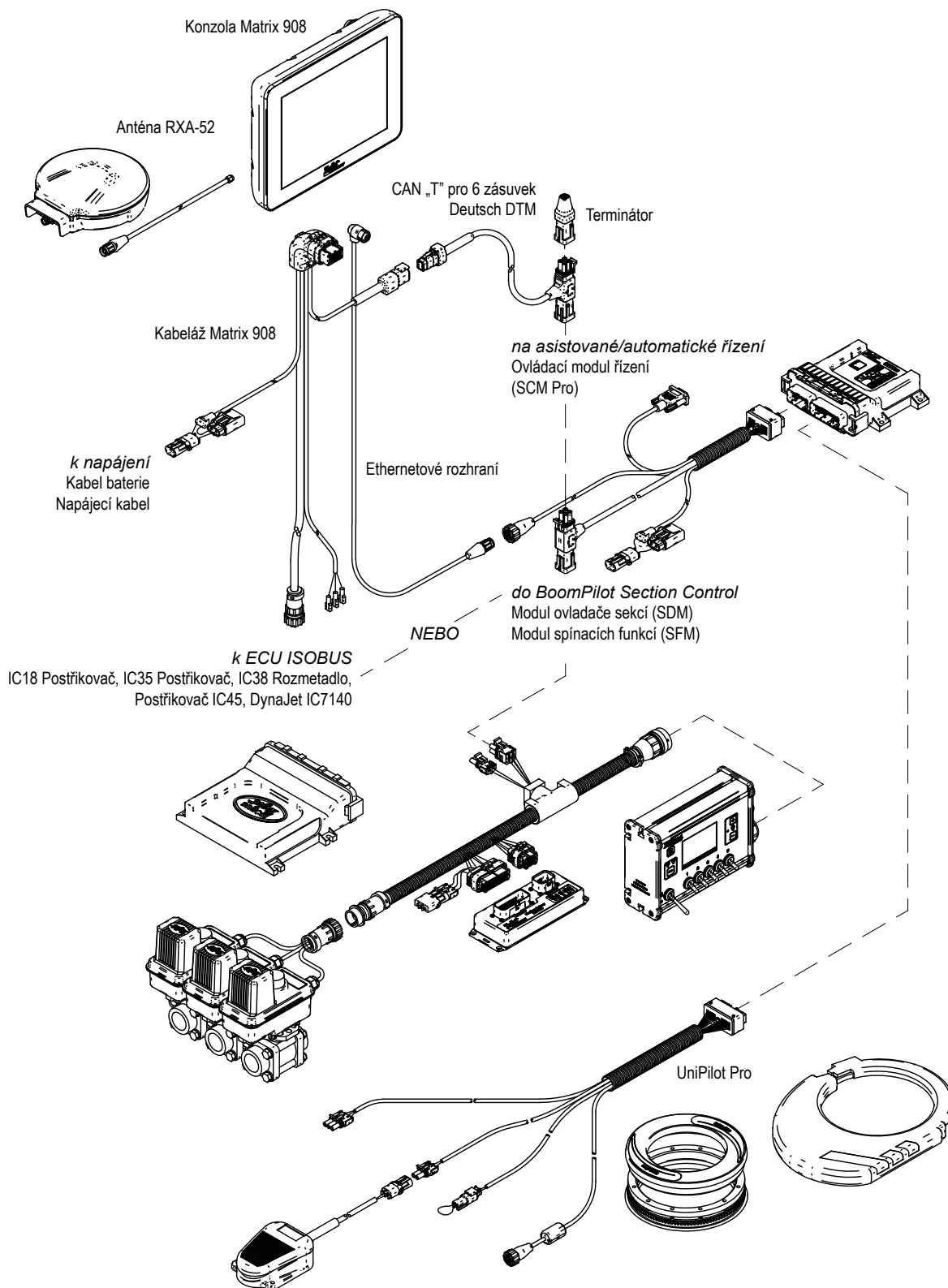


# Polní počítač Matrix 908

## SCHÉMA SYSTÉMU

Následující informace slouží jako obecný odkaz. Konkrétní konfigurace se liší v závislosti na dostupných zařízeních. Informace o konkrétní konfiguraci získáte od zákaznického servisu TeeJet nebo od místního prodejce.

**POZNÁMKA:** Připojení k různým zařízením může být uvolněno s budoucími verzemi softwaru. Konektivitu softwaru/systému si vždy vyhledejte v poznámkách k verzi softwaru na adrese [www.teejet.com/support/software.aspx](http://www.teejet.com/support/software.aspx).



## NASTAVENÍ KONZOLY

Před zapnutím konzoly zkontrolujte, zda jsou všechna zařízení připojena.

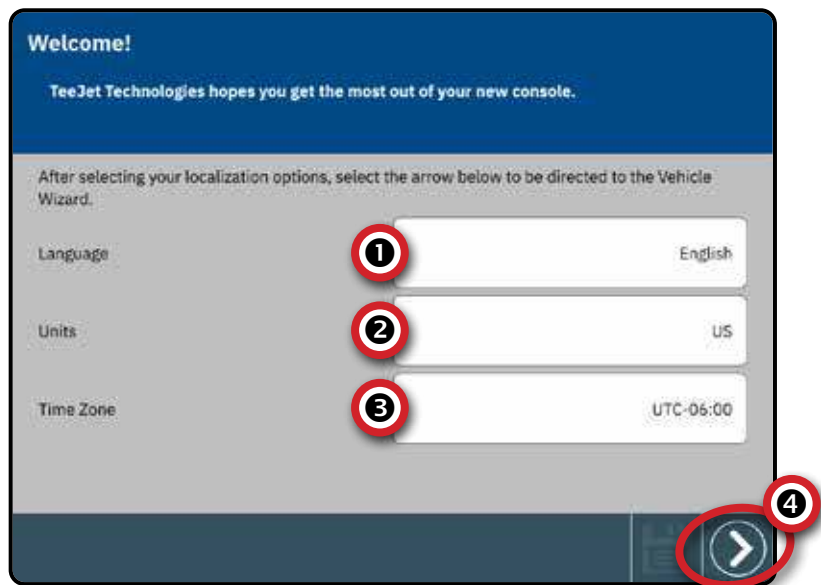
### Č. 1 UVÍTACÍ OBRAZOVKA

Po dokončení sekvence zapnutí se zobrazí uvítací obrazovka.

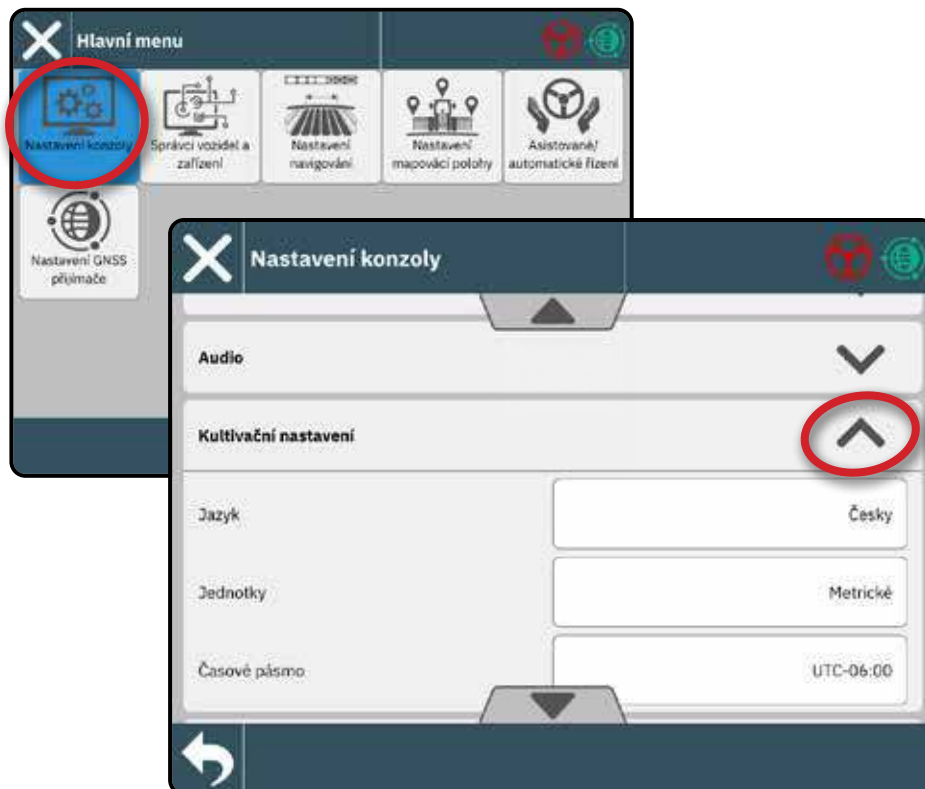
Vyberte jiný jazyk **1**,  
změňte jednotku **2** a  
změňte místní časové pásmo **3**.

**POZNÁMKA:** Při změně jazyka restartujte konzolu podle doporučení. Po restartu se konzole vrátí na uvítací obrazovku.

Stiskněte tlačítko DALŠÍ **4** a přejděte do Průvodce vozidlem.



**POZNÁMKA:** Přístup do kulturních nastavení po prvním spuštění:





## Č. 2 PROJDĚTE SI PRŮVODCE VOZIDLEM

Pro mapování nebo navádění je nutné vytvořit přesné vozidlo.

Postupujte podle pokynů v Průvodci vozidlem a dle potřeby nastavení vozidla upravte.

Procházení možností průvodce:

- ➔ Další možnost průvodce – slouží k výběru zvýrazněné možnosti nebo hodnoty a k přechodu na další možnost průvodce
- ➔ Předchozí možnost průvodce – slouží k obnovení předchozí možnosti průvodce

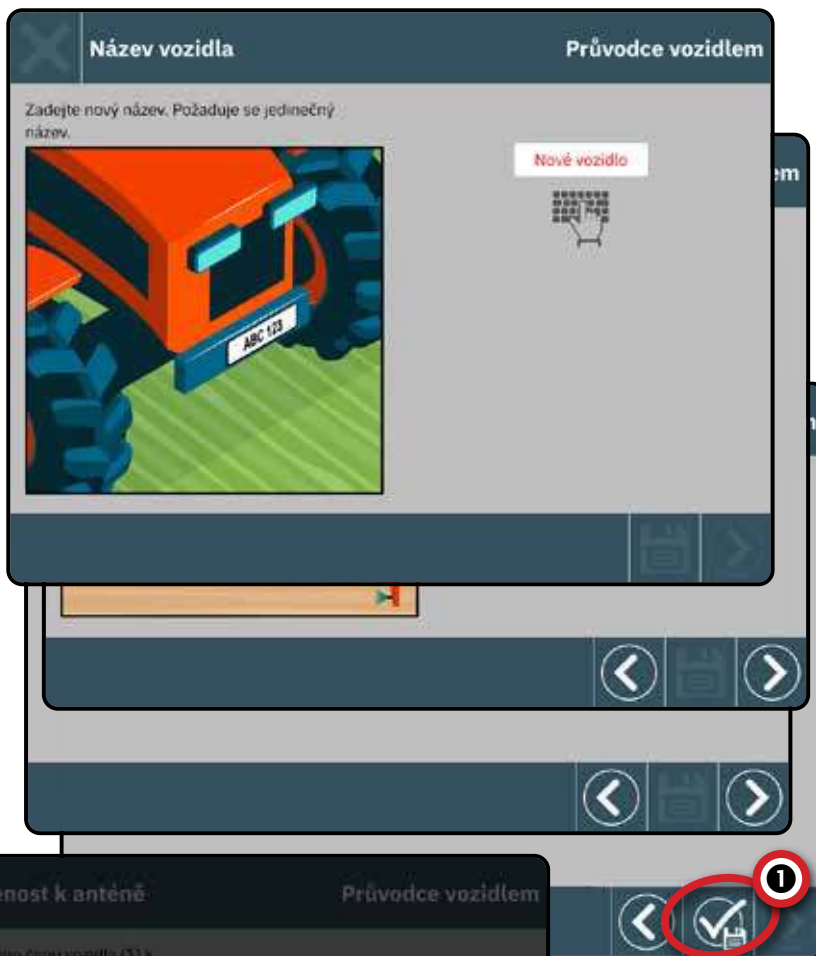
**ČERVENÉ VSTUPY** – označuje položku, která vyžaduje novou hodnotu

Dokončení nastavení vozidla:

- ✔ Dokončit ❶ – zobrazí se po dosažení konce možností průvodce. Použijte k uložení a zavření průvodce.

Vyberte „Ano“ ❷ pro aktivaci aktuálního nastavení.

Pokračujte v nastavování dalších možností konzoly v hlavní nabídce ☰









## Přístup ke správci vozidel po prvním spuštění


### Správce vozidel a zařízení

Navigace ve Správci vozidel:




-  Zavřít nastavení – použijte pro ukončení možností Nastavení a návrat na obrazovku Navádění
-  Nové vozidlo **1** – použijte pro vstup do Průvodce vozidlem
-  Zpět – slouží k přechodu do nabídky Správce vozidel a zařízení
-  Do hlavní nabídky – slouží k přechodu do hlavní nabídky nastavení

### Vytvořit nové vozidlo



Po celou dobu je vyžadováno alespoň (1) jedno vozidlo v systému. V jednu chvíli může být aktivní pouze (1) jedno vozidlo.

1. Na **Správce vozidel**, vyberte ikonu NOVÉ VOZIDLO  **1**.
2. Postupujte podle pokynů v Průvodci vozidlem.

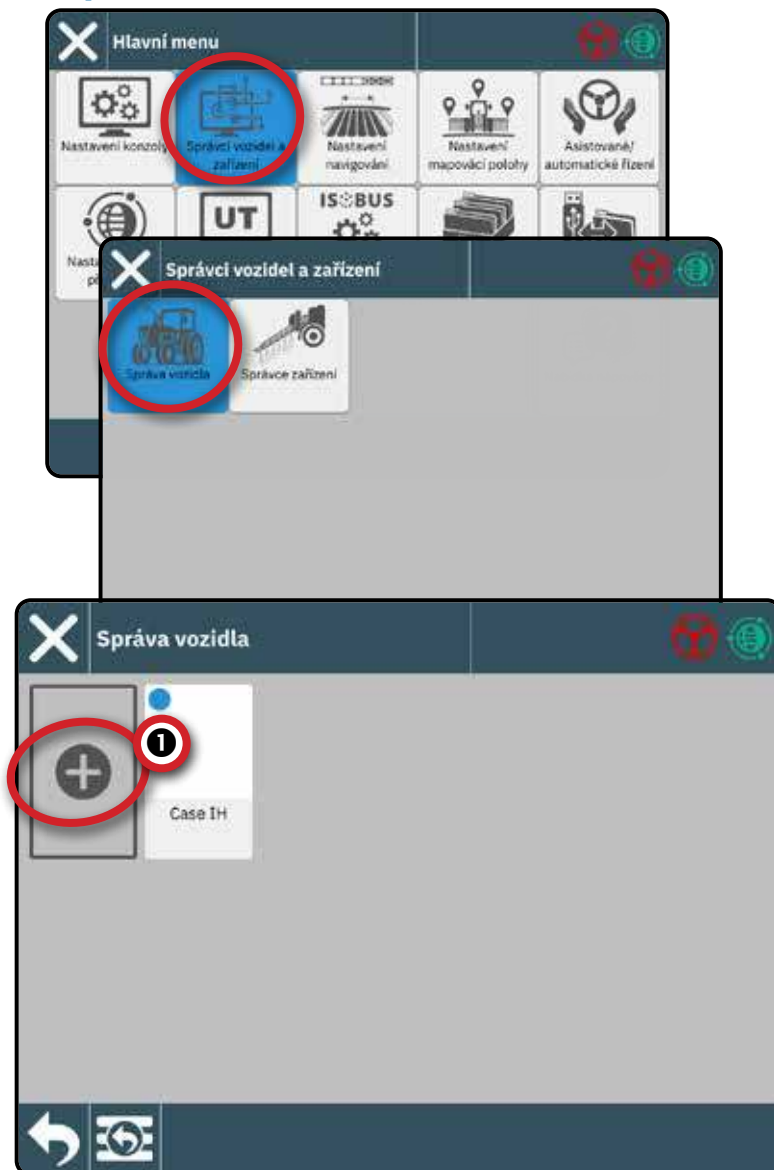
Navigace v Průvodci vozidlem:

-  Zrušit – slouží k ukončení průvodce bez uložení změn
-  Další možnost průvodce – slouží k výběru zvýrazněné možnosti nebo hodnoty a k přechodu na další možnost průvodce
-  Předchozí možnost průvodce – slouží k obnovení předchozí možnosti průvodce

**ČERVENÉ VSTUPY** – označuje položku, která vyžaduje novou hodnotu

-  Uložit a zavřít – slouží k uložení všech aktuálních výběrů a zavření průvodce.
-  Dokončit – zobrazí se po dosažení konce možností průvodce. Použijte k uložení a zavření průvodce.

Podrobnosti o možnostech Průvodce vozidlem naleznete v uživatelské příručce (QR kód je k dispozici na zadní straně obálky tohoto dokumentu)



## Upravit vozidlo

Vozidlo nelze upravovat, dokud je úloha otevřená.

1. V části **Správce vozidel** vyberte kartu vozidla, kterou chcete upravit **1**.
2. Na obrazovce Údaje o vozidle vyberte ikonu UPRAVIT NASTAVENÍ **2**.
3. Projděte Průvodce vozidlem a proveďte všechny potřebné změny.
4. Vyberte tlačítko ULOŽIT A UZAVŘÍT **3** v kterémkoli bodě průvodce.

## Aktivace jiného vozidla

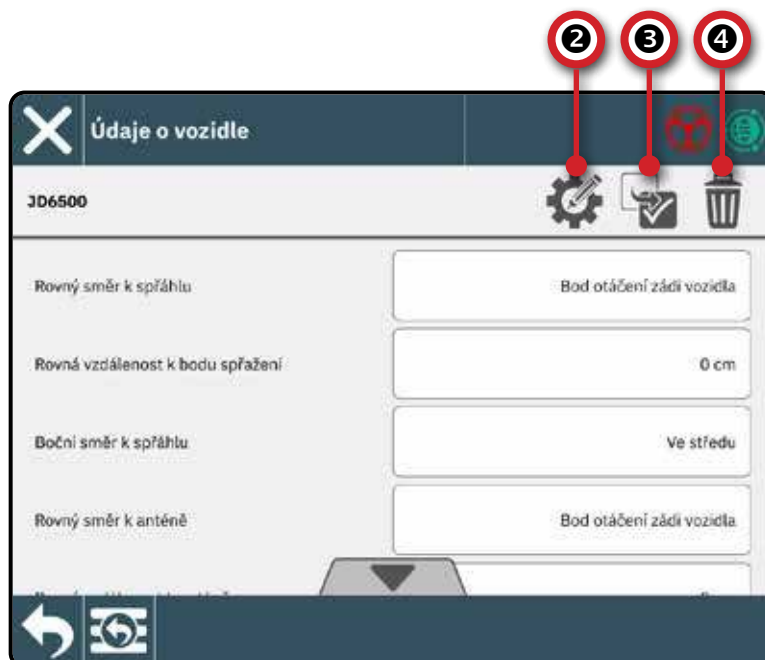
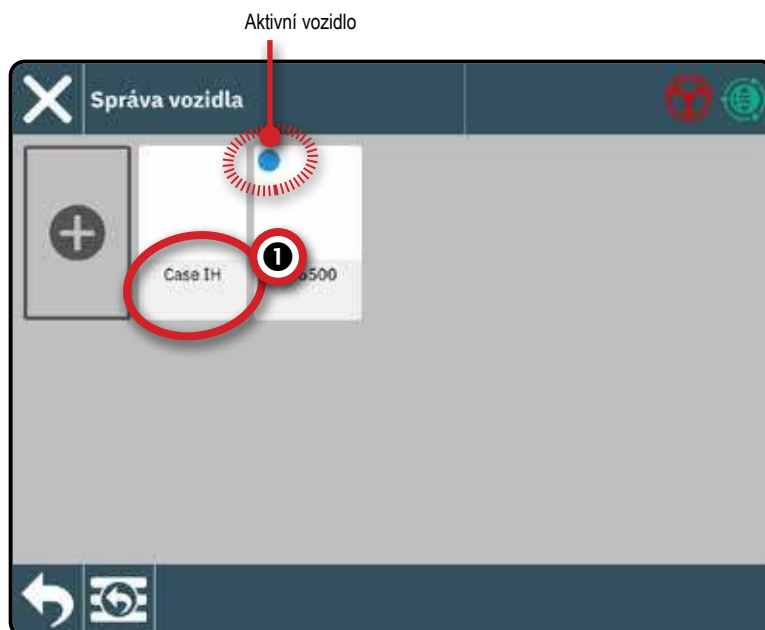
Aktivní vozidlo je označeno tečkou v levém horním rohu karty vozidla. Vozidlo nelze aktivovat, pokud je úloha otevřená. K dokončení aktivace vozidla je nutné restartovat konzolu.

1. Ve **Správci vozidel** vyberte kartu vozidla, kterou chcete aktivovat **1**.
2. Na obrazovce Podrobnosti o vozidle vyberte ikonu AKTIVOVAT **3**.
3. Po dotazu, zda si přejete, aby toto vozidlo bylo „aktivní“, vyberte možnost **Přijmout**.
4. Restartujte konzolu.

## Odstranit vozidlo

Vozidlo nelze odstranit, pokud je aktivní nebo pokud je otevřená úloha. Je vyžadováno jedno vozidlo, proto nelze vymazat všechna vozidla.

1. V části **Správce vozidel** vyberte kartu vozidla, která má být odstraněna **1**.
2. Na obrazovce Podrobnosti o vozidle vyberte ikonu VYMAZAT **4**.



## Č. 3 ZADEJTE DOSTUPNÁ ODEMKNUTÍ

Před použitím některých funkcí nebo možností (uvedených níže) je nutné funkci aktivovat pomocí odblokovacího kódu. Odemkací kód je jedinečný kód pro každou funkci a konzoli.

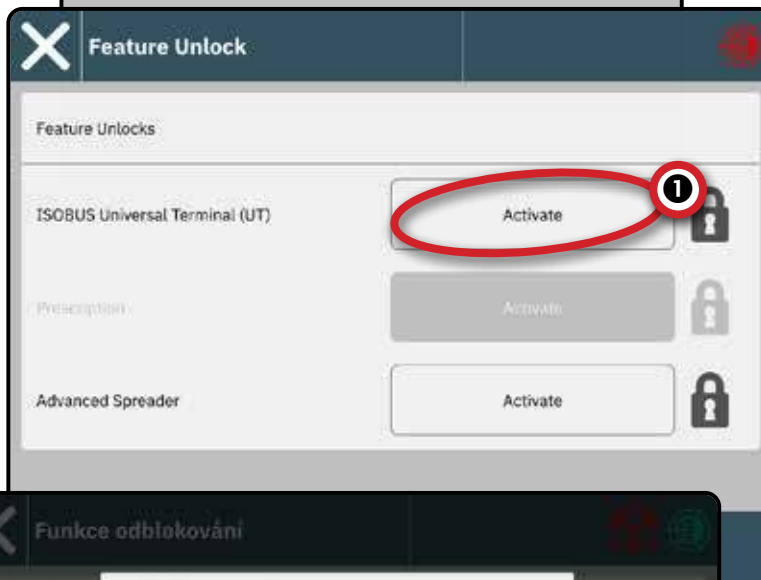
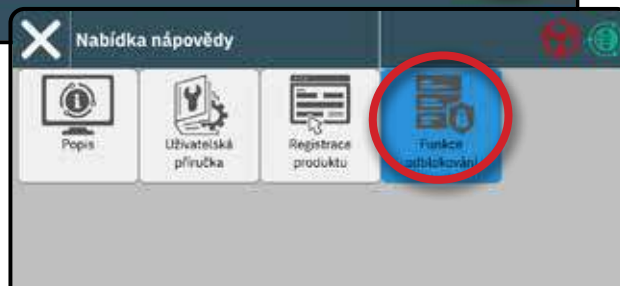
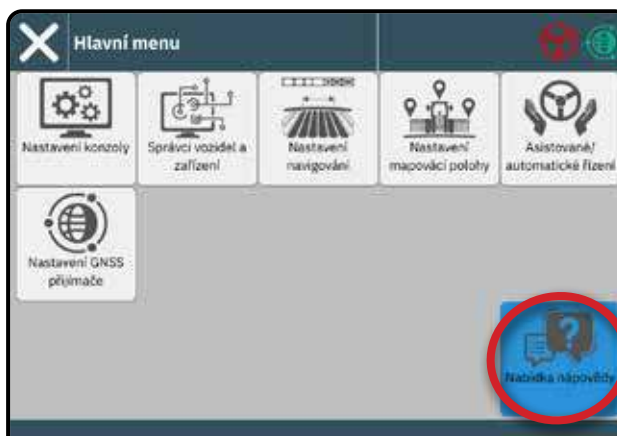
Následující funkce jsou zamčené a pro přístup vyžadují odemkací kód:

- ▶ Univerzální terminál ISOBUS – odemkne základní funkce ISOBUS a přístup k univerzálnímu terminálu (UT)
  - Univerzální terminál (UT) je k dispozici v hlavní nabídce a na obrazovce navádění. Podrobnosti naleznete v části "Přístup k univerzálnímu terminálu" na stránce 44 .
- ▶ Předpis – odemkne možnosti mapování předpisu
  - Před zadáním kódu pro odblokování předpisu je nutné odblokovat univerzální terminál ISOBUS
- ▶ Rozšířený rozmetací přístroj – odemkne možnost naprogramovat více než dvě sekce při nastavování rozmetacího přístroje

Odemkací kódy lze získat dvěma způsoby:

- ◀ Objednávka systému obsahuje odemčené funkce – viz návod k použití ve formátu PDF přiložený k objednávce
- ◀ Odemkněte zakoupené potvrzení o vašem systému – bude vám poskytnut návod ve formátu PDF s kódem specifickým pro konzoli. Podrobnosti získáte od zákaznického servisu TeeJet nebo od místního prodejce.

Po zadání odemkacího kódu je nutný restart konzole.







## Č. 4 ZALOŽENÍ IMPLEMENTACE PROSTŘEDNICTVÍM PRŮVODCE ZAŘÍZENÍM

Před vstupem do Průvodce zařízením zkontrolujte, zda jsou k postroji připojeny všechny nástroje a/nebo zařízení.

### Správce vozidel a zařízení

Navigace ve Správci zařízení:

-  Zavřít nastavení – použijte pro ukončení možností Nastavení a návrat na obrazovku Navádění
-  Nové zařízení **1** – použijte pro vstup do Průvodce zařízením
-  Zpět – slouží k přechodu do nabídky Správce vozidel a zařízení
-  Do hlavní nabídky – slouží k přechodu do hlavní nabídky nastavení

### Vytvořit nové zařízení




Existuje více možností zařízení v závislosti na tom, co může nebo nemusí být v systému. Před vytvořením zařízení určete:

- **Neexistuje žádné zařízení**, ale je potřeba mapování aplikací?
  - Pokyny naleznete v části „Mapování aplikace“.
- Existuje **zařízení TeeJet CAN**, jako je modul SDM (Section Driver Module) pro ovládání sekci BoomPilot?
  - Pokyny naleznete v části „Zařízení TeeJet CAN“.
- Existuje **zařízení ISOBUS**, jako je postřikovač IC35 nebo IC45, DynaJet IC7140 nebo rozmetadlo IC38?
  - Pokyny naleznete v části „Zařízení ISOBUS“.



**POZNÁMKA:** V jednom okamžiku může být aktivní pouze

jedno (1) zařízení jakéhokoli druhu. Pokud je v systému zařízení ISOBUS, bude to aktivní zařízení. Zařízení TeeJet CAN a zařízení ISOBUS nelze používat současně. V jednom okamžiku je podporováno pouze jedno (1) zařízení ISOBUS.

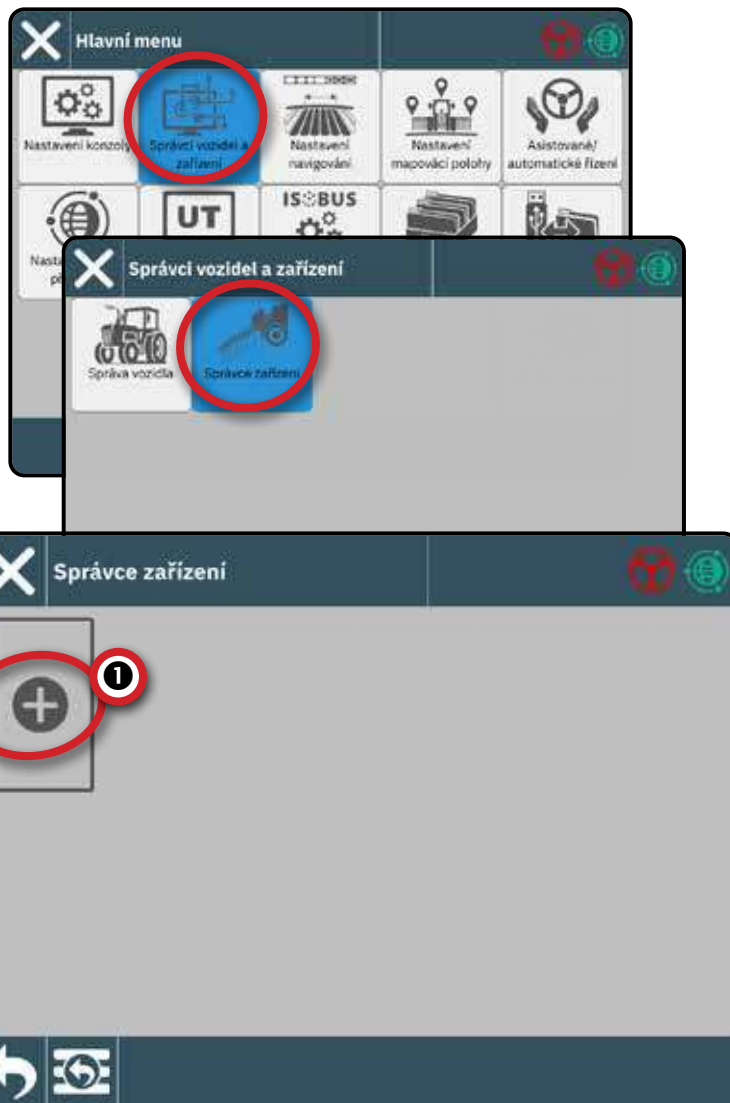
Navigace v Průvodci zařízením:

-  Ukončit průvodce – slouží k ukončení průvodce bez uložení změn
-  Další možnost průvodce – slouží k výběru zvýrazněné možnosti nebo hodnoty a k přechodu na další možnost průvodce
-  Předchozí možnost průvodce – slouží k návratu k předchozí možnosti průvodce



**ČERVENÉ VSTUPY** – označuje položku, která vyžaduje novou hodnotu

-  Uložit a zavřít – slouží k uložení všech aktuálních výběrů a zavření průvodce
-  Dokončit – zobrazí se po dosažení konce možností průvodce. Použijte k uložení a zavření průvodce.

Podrobnosti o možnostech Průvodce zařízením naleznete v uživatelské příručce (QR kód je k dispozici na zadní straně obálky tohoto dokumentu)



## Mapování aplikace



1. Na **Správce zařízení**, vyberte ikonu **NOVÉ ZAŘÍZENÍ**  .
2. V Průvodci zařízením na obrazovce **Základna zařízení** vyberte **Mapování aplikace**.



3. Postupujte podle pokynů v Průvodci zařízením.

**POZNÁMKA:** Některé funkce rozmetadla jsou omezeny, dokud není zadán kód pro odemčení pokročilého rozmetadla. Pokyny pro odemkací kód naleznete v části "Č. 3 Zadejte dostupná odemknutí" na stránce 17.

## Zařízení TeeJet CAN

1. Na **Správce zařízení**, vyberte ikonu **NOVÉ ZAŘÍZENÍ**  .
2. V Průvodci zařízením na obrazovce **Základna zařízení** vyberte **TeeJet CAN**.



3. Postupujte podle pokynů v Průvodci zařízením.

## Zařízení ISOBUS

Zařízení ISOBUS zahrnují produkty TeeJet, jako je postřikovač IC35, postřikovač IC45, rozmetadlo IC38 nebo DynaJet IC7140.

**POZNÁMKA:** Zařízení ISOBUS vyžaduje univerzální terminál, který vyžaduje odblokovací kód.

Pokyny pro odemkací kód naleznete v části "Č. 3 Zadejte dostupná odemknutí" na stránce 17.

1. Po načtení fondu objektů se automaticky spustí Průvodce zařízením a vyzve uživatele k zadání chybějících informací požadovaných systémem.
2. Postupujte podle pokynů v Průvodci zařízením.
3. Po uložení se nové zařízení automaticky přidá do Správce zařízení.

**POZNÁMKA:** Některá nastavení, která nejsou dostupná v Průvodci zařízením, lze zpracovat přes UT rozhraní zařízení.

V jednom okamžiku může být aktivní pouze jedno (1) zařízení jakéhokoli druhu. Pokud je v systému zařízení ISOBUS, bude to aktivní zařízení. Zařízení TeeJet CAN a zařízení ISOBUS nelze používat současně. V jednom okamžiku je podporováno pouze jedno (1) zařízení ISOBUS.





# Polní počítač Matrix 908

## Upravit zařízení

Zařízení nelze upravovat, když je otevřená úloha.

1. V části **Správce zařízení** vyberte kartu zařízení, kterou chcete upravit **1**.
2. Na obrazovce Podrobnosti zařízení vyberte ikonu **UPRAVIT NASTAVENÍ** **2**.
3. Postupujte v Průvodci zařízením a proveďte všechny potřebné změny.
4. Vyberte tlačítko **ULOŽIT A UZAVŘÍT** **3** v kterémkoli bodě průvodce.

## Aktivovat jiné zařízení

Aktivní zařízení je označeno zelenou tečkou v levém horním rohu karty zařízení. Zařízení nelze aktivovat, pokud je úloha otevřená.

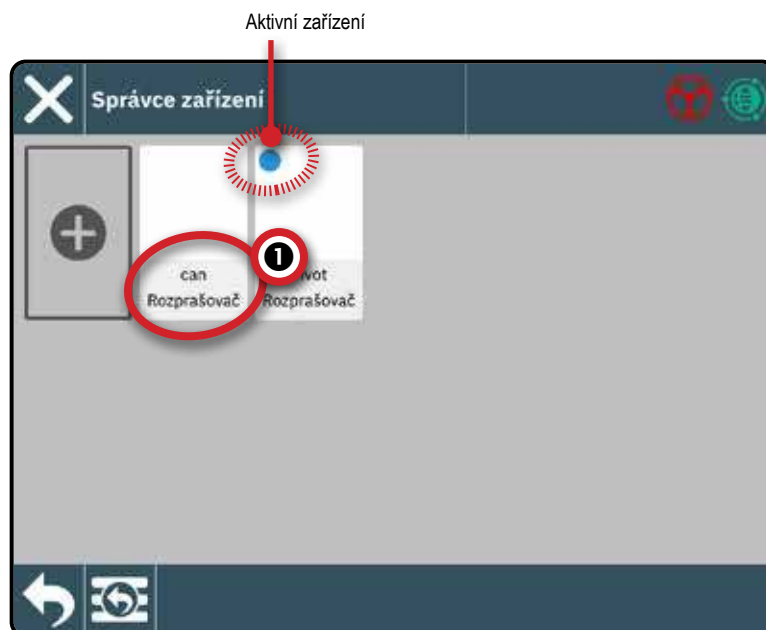
1. Ve **Správci zařízení** vyberte kartu zařízení, kterou chcete aktivovat **1**.
2. Na obrazovce Podrobnosti o zařízení vyberte ikonu **AKTIVOVAT** **3**.
3. Po dotazu, zda chcete toto zařízení nastavit jako „aktivní“, vyberte možnost **Přijmout**.

## Odstranit zařízení

Zařízení nelze odstranit, pokud je úloha otevřená.

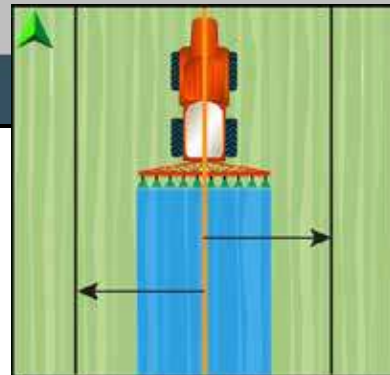
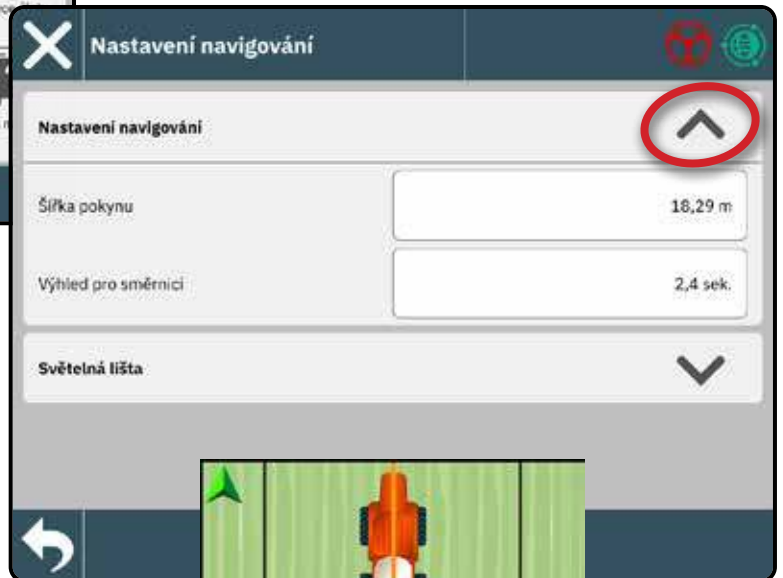
1. V části **Správce zařízení** vyberte kartu zařízení, která má být odstraněna **1**.
2. Na obrazovce Podrobnosti zařízení vyberte ikonu **ODSTRANIT** **4**.

**POZNÁMKA:** Zařízení ISOBUS nelze odstranit.

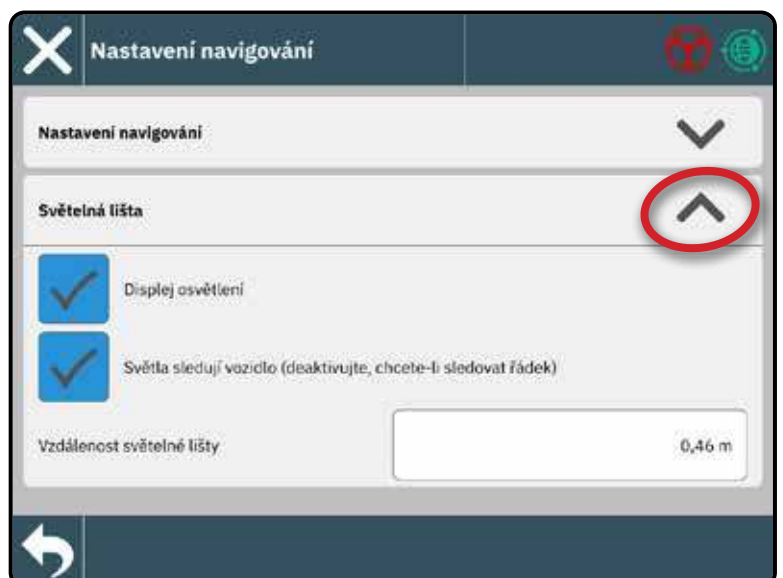




## Č. 5 NASTAVENÍ NAVÁDĚNÍ



Šířka navádění – vzdálenost mezi vodítky





## Č. 6 NASTAVENÍ UMÍSTĚNÍ MAPOVÁNÍ

Umístění mapování určuje umístění, ze kterého bude hranice mapována.

- Výchozí umístění
  - ▶ Bez definovaného zařízení – místem mapování bude bod otáčení vozidla
  - ▶ S definovaným zařízením – při vytváření vnější hranice nebo polygonu bude čára směřovat k vnější straně nejdálčenější aktivní části. Při vytváření vnitřního ohraničení bude čára směřovat do vnitřku nejněžšího aktivního úseku. Pokud nejsou aktivní žádné sekce, bude hranice vyznačena na konec nejdálčenější sekce.
- Uživatelské zadání – směry a vzdálenosti in-line a bočního posunu od bodu otáčení vozidla může zadat uživatel. Lze vytvořit až pět (5) uživatelských záznamů.

Navigace v nastavení mapování polohy:

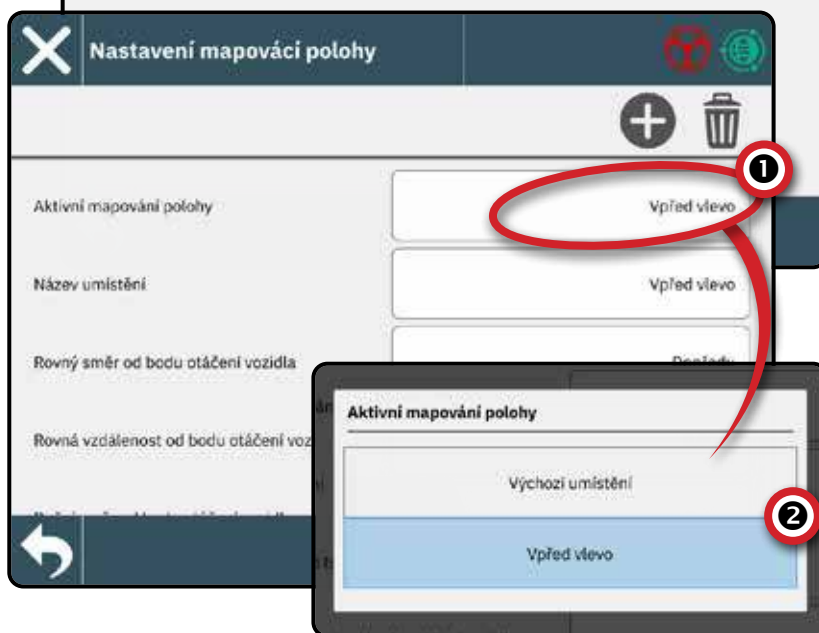
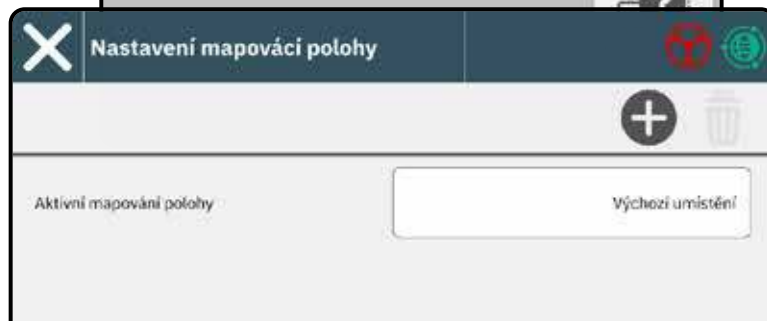
-  Nové místo mapování – slouží k vytvoření nového místa mapování
-  Odstranit aktuální místo mapování – slouží k odstranění aktuálně aktivního místa mapování

### Změnit umístění aktivního mapování

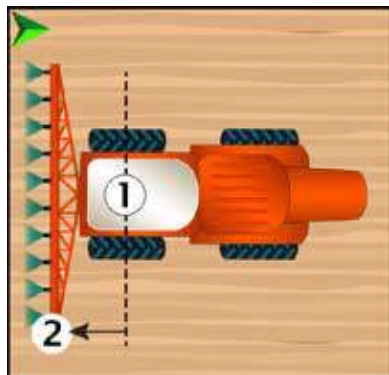
1. Vyberte **Aktivní mapování polohy** ①.
2. Vyberte požadované umístění mapování ②.

### Úprava místa mapování

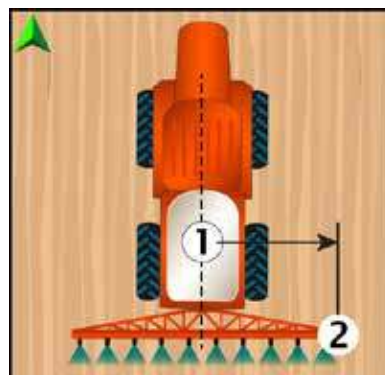
1. Výběr umístění mapování ②, které chcete upravit.
2. Podle potřeby proveďte úpravy nastavení. Změny se automaticky aplikují na aktuální místo mapování.



Obrázek 1: Vzdálenost v linii od otočného bodu vozidla ① k místu mapování ②



Obrázek 2: Boční vzdálenost od osy vozidla ① k místu mapování ②



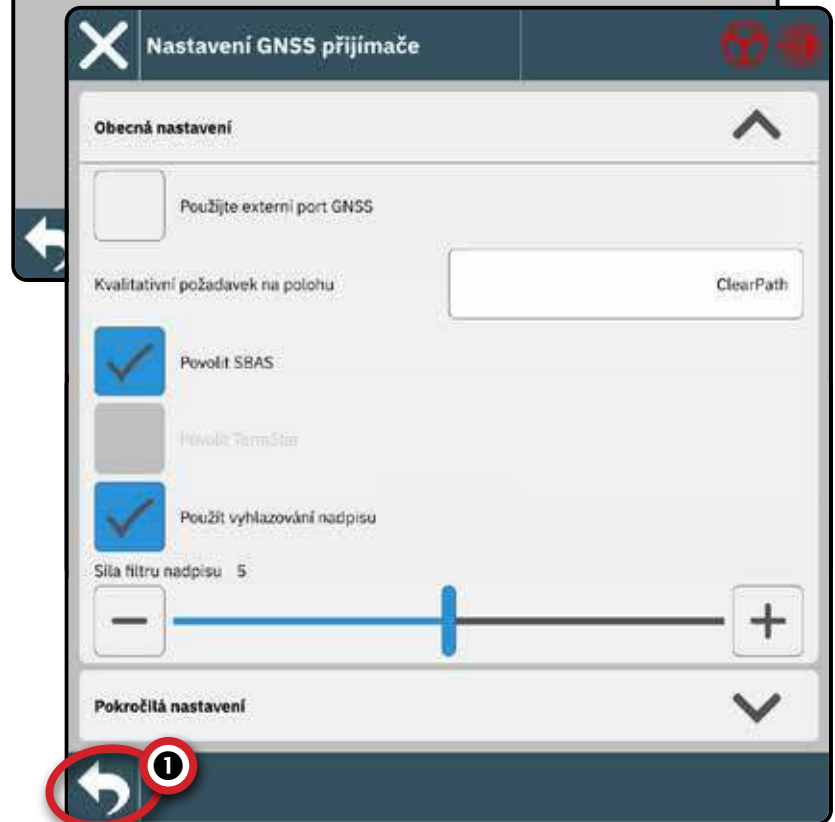
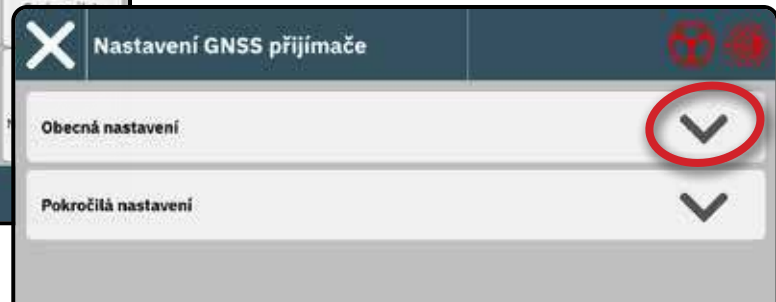
## Č. 7 NASTAVENÍ GNSS



Pro správné používání systému je nutné, aby nastavení GNSS bylo vhodně nakonfigurováno pro vaši polohu.

Ukončením této obrazovky **1** zahájíte inicializaci přijímače GNSS. Během inicializace se zobrazí vyskakovací zpráva. To trvá asi minutu.

Podrobnosti o nastavení přijímače GNSS najdete v uživatelské příručce (QR kód je k dispozici na zadní straně obálky tohoto dokumentu).



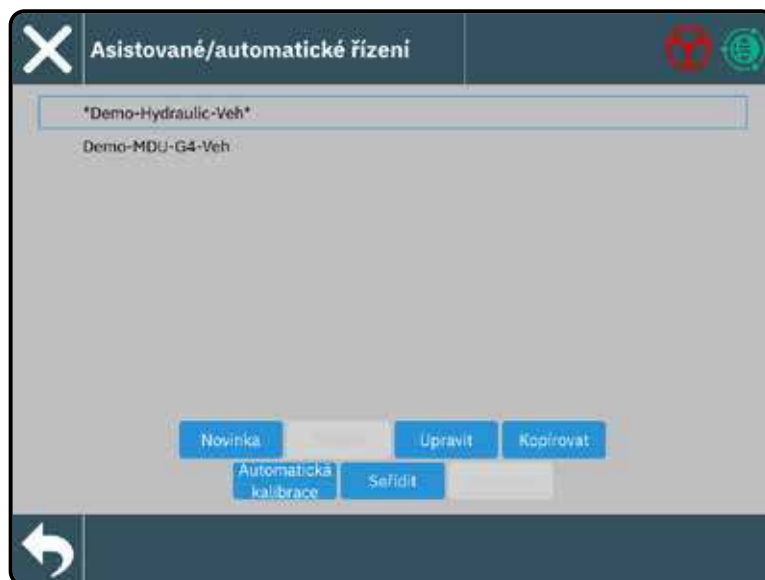
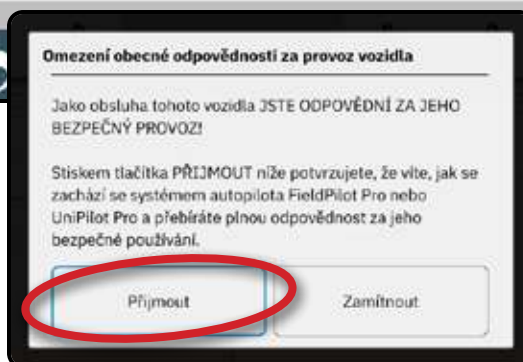
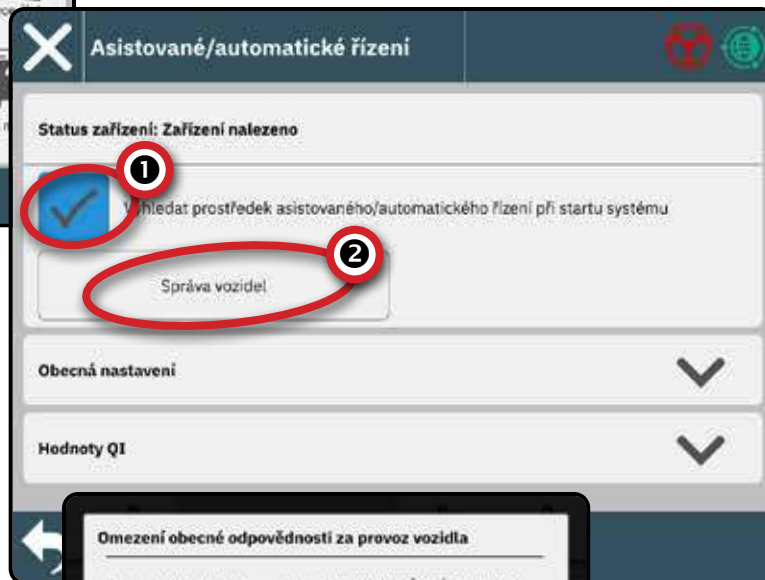
## Č. 8 NASTAVENÍ ASISTOVANÉ/AUTOMATICKÉ ŘÍZENÍ



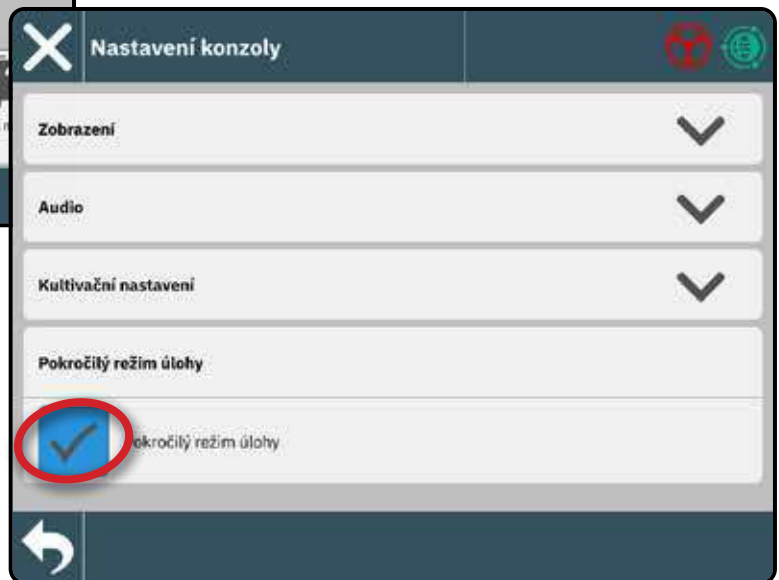
1. Aktivujte vyhledávání zařízení s asistovaným/automatickým řízením při spuštění systému ①.
2. Restartujte konzolu.
3. Přijměte oznámení o vyloučení odpovědnosti za škodu. Po restartu se objeví asi po minutě.
4. Vraťte se do nabídky Nastavení asistovaného/automatického řízení.
5. Podle potřeby proveďte úpravy nastavení. Změny se aplikují automaticky.

**POZNÁMKA:** Podrobné informace o nastavení asistovaného/automatického řízení. naleznete v uživatelské příručce dodané se zařízením SCM Pro.

Chcete-li spravovat vozidla s asistovaným/automatickým řízením (přidat nové vozidlo, překalibrovat stávající systém asistovaného/automatického řízení nebo upravit agresivitu řízení), stiskněte tlačítko **Správa vozidel** ②.

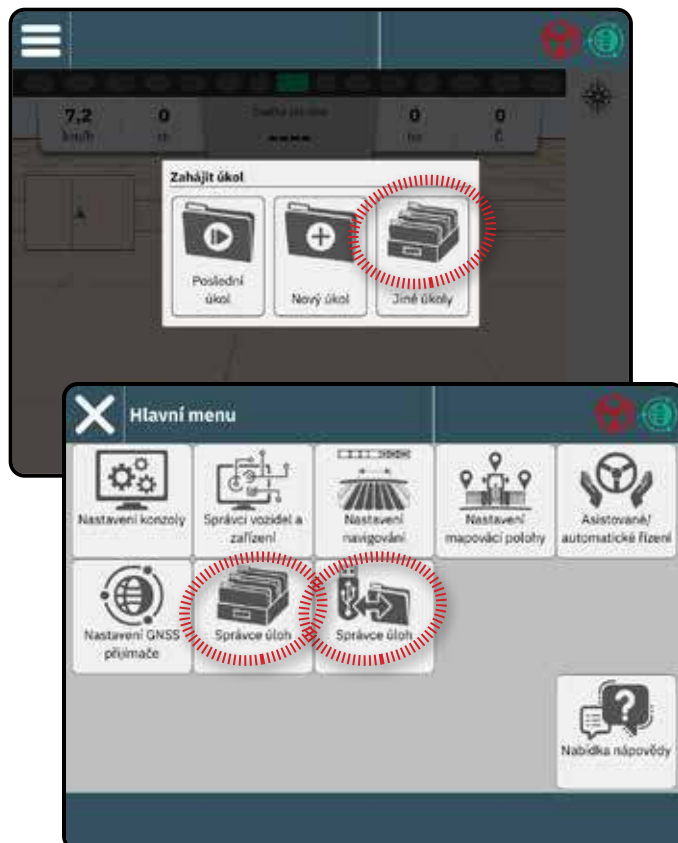


## Č. 9 VYBERTE REŽIM ÚLOHY



- ▶ **Jednoduchý režim** – vždy bude dostupná pouze jedna (1) úloha.
  - Nabídka Zahájit úlohu na obrazovce Pokyny obsahuje možnosti pro vytvoření nové úlohy nebo pokračování v poslední úloze.
- ▶ **Pokročilý režim** – kdykoli může být k dispozici více než jedna úloha.
  - Nabídka Zahájit úlohu na obrazovce Pokyny obsahuje možnosti pro vytvoření nové úlohy, pokračování v poslední úloze nebo výběr z jiných úloh pomocí Správce úloh.
  - Správce úloh je dostupný z hlavní nabídky nebo z nabídky Spustit úlohu na obrazovce Průvodce
  - Správce dat je k dispozici v hlavní nabídce


Pokročilé možnosti režimu úlohy










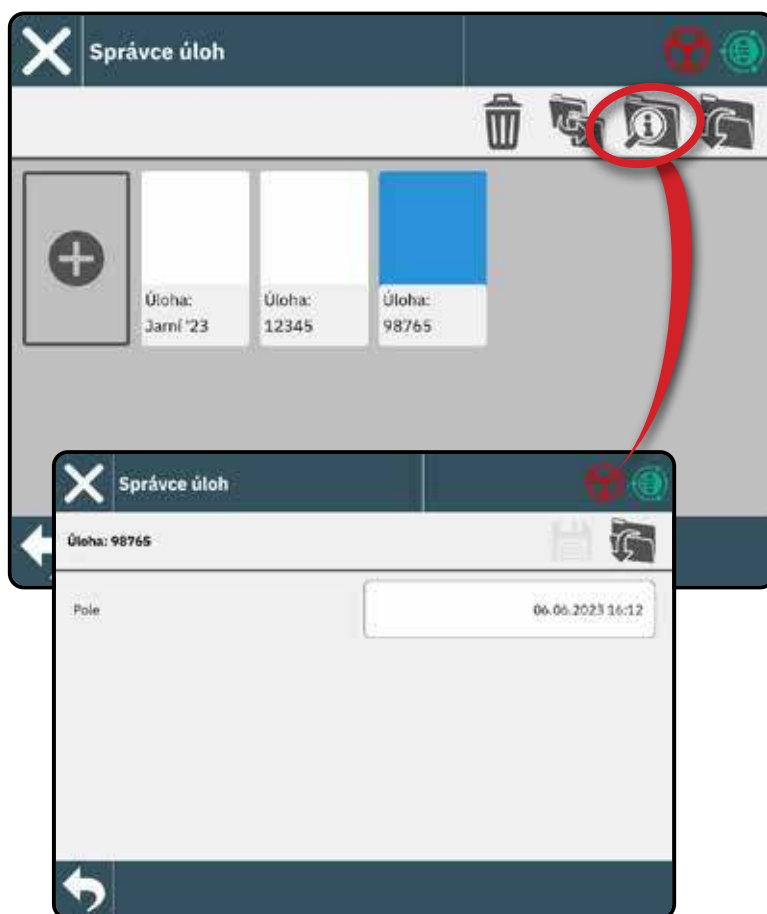
## Správce úloh

Pomocí Správce úloh můžete vytvářet, odstraňovat, duplikovat, spouštět a přidávat informace do vybrané úlohy nebo úloh.

-  Vytvořit novou úlohu – nabízí se možnost pro změnu automaticky generovaného názvu a přidání odkazu na pole

*Tip: Názvy jsou omezeny na 32 znaků. Při vytváření dlouhých názvů uvádějte mezery, abyste usnadnili jejich čitelnost na obrazovce průvodce.*

-  Odstranit vybranou úlohu nebo úlohy
-  Duplikovat zvolenou úlohu – použijte k duplikování hranic a pokynů z vybrané úlohy
-  Informace o vybrané úloze – slouží k zobrazení a/nebo přidání podrobností o vybrané úloze. Název úlohy nelze změnit.
-  Zahájit vybranou úlohu – aby byla možnost k dispozici, musí být splněna kritéria polohy GNSS
-  Uložit – slouží k uložení změn provedených v názvu pole při prohlížení podrobností plánované úlohy





## Správce úloh

Pomocí Správce dat můžete importovat nebo exportovat všechna data úlohy.

Před pokusem o přenos dat úlohy vložte USB disk.

**Import** – slouží k přesunu dat úloh z úložiště USB do interního úložiště

*VAROVÁNÍ! Import dat odstraní a nahradí všechna stávající data v konzole.*

**Export** – slouží k přesunu dat úloh z úložiště USB do interního úložiště

Pracovní údaje zahrnují

- Název práce
- Název pole
- Vodící linie
- Hranice (vnější, vnitřní)
- Oblast pokrytí
- Mapy (pokrytí, aplikace)

## Předpisové mapy

Po odemčení funkce Prescription lze importovat mapu předpisu a poté ji použít s kompatibilním zařízením, jako je postřikovač IC35 nebo IC45.

Pokyny pro odemknutí kód naleznete v části "Č. 3 Zadejte dostupná odemknutí" na stránce 17.

Podrobnosti o importu a používání předpisové mapy naleznete v uživatelské příručce (QR kód je k dispozici na zadní straně obálky tohoto dokumentu).





## ZAHÁJIT ÚLOHU

Po dokončení sekvence zapnutí se zobrazí nabídka Start Job s možnostmi spuštění nové úlohy, pokračování poslední úlohy nebo otevření správce úloh pro výběr jiné úlohy (možnosti závisí na režimu úlohy a dostupnosti úlohy). Jakmile je úloha aktivní, některé možnosti nastavení již nelze změnit. Chcete-li tato nastavení změnit, zavřete úlohu.

### POŽADAVKY:

*Před zahájením úlohy je třeba dokončit nastavení pro konkrétní vozidlo a jeho zařízení. Podrobnosti viz "Č. 2 Projděte si Průvodce vozidlem" na stránce 14 a "Č. 4 Založení implementace prostřednictvím Průvodce zařízením" na stránce 18.*

*Před zahájením úlohy musí GNSS určit kurz. Se zapnutou konzolí a dobrým GNSS řidičem vozidlo, abyste získali platný kurz.*

Chcete-li přepnout mezi režimem jednoduché úlohy a režimem pokročilé úlohy, přejděte do hlavní nabídky  -> Nastavení konzoly  -> Režim pokročilé úlohy. Podrobnosti o výběru režimu úlohy najdete v části "Č. 9 Vyberte režim úlohy" na stránce 25.

## Režim Jednoduchá úloha

Pomocí nabídky Spustit úlohu můžete spustit novou úlohu nebo pokračovat v poslední úloze. V jednom okamžiku je k dispozici pouze jedna úloha. Výběrem nové úlohy se odstraní všechny předchozí úlohy.

Navigace na obrazovce Spustit úlohu:



Zahájit novou úlohu



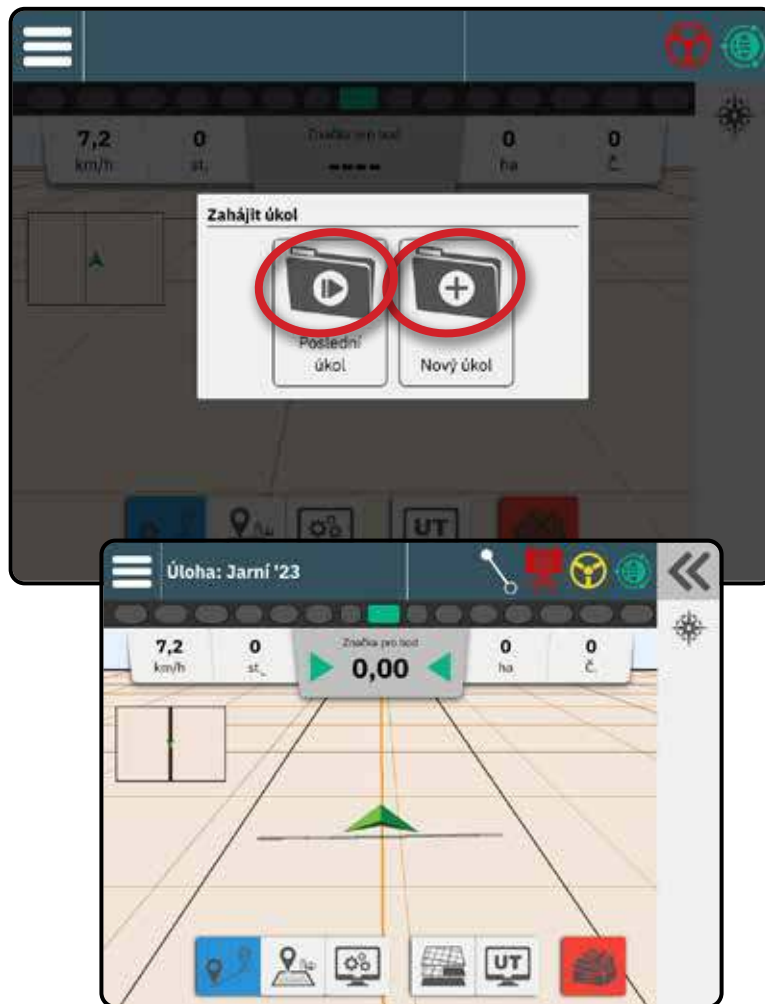
Pokračovat v poslední úloze



Tlačítko hlavní nabídky – přístup k nastavení včetně průvodců, možností nápovědy a univerzálního terminálu (UT)

Pokud se aktuální poloha GNSS nachází v jiné zóně UTM, než je aktuální nebo sousední zóna UTM





**Poslední úloha** bude vypnuta.





## Režim Pokročilá úloha

Pomocí nabídky Zahájit úlohu můžete zahájit novou úlohu, pokračovat v poslední úloze nebo otevřít správce úloh a vybrat jinou úlohu.

Navigace na obrazovce Spustit úlohu:


-  Spustit novou úlohu – zobrazí se možnosti změny automaticky generovaného názvu a přidání odkazu na pole.
-  Pokračovat v poslední úloze – zobrazí se možnost zkontrolovat a/nebo upravit informace o úloze
-  Otevřete Jiné úlohy pomocí Správce úloh
-  Tlačítko hlavní nabídky – přístup k nastavení včetně průvodců, možností nápovědy a univerzálního terminálu (UT)

Navigace ve Správci úloh:

-  Zavřít nastavení – slouží k ukončení obrazovky s informacemi o úloze a k návratu do nabídky Spustit úlohu, aniž by byla vytvořena nová úloha nebo spuštěna předchozí úloha
-  Zahájit vybranou úlohu – vyberte pro spuštění poslední úlohy

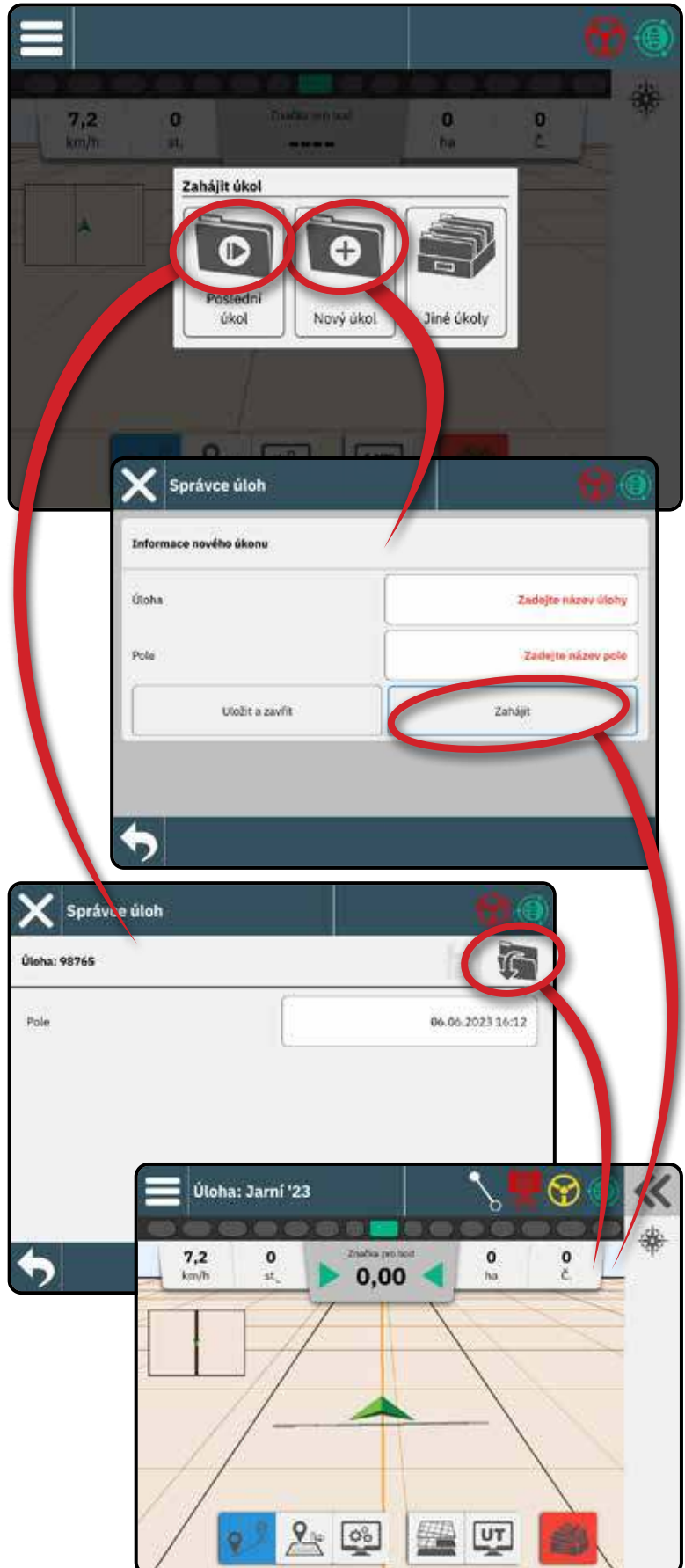
**Uložit a zavřít** – výběrem uložíte novou úlohu a vrátíte se do nabídky Zahájit úlohu

**Start** – výběrem zahájíte novou úlohu

-  Zpět o jednu nabídku – použijte pro přechod do Správce úloh

Pokud se aktuální poloha GNSS nachází v jiné zóně UTM, než je aktuální nebo sousední zóna UTM

**Poslední úloha** bude vypnuta.



## Funkce obrazovky Pokyny

### Informační a stavová lišta

Aktuální název úlohy a informace o stavu GNSS, režimu navádění, rozloze orné půdy a zapojení asistovaného/automatického řízení. Podrobnosti viz "Informační a stavová lišta" na stránce 38.

### Tlačítko vysouvacího zásobníku

- ◀ Přístup k možnostem pro výběr Lišty funkcí
- Lišta prvků

Aktuálně vybrané možnosti budou zvýrazněny.

- Režim pokynů – vyberte pro přístup k možnostem pokynů, včetně výběru režimu pokynů a vytváření, mazání a přepínání pokynů
- Režim hranice – vyberte pro přístup k možnostem hranice
- Rychlé nastavení zobrazení – vyberte pro přístup k často upravovaným možnostem konzoly a obrazovky
- Vrstvy mapování – vyberte pro zapnutí nebo vypnutí mapových vrstev
- Univerzální terminál (UT) – vyberte pro přístup k UT
- Zavřít úlohu – výběrem této možnosti zavřete aktuální úlohu a uložíte průběh úlohy

### Lišta akcí

Možnosti jsou dynamické na základě vybrané možnosti panelu funkcí a související možnosti výsuvného zásobníku. Podrobnosti naleznete v jednotlivých funkcích.

## Možnosti rychlého nastavení displeje

- ▶ Hlasitost – nastavuje úroveň hlasitosti reproduktoru zvuku
- ▶ Ztlumení zvuku – vypne zvukový reproduktor
- ▶ LCD Brightness – nastavuje jas displeje konzoly
- ▶ Noční režim – slouží ke ztmavení barev nabídky, aby se snížilo oslnění světlem při nočním používání
- ▶ Zobrazit světlý panel – slouží k zobrazení nebo skrytí světlého panelu na naváděcí obrazovce
- ▶ Přiblížení na šířku – v zobrazení pole rozšíří zobrazení obrazovky na nejširší dostupnou oblast
- ▶ GNSS Refresh – resetuje filtr ClearPath v přijímači OEMStar v případech, kdy uživatel nechal přijímač běžet v těsné blízkosti hustého stromového porostu a/nebo budov

*POZNÁMKA: Aktivace obnovení během úlohy způsobí chvilkové přerušování přenosu dat GNSS. To s největší pravděpodobností způsobí, že sekce, které jsou již zapnuté v automatickém režimu BoomPilot, se na krátkou dobu vypnou.*

*Oživení by se nemělo provádět během aktivní aplikace.*

- ▶ Vycentrovat na vozidlo – v zobrazení pole vycentruje vozidlo na mapě
- ▶ Mini mapa – slouží k zobrazení nebo skrytí miniaturní verze zobrazení mapy, která není právě na obrazovce. Vyberte pro přepínání mezi mapami Zobrazení vozidla a Zobrazení pole.
- ▶ Mřížky – slouží k zobrazení nebo skrytí mřížek na mapě

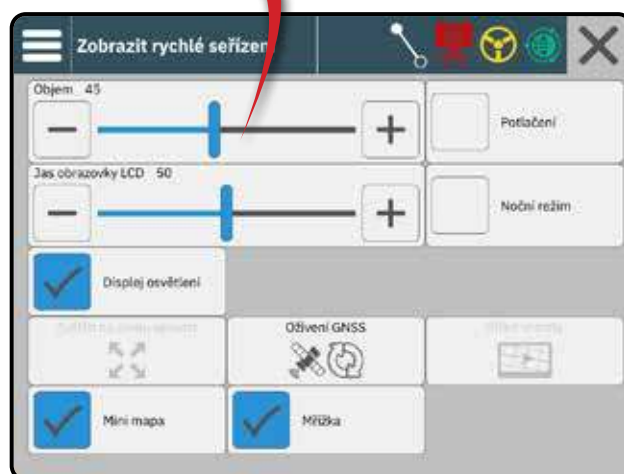
Informační a stavová lišta

Tlačítko vysouvací lišty





Lišta prvků






Lišta akcí



## Č. 1 VYBERTE REŽIM POKYNŮ

1. S aktivním tlačítkem pokynů  na liště funkcí stiskněte tlačítko vysouvací lišty  **1**.

2. Výběr režimu navádění **2**:

-  Bez navádění
-  Navádění po přímé dráze AB
-  Dynamické adaptivní navádění AB
-  Navádění otáčení v kruhu
-  Azimutové navádění

Podrobnosti o jednotlivých režimech navádění najdete v tabulce na následující straně.

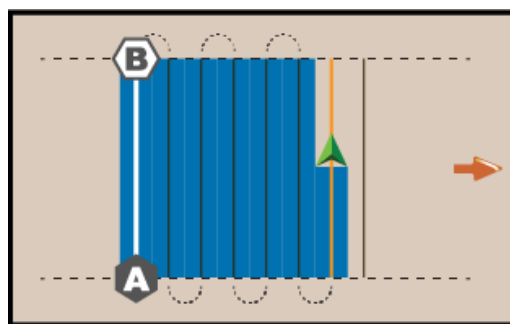






## Přímé pokyny AB

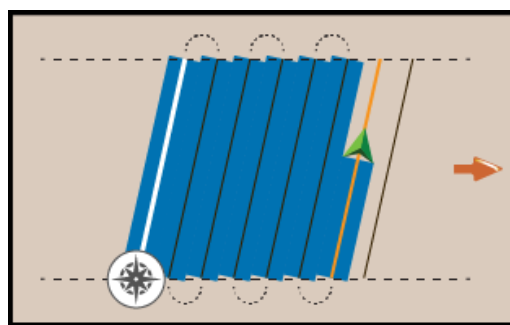
Přímé vedení AB poskytuje přímé vedení na základě referenčních bodů A a B. Původní body A a B se použijí pro výpočet všech ostatních rovnoběžných vodítek.



## Navádění azimut

Azimutové navádění poskytuje přímé navádění na základě vodorovného úhlu měřeného ve směru hodinových ručiček od základní linie pravého severu. Při použití azimutu je bod, ze kterého azimut vychází, středem pomyslné kružnice. Sever = 0°, východ = 90°, jih = 180°, západ = 270°.

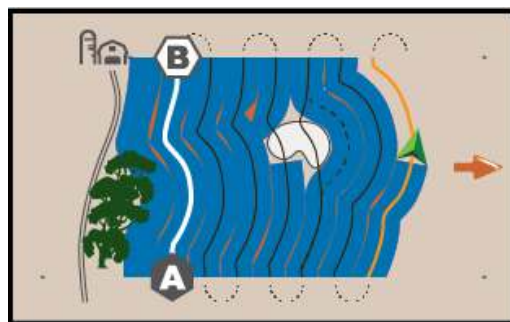
Pokyny podle stupně azimutu promítají pokyn mezi aktuální polohou vozidla (bod A) a bodem B nastaveným ve vzdálenosti 100 metrů podél zadaného kurzu azimutu.



## Dynamické adaptivní pokyny AB

Dynamické adaptivní pokyny AB poskytují pokyny po zakřivené čáře založené na počáteční referenční čáře AB, kde je každá sousední vodící čára nakreslena z projektované šířky pokynu a směru.

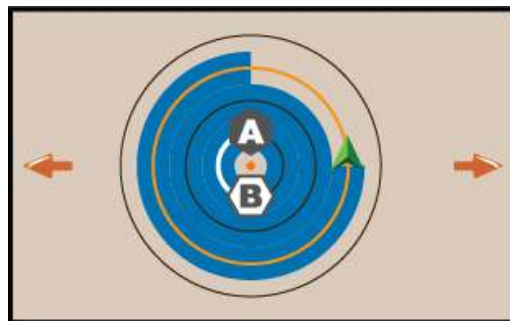
Dynamické adaptivní navádění AB zahrnuje možnost objížďky, která umožňuje vytvořit variantu naváděcí trasy a poté ji buď připojit zpět k původní naváděcí trase, nebo ji ukončit a vytvořit nový bod B původní naváděcí trasy. Před zahájením objížďky musí být ujeta minimální vzdálenost 2 metry. Před ukončením objížďky je nutné ujet minimálně 50 metrů.



## Navádění po kruhových drahách

Pokyny kruhového otáčení poskytují pokyny kolem středového místa, které míří dovnitř nebo ven na základě počáteční referenční čáry AB. Tato počáteční základní linie se používá k výpočtu všech ostatních pokynů. Tato výchozí hodnota se použije pro výpočet všech ostatních směrnic.

Používá se pro aplikaci produktu na kruhovém poli, přičemž je vedeno podél kruhového pokynu, který odpovídá poloměru závlahového systému s kruhovým bodem otáčení.








## Žádné pokyny

Žádné pokyny\* vypínají pokyny

**POZNÁMKA:** Režim bez navádění neodstraní z konzoly zavedené vodící čáry nebo body. Chcete-li odstranit zavedená/uložená data z konzoly, viz „Správa dat“ v kapitole Nastavení systému.

**POZNÁMKA:** Odsazení od sousedních pokynů bude vypočítáno pomocí šířky pokynu, viz „Nastavení-> Pokyny a mapování“ pro stanovenou vzdálenost.

## Č. 2 VYTVOŘENÍ POKYŇŮ AB

1. Jeďte na požadované místo bodu A .
2. S aktivním tlačítkem Pokyny  na liště funkcí stiskněte ikonu OZNAČIT A .
3. Jeďte na požadované místo bodu B .
4. Stisknutím ikony ZNAČKA B  vytvořte čáru AB.


*Doporučení: Pokud je vyhlazování směru vypnuto, označte bod B za jízdy.*


5. Pojmenujte pokyny.


- ◀ Výběrem možnosti **Zrušit** uložíte vodičko s automaticky vygenerovaným názvem.
- ◀ Pomocí klávesnice vyberte vlastní název a poté vyberte **Uložit**.

Konzola začne poskytovat navigační informace.


### Možnosti lišty akcí

 Označit bod – použijte k označení prvního bodu na vodící čáře


 Označit bod B – použijte k označení posledního bodu na vodící čáře a vytvoření čáry AB



*POZNÁMKA: Ikona MARK B  není k dispozici pro výběr (je šedá), dokud není uražena minimální vzdálenost.*

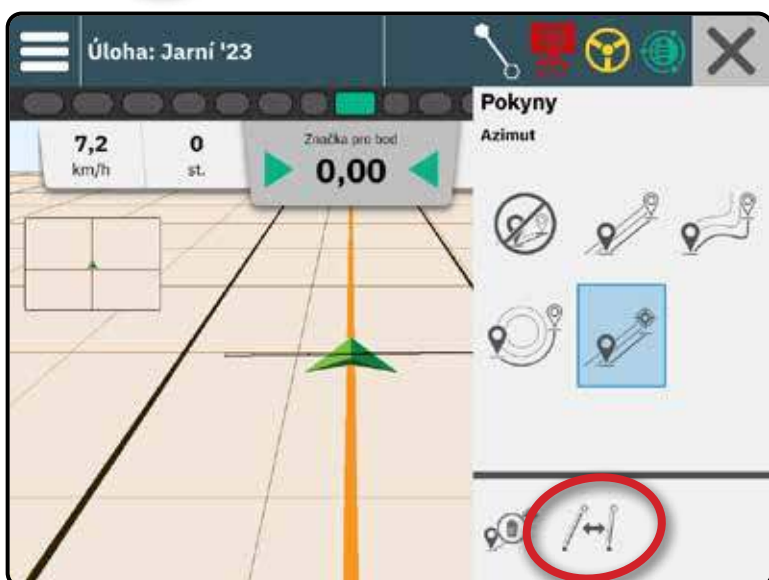
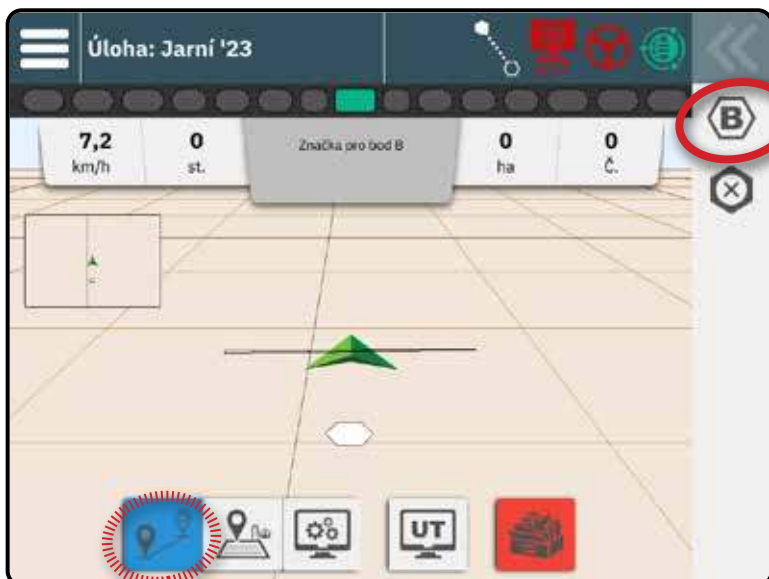
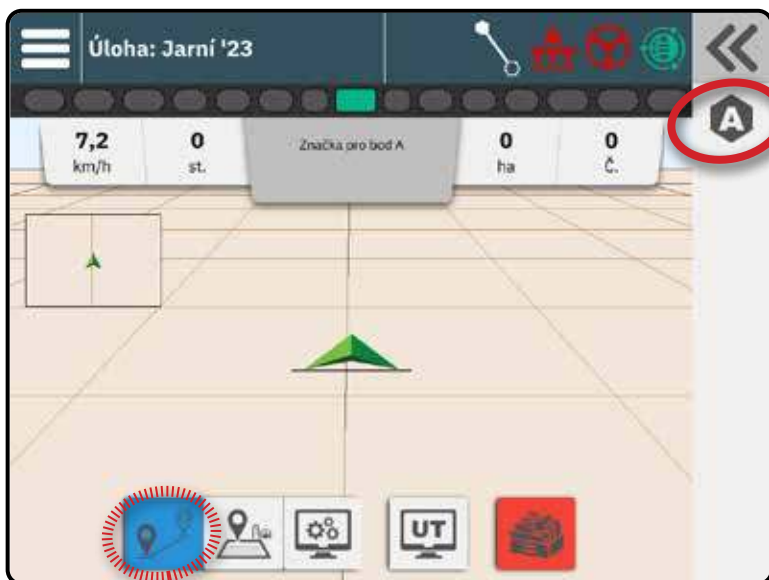
- Přímé nebo zakřivené navádění: 3 metry
- Navádění otáčení v kruhu: 50,0 metrů. Při jízdě po stopách kol se doporučuje projet alespoň polovinu kruhu. Není nutné jezdit po celém obvodu.

 Zrušit značku – použijte ke zrušení příkazu Označit bod A a návratu k předchozí vodící linii (po vytvoření)


### Přepnout pokyn





 Pokud je uloženo více vodiček, zpřístupní se možnost Přepnout vodící linii. Změna na jiné dostupné vodící linii:

1. Vyberte tlačítko vysouvací lišty .
2. Stiskněte ikonu PŘEPNOUT VODÍCÍ LINII .
3. Vyberte pokyn, který má být aktivní.
4. Stiskněte tlačítko **Přepnout**.




## Smazat poslední pokyn

 Odstranit poslední označený pokyn odstraní poslední označený pokyn z aktuální úlohy.

1. S aktivním tlačítkem pokynů  na liště funkcí stiskněte tlačítko vysouvací lišty .
2. Stiskněte ikonu ODSTRANIT POKYN .
3. Dalším stisknutím ikony ODSTRANIT VODÍCÍ LINII  odstraní další pokyny v pořadí od posledního k prvnímu vytvořenému.

## Upravit vodící linii


 Možnost Upravit pokyn umožňuje posunout aktuální pokyn do aktuální polohy vozidla.


**POZNÁMKA:** K dispozici pouze při přímém pokynu AB, azimutovém nebo dynamickém pokynu AB.

Vozidlo musí být zastaveno, aby bylo možné upravit vodící linii.

## Asistované/automatické řízení Nudge

Volba Assisted/Auto Steering Nudge umožňuje dočasně posunout aktuální polohu a vedení vozidla doleva nebo doprava o nastavenou vzdálenost Nudge. Směr vlevo/vpravo se určuje při pohledu směrem dopředu stroje.

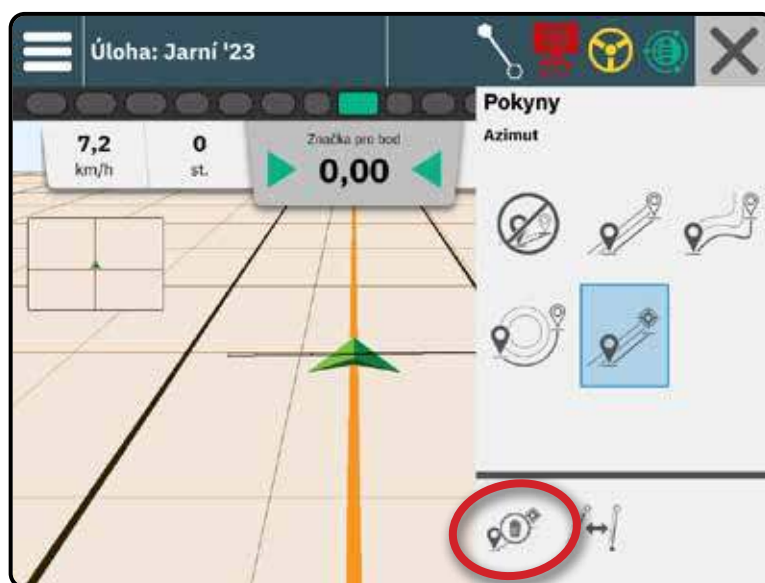
 Posun doleva

 Posun doprava

Asistované/automatické řízení musí být aktivní a funkce Assisted/Auto Steering Nudge musí být povolena. Přednastavená vzdálenost Nudge se nastavuje v nastavení asistovaného/automatického řízení v části Obecná nastavení. Informace o přístupu k těmto možnostem naleznete v části "Č. 8 Nastavení Asistované/automatické řízení" na stránce 24.

Každé stisknutí tlačítka asistovaného/automatického posunu řízení přidává nebo ubírá z předchozího stisknutí. Celková akumulovaná vzdálenost posunu posunu může být zobrazena na naváděcí liště. Podrobnosti naleznete v části "Volitelné informace o úloze" na stránce 41.









- ◀ Nedojde ke změně aktuálně označených pokynů. Přepnutím vodiček, označením nového vodička, vytvořením objížďky nebo uzavřením úlohy se vynuluje veškerá nashromážděná vzdálenost posunutí.
- ◀ Chybovost napříč dráhou bude založena na novém pokynu „Nudge“.



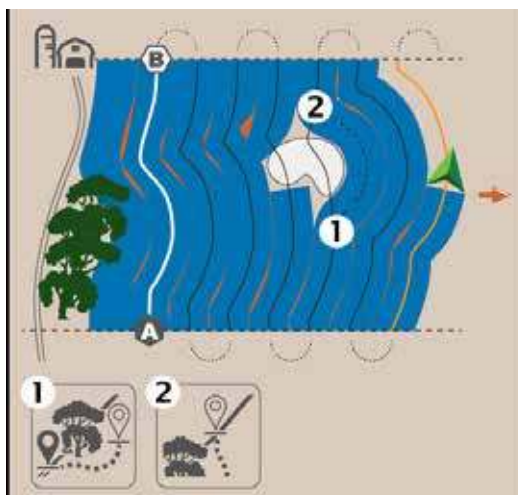


## Možnosti lišty akcí Dynamických adaptivních pokynů AB

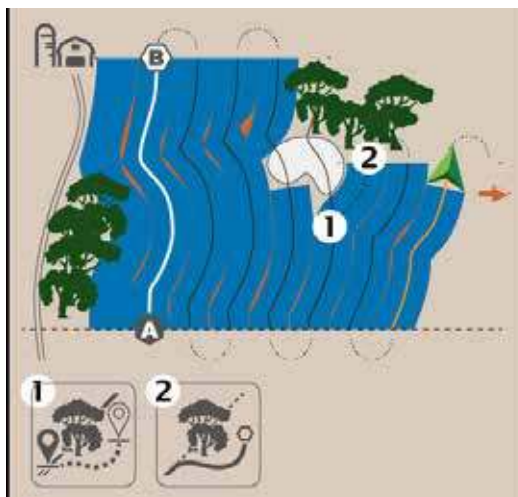
V dynamickém adaptivním pokynu AB jsou k dispozici následující možnosti:

-  Pozastavit mapování vodících linek – slouží k pozastavení dynamického mapování. Mezi bodem pauzy a bodem pokračování bude nakreslena přímka.
-  Obnovit mapování směrnic – slouží k obnovení dynamického mapování. Mezi bodem pauzy a bodem pokračování bude nakreslena přímka.
-  Začít objíždku – použijte pro spuštění variantní vodící linky mimo aktuální vodící linku. Pokud je připojen nebo dokončen, změní se stávající pokyn.
-  Pozastavit objíždku – slouží k pozastavení dynamického mapování objíždky. Mezi bodem pauzy a bodem pokračování bude nakreslena přímka.
-  Obnovit objíždku – slouží k obnovení dynamického mapování objíždky. Mezi bodem pauzy a bodem pokračování bude nakreslena přímka.
-  Zrušit objíždku – slouží ke zrušení mapování objíždky a zrušení pokynu objíždky
-  Připojit objíždku – slouží k připojení objíždkové směrnice ke stávající směrnici. Objíždka se stane součástí aktuální směrnice.
-  Dokončit objíždku – použijte k vytvoření nového koncového místa vodící linky. Objíždka se stane součástí aktuální směrnice.

Obrázek 3: Objíždka s Připojit objíždku



Obrázek 4: Objíždka s Dokončit objíždku



## Č. 3 VYTVOŘENÍ HRANICI APLIKACE

Hranice aplikace určují pracovní oblasti, kde je nebo není produkt aplikován při použití automatického řízení sekce (ASC) nebo BoomPilot.


Aplikace není nutná k mapování hranice. Hranice bude mapována na vnější okraj všech naprogramovaných sekcí (ne nutně těch, které jsou v daném okamžiku zapnuty během průchodu hranicemi) nebo na místo mapování zvolené uživatelem (podrobnosti viz "Č. 6 Nastavení umístění mapování" na stránce 22). Vnější hranice se vztahují k vnějšímu okraji naprogramovaných úseků. Vnitřní hranice se vztahují k vnitřnímu okraji naprogramovaných úseků.


### Stanovení vnější nebo vnitřní hranice

1. Jeďte na požadované místo na obvodu aplikační oblasti a nasměrujte vozidlo ve spojení se stanoveným umístěním mapování.


2. S aktivním tlačítkem Hranice na liště funkcí stiskněte tlačítko vysouvací lišty


3. Vyberte typ hranice, která má být mapována.

 Vnější hranice – vytváří pracovní oblast, kde bude aplikace aplikována při používání ASC nebo BoomPilot.

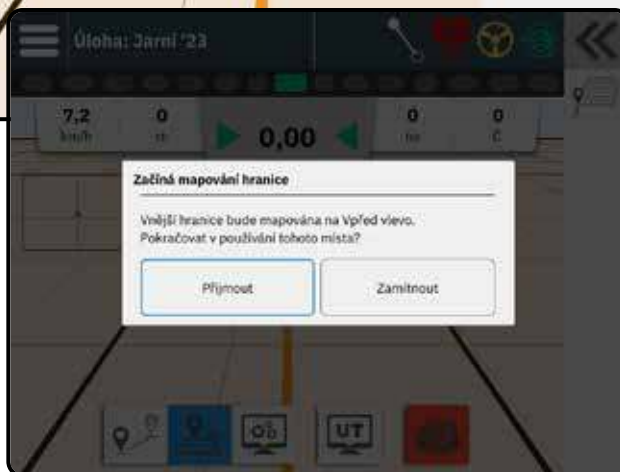
 Vnitřní hranice – určuje nepracovní oblast, kde se aplikace NEbude aplikovat při použití ASC nebo BoomPilot

4. Stiskněte ikonu OZNAČIT HRANICI

 Zahájit vnější hranici

 Zahájit vnitřní hranici



5. Potvrďte, které umístění mapování bude použito.









## 6. Projděte obvod aplikační oblasti.

Při cestování používejte podle potřeby:



  Pozastavit ohraničení – pozastaví proces označování ohraničení. Mezi bodem pauzy a bodem pokračování bude nakreslena přímka.

  Obnovit ohraničení – obnoví proces ohraničení značky. Mezi bodem pauzy a bodem pokračování bude nakreslena přímka.

  Zrušit hranici – zruší proces značení hranice.

## 7. Dokončit hranici:

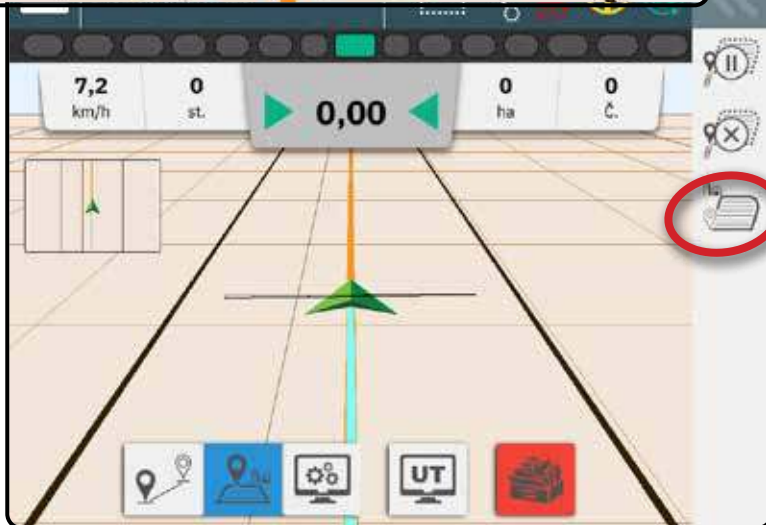
Automatické zavírání – dojedete do vzdálenosti 3 metrů od výchozího bodu. Hranice se automaticky uzavře (světle modrá vodící linie zčerná).

  Ručně zavřít – stisknutím ikony DOKONČIT HRANICI uzavřete hranici přímkou mezi aktuální polohou a výchozím bodem.

*POZNÁMKA: Pokud není překonána minimální vzdálenost (15 metrů), zobrazí se chybové hlášení.*


## 8. Stiskněte:


- ▶ Přijmout – uložení a ruční pojmenování hranice
- ▶ Odmítnout – uložení a automatické pojmenování hranice



## Odstranit poslední označenou hranici

Smazat poslední označenou hranici (vnitřní nebo vnější) odstraní poslední označenou hranici z aktuální úlohy.

 Odstranit vnější hranici

 Odstranit vnitřní hranici



### Možnosti mapy

#### Pokyny a body

- Směrnice
  - ◀ Oranžová – aktivní naváděcí linie
  - ◀ Černá (vícenásobná) – sousedící vodící linie
  - ◀ Černá – vnější hraniční čára
  - ◀ Šedá – vnitřní hraniční čára
- Body – značky pro stanovené body
  - ◀ Modrozelený šestiúhelník – značka A
- Oblast pokrytí – znázorňuje použitou oblast a překrytí:
  - ◀ Modrá – jedna aplikace
  - ◀ Červená – dvě nebo více aplikací

#### Vozidlo

Šipka vozidla se zobrazením aktivních sekcí výložníku v reálném čase reaguje na dotek a spouští a zastavuje mapování aplikace, když bylo aktivováno zařízení pro mapování aplikace nebo systém BoomPilot.

- Minimální rychlost – 0,66 m/s / 2,38 km/h
- Sekce
  - ◀ Prázdná políčka – neaktivní sekce
  - ◀ Bílá políčka – aktivní sekce

#### Mini mapa

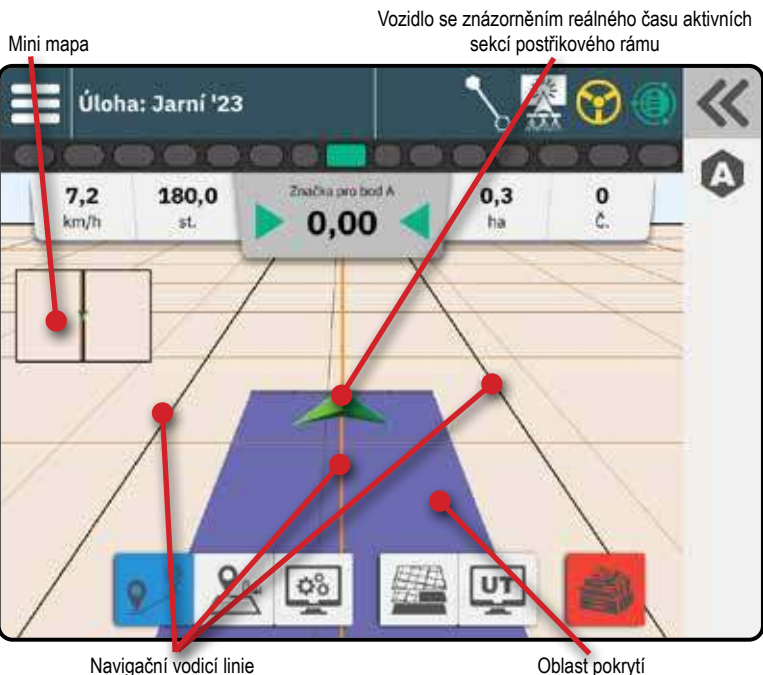
Mini mapa poskytuje rychlý přístup mezi zobrazením vozidla a zobrazením pole

- ▶ Zobrazení vozidla – vytváří počítačově generovaný obraz polohy vozidla zobrazený v aplikační oblasti.
- ▶ Zobrazení pole – vytváří počítačově generovaný snímek polohy vozidla a oblasti použití z letecké perspektivy.

### Informační a stavová lišta

#### Hranice úlohy a podrobnosti aplikace

Výběrem názvu úlohy na informačním panelu zobrazíte podrobnosti o #oblasti orné půdy# aktuální úlohy.

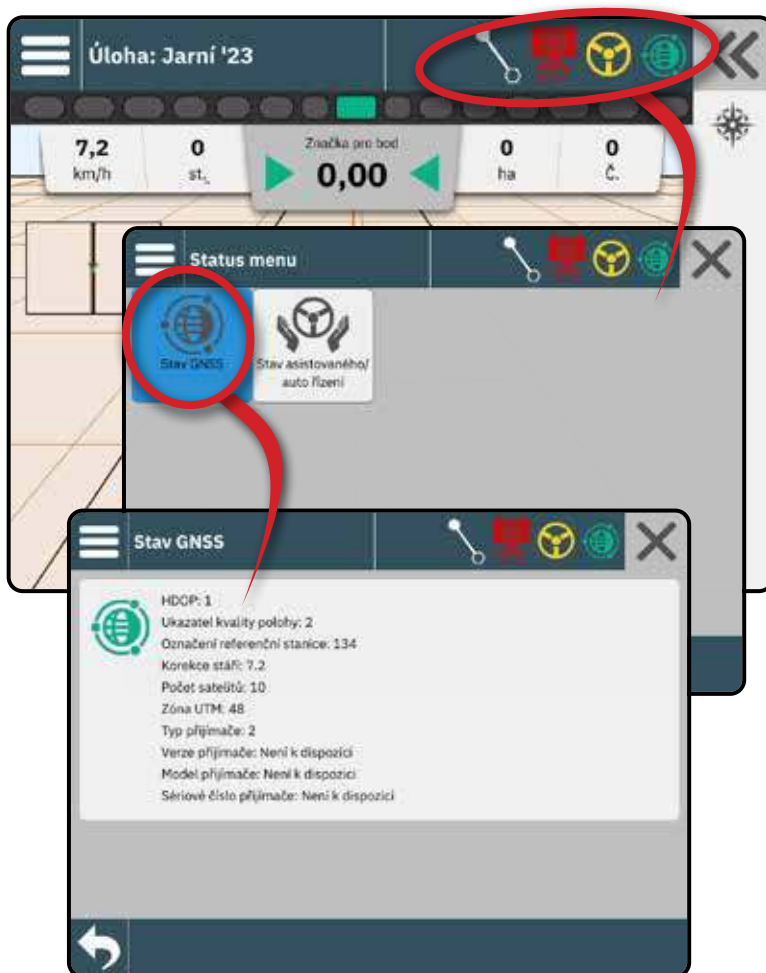


## Stavová lišta

Stavová lišta poskytuje informace o stavu GNSS, režimu pokynů, ploše orné půdy, zapojení asistovaného/automatického řízení a stavu ovládání pracovního nářadí.

Chcete-li získat přístup k souvisejícím informacím o stavu, vyberte stavovou lištu a zobrazí se dostupné možnosti.

Stav GNSS	
	Zelená = #GPS, GLONASS nebo SBAS (vyžadováno s nebo bez DGPS)
	Žlutá = pouze GPS
	Červená = není GNSS
	Oranžová = Glide/ClearPath
Mód navigování	
	Přímý pokyn AB nebo azimutový pokyn
	Dynamické adaptivní pokyny AB
	Pokyny kruhového otáčení
Stav oblasti orné půdy	
	Probíhá vytváření hranic / oblasti orné půdy
	Mimo oblast orné půdy = jízda mimo oblast orné půdy
	Uvnitř oblasti orné půdy = jízda uvnitř oblasti orné půdy
Stav mapování aplikace	
	Bílá = zapnuto
	Červená = vypnuto
Stav asistovaného/automatického řízení	
	Bílá = zapojeno, aktivně řízeno
	Žlutá = povoleno
	Červená = zakázáno
Stav systému BoomPilot	
	Zelená = automatická
	Červená = vypnuto/ručně



## Vrstvy mapování

Pokud je v nářadí integrována elektronická řídicí jednotka (ECU) ISOBUS pro ovládání postřikovače nebo rozmetadla, jsou na obrazovkách Vehicle View a Field View k dispozici možnosti řízení dávky a mapování.



Mapa pokrytí – zobrazuje oblasti pokryté nástrojem s aktivními sekcemi. ISOBUS vyžaduje použití produktu.

- Oblast pokrytí – znázorňuje aplikovanou plochu a překrytí:
  - ◀ Modrá – jedna aplikace
  - ◀ Červená – dvě nebo více aplikací



Mapa aplikovaných sazeb – ukazuje, kolik produktu bylo aplikováno a kde

- Oblast pokrytí – použití barva pro označení úrovně v poměru k přednastavené nebo automaticky nastavené maximální a minimální úrovni



Předpisová mapa – zobrazuje předem načtenou mapu, která poskytuje informace regulátoru dávky pro použití při aplikaci přípravku. Předpisové mapy obsahují informace o sazbě produktu s geografickými odkazy.

- Oblast pokrytí – použití barva pro označení úrovně v poměru k přednastavené nebo automaticky nastavené maximální a minimální úrovni

**POZNÁMKA:** Zařízení bez regulace rychlosti vytvářejí pouze mapu pokrytí aplikace; proto tlačítko Vrstvy mapování na panelu funkcí nebude dostupné, pokud bude k dispozici pouze mapa pokrytí.







## Panel navádění

### Světelná lišta na obrazovce

Používá se k vyjádření vzdálenosti od pokynů nebo vozidla.

Chcete-li nakonfigurovat dostupnost světelné lišty, režim zobrazení nebo vzdálenost světelné lišty, přejděte z hlavní nabídky  do Nastavení navádění  -> Světelná lišta.

### Aktivita navigace

Stav GNSS a aktuální aktivita

- Zobrazuje „Není GNSS“, když GNSS není k dispozici, nebo „Pomalá GNSS“, když GNSS přijímá data GGA s frekvencí nižší než 5 Hz.
- Zobrazuje aktivity, jako je označení bodu A nebo B

### Chyba křížení stopy

Chyba křížení stopy – zobrazuje vzdálenost od požadovaného pokynu.

Chcete-li změnit formát zobrazení vzdálenosti:

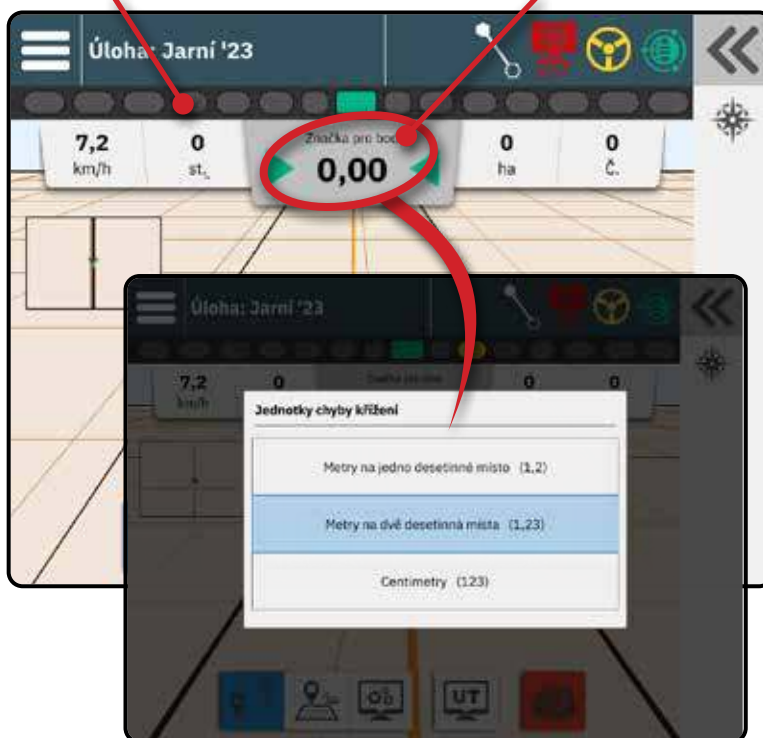
1. Stiskněte pole Aktivita navigace.
2. Vyberte formát měření.

### Volitelné informace o úloze

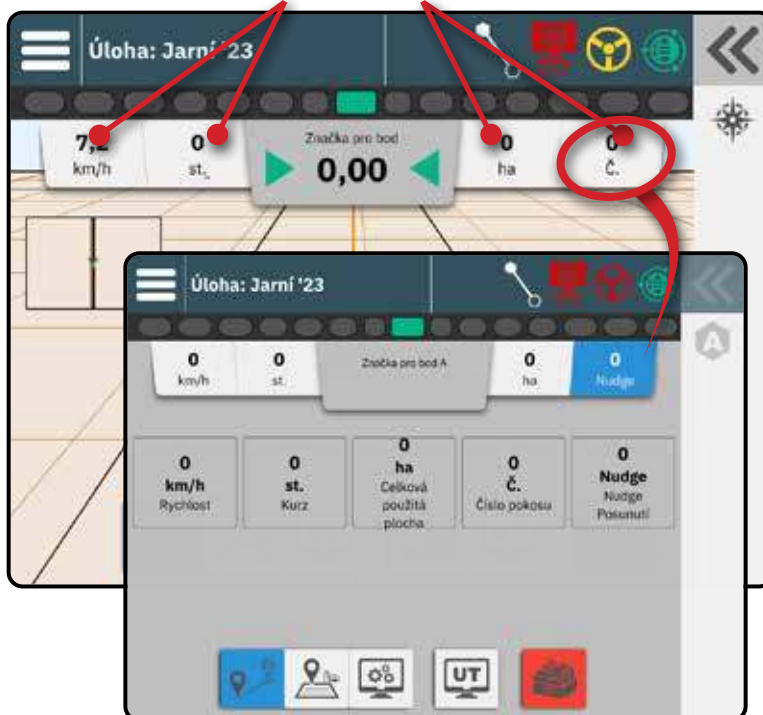
- ▶ Rychlost – zobrazuje aktuální rychlost jízdy
- ▶ Kurz – zobrazuje průběh cesty ve směru hodinových ručiček od skutečné severní základní linie. Sever = 0°, východ = 90°, jih = 180°, západ = 270°.
- ▶ Celková aplikovaná plocha – zobrazuje celkovou akumulovanou plochu, na kterou byl aplikován produkt, včetně ploch s dvojitým pokrytím
- ▶ Číslo pokosu – zobrazuje aktuální číslo pokosu ve vztahu k počátečnímu pokynu AB ve směru od A do B. Číslo bude kladné, když je vozidlo napravo od základní linie AB, nebo záporné, když je vozidlo vlevo od základní linie AB.
- ▶ Posun – když jsou oba povoleny asistované/automatické řízení a asistované/automatické řízení nudge, zobrazí se celková akumulovaná vzdálenost posunu posunu

Světelná lišta na obrazovce

Aktivita navigace



Volitelné informace o úloze



Hodnoty

Konzola

NASTAVENÍ

Zahájit úlohu

UT

POMOC



## Č. 5 POKYNY NALEZNETE V ČÁSTI „MAPOVÁNÍ APLIKACÍ“.

V závislosti na tom, zda je přítomen systém řízení sekcí a kdy je přítomen, jaký druh řízení sekcí se používá a jaké možnosti jsou povoleny, existuje více možností mapování aplikací.



Tato část obsahuje možnosti nastavení pro tyto konfigurace:

- ▶ Bez modulu řízení sekcí
- ▶ Postřikovač ISOBUS
- ▶ Rozmetadlo ISOBUS
- ▶ Řídicí modul sekcí TeeJet

### Bez modulu řízení sekcí

Pokud není přítomen systém řízení sekcí a je aktivní zařízení pro mapování aplikací (viz "Č. 4 Založení implementace prostřednictvím Průvodce zařízením" na stránce 18), bude k dispozici ruční řízení sekcí s jednoduchým mapováním aplikací.

Šipka vozidla ▲ se používá k zapnutí nebo vypnutí mapování aplikací.

- ▶ Zapnuto – mapování aplikace se automaticky zapne/vypne při opuštění/vstupu do dříve aplikovaných oblastí nebo hranic.
  - Ikona stavu výstrahy je bílá 
- ▶ Vypnuto – žádné mapování aplikací.
  - Ikona stavu výstrahy je červená 



### Postřikovač ISOBUS

Pokud je k dispozici elektronická řídicí jednotka (ECU) ISOBUS, je k dispozici automatické řízení sekcí a automatické mapování aplikací BoomPilot.

Všechny konfigurace řízení rychlosti ISOBUS by měly být nastaveny před zahájením úlohy.

- ▶ Postřikovač se spínací skříňkou – Nastavení automatického nebo ručního režimu regulace na zařízení ISOBUS neovlivní funkčnost systému BoomPilot. Hlavní vypínač rozvodné skříňě a spínače sekcí musí být v poloze „Zapnuto“.
- ▶ Postřikovač se stavovým modulem ISOBUS (ISO ISM) – Režim regulace na zařízení ISOBUS by měl být nastaven na „Manuální“.

Šipka vozidla ▲ slouží k zapnutí nebo vypnutí automatického řízení aplikace BoomPilot.

- ▶ Zapnuto – aplikace se automaticky zapne/vypne při opuštění/vstupu do dříve aplikovaných oblastí nebo hranic. Hlavní vypínač rozvodné skříňě a spínače sekcí musí být v poloze „Zapnuto“.
  - Ikona stavu BoomPilot je zelená 
- ▶ Vypnuto – aplikace se ovládá ručně pomocí hlavního spínače nebo tlačítka Start/Stop na obrazovce ISOBUS Operation.
  - Stavová ikona BoomPilot je červená 

**POZNÁMKA:** Aplikaci lze v automatickém režimu BoomPilot ovládat ručně pomocí hlavního spínače nebo spínačů jednotlivých sekcí.

**Upozornění:** U některých verzí softwaru ISOBUS se při ruční změně přepínače sekcí v dříve použité oblasti přepne BoomPilot do ručního režimu. Pokud by tedy spínač zůstal po opuštění aplikované oblasti v zapnuté poloze, zůstal by vypnutý.





## Rozmetadlo ISOBUS

Pokud je k dispozici elektronická řídicí jednotka (ECU) ISOBUS, je k dispozici automatické řízení sekčí a automatické mapování aplikací BoomPilot.

Všechny konfigurace řízení rychlosti ISOBUS by měly být nastaveny před zahájením úlohy.

- ▶ Rozmetadlo, pouze konzola – Režim regulace na zařízení ISOBUS by měl být nastaven na „Manuální“.
- ▶ Rozmetadlo s volitelným vypínačem rozmetadla – Automatický nebo ruční režim regulace na zařízení ISOBUS by neměl mít vliv na následující možnosti.

Šipka vozidla  slouží k zapnutí nebo vypnutí automatického řízení aplikace BoomPilot.

- ▶ Zapnuto – aplikace se automaticky zapne/vypne při opuštění/vstupu do dříve aplikovaných oblastí nebo hranic. Spínač zapnutí/vypnutí rozmetadla musí být v poloze ON.
  - Ikona stavu BoomPilot je zelená 
- ▶ Vypnuto – aplikace se ovládá ručně pomocí spínače zapnutí/vypnutí rozmetadla nebo tlačítka Start/Stop na obrazovce ISOBUS Operation.
  - Stavová ikona BoomPilot je červená 



**POZNÁMKA:** Aplikaci lze v automatickém režimu BoomPilot ovládat ručně pomocí tlačítka Start/Stop na obrazovce ISOBUS Operation nebo pomocí volitelného spínače zapnutí/vypnutí rozmetadla.

## Řídicí modul sekčí TeeJet

Před zahájením úlohy by měly být všechny konfigurace řídicího modulu sekce nastaveny vytvořením a aktivací zařízení TeeJet CAN (viz "Č. 4 Založení implementace prostřednictvím Průvodce zařízením" na stránce 18).

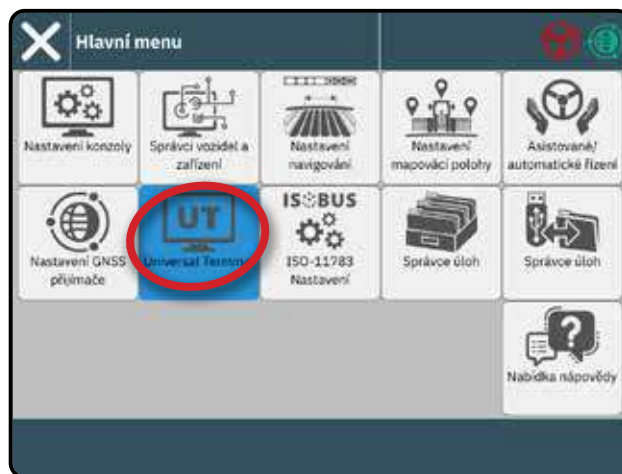
- ▶ Modul ovládání sekce se spínací skříňkou nebo ISM – je přítomen SmartCable, modul ovládání sekce (SDM) nebo modul funkce spínače (SFM) a spínací skříňka nebo modul stavu implementace (ISM). Automatický/manuální spínač ramen musí být v poloze „Auto“.
- ▶ Pouze modul ovládání sekce – je přítomen SmartCable, modul ovladače sekce (SDM) nebo modul funkce spínače (SFM).

Šipka vozidla  slouží k zapnutí nebo vypnutí automatického řízení aplikace BoomPilot.

- ▶ Zapnuto – aplikace se automaticky zapne/vypne při opuštění/vstupu do dříve aplikovaných oblastí nebo hranic. Hlavní vypínač rozvodné skříňe a spínače sekčí musí být v poloze „Zapnuto“.
  - Ikona stavu BoomPilot je zelená 
- ▶ Vypnuto – aplikace se ovládá ručně pomocí hlavního spínače nebo sekčních spínačů.
  - Stavová ikona BoomPilot je červená 

**POZNÁMKA:** Aplikaci lze v automatickém režimu BoomPilot ovládat ručně pomocí hlavního spínače nebo spínačů jednotlivých sekčí.

## PŘÍSTUP K UNIVERZÁLNÍMU TERMINÁLU



Po aktivaci odblokování univerzálního terminálu je univerzální terminál (UT) přístupný z obrazovky s pokyny nebo z hlavní nabídky.

**POZNÁMKA:** Zařízení ISOBUS vyžaduje univerzální terminál, který vyžaduje odblokovací kód. Podrobnosti naleznete v části "Č. 3 Zadejte dostupná odemknutí" na stránce 17.



TwinView – slouží k zobrazení informací o UT i pokynech

### Univerzální potvrzení výstrahy terminálu

Chcete-li potvrdit výstrahu na univerzálním terminálu v aplikaci TwinView, vyberte nejprve stranu UT obrazovky.

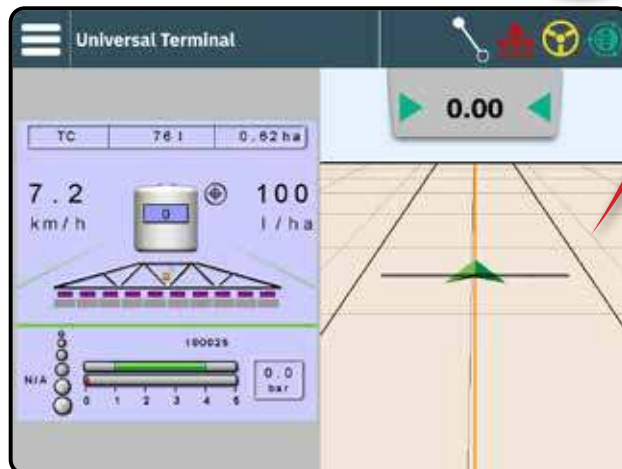
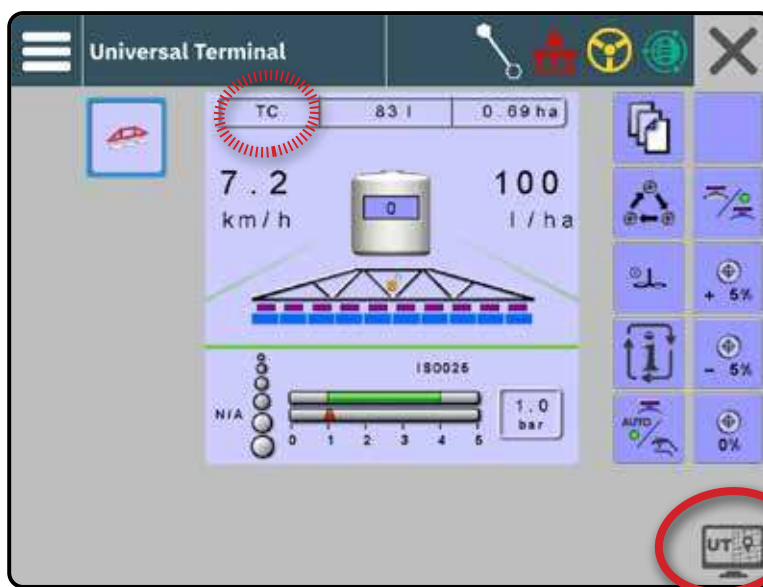
### Připraveno k provozu

Po spuštění systému může trvat několik minut, než se načtou všechny požadované informace nebo fondy objektů.

Před zahájením práce zkontrolujte, zda je řídicí jednotka ISOBUS připravena.

- K dispozici je domovská obrazovka
- Řízení úlohy (TC) je aktivní – číslo aktivního počtu jízd by mělo ukazovat „TC“

**POZNÁMKA:** Podrobné pokyny k nastavení naleznete v uživatelské příručce ISOBUS pro připojenou řídicí jednotku.



## MOŽNOSTI NÁPOVĚDY



### O zařízení

Zobrazuje identifikační čísla konzoly, verzi systémového softwaru, verzi jazykové aktualizace, verze softwaru modulů připojených ke sběrnici CAN, zbývající místo na disku a informace o stavu GNSS.



### Uživatelská příručka

Poskytuje QR kód pro přístup k této uživatelské příručce online.



### Registrace produktu

Poskytuje QR kód pro registraci konzole.

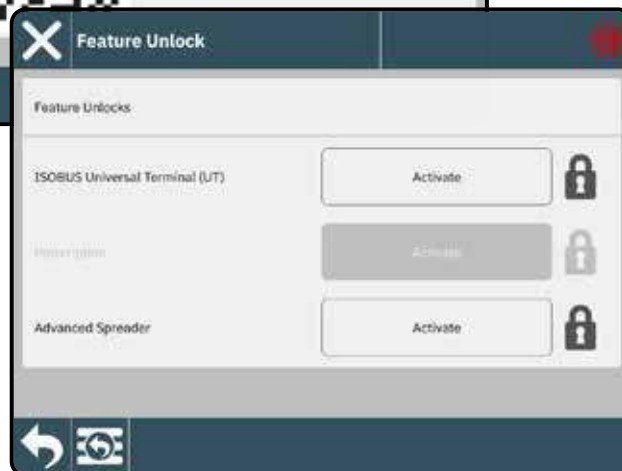
Poznamenejte si své sériové číslo na zadní straně konzoly. Je vyžadováno pro registraci produktu.



### Funkce odblokování

Před použitím některých funkcí nebo možností (uvedených níže) je nutné funkci aktivovat pomocí odblokovacího kódu. Odemkací kód je jedinečný kód pro každou funkci a konzoli.

Podrobnosti naleznete v části "Č. 3 Zadejte dostupná odemknutí" na stránce 17.




# MATRIX<sup>®</sup> 908

ZAČÍNÁME

<b>NAMĚŘENÉ HODNOTY, KTERÉ MUSÍTE MÍT PO RUCE DŘÍVE, NEŽ ZAČNETE</b>	<b>1</b>
POSTŘIKOVAČE	2
ROZMETADLA	8
<b>PŘIPOJENÍ A FUNKCE KONZOLY</b>	<b>11</b>
SCHÉMA SYSTÉMU	12
<b>NASTAVENÍ KONZOLY</b>	<b>13</b>
Č. 1 UVÍTACÍ OBRAZOVKA	13
Č. 2 PROJDĚTE SI PRŮVODCE VOZIDLEM	14
Č. 3 ZADEJTE DOSTUPNÁ ODEMKNUTÍ	17
Č. 4 ZALOŽENÍ IMPLEMENTACE PROSTŘEDNICTVÍM PRŮVODCE ZAŘÍZENÍM	18
Č. 5 NASTAVENÍ NAVÁDĚNÍ	21
Č. 6 NASTAVENÍ UMÍSTĚNÍ MAPOVÁNÍ	22
Č. 7 NASTAVENÍ GNSS	23
Č. 8 NASTAVENÍ ASISTOVANÉ/AUTOMATICKÉ ŘÍZENÍ	24
Č. 9 VYBERTE REŽIM ÚLOHY	25
<b>ZAHÁJIT ÚLOHU</b>	<b>28</b>
Č. 1 VYBERTE REŽIM POKYNŮ	31
Č. 2 VYTVOŘENÍ POKYNŮ AB	33
Č. 3 VYTVOŘENÍ HRANICI APLIKACE	36
Č. 4 DŮKLADNĚJŠÍ POCHOPENÍ OBRAZOVKY POKYNY	38
Č. 5 POKYNY NALEZNETE V ČÁSTI „MAPOVÁNÍ APLIKACÍ“.	42
<b>PŘÍSTUP K UNIVERZÁLNÍMU TERMINÁLU</b>	<b>44</b>
<b>MOŽNOSTI NÁPOVĚDY</b>	<b>45</b>



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

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

98-01578-CS-A4/LT R3 Czech / Český  
© TeeJet Technologies 2023

## UŽIVATELSKÁ PŘÍRUČKA a manuál

Tato příručka je určena k tomu, aby uživatel získal obecný přehled o konzole. Podrobnější informace naleznete v uživatelské příručce. Pro přístup k uživatelské příručce, která je dostupná v možnostech polního počítače, naskenujte níže uvedený text.

