


PODRĘCZNIK UŻYTKOWNIKA

MATRIX[®] 908



98-01578 R3

TeeJet[®]
TECHNOLOGIES

A Subsidiary of  Spraying Systems Co.[®]

Komputer polowy Matrix 908

WYMAGANY

Spis treści

KONSOLA

USTAWIENIA

ROZPOCZNIJ PRACĘ

UŻYTKOWANIE

POMOC

WAŻNE INFORMACJE O BEZPIECZEŃSTWIE IV

OGÓLNE OSTRZEŻENIA I ŚRODKI OSTROŻNOŚCI IV

POMIARY, KTÓRYMI NALEŻY DYSPONOWAĆ PRZED ROZPOCZĘCIEM PRACY 1

OPRYSKIWACZE 2

Samojezdny opryskiwacz z belką z przodu.....2

Samojezdny opryskiwacz z belką z tyłu3

Ciągnik z zamontowanym na stałe opryskiwaczem czołowym.....4

Ciągnik z nie symetrycznym opryskiwaczem zawieszonym5

Ciągnik z opryskiwaczem zawieszonym.....6

Ciągnik z opryskiwaczem obrotowym.....7

ROZSIEWACZE 8

Rozsiewacz samojezdny8

Ciągnik z rozsiewaczem zawieszonym.....9

Ciągnik z rozsiewaczem obrotowym.....10

POŁĄCZENIA I FUNKCJE KONSOLI 11

SCHEMAT SYSTEMU 12

KONFIGURACJA KONSOLI 13

NR 1 EKRAŃ POWITALNY 13

NR 2 NAWIGACJA W ZARZĄDZANIU POJAZDEM 14

Aby uzyskać dostęp do Zarządzania maszyną po pierwszym uruchomieniu.....15

NR 3 WPROWADŹ DOSTĘPNE ODBLOKOWANIA 17

NR 4 ZARZĄDZANIE MASZYNĄ POPRZEZ KREATOR URZĄDZEŃ 18

Zarządzanie pojazdem i maszyną18

Utwórz nowe urządzenie.....18

Edytuj urządzenie20

Aktywuj inne urządzenie20

Usuń urządzenie20

NR 5 SKONFIGURUJ USTAWIENIA NAWIGACJI 21

NR 6 USTAWIANIE LOKALIZACJI MAPOWANIA 22

NR 7 SKONFIGURUJ GNSS 23

NR 8 USTAWIENIE WSPOMAGANIE/AUTOMATYCZNE STEROWANIE 24

NR 9 WYBIERZ TRYB PRACY 25

Zarządzanie zadaniem.....26

Zarządzanie danymi27

ROZPOCZNIJ ZADANIE	28
Tryb zadania prostego	28
Zaawansowany tryb pracy	29
Funkcje ekranu nawigacji	30
NR 1 WYBÓR TRYBU NAWIGACJI	31
NR 2 WYZNACZANIE LINII NAWIGACYJNEJ AB	33
Przełącz linię nawigacyjną.....	33
Usuń ostatnią linię nawigacyjną	34
Dostosuj linię nawigacyjną	34
Wspomagane/automatyczne przesuwanie kierownicy	34
Dynamiczna adaptacyjna nawigacja AB Opcje paska akcji	35
NR 3 UTWÓRZ GRANICĘ APLIKACJI	36
Usuń ostatnią zaznaczoną granicę	37
NR 4 DOWIEDZ SIĘ WIĘCEJ O EKRANIE NAWIGACJI	38
Opcje mapy.....	38
Informacje i pasek stanu	38
Warstwy mapowania.....	40
Pasek nawigacji	41
NR 5 INSTRUKCJA MAPOWANIA APLIKACJI	42
Bez modułu sterowania sekcją	42
Opryskiwacz ISOBUS	42
Rozsiewacz ISOBUS.....	43
Moduł kontroli sekcji TeeJet	43
UZYSKAJ DOSTĘP DO TERMINAŁA UNIWERSALNEGO	44
OPCJE POMOCY	45
Informacje	45
Podręcznik użytkownika	45
Rejestracja produktu	45
Odblokowanie funkcji.....	45

Prawa autorskie

© 2023 TeeJet Technologies. Wszelkie prawa zastrzeżone. Żadna część tego dokumentu ani opisane w nim programy komputerowe nie mogą być powielane, kopiowane, fotokopiowane, tłumaczone ani redukowane w jakiegokolwiek formie lub za pomocą jakichkolwiek środków, elektronicznych lub nadających się do odczytu maszynowego, nagrywania lub innych, bez uprzedniej pisemnej zgody TeeJet Technologies.

Znaki towarowe

Jeśli nie określono inaczej, wszystkie pozostałe znaki towarowe i nazwy produktów to znaki towarowe i/lub zastrzeżone znaki towarowe będące własnością ich odpowiednich właścicieli.

Ograniczenie odpowiedzialności

FIRMA TEEJET TECHNOLOGIES UDOSTĘPNIŁA TEN MATERIAŁ W STANIE, W JAKIM SIĘ ZNAJDUJE, BEZ ŻADNYCH GWARANCJI, ZARÓWNO WYRAŻONYCH, JAK I DOMNIEMANYCH. NIE PONOSI SIĘ ODPOWIEDZIALNOŚCI ZA PRAWA AUTORSKIE ANI ZA PATENTY. W ŻADNYM WYPADKU FIRMA TEEJET TECHNOLOGIES NIE PONOSI ODPOWIEDZIALNOŚCI ZA JAKIEKOLWIEK STRATY W DZIAŁALNOŚCI GOSPODARCZEJ, UTRATĘ ZYSKÓW, UTRATĘ MOŻLIWOŚCI KORZYSTANIA LUB DANYCH, PRZERWĘ W DZIAŁALNOŚCI GOSPODARCZEJ ANI ZA SZKODY POŚREDNIE, SPECJALNE, PRZYPADKOWE LUB WYNIKOWE JAKIEGOKOLWIEK RODZAJU, NAWET JEŚLI FIRMA TEEJET TECHNOLOGIES ZOSTAŁA POINFORMOWANA O TAKICH SZKODACH WYNIKAJĄCYCH Z OPROGRAMOWANIA FIRMY TEEJET TECHNOLOGIES.

WAŻNE INFORMACJE O BEZPIECZEŃSTWIE

Przed rozpoczęciem obsługi systemu należy przeczytać wszystkie instrukcje dotyczące bezpieczeństwa i obsługi. Odpowiedzialność za bezpieczną obsługę urządzeń ponosi operator. Procedury bezpieczeństwa muszą się znajdować w pobliżu sprzętu, tak aby były dobrze widoczne i czytelne dla operatora. Procedury bezpieczeństwa powinny spełniać wymagania wszystkich przepisów firmowych i lokalnych, a także wymagania określone w kartach MSDS. Aby uzyskać pomoc, skontaktuj się z lokalnym sprzedawcą.

Definicje symboli ostrzegających o niebezpieczeństwie:



NIEBEZPIECZEŃSTWO! Ten symbol jest stosowany wyłącznie w skrajnych sytuacjach, w których istnieje bezpośrednie ryzyko poważnych obrażeń ciała lub śmierci.



OSTRZEŻENIE! Ten symbol oznacza niebezpieczną sytuację, w której może dojść do poważnych obrażeń ciała lub śmierci.



PRZESTROGA! Ten symbol oznacza niebezpieczną sytuację, w której może dojść do niewielkich lub umiarkowanych obrażeń ciała.



UWAGA: Ten symbol oznacza praktyki, o których operator powinien wiedzieć.

OGÓLNE OSTRZEŻENIA I ŚRODKI OSTROŻNOŚCI



NIEBEZPIECZEŃSTWO!

- Należy przeczytać instrukcje i postępować zgodnie z nimi. Jeśli po przeczytaniu podręcznika instrukcje są niejasne, wówczas należy się skontaktować z lokalnym sprzedawcą.
- Dzieci nie powinny przebywać w pobliżu sprzętu.
- Nie wolno obsługiwać urządzeń, będąc pod wpływem alkoholu lub jakiegokolwiek nielegalnej substancji.
- Niektóre systemy są wyposażone w ogrzewacz z wentylatorem. Nigdy nie wolno zakrywać ogrzewacza, ponieważ grozi to pożarem!



OSTRZEŻENIE! RYZYKO PORAŻENIA PRĄDEM ELEKTRYCZNYM

- Przed rozpoczęciem pracy z jakimkolwiek elementem należy się upewnić, że wszystkie źródła zasilania zostały wyłączone i że nie można ich przypadkowo włączyć.
- Przed rozpoczęciem spawania łukowego sprzętu lub jakiegokolwiek urządzenia podłączonego do sprzętu należy odłączyć przewody zasilające.
- W przypadku systemów wyposażonych w przemiennik częstotliwości istnieje ryzyko porażenia prądem elektrycznym spowodowane napięciem szczytkowym. Przed otwarciem sprzętu w celu odłączenia systemu lub jakiegokolwiek szybkozłącza należy odłączyć źródło zasilania i zaczekać co najmniej 5 minut.
- System można obsługiwać wyłącznie z użyciem źródła zasilania wskazanego w podręczniku. W razie wątpliwości dotyczących źródła zasilania należy się skonsultować z wykwalifikowanym personelem serwisowym.
- Do czyszczenia elementów elektrycznych nie wolno używać myjki wysokociśnieniowej. W przeciwnym razie może dojść do uszkodzenia elementów elektrycznych i porażenia operatora prądem elektrycznym.
- Przewody źródła zasilania elektrycznego sprzętu muszą być odpowiednio poprowadzone i podłączone do sprzętu. Wszystkie połączenia muszą spełniać określone wymagania.



OSTRZEŻENIE! CIŚNIENIOWE UKŁADY HYDRAULICZNE

- Podczas wykonywania prac związanych z układem hydraulicznym należy zawsze nosić sprzęt ochrony osobistej (PPE).
- Podczas wykonywania prac związanych z układem hydraulicznym należy postępować zgodnie z instrukcjami konserwacji zatwierdzonymi przez producenta urządzenia.
- Podczas wykonywania prac związanych z układem hydraulicznym należy zawsze wyłączać sprzęt. Podczas otwierania systemów, które wcześniej były pod ciśnieniem, należy zachować odpowiednie środki ostrożności.
- Należy pamiętać, że olej hydrauliczny może być bardzo gorący i pod wysokim ciśnieniem.



OSTRZEŻENIE! OBSŁUGA SUBSTANCJI CHEMICZNYCH

- Podczas obsługi jakiegokolwiek substancji chemicznej należy zawsze nosić sprzęt ochrony osobistej (PPE).
- Należy zawsze postępować zgodnie z etykietami bezpieczeństwa i instrukcjami dostarczonymi przez producenta lub dystrybutora substancji chemicznej.
- Operator powinien dysponować pełnymi informacjami na temat rodzaju i ilości substancji przeznaczonej do rozdostybuowania.
- **NALEŻY POSTĘPOWAĆ ZGODNIE Z PRZEPISAMI KRAJOWYMI I LOKALNYMI W ZAKRESIE OBSŁUGI, STOSOWANIA I UTYLIZACJI ROLNICZYCH SUBSTANCJI CHEMICZNYCH.**



OSTRZEŻENIE! CIŚNIENIOWY UKŁAD ROZPYLAJĄCY

- Jest bardzo ważne, aby podczas korzystania z ciśnieniowego układu rozpylającego zachować odpowiednie środki ostrożności. Płyny pod ciśnieniem mogą przeniknąć przez skórę i spowodować poważne obrażenia ciała.
- Ciśnienie systemu nigdy nie powinno przekraczać najniższej wartości znamionowej żadnego z elementów. Należy zawsze znać możliwości systemu i elementów, maksymalne wartości ciśnienia oraz prędkości przepływu.
- Filtry można otwierać wyłącznie po zamknięciu ręcznych zaworów znajdujących się przed tymi filtrami i za nimi. Jeśli jakiegokolwiek urządzenie wymaga wymontowania z instalacji rurowej, wówczas należy zamknąć ręczne zawory znajdujące się przed tym urządzeniem i za nim. W przypadku ich ponownego montażu należy się upewnić, że został on wykonany poprawnie, że urządzenie jest odpowiednio ustawione oraz że połączenia są szczelne.
- Układ dostarczania płynów do sprzętu powinien spełniać wymagania wszystkich przepisów firmowych i lokalnych, a także musi być odpowiednio poprowadzony i podłączony do sprzętu. Wszystkie połączenia muszą spełniać określone wymagania.
- Jeśli sprzęt nie będzie używany przez dłuższy czas, zaleca się opróżnienie instalacji rurowej.



OSTRZEŻENIE! BEZPIECZEŃSTWO ZWIĄZANE Z AUTOMATYCZNYM STEROWANIEM

- Aby uniknąć poważnych obrażeń ciała lub śmierci w wyniku wpadnięcia pod jadący pojazd lub spowodowanych automatycznym ruchem układu sterowania, nigdy nie wolno opuszczać siedzenia operatora pojazdu przy włączonym systemie.
- Aby uniknąć poważnych obrażeń ciała lub śmierci w wyniku wpadnięcia pod jadący pojazd lub spowodowanych automatycznym ruchem układu sterowania, przed uruchomieniem, kalibracją, dostrojeniem lub włączeniem systemu należy się upewnić, że w obszarze wokół pojazdu nie ma żadnych osób ani przeszkód.
- Należy się upewnić, że sprzęt jest odpowiednio przymocowany do właściwych elementów.
- Nigdy nie wolno się poruszać po drogach publicznych przy włączonym systemie.



PRZESTROGA! BEZPIECZEŃSTWO, KONSERWACJA I SERWISOWANIE SPRZĘTU

- Sprzęt powinien obsługiwać wyłącznie odpowiednio przeszkolony i wykwalifikowany personel. Jego umiejętność obsługi sprzętu powinna zostać zweryfikowana.
- Przed rozpoczęciem używania sprzętu operator musi sprawdzić, czy sprzęt jest w dobrym stanie i czy jego używanie będzie bezpieczne. Jeśli nie, wówczas nie wolno używać sprzętu.
- Operator zawsze musi mieć łatwy dostęp do całego niezbędnego sprzętu ochrony osobistej (PPE).
- System i elementy należy rutynowo sprawdzać pod kątem zużycia i uszkodzeń. W razie konieczności należy przeprowadzić wymianę lub naprawę.
- Naprawę i konserwację instalacji mogą przeprowadzać wyłącznie wykwalifikowani i autoryzowani specjaliści. Należy ściśle przestrzegać instrukcji dotyczących konserwacji i obsługi.
- Operator i technik konserwator zawsze muszą mieć dostęp do pełnego podręcznika obsługi sprzętu.



PRZESTROGA! BEZPIECZEŃSTWO ZWIĄZANE Z WIĄZKAMI PRZEWODÓW I WĘŻAMI

- Wszystkie wiązki przewodów i węże należy rutynowo sprawdzać pod kątem zużycia i uszkodzeń. W razie konieczności należy przeprowadzić wymianę lub naprawę.
- Wiązek przewodów i węży nie wolno prowadzić pod ostrymi kątami.
- Wiązek przewodów i węży nie wolno mocować do przewodów, w których występują duże wibracje lub skoki ciśnienia.
- Wiązek przewodów i węży nie wolno mocować do przewodów transportujących gorące płyny.
- Wiązki przewodów i węże należy chronić przed ostrymi przedmiotami, zanieczyszczeniami pochodzącymi ze sprzętu oraz gromadzeniem się materiału.
- Wiązki przewodów i węże powinny mieć odpowiednią długość, tak aby mogły się swobodnie poruszać w sekcjach, które podczas obsługi są ruchome; ponadto wiązki przewodów i węże nie mogą zwiisać pod sprzętem.
- Należy zapewnić odpowiednią przestrzeń między wiązkami przewodów i wężami a strefami działania osprzętu i urządzeń.
- Podczas czyszczenia sprzętu wiązkę przewodów należy chronić przed działaniem myjki wysokociśnieniowej.



UWAGA: KONSERWACJA EKRANU DOTYKOWEGO

- Ostre przedmioty należy trzymać z dala od ekranu dotykowego. Kontakt ostrego przedmiotu z ekranem dotykowym może spowodować uszkodzenie wyświetlacza.
- Do czyszczenia konsoli/wyświetlacza nie wolno używać silnych substancji chemicznych. Konsolę/wyświetlacz należy czyścić miękką, wilgotną tkaniną lub ściereczką antystatyczną, podobnie jak w przypadku czyszczenia monitora komputera.



UWAGA: ZALECANE CZĘŚCI ZAMIENNE

- System został opracowany z użyciem elementów, które współpracują ze sobą, aby zapewnić jego najlepszą wydajność. Jeśli system wymaga części zamiennych, wówczas należy używać wyłącznie elementów zalecanych przez firmę TeeJet, aby zapewnić prawidłowe działanie i bezpieczeństwo systemu.



UMOWA LICENCYJNA DLA UŻYTKOWNIKA KOŃCOWEGO

- ZAWSZE NALEŻY CZYTAĆ INSTRUKCJE ZAWARTE NA ETYKIETACH CHEMICZNYCH I POSTĘPOWAĆ ZGODNIE Z NIMI. Klasyfikacja wielkości kropli jest zgodna z normą ISO 25358 w dniu publikacji. Klasyfik. mogą ulegać zmianie. Rozpylany środek chemiczny, mieszanki w zbiornikach, temp., wilgotność, prędkość wiatru, prędk. pojazdu itp. mogą wpływać na fakt. wielk. kropli..

POMIARY, KTÓRYMI NALEŻY DYSPONOWAĆ PRZED ROZPOCZĘCIEM PRACY

Kolejne strony mają pomóc w definiowaniu pomiarów pojazdu w Kreatorze pojazdu, pomiarów urządzenia w Kreatorze urządzenia oraz pomiarów miejsca odwzorowania w opcjach odwzorowania miejsca.

Ilustracje mają charakter poglądowy. Dokładne miejsca pomiarów znajdują się w dokumentacji producenta ciągnika.

UWAGA: Niektóre z wymienionych ustawień mogą nie być wymagane dla Twojego pojazdu lub urządzenia. Kreator pojazdu i kreator urządzenia przeprowadzą Cię przez wszystkie wymagane ustawienia w zależności od dokonanych wyborów.

Opryskiwacze

Samojedźny opryskiwacz z belką z przodu	strona 2
Samojedźny opryskiwacz z belką z tyłu	strona 3
Ciągnik z zamontowanym na stałe opryskiwaczem czołowym	strona 4
Ciągnik z nie symetrycznym opryskiwaczem zawieszonym	strona 5
Ciągnik z opryskiwaczem zawieszonym	strona 6
Ciągnik z opryskiwaczem obrotowym	strona 7

Rozsiewacze

Rozsiewacz samojeźdźny	strona 8
Ciągnik z rozsiewaczem zawieszonym	strona 9
Ciągnik z rozsiewaczem obrotowym	strona 10

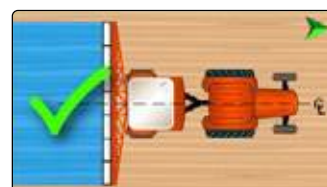
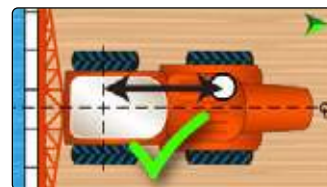
UWAGA: Niektóre funkcje rozsiewacza są ograniczone do momentu wprowadzenia kodu odblokowującego Zaawansowany rozsiewacz. Instrukcje dotyczące kodu odblokowującego znajdują się w części „Nr 3 Wprowadź dostępne odblokowania” na stronie 17 odblokowania " na stronie .

Najlepsze praktyki pomiarowe

- Pomiaru należy dokonać, gdy pojazd i urządzenie znajdują się w linii prostej i w pozycji roboczej.
- Wymiary urządzenia mogą ulec zmianie podczas pracy. Aby uzyskać najlepszą dokładność, mierz maszynę w momencie kontaktu z podłożem.
- Trzymaj miarę pionowo lub poziomo w kierunku pionowym lub poziomym.
- Zmierz do środka anteny.
- Sekcje są numerowane od lewej do prawej, gdy są zwrócone w kierunku jazdy maszyny.
- Boczny kierunek lewo/prawo jest określany przy ustawieniu maszyny w kierunku do przodu.

Uwagi dotyczące terminologii

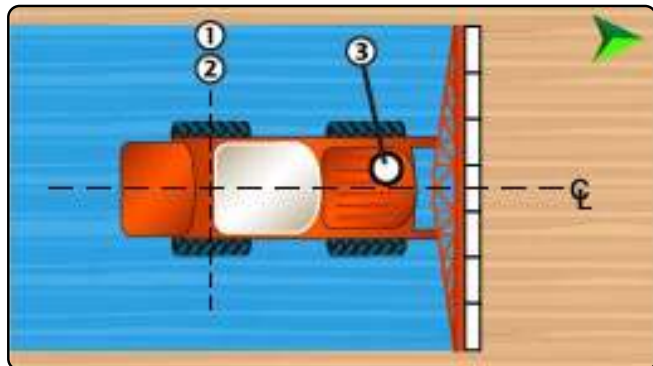
- Punkt obrotu pojazdu - środek osi niekierowanej pojazdu
 - Przykład: środek tylnej osi pojazdu z przednim układem kierowniczym
- Punkt zaczepienia / zaczep/ punkt połączenia - punkt, w którym narzędzie łączy się z maszyną lub punkt obrotu między narzędziem a maszyną w zależności od typu zaczepu
 - Nie wszystkie pojazdy mają punkty zaczepu. W tych pojazdach punkt zaczepu i punkt obrotu pojazdu będą tym samym punktem, a wartość powinna być wpisana jako 0 cm.
- Szerokość wytycznych - szerokość między wytycznymi
 - Może być inna niż Szerokość użytkowa lub Szerokość robocza (całkowita szerokość wszystkich sekcji).



OPRYSKIWACZE

Samojezdny opryskiwacz z belką z przodu

Nazwa pojazdu: _____



Nazwa urządzenia: _____

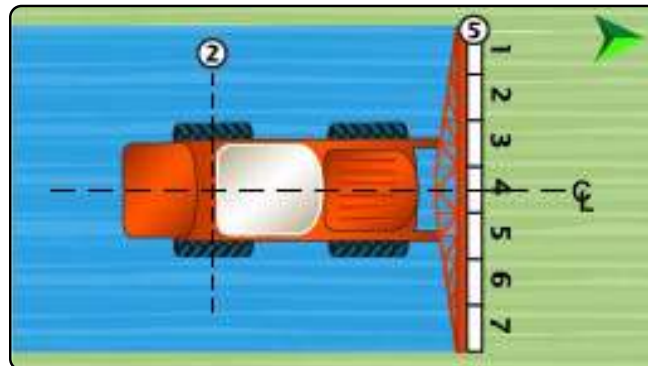


Tabela 1-1: Pomiary kreatora pojazdów

Opis	Pomiar/Opcja
Kierunek pojazdu w linii do punktu zaczepienia	 Przed punktem obrotu pojazdu
Odległość wzdłużna między punktem obrotu pojazdu a punktem zaczepu	0 cm Punkt obrotu pojazdu i punkt zaczepu są tym samym punktem
Kierunek boczny pojazdu do punktu zaczepienia	 Centralnie
Kierunek anteny w linii i odległość od punktu obrotu pojazdu ① do anteny ③	
Antena Kierunek boczny ¹ oraz odległość od linii środkowej pojazdu ☉ do anteny ③	

Tabela 1-2: Odległości na mapie i nawigacja

Opis	Pomiar
Szerokość nawigacji	
Lokalizacja odwzorowania w linii od punktu obrotu pojazdu do miejsca odwzorowania do lokalizacji odwzorowania	
Miejsce sporządzenia mapy Odległość boczna od linii środkowej pojazdu ☉ do do miejsca sporządzenia mapy	

1 Jeśli dostępne jest urządzenie wspomagające/automatyczne kierowanie, odległość boczna i kierunek anteny zostaną ustalone w ustawieniach Assisted/Automatic Steering "Manage Vehicles".

Tabela 1-3: Pomiary kreatora urządzeń

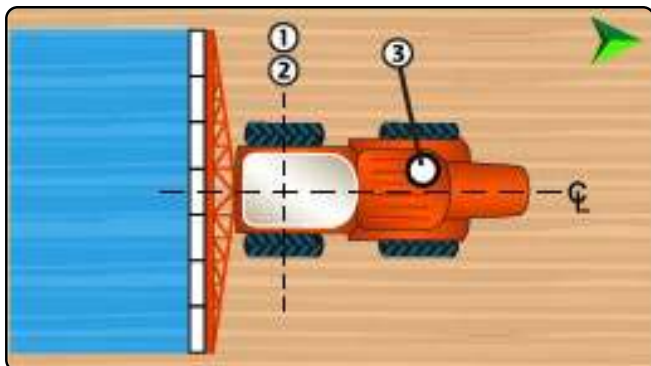
Opis	Pomiar/Opcja
Typ zaczepu	 Montaż stały
Rozmieszczenie sekcji na belce	 Przedni środek
Odległość wzdłużna między punktem zaczepu/zaczepem a punktem oprysku	

Tabela 1-4: Informacja dotycząca sekcji

Opis	Opcja
Symetria sekcji	
Opis	Pomiar szerokości
Sekcja 1	
Sekcja 2	
Sekcja 3	
Sekcja 4	
Sekcja 5	
Sekcja 6	
Sekcja 7	
Sekcja 8	
Sekcja 9	
Sekcja 10	
Całkowita szerokość aplikacji	

Samojezdny opryskiwacz z belką z tyłu

Nazwa pojazdu: _____



Nazwa urządzenia: _____

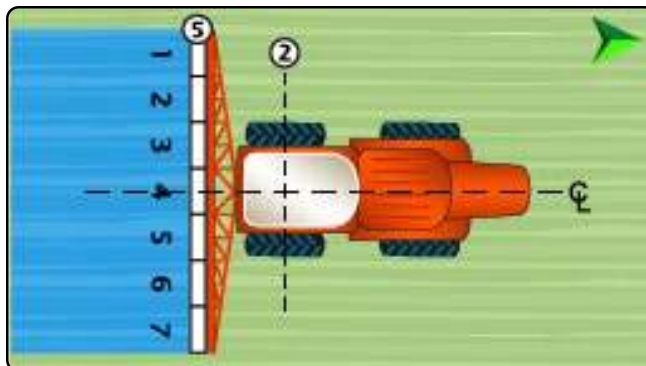


Tabela 1-5: Pomiary kreatora pojazdów

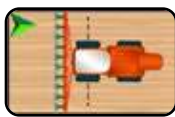

Opis	Pomiar/Opcja
Kierunek pojazdu w linii do punktu zaczepienia	 Za punktem obrotu pojazdu
Odległość pojazdu w linii od punktu obrotu pojazdu do punktu zaczepienia ① do punktu zaczepienia ②	0 cm <i>Punkt obrotu pojazdu i punkt zaczepu są tym samym punktem</i>
Kierunek boczny pojazdu do punktu zaczepienia	 Centralnie
Kierunek anteny w linii i odległość od punktu obrotu pojazdu ① do anteny ③	
Antena Kierunek boczny ² oraz odległość od linii środkowej pojazdu ⌘ do anteny ③	

Tabela 1-6: Odległości na mapie i nawigacja

Opis	Pomiar
Szerokość nawigacji	
Lokalizacja odwzorowania Odległość w linii od punktu obrotu pojazdu do miejsca odwzorowania do lokalizacji odwzorowania	
Miejsce sporządzania mapy Odległość boczna od linii środkowej pojazdu ⌘ do do miejsca sporządzenia mapy	

² Jeśli dostępne jest urządzenie wspomagające/automatyczne kierowanie, odległość boczna i kierunek anteny zostaną ustalone w ustawieniach Assisted/Automatic Steering "Manage Vehicles".

Tabela 1-7: Pomiary kreatora urządzeń

Opis	Pomiar/Opcja
Typ zaczepu	 Montaż stały
Rozmieszczenie sekcji na belce	 Centrowanie na rufie
Odległość wzdłużna między punktem zaczepu/zaczepem a punktem oprysku	

Tabela 1-8: Informacja dotycząca sekcji

Opis	Opcja
Symetria sekcji	
Opis	Pomiar szerokości
Sekcja 1	
Sekcja 2	
Sekcja 3	
Sekcja 4	
Sekcja 5	
Sekcja 6	
Sekcja 7	
Sekcja 8	
Sekcja 9	
Sekcja 10	
Całkowita szerokość aplikacji	

Komputer polowy Matrix 908

Ciągnik z zamontowanym na stałe opryskiwaczem czołowym

Nazwa pojazdu: _____

Nazwa urządzenia: _____

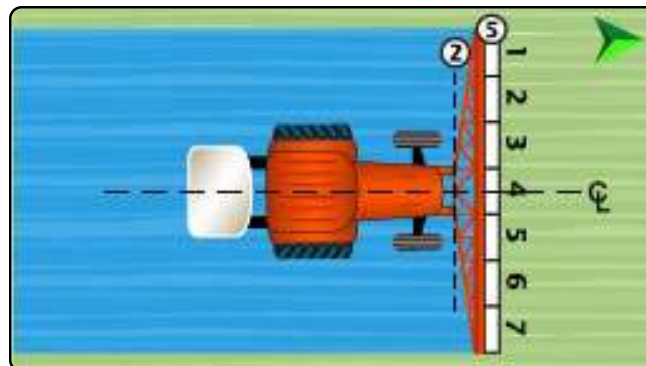
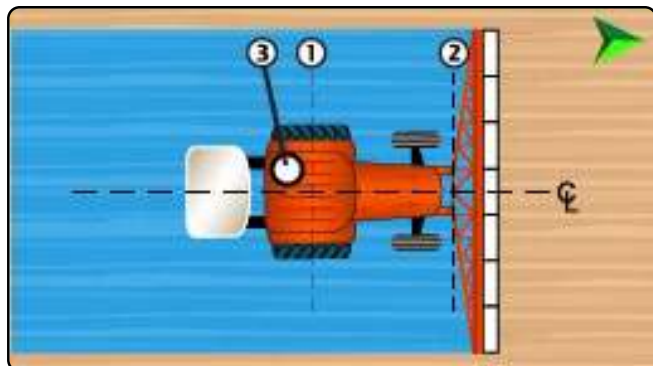


Tabela 1-9: Pomiary kreatora pojazdów

Opis	Pomiar/Opcja
Kierunek pojazdu w linii do punktu zaczepienia	 Przed punktem obrotu pojazdu
Odległość pojazdu w linii od punktu obrotu pojazdu do punktu zaczepienia ① do punktu zaczepienia ②	
Kierunek boczny pojazdu do punktu zaczepienia	 Centralnie
Kierunek anteny w linii i odległość od punktu obrotu pojazdu ① do anteny ③	
Antena Kierunek boczny ³ oraz odległość od linii środkowej pojazdu ☿ do anteny ③	

Tabela 1-10: Odległości na mapie i nawigacja

Opis	Pomiar
Szerokość nawigacji	
Lokalizacja odwzorowania Odległość w linii od punktu obrotu pojazdu do miejsca odwzorowania do lokalizacji odwzorowania	
Miejsce sporządzania mapy Odległość boczna od linii środkowej pojazdu ☿ do do miejsca sporządzenia mapy	

Tabela 1-11: Pomiary kreatora urządzeń

Opis	Pomiar/Opcja
Typ zaczepu	 Montaż stały
Rozmieszczenie sekcji na belce	 Przedni środek
Odległość wzdłużna między punktem zaczepu/zaczepem a punktem oprysku	

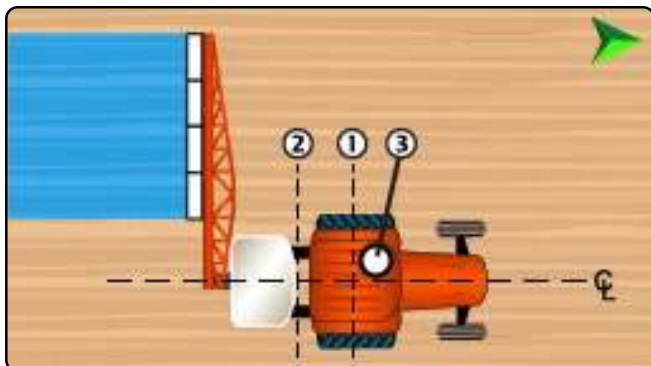
Tabela 1-12: Informacja dotycząca sekcji

Opis	Opcja
Symetria sekcji	
Opis	Pomiar szerokości
Sekcja 1	
Sekcja 2	
Sekcja 3	
Sekcja 4	
Sekcja 5	
Sekcja 6	
Sekcja 7	
Sekcja 8	
Sekcja 9	
Sekcja 10	
Całkowita szerokość aplikacji	

³ Jeśli dostępne jest urządzenie wspomagające/automatyczne kierowanie, odległość boczna i kierunek anteny zostaną ustalone w ustawieniach Assisted/Automatic Steering "Manage Vehicles".

Ciągnik z nie symetrycznym opryskiwaczem zawieszanym

Nazwa pojazdu: _____



Nazwa urządzenia: _____

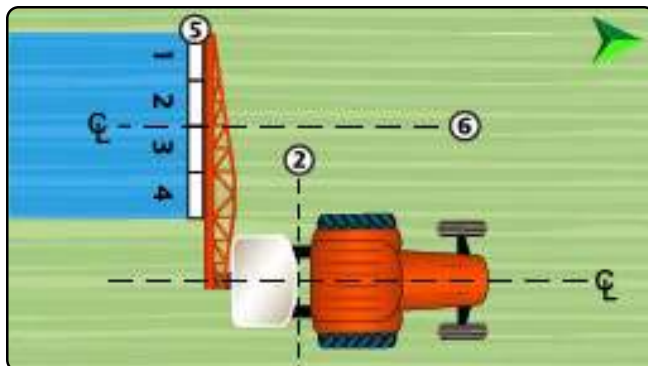


Tabela 1-13: Pomiary kreatora pojazdów



Opis	Pomiar/Opcja
Kierunek pojazdu w linii do punktu zaczepienia	 Za punktem obrotu pojazdu
Odległość pojazdu w linii od punktu obrotu pojazdu do punktu zaczepienia ① do punktu zaczepienia ②	
Kierunek boczny pojazdu do punktu zaczepienia	 Centralnie
Kierunek anteny w linii i odległość od punktu obrotu pojazdu ① do anteny ③	
Antena Kierunek boczny ⁴ oraz odległość od linii środkowej pojazdu ☿ do anteny ③	

Tabela 1-14: Odległości na mapie i nawigacja

Opis	Pomiar
Szerokość nawigacji	
Lokalizacja odwzorowania Odległość w linii od punktu obrotu pojazdu do miejsca odwzorowania do lokalizacji odwzorowania	
Miejsce sporządzania mapy Odległość boczna od linii środkowej pojazdu ☿ do do miejsca sporządzenia mapy	

Tabela 1-15: Pomiary kreatora urządzeń



Opis	Pomiar/Opcja
Typ zaczepu	 Montaż stały
Rozmieszczenie sekcji na belce	 Rufa poza centrum
Kierunek przesunięcia bocznej belki	
Odległość poprzeczna między osią pojazdu a środkiem belki ☿	
Odległość wzdłużna między punktem zaczepu/zaczepem a punktem oprysku	

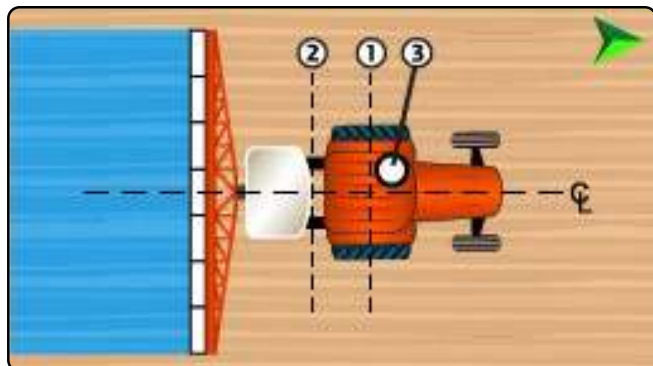
Tabela 1-16: Informacja dotycząca sekcji

Opis	Opcja
Symetria sekcji	
Opis	Pomiar szerokości
Sekcja 1	
Sekcja 2	
Sekcja 3	
Sekcja 4	
Sekcja 5	
Sekcja 6	
Sekcja 7	
Sekcja 8	
Całkowita szerokość aplikacji	

⁴ Jeśli dostępne jest urządzenie wspomagające/automatyczne kierowanie, odległość boczna i kierunek anteny zostaną ustalone w ustawieniach Assisted/Automatic Steering "Manage Vehicles".

Ciągnik z opryskiwaczem zawieszanym

Nazwa pojazdu: _____



Nazwa urządzenia: _____

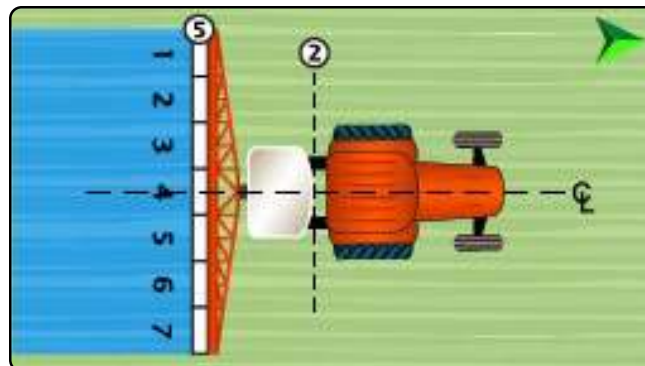


Tabela 1-17: Pomiary kreatora pojazdów

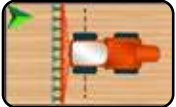

Opis	Pomiar/Opcja
Kierunek pojazdu w linii do punktu zaczepienia	 Za punktem obrotu pojazdu
Odległość pojazdu w linii od punktu obrotu pojazdu do punktu zaczepienia ① do punktu zaczepienia ②	
Kierunek boczny pojazdu do punktu zaczepienia	 Centralnie
Kierunek anteny w linii i odległość od punktu obrotu pojazdu ① do anteny ③	
Antena Kierunek boczny ⁵ oraz odległość od linii środkowej pojazdu ☿ do anteny ③	

Tabela 1-18: Odległości na mapie i nawigacja

Opis	Pomiar
Szerokość nawigacji	
Lokalizacja odwzorowania Odległość w linii od punktu obrotu pojazdu do miejsca odwzorowania do lokalizacji odwzorowania	
Miejsce sporządzania mapy Odległość boczna od linii środkowej pojazdu ☿ do do miejsca sporządzenia mapy	

Tabela 1-19: Pomiary kreatora urządzeń

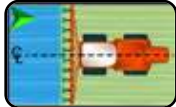
Opis	Pomiar/Opcja
Typ zaczepu	 Montaż stały
Rozmieszczenie sekcji na belce	 Centrowanie na rufie
Odległość wzdłużna między punktem zaczepu/zaczepem a punktem oprysku	

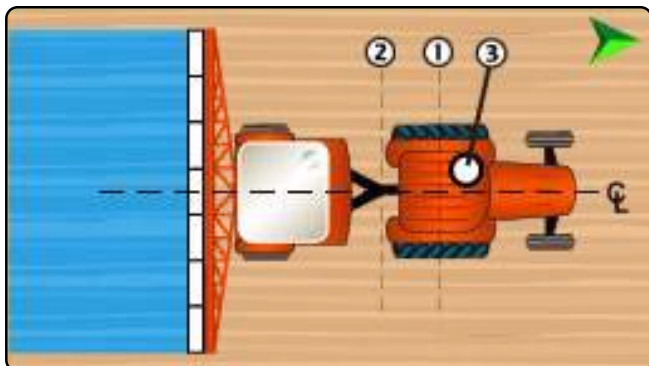
Tabela 1-20: Informacja dotycząca sekcji

Opis	Opcja
Symetria sekcji	
Opis	Pomiar szerokości
Sekcja 1	
Sekcja 2	
Sekcja 3	
Sekcja 4	
Sekcja 5	
Sekcja 6	
Sekcja 7	
Sekcja 8	
Sekcja 9	
Sekcja 10	
Całkowita szerokość aplikacji	

⁵ Jeśli dostępne jest urządzenie wspomagające/automatyczne kierowanie, odległość boczna i kierunek anteny zostaną ustalone w ustawieniach Assisted/Automatic Steering "Manage Vehicles".

Ciągnik z opryskiwaczem obrotowym

Nazwa pojazdu: _____



Nazwa urządzenia: _____

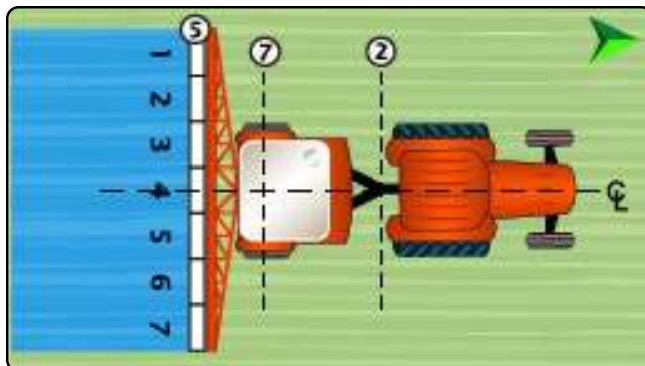


Tabela 1-21: Pomiary kreatora pojazdów

Opis	Pomiar/Opcja
Kierunek pojazdu w linii do punktu zaczepienia	 Za punktem obrotu pojazdu
Odległość pojazdu w linii od punktu obrotu pojazdu do punktu zaczepienia ① do punktu zaczepienia ②	
Kierunek boczny pojazdu do punktu zaczepienia	 Centralnie
Kierunek anteny w linii i odległość od punktu obrotu pojazdu ① do anteny ③	
Antena Kierunek boczny ⁶ oraz odległość od linii środkowej pojazdu ☒ do anteny ③	

Tabela 1-22: Odległości na mapie i nawigacja

Opis	Pomiar
Szerokość nawigacji	
Lokalizacja odwzorowania Odległość w linii od punktu obrotu pojazdu do miejsca odwzorowania do lokalizacji odwzorowania	
Miejsce sporządzania mapy Odległość boczna od linii środkowej pojazdu ☒ do do miejsca sporządzenia mapy	

⁶ Jeśli dostępne jest urządzenie wspomagające/automatyczne kierowanie, odległość boczna i kierunek anteny zostaną ustalone w ustawieniach Assisted/Automatic Steering "Manage Vehicles".

Tabela 1-23: Pomiary kreatora urządzeń

Opis	Pomiar/Opcja
Typ zaczepu	 Mocowanie obrotowe
Odległość w linii od zaczepu/łącza ② do osi przyczepy ⑦	
Rozmieszczenie sekcji na belce	 Centrowanie na rufie
Odległość wzdłużna między punktem zaczepu/zaczepem a punktem oprysku	

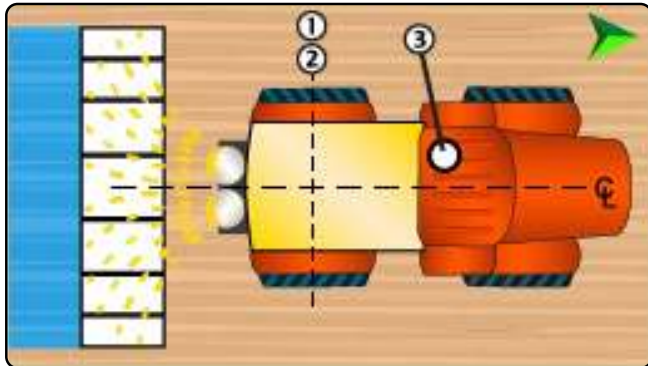
Tabela 1-24: Informacja dotycząca sekcji

Opis	Opcja
Symetria sekcji	
Opis	Pomiar szerokości
Sekcja 1	
Sekcja 2	
Sekcja 3	
Sekcja 4	
Sekcja 5	
Sekcja 6	
Sekcja 7	
Sekcja 8	
Sekcja 9	
Sekcja 10	
Całkowita szerokość aplikacji	

ROZSIEWACZE

Rozsiewacz samojezdny

Nazwa pojazdu: _____



Nazwa urządzenia: _____

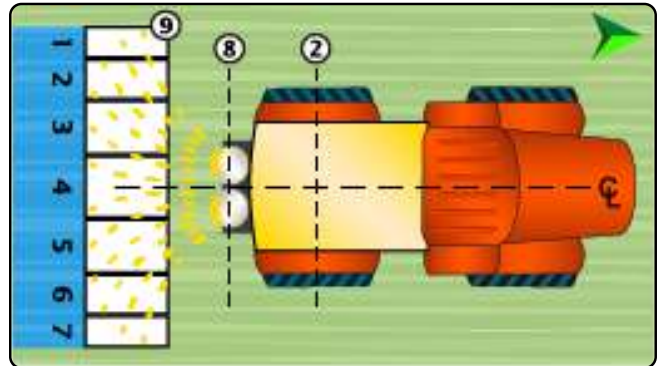


Tabela 1-25: Pomiary kreatora pojazdów

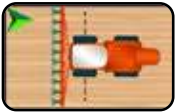

Opis	Pomiar/Opcja
Kierunek pojazdu w linii do punktu zaczepienia	 Za punktem obrotu pojazdu
Odległość pojazdu w linii od punktu obrotu pojazdu do punktu zaczepienia ① do punktu zaczepienia ②	0 cm Punkt obrotu pojazdu i punkt zaczepienia są tym samym punktem
Kierunek boczny pojazdu do punktu zaczepienia	 Centralnie
Kierunek anteny w linii i odległość od punktu obrotu pojazdu ① do anteny ③	
Antena Kierunek boczny ⁷ oraz odległość od linii środkowej pojazdu ☒ do anteny ③	

Tabela 1-26: Odległości na mapie i nawigacja

Opis	Pomiar
Szerokość nawigacji	
Lokalizacja odwzorowania w linii od punktu obrotu pojazdu do miejsca odwzorowania do lokalizacji odwzorowania	
Miejsce sporządzania mapy Odległość boczna od linii środkowej pojazdu ☒ do do miejsca sporządzenia mapy	

7 Jeśli dostępne jest urządzenie wspomagające/automatyczne kierowanie, odległość boczna i kierunek anteny zostaną ustalone w ustawieniach Assisted/Automatic Steering "Manage Vehicles".

Tabela 1-27: Pomiary kreatora urządzeń


Opis	Pomiar/Opcja
Typ zaczepu	 Montaż stały
Odległość w linii od zaczepu/łącznika ② do tarczy ⑧	
Odległość w linii od tarczy ⑧ do krawędzi prowadzącej ⑨	

Tabela 1-28: Informacja dotycząca sekcji⁸

Opis	Opcja		
	Pomiar		
Opis	Szerokość	Długość	Przesunięcie w linii
Symetria sekcji			
Sekcja 1			0 cm
Sekcja 2			
Sekcja 3			
Sekcja 4			
Sekcja 5			
Sekcja 6			
Sekcja 7			
Sekcja 8			
Sekcja 9			
Sekcja 10			
Całkowita szerokość robocza			

8 Niektóre funkcje rozsiewacza są ograniczone do momentu wprowadzenia kodu odblokowującego Advanced Spreader.

Ciągnik z rozsiewaczem zawieszanym

Nazwa pojazdu: _____

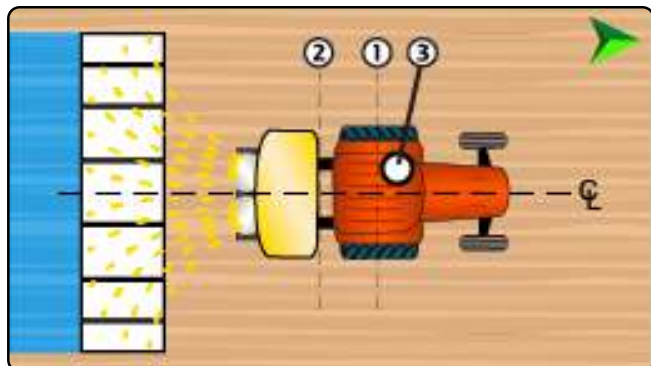


Tabela 1-29: Pomiary kreatora pojazdów

Opis	Pomiar/Opcja
Kierunek pojazdu w linii do punktu zaczepienia	 Za punktem obrotu pojazdu
Odległość pojazdu w linii od punktu obrotu pojazdu do punktu zaczepienia ① do punktu zaczepienia ②	
Kierunek boczny pojazdu do punktu zaczepienia	 Centralnie
Kierunek anteny w linii i odległość od punktu obrotu pojazdu ① do anteny ③	
Antena Kierunek boczny ⁹ oraz odległość od linii środkowej pojazdu ☒ do anteny ③	

Tabela 1-30: Odległości na mapie i nawigacja

Opis	Pomiar
Szerokość nawigacji	
Lokalizacja odwzorowania Odległość w linii od punktu obrotu pojazdu do miejsca odwzorowania do lokalizacji odwzorowania	
Miejsce sporządzania mapy Odległość boczna od linii środkowej pojazdu ☒ do do miejsca sporządzenia mapy	

⁹ Jeśli dostępne jest urządzenie wspomagające/automatyczne kierowanie, odległość boczna i kierunek anteny zostaną ustalone w ustawieniach Assisted/Automatic Steering "Manage Vehicles".

Nazwa urządzenia: _____

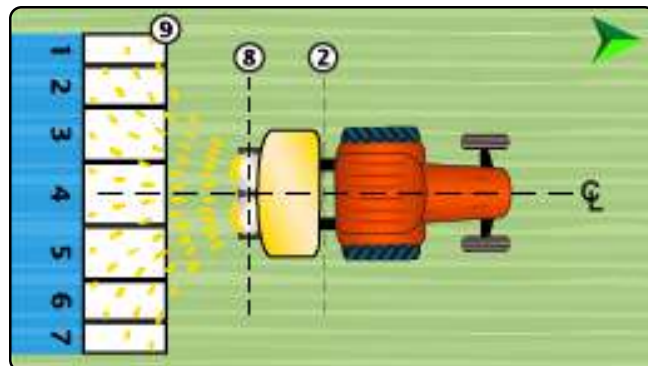


Tabela 1-31: Pomiary kreatora urządzeń

Opis	Pomiar/Opcja
Typ zaczepu	 Montaż stały
Odległość w linii od zaczepu/łącznika ② do tarczy ⑧	
Odległość w linii od tarczy ⑧ do krawędzi prowadzącej ⑨	

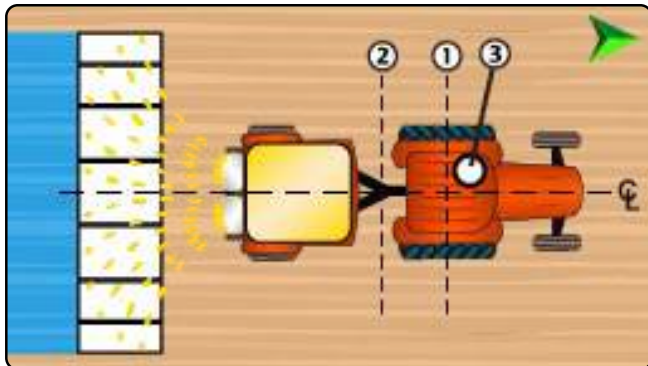
Tabela 1-32: Informacja dotycząca sekcji¹⁰

Opis	Opcja		
Symetria sekcji			
	Pomiar		
Opis	Szerokość	Długość	Przesunięcie w linii
Sekcja 1			0 cm
Sekcja 2			
Sekcja 3			
Sekcja 4			
Sekcja 5			
Sekcja 6			
Sekcja 7			
Sekcja 8			
Sekcja 9			
Sekcja 10			
Całkowita szerokość robocza			

¹⁰ Niektóre funkcje rozsiewacza są ograniczone do momentu wprowadzenia kodu odblokowującego Advanced Spreader.

Ciągnik z rozsiewaczem obrotowym

Nazwa pojazdu: _____



Nazwa urządzenia: _____

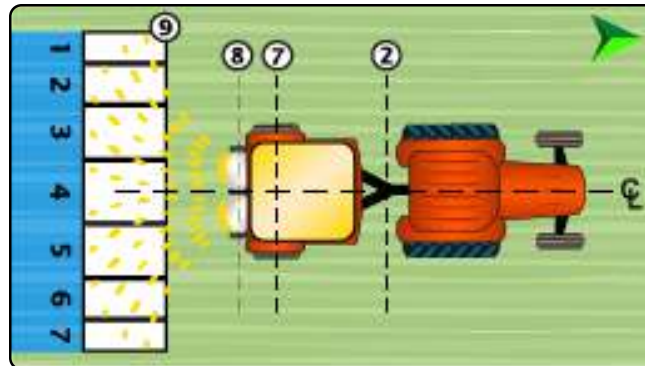


Tabela 1-33: Pomiary kreatora pojazdów

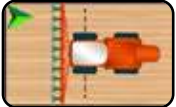

Opis	Pomiar/Opcja
Kierunek pojazdu w linii do punktu zaczepienia	 Za punktem obrotu pojazdu
Odległość pojazdu w linii od punktu obrotu pojazdu do punktu zaczepienia ① do punktu zaczepienia ②	
Kierunek boczny pojazdu do punktu zaczepienia	 Centralnie
Kierunek anteny w linii i odległość od punktu obrotu pojazdu ① do anteny ③	
Antena Kierunek boczny ¹¹ oraz odległość od linii środkowej pojazdu ☿ do anteny ③	

Tabela 1-34: Odległości na mapie i nawigacja

Opis	Pomiar
Szerokość nawigacji	
Lokalizacja odwzorowania Odległość w linii od punktu obrotu pojazdu do miejsca odwzorowania do lokalizacji odwzorowania	
Miejsce sporządzania mapy Odległość boczna od linii środkowej pojazdu ☿ do do miejsca sporządzenia mapy	

Tabela 1-35: Pomiary kreatora urządzeń


Opis	Pomiar/Opcja
Typ zaczepu	 Mocowanie obrotowe
Odległość w linii od zaczepu/łącza ② do osi przyczepy ⑦	
Odległość w linii od zaczepu/łącznika ② do tarczy ⑧	
Odległość w linii od tarczy ⑧ do krawędzi prowadzącej ⑨	

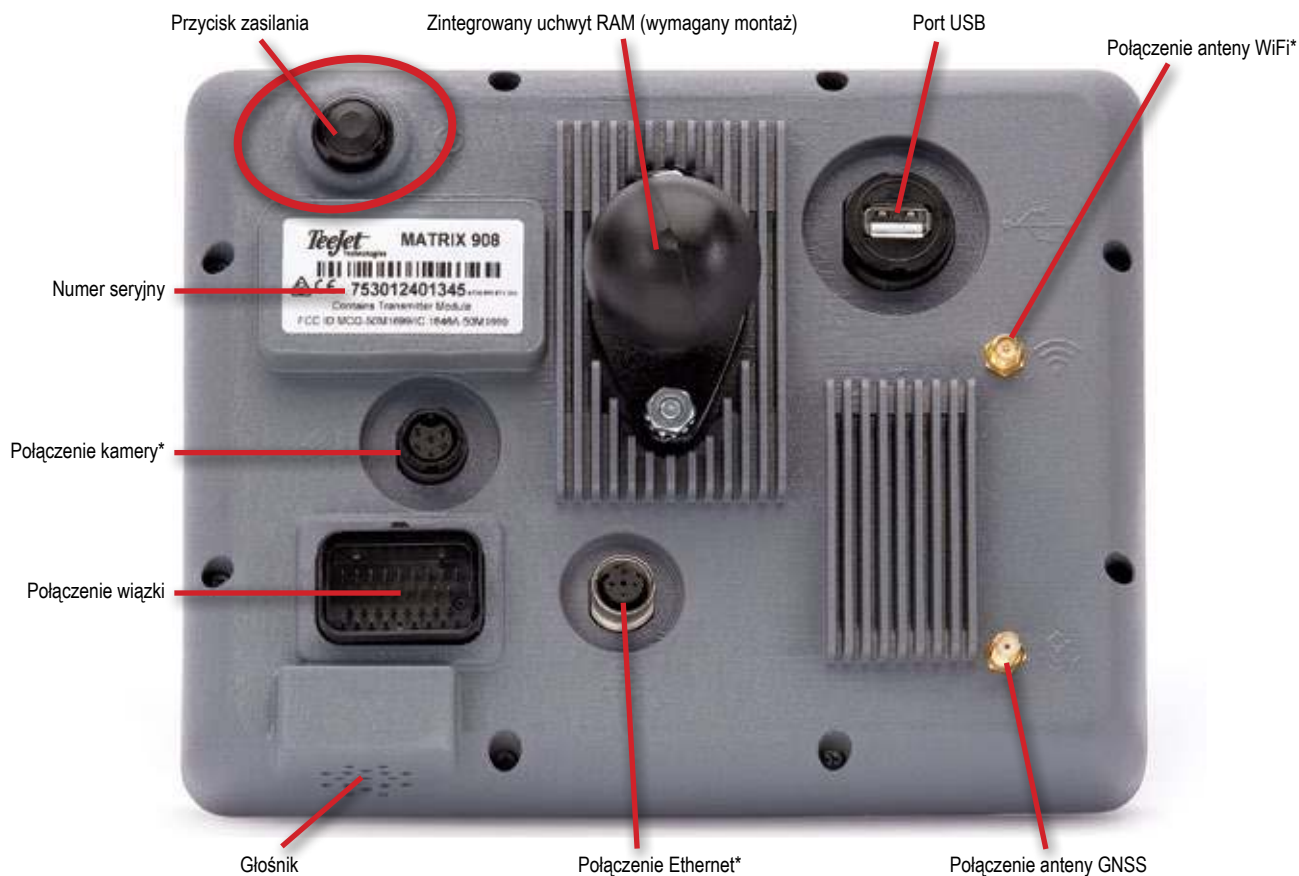
Tabela 1-36: Informacja dotycząca sekcji¹²

Opis	Opcja		
Symetria sekcji			
	Pomiar		
Opis	Szerokość	Długość	Przesunięcie w linii
Sekcja 1			0 cm
Sekcja 2			
Sekcja 3			
Sekcja 4			
Sekcja 5			
Sekcja 6			
Sekcja 7			
Sekcja 8			
Sekcja 9			
Sekcja 10			
Całkowita szerokość robocza			

¹¹ Jeśli dostępne jest urządzenie wspomagające/automatyczne kierowanie, odległość boczna i kierunek anteny zostaną ustalone w ustawieniach Assisted/Automatic Steering "Manage Vehicles".

¹² Niektóre funkcje rozsiewacza są ograniczone do momentu wprowadzenia kodu odblokowującego Advanced Spreader.



POŁĄCZENIA I FUNKCJE KONSOLI



*Aktywność połączenia zależy od wersji oprogramowania.

Przycisk włączania/wyłączania

Przed włączeniem zasilania konsoli, podłącz wszystkie urządzenia do wiązki.

- ▶ On – naciśnij przycisk POWER 
- ▶ Off – naciśnij i krótko przytrzymaj przycisk POWER 

OSTRZEŻENIE! Przed ponownym uruchomieniem konsoli należy odczekać 30 sekund.

Numer seryjny

Zwróć uwagę na swój numer seryjny. Jest on wymagany do rejestracji produktu.

REJESTRACJA PRODUKTU

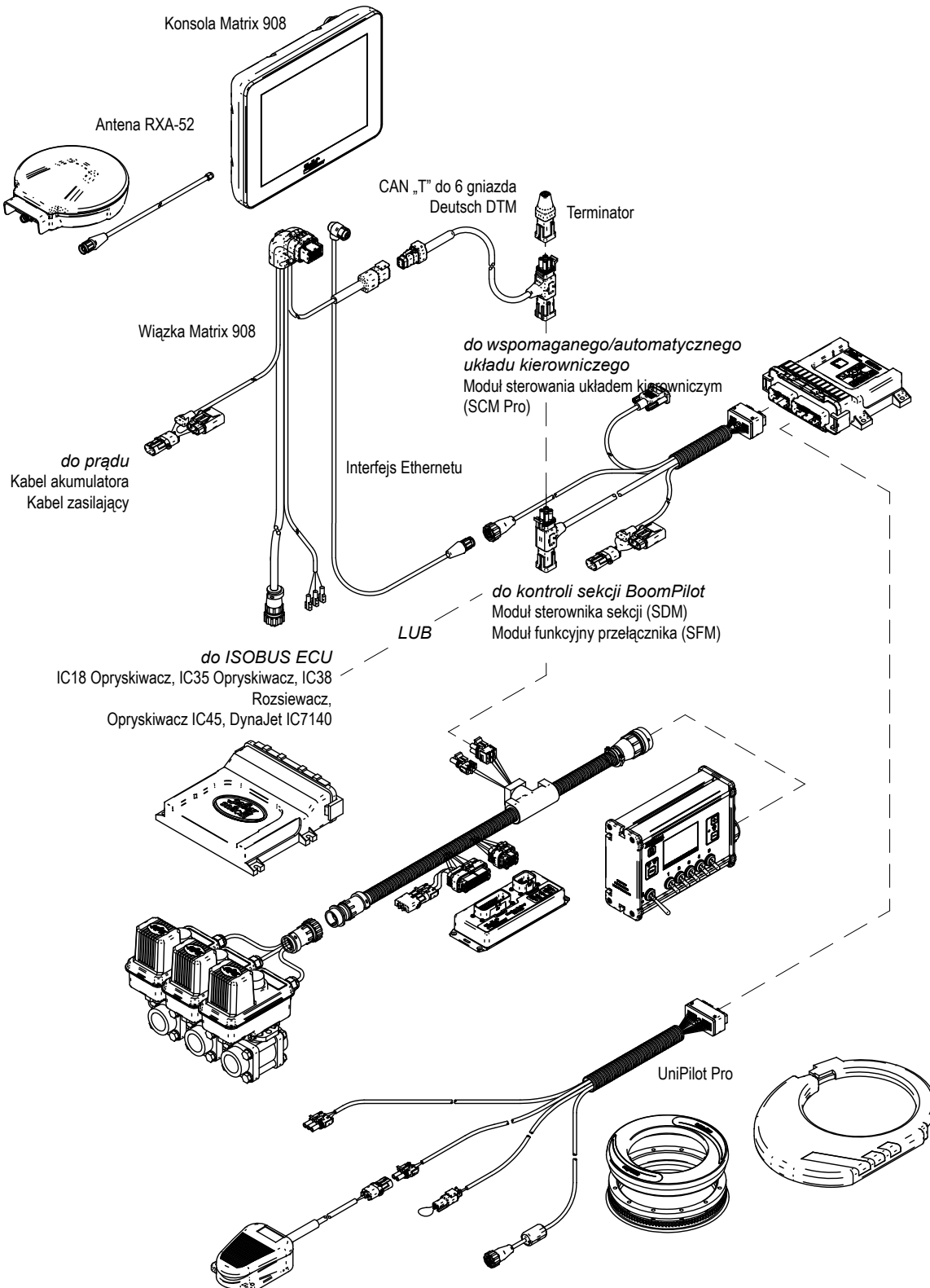


Komputer polowy Matrix 908

SCHEMAT SYSTEMU

Poniższe informacje należy stosować jako ogólne odniesienie. Konkretnie konfiguracje będą się różnić w zależności od dostępnych urządzeń. Skontaktuj się z działem obsługi klienta TeeJet lub lokalnym sprzedawcą, aby uzyskać informacje na temat konkretnej konfiguracji.

UWAGA: Łączność z innymi urządzeniami może zostać udostępniona w przyszłych wersjach oprogramowania. Zawsze należy zapoznać się z uwagami dotyczącymi wydania oprogramowania w celu uzyskania informacji o możliwości podłączenia oprogramowania/systemu na stronie www.teejet.com/support/software.aspx.



KONFIGURACJA KONSOLI

Przed włączeniem zasilania konsoli należy sprawdzić, czy wszystkie urządzenia są podłączone do wiązki.

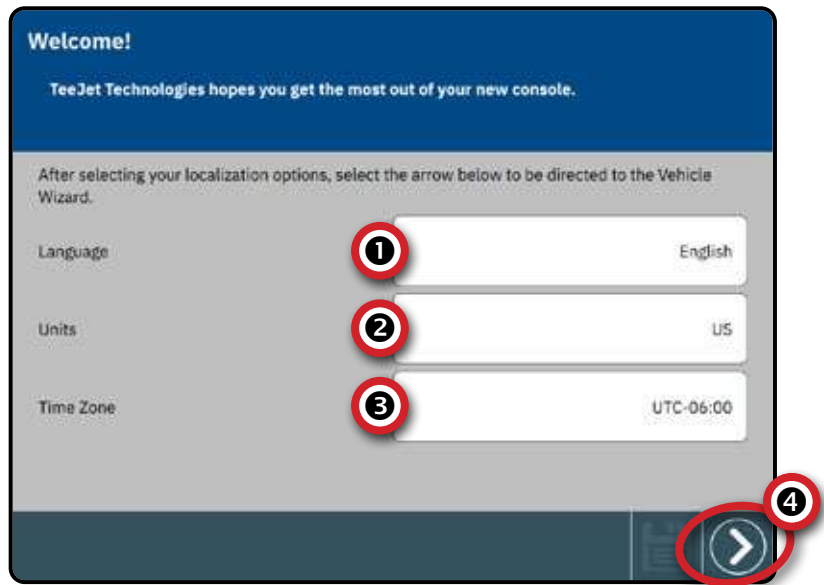
NR 1 EKRAN POWITALNY

Po zakończeniu sekwencji włączania zasilania pojawi się ekran powitalny.

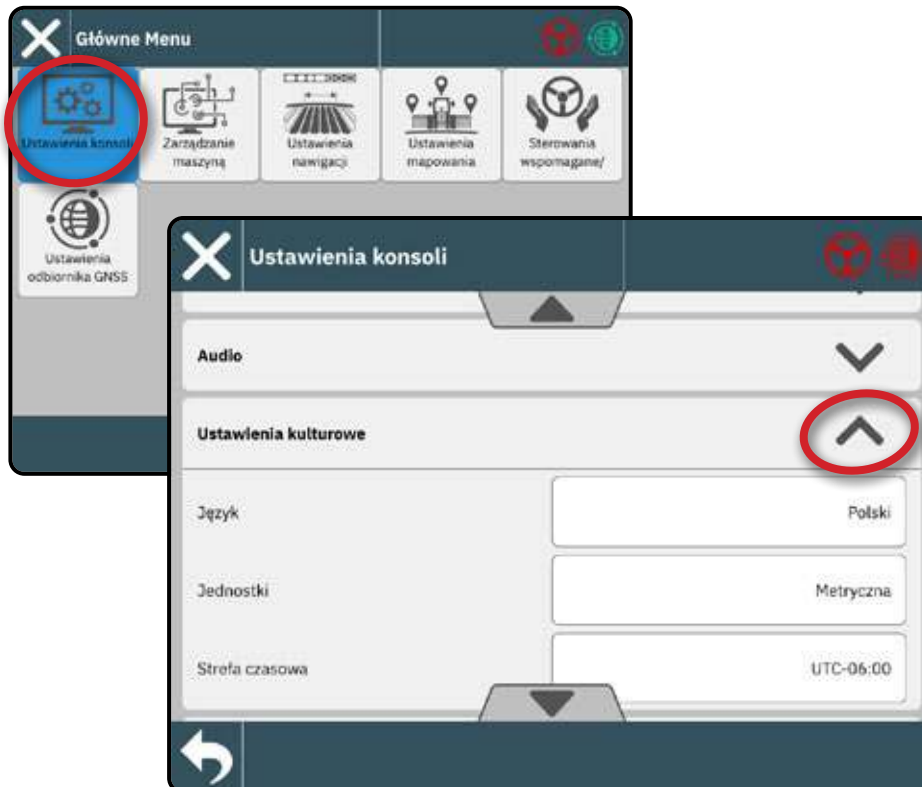
Wybierz inny język **1**,
przełączenie jednostek konsoli **2** oraz
zmiana lokalnej strefy czasowej **3**.

UWAGA: Przy zmianie języków należy zrestartować konsolę zgodnie z sugestią. Po ponownym uruchomieniu konsola powróci do ekranu powitalnego.

Naciśnij przycisk DALEJ **4** aby przejść do kreatora pojazdów.



UWAGA: Aby uzyskać dostęp do ustawień kulturowych po pierwszym uruchomieniu:





NR 2 NAWIGACJA W ZARZĄDZANIU POJAZDEM

Ustalenie dokładnego pojazdu jest wymagane do sporządzania map lub prowadzenia.


Postępuj zgodnie z monitami w Kreatorze pojazdu, dokonując w razie potrzeby korekty ustawień pojazdu.

Aby poruszać się po opcjach kreatora:


-  Następną opcja kreatora – służy do wyboru podświetlonej opcji lub wartości i przejścia do następnej opcji kreatora
-  Poprzednia opcja kreatora – powrót do poprzedniej opcji kreatora

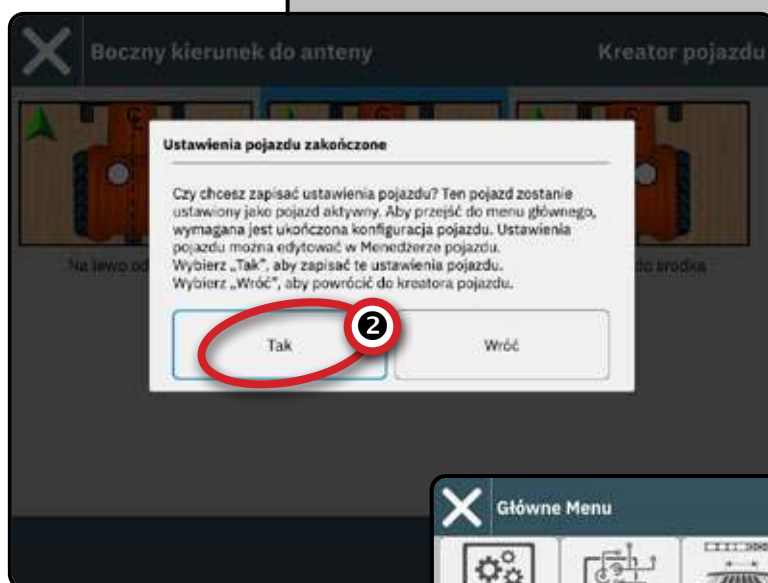
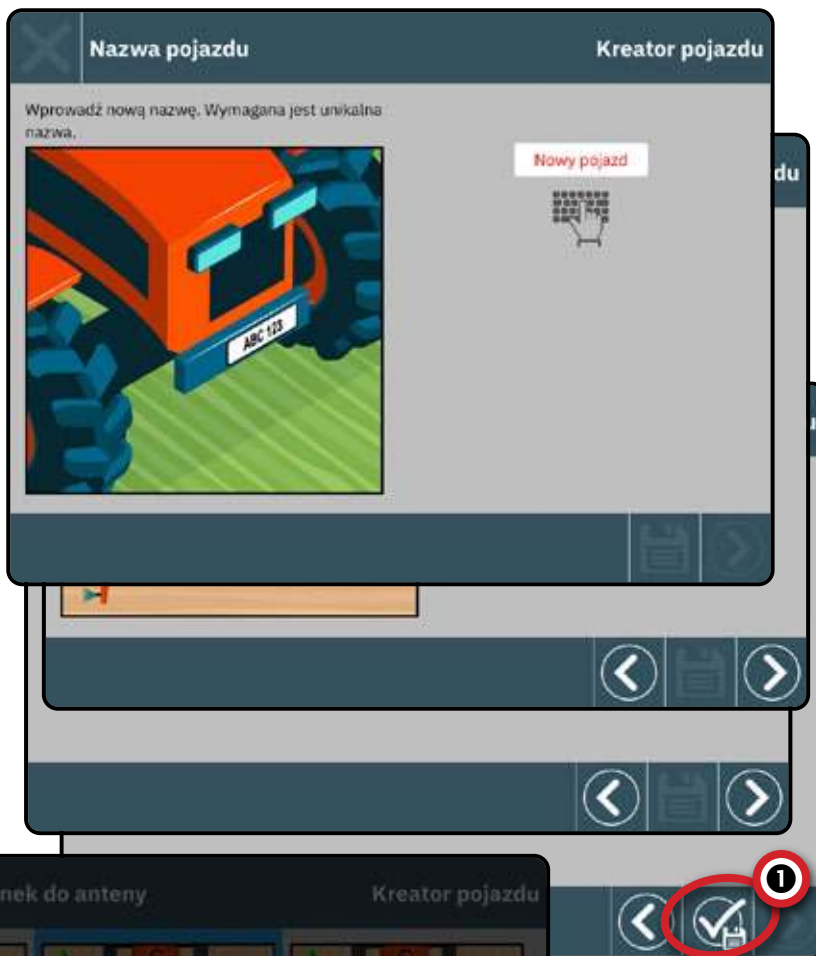
CZERWONE WPISY – wskazuje wpis, który wymaga nowej wartości

Aby zakończyć konfigurację pojazdu:

-  Zakończ **1** – wyświetlane po osiągnięciu końca opcji kreatora; służy do zapisania i zamknięcia kreatora

Wybierz „Tak” **2** aby aktywować bieżące ustawienia.





Kontynuuj ustawianie pozostałych opcji konsoli w Menu Głównym 



Aby uzyskać dostęp do Zarządzania maszyną po pierwszym uruchomieniu

Zarządzanie pojazdem i maszyną

Aby poruszać się w Zarządzaniu maszyną:

-  Zamknij ustawienia – użyj, aby wyjść z opcji ustawień i powrócić do ekranu Nawigacji
-  Nowy pojazd **1** – użyj, aby wejść do kreatora pojazdów
-  Wstecz Jedno menu – użyj, aby przejść do menu Zarządzanie pojazdem i maszyną
-  Do menu głównego – służy do przechodzenia do menu ustawień głównych






Utwórz nowy pojazd

W systemie zawsze musi znajdować się co najmniej (1) jeden pojazd. W danym momencie może być aktywny tylko (1) jeden pojazd.

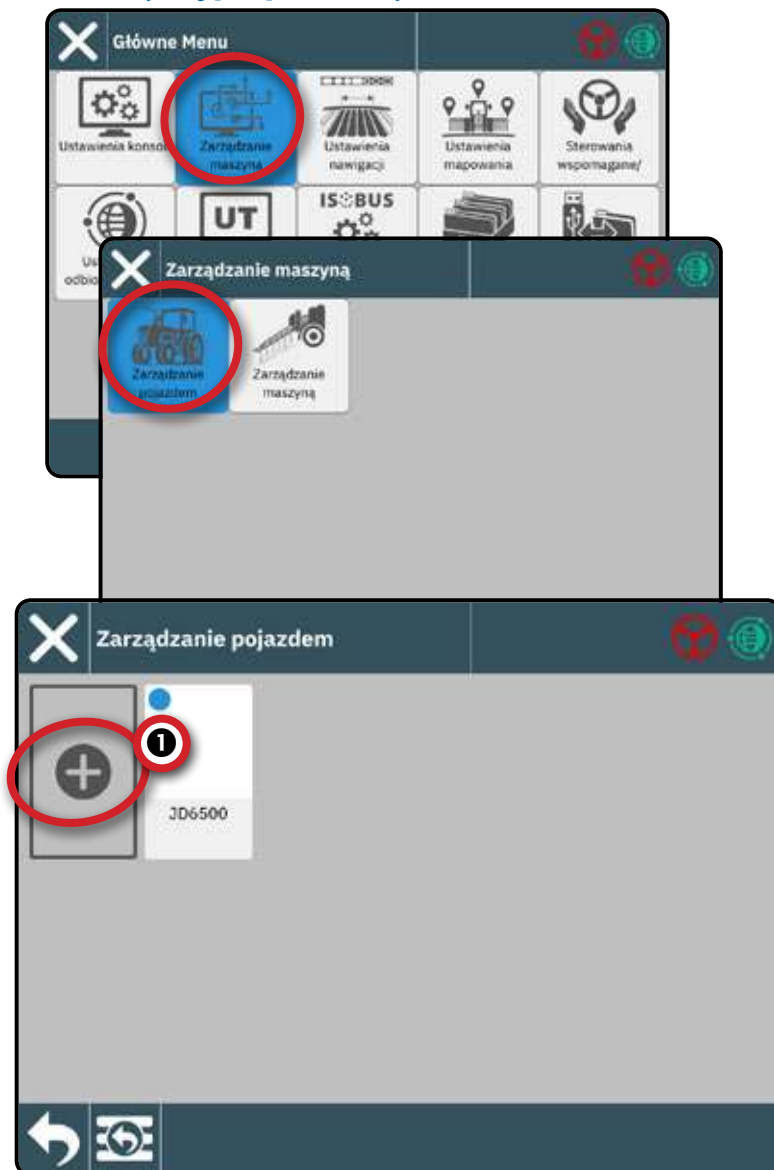
1. Na **Zarządzaniu pojazdem** wybierz ikonę NOWY POJAZD  **1**.

2. Postępuj zgodnie z instrukcjami kreatora pojazdu.

Aby poruszać się w Kreatorze pojazdów:

-  Wyjście z kreatora – służy do wyjścia z kreatora bez zapisywania zmian
 -  Następna opcja kreatora – służy do wyboru podświetlonej opcji lub wartości i przejścia do następnej opcji kreatora
 -  Poprzednia opcja kreatora – powrót do poprzedniej opcji kreatora
- CZERWONE WPISY** – wskazuje wpis, który wymaga nowej wartości
-  Zapisz i zamknij – zapisanie wszystkich bieżących ustawień i zamknięcie kreatora.
 -  Zakończ – pojawia się po osiągnięciu końca opcji kreatora; służy do zapisania i zamknięcia kreatora

Szczegółowe informacje na temat opcji kreatorów pojazdu znajdują się w instrukcji obsługi (kod QR jest dostępny na tylnej okładce tego dokumentu)



Edytuj pojazd

Pojazd nie może być edytowany, gdy zadanie jest otwarte.

1. W **Zarządzanie pojazdem** wybierz kartę pojazdu do edycji ①.
2. Na ekranie Szczegóły pojazdu wybierz ikonę EDYTUJ USTAWIENIA ②.
3. Przejdź przez kreatora pojazdów, wprowadzając niezbędne zmiany.
4. Wybierz przycisk ZAPISZ I ZAMKNIJ ③ w dowolnym miejscu kreatora.

Aktywuj inny pojazd

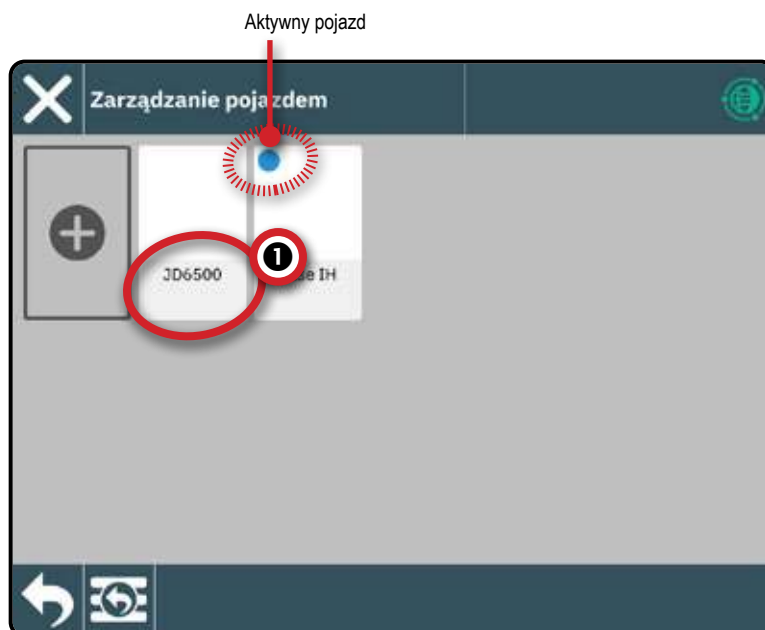
Aktywny pojazd jest oznaczony kropką w lewym górnym rogu karty pojazdu. Pojazd nie może być aktywowany, gdy zadanie jest otwarte. Do zakończenia aktywacji pojazdu wymagane jest ponowne uruchomienie konsoli.

1. W **Zarządzanie pojazdem** wybierz kartę pojazdu, która ma zostać aktywowana ①.
2. Na ekranie szczegółów pojazdu wybierz ikonę UAKTYWNIJ ③.
3. Wybierz **Akceptuj**, gdy zostaniesz zapytany, czy chcesz, aby ten pojazd był pojazdem „aktywnym”.
4. Uruchom ponownie konsolę.

Usuń pojazd

Pojazdu nie można usunąć, gdy jest aktywny lub gdy zadanie jest otwarte. Wymagany jest jeden pojazd; dlatego nie wszystkie pojazdy można usunąć.

1. W **Zarządzanie pojazdem** wybierz kartę pojazdu do usunięcia ①.
2. Na ekranie szczegółów pojazdu wybierz ikonę USUŃ ④.



NR 3 WPROWADŹ DOSTĘPNE ODBLOKOWANIA

Przed skorzystaniem z niektórych funkcji lub opcji (wymienionych poniżej) konieczne jest aktywowanie funkcji za pomocą kodu odblokowującego. Kod odblokowujący jest unikalnym kodem dla każdej funkcji i konsoli.

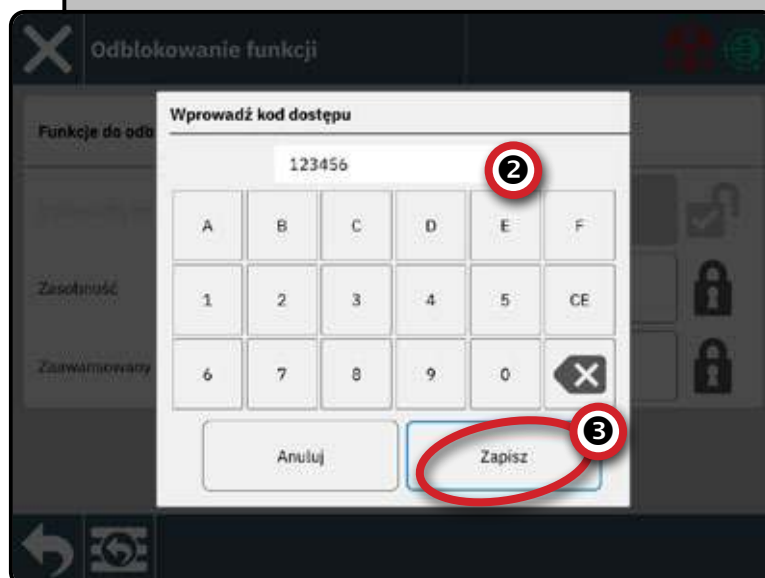
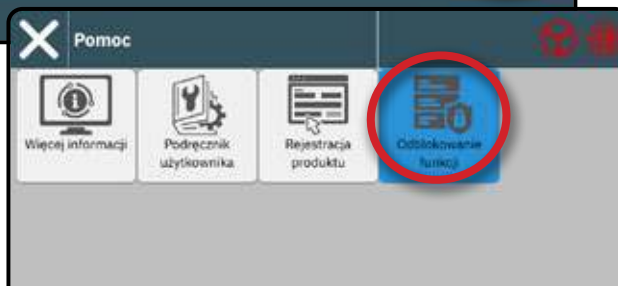
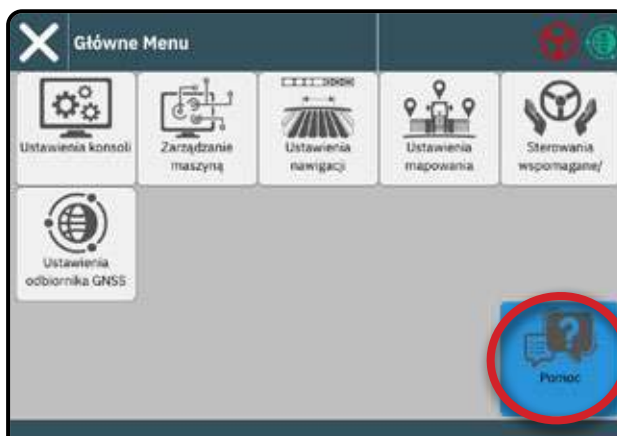
Następujące funkcje są zablokowane i wymagają kodu odblokowującego, aby uzyskać dostęp:

- ▶ Uniwersalny Terminal ISOBUS – odblokowuje podstawowe możliwości ISOBUS i dostęp do Uniwersalnego Terminala (UT)
 - Uniwersalny Terminal (UT) jest dostępny z poziomu Menu Głównego i Ekranu Prowadzenia. Aby uzyskać szczegółowe informacje, patrz „Uzyskaj dostęp do terminala uniwersalnego” na stronie 44 .
- ▶ Zasobność – odblokowanie możliwości mapowania
 - Przed wprowadzeniem kodu odblokowującego zasobność wymagane jest odblokowanie uniwersalnego terminala ISOBUS
- ▶ Zaawansowany rozsiewacz – odblokowuje możliwość zaprogramowania więcej niż dwóch sekcji przy rozsiewaczu

Kody odblokowujące można uzyskać na dwa sposoby:

- ◀ Zamówienie systemu zawierało odblokowane funkcje – patrz instrukcja PDF dołączona do zamówienia
- ◀ Odblokowanie zakupione po otrzymaniu systemu – zostanie dostarczona instrukcja PDF z kodem specyficznym dla konsoli. W celu uzyskania szczegółowych informacji należy skontaktować się z działem obsługi klienta firmy TeeJet lub lokalnym sprzedawcą.

Po wprowadzeniu kodu odblokowującego wymagany jest restart konsoli.







NR 4 ZARZĄDZANIE MASZYNĄ POPRZEZ KREATOR URZĄDZEŃ

Przed wejściem do Kreatora urządzeń sprawdź, czy wszystkie narzędzia i/lub urządzenia są przymocowane do wiązki.

Zarządzanie pojazdem i maszyną

Aby poruszać się w zarządzaniu maszyną:

-  Zamknij ustawienia – użyj, aby wyjść z opcji ustawień i powrócić do ekranu Nawigacji
-  Nowe urządzenie **1** – użyj, aby wejść do Kreatora urządzeń
-  Wstecz Jedno menu – użyj, aby przejść do menu Menedżera pojazdów i urządzeń
-  Do menu głównego – służy do przechodzenia do menu ustawień głównych

Utwórz nowe urządzenie




Istnieje wiele opcji urządzeń zależnych od tego, co może być w systemie lub nie. Przed utworzeniem urządzenia określ:

- Czy **nie ma urządzeń**, ale potrzebne jest mapowanie aplikacji?
 - Instrukcje znajdują się w części „Mapa aplikacji”
- Czy istnieje **urządzenie TeeJet CAN**, takie jak moduł sterownika sekcji (SDM) do sterowania sekcjami BoomPilota?
 - Instrukcje znajdują się w części „Urządzenie TeeJet CAN”
- Czy istnieje **urządzenie ISOBUS** takie jak opryskiwacz IC35 lub IC45, DynaJet IC7140 lub rozsiewacz IC38?
 - Patrz „Opryskiwacz ISOBUS” w celu uzyskania instrukcji.



UWAGA: W tym samym czasie może być aktywne tylko jedno (1) urządzenie dowolnego rodzaju. Jeśli w systemie

znajduje się urządzenie ISOBUS, będzie to urządzenie aktywne. Urządzenia TeeJet CAN i urządzenia ISOBUS nie mogą być używane jednocześnie. W danym momencie obsługiwane jest tylko jedno (1) urządzenie ISOBUS.

Aby poruszać się w Kreatorze urządzeń:

-  Wyjź z kreatora – służy do wyjścia z kreatora bez zapisywania zmian
-  Następną opcję kreatora – służy do wyboru podświetlonej opcji lub wartości i przejścia do następnej opcji kreatora
-  Poprzednią opcję kreatora – służy do powrotu do poprzedniej opcji kreatora



CZERWONE WPISY – wskazuje pozycję, która wymaga nowej wartości

-  Zapisz i zamknij – służy do zapisania wszystkich bieżących wyborów i zamknięcia kreatora
-  Zakończ – pojawia się po osiągnięciu końca opcji kreatora; służy do zapisania i zamknięcia kreatora

Szczegółowe informacje na temat opcji Kreatorów urządzeń znajdują się w podręczniku użytkownika (kod QR jest dostępny na tylnej okładce tego dokumentu)



Mapa aplikacji



1. Na stronie **Zarządzanie maszyną**, wybierz ikonę **NOWE URZĄDZENIE**  .
2. W Kreatorze urządzeń na ekranie Podstawa urządzenia wybierz **Mapa aplikacji**.



3. Postępuj zgodnie z instrukcjami Kreatora urządzeń.

UWAGA: Niektóre funkcje rozsiewacza są ograniczone do momentu wprowadzenia kodu odblokowującego Advanced Spreader. Instrukcje dotyczące kodu odblokowującego znajdują się w części „Nr 3 Wprowadź dostępne odblokowania” na stronie 17 odblokowania ” na stronie .

Urządzenie TeeJet CAN

1. Na stronie **Zarządzanie maszyną**, wybierz ikonę **NOWE URZĄDZENIE**  .
2. W Kreatorze urządzeń na ekranie Podstawa urządzenia wybierz **TeeJet CAN**.



3. Postępuj zgodnie z instrukcjami Kreatora urządzeń.

Urządzenie ISOBUS

Urządzenia ISOBUS obejmują produkty TeeJet, takie jak opryskiwacz IC35, opryskiwacz IC45, rozsiewacz IC38 lub DynaJet IC7140.

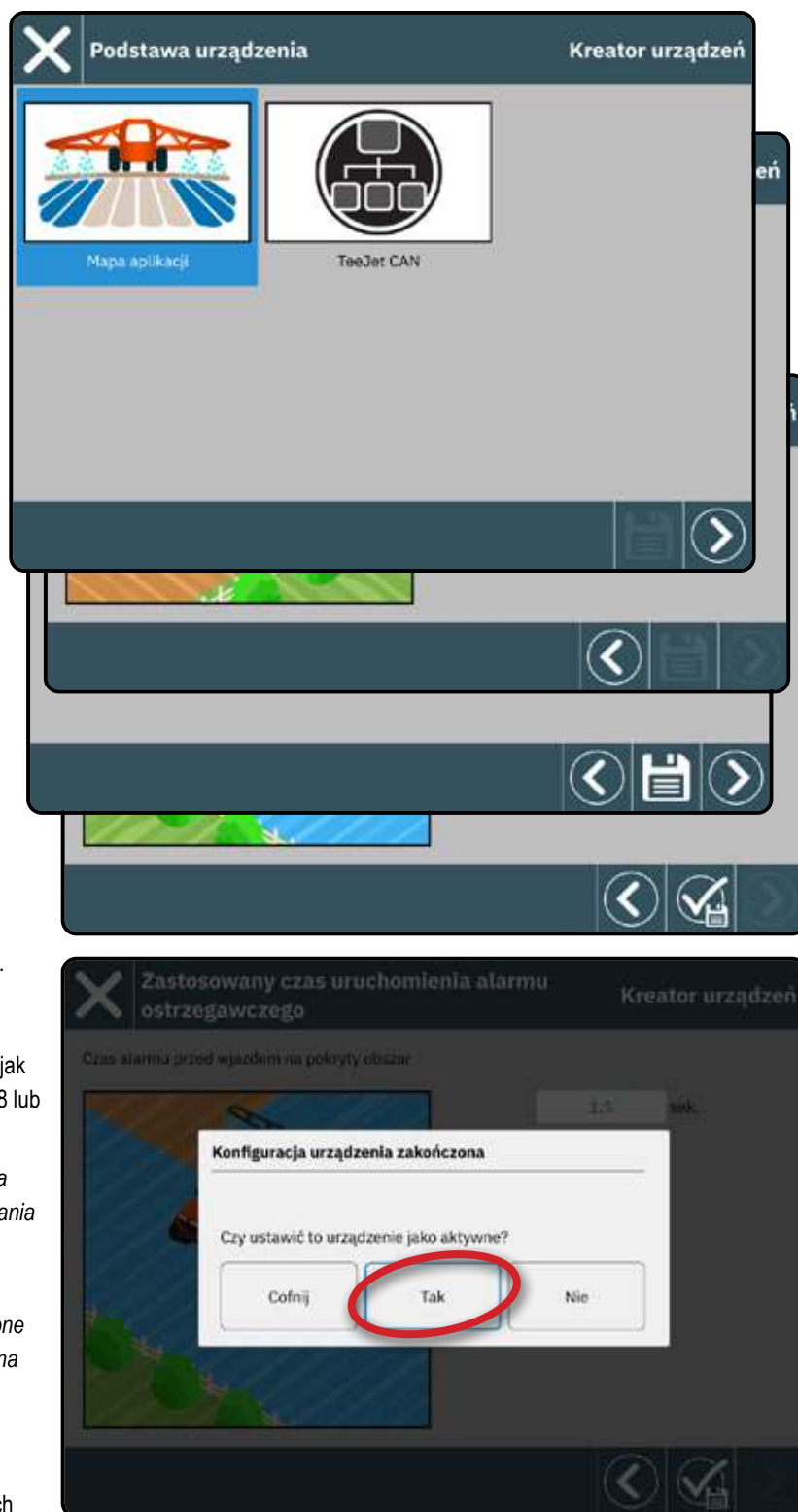
UWAGA: *Urządzenie ISOBUS wymaga zastosowania Terminala Uniwersalnego, który wymaga podania kodu odblokowującego.*

Instrukcje dotyczące kodu odblokowującego znajdują się w części „Nr 3 Wprowadź dostępne odblokowania” na stronie 17 odblokowania ” na stronie .

1. Po załadowaniu puli obiektów, Kreator urządzeń uruchomi się automatycznie, podpowiadając użytkownikowi wprowadzenie wszelkich brakujących informacji wymaganych przez system.
2. Postępuj zgodnie z instrukcjami Kreatora urządzeń.
3. Po zapisaniu nowe urządzenie zostanie automatycznie dodane do Menedżera urządzeń.

UWAGA: Niektóre ustawienia niedostępne w Kreatorze urządzeń mogą być obsługiwane przez interfejs UT urządzenia.

W tym samym czasie może być aktywne tylko jedno (1) urządzenie dowolnego rodzaju. Jeśli w systemie znajduje się urządzenie ISOBUS, będzie to urządzenie aktywne. Urządzenia TeeJet CAN i urządzenia ISOBUS nie mogą być używane jednocześnie. W danym momencie obsługiwane jest tylko jedno (1) urządzenie ISOBUS.



Edytuj urządzenie

Nie można edytować urządzenia, gdy zadanie jest otwarte.

1. W **Zarządzanie maszyną**, wybierz kartę urządzenia, która ma być edytowana **1**.
2. Na ekranie Szczegóły urządzenia wybierz ikonę EDYTUJ USTAWIENIA **2**.
3. Przejdź przez Kreatora urządzeń, dokonując wszelkich niezbędnych zmian.
4. Wybierz przycisk ZAPISZ I ZAMKNIJ **3** w dowolnym miejscu kreatora.

Aktywuj inne urządzenie

Aktywne urządzenie jest oznaczone kropką w lewym górnym rogu karty urządzenia. Urządzenie nie może być aktywowane, gdy zadanie jest otwarte.

1. W **Zarządzanie maszyną**, wybierz kartę urządzenia, która ma zostać aktywowana **1**.
2. Na ekranie Szczegóły urządzenia wybierz ikonę UAKTYWNIJ **2**.
3. Wybierz **Akceptuj**, gdy pojawi się pytanie, czy chcesz ustawić to urządzenie jako „aktywne”.

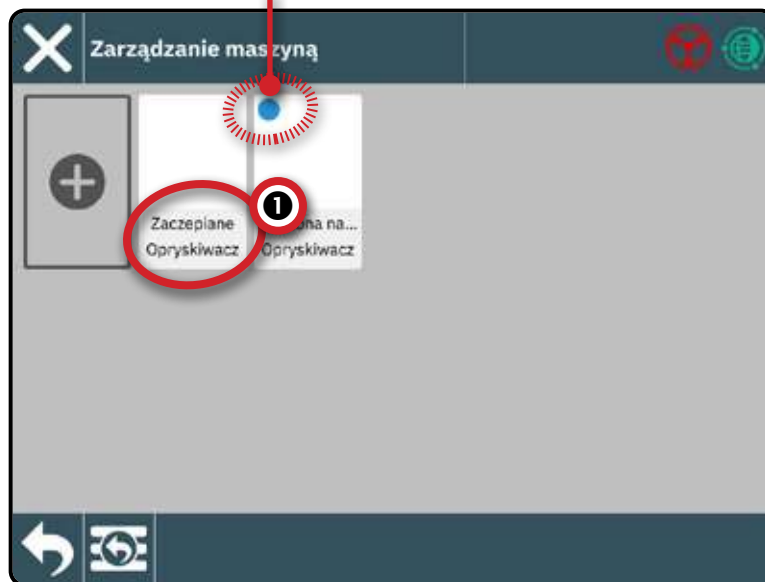
Usuń urządzenie

Urządzenia nie można usunąć, gdy zadanie jest otwarte.

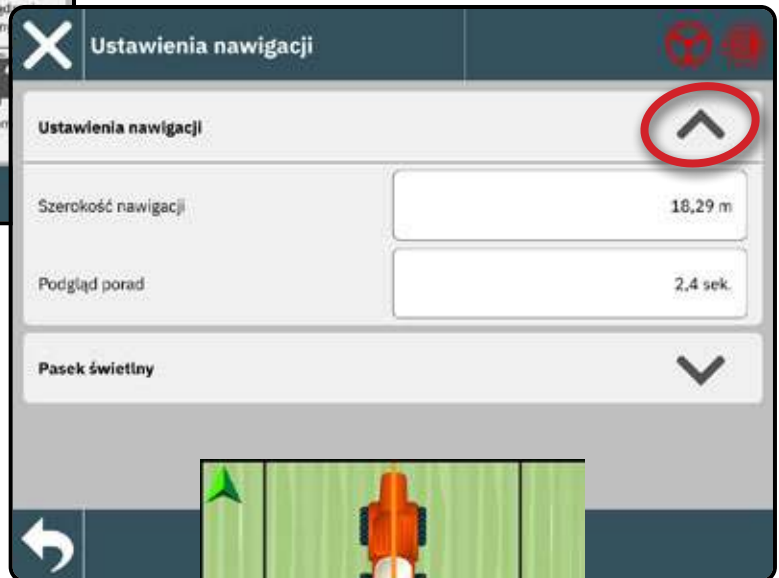
1. W **Zarządzanie maszyną**, wybierz kartę urządzenia, która ma zostać usunięta **1**.
2. Na ekranie Szczegóły urządzenia wybierz ikonę USUŃ **2**.

UWAGA: Urządzenie ISOBUS nie może zostać usunięte.

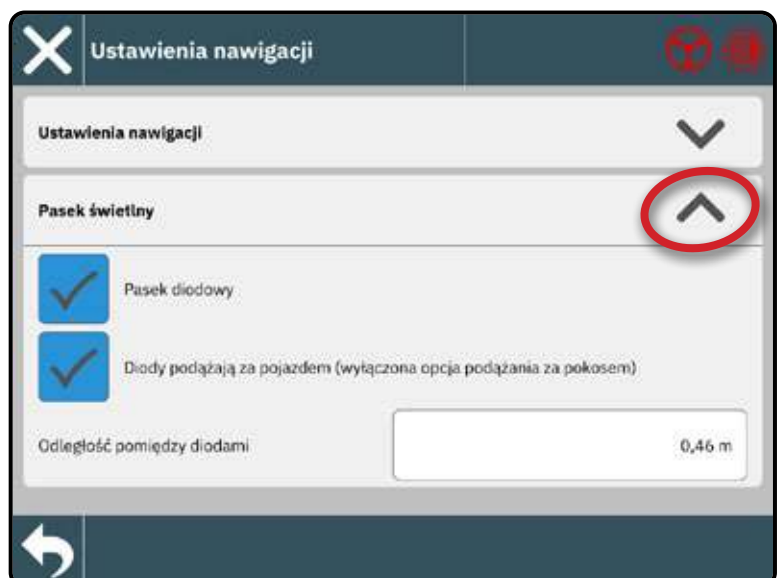
Urządzenie aktywne



NR 5 SKONFIGURUJ USTAWIENIA NAWIGACJI



Szerokość nawigacji – odległość między liniami nawigacji



NR 6 USTAWIANIE LOKALIZACJI MAPOWANIA

Lokalizacja mapowania określa lokalizację, z której zostanie zmapowana granica.

- Domyślna lokalizacja –
 - ▶ Bez zdefiniowanego urządzenia – lokalizacją odwzorowania będzie punkt obrotu pojazdu
 - ▶ Przy zdefiniowanym urządzeniu – podczas tworzenia zewnętrznej granicy lub wielokątą (poligonu) linia granicy wyznaczona będzie na podstawie zewnętrznej części najdalej wysuniętej zewnętrznie sekcji (aktywnej). podczas tworzenia wewnętrznej granicy linia granicy wyznaczona będzie na podstawie wewnętrznej części wewnętrznie aktywnej sekcji. Jeżeli natomiast żadna z sekcji nie będzie aktywna wtedy granica wyznaczona zostanie na podstawie najbardziej wysuniętej sekcji zewnętrznej.
- Wprowadzanie danych przez użytkownika – użytkownik może określić kierunki i odległości przesunięcia liniowego i bocznego od punktu obrotu pojazdu. Można utworzyć do pięciu (5) wpisów użytkowników.

Aby nawigować w ustawieniach lokalizacji mapowania:

- + Nowa lokalizacja mapowania – służy do tworzenia nowej lokalizacji mapowania
- Usuń bieżącą lokalizację mapowania – służy do usunięcia bieżącej aktywnej lokalizacji mapowania

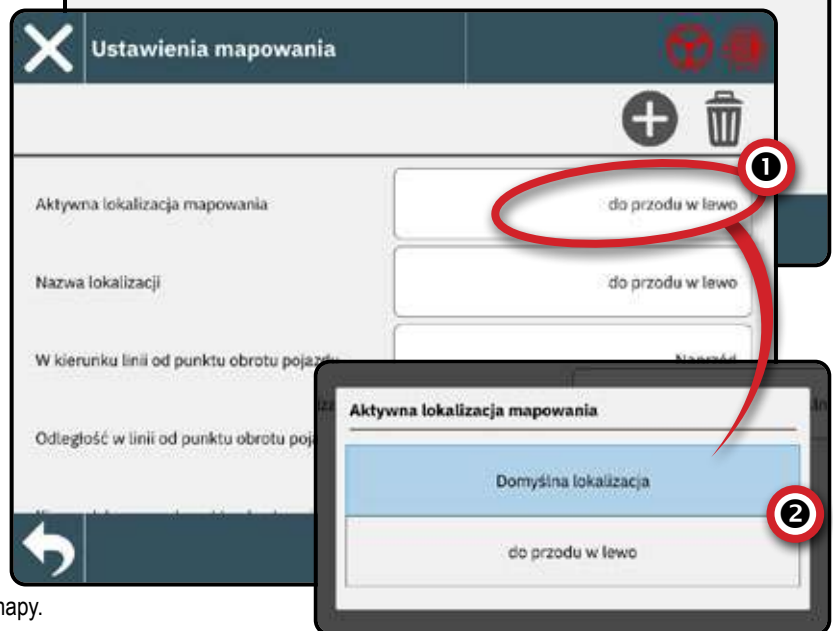
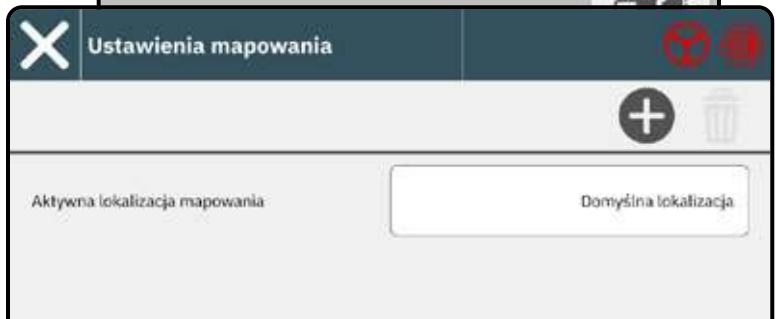
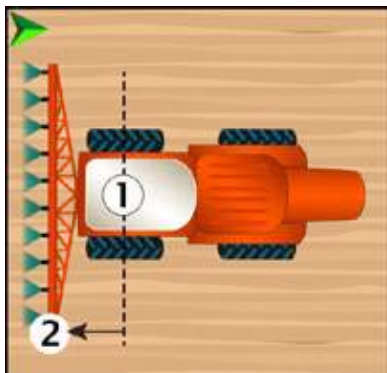
Zmiana aktywnej lokalizacji mapowania

1. Wybierz **aktywną lokalizację mapowania** ①.
2. Wybierz żądaną lokalizację mapowania ②.

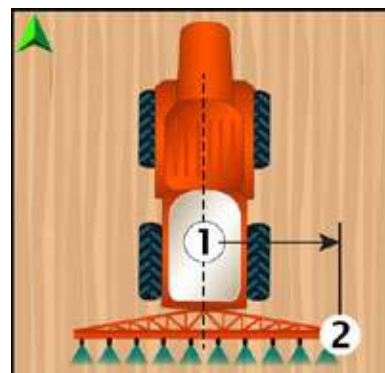
Edycja lokalizacji mapowania

1. Wybierz lokalizację odwzorowania ② do edycji.
2. W razie potrzeby dokonaj korekty ustawień. Zmiany są automatycznie stosowane do bieżącej lokalizacji mapy.

Rysunek 1: Lokalizacja odwzorowania Odległość w linii od punktu obrotu pojazdu do miejsca odwzorowania ① do lokalizacji odwzorowania ②



Rysunek 2: Mapowanie odległości poprzecznej lokalizacji od linii środkowej pojazdu ① do lokalizacji mapowania ②



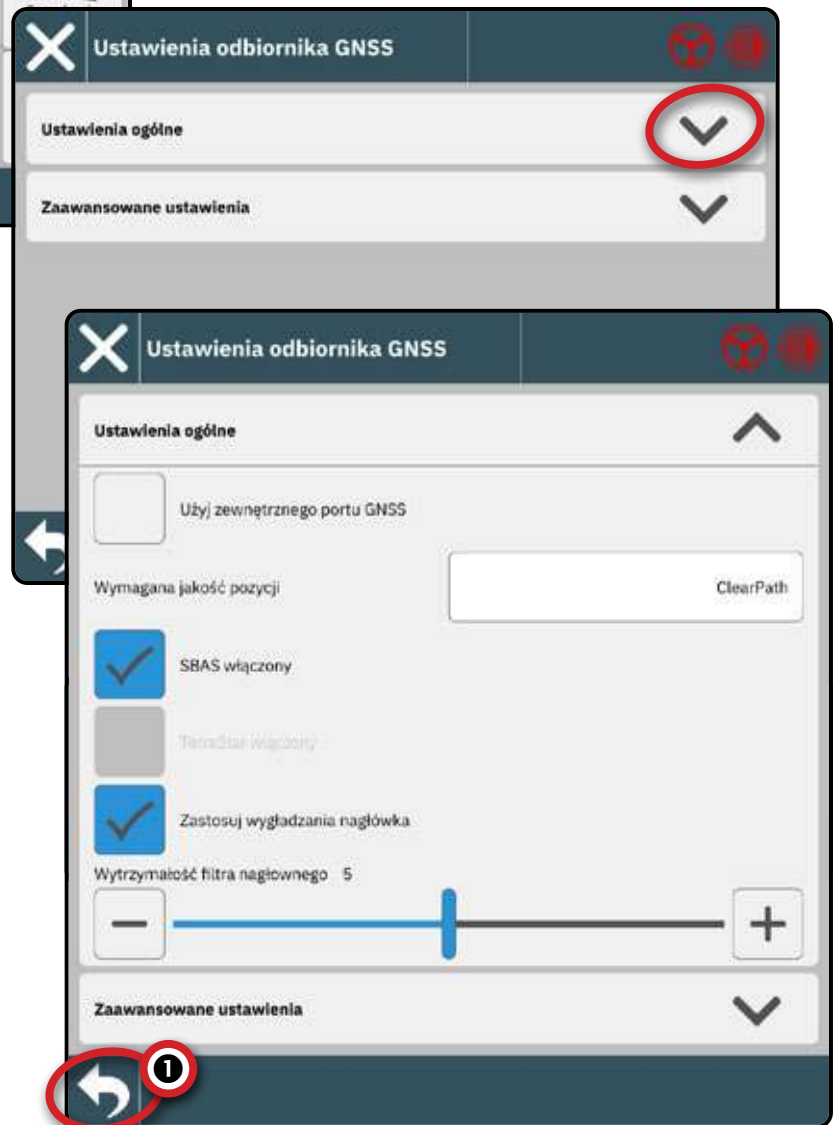
NR 7 SKONFIGURUJ GNSS

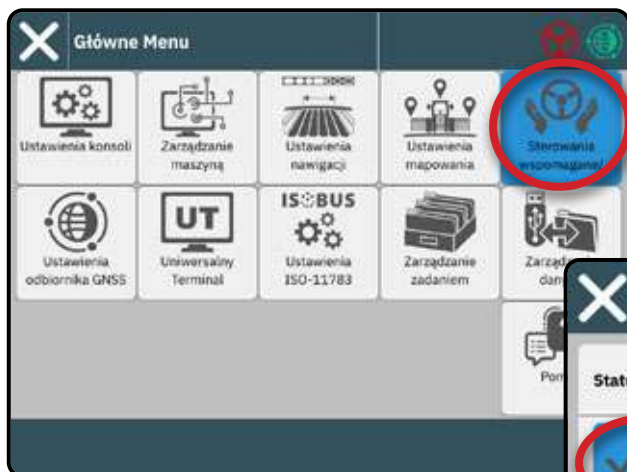


Do prawidłowego korzystania z systemu wymagane jest odpowiednie skonfigurowanie ustawień GNSS dla danej lokalizacji.

Wyjdź z tego ekranu **1** aby rozpocząć inicjalizację odbiornika GNSS. Podczas inicjalizacji pojawi się komunikat. Trwa to około minuty.

Szczegóły dotyczące ustawień odbiornika GNSS znajdują się w podręczniku użytkownika (kod QR jest dostępny na tylnej okładce tego dokumentu).





1. Aktywacja wyszukiwania urządzenia wspomagającego/automatycznego kierowania przy starcie systemu ①.

2. Uruchom ponownie konsolę.

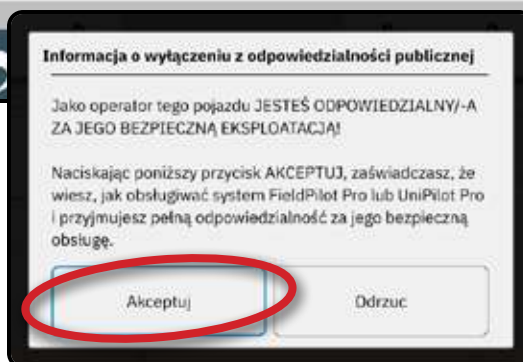
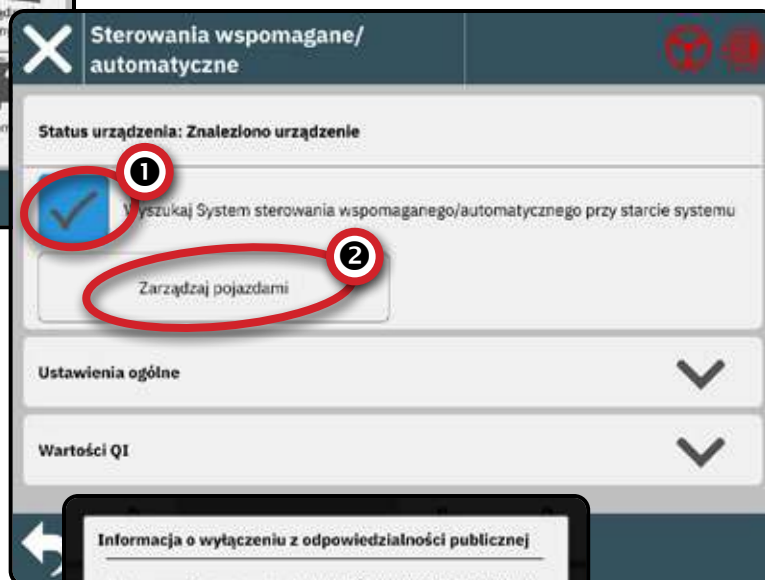
3. Przyjęcie do wiadomości informacji o wyłączeniu odpowiedzialności z tytułu odpowiedzialności publicznej. Trwa to około minuty i wyskakuje po ponownym uruchomieniu.

4. Powrót do menu ustawień wspomaganego/automatycznego kierowania.

5. W razie potrzeby dokonaj korekty ustawień. Zmiany są stosowane automatycznie.

UWAGA: Szczegółowe informacje na temat ustawień urządzenia Assisted/Auto Steering można znaleźć w instrukcji obsługi dołączonej do SCM Pro.

Aby zarządzać pojazdami ze wspomaganie/automatycznym sterowaniem (dodać nowy pojazd, ponownie skalibrować obecny system wspomaganie/automatycznego sterowania lub dostosować agresywność układu kierowniczego), naciśnij przycisk **Zarządzaj pojazdami** ②.



NR 9 WYBIERZ TRYB PRACY



- ▶ Tryb prosty – tylko jedno (1) zadanie będzie dostępne w danym momencie
 - Menu Nowe zadanie na ekranie Nawigacja zawiera opcje tworzenia nowego zadania lub kontynuowania ostatniego zadania
- ▶ Tryb zaawansowany – w każdej chwili może być dostępne więcej niż jedno zadanie
 - Menu Nowe zadanie na ekranie Nawigacja zawiera opcje tworzenia nowego zadania, kontynuacji ostatniego zadania lub wyboru spośród innych zadań przy użyciu Menedżera zadań
 - Menedżer zadań jest dostępny z Menu Głównego lub z menu Inne zadanie na ekranie Nawigacja
 - Menedżer danych jest dostępny z menu głównego


Zaawansowane opcje trybu pracy








Komputer polowy Matrix 908

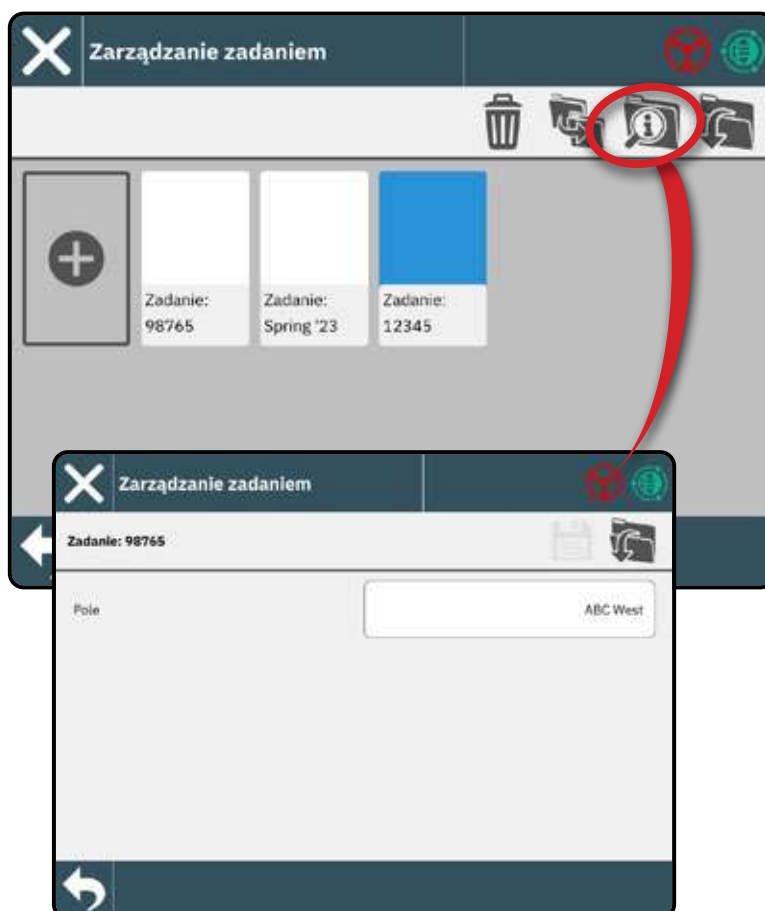
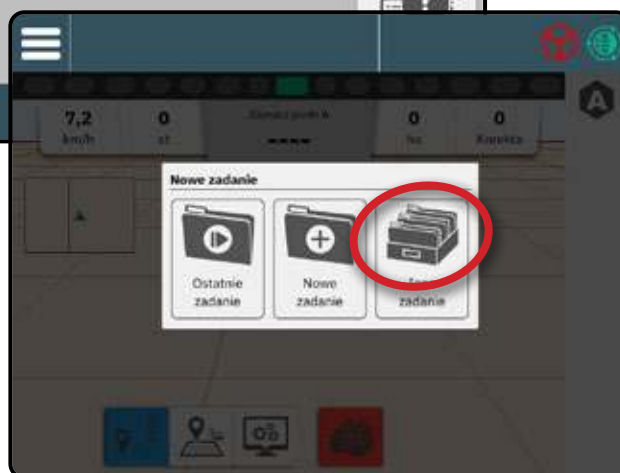
Zarządzanie zadaniem

Użyj Zarządzanie zadaniem, aby utworzyć, usunąć, zduplikować, rozpocząć i dodać informacje do wybranego zadania lub zadań.

-  Utwórz nowe zadanie – zostaną wyświetlone opcje zmiany automatycznie generowanej nazwy i dodania referencji do pola

Wskazówka: Nazwy są ograniczone do 32 znaków. Tworząc długie nazwy, uwzględnij spację, aby zwiększyć czytelność na ekranie nawigacji.

-  Usuń wybrane zadanie lub zadania
-  Powiel wybrane zadanie – powielenie granic i linii nawigacji z wybranego zadania
-  Informacja o wybranym zadaniu – użyj, aby zobaczyć i/lub dodać szczegóły do wybranego zadania. Nazwa zadania nie może być zmieniona.
-  Rozpocznij wybrane zadanie – kryteria pozycji GNSS muszą zostać spełnione, zanim polecenie to będzie dostępne
-  Zapisz – służy do zapisywania zmian wprowadzonych w Nazwie pola podczas przeglądania szczegółów zaplanowanego zadania



Zarządzanie danymi

Użyj Zarządzanie danymi, aby zaimportować lub wyeksportować wszystkie dane zadania.

Przed próbą przeniesienia danych zadania włoż napęd USB.

Import – używany do przenoszenia danych roboczych z pamięci USB do wewnętrznej pamięci masowej

OSTRZEŻENIE! Import danych spowoduje usunięcie i zastąpienie wszelkich istniejących danych na konsoli.

Eksport – używany do przenoszenia danych o zadaniach z pamięci wewnętrznej do pamięci USB

Dane o pracy obejmują

- Nazwa pracy
- Nazwa pola
- Linie nawigacji
- Granice (zewnętrzne, wewnętrzne)
- Obszar pokrycia
- Mapy (zasięg, zastosowanie)

Mapy zasobności

Gdy opcja Zasobności jest odblokowana, można zaimportować mapę aplikacyjną, a następnie używać jej z kompatybilnym urządzeniem, takim jak opryskiwacz IC35 lub opryskiwacz IC45.

Instrukcje dotyczące kodu odblokowującego znajdują się w części „Nr 3 Wprowadź dostępne odblokowania” na stronie 17 odblokowania na stronie .

Szczegóły dotyczące importowania i korzystania z mapy aplikacyjnej znajdują się w Podręczniku użytkownika (kod QR dostępny jest na tylnej okładce tego dokumentu).





ROZPOCZNIJ ZADANIE

Po zakończeniu sekwencji włączania pojawi się menu Nowe zadanie z opcjami rozpoczęcia nowego zadania, kontynuacji ostatniego zadania lub otwarcia menedżera zadań w celu wybrania innego zadania (opcje zależą od trybu pracy i dostępności zadań). Gdy zadanie jest aktywne, niektórych opcji ustawień nie można już zmienić. Zamknij zadanie, aby zmienić te ustawienia.

WYMAGANIA:

Przed rozpoczęciem pracy należy zakończyć konfigurację dla konkretnego pojazdu i jego urządzeń. Szczegóły w „Nr 2 NAWIGACJA W ZARZĄDZANIU POJAZDEM” na stronie 14 i „Nr 4 zarządzanie maszyną poprzez kreator urządzeń” na stronie 18.

Przed rozpoczęciem pracy, GNSS musi ustalić kurs. Przy włączonej konsoli i sprawnym GNSS, prowadź pojazd, aby uzyskać prawidłowy kurs.

Aby zmienić tryb Tryb prosty na Tryb zaawansowany mode, przejdź do Główne Menu  -> Ustawienia konsoli  -> Tryb pracy Zaawansowany. Szczegółowe informacje na temat wyboru trybu pracy znajdują się w części „Nr 9 Wybierz tryb pracy” na stronie 25.

Tryb zadania prostego

Użyj menu Nowe zadanie, aby rozpocząć nowe zadanie lub kontynuować ostatnie zadanie. W danym momencie dostępne jest tylko jedno stanowisko. Wybór nowego zadania spowoduje usunięcie wszystkich poprzednich zadań.

Aby nawigować na ekranie Nowe zadanie:



Rozpocznij nową pracę



Kontynuuj ostatnie zadanie



Przycisk menu głównego – dostęp do ustawień, w tym kreatorów, opcji pomocy i terminala uniwersalnego (UT)





Jeśli bieżąca pozycja GNSS znajduje się w strefie UTM innej niż bieżąca lub sąsiednia strefa UTM **Ostatnie zadanie** zostanie wyłączone.





Zaawansowany tryb pracy

Użyj menu Rozpocznij zadanie, aby rozpocząć nowe zadanie, kontynuować ostatnie zadanie lub otworzyć menedżera zadań, aby wybrać inne zadanie.

Aby nawigować na ekranie Nowe zadanie:

-  Rozpocznij nowe zadanie – wyświetlone zostaną opcje zmiany automatycznie wygenerowanej nazwy oraz dodania referencji pola.
-  Kontynuuj ostatnią pracę – wyświetlona zostanie opcja przeglądu i/lub edycji informacji o pracy
-  Otwórz Inne zadania za pomocą Zarządzania zadaniami
-  Przycisk menu głównego – dostęp do ustawień, w tym kreatorów, opcji pomocy i terminala uniwersalnego (UT)


Aby poruszać się w menedżerze zadań:

-  Zamknij ustawienia – służy do wyjścia z ekranu informacji o zadaniu i powrotu do menu Nowe zadanie bez tworzenia nowego zadania lub rozpoczęcia poprzedniego
-  Rozpocznij wybrane zadanie – wybierz, aby rozpocząć ostatnie zadanie

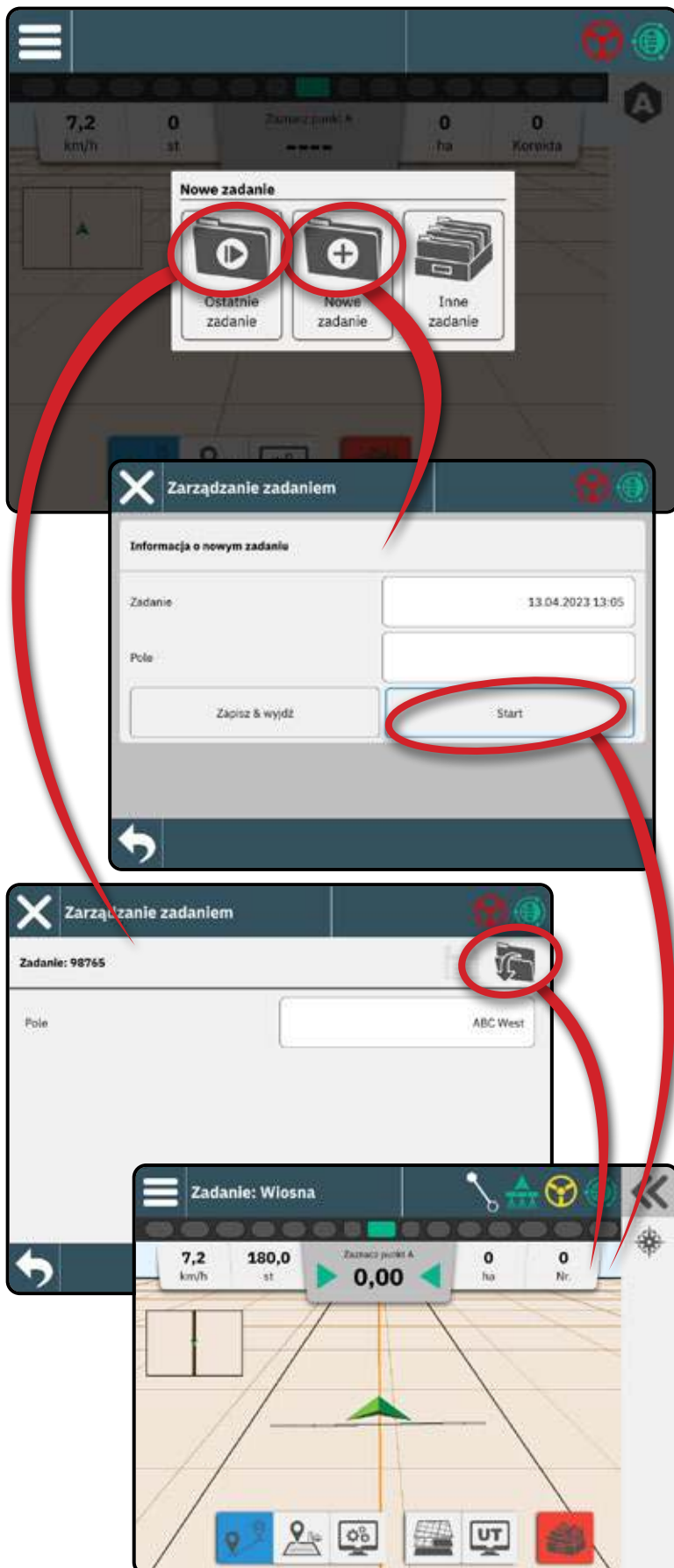
Zapisz i wyjdź – wybierz, aby zapisać nową pracę i powrócić do menu

Rozpocznij zadanie

Start – wybierz, aby rozpocząć nowe zadanie

-  Wstecz jedno menu – służy do przejścia do menedżera zadań

Jeśli bieżąca pozycja GNSS znajduje się w strefie UTM innej niż bieżąca lub sąsiednia strefa UTM **Ostatnie zadanie** zostanie wyłączone.



Funkcje ekranu nawigacji

Informacje i pasek stanu





Aktualna nazwa zadania i informacje o statusie GNSS, trybie nawigacji, obszarze gruntów ornych i włączeniu sterowania wspomaganego/automatycznego. Zobacz „Informacje i pasek stanu” na stronie 38 w celu uzyskania szczegółów.

Przycisk menu głównego

Wybór opcji dostępu do paska funkcji

Pasek funkcji

Aktualnie wybrane opcje będą podświetlone.

-  Tryb nawigacji – wybierz, aby uzyskać dostęp do opcji nawigacji, w tym wyboru trybu nawigacji oraz tworzenia, usuwania i przełączania linii nawigacji
-  Tryb granicy – wybierz, aby uzyskać dostęp do opcji granicy
-  Wyświetl szybką regulację – wybierz, aby uzyskać dostęp do często dostosowywanych opcji konsoli i ekranu
-  Warstwy mapy – wybierz, aby włączyć lub wyłączyć warstwy mapy
-  Terminal uniwersalny (UT) – wybierz, aby uzyskać dostęp do terminala UT
-  Zamknij zadanie – wybierz, aby zamknąć bieżące zadanie i zapisać postęp prac zadania

Pasek akcji

Opcje są dostosowywane dynamicznie w oparciu o wybraną opcję paska funkcji i skojarzoną z nią opcję menu głównego. Zobacz poszczególne funkcje, aby uzyskać szczegółowe informacje. Szczegółowe informacje można znaleźć w poszczególnych funkcjach.

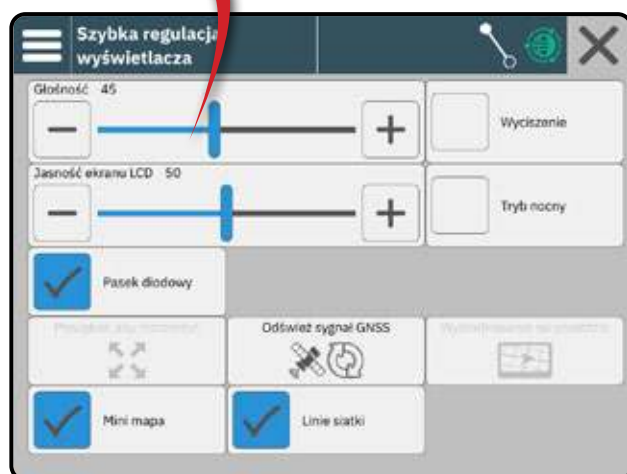
Opcje szybkiej regulacji wyświetlacza

- ▶ Głośność – reguluje poziom głośności głośnika audio
- ▶ Wyciszenie – wyłącza głośnik audio
- ▶ Jasność LCD – regulacja jasności wyświetlacza konsoli
- ▶ Tryb nocny – służy do przyciemniania kolorów menu w celu zmniejszenia odbłasków światła podczas użytkowania w nocy
- ▶ Wyświetl pasek świetlny – służy do wyświetlania lub ukrywania paska świetlnego na ekranie prowadzenia
- ▶ Zoom aby rozszerzyć – w widoku pola, rozszerza widok ekranu do najszerzego dostępnego obszaru
- ▶ Przycisk odświeżania pozycji GNSS – zresetuje filtr ClearPath w odbiorniku OEMStar w przypadkach, gdy użytkownik uruchomił odbiornik w niewielkiej odległości od gęstych drzew i/lub budynków


UWAGA: Aktywacja odświeżania podczas pracy spowoduje chwilową przerwę w przekazywaniu danych GNSS. Najprawdopodobniej spowoduje to, że sekcje już włączone w trybie automatycznym BoomPilota zostaną wyłączone na krótki okres czasu.


Odświeżanie nie powinno być wykonywane podczas aktywnej aplikacji.






- ▶ Wyśrodkuj na pojeździe – gdy znajduje się w widoku pola, wyśrodkowuje pojazd na mapie
- ▶ Mini Mapa – służy do wyświetlania lub ukrywania miniaturowej wersji widoku mapy aktualnie nie znajdującej się na ekranie. Wybierz, aby przełączać się między mapami widoku pojazdu i widoku pola.
- ▶ Linie siatki – służy do wyświetlania lub ukrywania linii siatki na mapie



NR 1 WYBÓR TRYBU NAWIGACJI

1. Przy aktywnym przycisku Prowadzenie na pasku funkcji, naciśnij przycisk Menu Główne  1.

2. Wybiera tryb prowadzenia  2:

-  Brak nawigacji
-  Prosta nawigacja A/B
-  Dynamiczna adaptacyjna nawigacja AB
-  Prowadzenie po okręgu
-  Prowadzenie azymutowe

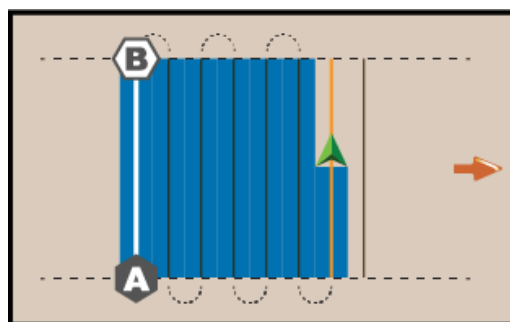
Szczegółowe informacje na temat każdego trybu prowadzenia znajdują się w tabeli na następnej stronie.





Prosta nawigacja AB

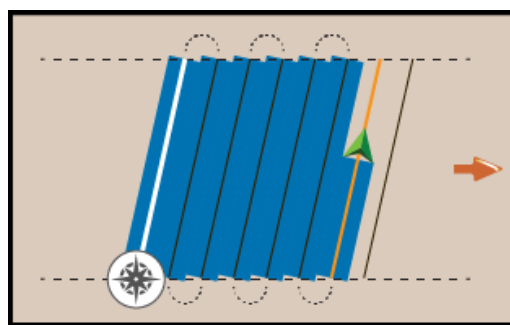
Prosta nawigacja AB zapewnia nawigację po prostej w oparciu o punkty odniesienia A i B. Oryginalne punkty A i B są używane do obliczania wszystkich innych równoległych linii prowadzących.



Prowadzenie azymutowe

Nawigacja azymutowa zapewnia nawigację po linii prostej w oparciu o kąt poziomy mierzony zgodnie z ruchem wskazówek zegara od prawdziwej północnej linii bazowej. Podczas korzystania z azymutu punkt, z którego pochodzi azymut, jest środkiem wyimaginowanego koła. Północ = 0°, Wschód = 90°, Południe = 180°, Zachód = 270°.

Nawigacja w stopniach azymutu wyświetla linię nawigacji między aktualną pozycją pojazdu (punktem A) a punktem B oddalonym o 100 metrów wzdłuż wprowadzonego kursu azymutalnego.

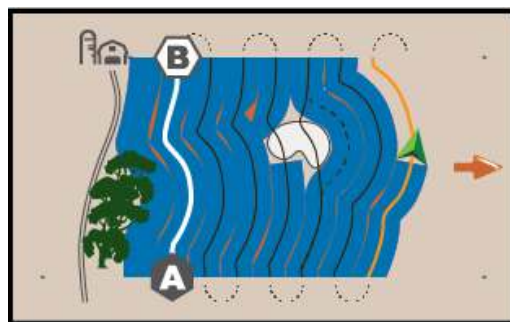


Dynamiczna adaptacyjna nawigacja AB

Dynamiczna adaptacyjna nawigacja AB zapewnia nawigację wzdłuż zakrzywionej linii w oparciu o początkową linię odniesienia AB, gdzie każda sąsiednia nawigacja jest rysowana na podstawie przewidywanej szerokości nawigacji i kursu.

Dynamiczna, adaptacyjna nawigacja AB zawiera opcję objazdu, która umożliwi utworzenie wariantu trasy, a następnie połączenie jej z oryginalną trasą lub zakończenie, tworząc nowy punkt B oryginalnej trasy. Aby można było rozpocząć objazd, należy przebyć odległość co najmniej 2 metrów. Aby można było zakończyć objazd, należy przejechać co najmniej 50 metrów.

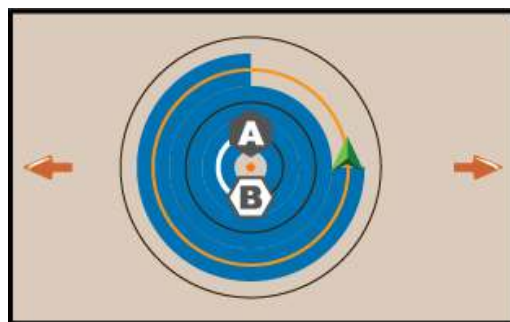
Dodaj informacje o tym, czego nie robić podczas tworzenia ścieżki — początkowe tworzenie ścieżki U vs. C.



Prowadzenie po okręgu

Nawigacja Circle Pivot zapewnia prowadzenie wokół centralnej lokalizacji, która promieniuje do wewnątrz lub na zewnątrz w oparciu o początkową linię odniesienia AB. Ta początkowa linia bazowa jest używana do obliczania wszystkich innych wytycznych.

Służy do aplikacji produktu w centralnym, okrągłym polu, z nawigacją wzdłuż okrągłej linii nawigacyjnej, która odpowiada promieniowi obrotu systemu irygacyjnego wokół punktu środkowego.








Bez nawigacji

Wybranie Bez nawigacji powoduje wyłączenie nawigacji.

UWAGA: Brak trybu nawigacji nie powoduje usunięcia ustalonych linii prowadzących ani punktów z konsoli. Aby usunąć ustalone/zapisane dane z konsoli, patrz „Zarządzanie danymi” w rozdziale Konfiguracja systemu.

UWAGA: Przesunięcie względem sąsiednich wytycznych zostanie obliczone przy użyciu szerokości prowadzenia, patrz „Ustawienia -> Prowadzenie i mapowanie” dla ustalonej odległości.

NR 2 WYZNACZANIE LINII NAWIGACYJNEJ AB

1. Jedź do wybranego miejsca w punkcie A .
2. Przy  aktywnym przycisku nawigacji na pasku funkcji naciśnij ikonę ZAZNACZ A .
3. Przejazd do wybranego miejsca punktu B .
4. Naciśnij ikonę ZAZNACZ B , aby wyznaczyć linię AB.


Zalecenie: Jeśli funkcja wygładzania kursu jest wyłączona, zaznacz punkt B, gdy pojazd się porusza.


5. Nadaj nazwę linii nawigacyjnej.


- ◀ Wybierz opcję **Anuluj**, aby zapisać wytyczną z użyciem automatycznie wygenerowanej nazwy.
- ◀ Użyj klawiatury, aby wybrać niestandardową nazwę, a następnie wybierz **Zapisz**.

Konsola zacznie udostępniać informacje nawigacyjne.


Opcje paska akcji

 Zaznacz punkt A – zaznaczenie pierwszego punktu na linii nawigacyjnej.


 Zaznacz punkt B – zaznaczenie ostatniego punktu na linii nawigacyjnej i wyznaczenie linii AB.



UWAGA: Ikona PUNKT B  nie jest dostępny do wyboru (szary) do momentu przejechania minimalnej odległości.

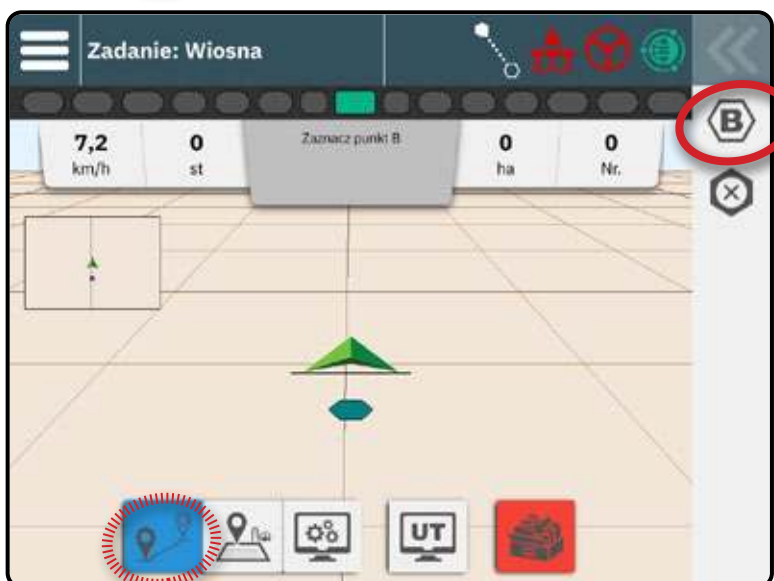
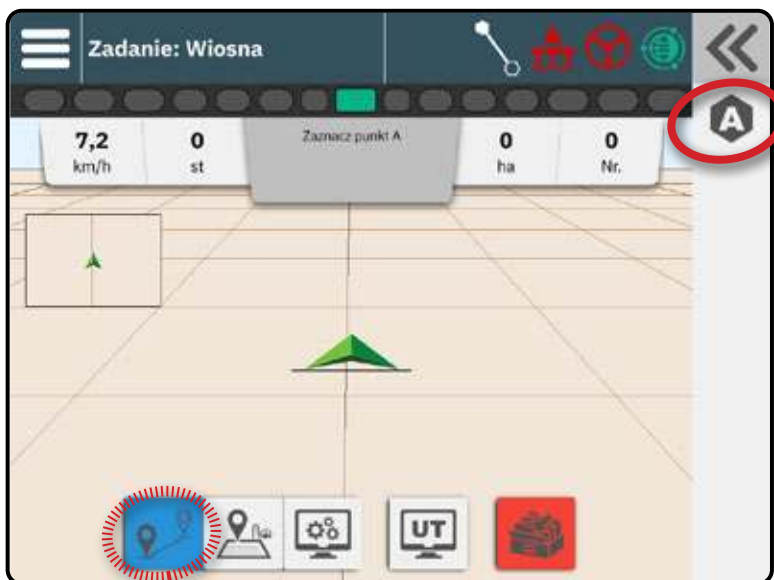
- Proste lub zakrzywione Wytyczne: 3,0 metrów
- Nawigacja po okręgu: 50,0 metrów. W przypadku jazdy po śladach kół zaleca się wykonanie co najmniej połowy okręgu. Nie jest konieczne przejechanie całego obwodu.

 Anuluj Zaznaczenie – anulowanie polecenia Zaznacz punkt A i powrót do poprzedniej linii nawigacyjnej (jeśli została wyznaczona).

Przełącz linię nawigacyjną

 Jeśli zapisano więcej niż jedną linię nawigacyjną, dostępna będzie opcja Przełącz linię nawigacyjną. Aby zmienić na inne dostępne linie nawigacji:

1. Wybierz przycisk Menu Główne .
2. Naciśnij ikonę PRZEŁĄCZ LINIĘ .
3. Wybierz linię nawigacyjną, która ma być aktywna.
4. Naciśnij przycisk **Przełącz**.



Komputer polowy Matrix 908

WYMIARY

KONSOLA

USTAWIENIA

ROZPOCZNIJ PRACĘ

UT

POMOC

Usuń ostatnią linię nawigacyjną

Usunięcie ostatniej zaznaczonej linii nawigacyjnej powoduje usunięcie ostatniej zaznaczonej linii nawigacyjnej z bieżącego zadania.

1. Przy aktywnym przycisku Prowadzenie na pasku funkcji, naciśnij przycisk Menu Główne.
2. Naciśnij ikonę USUŃ PROWADZENIE.
3. Naciśnij ikonę USUŃ LINIĘ NAWIGACYJNĄ ponownie, aby usunąć dodatkowe linie nawigacyjne w kolejności od ostatniej do pierwszej utworzonej linii.

Dostosuj linię nawigacyjną


Opcja Dostosuj linię nawigacyjną umożliwia przesunięcie bieżącej linii nawigacyjnej do bieżącej lokalizacji pojazdu.


UWAGA: Dostępne tylko w trybie nawigacji prostej AB, azymutalnej lub dynamicznej AB.

Pojazd musi być zatrzymany, aby wyregulować prowadnicę.

Wspomagane/automatyczne przesuwanie kierownicy

Opcja wspomaganego/automatycznego przesunięcia układu kierowniczego umożliwia tymczasowe przesunięcie bieżącej lokalizacji pojazdu i linii nawigacji w lewo lub w prawo o zadaną odległość przesunięcia. Kierunek lewo/prawo określa się patrząc w kierunku maszyny do przodu.

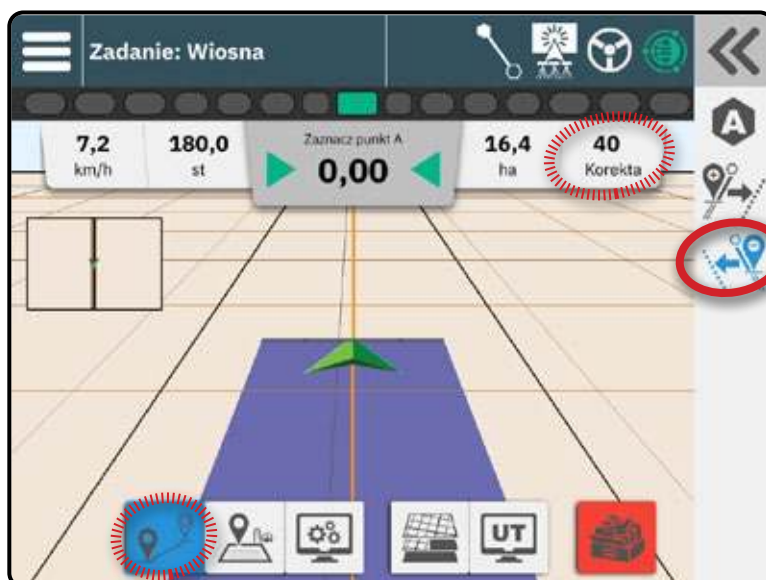
 Posuń w lewo

 Posuń w prawo

Wspomagane/automatyczne sterowanie musi być aktywne, a wspomagane/automatyczne sterowanie musi być włączone. Zaprogramowana wartość przesunięcia jest zadana w ustawieniach Sterowania wspomaganego/automatycznego w Ustawieniach Ogólnych. Aby uzyskać informacje na temat dostępu do tych opcji, patrz „Nr 8 Ustawienie Wspomaganie/automatyczne sterowanie” na stronie 24.









Każde naciśnięcie przycisku Przesunięcia wspomaganego/automatycznego kierowania dodaje lub odejmuje od poprzedniego naciśnięcia. Całkowitą skumulowaną odległość przesunięcia można wyświetlić na pasku nawigacji. Szczegółowe informacje znajdują się „Wybieralne informacje o zadaniu” na stronie 41.

- ◀ Nie nastąpi zmiana faktycznie oznaczonej linii nawigacji. Przelączenie linii prowadzących, zaznaczanie nowej linii prowadzącej, tworzenie objazdu lub zamykanie zadania spowoduje wyzerowanie skumulowanej odległości podsunięcia.
- ◀ Błąd poprzeczny będzie oparty na nowej wytycznej „Nudged”.

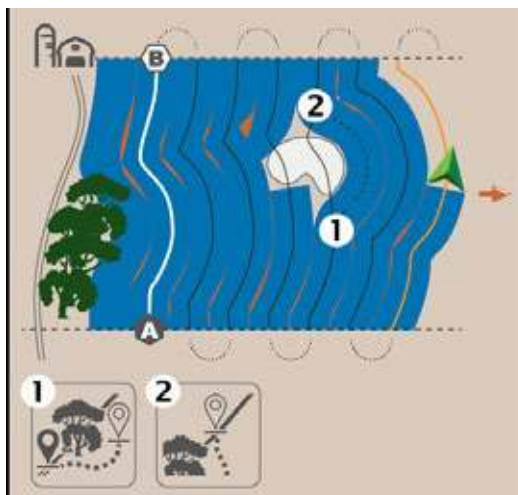


Dynamiczna adaptacyjna nawigacja AB Opcje paska akcji

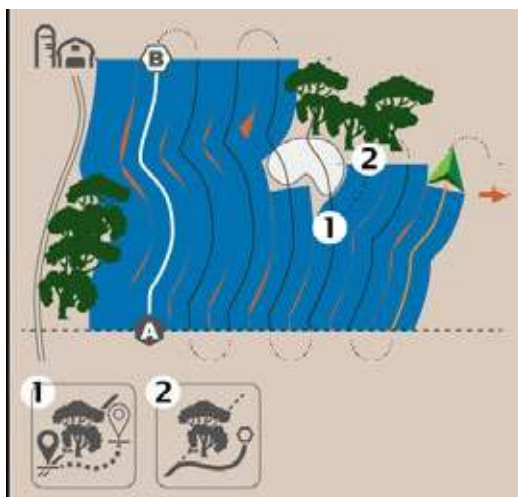
W trybie dynamicznej adaptacyjnej nawigacji AB dostępne są następujące opcje:

-  Wstrzymaj Guideline Mapping – służy do wstrzymania mapowania dynamicznego. Między punktem pauzy a punktem wznowienia zostanie narysowana linia prosta.
-  Wznowienie Mapowania Dynamicznego – służy do wznowienia mapowania dynamicznego. Między punktem pauzy a punktem wznowienia zostanie narysowana linia prosta.
-  Rozpocznij objazd – użyj, aby rozpocząć trasę wariantową poza bieżącą trasą. Jeśli jest złączony lub zakończony, zmieni to istniejące wytyczne.
-  Wstrzymaj objazd – służy do wstrzymania dynamicznego wyznaczania objazdu. Między punktem pauzy a punktem wznowienia zostanie narysowana linia prosta.
-  Wznów objazd – służy do wznowienia dynamicznego wyznaczania objazdu. Między punktem pauzy a punktem wznowienia zostanie narysowana linia prosta.
-  Anuluj objazd – użyj, aby anulować wyznaczanie objazdu, odrzucając wytyczną objazdu
-  Połącz objazd – służy do łączenia trasy objazdu z istniejącą trasą. Objazd stanie się częścią aktualnych wytycznych.
-  Zakończ objazd – użyj, aby utworzyć nową lokalizację końcową linii nawigacji. Objazd stanie się częścią aktualnych wytycznych.

Rysunek 3: Objazd z połączeniem Objazd



Rysunek 4: Objazd z zakończeniem objazdu






NR 3 UTWÓRZ GRANICĘ APLIKACJI


Granice aplikacji określają obszary robocze, w których produkt jest lub nie jest stosowany podczas korzystania z funkcji automatycznej kontroli sekcji (ASC) lub BoomPilot.

Aplikacja nie jest wymagana w celu mapowania granicy. Granica zostanie odwzorowana do zewnętrznej krawędzi wszystkich zaprogramowanych sekcji (niekoniecznie tych włączonych w danym momencie podczas przejścia granicznego) lub do wybranego przez użytkownika miejsca odwzorowania (szczegóły patrz „Nr 6 Ustawianie lokalizacji mapowania” na stronie 22). Granice zewnętrzne są odwzorowywane na zewnętrzną krawędź zaprogramowanych odcinków. Granice wewnętrzne odwzorowują wewnętrzną krawędź zaprogramowanych sekcji.


Ustalanie granicy zewnętrznej lub wewnętrznej


1. Przejdź do żądanego miejsca na obwodzie obszaru aplikacji i ustaw pojazd w powiązaniu z ustaloną lokalizacją mapowania.
2. Przy aktywnym przycisku Granica  na liście funkcji, naciśnij przycisk Wysuwana taca .
3. Wybierz typ granicy do mapowania.

 Granica zewnętrzna – wyznacza obszar roboczy, na którym aplikacja będzie wykonywana przy użyciu ASC lub BoomPilot

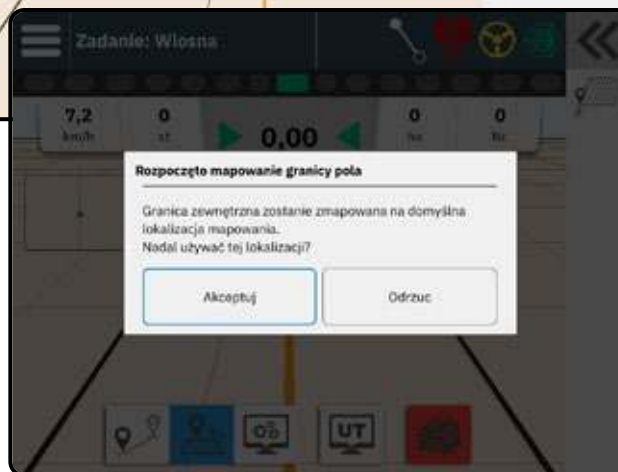
 Wewnętrzna granica – określa obszar wolny od pracy, w którym aplikacja NIE będzie stosowana podczas korzystania z funkcji ASC lub BoomPilot

4. Naciśnij ikonę ZAZNACZ GRANICĘ

 Początek Zewnętrzna granica



 Początek Granica wewnętrzna



5. Potwierdzenie, że używana będzie domyślna lokalizacja mapowania.





6. Przejdź po obwodzie obszaru zastosowania.

Podczas jazdy użyj w zależności od potrzeb następujących funkcji:



  Wstrzymaj granicę – wstrzymuje proces zaznaczania granicy. Między punktem pauzy a punktem wznowienia zostanie narysowana linia prosta.

  Wznów granicę – wznowia proces zaznaczania granicy. Między punktem pauzy a punktem wznowienia zostanie narysowana linia prosta.

  Anuluj granicę – anuluje proces zaznaczania granicy.

7. Zakończ granicę:

Automatyczne zamykanie – przesunij się na odległość 3 metrów od punktu początkowego. Granica zamknie się automatycznie (jasnoniebieska linia zmieni kolor na czarny).

  **Zamykanie ręczne** – naciśnij ikonę **ZAKOŃCZ GRANICĘ**, aby zamknąć granicę linią prostą między bieżącą lokalizacją a punktem początkowym.

UWAGA: Jeśli nie zostanie przebyta minimalna odległość (15 metrów), pojawi się komunikat o błędzie.

8. Naciśnij:

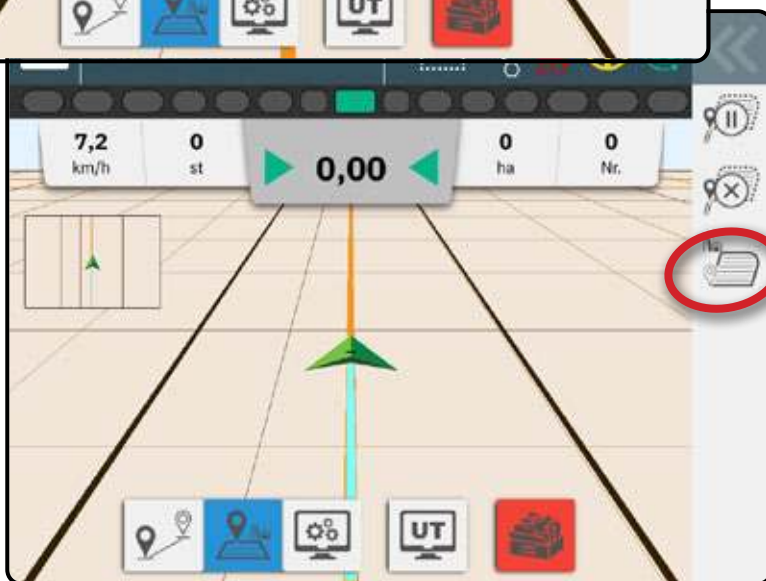
- ▶ Akceptuj – aby zapisać i ręcznie nadać nazwę granicy
- ▶ Odrzuć – aby zapisać i automatycznie nadać nazwę granicy

Usuń ostatnią zaznaczoną granicę

Polecenie Usun ostatnią zaznaczoną granicę (wewnętrzną lub zewnętrzną) powoduje usunięcie ostatniej zaznaczonej granicy z bieżącego zadania.

 Usun granicę zewnętrzną

 Usun granicę wewnętrzną



Opcje mapy

Linia nawigacyjna i punkty

- Linie nawigacyjne
 - ◀ Pomarańczowa – aktywna linia nawigacyjna
 - ◀ Czarna (wielokrotna) – przyległa linia nawigacyjna
 - ◀ Czarna – linia granicy zewnętrznej
 - ◀ Szara – linia granicy wewnętrznej
- Punkty – znaczniki ustalonych punktów
 - ◀ Niebiesko-zielony sześciokąt – znak A
- Obszar pokrycia – ilustruje obszary aplikacji i ich nakładanie się:
 - ◀ Niebieski – jedna aplikacja
 - ◀ Czerwony – dwie lub więcej aplikacji

Pojazd

Schemat pojazdu z przedstawieniem aktywnych sekcji belki reaguje na dotyk w czasie rzeczywistym, uruchamiając i zatrzymując mapowanie aplikacji po aktywacji urządzenia mapowania aplikacji lub systemu BoomPilot.

- Prędkość minimalna – 0,66 m/s / 2,38 km/h
- Sekcje
 - ◀ Pola puste – sekcje nieaktywne
 - ◀ Pola białe – sekcje aktywne

Mini mapa

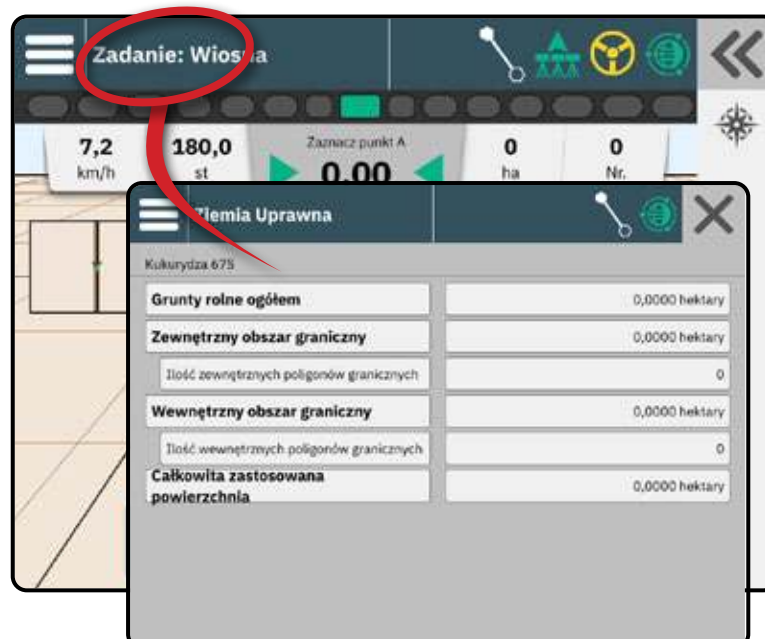
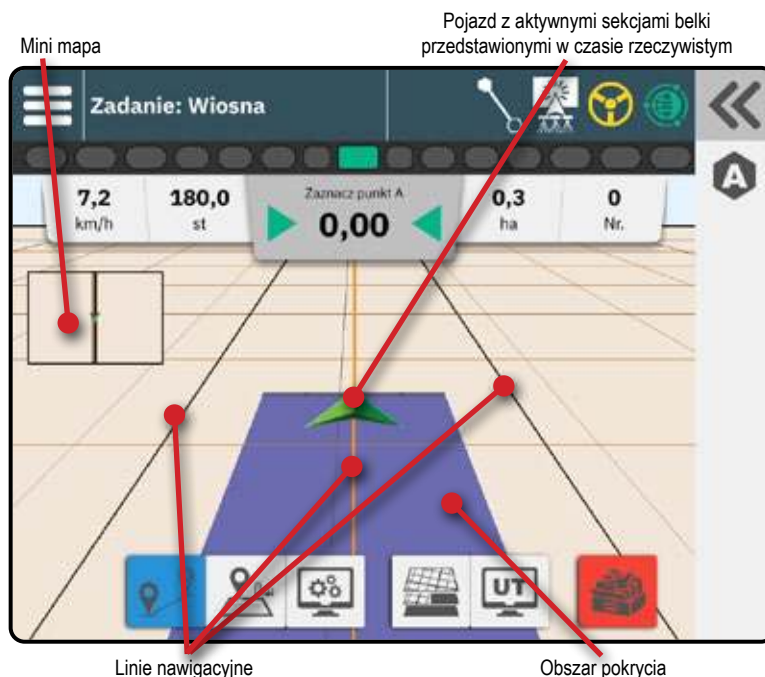
Mini mapa zapewnia szybki dostęp między Widokiem Pojazdu a Widokiem Pola

- ▶ Widok pojazdu – tworzy generowany komputerowo obraz pozycji pojazdu wyświetlany w obszarze aplikacji
- ▶ Field View – tworzy komputerowo wygenerowany obraz pozycji pojazdu i obszaru zastosowania z perspektywy powietrznej

Informacje i pasek stanu

Granice zadania i szczegóły aplikacji


















Wybierz nazwę zadania na pasku informacji, aby zobaczyć szczegóły dotyczące powierzchni gruntów ornych bieżącego zadania.

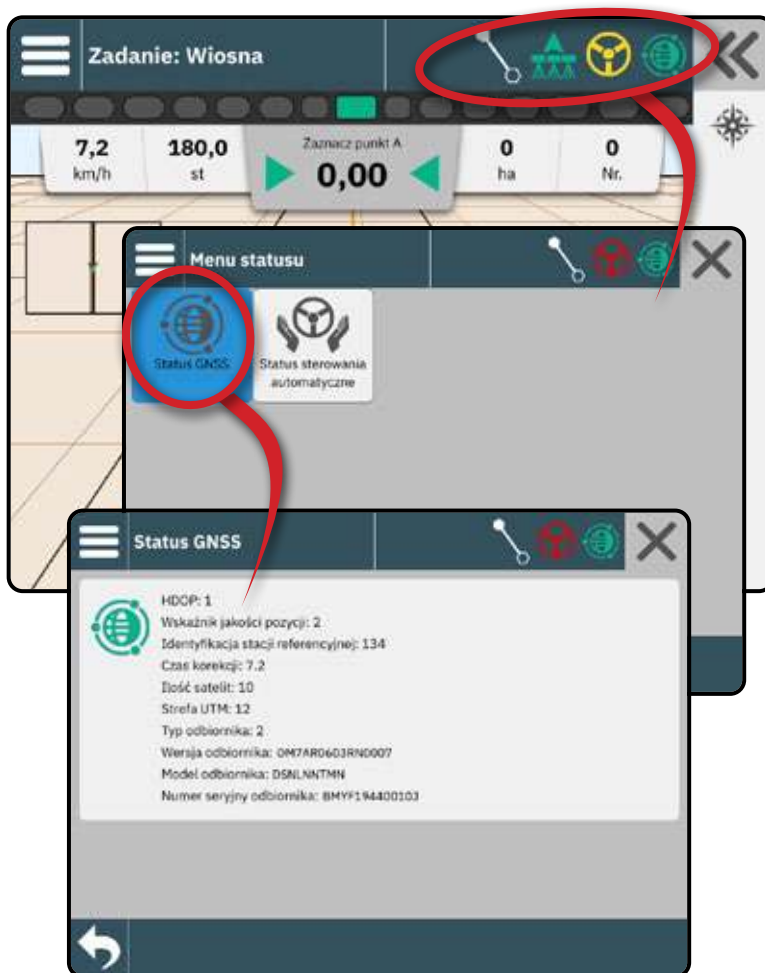


Pasek stanu

Pasek stanu zawiera informacje o statusie GNSS, trybie nawigacji, obszarze gruntów ornych, włączeniu sterowania wspomaganego/automatycznego oraz stanie kontroli wdrożenia.

Aby uzyskać dostęp do powiązanych informacji dotyczących stanu, wybierz pasek stanu, aby wyświetlić dostępne opcje.

Status GNSS	
	Zielony = GPS, GLONASS lub SBAS (z lub bez DGPS)
	Żółty = tylko GPS
	Czerwony = bez GNSS
	Pomarańczowy = Glide/ClearPath
Tryb nawigacji	
	Nawigacja prosta AB lub azymutalna
	Dynamiczna adaptacyjna nawigacja AB
	Prowadzenie po okręgu
Stan obszaru gruntów ornych	
	Trwa tworzenie obszaru granicznego/ gruntów ornych
	Poza obszarem gruntów ornych = jazda poza obszarem gruntów ornych
	Wewnątrz obszaru gruntów ornych = jazda wewnątrz obszaru gruntów ornych
Stan mapowania aplikacji	
	Biały = włączony
	Czerwony = wyłączony
Status kierowania wspomaganego/ automatycznego	
	Biały = Załączony, aktywnie kierujący
	Żółte = włączone
	Czerwone = wyłączony
Status BoomPilota	
	Zielony = Automatyczny
	Czerwony = wyłączony/ręczny



Komputer polowy Matrix 908

Warstwy mapowania

Gdy z narzędziem zintegrowana jest elektroniczna jednostka sterująca ISOBUS (ECU) opryskiwacza lub rozsiewacza, opcje sterowania dawką i opcje mapowania są dostępne na ekranach nawigacji Widok pojazdu i Widok pola.



Mapa pokrycia – pokazuje obszary pokryte przez narzędzie z aktywnymi sekcjami. ISOBUS wymaga zastosowania produktu.

- Obszar pokrycia – ilustruje zastosowany obszar i nakładanie się:
 - ◀ Niebieski – jedna aplikacja
 - ◀ Czerwony – dwie lub więcej aplikacji



Mapa zastosowanych dawek – pokazuje, ile produktu zostało zastosowane i gdzie

- Obszar pokrycia – wykorzystuje kolor wskazuje poziom proporcjonalnie do ustawionego lub automatycznie ustawionego poziomu maksymalnego i minimalnego



Mapa aplikacyjna – pokazuje wstępnie załadowaną mapę, która dostarcza informacje do kontrolera dawki do wykorzystania przy stosowaniu produktu. Mapy aplikacyjne zawierają informacje o stawkach produktów z odniesieniami geograficznymi.

- Obszar pokrycia – wykorzystuje kolor wskazuje poziom proporcjonalnie do ustawionego lub automatycznie ustawionego poziomu maksymalnego i minimalnego



UWAGA: Urządzenia bez kontroli tempa tworzą tylko mapę pokrycia aplikacji; dlatego przycisk Warstwy odwzorowania na pasku funkcji nie będzie dostępny przy dostępnej tylko mapie pokrycia.



Pasek nawigacji

Pasek świetlny na ekranie

Przedstawia odległość od linii nawigacyjnej lub pojazdu.

Aby skonfigurować dostępność paska świetlnego, tryb wyświetlania lub odstępy między paskami świetlnymi, z Menu głównego  przejdź do Ustawienia nawigacji  -> Pasek świetlny.

Aktywność nawigacji

Status GNSS i bieżąca czynność

- Wyświetla "Brak GNSS", gdy GNSS jest niedostępny, lub "Wolny GNSS", gdy GNSS odbiera dane GGA z częstotliwością mniejszą niż 5 Hz.
- Wyświetla czynności, takie jak zaznaczanie punktu A lub B

Błąd poprzeczny

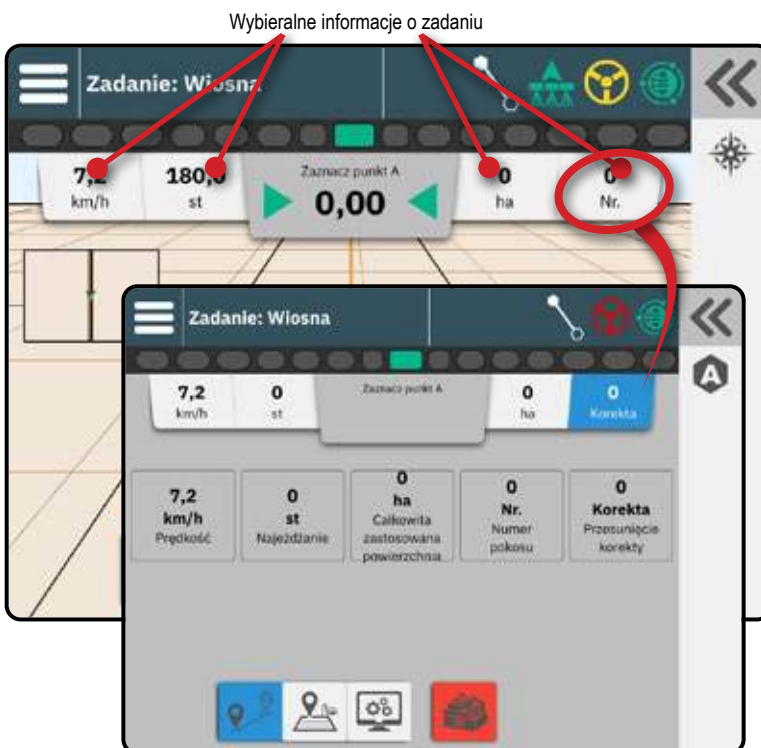
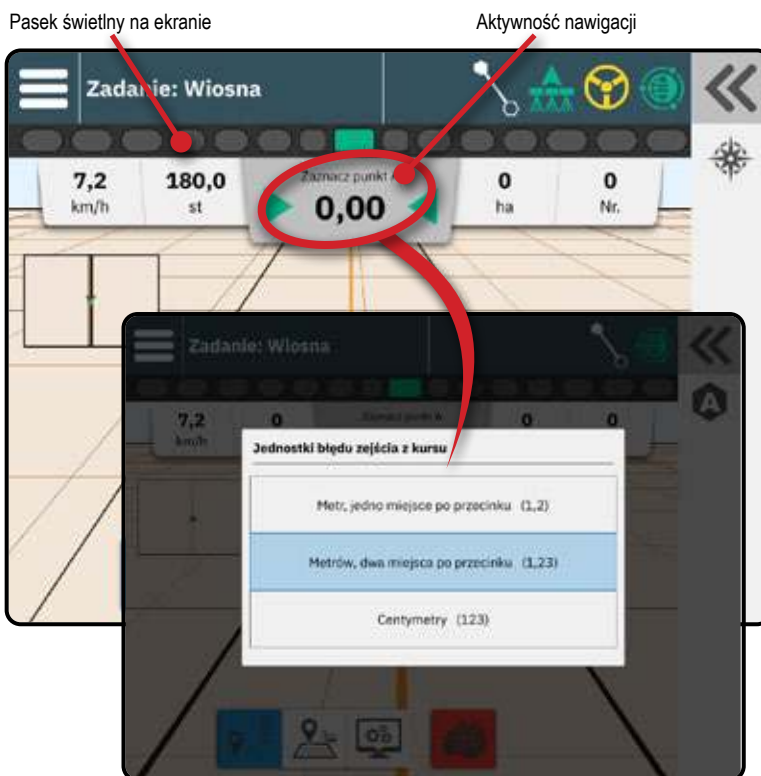
Wyświetla odległość od żądanej linii przewodniej.

Aby zmienić format wyświetlania odległości:

1. Naciśnij pole Aktywność nawigacji.
2. Wybierz format pomiaru.

Wybieralne informacje o zadaniu

- ▶ Prędkość – wyświetla aktualną prędkość jazdy
- ▶ Kierunek – wyświetla kurs podróży w kierunku zgodnym z ruchem wskazówek zegara od rzeczywistej północnej linii bazowej. Północ = 0°, Wschód = 90°, Południe = 180°, Zachód = 270°.
- ▶ Całkowita zastosowana powierzchnia – wyświetla łączny skumulowany obszar, na który nałożono produkt, w tym obszary podwójnego pokrycia
- ▶ Numer pokosu – wyświetla bieżący numer pokosu w odniesieniu do początkowej linii nawigacyjnej AB, skierowanej w kierunku od A do B. Liczba będzie dodatnia, gdy pojazd znajduje się na prawo od linii bazowej AB lub ujemna, gdy pojazd znajduje się na lewo od linii bazowej AB.
- ▶ Przesunięcie odchylenia – gdy włączone jest zarówno wspomaganie/automatyczne kierowanie, jak i odchylenie wspomaganie/automatycznego kierowania, wyświetla całkowitą skumulowaną odległość przesunięcia odchylenia



NR 5 INSTRUKCJA MAPOWANIA APLIKACJI


W zależności od tego, czy i kiedy jest obecny system kontroli sekcji przedstawić, jaki rodzaj kontroli sekcji jest używany, a także jakie opcje są włączone, istnieje wiele opcji mapowania aplikacji.



Ta sekcja zawiera opcje ustawień dla następujących konfiguracji:

- ▶ Bez modułu sterowania sekcją
- ▶ Opryskiwacz ISOBUS
- ▶ Rozsiewacz ISOBUS
- ▶ Moduł kontroli sekcji TeeJet

Bez modułu sterowania sekcją

Jeśli system kontroli sekcji nie jest dostępny, a urządzenie do mapowania aplikacji jest aktywne (patrz „Nr 4 zarządzanie maszyną poprzez kreator urządzeń” na stronie 18), dostępna będzie ręczna kontrola sekcji z prostym mapowaniem aplikacji.

Szewron pojazdu  służy do włączania i wyłączania mapowania aplikacji.

- ▶ Włącz – mapowanie aplikacji będzie automatycznie włączane/wyłączane podczas opuszczania/wchodzenia do wcześniej zastosowanych obszarów lub granic.
 - Ikona zastosowanego stanu alertu jest biała 
- ▶ Wyłączone – brak mapowania aplikacji.
 - Ikona zastosowanego stanu alertu jest czerwona 





Opryskiwacz ISOBUS

W przypadku obecności elektronicznej jednostki sterującej (ECU) ISOBUS, dostępne będzie automatyczne sterowanie sekcjami BoomPilot i automatyczne mapowanie aplikacji.

Wszystkie konfiguracje sterowania dawką ISOBUS należy skonfigurować przed rozpoczęciem pracy.

- ▶ Opryskiwacz ze skrzynką z przełącznikami – Ustawienie w urządzeniu ISOBUS trybu regulacji automatycznej lub ręcznej nie ma wpływu na funkcjonalność BoomPilota. Główny wyłącznik skrzynki i przełączniki sekcji muszą znajdować się w pozycji „Wł.”.
- ▶ Opryskiwacz z modulem statusu osprzętu ISOBUS (ISO ISM) – Tryb regulacji na urządzeniu ISOBUS powinien być ustawiony na „Ręczny”.

Szewron pojazdu  służy do włączania lub wyłączania automatycznego sterowania aplikacjami BoomPilot.

- ▶ Włącz – aplikacja będzie automatycznie włączać/wyłączać się przy wychodzeniu/wchodzeniu na wcześniej nałożone obszary lub granice. Główny wyłącznik i przełączniki sekcji muszą znajdować się w pozycji „Wł.”.
 - Ikona stanu BoomPilot jest zielona 
- ▶ Wyłączone – aplikacja jest sterowana ręcznie za pomocą przełącznika głównego lub przycisku Start/Stop na ekranie obsługi ISOBUS.
 - Ikona stanu BoomPilot jest czerwona 

UWAGA: Aplikacja może być sterowana ręcznie w trybie automatycznym BoomPilot za pomocą przełącznika głównego lub przełączników poszczególnych sekcji.

Ostrożnie: W przypadku niektórych wersji oprogramowania ISOBUS, będąc w uprzednio zastosowanym obszarze, ręczna zmiana przełącznika sekcji spowoduje przejście BoomPilota w tryb ręczny. W związku z tym, gdyby wyłącznik pozostał w pozycji włączonej po wyjściu z zastosowanego obszaru, pozostałby wyłączony.



Rozsiewacz ISOBUS

W przypadku obecności elektronicznej jednostki sterującej (ECU) ISOBUS, dostępne będzie automatyczne sterowanie sekcjami BoomPilot i automatyczne mapowanie aplikacji.

Wszystkie konfiguracje sterowania dawką ISOBUS należy skonfigurować przed rozpoczęciem pracy.

- ▶ Rozsiewacz, tylko konsola – Tryb regulacji na urządzeniu ISOBUS powinien być ustawiony na „Ręczny”.
- ▶ Rozsiewacz z opcjonalnym włącznikiem/wyłącznikiem rozsiewacza – Automatyczny lub ręczny tryb regulacji na urządzeniu ISOBUS nie powinien wpływać na następujące opcje.

Szewron pojazdu  służy do włączania lub wyłączenia automatycznego sterowania aplikacjami BoomPilot.

- ▶ Włącz – aplikacja będzie automatycznie włączać/wyłączać się przy wychodzeniu/wchodzeniu na wcześniej nałożone obszary lub granice. Włącznik/wyłącznik rozsiewacza musi znajdować się w pozycji ON.
 - Ikona stanu BoomPilot jest zielona 
- ▶ Wyłączone – sterowanie aplikacją odbywa się ręcznie za pomocą włącznika/wyłącznika rozsiewacza lub przycisku Start/Stop na ekranie ISOBUS Operation.
 - Ikona stanu BoomPilot jest czerwona 



UWAGA: Aplikacja może być sterowana ręcznie w trybie automatycznego BoomPilot za pomocą przycisku Start/Stop na ekranie obsługi ISOBUS lub przełącznika włączania/wyłączania opcjonalnego rozsiewacza.

Moduł kontroli sekcji TeeJet

Przed rozpoczęciem pracy należy skonfigurować wszystkie konfiguracje modułu sterowania sekcjami, tworząc i aktywując urządzenie TeeJet CAN (patrz „Nr 4 zarządzanie maszyną poprzez kreator urządzeń” na stronie 18).

- ▶ Moduł sterowania sekcjami ze skrzynką z przełącznikami lub ISM – obecny jest kabel SmartCable, moduł sterownika sekcji (SDM) lub moduł funkcji przełączania (SFM) oraz skrzynka rozdzielcza lub moduł stanu osprzętu (ISM). Przełącznik belki automatycznej/ręcznej musi znajdować się w pozycji "Auto".
- ▶ Tylko moduł sterowania sekcjami – obecny jest kabel SmartCable, moduł sterownika sekcji (SDM) lub moduł funkcji przełączania (SFM).


Szewron pojazdu  służy do włączania lub wyłączenia automatycznego sterowania aplikacjami BoomPilot.

- ▶ Włącz – aplikacja będzie automatycznie włączać/wyłączać się przy wychodzeniu/wchodzeniu na wcześniej nałożone obszary lub granice. Główny wyłącznik i przełączniki sekcji muszą znajdować się w pozycji „Wł.”.
 - Ikona stanu BoomPilot jest zielona 
- ▶ Wyłączone – aplikacja jest sterowana ręcznie za pomocą wyłącznika głównego lub przełączników sekcji.
 - Ikona stanu BoomPilot jest czerwona 

UWAGA: Aplikacja może być sterowana ręcznie w trybie automatycznym BoomPilot za pomocą przełącznika głównego lub przełączników poszczególnych sekcji.

UZYSKAJ DOSTĘP DO TERMINALA UNIWERSALNEGO



Gdy odblokowanie terminala uniwersalnego zostało aktywowane, terminal uniwersalny (UT) jest dostępny z ekranu nawigacji lub menu głównego .

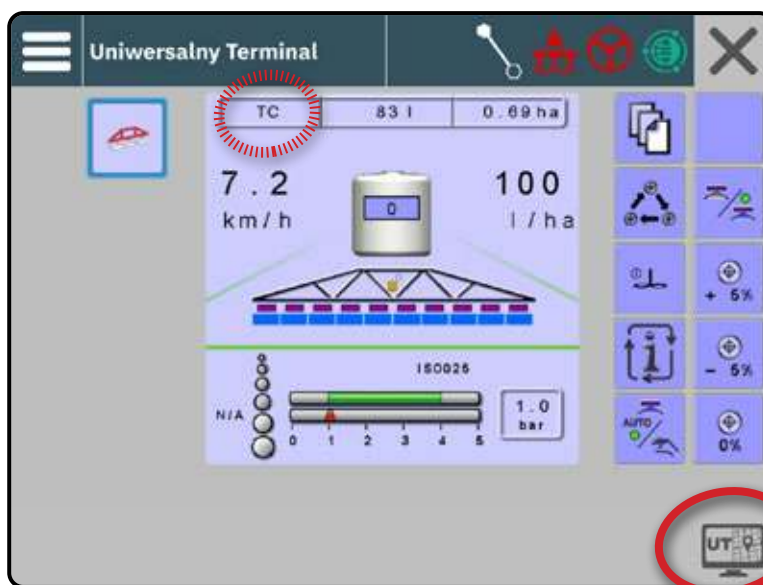
UWAGA: Urządzenie ISOBUS wymaga zastosowania Terminala Uniwersalnego, który wymaga podania kodu odblokowującego. Aby uzyskać szczegółowe informacje, patrz „Nr 3 Wprowadź dostępne odblokowania” na stronie 17.



TwinView – służy do wyświetlania zarówno informacji o UT, jak i informacji o prowadzeniu

Potwierdzenie alarmu uniwersalnego terminalu

Aby potwierdzić alert na terminalu Universal podczas pracy w TwinView, najpierw wybierz stronę UT ekranu.



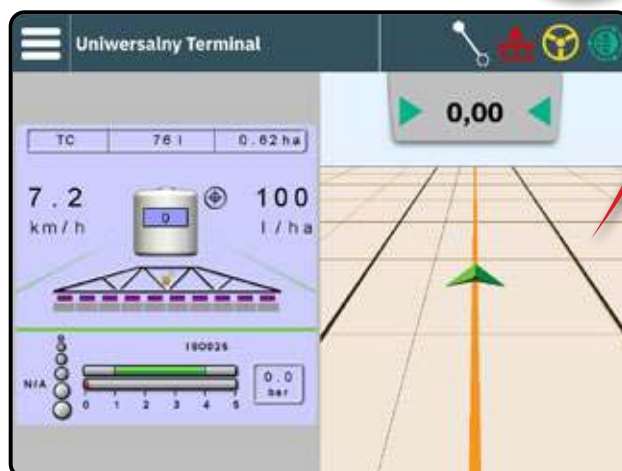
Gotowość do pracy

Po uruchomieniu systemu ISOBUS może potrzebować kilku minut na załadowanie wszystkich wymaganych informacji lub puli obiektów.

Przed rozpoczęciem pracy należy sprawdzić, czy ISOBUS ECU jest gotowy.

- Ekran główny jest dostępny
- Kontrola zadań (TC) jest aktywna – liczba aktywnych podróży powinna wskazywać „TC”

UWAGA: Szczegółowe instrukcje dotyczące konfiguracji znajdują się w instrukcji obsługi ISOBUS dla podłączonego ECU.



OPCJE POMOCY



Informacje

Wyświetla numery identyfikacyjne konsoli, wersję oprogramowania systemowego, wersję aktualizacji językowej, wersje oprogramowania modułów podłączonych do magistrali CAN, ilość pozostałego miejsca na dysku oraz informacje o stanie GNSS.

Podręcznik użytkownika

Zawiera kod QR, umożliwiający uzyskanie dostępu do tego podręcznika użytkownika online.

Rejestracja produktu

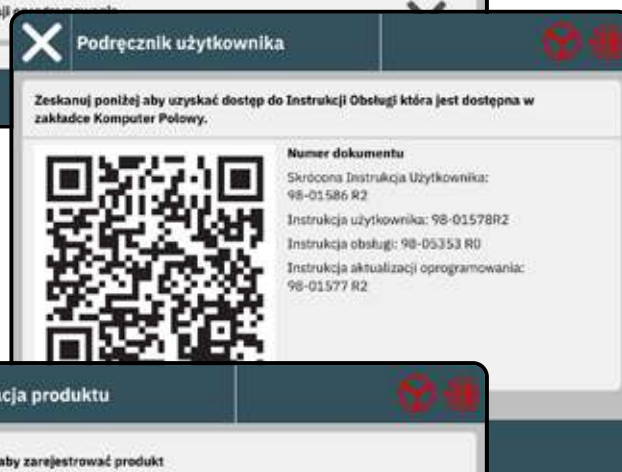
Udostępnia kod QR do zarejestrowania swojej konsoli.

Zanotuj swój numer seryjny z tyłu konsoli. Jest on wymagany do rejestracji produktu.

Odblokowanie funkcji

Przed skorzystaniem z niektórych funkcji lub opcji konieczne jest aktywowanie funkcji za pomocą kodu odblokowującego. Kod odblokowujący jest unikalnym kodem dla każdej funkcji i konsoli.

Aby uzyskać szczegółowe informacje, patrz „Nr 3 Wprowadź dostępne odblokowania” na stronie 17 .




MATRIX[®]908

JAK ROZPOCZAĆ

POMIARY, KTÓRYMI NALEŻY DYSPONOWAĆ PRZED ROZPOCZĘCIEM PRACY	1
OPRYSKIWACZE	2
ROZSIEWACZE	8
POŁĄCZENIA I FUNKCJE KONSOLI	11
SCHEMAT SYSTEMU	12
KONFIGURACJA KONSOLI	13
NR 1 EKRAN POWITALNY	13
NR 2 NAWIGACJA W ZARZĄDZANIU POJAZDEM	14
NR 3 WPROWADŹ DOSTĘPNE ODBLOKOWANIA	17
NR 4 ZARZĄDZANIE MASZYNĄ POPRZECZ KREATOR URZĄDZEŃ	18
NR 5 SKONFIGURUJ USTAWIENIA NAWIGACJI	21
NR 6 USTAWIANIE LOKALIZACJI MAPOWANIA	22
NR 7 SKONFIGURUJ GNSS	23
NR 8 USTAWIENIE WSPOMAGANIE/AUTOMATYCZNE STEROWANIE	24
NR 9 WYBIERZ TRYB PRACY	25
ROZPOCZNIJ ZADANIE	28
NR 1 WYBÓR TRYBU NAWIGACJI	31
NR 2 WYZNACZANIE LINII NAWIGACYJNEJ AB	33
NR 3 UTWÓRZ GRANICĘ APLIKACJI	36
NR 4 DOWIEDZ SIĘ WIĘCEJ O EKRANIE NAWIGACJI	38
NR 5 INSTRUKCJA MAPOWANIA APLIKACJI	42
UZYSKAJ DOSTĘP DO TERMINAŁA UNIWERSALNEGO	44
OPCJE POMOCY	45



A Subsidiary of  Spraying Systems Co.[®]

www.teejet.com

98-01578-PL-A4/LT R3 Polish / Polski
© TeeJet Technologies 2023

Podręcznik użytkownika

Ten przewodnik ma na celu zapoznanie użytkownika z ogólnym przeglądem konsoli. Bardziej szczegółowe informacje można znaleźć w podręczniku użytkownika. Zeskanuj poniżej, aby uzyskać dostęp do instrukcji obsługi, która jest dostępna w opcjach komputera polowego.

