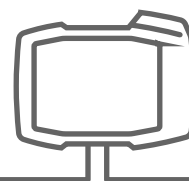


Manual de instruções original

Terminal de comando

AmaTron 4

Este manual de instruções é válido a partir da versão de software NW216-J



SmartLearning



ÍNDICE

1	Segurança e responsabilidade	1	5.4	Tecla ISB	15
1.1	Trânsito rodoviário	1	6	Vista geral da interface do utilizador	16
1.2	Manutenção e armazenamento	1	6.1	Menu principal	16
1.3	Alterações estruturais	2	6.2	Carrossel de aplicação	17
1.4	Sistema de videocâmara	2	6.3	Vista do mapa	19
1.5	Visor	3	6.3.1	Mapa	19
2	Sobre este manual de instruções	4	6.3.2	Menu de trabalho	20
2.1	Direitos de autor	4	6.4	Terminal universal	20
2.2	Representações utilizadas	4	7	Operação básica	22
2.2.1	Avisos e palavras-sinal	4	7.1	Ligar e desligar o AMATRON 4	22
2.2.2	Outras indicações	5	7.2	Utilizar a pen USB	22
2.2.3	Instruções de procedimento	5	7.3	Mudar entre as utilizações	23
2.2.4	Enumerações	7	7.3.1	Utilizar as teclas de menu	23
2.2.5	Números de posição em figuras	7	7.3.2	Utilizar o carrossel de aplicação	23
2.2.6	Informações direcionais	7	7.3.3	Utilizar o gesto de deslizar	23
2.3	Documentos aplicáveis	7	7.4	Configurar a barra de estado	24
2.4	Manual de instruções digital	7	7.5	Utilizar o menu de início rápido	25
2.5	Qual é a sua opinião?	8	7.6	Introduzir os valores numéricos	26
3	Utilização correta	9	7.7	Introduzir texto	27
4	Instruções de montagem	10	7.8	Apagar elementos	28
4.1	Montar o AmaTron4	10	7.9	Renomear os elementos	28
4.2	Ligar a câmara	11	7.10	Chamar as dicas	28
4.3	Ligar a ficha de sinais	11	7.11	Mudar entre equipamentos ligados	28
4.4	Ligar o aparelho de entrada AUX-N	12	8	Utilizar o terminal universal	30
5	Vista geral do AMATRON 4	13	9	Efetuar as configurações básicas	31
5.1	Vista frontal	13	9.1	Configurar a câmara	31
5.2	Ligações	14	9.2	Ativar a ligação da ignição	32
5.3	Placa de identificação	14	9.3	Acertar a data e a hora	32
			9.4	Mudar o idioma e os ajustes de região	33

9.5	Ajustar o volume	34	14.2	Configurar os equipamentos Non-ISOBUS	56
9.5.1	Ajustar o volume nos ajustes básicos	34	14.2.1	Criar equipamento Non-ISOBUS	56
9.5.2	Ajustar o volume através do menu de início rápido	34	14.2.2	Configurar equipamentos Non-ISOBUS	57
9.6	Regular o brilho do ecrã	35	14.3	Selecionar equipamento	58
9.6.1	Regular o brilho do ecrã nos ajustes básicos	35	15 Regular os tratores 59		
9.6.2	Regular o brilho do ecrã através do menu de início rápido	36	15.1	Criar novo trator	59
9.7	Apresentação do ecrã sensível ao toque	36	15.2	Modificar as informações geométricas do trator	59
9.8	Ativar as aplicações do gesto de deslizamento	37	15.3	Configurar os sensores do trator	61
9.9	Configurar o filtro perimetral para pesquisa de campo no menu de importação	38	15.3.1	Configurar o sensor da roda	61
9.10	Procurar dados de importação na pen USB	38	15.3.2	Configurar o sensor do radar	62
10 Configurar o GPS 40			15.3.3	Enviar sinais GPS/NMEA2000	64
10.1	Utilizar o sinal GPS do trator ISOBUS	40	15.3.4	Configurar o sensor da tomada de força	65
10.2	Configurar o recetor GPS A100, A101 ou A631	40	15.3.5	Configurar o sensor da posição de trabalho	66
10.3	Configurar o recetor GPS Ag-Star	41	15.4	Selecionar o trator	68
10.4	Configurar outros recetores GPS	43	16 Utilizar a vista do mapa 70		
10.5	Repor o recetor GPS nos ajustes de fábrica	43	16.1	Configurar a vista do mapa	70
11 Configurar ISOBUS 45			16.1.1	Ativar o menu de trabalho dinâmico	70
12 Gerir a licenças 48			16.1.2	Ativar a vista em 2D	71
13 Configurar a rede 52			16.1.3	Configurar a deteção do sentido de marcha	71
13.1	Configurar ponto de acesso WiFi com AmaTron4	52	16.1.4	Configurar o zoom automático	72
13.2	Ligar o AmaTron4 à mesma rede WiFi	52	16.1.5	Visualizar os tempos de ativação e desativação	74
14 Regular os dispositivos 54			16.2	Mostrar a vista do mapa na aplicação AmaTron-Twin	74
14.1	Configurar o equipamento ISOBUS	54	16.3	Comutar o menu de trabalho	75
			16.4	Ocultar e mostrar informações do equipamento	76
			16.5	Mudar entre as barras de pulverização	77
			16.6	Alternar entre mapas de aplicação	77
			16.7	Zoom do mapa	78
			16.8	Comutar a vista geral do campo	78
			16.9	Focar o símbolo do veículo	78
			16.10	Corrigir o GPS-Drift	78
			16.10.1	Corrigir manualmente o GPS-Grift	78

16.10.2	Corrigir o GPS-Drift com o obstáculo marcado	79	20.1.4	Fixar a tolerância de sobreposição no limite do campo	113
17 Iniciar o trabalho		81	20.2	Iniciar a gravação	114
18 Importar o ficheiro shape		84	20.3	Terminar a gravação	117
19 Trabalhar com documentação		87	21 Utilizar Spot-Spraying		118
19.1	Guardar os dados do campo	87	21.1	Iniciar Spot-Spraying	118
19.2	Carregar os dados do campo	88	21.2	Utilizar o mapa Spot-Spraying sem um limite do campo	121
19.3	Criar novo campo	89	21.3	Utilizar o mapa Spot-Spraying com um limite do campo	122
19.4	Adicionar dados do campo do ficheiro shape ao campo	90	22 Utilizar os limites do campo		125
19.5	Importar os dados de tarefa ISO-XML	92	22.1	Criar o limite do campo	125
19.5.1	Importar os dados de tarefa ISO-XML da pen USB	92	22.2	Criar zonas de exclusão	127
19.5.2	Importar os dados de tarefa ISO-XML com a aplicação AmaTron Share	94	22.3	Ocultar o limite do campo	129
19.6	Exportar os dados de tarefa ISO-XML	96	22.4	Configurar os limites do campo	129
19.6.1	Exportar os dados de tarefa ISO-XML para a pen USB	96	22.4.1	Desativar a zona de segurança	129
19.6.2	Exportar os dados de tarefa ISO-XML com a aplicação AmaTron Share	96	22.4.2	Ativar os avisos de obstáculos e limites	130
19.7	Gerir os dados de tarefa	97	22.4.3	Indicar limites do campo inativos	131
19.7.1	Criar uma nova tarefa	97	22.4.4	Ativar a deteção automática dos limites do campo	131
19.7.2	Configurar a quantidade a dispersar	98	23 Utilizar fim do rego virtual		133
19.7.3	Gerir os produtos	100	23.1	Criar cabeceira do terreno virtual	133
19.7.4	Gerir os clientes	102	23.2	Processar a cabeceira do terreno virtual	136
19.7.5	Gerir os motoristas	104	24 Marcar o obstáculo		137
19.8	Exportar os dados de tarefa como PDF	105	25 Utilizar a ajuda para marcha paralela		139
20 Utilizar a comutação das secções		107	25.1	Configurar a ajuda para marcha paralela	139
20.1	Ajustar a sobreposição	107	25.1.1	Selecionar o modelo da linha da via	139
20.1.1	Fixar a sobreposição no sentido de marcha	107	25.1.2	Processar as linhas da via	140
20.1.2	Fixar o grau de sobreposição	109	25.1.3	Ajustar a sensibilidade da barra de luz	141
20.1.3	Fixar a tolerância de sobreposição	111	25.2	Criar linhas da via	142
			25.2.1	Criar linha A-B	142

25.2.2	Criar contorno alisado	143
25.3	Criar canteiros	144
25.4	Marcha paralela	145
25.5	Deslocar as linhas da via	145
25.6	Renomear as linhas da via	146
25.7	Ocultar as linhas da via	147

26	Utilizar o rebaixamento automático da rampa de pulverização	148
-----------	--	------------

27	Configurar o dispositivo de entrada AUX-N	150
-----------	--	------------

27.1	Configurar o dispositivo de entrada AUX-N	150
27.1.1	Ocupar o aparelho de entrada AUX-N com funções AmaTron 4	150
27.1.2	Ocupar o dispositivo de entrada AUX-N com funções do aparelho	152
27.1.3	Apagar a atribuição AUX-N	155
27.2	Gerir a atribuição preferida	157
27.2.1	Confirmar a atribuição AUX-N	157
27.2.2	Modificar a atribuição AUX-N	157
27.3	Remediar os conflitos AUX-N	162

28	Criar capturas de ecrã	163
-----------	-------------------------------	------------

29	Utilizar a câmara	164
-----------	--------------------------	------------

30	Eliminar erro	165
-----------	----------------------	------------

31	Repor nos ajustes de fábrica	166
-----------	-------------------------------------	------------

32	Anexo	167
-----------	--------------	------------

32.1	Documentos aplicáveis	167
------	-----------------------	-----

33	Índices	168
-----------	----------------	------------

33.1	Glossário	168
------	-----------	-----

33.2	Índice alfabético	170
-------------	--------------------------	------------

Segurança e responsabilidade

1

CMS-T-00003619-D.1

1.1 Trânsito rodoviário

CMS-T-00003620-D.1

Não utilizar o computador de comando ou o terminal de comando durante a condução na estrada

Se o motorista estiver distraído, isso pode resultar em acidentes e ferimentos ou até mesmo na morte.

- ▶ Não operar o computador de comando ou o terminal de comando durante a condução na estrada.

1.2 Manutenção e armazenamento

CMS-T-00003621-E.1

Danos devido curto-circuito

Se forem realizados trabalhos de manutenção no trator ou num equipamento acoplado ou montado, existe o perigo de curto-circuito.

- ▶ *Antes de efetuar os trabalhos de manutenção:*
Desligue todas as ligações entre o terminal de comando ou o computador de comando e o trator.

Danos devido sobretensão

Ao efetuar trabalhos de solda no trator ou num equipamento acoplada ou montada, o computador de comando ou o terminal de comando pode ser danificado por sobretensão.

- ▶ *Antes de começar a soldar:*
Desligue todas as ligações entre o terminal de comando ou o computador de comando e o trator.

Danos devido limpeza incorreta

- ▶ Limpar o computador de comando ou o terminal de comando apenas com um pano macio e húmido.

Danos devido temperatura de funcionamento e de armazenamento incorreta

Se a temperatura de funcionamento e de armazenamento não forem observadas, o computador de comando ou o terminal de comando pode funcionar mal, o que pode resultar em situações perigosas.

- ▶ Utilizar o computador de comando ou o terminal de comando apenas a temperaturas entre -20 °C e +65 °C.
- ▶ Armazenar o computador de comando ou o terminal de comando apenas a temperaturas entre -30 °C e +80 °C.

1.3 Alterações estruturais

CMS-T-00003622-D.1

Alterações e utilização não autorizadas

Alterações e utilização não autorizadas podem prejudicar sua segurança e afetar a vida útil e/ou a função do terminal de comando.

- ▶ Efetue apenas alterações no computador de comando ou no terminal de comando descritas no manual de instruções do computador de comando ou do terminal de comando.
- ▶ Utilizar corretamente o computador de comando ou o terminal de comando.
- ▶ Não abrir o computador de comando ou o terminal de comando.
- ▶ Não puxar nos tubos.

1.4 Sistema de videocâmara

CMS-T-00003623-B.1

Imagem da câmara não para decisões relevantes para a segurança

A câmara funciona como um sistema de assistência. A câmara não substitui um guia ou a sua própria atenção. Por exemplo, o campo de visão da câmara tem ângulos mortos onde pessoas e objetos não podem ser detetados. Além disso, a imagem da câmara pode ser apresentada com um atraso e as situações podem ser mal avaliadas. Deste modo, pessoas podem ser feridas ou mortas.

- ▶ Observar sempre o ambiente.
- ▶ Não utilizar a câmara para aplicações relacionadas à segurança, como conduzir na estrada ou fazer marcha-atrás.
- ▶ Verificar sempre o trajeto.
- ▶ Não utilizar a câmara para operar a máquina.

1.5 Visor

CMS-T-00016440-A.1

Perigo de acidente devido a indicações de visor incorretas

Se o visor estiver avariado ou a vista para o visor estiver restrita, as funções podem ser ativadas involuntariamente e as funções da máquina podem ser ativadas. Pessoas podem ser feridas ou mortas.

- ▶ *Quando a vista para o visor é restrita:*
Parar a operação.

- ▶ *Quando o visor estiver avariado:*
Iniciar de novo o computador de comando ou o terminal de comando.

Perigo de acidente devido a um gesto de deslizar incorreto

Com um gesto de deslizar incorreto, os botões do comando da máquina podem ser acionados inadvertidamente e ativar assim as funções da máquina. Pessoas podem ser feridas ou até mortas.

- ▶ Iniciar o gesto de deslizar na extremidade do visor.

Sobre este manual de instruções

2

CMS-T-00000081-J.1

2.1 Direitos de autor

CMS-T-00012308-A.1

A reimpressão, tradução e reprodução sob qualquer forma, incluindo excertos, requerem o consentimento escrito da AMAZONEN-WERKE.

2.2 Representações utilizadas

CMS-T-005676-G.1

2.2.1 Avisos e palavras-sinal

CMS-T-00002415-A.1

Os avisos são indicados por uma barra vertical com um símbolo de segurança triangular e uma palavra-sinal. As palavras-sinal "PERIGO", "AVISO" ou "CUIDADO" descrevem a gravidade do perigo iminente e tem o seguinte significado:



PERIGO

- ▶ Assinala um perigo imediato de elevado risco que, se não for evitado, pode provocar lesões corporais muito graves, como a perda de partes do corpo ou consequências fatais.



ADVERTÊNCIA

- ▶ Assinala um eventual perigo de risco médio que, se não for evitado, pode provocar uma lesão corporal muito grave ou consequências fatais.



CUIDADO

- ▶ Assinala um perigo de risco reduzido que, se não for evitado, poderá ter como consequência lesões corporais médias.

2.2.2 Outras indicações

CMS-T-00002416-A.1



IMPORTANTE

- ▶ Assinala um risco de danos na máquina.



INDICAÇÃO RELATIVA AO MEIO AMBIENTE

- ▶ Assinala um risco de danos ambientais.



INDICAÇÃO

Assinala dicas de aplicação e indicações para uma utilização otimizada.

2.2.3 Instruções de procedimento

CMS-T-00000473-E.1

2.2.3.1 Instruções de procedimento numeradas

CMS-T-005217-B.1

Procedimentos que devem ser efetuados numa ordem determinada estão representados como instruções de procedimento numeradas. A ordem de ações especificada deve ser observada.

Exemplo:

1. Instrução de procedimento 1
2. Instrução de procedimento 2

2.2.3.2 Instruções de procedimento e reações

CMS-T-005678-B.1

As reações às instruções de procedimento são marcadas por uma seta.

Exemplo:

1. Instrução de procedimento 1

➔ Reação à instrução de procedimento 1

2. Instrução de procedimento 2

2.2.3.3 Instruções de procedimento alternativas

CMS-T-00000110-B.1

As instruções de procedimento alternativas são introduzidas com a palavra "ou".

Exemplo:

1. Instrução de procedimento 1

ou

instrução de procedimento alternativa

2. Instrução de procedimento 2

2.2.3.4 Instruções de procedimento com apenas um procedimento

CMS-T-005211-C.1

As instruções de procedimento com apenas um procedimento não são representadas de forma numerada mas com uma seta.

Exemplo:

▶ Instrução de procedimento

2.2.3.5 Instruções de procedimento sem ordem

CMS-T-005214-C.1

As instruções de procedimento que não têm de ser efetuadas numa ordem determinada são representadas em forma de lista com setas.

Exemplo:

▶ Instrução de procedimento

▶ Instrução de procedimento

▶ Instrução de procedimento

2.2.3.6 Trabalho de oficina

CMS-T-00013932-B.1



TRABALHO DE OFICINA

- ▶ Indica os trabalhos de manutenção que devem ser efetuados numa oficina especializada, devidamente equipada em termos de técnica agrícola, de segurança e de ambiente, por pessoal especializado com formação adequada.

2.2.4 Enumerações

CMS-T-000024-A.1

Enumerações sem ordem obrigatória estão representadas sob a forma de lista com pontos de enumeração.

Exemplo:

- Ponto 1
- Ponto 2

2.2.5 Números de posição em figuras

CMS-T-000023-B.1

Um número enquadrado no texto, por exemplo um **1**, refere-se a um número de posição numa figura adjacente.

2.2.6 Informações direcionais

CMS-T-00012309-A.1

Salvo indicação em contrário, todas as direções estão no sentido de marcha.

2.3 Documentos aplicáveis

CMS-T-00000616-B.1

Uma lista de outros documentos aplicáveis é anexada.

2.4 Manual de instruções digital

CMS-T-00002024-B.1

O manual de instruções digital e e-learning pode ser descarregado do portal de informação no sítio web da AMAZONE.

2.5 Qual é a sua opinião?

CMS-T-000059-D.1

Estimados leitores, os nossos documentos são atualizados periodicamente. Com as suas propostas de melhoramento contribui para criar documentos cada vez mais favorável ao utilizador. Envie-nos as suas sugestões por correio, fax ou e-mail.

AMAZONEN-WERKE H. Dreyer SE & Co. KG

Technische Redaktion

Postfach 51

D-49202 Hasbergen

Fax: +49 (0) 5405 501-234

E-Mail: tr.feedback@amazone.de

CMS-I-00000638

Utilização correta

3

CMS-T-00003618-A.1

- O terminal de comando é utilizado para controlar os equipamentos agrícolas.
- O manual de instruções faz parte do terminal de comando. O terminal de comando destina-se exclusivamente para a utilização de acordo com o manual de instruções. As aplicações do terminal de comando não descritas neste manual de instruções podem levar a ferimentos graves ou à morte de pessoas e a danos nas máquinas e materiais.
- Utilizações diferentes das apresentadas na utilização correta são consideradas como não conforme com as disposições. O fabricante não se responsabiliza por danos resultantes de uma utilização não conforme com as disposições. O único responsável é o operador.

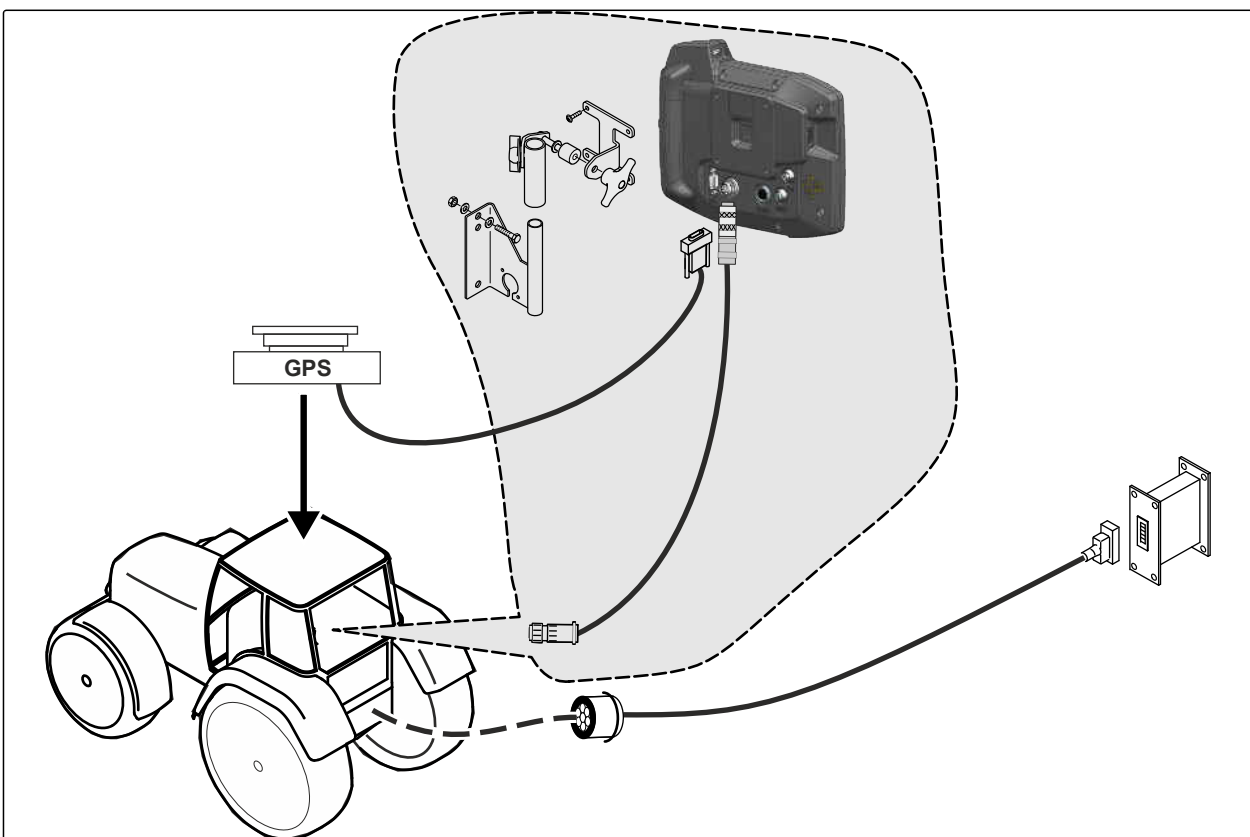
Instruções de montagem

4

CMS-T-00003680-C.1

4.1 Montar o AmaTron4

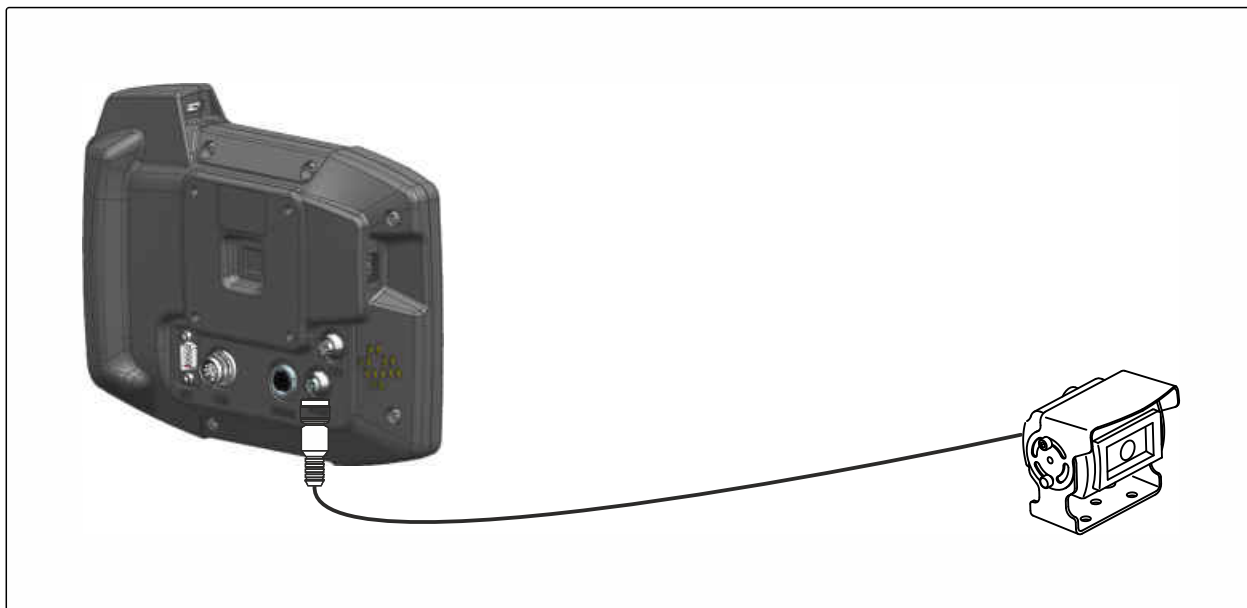
CMS-T-00000302-D.1



CMS-I-00000230

4.2 Ligar a câmara

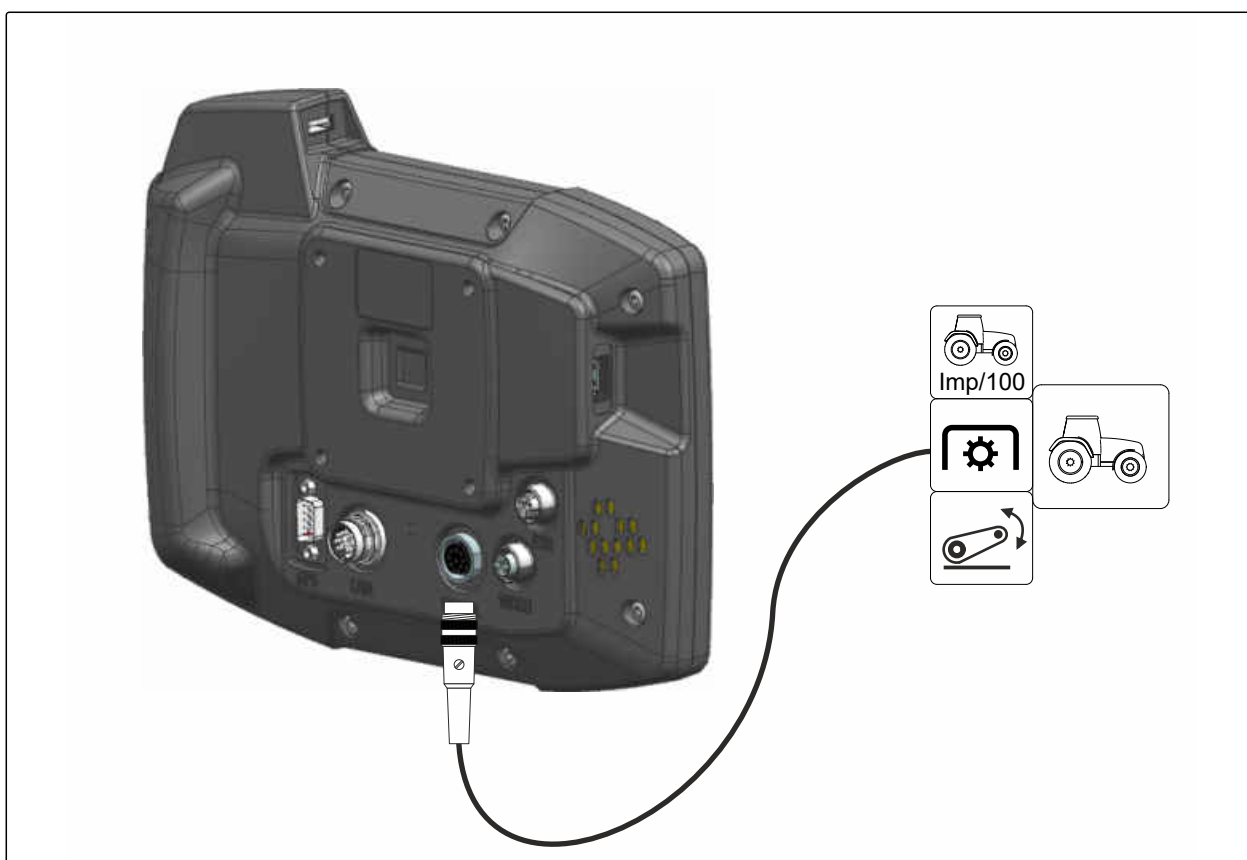
CMS-T-00003681-A.1



CMS-I-00002708

4.3 Ligar a ficha de sinais

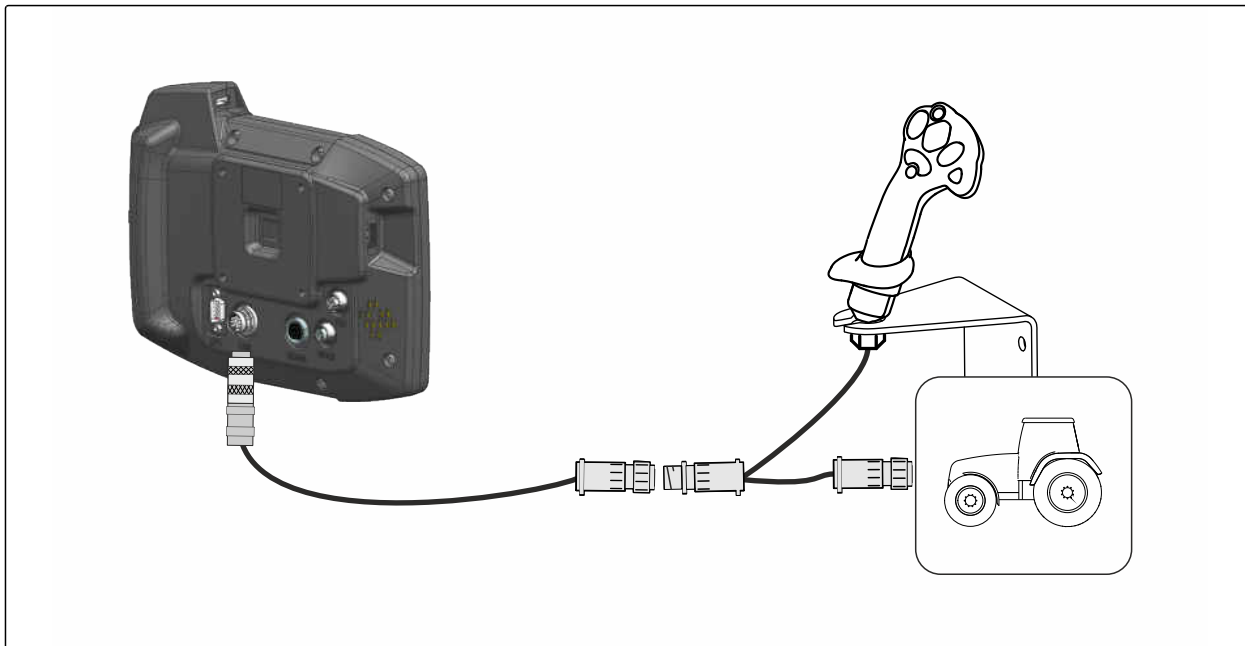
CMS-T-00003682-C.1



CMS-I-00002707

4.4 Ligar o aparelho de entrada AUX-N

CMS-T-00003927-B.1



CMS-I-00002901



INDICAÇÃO

A figura descreve a ligação de um aparelho de entrada AUX-N AMAZONE. A ligação de aparelhos de entrada AUX-N de outros fabricantes pode ser diferente.

Vista geral do AMATRON 4

5

CMS-T-00001632-E.1

5.1 Vista frontal

CMS-T-00001633-C.1

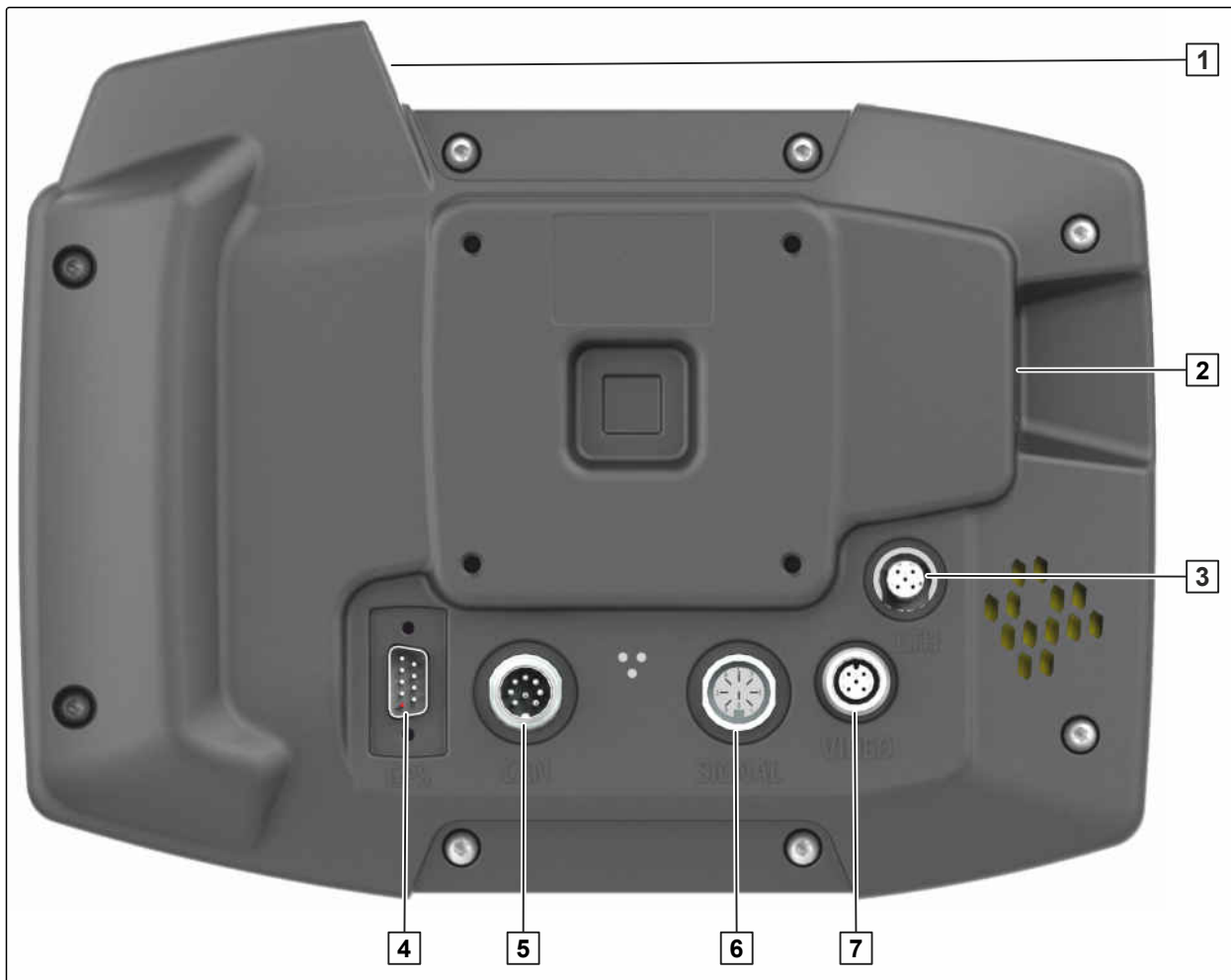


CMS-I-00001011

- | | |
|--|--|
| 1 Tecla para o menu principal | 2 Tecla para a vista do mapa |
| 3 Tecla para o terminal universal | 4 Tecla ISB |
| 5 Lâmpada de estado | 6 Teclas de seleção para o comando do equipamento |
| 7 Tecla Ligar/Desligar | 8 Sensor de proximidade |
| 9 Detetor de luz | 10 Visor tátil |

5.2 Ligações

CMS-T-00000185-B.1



CMS-I-00000100

- | | |
|---|--|
| 1 Ligação USB superior | 2 Ligação USB traseiro |
| 3 Ligação Ethernet para trabalhos de serviço | 4 Ligação para sinal de GPS |
| 5 Ligação CAN Bus | 6 Ligação para sinais do sensor |
| 7 Ligação para a câmara | |

5.3 Placa de identificação

CMS-T-00010641-A.1

- 1** Número de peça
- 2** Data de calendário codificada
- 3** Número de revisão
- 4** Número de série



CMS-I-00007283

- 1 Número do aparelho
- 2 Data de calendário codificada
- 3 Modelo



CMS-I-00007286

5.4 Tecla ISB

CMS-T-00013136-A.1

A função da tecla ISB depende do equipamento ligado. Se o aparelho tiver uma função IPM, a função IPM é descrita no manual de instruções do aparelho.

Vista geral da interface do utilizador

6

CMS-T-00000210-H.1

6.1 Menu principal

CMS-T-00000234-D.1

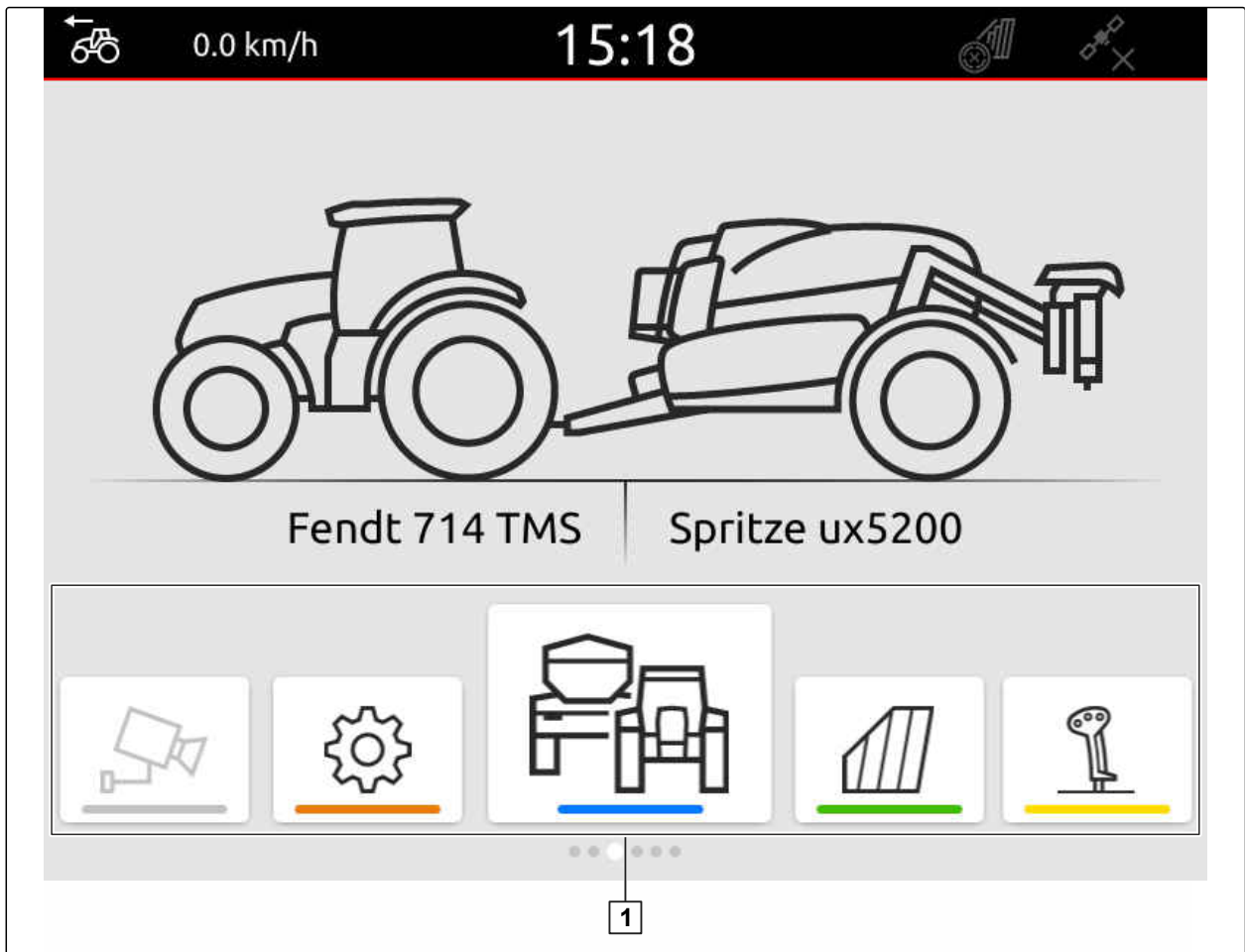


CMS-I-00000104

- 1 Barra de estado
- 2 Alternar entre equipamentos ligados
- 3 Indicação do equipamento ativo e do trator ativo
- 4 Carrossel de aplicação

6.2 Carrossel de aplicação

CMS-T-00000254-E.1



CMS-I-00000110

O carrossel de aplicação **1** contém as seguintes utilizações:

6 | Vista geral da interface do utilizador
Carrossel de aplicação

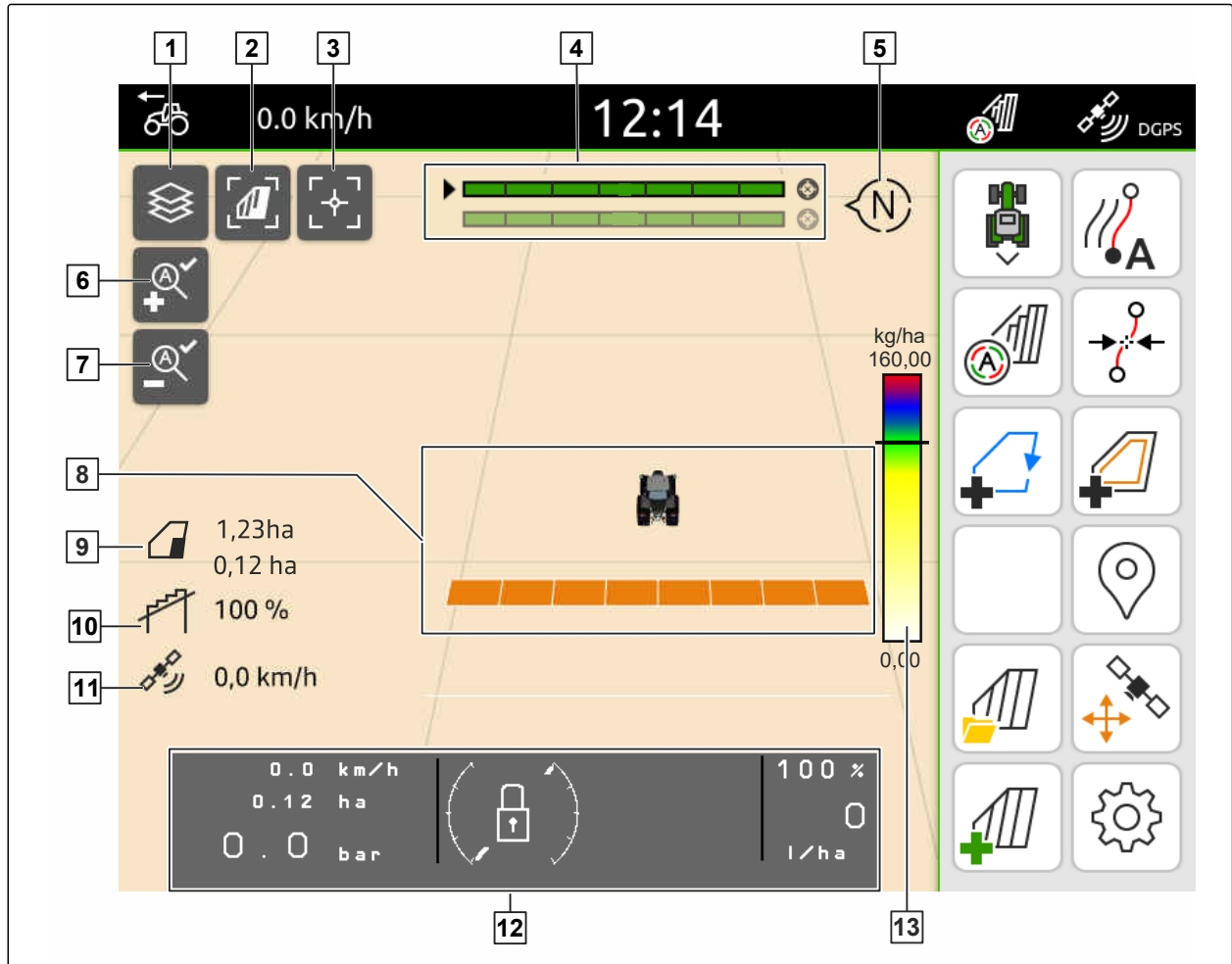
Utilização	Botão	Função
Terminal universal	<p>O símbolo depende do equipamento selecionado.</p> 	Mostrar o comando do equipamento do equipamento ligado
Atribuição AUX-N		Configurar o dispositivo de entrada AUX-N ligado
Menu de configuração		Configurar AMATRON 4
Gestão do equipamento		Vista geral dos tratores e equipamentos, configurar os tratores e equipamentos
Câmara		Mostrar imagem da câmara
Vista do mapa		Abrir vista do mapa
Importação		Importar os dados de tarefa, os ficheiros shape e o mapa Spot-Spraying

6.3 Vista do mapa

CMS-T-00000241-H.1

6.3.1 Mapa

CMS-T-00000242-G.1



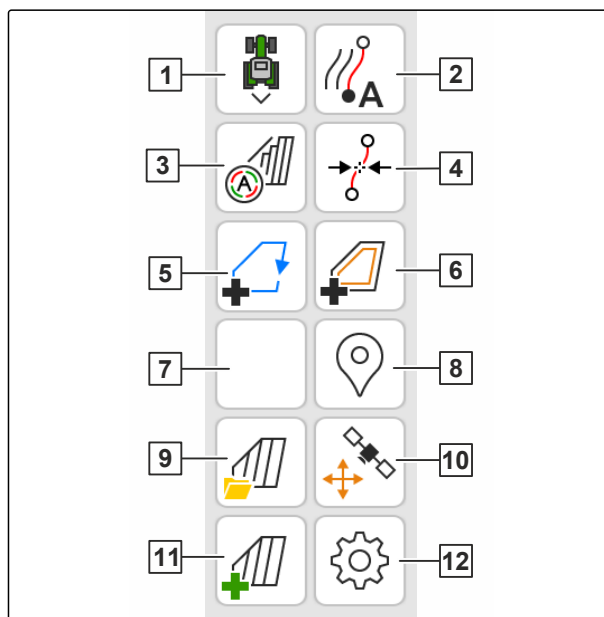
CMS-I-00000105

- | | |
|--|---|
| 1 Selecionar o mapa de aplicação | 2 Comutar a vista geral do campo |
| 3 Focar o trator e o equipamento | 4 Seleção MultiBoom |
| 5 Bússola | 6 Definir o nível máximo de zoom |
| 7 Definir o nível mínimo de zoom | 8 Símbolos para trator e equipamento |
| 9 Tamanho do campo e área trabalhada | 10 Grau de sobreposição |
| 11 Velocidade do GPS | 12 Informações sobre o equipamento |
| 13 Escala de valores para o mapa de aplicação | |

6.3.2 Menu de trabalho

CMS-T-00000243-D.1

- 1 Inverter o sentido de marcha
- 2 Criar linha da faixa
- 3 Ativar a comutação automática das secções
- 4 Deslocar as linhas da via
- 5 Criar o limite do campo
- 6 Criar fim do rego virtual
- 7 Sem função
- 8 Criar marcação
- 9 Abrir o menu de campo
- 10 Correção GPS-Drift
- 11 Criar novo campo
- 12 Configurar a vista do mapa

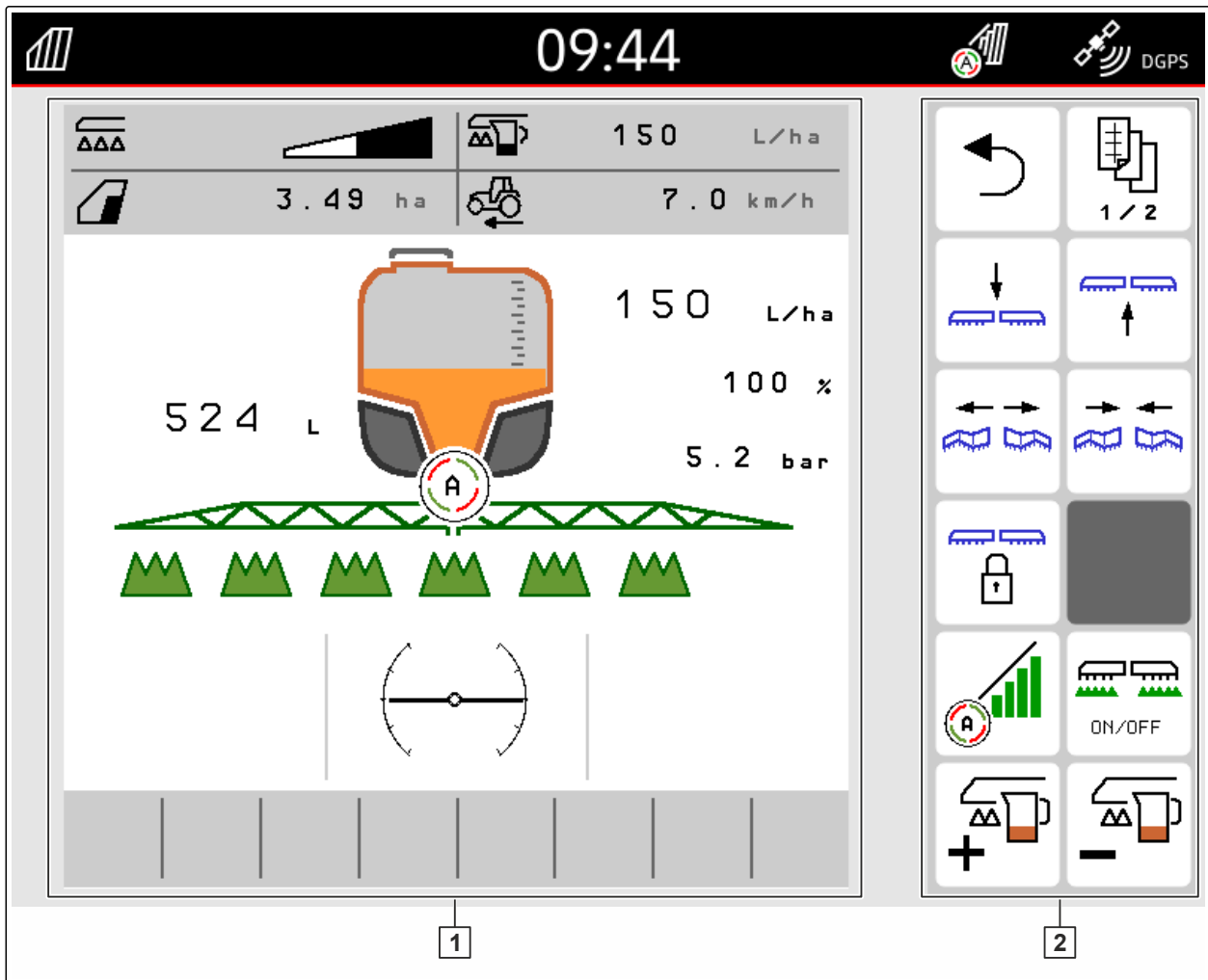


CMS-I-00000142

6.4 Terminal universal

CMS-T-00000236-D.1

No terminal universal é apresentado a interface do utilizador do comando do equipamento. Através do terminal de comando pode consultar as informações sobre o equipamento e controlar o equipamento. O terminal de comando está dividido nas áreas "Informações sobre o equipamento" e "Botões de função". Conforme o equipamento, na área das informações sobre o equipamento também podem existir botões.



CMS-I-00000107

1 | Informações sobre o equipamento

2 | Botões de função

i INDICAÇÃO

A indicação dentro do terminal universal depende do equipamento ligado.

Operação básica

7

CMS-T-00000181-I.1

7.1 Ligar e desligar o AMATRON 4

CMS-T-00000207-D.1

- ▶ Para ligar o AmaTron 4, premir a tecla ligar/desligar **1**.

i INDICAÇÃO

Se um dispositivo de entrada AUX-N estiver conectado, a atribuição do dispositivo de entrada AUX-N deve ser confirmada; consultar a página 157.

- ▶ Para desligar o AmaTron 4, manter a tecla ligar/desligar premida **1**.



CMS-I-00000108

7.2 Utilizar a pen USB

CMS-T-00013137-B.1

✓ CONDIÇÕES

- ✓ Capacidade máxima da pen USB 64 GB
 - ✓ Pen USB formatada no sistema de ficheiros FAT32
- ▶ Insira uma pen USB adequada na porta USB superior ou traseira.
 - ➔ Aparece uma mensagem que indica que foi detetada uma pen USB. Se os dados de importação estiverem na pen USB, a importação pode ser iniciada, consultar a página 38.

7.3 Mudar entre as utilizações

CMS-T-00000250-F.1

7.3.1 Utilizar as teclas de menu

1. Para abrir o menu principal, prima **1**.
2. Para poder abrir a vista do mapa, prima **2**.
3. Para poder abrir o terminal universal, prima **3**.

CMS-T-00000251-C.1



CMS-I-00000109

7.3.2 Utilizar o carrossel de aplicação

1. No menu principal, percorrer o carrossel de aplicações com o dedo para a esquerda ou para a direita.
2. Selecionar a utilização desejada.

CMS-T-00000252-B.1



CMS-I-00000276

7.3.3 Utilizar o gesto de deslizar

CMS-T-00000260-F.1

As utilizações para o gesto de deslizar podem ser selecionados no menu de configuração, consultar a página 37.

IMPORTANTE

Perigo de danos na máquina

Com um gesto de deslizar, os botões do comando do aparelho podem ser acionados inadvertidamente.

- ▶ Inicie o gesto de deslizar na extremidade do visor.

- ▶ Deslize o dedo da extremidade direita ou esquerda do visor para o centro do visor.



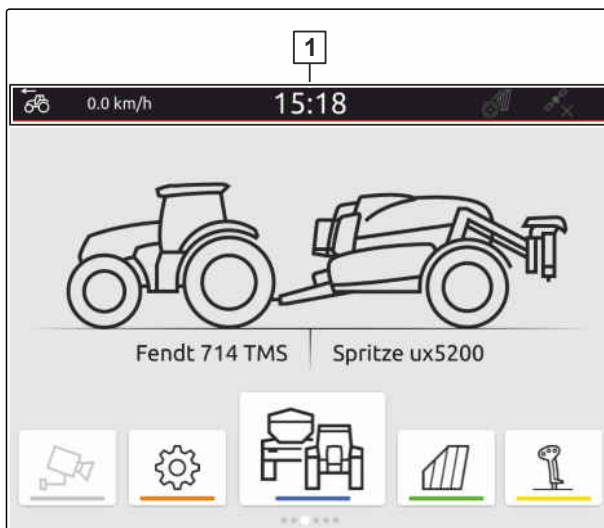
CMS-I-00000277

7.4 Configurar a barra de estado

CMS-T-00000197-D.1



A barra de estado **1** aparece em todas as utilizações. As informações dentro da barra de estado são configuráveis.

A seguinte tabela mostra todas as funções disponíveis:



CMS-I-00000310

Símbolo	Informação
	Estado do comutação das secções automática
	Velocidade
	Receção do GPS
09:30	Hora
	Nome do campo
	Área trabalhada do campo selecionado

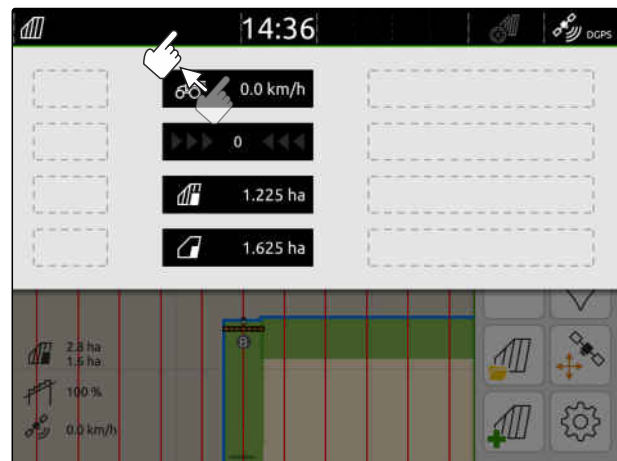
Símbolo	Informação
	Área não trabalhada do campo selecionado
	Desvio da linha da via

1. Tocar na barra de estado com o dedo durante 2 segundos.

➔ Todas as informações aparecem numa vista geral.

2. Para acrescentar ou retirar informações da barra de estado, mover o dedo a informação desejada para a posição desejada.

3. Para terminar a configuração, tocar no visor por baixo da visor da vista geral.







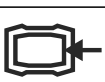




CMS-I-00000145

7.5 Utilizar o menu de início rápido

CMS-T-00000203-E.1

O menu de início rápido contém botões de comando para o acesso rápido para as seguintes funções:

Símbolo	Função
	Exportar os dados de diagnóstico.
	Abrir a atribuição AUX-N.
	Exportar os dados de tarefa como PDF.
	Exportar os dados de tarefa em formato ISO-XML.
	Chamar as dicas.
	Mudar entre o modo diurno e o modo noturno.
	Importar os dados de tarefa ISO-XML e os ficheiros shape.
	Ajustar o volume com o cursor.
	Ajustar a luminosidade do visor com o cursor.

7 | Operação básica

Introduzir os valores numéricos

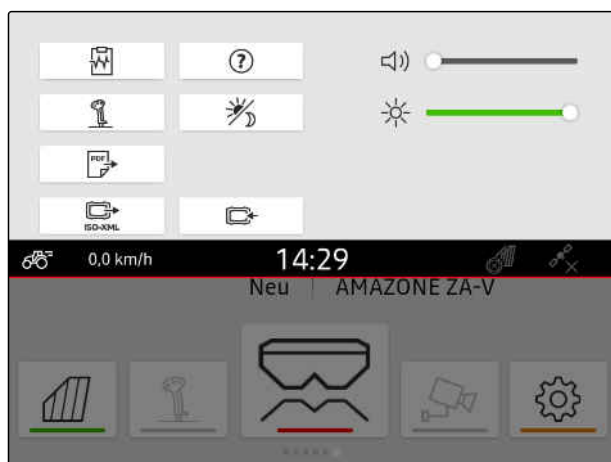
1. Deslize o dedo da extremidade superior do visor para o centro do visor.

➔ Aparece o menu de início rápido.



CMS-I-00000278

2. Selecionar a função desejada.
3. *Para fechar o menu de início rápido,*
tocar no visor por baixo do menu de início rápido.



CMS-I-00000144

7.6 Introduzir os valores numéricos

CMS-T-00000204-B.1

Se for necessário introduzir valores numéricos, abra-se um teclado numérico. As funções de calculadora também são disponíveis. As contas executadas são indicadas acima do valor entrado. O intervalo de valores válidos é especificado entre parênteses.

1. Introduzir números ou contas.

2. Confirmar a entrada com ✓

ou

para cancelar a entrada

Tocar no visor por cima do teclado numérico.



CMS-I-00000111

7.7 Introduzir texto

CMS-T-00000205-D.1

Se for necessário introduzir textos, abre-se um bloco de desenho.

- ▶ *Para introduzir números ou caracteres especiais,*

selecione .



CMS-I-00000113

- ▶ *Para chamar mais caracteres especiais,*

selecione .

INDICAÇÃO

Se forem selecionados os idiomas chinês ou japonês, as letras latinas mudam para os caracteres chineses ou japoneses. Para a mudança aparecem propostas. Em caso de caracteres japoneses pode selecionar entre diferentes tipos de caracteres.

- ▶ *Para selecionar entre tipos de caracteres japoneses,*

selecione o botão .



CMS-I-00005064

- ▶ Confirmar a entrada de texto com 



ou

para cancelar a entrada de texto

Tocar no visor por cima do bloco de desenho.


7.8 Apagar elementos

CMS-T-00003584-A.1

1. Para apagar elementos,
selecione .
2. Confirmar a eliminação com .

7.9 Renomear os elementos

CMS-T-00003585-A.1

1. Manter a denominação do elementos premida.
2. Introduzir a denominação.
3. Confirmar a denominação com .


7.10 Chamar as dicas

CMS-T-00003638-B.1

As dicas contêm instruções e vídeos que facilitam o funcionamento do AmaTron 4.

As dicas aparecem para os seguintes menus:

- Menu principal
- Vista do mapa
- Menu para o aparelho de entrada AUX-N

1. Mudar para o menu desejado.
2. Abrir o menu de início rápido.
3. selecione .



CMS-I-00000278

7.11 Mudar entre equipamentos ligados

CMS-T-00016054-A.1

Com vários equipamentos ligados, aparece um botão junto ao equipamento ativo. O botão pode ser

utilizado para alternar entre os equipamentos ligados.
O número do equipamento ativo é apresentado no botão.

- ▶ Para alternar entre os equipamentos ligados selecione o botão **1**.



Utilizar o terminal universal

8

CMS-T-00000475-B.1

No terminal universal é apresentado o comando do equipamento. O equipamento pode ser operado através do terminal universal. Pode ser comutado entre os comandos do equipamento dos equipamentos ligados.

Os botões de comando do equipamento podem ser operados diretamente tocando-os ou através das teclas no lado direito do AmaTron 4. A disposição das teclas corresponde à apresentação dos botões de comando na superfície do utilizador.

1. *Para poder abrir o terminal universal,*
Premir a tecla para o terminal universal **1**.
2. *Para seleccionar os comandos do equipamento,*
para poder comutar entre estes,
manter premida a tecla para o terminal universal **1**.
➔ Abre-se uma lista com os equipamentos ligados.
3. Seleccionar o equipamento desejado.
➔ Os equipamentos seleccionados recebem uma marca de verificação.
4. *Para mudar entre os comandos do equipamento*
dos equipamentos seleccionados,
premir a tecla para o terminal universal **1**.



CMS-I-00000313

Efetuar as configurações básicas

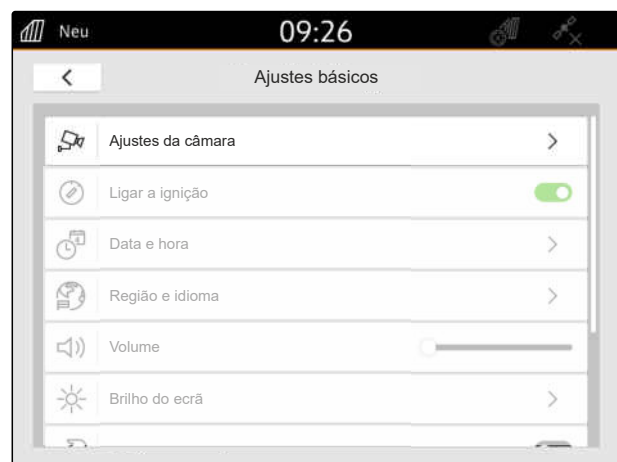
9

CMS-T-00000182-K.1

9.1 Configurar a câmara

CMS-T-00000212-I.1

1. Selecionar no menu de configuração "Ajustes básicos" > "Ajustes da câmara".



CMS-I-00000152

2. Par utilizar a câmara, ativar "Câmara".
3. Para que a imagem da câmara aparecer automaticamente quando meter a marcha-atrás, ativar "Deteção automática da marcha-atrás".

O valor limite para a visualização da câmara indica a velocidade acima da qual a imagem da câmara é visualizada quando inverte a marcha.

4. Introduzir em "Valor limite para visualização da câmara" a velocidade desejada.
5. Para refletir a imagem da câmara, ativar "Refletir horizontalmente a câmara" ou "Refletir verticalmente a câmara".



CMS-I-00000165

9.2 Ativar a ligação da ignição

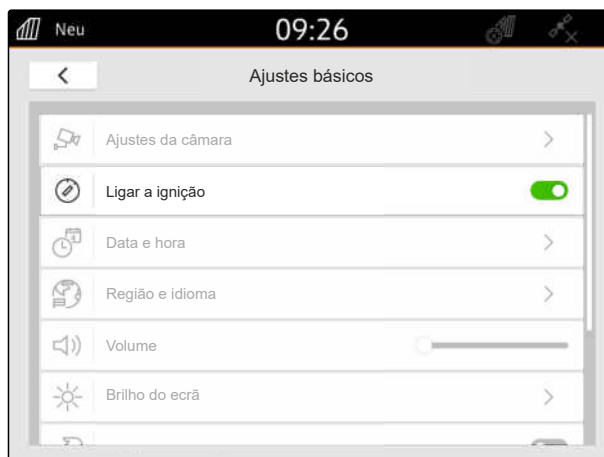
CMS-T-00000214-F.1

Ao ativar a ligação da ignição, o AmaTron 4 é ligado e desligado em conjunto com a ignição do trator.

1. Selecionar no menu de configuração "Ajustes básicos".
2. Ativar "Ligar a ignição"

ou

Desativar "Ligar a ignição".

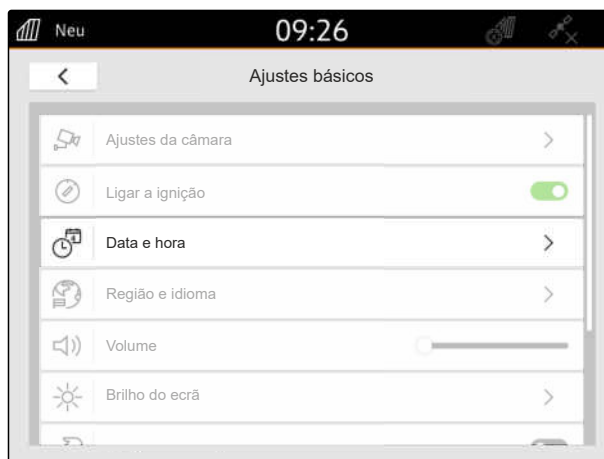


CMS-I-00000160

9.3 Acertar a data e a hora

CMS-T-00001685-F.1

1. Selecionar no menu de configuração "Ajustes básicos" > "Data e hora".



CMS-I-00000148

2. Se a data e a hora tiverem de ser recuperadas através do sinal GPS, ativar "Sincronização de tempo GPS"

OU

se a data e a hora tiverem de ser introduzidos manualmente, desativar "Sincronização de tempo GPS".

3. Introduzir em "Data" a data desejada.
4. Em "formato da data" definir o formato da data desejado.
5. Introduzir em "hora" a hora desejada, o formato de tempo e o fuso horário.

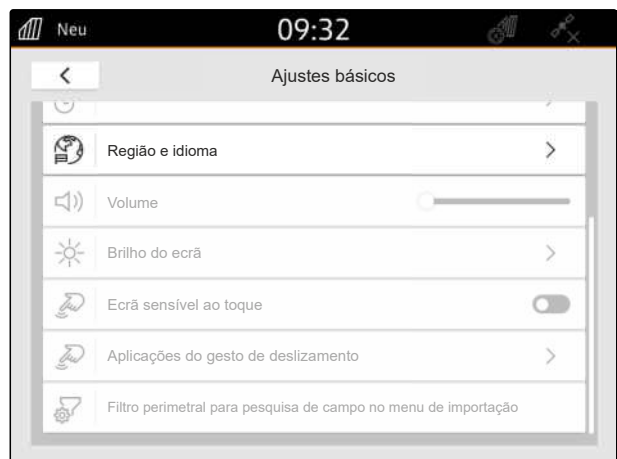


CMS-I-00000153

9.4 Mudar o idioma e os ajustes de região

CMS-T-00000216-F.1

1. Selecionar no menu Setup "Ajustes básicos" > "Região e idioma".



CMS-I-00001049

2. Selecionar em "Idioma" o idioma desejado.
3. Selecionar em "Traço separativo do dígito" o traço separativo do dígito desejado.
4. Selecionar em "Sistema de unidades de medição" o sistema de unidades de medição desejado.



CMS-I-00000161

9.5 Ajustar o volume

CMS-T-00003606-D.1

9.5.1 Ajustar o volume nos ajustes básicos

CMS-T-00000220-G.1

1. Selecionar no menu Setup "Ajustes básicos".



CMS-I-00000167

2. Ajustar o volume com o cursor.



CMS-I-00000178

9.5.2 Ajustar o volume através do menu de início rápido

CMS-T-00003607-C.1

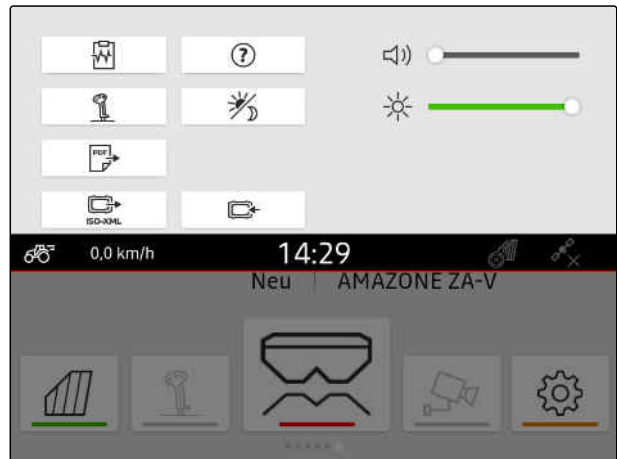
1. Deslize o dedo da extremidade superior do visor para o centro do visor.

➔ Aparece o menu de início rápido.



CMS-I-00000278

2. Ajustar o volume com o cursor.



CMS-I-00000144

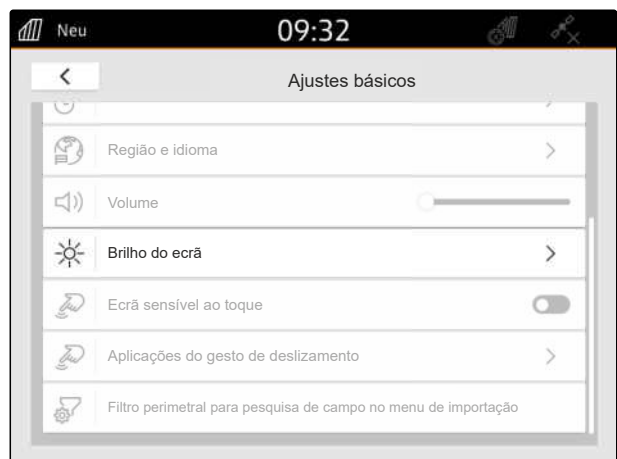
9.6 Regular o brilho do ecrã

CMS-T-00003608-D.1

9.6.1 Regular o brilho do ecrã nos ajustes básicos

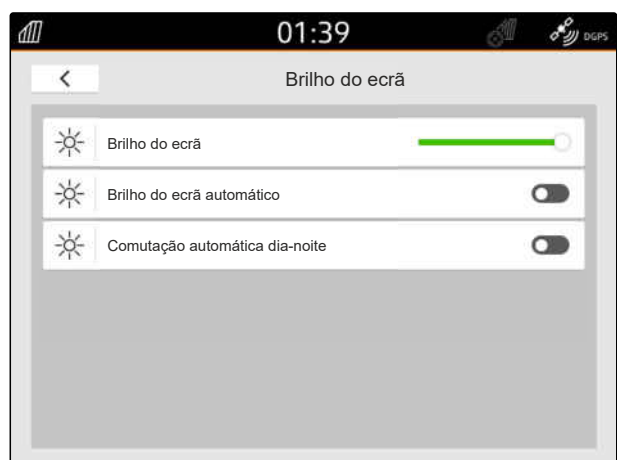
CMS-T-00000221-G.1

1. Selecionar no menu Setup "Ajustes básicos" > "Brilho do ecrã".



CMS-I-00000181

2. Regular o brilho do ecrã com o cursor.
3. *Se quer que o brilho do ecrã se ajuste automaticamente à luminosidade natural, ative "Brilho do ecrã automático".*
4. *Se quer mudar automaticamente entre o modo diurno e modo noturno independentemente da luminosidade natural, ative "Comutação automática dia-noite".*



CMS-I-00004917

9 | Efetuar as configurações básicas

Apresentação do ecrã sensível ao toque

9.6.2 Regular o brilho do ecrã através do menu de início rápido

CMS-T-00003609-C.1

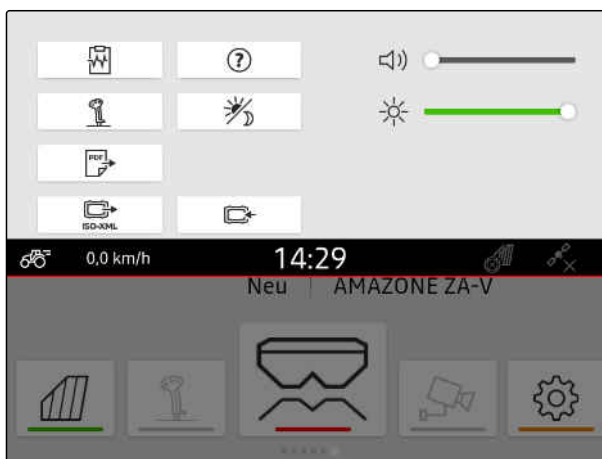
1. Deslize o dedo da extremidade superior do visor para o centro do visor.

➔ Aparece o menu de início rápido.



CMS-I-00000278

2. Regular o brilho do ecrã com o cursor.



CMS-I-00000144

9.7 Apresentação do ecrã sensível ao toque

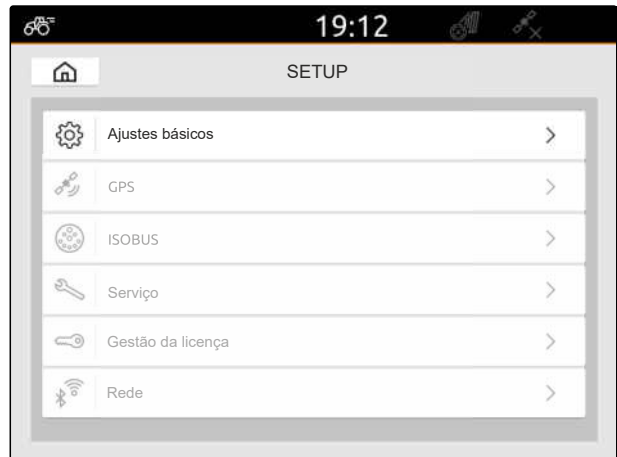
CMS-T-00000223-G.1

Quando esta função está ativada, um círculo branco aparece no ponto de toque cada vez que o ecrã for tocado.



CMS-I-00002924

1. Selecionar no menu de configuração "Ajustes básicos".



CMS-I-00000167

2. Ativar "Ecrã sensível ao toque"

ou

Desativar "Ecrã sensível ao toque"



CMS-I-00000180

9.8 Ativar as aplicações do gesto de deslizamento

CMS-T-00000224-G.1

Com os gestos de deslizamento pode mudar entre as seguintes aplicações:

- Vista do mapa
- Imagem da câmara
- Terminal universal para todos os equipamentos ligados

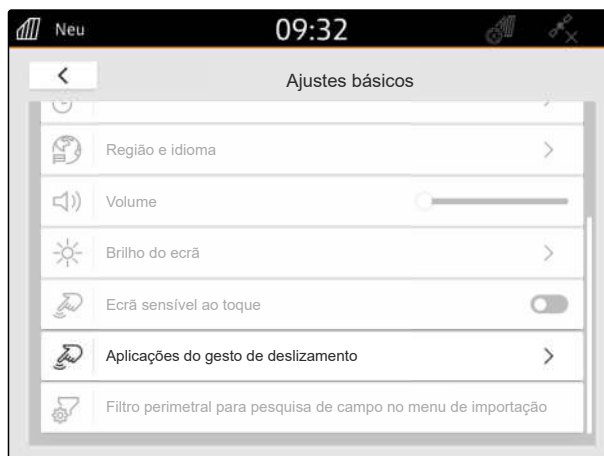
9 | Efetuar as configurações básicas

Configurar o filtro perimetral para pesquisa de campo no menu de importação

1. Selecionar no menu de configuração "Ajustes básicos" > "Aplicações do gesto do deslizamento".
2. Ativar ou desativar as utilizações desejadas

ou

Desativar as aplicações.
3. Para mudar entre as utilizações seleccionadas, consultar a página 23.



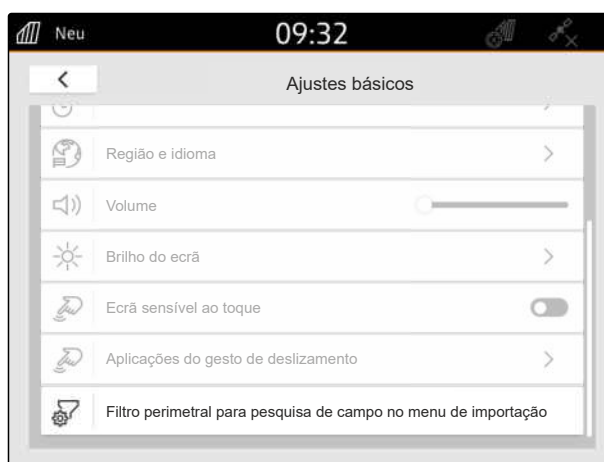
CMS-I-00000182

9.9 Configurar o filtro perimetral para pesquisa de campo no menu de importação

CMS-T-00013055-A.1

No menu de importação, os ficheiros de formas podem ser filtrados pela distância à posição GPS atual. Todos os ficheiros shape cujos dados se encontram fora do raio especificado são ocultados no menu de importação.

1. Selecione no menu de configuração "Ajustes básicos" > "Filtro de perímetro para pesquisa de campo no menu de importação".
2. Selecionar o perímetro desejado.



CMS-I-00008290

9.10 Procurar dados de importação na pen USB

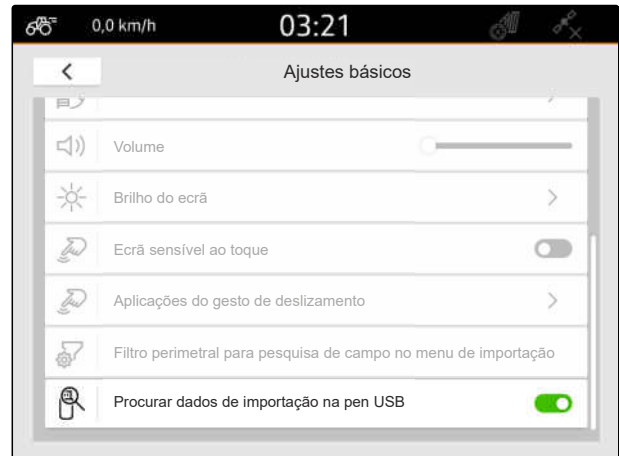
CMS-T-00015854-A.1

Quando é introduzida uma pen USB, o AmaTron 4 pode procurar automaticamente os dados de importação na pen USB. Se forem encontrados dados de importação, aparece uma pergunta a perguntar se os dados de importação devem ser importados.

Possíveis dados de importação:

- Ficheiros Shape
- Dados de tarefa ISO-XML
- Mapas Spot Spraying

- ▶ *Se for necessário procurar dados de importação numa pen USB inserida:*
Ativar no menu de configuração "Ajustes básicos"
> "Procurar dados de importação na pen USB".



CMS-I-00010418

Configurar o GPS

10

CMS-T-00001689-H.1

10.1 Utilizar o sinal GPS do trator ISOBUS

CMS-T-00010450-B.1

Se o trator envia um sinal GPS como NMEA 2000 no ISOBUS, o AmaTron 4 pode utilizar o sinal GPS.



INDICAÇÃO

Se o trator envia um sinal GPS para o ISOBUS, o AmaTron 4 não pode enviar o sinal GPS para o ISOBUS, consultar a página 64.

1. Selecionar no menu de configuração "GPS".
 2. Selecionar em "Entrada do recetor GPS" "ISOBUS NMEA2000".
- ➔ Os pontos de menu "Taxa de transferência" e "Configurar o recetor GPS" são desativados.



CMS-I-00008403

10.2 Configurar o recetor GPS A100, A101 ou A631

CMS-T-00001692-G.1

Estes recetores de GPS oferecem a possibilidade de configurar manualmente os dois satélites de correção. Os satélites de correção enviam os dados de correção ao destinatário. Os dados de correção aumentam a precisão.

CONDIÇÕES

- ☑ Recetor GPS A100, A101 ou A631 ligado

1. Selecionar no menu de configuração "GPS".
2. Selecionar em "Entrada do recetor GPS""GPS (NMEA0183)".
3. Selecionar "Configurar o recetor de GPS".

➔ O recetor GPS ligado está a ser procurado.



CMS-I-00001056

4. Selecionar em "Satélite 1" e "Satélite 2" "automático".

➔ Com a configuração "automático", o recetor GPS procura automaticamente os satélites corretos.



CMS-I-00001055

INDICAÇÃO

O recetor GPS pode enviar os dados NMEA2000 para o bus CAN. Esta configuração só deve ser ativada por utilizadores com experiência.

5. Se o recetor GPS tiver que enviar os dados NMEA 2000 para o bus CAN, ativar "NMEA 2000 (CAN)".

10.3 Configurar o recetor GPS Ag-Star

CMS-T-00001693-H.1

Este recetor de GPS pode ser utilizado em diferentes configurações. As configurações distinguem-se em relação ao sistema de satélite e aos satélites de correção. Conforme a região e disponibilidade de serviços de correção, o recetor de GPS pode ser configurado.

Com o modo de correção "SBAS GPS" existe um sinal com alta precisão, enquanto o sinal de correção SBAS for recebido.

Aos SBAS pertencem, por exemplo, os serviços de correção EGNOS, WAAS e MSAS. Para mais

10 | Configurar o GPS

Configurar o recetor GPS Ag-Star

informações sobre a disponibilidade de SBAS, consulte as informações na Internet. Para as regiões sem disponibilidade SBAS pode ser utilizado o modo de correção "GPS / GLONASS".



CONDIÇÕES

- ☑ Recetor GPS Ag-Star ligado

1. Seleccionar no menu de configuração "GPS".
2. Seleccionar em "Entrada do recetor GPS""GPS (NMEA0183)".
3. Seleccionar em "Velocidade de transmissão""automático".
4. Seleccionar "Configurar o recetor de GPS".

➔ O recetor GPS ligado está a ser procurado.



CMS-I-00001056

5. Seleccionar em "Modo de correção" o modo de correção desejado.



INDICAÇÃO

O recetor GPS pode enviar os dados NMEA2000 para o bus CAN. Esta configuração só deve ser ativada por utilizadores com experiência.

6. Se o recetor GPS tiver que enviar os dados NMEA 2000 para o bus CAN, ativar "NMEA 2000 (CAN)".



CMS-I-00001057

10.4 Configurar outros recetores GPS

CMS-T-00003635-E.1



CONDIÇÕES

- ☑ Recetor GPS ligado

O recetor ligado deve cumprir os seguintes requisitos mínimos. Os valores indicados constam no manual de instruções do recetor GPS. Os recetores GPS que pertencem ao equipamento do trator podem ser configurados através do trator.

- ☑ Suporta NMEA0183
- ☑ Velocidade de transmissão: no mínimo 19200 baud ou de forma ideal 57600 baud
- ☑ GGA: no mínimo 5 Hz ou de forma ideal 10 Hz
- ☑ VTG: no mínimo 5 Hz ou de forma ideal 10 Hz
- ☑ GSA: 1 Hz
- ☑ ZDA: 1 Hz

1. Seleccionar no menu de configuração "GPS".
2. Seleccionar em "Entrada do recetor GPS" "GPS (NMEA0183)".
3. *Em caso de um valor GGA e valor VTG de 10 Hz, seleccionar em "Velocidade de transmissão" "57600"*

ou

em caso de um valor GGA e valor VTG de 5 Hz, seleccionar em "Velocidade de transmissão" "19200" ou "57600".



CMS-I-00001056

10.5 Repor o recetor GPS nos ajustes de fábrica

CMS-T-00001744-F.1

Se o recetor GPS não funcionar corretamente, este pode ser reposto para os ajustes de fábrica.

10 | Configurar o GPS

Repor o recetor GPS nos ajustes de fábrica

1. Selecionar no menu Setup "Recetor GPS".
2. Selecionar "Configurar o recetor de GPS".



CMS-I-00001056

3. seleccione "Ajustes de fábrica".
4. Confirmar a reposição com ✓.
5. Configurar de novo o recetor GPS.



CMS-I-00001057

Configurar ISOBUS

11

CMS-T-00000281-H.1

Para operar vários terminais de comando no ISOBUS e para poder usar o aparelho de entrada AUX-N, o ISOBUS deve ser configurado.

Cada terminal de comando ISOBUS tem respetivamente um número de identificação único, número UT e número TC para o terminal universal e o Task Controller. O terminal universal é utilizado para apresentar o comando do equipamento e o Task Controller é utilizado para gerir a documentação da tarefa do equipamento.

Se o terminal universal ou o Task Controller não forem executados no AmaTron 4, estes podem ser desativados.

Os aparelhos de entrada AUX-N só podem ser configurados no terminal de comando com o número UT 1.

Se o AmaTron 4 for o único terminal de comando ligado, o equipamento assume automaticamente o número UT e TC do AmaTron 4.

Se houver outros terminais de comando ligados ao AmaTron 4, aplica-se o seguinte:

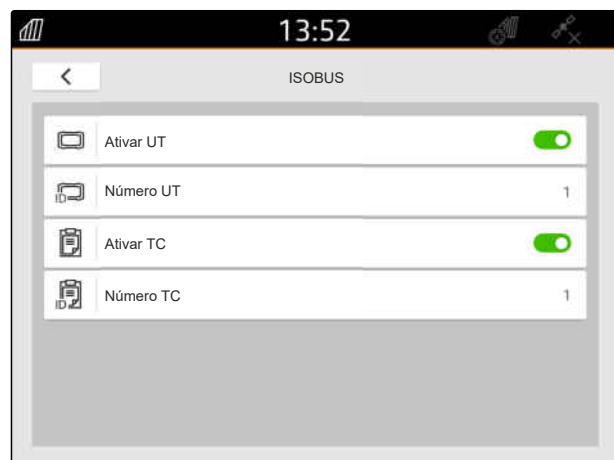
- Se estão ligados terminais de comando com o mesmo número UT ou TC, o AmaTron 4 escolhe automaticamente um número UT e TC livre. Neste caso, aparece uma mensagem.
- Para que o comando do equipamento e a documentação da tarefa sejam executados no terminal de comando desejado, deve configurar o número UT e TC no comando do equipamento.
- O equipamento ligado escolha o terminal de comando com o número UT e TC para qual este foi configurado por último.

1. Selecionar no menu de configuração "ISOBUS".



CMS-I-00000170

2. Se quer utilizar o comando do equipamento no AmaTron 4, Ativar UT.
3. Se o aparelho de entrada AUX-N deve ser configurado através do AmaTron 4, selecionar em "Número UT" 1.
4. Se quer apresentar o comando do equipamento no AmaTron 4, modificar no comando do equipamento o número UT para o número UT do AmaTron4.
5. Se quer utilizar a documentação da tarefa no AmaTron 4, Ativar TC.
6. Se quer utilizar a documentação da tarefa e a comutação das secções automática do equipamento ligado no AmaTron 4, modificar no comando do equipamento o número TC para o número TC do AmaTron4.



CMS-I-00000408



SOLUÇÃO DE PROBLEMAS

O comando do equipamento, a documentação da tarefa ou a configuração AUX-N não estão apresentados no terminal de comando desejado?

1. Verificar se os números UT e TC do terminal de comando e do equipamento ligado correspondem.
2. Desligar a ignição.
3. Ligar de novo todos os terminais de comando.
4. Ligar a ignição.
5. Voltar a verificar os números UT e TC.

Gerir a licenças

12

CMS-T-00001691-K.1

Com a ajuda da gestão da licença, as licenças podem ser ativadas para poder utilizar as respetivas aplicações permanentemente.

Sem as licenças ativadas, as funções podem ser utilizadas da seguinte maneira:

- GPS-Track: pode ser utilizado 50 horas assim que uma linha de via foi criada pela primeira vez.
- GPS-Switch basic e GPS-Switch pro: podem ser utilizados 50 horas assim que um equipamento estiver ligado pela primeira vez com uma comutação das secções automática.
- GPS-Maps&Doc: os dados de tarefa podem ser exportados ou importados 25 vezes.
- AmaCam: pode ser utilizado 50 horas assim que a câmara estiver ativada nas configurações.

Em caso de licenças limitadas no tempo GPS-Track, AmaCam, GPS-Switch basic e GPS-Switch pro continuar a funcionar enquanto o AmaTron 4 estiver ligado mesmo se as respetivas funções já não são utilizadas.

Para poder utilizar as aplicações de forma ilimitada, deve adquirir a chave da licença no revendedor AMAZONE.

As seguintes tabelas contêm uma vista geral das funções que podem sr ativadas com as licenças.

Funções	Sem licença	GPS-Switch basic	GPS-Switch pro	GPS-Track	GPS-Maps&Doc	AmaCam
Linha de grade	X					
Zoom manual	X					
Deteção do sentido de marcha	X					

Funções	Sem licença	GPS-Switch basic	GPS-Switch pro	GPS-Track	GPS-Maps&Doc	AmaCam
Deslocar o mapa	X					
Apresentação do trator e equipamento	X					
Apresentação da velocidade do GPS	X					
Vista geral do campo	X					
Bússola	X					
Representação de geoelementos existentes	X					
Comutação automática das secções com, no máximo, 16 secções		X	X			
Registo da área trabalhada, ISOBUS ou manual		X	X			
Criar limites do campo		X	X			
Rebaixamento automático da rampa		X	X			
Cabeceira do terreno virtual		X	X			
Comutação automática das secções com, no máximo, 128 secções			X			
Marcação do obstáculo			X			
Zoom automático			X			

Funções	Sem licença	GPS-Switch basic	GPS-Switch pro	GPS-Track	GPS-Maps&Doc	AmaCam
MultiBoom: Utilizar várias barras no aparelho			X			
MultiBin: Utilizar vários recetores de ponto de ajuste no aparelho			X			
Ligar vários equipamentos ISOBUS			X			
Spot-Spraying			X			
Criar linhas de rastro e canteiros				X		
Manobra de sulco de marcha ISOBUS				X		
Importar e exportar os dados de tarefa e os ficheiros shape					X	
Exportar os dados de tarefa ISO-XML como PDF					X	
Documentação georeferenciada					X	
Utilizar os mapas de aplicação ISO-XML					X	
Utilizar os mapas de aplicação do ficheiro shape					X	
Deteção automática do campo					X	

Funções	Sem licença	GPS-Switch basic	GPS-Switch pro	GPS-Track	GPS-Maps&Doc	AmaCam
Indicar limites do campo inativos					X	
Mostrar imagem da câmara						X

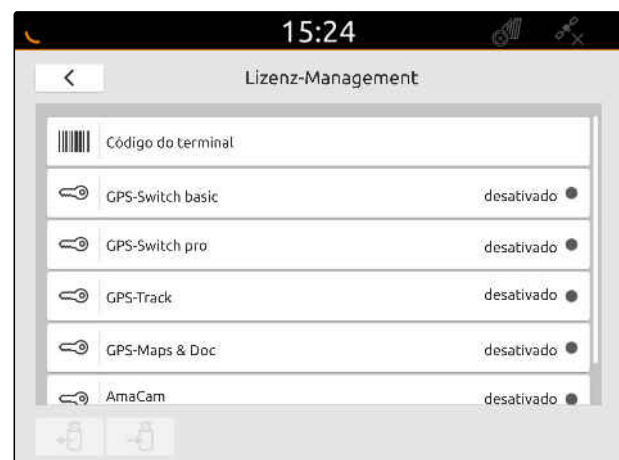
1. Selecionar no menu de configuração "Gestão da licença".



CMS-I-00000168

A lista de aplicações mostra para cada licença o tempo restante de utilização ou se a aplicação está ativada ou desativada.

2. Para ativar as licenças, contactar o revendedor AMAZONE.



CMS-I-00001096

Configurar a rede

13

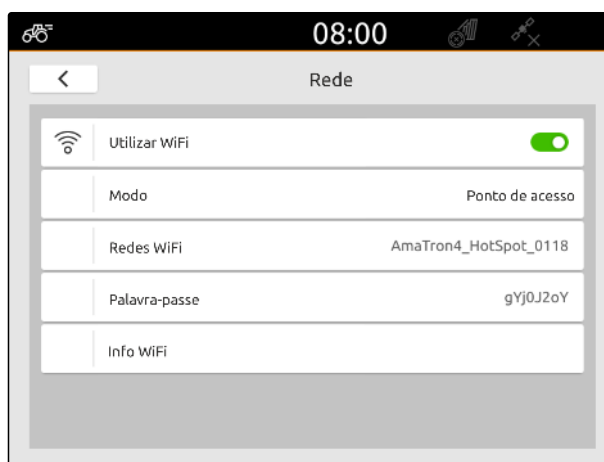
CMS-T-00004307-D.1

13.1 Configurar ponto de acesso WiFi com AmaTron4

CMS-T-00004308-D.1

O acesso a uma rede WiFi pode ser efetuado através do AmaTron 4 e de uma pen USB WiFi. Outros dispositivos com acesso ao WiFi podem aceder a esta rede WiFi. A rede WiFi pode ser utilizada através das aplicações AmaTron Share e AmaTron Twin.

1. Colocar a pen USB WiFi fornecida.
2. Selecionar no menu de configuração "Rede".
3. Ativar "Utilizar WiFi".
4. Selecionar em "Modo" "Ponto de acesso".
5. Renomear em "Rede WiFi" a rede WiFi.
6. Dar em "Palavra-passe" uma palavra-passe à rede WiFi.



CMS-I-00003176

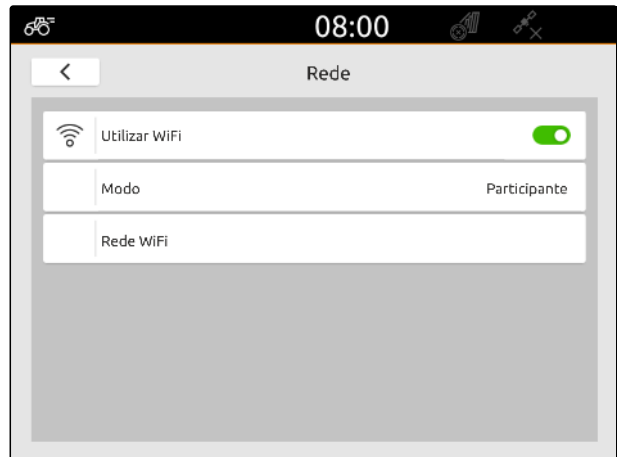
13.2 Ligar o AmaTron4 à mesma rede WiFi

CMS-T-00004309-D.1

O acesso a uma rede WiFi pode ser efetuado através do AmaTron 4 e de uma pen USB WiFi. A rede WiFi pode ser utilizada através das aplicações AmaTron Share e AmaTron Twin.



1. Colocar a pen USB WiFi fornecida.
2. Selecionar no menu de configuração "Rede".

3. Ativar "Utilizar WiFi".
4. Selecionar em "Modo" "Participante".
5. Selecionar "Rede WiFi".

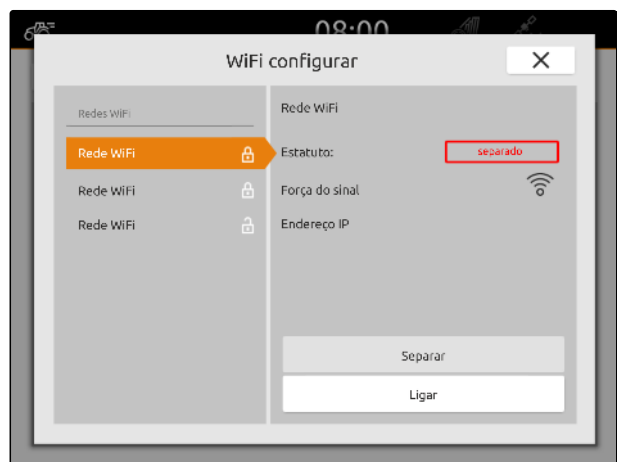


CMS-I-00003178

Aparece uma lista das redes WiFi disponíveis. Um símbolo de cadeado indica que a rede WiFi está protegida por uma palavra-passe.

-  : protegido por palavra-passe
-  : aberto

6. Selecionar em "Rede WiFi" a rede WiFi desejada.
7. Selecionar "Ligar".
8. Se a rede WiFi selecionada está protegida por palavra-passe, introduzir a palavra-passe.



CMS-I-00003175

Regular os dispositivos

14

CMS-T-00000194-K.1

14.1 Configurar o equipamento ISOBUS

CMS-T-00000319-K.1


Os equipamentos ISOBUS ligados são criados automaticamente e os dados do equipamento são carregados. Os dados do equipamento só podem ser modificados através do terminal universal do comando do equipamento. Para a representação correta na vista do mapa, é necessário especificar a modelação do equipamento.

Os dados dependem dos seguintes fatores:

- O equipamento ligado é acoplado à parte traseira ou dianteira do trator.
- O recetor GPS está montado no trator ou no equipamento.
- O equipamento ligado é transportador ou o equipamento é uma máquina automotriz.
- Número da barra de pulverização

CONDIÇÕES

- ☑ Equipamento ISOBUS ligado

1. Selecionar no menu principal  .
2. Selecionar em "Equipamentos" o equipamento ligado.

Para algumas alfaias montadas à frente, o comprimento do trator é adicionado à distância entre o ponto de engate e o ponto de espalhamento. Para estas alfaias montadas à frente, é necessário selecionar em "Ponte de engate" "Traseira".

3. Selecionar em "Ponto de engate" o ponto de engate correto.

➔ Ao selecionar o ponto de engate "Frente", as opções "Recetor GPS no equipamento" e "Modelação do equipamento" estão desativadas.

4. Quando o recetor GPS estiver montado no equipamento:
ativar "Recetor GPS no equipamento".

5. Quando o equipamento ligado é transportador ou o equipamento é uma máquina automotriz:
Selecionar em "Modelização do equipamento" "montado"

ou

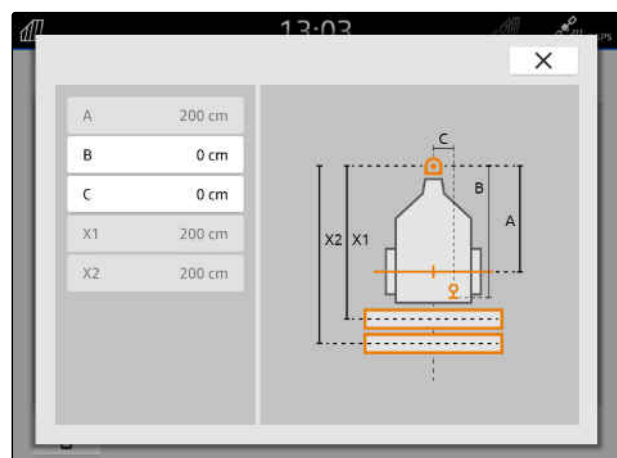
quando o equipamento ligado é puxado:
Selecionar em "Modelização do equipamento" "puxado".

Para as informações geométricas existem os seguintes valores:

- "X1": Distância entre o ponto de acoplamento e o ponto de aplicação
- "X2", nas máquinas com segunda barra de pulverização: Distância entre o ponto de acoplamento e o segundo ponto de aplicação
- "A", em caso de máquinas rebocadas: Distância entre o ponto de acoplamento e o eixo traseiro



CMS-I-00000243



CMS-I-00004941

14 | Regular os dispositivos

Configurar os equipamentos Non-ISOBUS

- "B": Desvio longitudinal do recetor GPS para o ponto de acoplamento
- "C": Desvio cruzado do recetor GPS para o ponto de acoplamento no sentido de marcha. Valor positivo para um desvio transversal à direita do ponto de acoplamento, valor negativo para um desvio transversal à esquerda do ponto de acoplamento.



INDICAÇÃO

Todos os valores geométricos devem corresponder com os valores geométricos reais.

6. *Para verificar os valores geométricos:* medir os valores geométricos no equipamento.
7. Selecionar "Geometria do aparelho".
8. *Quanto o recetor GPS estiver montado no equipamento:* Introduzir valores para "B" e "C".




14.2 Configurar os equipamentos Non-ISOBUS

CMS-T-00000318-I.1

14.2.1 Criar equipamento Non-ISOBUS

CMS-T-00000321-G.1

Para a representação correta na vista do mapa e para a função correta da comutação das secções, um equipamento deve estar criado.


1. Selecionar no menu principal .
2. Selecionar em "Equipamentos" .
3. Introduzir o nome do equipamento.
4. Confirmar com .



CMS-I-00000279

14.2.2 Configurar equipamentos Non-ISOBUS

CMS-T-00000322-I.1

1. Selecionar no menu principal  .
2. Selecionar em "Equipamentos" o equipamento desejado.

Para a representação correta na vista do mapa, é necessário especificar a modelação do equipamento.

Os dados dependem dos seguintes fatores:

- O recetor GPS está montado no trator ou no equipamento.
- O equipamento ligado é transportador ou o equipamento é uma máquina automotriz.

3. *Quando o equipamento ligado é transportador ou o equipamento é uma máquina automotriz:* Selecionar em "Modelização do equipamento" "montado"

ou

quando o equipamento ligado é puxado:
Selecionar em "Modelização do equipamento" "puxado".

4. Introduzir o modelo de aparelho e o fabricante.

Para as informações geométricas existem os seguintes valores:

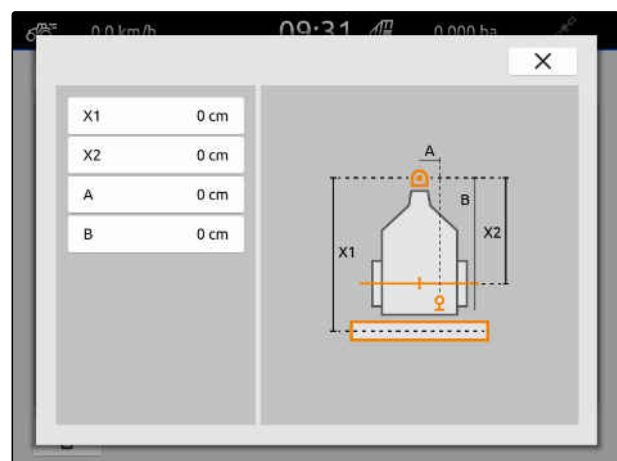
- X1: Distância entre o ponto de acoplamento e o ponto de aplicação
- X2, em caso de máquinas rebocadas: Distância entre o ponto de acoplamento e o eixo traseiro
- A: Desvio cruzado do recetor GPS para o ponto de acoplamento no sentido de marcha. Valor positivo para um desvio transversal à direita do ponto de acoplamento, valor negativo para um desvio transversal à esquerda do ponto de acoplamento.
- B: Desvio longitudinal do recetor GPS para o ponto de acoplamento

5. Introduzir em "Informações geométricas" os valores para X1 e X2.

6. *Quando o recetor GPS estiver montado no equipamento:*
Inserir em "Geometria do equipamento" os valores para A e B.



CMS-I-00000280



CMS-I-00001044

14 | Regular os dispositivos

Selecionar equipamento

7. Introduzir em "Quantidade de secções" a quantidade de secções do equipamento ligado.
8. Modificar em "Largura das secções padrão" a largura para todas as secções.

Se as secções têm larguras diferentes, as larguras para cada secção podem ser especificadas individualmente. As secções são enumeradas no sentido de marcha do lado esquerdo para o lado direito.

9. Modificar na lista das secções os valores para cada secção.

14.3 Selecionar equipamento

CMS-T-00000378-H.1


Os equipamentos ISOBUS são automaticamente selecionados quando são ligados.

Se são utilizados equipamentos Non-ISOBUS, um equipamento deve ser selecionado para que os dados corretos do equipamento possam ser carregados.



CONDIÇÕES

- ☑ Equipamento regulado, consultar a página 54

1. Selecionar no menu principal .
 2. Selecionar o equipamento desejado.
- ➔ O equipamento selecionado recebe uma marca de verificação.



CMS-I-00000280

Regular os tratores

15

CMS-T-00000195-K.1




15.1 Criar novo trator

CMS-T-00000238-H.1

Para a representação correta na vista do mapa e para a função correta da comutação das secções automática, um trator deve estar criado.

INDICAÇÃO

Para cada trator utilizado deve criar e configurar no menu "Aparelhos" um trator.

1. Selecionar no menu principal  .
2. Selecionar em "Tratores"  .
3. Introduzir o nome do trator.
4. Confirmar com  .
5. Modificar as informações geométricas do trator, consultar a página 59.
6. Configurar os sensores do trator, consultar a página 61.



CMS-I-00000241

15.2 Modificar as informações geométricas do trator

CMS-T-00000237-H.1


As informações geométricas do trator são utilizadas para indicar a posição do recetor GPS em relação ao eixo longitudinal, ao eixo traseiro e ao ponto de acoplamento do trator. As informações geométricas são necessárias para a representação correta na vista do mapa e para a função correta da comutação das secções.

INDICAÇÃO

Em caso de alguns tratores com recetor GPS integrado, a posição enviada do recetor GPS não corresponde à posição física do recetor GPS. Os dados geométricos do trator devem corresponder à posição enviada do recetor GPS. Para mais informações, contacte o fabricante do trator.

INDICAÇÃO

Para tratores com 2 pontos de acoplamento deve criar um trator para cada ponto de acoplamento.

1. Selecionar no menu principal  .
2. Selecionar o trator desejado.
3. Selecionar "Geometria".



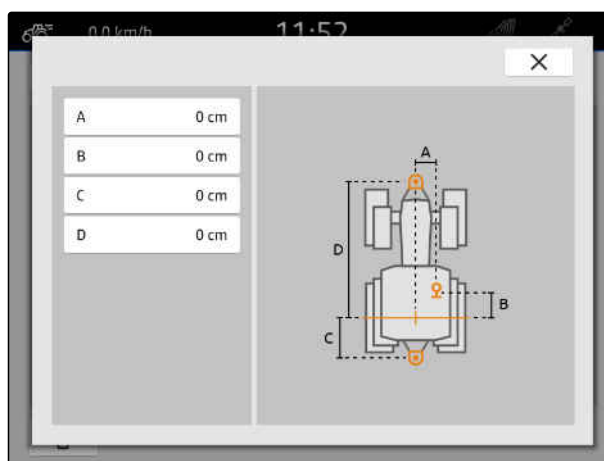
CMS-I-00000234

4. Introduzir em "A" a distância do recetor GPS em relação ao eixo longitudinal do trator.
5. Introduzir em "B" a distância do recetor GPS em relação ao centro do eixo traseiro.
6. Introduzir em "C" a distância do eixo traseiro em relação ao ponto de acoplamento.

O valor "D" só está disponível se o equipamento ligado tiver o ponto de acoplamento na parte da frente do trator, consultar a página 54.

7. Introduzir em "D" a distância do eixo traseiro em relação ao ponto de acoplamento.

8. Confirmar com  .



CMS-I-00000236

15.3 Configurar os sensores do trator

CMS-T-00000239-I.1

15.3.1 Configurar o sensor da roda

CMS-T-00000310-G.1


Se o equipamento não enviar o seu próprio sinal de velocidade para o ISOBUS, o comando do equipamento pode utilizar o sinal de velocidade do sensor da roda. O sensor da roda determina a velocidade mediante a rotação da roda. Se o trator não tiver sensor da roda, mas o equipamento ligado precisar desse sinal, os dados do sensor da roda podem ser simulados pelo sinal GPS.



CONDIÇÕES

Se o sinal do sensor da roda provem de um sensor da roda:

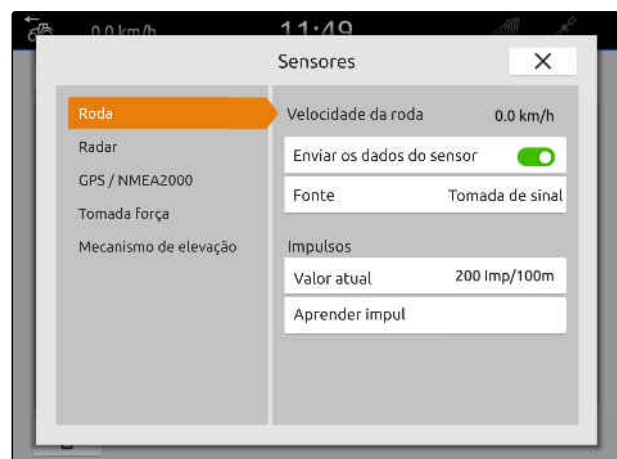
- ☉ ficha de sinais ligada, consultar a página 11

1. Selecionar no menu principal  .
2. Selecionar em "Tratores" o trator desejado.
3. Selecionar "Sensores".



CMS-I-00000242

4. Selecionar "Roda".
5. Se o sinal do sensor da roda deve ser utilizado, ativar "Enviar os dados do sensor".



CMS-I-00000232

6. *Se o sinal do sensor da roda deve ser simulado pelo sinal GPS,*
selecionar em "Fonte" "Recetor GPS"

ou

se o sinal do sensor da roda provem de um sensor da roda,
selecionar em "Fonte" "Tomada de sinal".

7. *Se o sinal do sensor da roda provem de um sensor da roda,*
introduzir em "Valor atual" o número de impulsos por minuto

ou

para determinar o número de impulsos por minuto,
seguir em "Aprender impul" as instruções que aparecem no visor.



INDICAÇÃO

As configurações sô são aceites quando fechar o menu.

8. Fechar o menu com

15.3.2 Configurar o sensor do radar

CMS-T-00000311-G.1


Se o equipamento não enviar o seu próprio sinal de velocidade para o ISOBUS, o comando do equipamento pode utilizar o sinal de velocidade do sensor do radar. O sensor do radar determina a velocidade mediante os sinais da roda. Se o trator não tiver sensor do radar, mas o equipamento ligado precisar desse sinal, os dados do sensor do radar podem ser simulados pelo sinal GPS.



CONDIÇÕES

Se o sinal do sensor do radar provem de um sensor do radar:

- ☉ ficha de sinais ligada, consultar a página 11

1. Selecionar no menu principal  .
2. Selecionar em "Tratores" o trator desejado.
3. Selecionar "Sensores".



CMS-I-00000242

4. Selecionar "Radar".
5. Se o sinal do sensor do radar deve ser utilizado, ativar "Enviar os dados do sensor".
6. Se o sinal do sensor do radar deve ser simulado pelo sinal GPS, selecionar em "Fonte" "Recetor GPS"

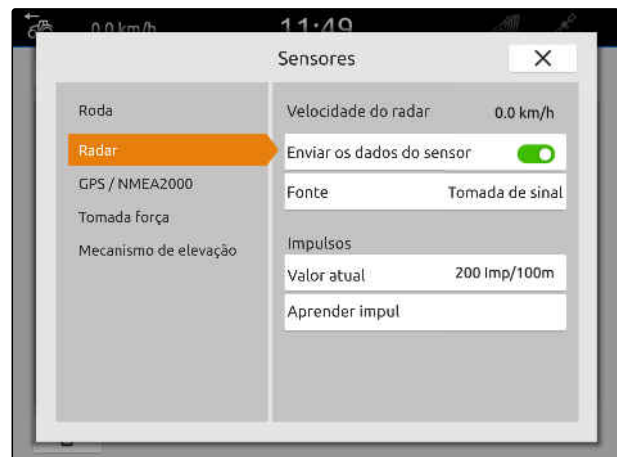
ou

se o sinal do sensor do radar provem de um sensor do radar, selecionar em "Fonte" "Tomada de sinal".

7. Se o sinal do sensor do radar provem de um sensor do radar, introduzir em "Valor atual" o número de impulsos por minuto

ou


para determinar o número de impulsos por minuto, seguir em "Aprender impul" as instruções que aparecem no visor.



CMS-I-00000235

INDICAÇÃO

As configurações são aceitas quando fechar o menu.

8. Fechar o menu com .

15.3.3 Enviar sinais GPS/NMEA2000


CMS-T-00000316-H.1

O AmaTron 4 pode enviar a velocidade e a posição GPS através do ISOBUS ao equipamento. Para este fim, o equipamento ligado deve ser capaz de processar o sinal de velocidade através do protocolo NMEA2000.

INDICAÇÃO

Se selecionou nas configurações GPS em "Entrada do receptor GPS" "ISOBUS", o trator envia os sinais GPS ao ISOBUS, consultar a página 40.

Neste caso, as configurações estão desativadas neste menu.

1. Selecionar no menu principal .
2. Selecionar em "Tratores" o trator desejado.
3. Selecionar "Sensores".



CMS-I-00000242


4. Selecionar "GPS/NMEA2000".
5. Se o sinal de velocidade tiver de ser enviado para o equipamento ligado através do protocolo NMEA2000, ativar em "Velocidade" "Enviar sinal".
6. Se a posição GPS tiver de ser enviada para o equipamento ligado através do protocolo NMEA2000, ativar em "Posição GPS" "Enviar sinal".



CMS-I-00000233

INDICAÇÃO


As configurações são aceites quando fechar o menu.

7. Fechar o menu com .

15.3.4 Configurar o sensor da tomada de força

CMS-T-00000314-G.1

Se o equipamento ligado necessitar da velocidade da tomada de força, os impulsos por rotação podem ser definidos e o sinal para a velocidade da tomada de força pode ser enviado.

1. Selecionar no menu principal  .
2. Selecionar em "Tratores" o trator desejado.
3. Selecionar "Sensores".



CMS-I-00000242

15 | Regular os tratores

Configurar os sensores do trator


4. Selecionar "Tomada de força".
5. Para enviar a rotação da tomada de força, selecionar "Enviar sinal".
6. Introduzir em "Impulsos por rotação" o valor para a rotação da tomada de força correta.



CMS-I-00000239

INDICAÇÃO

As configurações são aceites quando fechar o menu.

7. Fechar o menu com .


15.3.5 Configurar o sensor da posição de trabalho

CMS-T-00000315-G.1

15.3.5.1 Configurar o sensor digital da posição de trabalho

CMS-T-00000312-G.1

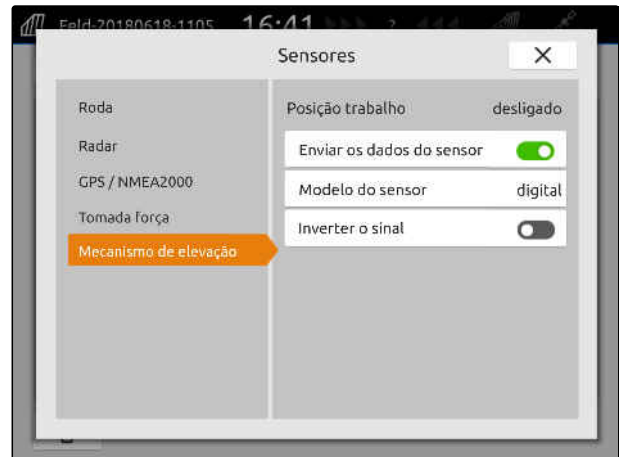
Se um sensor de posição de trabalho digital estiver conectado, o AmaTron 4 pode determinar mediante o sinal do sensor da posição de trabalho se o equipamento está na posição de trabalho.

1. Selecionar no menu principal .
2. Selecionar em "Tratores" o trator desejado.
3. Selecionar "Sensores".



CMS-I-00000242

4. Seleccionar "*Mecanismo de elevação*".
5. *Para enviar a posição de trabalho, seleccionar "Enviar sinal"*.
6. Seleccionar em "*Modelo do sensor*" "*digital*".
7. *Se a posição de trabalho indicada não corresponder à posição de trabalho real, ativar "Inverter o sinal"*.



CMS-I-00000238

i INDICAÇÃO

As configurações são aceites quando fechar o menu.

8. Fechar o menu com

15.3.5.2 Configurar o sensor analógico da posição de trabalho

CMS-T-00000313-G.1

Se um sensor de posição de trabalho analógico estiver conectado, o AmaTron 4 pode determinar com base nos valores de tensão se o equipamento está na posição de trabalho. Para isso, os valores de tensão para as diferentes posições devem ser aprendidos no AmaTron 4. Além disso, o ponto de comutação entre a posição final superior e inferior do AmaTron 4 deve ser aprendido.

1. Seleccionar no menu principal
2. Seleccionar em "*Tratores*" o trator desejado.
3. Seleccionar "*Sensores*".



CMS-I-00000242

15 | Regular os tratores

Selecionar o trator

4. Selecionar "*Mecanismo de elevação*".
5. Para enviar a posição de trabalho, selecionar "*Enviar sinal*".
6. Selecionar em "*Modelo do sensor*" "*analógico*".


O valor para a "*Posição final superior*" é avaliado como posição de trabalho "*desligada*". O valor para a "*Posição final inferior*" é avaliado como posição de trabalho "*ligada*".

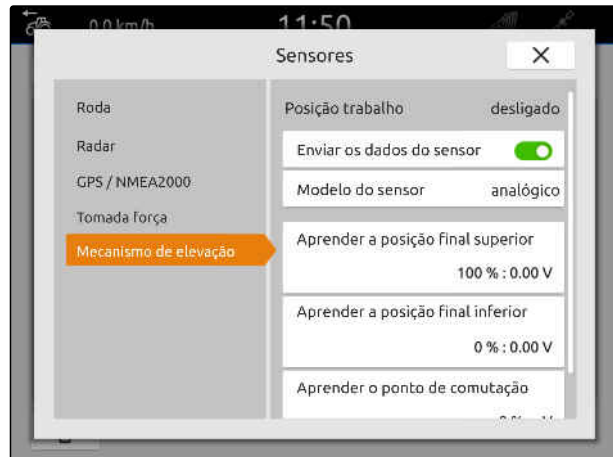
7. Colocar a máquina na posição de trabalho com o dispositivo de elevação do trator.
8. Selecionar "*Aprender a posição final superior*".
9. Colocar a máquina fora da posição de trabalho com o dispositivo de elevação do trator.
10. Selecionar "*Aprender a posição final inferior*".
11. O dispositivo de elevação do trator deve ser colocado entre a posição final inferior e superior.
12. Selecionar "*Aprender o ponto de comutação*".



INDICAÇÃO

As configurações são aceites quando fechar o menu.

13. Fechar o menu com .



CMS-I-00000237


15.4 Selecionar o trator

CMS-T-00003589-D.1

Um trator deve ser selecionado para que os dados corretos do equipamento possam ser carregados.

CONDIÇÕES

- ☑ Trator criado; consultar a página 59

1. Selecionar no menu principal  .

2. Selecionar o trator desejado.

➔ O trator selecionado recebe uma marca de verificação.



CMS-I-00000241

Utilizar a vista do mapa

16

CMS-T-00000188-J.1

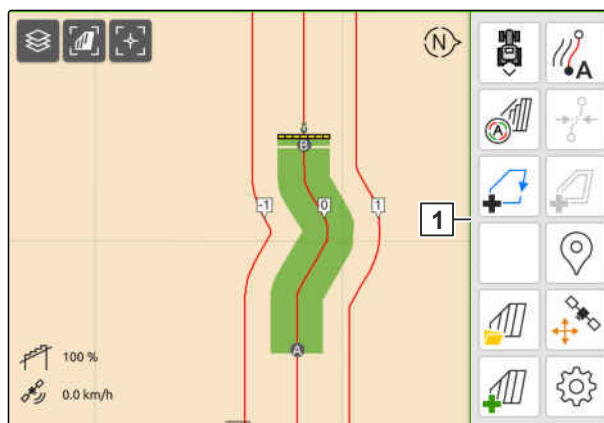
16.1 Configurar a vista do mapa

CMS-T-00000192-J.1


16.1.1 Ativar o menu de trabalho dinâmico

Se esta função estiver ativada, o menu de trabalho **1** é automaticamente ocultado após 10 segundos. Quando o utilizador mover a mão em direção do visor, o menu de trabalho reaparece.

CMS-T-00000211-G.1



CMS-I-00002900

1. Selecionar no menu de trabalho  > "Ajustes básicos".

2. Ativar a "barra dinâmica de botões"

ou

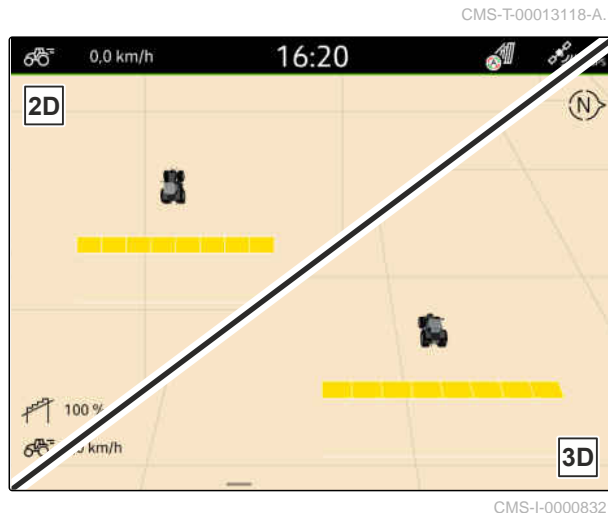
Desativar "Barra dinâmica de botões".




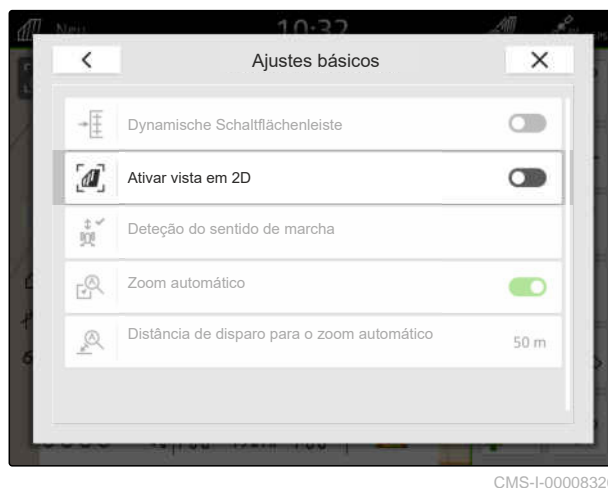
CMS-I-00000149

16.1.2 Ativar a vista em 2D

Esta função pode ser utilizada para alternar entre a vista em 2D e a vista em 3D.



1. Selecionar no menu de trabalho  > "Ajustes básicos".
 2. Ativar a vista em 2D
- ou
- Desativar a vista em 2D.



16.1.3 Configurar a detecção do sentido de marcha


A detecção do sentido de marcha assegura que o símbolo do trator não se vira quando o trator vai fazer marcha-atrás. A fonte para o sentido de marcha pode ser o GPS, os sinais do trator ou o GPS e os sinais do trator.

INDICAÇÃO

Se estiver selecionado "Trator + GPS" e o trator não envia nenhum sinal, é utilizado o sinal GPS.

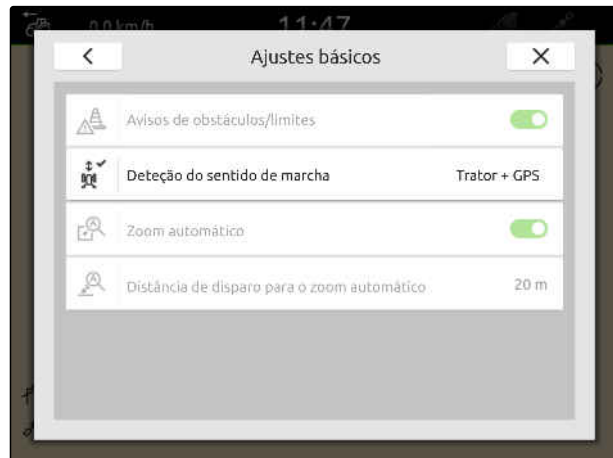
16 | Utilizar a vista do mapa

Configurar a vista do mapa

1. Selecionar no menu de trabalho  > "Ajustes básicos".
2. Selecionar em "Deteção do sentido de marcha" a fonte desejada

ou

desativar a deteção do sentido de marcha.



CMS-I-00000191

16.1.4 Configurar o zoom automático


CMS-T-00000228-G.1

Quando o zoom automático está ativado, o mapa é automaticamente ampliado nos seguintes eventos:

- Ampliar:
 - Aproximação dos seguinte elementos:
 - ◇ Limite do campo
 - ◇ Fim do rego
 - ◇ Obstáculo
 - ◇ Área trabalhada
 - Velocidade inferior a 3 km/h
- Diminuir:
 - Velocidade superior a 6 km/h

CONDIÇÕES

- ☑ Licença para "GPS-Switch pro" disponível

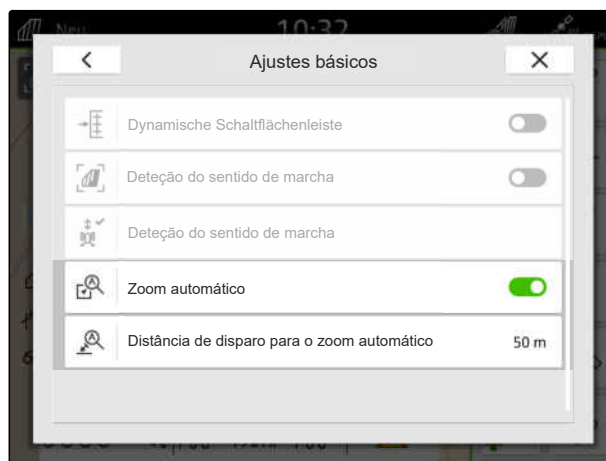
1. Selecionar no menu de trabalho  > "Ajustes básicos".

2. Ativar "Zoom automático"

ou

desativar.

3. Se o zoom automático estiver ativado, ajustar em "Distância de disparo para o zoom automático" em que distância em relação aos elementos acima mencionados, o zoom automático dispara.

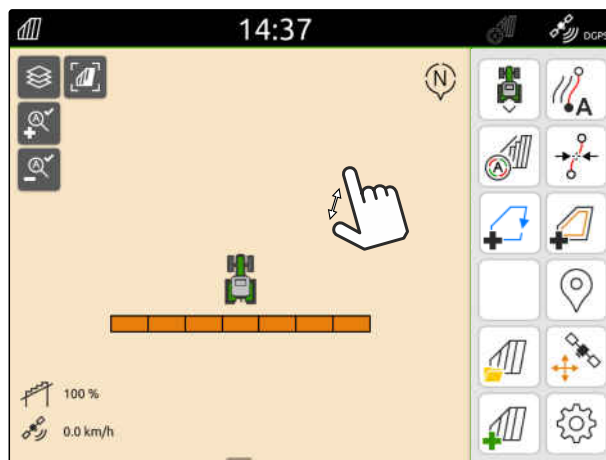


CMS-I-00000197

4. Mudar para a vista do mapa.

5. Ampliar o mapa com os dedos até ao nível de zoom mais elevado desejado.

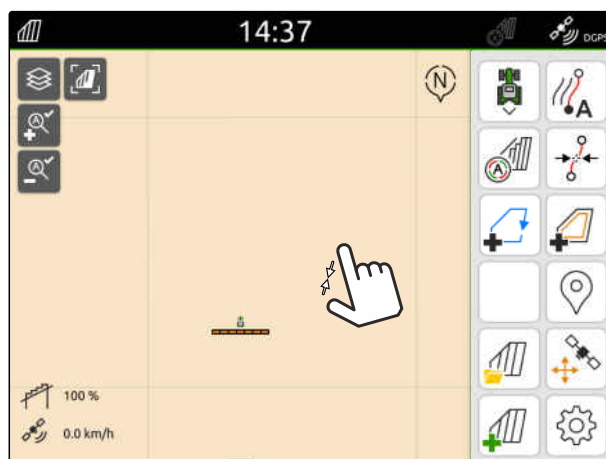
6. Seleccione  .



CMS-I-00000256

7. Diminuir o mapa com os dedos até ao nível de zoom mais baixo desejado.

8. Seleccione  .



CMS-I-00000257

INDICAÇÃO


Desde que o zoom automático esteja ativado, os níveis de zoom podem ser ajustados em qualquer altura.

16.1.5 Visualizar os tempos de ativação e desativação

Ao ligar as secções, demora alguns cem milissegundos até que o recetor do valor nominal converta o sinal. Este retardo de ligar pode causar áreas não trabalhadas. Ao desligar as secções, também demora alguns cem milissegundos até que o recetor do valor nominal converta o sinal. Este retardo de desligar pode causar sobreposições no tratamento.

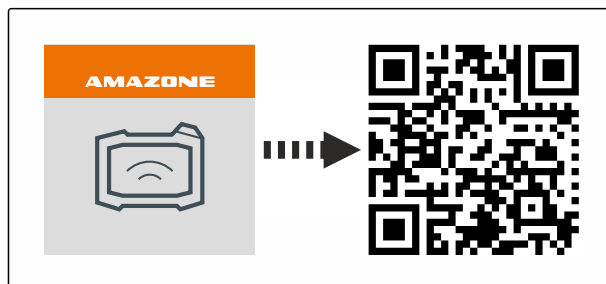
O AmaTron 4 calcula o ponto de comutação correto, dependendo da velocidade de trabalho, para evitar áreas não trabalhadas ou sobreposições. Para o cálculo correto do ponto de comutação, a velocidade de trabalho deve ser mantida constante durante os tempos de ativação e desativação. Para ajudar o motorista, o ponto de comutação pode ser indicado por uma linha branca **1** antes das secções.



1. Selecionar no menu de trabalho  > "Ajustes básicos".
2. Ativar os "tempos de ativação e desativação".

16.2 Mostrar a vista do mapa na aplicação AmaTron-Twin

Através da aplicação AmaTron-Twin, a vista do mapa do AmaTron4 pode ser apresentada e utilizada no dispositivo final móvel. O código QR apresentado conduz ao descarregamento da aplicação e a outras informações.





CONDIÇÕES


- ☑ Instalar a aplicação AmaTron-Twin no dispositivo final móvel
- ☑ Ponto de acesso WiFi com AmaTron4 configurado, consultar a página 52

1. Instalar através do código QR a aplicação AmaTron-Twin.
2. Iniciar a aplicação AmaTron-Twin.
3. Digitalizar o código QR no menu de configuração em "Rede" > "Código QR WiFi" com a aplicação AmaTron Twin.

16.3 Comutar o menu de trabalho

CMS-T-00000206-F.1

Dentro do menu de trabalho, as funções do terminal e as funções de vários equipamentos podem ser apresentadas. Os equipamentos cujas funções são apresentadas podem ser selecionados. Pode comutar entre as funções selecionadas.

1. *Para selecionar as funções do equipamento para o menu de trabalho,* manter a tecla para a vista do mapa premeida **1**.
- ➔ Aparece uma lista com os equipamentos ligados.
2. Selecionar os equipamentos desejados.
- ➔ Os equipamentos selecionados recebem uma marca de verificação.
3. Confirmar com .



CMS-I-00001091



IMPORTANTE

Perigo de danos na máquina

Com um gesto de deslizar, os botões do comando do aparelho podem ser acionados inadvertidamente.

- ▶ Inicie o gesto de deslizar na extremidade do visor.

INDICAÇÃO

Se o dedo for movido além do menu de trabalho na direção do centro do visor, o AmaTron 4 muda entre as seguintes aplicações; consultar a página 23.

4. Premir a tecla para a vista do mapa no AmaTron 4

ou

deslizar o dedo da margem direita do ecrã para o menu de trabalho.



CMS-I-00000252

16.4 Ocultar e mostrar informações do equipamento

CMS-T-00000244-C.1

Para as máquinas da AMAZONE, as informações do equipamento são apresentadas na parte inferior do visor. As informações do equipamento podem ser ocultadas ou mostradas conforme necessário.

CONDIÇÕES

- ☑ Máquina ISOBUS da AMAZONE ligada

- ▶ *Para ocultar as informações sobre o equipamento,*
deslizar o dedo das informações sobre o equipamento para a margem inferior do visor

ou

para mostrar as informações sobre o equipamento,
deslizar o dedo da extremidade inferior do visor em direção ao centro do visor.



CMS-I-00000254

16.5 Mudar entre as barras de pulverização

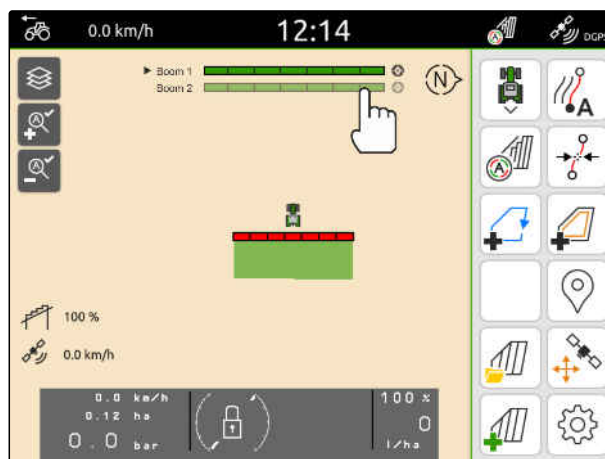
CMS-T-00007192-C.1

Se a máquina ligada MultiBoom é suportada, a vista do mapa mostra as secções da barra de pulverização no vista geral da barra.

Com a vista geral da barra de pulverização pode seleccionar a barra de pulverização que deve ser indicada.

As visualizações seguintes dependem da seleção da barra de pulverização:

- Barra de pulverização no símbolo do veículo
 - Área trabalhada
 - Informações sobre o equipamento
 - Botões no menu de trabalho
- Mudar na vista geral a barra de pulverização desejada.



CMS-I-00005061


16.6 Alternar entre mapas de aplicação

CMS-T-00000358-H.1

Se vários mapas de aplicação estiverem atribuídos a um recetor de ponto de ajuste, é possível alternar entre os mapas de aplicação na vista de mapas.

CONDIÇÕES

- ☑ Barra de pulverização desejada seleccionada, consultar a página 77

- Seleccionar na vista do mapa .

16.7 Zoom do mapa

CMS-T-00000245-B.1

O mapa pode ser ampliado através do controlo por gestos.

- ▶ *Para ampliar,*
afastar dois dedos um do outro no mapa

ou

para diminuir
aproximar os dois dedos um ao outro no mapa.





CMS-I-00000253

16.8 Comutar a vista geral do campo

CMS-T-00000356-C.1


Para apresentar todos os objetos no mapa, a vista geral do campo pode ser definida. O mapa é ampliado para que o símbolo do trator e todos os objetos de campo possam ser apresentados.

1. Selecionar na vista do mapa .
2. *Para sair da vista geral do campo,*
selecionar novamente .

16.9 Focar o símbolo do veículo

CMS-T-00000357-B.1

Se o símbolo do veículo estiver fora da área do mapa apresentada, a vista pode focar o símbolo do veículo.

- ▶ Selecionar na vista do mapa .

16.10 Corrigir o GPS-Drift

CMS-T-00007169-A.1

16.10.1 Corrigir manualmente o GPS-Drift

CMS-T-00007170-A.1

Como GPS-Drift são designados os desvios do sinal GPS. O GPS-Drift surge se as fontes de correção

são utilizadas com pouca precisão. O GPS-Drift reconhece-se nas posições dos limites do campo ou na área trabalhada no AmaTron 4 que já não correspondem às posições reais.

CONDIÇÕES

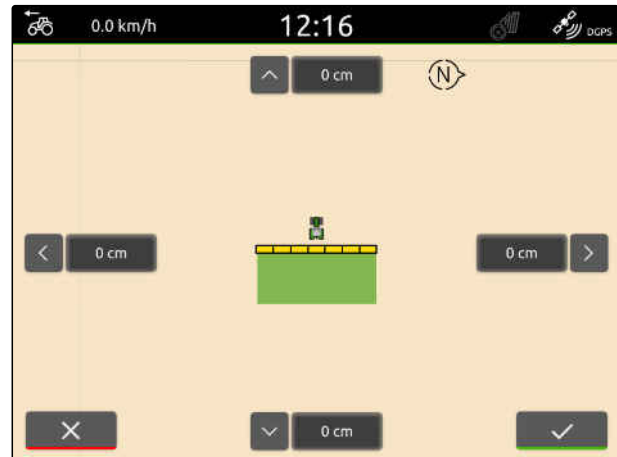
- ☑ Limite do campo criado ou área trabalhada

1. Deslocar o mapa com as setas

ou

para introduzir um valor pelo qual o mapa deve ser deslocado,
tocar nas especificações de comprimento.

2. Confirmar a correção com ✓.



CMS-I-00000312

16.10.2 Corrigir o GPS-Drift com o obstáculo marcado



CMS-T-00000377-D.1

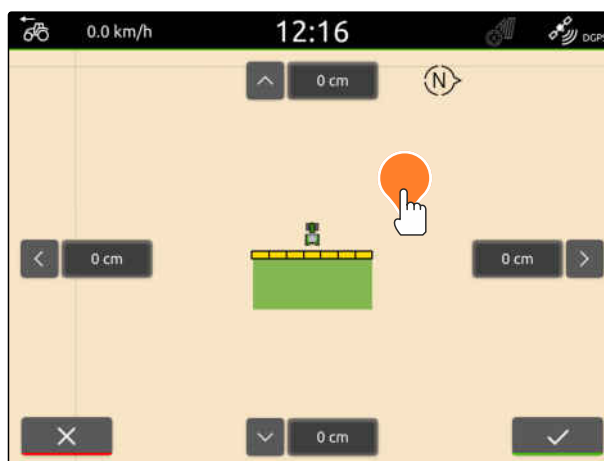
Como GPS-Drift são designados os desvios do sinal GPS. O GPS-Drift surge se as fontes de correção são utilizadas com pouca precisão. O GPS-Drift reconhece-se nas posições dos limites do campo ou na área trabalhada no AmaTron 4 que já não correspondem às posições reais.

As posições dos limites do campo ou da área trabalhada no AmaTron 4 podem ser controladas e corrigidas com um obstáculo marcado. Para isso é preciso um ponto marcante no campo se serve como ponto de referência real, por exemplo, a entrada no campo ou uma árvore. Para comparar a posição real do veículo com a posição do ponto de referência virtual no AmaTron 4 pode aproximar-se a cada momento a este ponto. Neste caso é importante de se aproximar ao ponto de referência sempre da mesma maneira e da mesma direção. Se as posições não correspondem, o GPS Drift pode ser corrigido com o respetivo símbolo de obstáculo.

CONDIÇÕES

☑ obstáculo marcado; consultar a página 137

1. Pode aproximar-se com o veículo ao obstáculo real.
2. Selecionar no menu de trabalho .
3. Tocar no respetivo símbolo de obstáculo.
4. Confirmar com .



CMS-I-00005005

Iniciar o trabalho

17

CMS-T-00000266-I.1

Existem as seguintes 2 possibilidades para trabalhar com o AmaTron4:

- Trabalhar sem documentação:
 - os dados do campo são descartados depois ter cultivado o campo.
- Trabalhar com documentação:
 - os dados do campo podem ser memorizados e geridos depois ter cultivado um campo.
 - Os dados de tarefa podem ser importados e exportados em formato ISO-XML.
 - Dados de tarefa não podem ser geridos.
 - O processamento dos dados de tarefa ISO-XML pode continuar com o sistema de informação Farm Management.

Os seguintes dados pertencem aos dados do campo:


- Área trabalhada
- Limites do campo
- Obstáculos
- Cabeceira do terreno
- Linhas da via



CONDIÇÕES

- ☑ Existe sinal GPS
- ☑ Trator correto selecionado, consultar a página 68
- ☑ Equipamento correto selecionado, consultar a página 58

1. Para criar um novo campo,

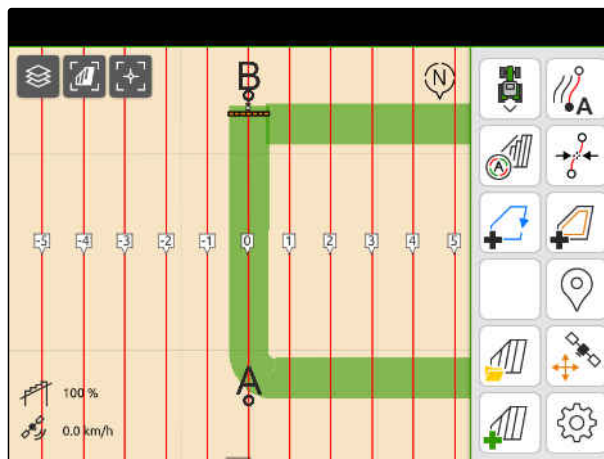
selecionar  no menu de trabalho

ou

para carregar os dados do campo de dados de tarefa existentes ou importados,
consultar a página 88

ou


para carregar os dados do campo de um ficheiro shape,
consultar a página 84.



CMS-I-00000202


➔ Se existirem gravações atuais, aparece uma nota.

2. Se quer trabalhar sem documentação e quer descartar as gravações atuais,

selecione .

ou

se quer trabalhar com documentação e quer memorizar as gravações atuais,

selecionar , consultar a página 87.

➔ Ao adicionar informações do produto e valores previstos à tarefa atual, aparece uma nota.

-
3. *Se quer aceitar as informações do produto e os valores previstos para o novo campo,*

selecione .

ou

Se quer rejeitar as informações do produto e os valores previstos da tarefa atual,

selecione .

4. *Par iniciar a gravação da área trabalhada,*
consultar a página 114.
5. *Para gerir as gravações,*
consultar a página 87.

Importar o ficheiro shape

18

CMS-T-00007016-C.1

Os ficheiros shape guardados na pen USB aparecem e os dados de campo neles contidos podem ser importados. Os dados do campo podem ser imediatamente processados.



INDICAÇÃO

Quando quer adicionar os dados do campo a um campo já existente, consultar a página 90.

Os ficheiros shape podem conter os seguintes dados do campo:

- Mapas de aplicação
- Limites do campo



CONDIÇÕES

- ☑ pen USB inserida com ficheiros shape

Os mapas de aplicação e os limites do campo devem ser criados com o sistema de coordenadas WGS -84. Os mapas de aplicação e os limites do campo estão compostos de 3 ficheiros. Todos os 3 ficheiros devem ser guardados na mesma pasta ou no mesmo ficheiro zip na pen USB:

- Ficheiro de dados geométricos, formato do ficheiro: .shp
- Ficheiro de dados fatuais, formato do ficheiro: .dbf
- Ficheiro de dados de atributo, formato do ficheiro: .shx

1. Selecionar no menu principal .

➔ Se existirem gravações, aparece uma nota.

2. *Para rejeitar gravações atuais,*

selecionar ✕

ou

para guardar as gravações atuais,

selecionar ✓, consultar a página 87.

Os ficheiros shape podem ser filtrados pela distância à posição GPS atual, consultar a página 38.

3. *Para filtrar os ficheiros shape,*

selecione ✎.

4. Marcar a caixa do limite do campo ou do mapa de aplicação desejado.

i INDICAÇÃO

Os mapas de aplicação devem ser atribuídos aos recetores de valores nominais do aparelho ligado. Se o aparelho ligado tiver vários recetores de ponto de ajuste, podem ser selecionados vários mapas de aplicação.

Se nenhum aparelho estiver ligado, as unidades devem ser atribuídas aos mapas de aplicação.

5. *Se um aparelho estiver ligado,*
selecionar em "Alvo" o recetor de valor nominal desejado

ou

se nenhum aparelho estiver ligado,
selecionar em "Unidade" a unidade desejada.

6. *Para ajustar os valores previstos,*
escalar em "escalar os valores" os valores para ps valores previstos desejados.

7. Confirmar as entradas com ✓.

➔ Se não existirem dados de campo armazenados no AmaTron 4, os mapas de aplicação selecionados ou os limites do campo selecionados são carregados na visualização do mapa.



CMS-I-00001094

8. *Se os dados de campo estiverem disponíveis no AmaTron 4,,
selecionar o campo correspondente na seleção de campos.*
9. *Para gerir os dados do campo carregados,
consultar a página 87.*

Trabalhar com documentação

19

CMS-T-00000263-N.1

19.1 Guardar os dados do campo

CMS-T-00007064-A.1



Se foram registados dados do campo, estes podem ser guardados. Se os dados do campo podem ser guardados, aparece uma pergunta.

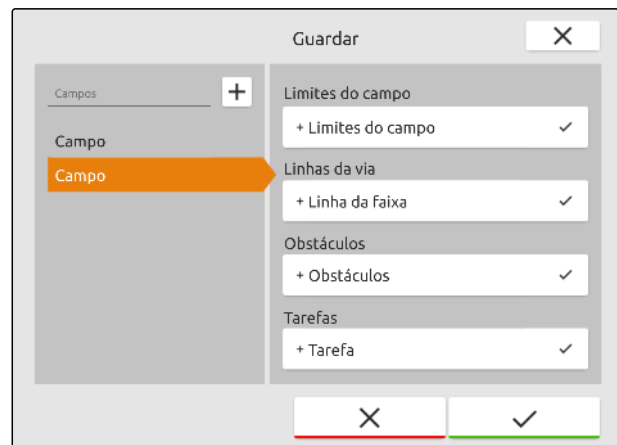
A pergunta para guardar os dados do campo aparecem nas seguintes circunstâncias:

- Criação de um novo campo.
- Os dados do campo já guardados devem ser carregados.
- Os dados do campo devem ser importados dos ficheiros shape.

Ao confirmar a pergunta, aparece o menu "Guardar".

No menu "Guardar" estão listados os campos já guardados na lista esquerda. Se os dados do campo guardados devem ser guardados para um novo campo, assim pode criar um campo novo. No lado direito pode desmarcar os dados do campo que não quer guardar para o campo selecionado.

1. Para criar um novo campo, seleccione .
2. Selecionar o campo desejado.
3. Se não quer guardar determinados dados do campo para o campo, desmarque os dados do campo.
4. Confirmar com .



CMS-I-00004987

19.2 Carregar os dados do campo

CMS-T-00000340-1.1

Para poder utilizar dados do campo importados e criados, os dados do campo devem ser carregados.


Os dados do campo podem conter os seguintes dados:

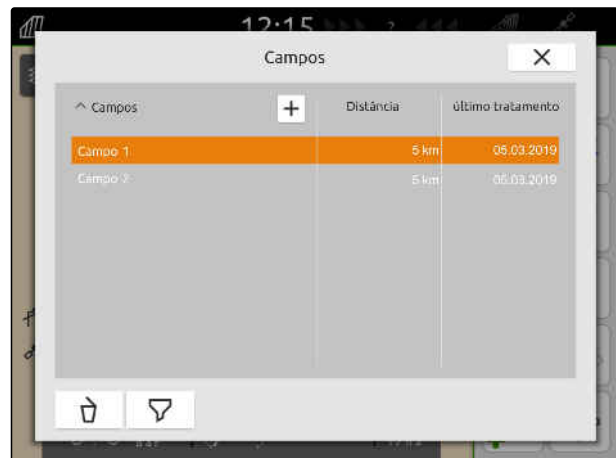
- Tarefas
- Limites do campo
- Linhas da via
- Mapas de aplicação



CONDIÇÕES

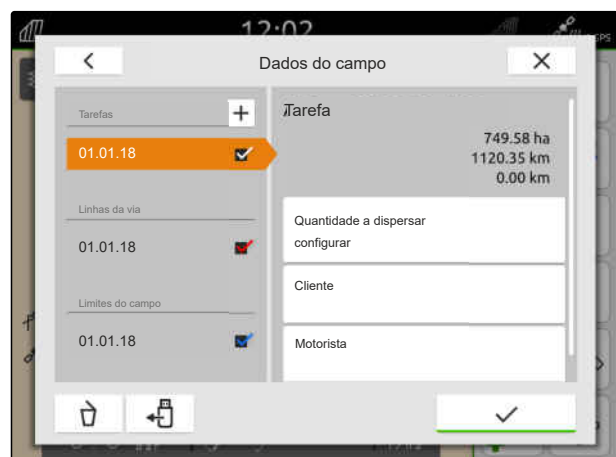
- ☑ Campo criado, consultar a página 89 ou dados de tarefa ISO-XML importados, consultar a página 92 ou dados do campo importados do ficheiro shape, consultar a página 90

1. Selecionar no menu de trabalho .
2. Selecionar o campo desejado.



CMS-I-00000304

3. *Para carregar uma tarefa em conjunto com o campo,* marcar a caixa da tarefa desejada.
4. *Gerir os dados de tarefa antes da importação,* consultar a página 97
5. *Para carregar linhas de rastro em conjunto com o campo,* marcar a caixa da linhas de rastro desejada.
6. *Para carregar um limite do campo em conjunto com o campo,* marcar a caixa do limite do campo desejado.




CMS-I-00000303

Os mapas de aplicação estão incluídos nos dados da tarefa e são carregados com os dados da tarefa. Os mapas de aplicação podem estar compostos de vários níveis. Estes mapas de aplicação são nomeados mapas de aplicação MultiMap. Cada nível de um mapa de aplicação MultiMap pode ser atribuído a um recetor de valor nominal na máquina.

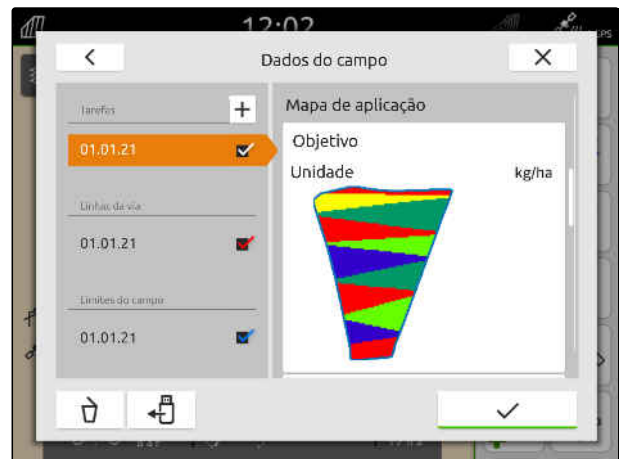
i INDICAÇÃO

Os recetores de valor nominal para os mapas de aplicação MultiMap são atribuídos automaticamente através das unidades. Se os recetores de valor nominal não são atribuídos corretamente, estes devem ser atribuídos manualmente.

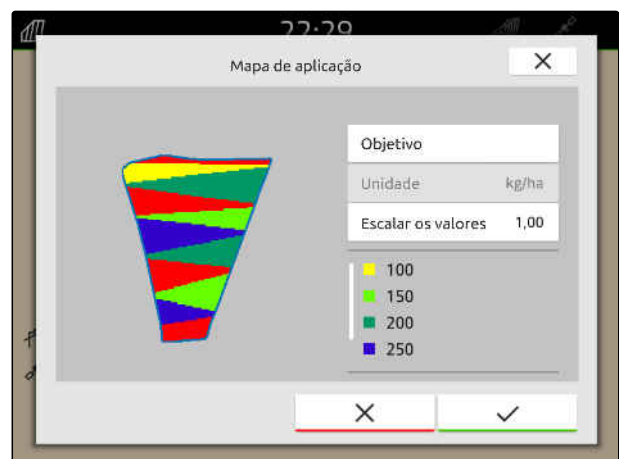
7. *Para adaptar um mapa de aplicação, selecionar na tarefa selecionada o mapa de aplicação desejado.*
8. *Se o recetor de valor nominal em "Alvo" não é adequado para o nível, atribuir em "Alvo" o recetor de valor nominal desejado.*
9. *Para ajustar a quantidade a dispersar, escalar em "escalar os valores" os valores para a quantidade a dispersar desejada.*

10. Confirmar todas as entradas com .

➔ Se o veículo estiver perto do campo selecionado, o campo e os dados selecionados serão apresentados no mapa.



CMS-I-00005173



CMS-I-00001090

19.3 Criar novo campo

CMS-T-00000325-G.1

No documentação do AmaTron 4, o campo está no centro das atenções.


Quando um campo é criado, os seguintes dados são guardados automaticamente para o campo:

- Limites do campo
- Linhas da via
- Obstáculos
- Cabeceira do terreno

19 | Trabalhar com documentação


Adicionar dados do campo do ficheiro shape ao campo

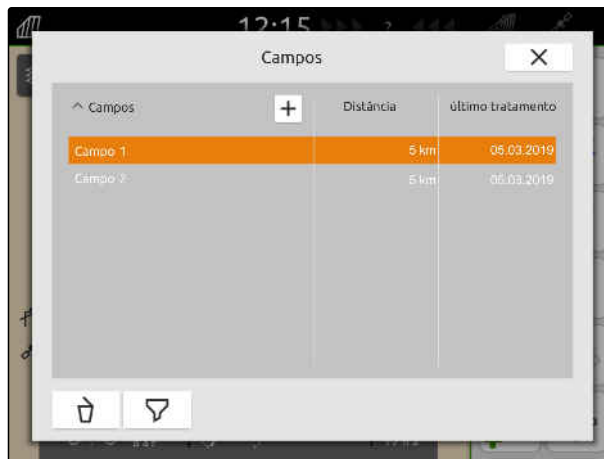
Tarefas podem ser atribuídas a um campo. A uma tarefa podem ser atribuídos quantidades a dispersar, produtos, clientes e motoristas.

1. Selecionar no menu de trabalho .

2. seleccione .

3. Introduzir o nome do campo.

4. Confirmar com .



CMS-I-00000304

19.4 Adicionar dados do campo do ficheiro shape ao campo

CMS-T-00001738-G.1

Os ficheiros shape guardados na pen USB aparecem e os dados de campo neles contidos podem ser adicionados a um campo existente. Se os dados do campo de um ficheiro shape sem campo existente devem ser processados, consultar a página 84.

Os ficheiros shape podem conter os seguintes dados do campo:

- Mapas de aplicação
- Limites do campo




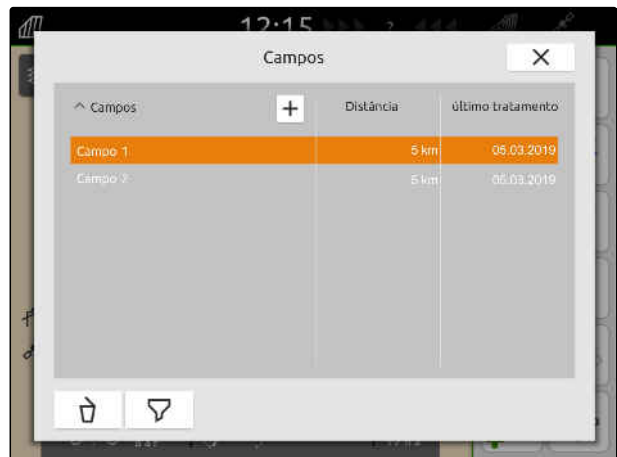
CONDIÇÕES

- ☑ Campo criado, consultar a página 89 os dados de tarefa ISO-XML importados, consultar a página 92
- ☑ pen USB inserida com ficheiros shape
- ☑ Os mapas de aplicação devem ser criados com o sistema de coordenadas WGS 84.


Os mapas de aplicação estão compostos de 3 ficheiros. Todos os 3 ficheiros devem ser guardados na mesma pasta ou no mesmo ficheiro zip na pen USB:

- Ficheiro de dados geométricos, formato do ficheiro: .shp
- Ficheiro de dados fatuais, formato do ficheiro: .dbf
- Ficheiro de dados de atributo, formato do ficheiro: .shx

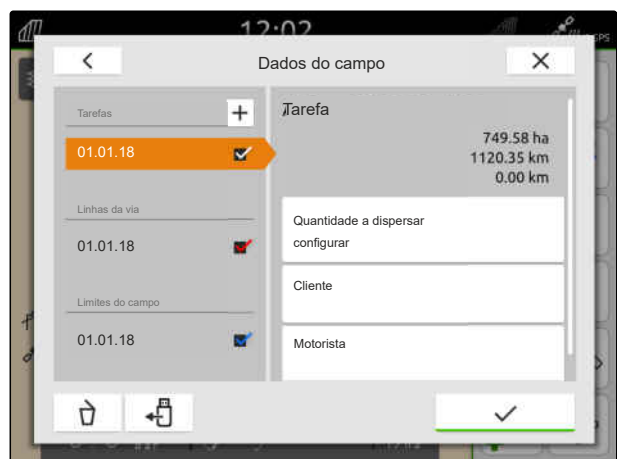
1. Selecionar no menu de trabalho .
2. Selecionar o campo desejado.



CMS-I-00000304

3. Selecionar no menu "Dados do campo" .

➔ Aparecem os limites do campo e os mapas de aplicação guardados na pen USB.



CMS-I-00000303

4. Marcar a caixa do limite do campo ou do mapa de aplicação desejado.


INDICAÇÃO

Os mapas de aplicação devem ser atribuídos aos recetores de valores nominais do aparelho ligado. Se o aparelho ligado tiver vários recetores de ponto de ajuste, podem ser selecionados vários mapas de aplicação.

Se nenhum aparelho estiver ligado, as unidades devem ser atribuídas aos mapas de aplicação.



CMS-I-00001094

5. *Se um aparelho estiver ligado,*
selecionar em "Alvo" o recetor de valor nominal desejado.
- ou
- se nenhum aparelho estiver ligado,*
selecionar em "Unidade" a unidade desejada.
6. *Para ajustar a quantidade a dispersar,*
escalar em "escalar os valores" os valores para a quantidade a dispersar desejada.
7. Confirmar as entradas com .
- ➔ Os mapas de aplicação selecionados são aceites nos dados do campo em "Tarefa". Os limites do campo selecionados são aceites na lista dos limites do campo.

19.5 Importar os dados de tarefa ISO-XML

CMS-T-00004311-F.1

19.5.1 Importar os dados de tarefa ISO-XML da pen USB

CMS-T-00000341-I.1

Os dados de ordem ISO XML podem ser importados e carregados no AmaTron 4.

Os dados de tarefa ISO-XML podem conter os seguintes dados:

- Tarefas
 - As tarefas referem-se a campos, produtos, clientes, condutores e mapas de aplicação.
- Dados mestre
 - Dados do produto
 - Dados do cliente
 - Dados do motorista
 - Limites do campo
 - Linhas da via
 - Obstáculos
 - Cabeceira do terreno
- Mapas de aplicação




CONDIÇÕES

- ☑ Licença para "GPS-Maps&Doc" disponível
- ☑ Os dados da tarefa ISO-XML sexistentes como ficheiro XML com o nome "Taskdata" na pen USB
- ☑ Para a importação de linhas de via: Os dados da encomenda ISO-XML foram guardados na versão 3.3




INDICAÇÃO

Quando os dados de tarefa ISO-XML são importados, os dados de tarefa ISO-XML do AmaTron 4 guardados na pen USB e apagados no AmaTron 4.

1. Selecionar no menu principal .


➔ Se existirem gravações, aparece uma nota.

2. *Para rejeitar gravações atuais,*

selecionar 

ou

para guardar as gravações atuais,

selecionar , consultar a página 87.

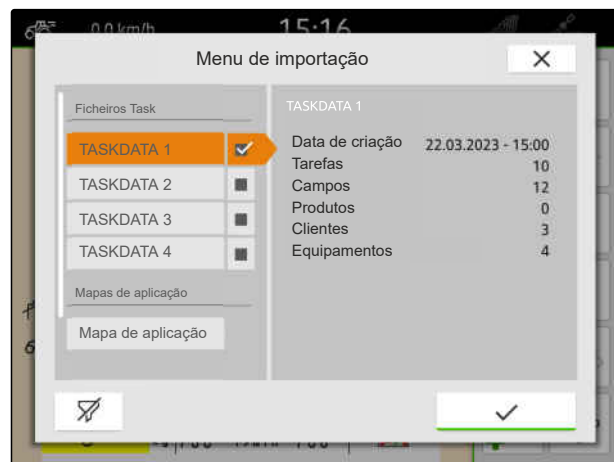
➔ Aparece o menu de importação.

19 | Trabalhar com documentação

Importar os dados de tarefa ISO-XML

- ➔ Se um ficheiro Iso XML estiver guardado num subdiretório da pen USB, o nome do diretório aparece na lista.
 - ➔ Se um ficheiro ISO XML estiver guardado num ficheiro zip na pen USB, aparece o nome do ficheiro do ficheiro zip na lista.
 - ➔ Se um ficheiro ISO-XML estiver guardado no diretório principal da pen USB, aparece na lista um ponto com o nome do diretório principal.
3. Para seleccionar os dados de tarefa para a importação, marcar a caixa dos dados de tarefa desejados.

4. Confirmar a importação com .



CMS-I-00004920

19.5.2 Importar os dados de tarefa ISO-XML com a aplicação AmaTron Share

CMS-T-00004312-E.1

Os dados de ordem ISO XML podem ser importados e carregados no AmaTron 4.

Os dados de tarefa ISO-XML podem conter os seguintes dados:

- Tarefas
 - As tarefas referem-se a campos, produtos, clientes, condutores e mapas de aplicação.
- Dados mestre
 - Dados do produto
 - Dados do cliente
 - Dados do motorista
 - Limites do campo
 - Linhas da via
 - Obstáculos
 - Cabeceira do terreno
- Mapas de aplicação



CONDIÇÕES

- ☑ Para a importação de linhas de via: Os dados da encomenda ISO-XML foram guardados na versão 3.3
- ☑ Licença para "GPS-Maps&Docs" disponível
- ☑ Instalar a aplicação AmaTron Share no dispositivo final móvel
- ☑ Ponto de acesso WiFi com AmaTron4 configurado, consultar a página 52
- ☑ O AmaTron4 e o dispositivo final móvel estão no mesmo WiFi



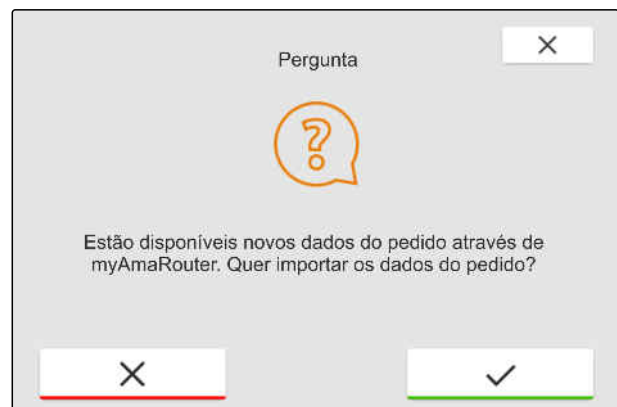
INDICAÇÃO

Os dados de tarefa existentes no AmaTron 4 são sobrescritos na importação dos novos dados de tarefa. Os dados de tarefa existentes não são guardados automaticamente.

1. *Se quer guardar os dados de tarefa existentes:* consultar a página 96.
2. Iniciar a aplicação AmaTron Share.
3. Iniciar a importação na aplicação AmaTron Share

ou

utilizar a função Partilhar para um ficheiro TASKDATA XML.
4. Confirmar a importação no AmaTron4.



CMS-I-00003262

19.6 Exportar os dados de tarefa ISO-XML

CMS-T-00004313-E.1

19.6.1 Exportar os dados de tarefa ISO-XML para a pen USB

CMS-T-00001743-E.1

Os dados de trabalho gravados podem ser exportados como dados de trabalho ISO XML e guardados na pen USB.

CONDIÇÕES

- ☑ Licença para "GPS-Maps&Docs" disponível
- ☑ Pen USB inserida

1. Abrir o menu de início rápido.

2. seleccione  ISO-XML.

➔ Os dados da tarefa são guardados num diretório na pen USB. O diretório recebe o nome "TASKDATA"

➔ Se o diretório com o nome "TASKDATA" já existe na pen USB, este nome do diretório é complementado pela data e a hora da exportação.

➔ Um cópia dos dados de tarefa permanece no AmaTron 4.



CMS-I-00000278

19.6.2 Exportar os dados de tarefa ISO-XML com a aplicação AmaTron Share

CMS-T-00004314-E.1

CONDIÇÕES

- ☑ Licença para "GPS-Maps&Docs" disponível
- ☑ Instalar a aplicação AmaTron Share no dispositivo final móvel
- ☑ Ponto de acesso WiFi com AmaTron4 configurado, consultar a página 52
- ☑ O AmaTron4 e o dispositivo final móvel estão no mesmo WiFi

1. Iniciar a aplicação AmaTron Share.

2. Iniciar a exportação na aplicação AmaTron Share.

3. Confirmar a exportação no AmaTron4.



CMS-I-00003263

19.7 Gerir os dados de tarefa

CMS-T-00007052-D.1

19.7.1 Criar uma nova tarefa


CMS-T-00000326-H.1

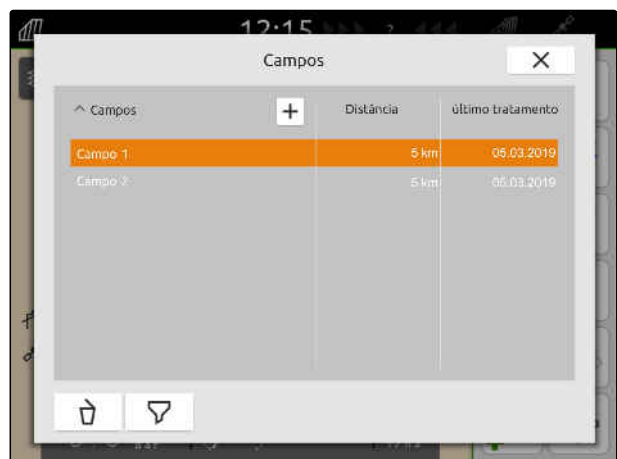
Se um campo foi criado ou importado através dos dados da tarefa, as tarefas podem ser criadas e uma tarefa pode ser atribuída ao campo.




CONDIÇÕES

- ☉ Dados da tarefa importados, consultar a página 92 ou campo criado, consultar a página 89

1. Selecionar no menu de trabalho .
2. Selecionar o campo.




CMS-I-00000304

3. Selecionar em "Tarefa" .

4. Introduza o nome da tarefa.


➔ Ao adicionar informações do produto e valores previstos à tarefa atual, aparece uma nota.


5. *Se quer aceitar as informações do produto e os valores previstos para a nova tarefa,*

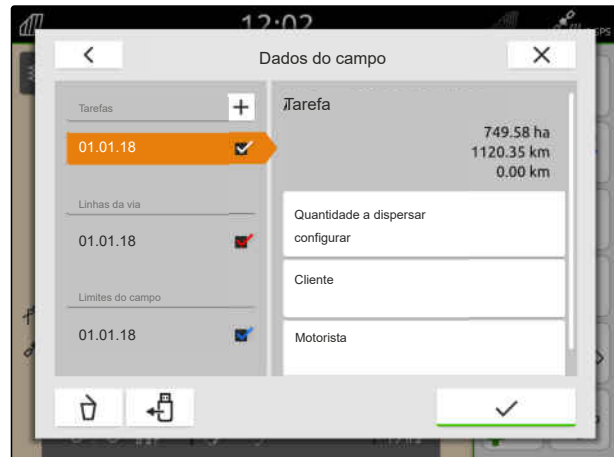
selecionar .

ou

Se quer rejeitar as informações do produto e os valores previstos da tarefa atual,

selecione .

6. Confirmar com .



CMS-I-00000303

INDICAÇÃO

A uma tarefa podem ser atribuídos os seguintes dados:

- Quantidade a dispersar e produtos, consultar a página 98
- clientes, consultar a página 102
- motorista, consultar a página 104

19.7.2 Configurar a quantidade a dispersar

CMS-T-00000333-J.1


Ao recetor do valor previsto do equipamento ligado podem ser atribuídos valores previstos. O AmaTron 4 transmite os valores previstos inseridos ao equipamento ligado.

Para documentar quantidades a dispersar para os individuais produtos, pode criar produtos e indicar quantidades a dispersar.

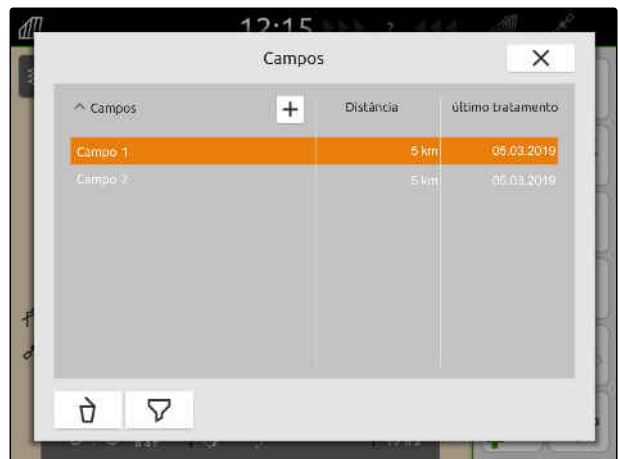


CONDIÇÕES

- ☑ Dados da tarefa importados, consultar a página 92 ou campo criado, consultar a página 89
- ☑ Tarefa criada, consultar a página 97 ou importada com os dados da tarefa
- ☑ Equipamento ISOBUS ligado com, no mínimo, um recetor de valor previsto

1. Seleccionar no menu de trabalho .

2. Seleccionar o campo.

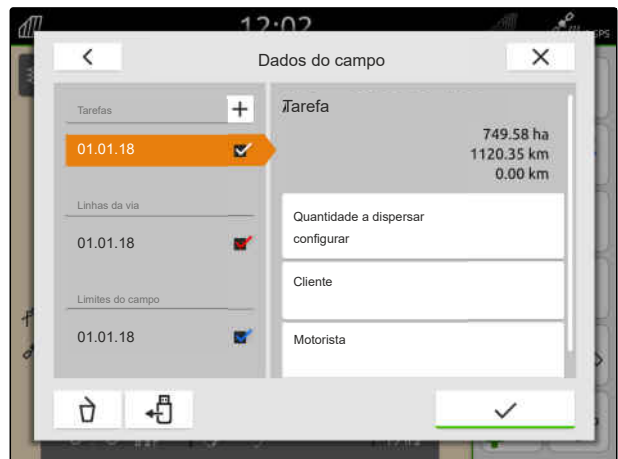


CMS-I-00000304

3. Seleccionar em "Tarefa" a tarefa desejada.

Em "Configurar quantidade a dispersar" aparece o nome do recetor do valor previsto. Para cada recetor de valor previsto do equipamento aparece um ponto de menu.

4. Seleccionar o recetor de valor nominal desejado.



CMS-I-00000303

No lado aparecem as unidades nas quais o valor previsto pode ser indicado. O equipamento indica as unidades.

INDICAÇÃO

Se a quantidade a dispersar é inserida em por cento, o valor previsto inserido com uma unidade é adaptado correspondentemente ao valor percentual.

5. Selecionar a unidade desejada.
6. Inserir em "Valor previsto" o valor desejado.


INDICAÇÃO

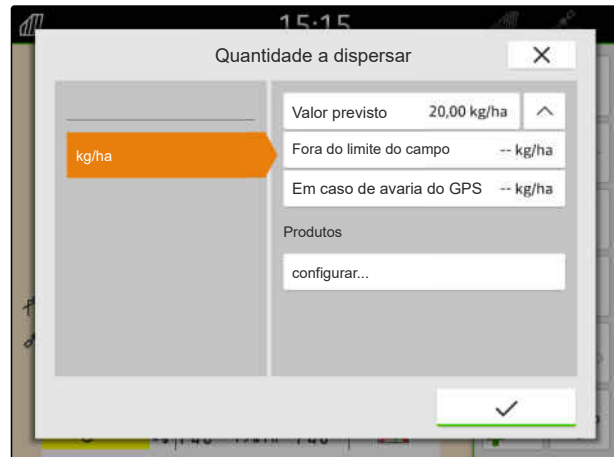
Ao utilizar um mapa de aplicação, o valor em "Valor previsto" é ignorado.

Para os seguintes casos pode inserir valores previstos fixos:

- O equipamento sai do campo.
- O sinal GPS falhou.

Se não houver valores previstos fixos, o equipamento mantém nos dois casos do valor utilizado em último.

7. *Se deve inserir valores previstos fixos:*
mostrar os pontos de menu com  .
8. Inserir em "Foras dos limites do campo" e "Em caso de falha do GPS" os valores desejados.
9. *Para indicar as quantidades a dispersar para os produtos,*
consultar a página 100.



CMS-I-00000305

19.7.3 Gerir os produtos

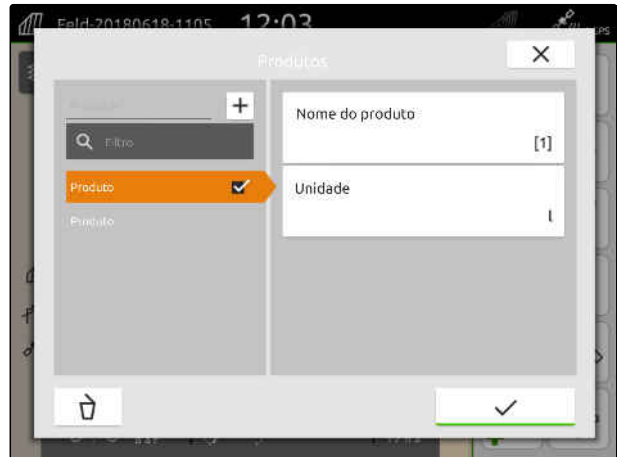
CMS-T-00010597-B.1

Adicionalmente aos produtos pode inserir as quantidades a dispersar. O AmaTron 4 guarda as quantidades a dispersar inseridas na documentação.

CONDIÇÕES

- Quantidades a dispersar configuradas, consultar a página 98

1. Selecionar no menu "Quantidades a dispersar" em "Configurar" "produtos...".
2. Para criar um novo produto, seleccione **+**.
3. Introduzir em "Nome do produto" o nome para o produto.
4. Selecionar em "Unidade" a unidade para o produto.
5. Confirmar com **✓**.



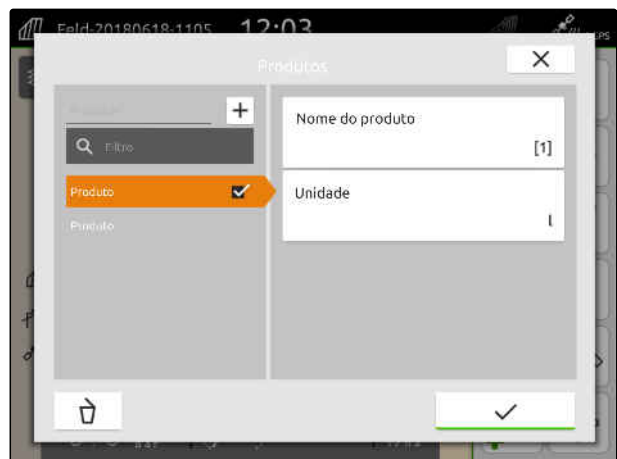
CMS-I-00000306

6. Para atribuir um produto, seleccionar em "Produto" os produtos desejados.

➔ Os produtos seleccionados são marcados com uma marca de selecção.

7. Confirmar com **✓**.

➔ Os produtos seleccionados são atribuídos à tarefa e ao recetor de valor previsto do equipamento.

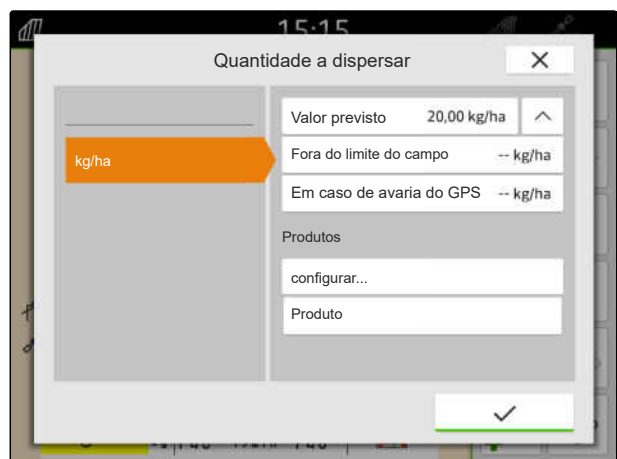


CMS-I-00000306

8. Para modificar o valor previsto dos produtos, seleccionar em "Produto" o produto desejado.

9. Introduzir o valor previsto.

10. Confirmar com **✓**.



CMS-I-00007246


19.7.4 Gerir os clientes

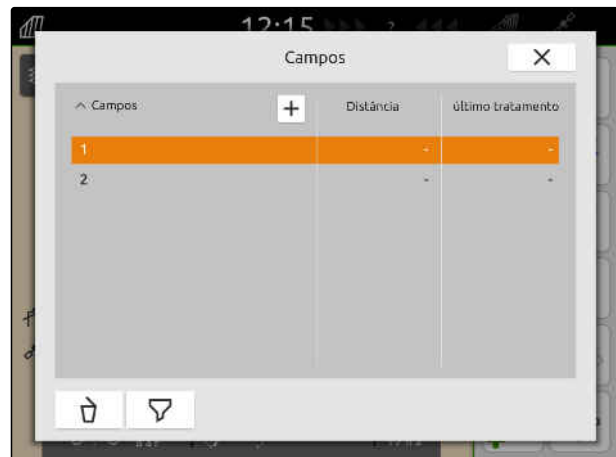
CMS-T-00000335-G.1



CONDIÇÕES

- ☑ Dados da tarefa importados, consultar a página 92 ou campo criado, consultar a página 89
- ☑ Tarefa criada; consultar a página 97 ou importada com os dados da tarefa

1. Selecionar no menu de trabalho .
2. Selecionar o campo.



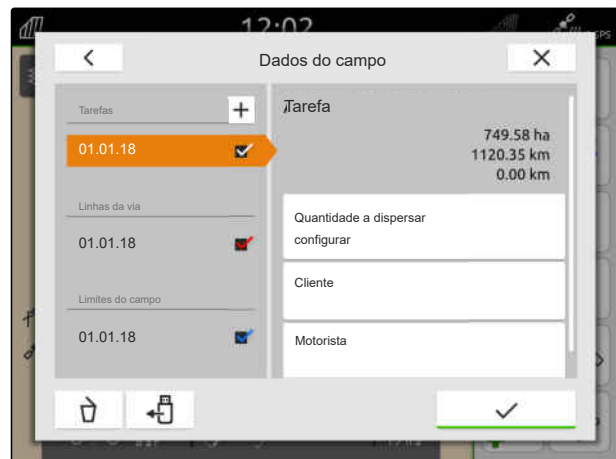
CMS-I-00000304




INDICAÇÃO

Para criar clientes, deve criar e selecionar uma tarefa qualquer. Os clientes criados podem então ser atribuídos a cada tarefa.


3. Selecionar em "Tarefa" uma tarefa qualquer.
4. Selecionar "Cliente".

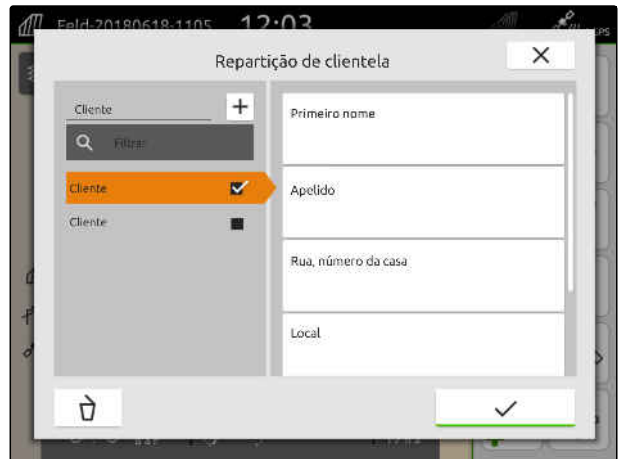


CMS-I-00000303

5. Para criar um novo cliente,
selecione .

6. Introduza os dados do cliente.


7. Confirmar com .

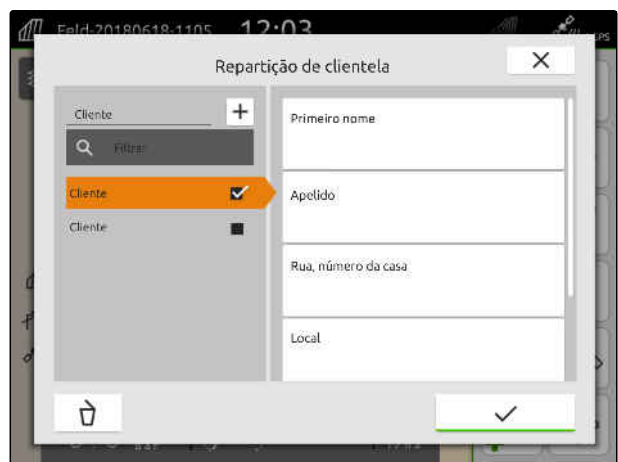


CMS-I-00000308

8. Para atribuir a tarefa a um cliente,
selecionar o cliente desejado.

➔ O cliente selecionado recebe uma marca de verificação.

9. Confirmar com .



CMS-I-00000308


19.7.5 Gerir os motoristas

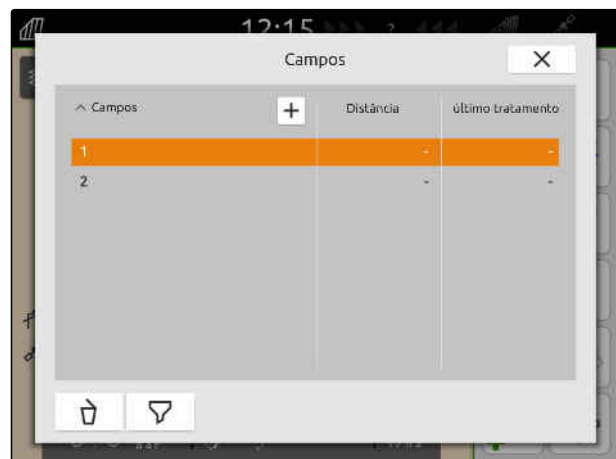
CMS-T-00000338-G.1



CONDIÇÕES

- ☑ Dados da tarefa importados, consultar a página 92 ou campo criado, consultar a página 89
- ☑ Tarefa criada; consultar a página 97 ou importada com os dados da tarefa

1. Selecionar no menu de trabalho .
2. Selecionar o campo.



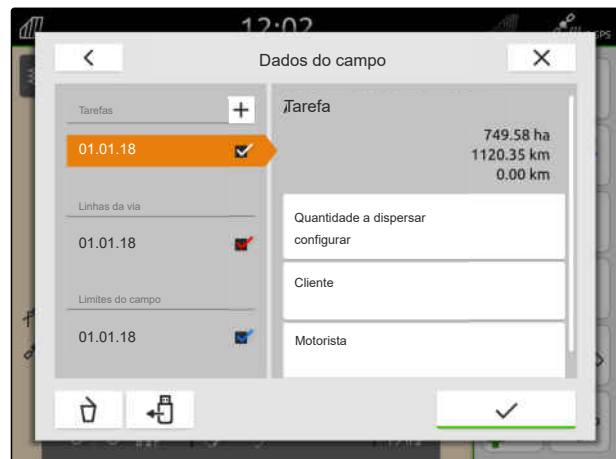
CMS-I-00000304




INDICAÇÃO

Para criar motoristas, deve criar e selecionar uma tarefa qualquer. Os motoristas criados podem então ser atribuídos a cada tarefa.


3. Selecionar em "Tarefa" uma tarefa qualquer.
4. Selecionar "Motorista".

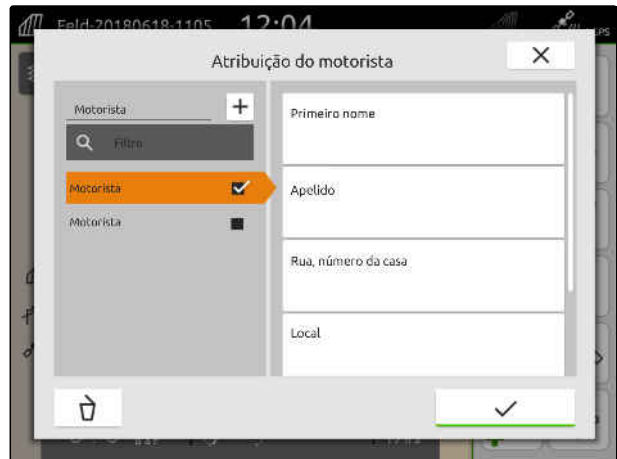


CMS-I-00000303

5. Para criar um novo motorista, seleccione .

6. Introduzir os dados do motorista.


7. Confirmar com .

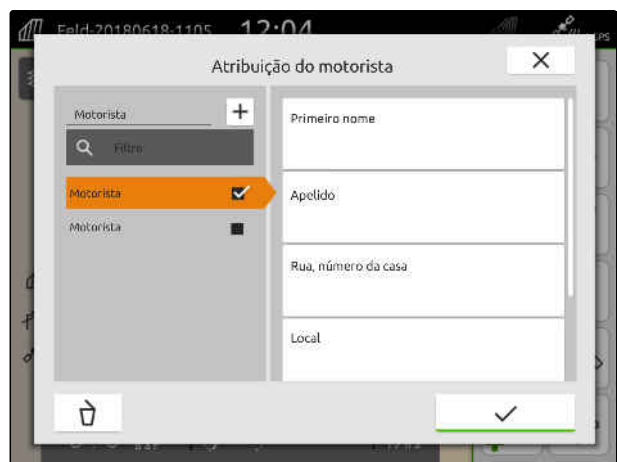


CMS-I-00000309

8. Para atribuir a tarefa a um motorista, seleccionar o motorista desejado.

➔ O motorista seleccionado recebe uma marca de verificação.

9. Confirmar com .



CMS-I-00000309

19.8 Exportar os dados de tarefa como PDF

CMS-T-00003637-E.1

Os dados de tarefa da tarefa atual podem ser guardados como PDF na pen USB.

O PDF contem os seguintes dados de tarefa:


- Resumo da tarefa
- Pormenores da tarefa
- Valores totais do equipamento
- Pormenores sobre a quantidade a dispersar por cada recetor de valor nominal
- Ilustração de um mapa de cobertura por cada recetor de valor nominal



CONDIÇÕES

- ☑ Pen USB inserida
- ☑ Tarefa desejada carregada nos dados do campo; consultar a página 88

1. Abrir o menu de início rápido.

2. seleccione  .

➔ Os dados de tarefa são guardados num diretório "PDF_Export" na pen USB. O ficheiro PDF contem como nome a data e a hora da exportação, assim como o nome do campo e o nome da tarefa.



CMS-I-00000278

Utilizar a comutação das secções

20

CMS-T-00000189-K.1

20.1 Ajustar a sobreposição

CMS-T-00000286-I.1

20.1.1 Fixar a sobreposição no sentido de marcha

CMS-T-00000287-H.1

A sobreposição no sentido de marcha indica o comprimento que as secções possam ultrapassar um limite no sentido de marcha antes que as secções desligam. Uma sobreposição no sentido de marcha evita que surjam lacunas entre o cabeceira do terreno e os regos ou entre as áreas trabalhadas.

A sobreposição do sentido de marcha pode ser ajustada separadamente para ligar e desligar as secções.

Limites para a sobreposição no sentido de marcha:

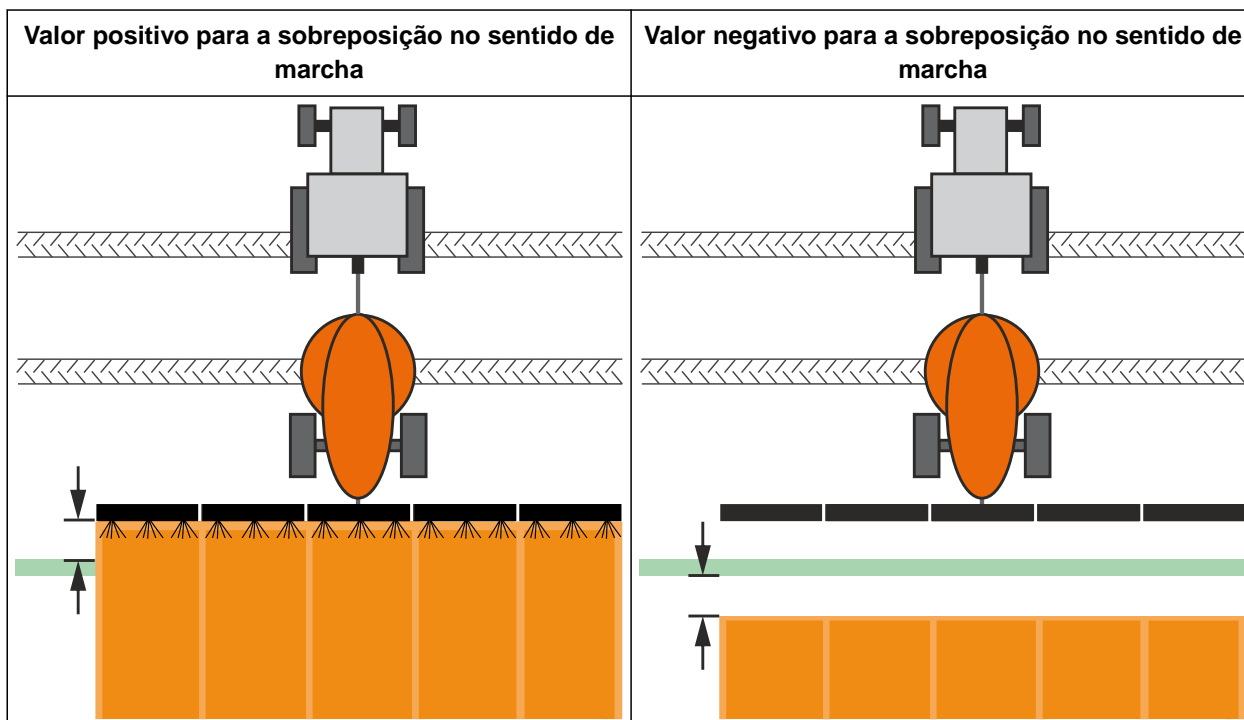
- Limite da área não trabalhada para área trabalhada
- Limite do fim do rego



INDICAÇÃO


Para a sobreposição correta no sentido de marcha, aplica-se o seguinte:

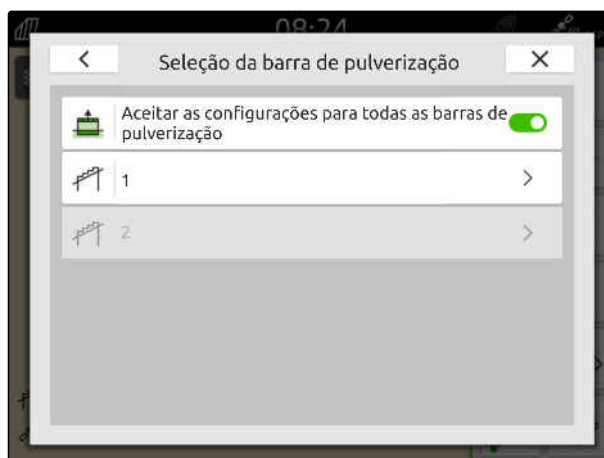
- os tempos corretos sem sobreposição devem ser ajustados no comando do equipamento.
- Se pretende uma lacuna entre o cabeceira do terreno e os regos ou entre as áreas trabalhadas, também pode introduzir um valor negativo para a sobreposição no sentido de marcha.



CONDIÇÕES

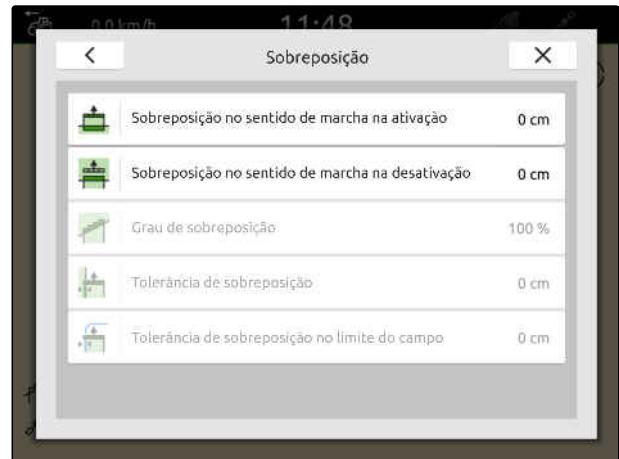
- ☑ Licença para "GPS-Switch basic" ou "GPS-Switch pro" disponível

1. Selecionar no menu de trabalho  > "Ajustes das sobreposições".
 - ➔ Se o aparelho MultiBoom ligado é suportado, aparece uma seleção da barra de pulverização.
 - ➔ Se o aparelho ligado sô possui de uma barra de pulverização, a seleção da barra de pulverização não tem lugar.
2. Se quer aceitar os ajustes das sobreposições para todas as barras de pulverização, ativar "Aceitar as configurações para todas as barras de pulverização".
 - ➔ Se "Aceitar as configurações para todas as barras de pulverização" estiver ativado, sô pode selecionar a primeira barra de pulverização.
3. Selecionar a barra de pulverização da lista.



CMS-I-00004943

4. Selecionar "Sobreposição no sentido de marcha na ativação".
5. Introduzir um valor entre -1000 cm e 1000 cm.
6. Confirmar com ✓.
7. Selecionar "Sobreposição no sentido de marcha na desativação".
8. Introduzir um valor entre -1000 cm e 1000 cm.
9. Confirmar com ✓.



CMS-I-00000198

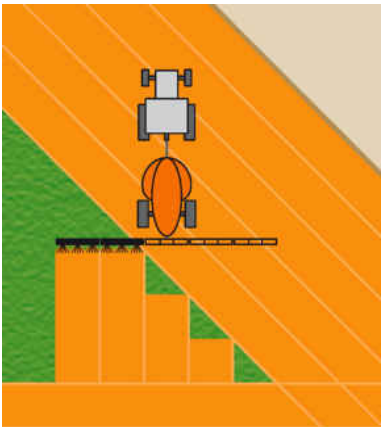
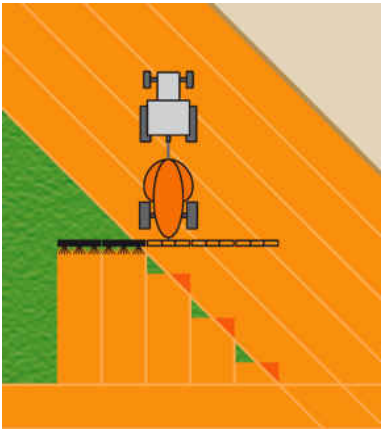
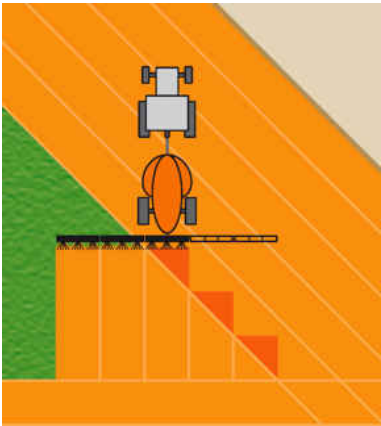
20.1.2 Fixar o grau de sobreposição

CMS-T-00000288-H.1

O grau de sobreposição fixa em por cento o comprimento que uma secção pode ultrapassar um limite antes que as secções desligam. O grau de sobreposição ajustado aparece na vista do mapa.

Limites para o grau de sobreposição:


- Limite da área não trabalhada para área trabalhada
- Limite do fim do rego

Possíveis configurações	Explicação	Figura
0 %	As secções são desligadas antes de surgir uma sobreposição.	
50 %	As secções serão desligadas se estas ultrapassarem metade de um limite.	
100 %	As secções serão desligadas se estas ultrapassarem completamente um limite.	



CONDIÇÕES

- ☑ Licença para "GPS-Switch basic" ou "GPS-Switch pro" disponível

1. Selecionar no menu de trabalho  > "Ajustes das sobreposições".

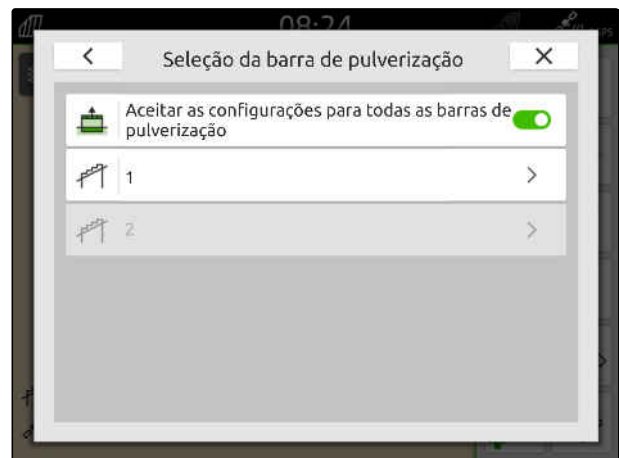
➔ Se o aparelho MultiBoom ligado é suportado, aparece uma seleção da barra de pulverização.

➔ Se o aparelho ligado sô possui de uma barra de pulverização, a seleção da barra de pulverização não tem lugar.

2. Se quer aceitar os ajustes das sobreposições para todas as barras de pulverização, ativar "Aceitar as configurações para todas as barras de pulverização".

➔ Se "Aceitar as configurações para todas as barras de pulverização" estiver ativado, sô pode selecionar a primeira barra de pulverização.

3. Selecionar a barra de pulverização da lista.



CMS-I-00004943

4. Selecionar "Grau de sobreposição".

5. Selecionar o valor percentual.

6. Confirmar com ✓.



CMS-I-00000199

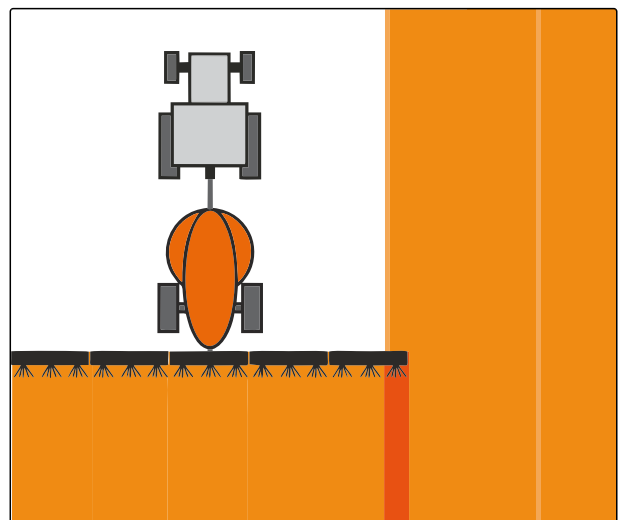
20.1.3 Fixar a tolerância de sobreposição

CMS-T-00000289-I.1

A tolerância de sobreposição fixa o comprimento que as secções exteriores possam ultrapassar uma área trabalhada antes que as secções desligam. Uma tolerância de sobreposição evita que as secções exteriores desligam e ligam permanentemente em caso de funcionamento paralelo se as secções tocam um limite.

Limites para a tolerância de sobreposição:

- Limite da área não trabalhada para área trabalhada
- Limite do fim do rego




CMS-I-000594

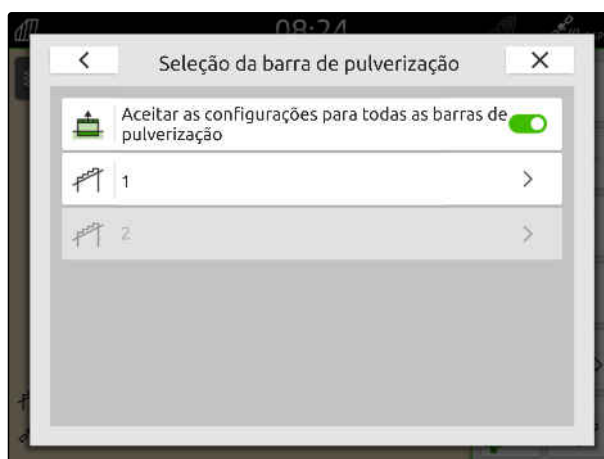
INDICAÇÃO

A tolerância de sobreposição só reage se o grau de sobreposição estiver fixado em 0 % ou 100 %; consultar a página 109.


CONDIÇÕES

- ☑ Licença para "GPS-Switch basic" ou "GPS-Switch pro" disponível

1. Selecionar no menu de trabalho  > "Ajustes das sobreposições".
 - ➔ Se o aparelho MultiBoom ligado é suportado, aparece uma seleção da barra de pulverização.
 - ➔ Se o aparelho ligado sô possui de uma barra de pulverização, a seleção da barra de pulverização não tem lugar.
2. Se quer aceitar os ajustes das sobreposições para todas as barras de pulverização, ativar "Aceitar as configurações para todas as barras de pulverização".
 - ➔ Se "Aceitar as configurações para todas as barras de pulverização" estiver ativado, sô pode selecionar a primeira barra de pulverização.
3. Selecionar a barra de pulverização da lista.



CMS-I-00004943

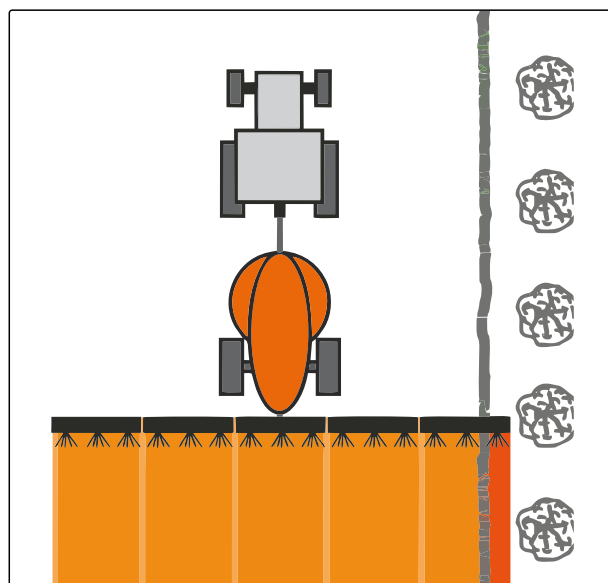
4. Selecionar "Tolerância de sobreposição".
5. Introduzir o valor desejado.
6. Confirmar com .



CMS-I-00000200

20.1.4 Fixar a tolerância de sobreposição no limite do campo


A tolerância de sobreposição no limite do campo fixa o comprimento que as secções exteriores possam ultrapassar o limite do campo antes que as secções desligam. Uma tolerância de sobreposição no limite do campo evita que as secções exteriores desligam e ligam permanentemente em caso de trabalhos no limite do campo porque as secções tocam no limite do campo.

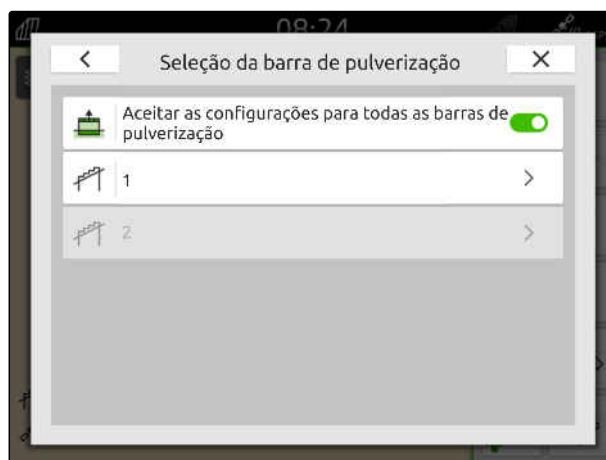


CMS-I-001467

CONDIÇÕES


- ☑ Licença para "GPS-Switch basic" ou "GPS-Switch pro" disponível

1. Selecionar no menu de trabalho  > "Ajustes das sobreposições".
 - ➔ Se o aparelho MultiBoom ligado é suportado, aparece uma seleção da barra de pulverização.
 - ➔ Se o aparelho ligado não possui uma barra de pulverização, a seleção da barra de pulverização não tem lugar.
2. Se quer aceitar os ajustes das sobreposições para todas as barras de pulverização, ativar "Aceitar as configurações para todas as barras de pulverização".
 - ➔ Se "Aceitar as configurações para todas as barras de pulverização" estiver ativado, só pode selecionar a primeira barra de pulverização.
3. Selecionar a barra de pulverização da lista.



CMS-I-00004943

20 | Utilizar a comutação das secções Iniciar a gravação

4. Selecionar "Tolerância de sobreposição no limite do campo".
5. Introduzir um valor entre 0 cm e 150 cm.
6. Confirmar com  .



CMS-I-00000201

20.2 Iniciar a gravação

CMS-T-00000264-J.1

Quando a gravação é iniciada e as secções são ligadas, o AmaTron 4 guarda os dados de posição da área trabalhada. As áreas trabalhadas são apresentadas em verde na vista do mapa.

Os seguintes dados pertencem às gravações:

- Área trabalhada
- Limites do campo
- Obstáculos
- Cabeceira do terreno
- Linhas da via




CONDIÇÕES

- ☑ Licença para "GPS-Switch basic" ou "GPS-Switch pro" disponível
- ☑ ISOBUS configurado, consultar a página 45
- ☑ Existe sinal GPS
- ☑ Trator correto selecionado, consultar a página 68
- ☑ Equipamento correto selecionado, consultar a página 58
- ☑ Sobreposição ajustada, consultar a página 107

Em caso de comutação automática das secções:

- ☑ Equipamento configurado no software ISOBUS para a comutação automática das secções

- ▶ Se o acessório ligado suportar a comutação automática das secções,

selecionar  no menu de trabalho

ou

se as secções do acessório ligado são comutadas manualmente,

selecionar  no menu de trabalho.

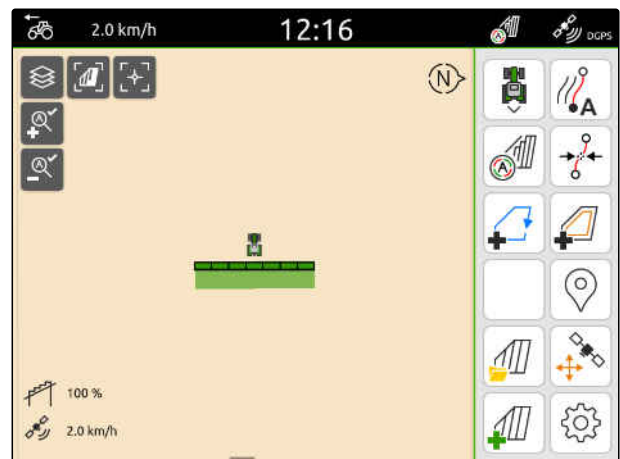


INDICAÇÃO

Sem um sinal de correção GPS, o sinal GPS recebido pode ser corrigido por um software. Podem passar 5 minutos até que seja disponível um sinal GPS corrigido.

Se não estiver disponível nenhum sinal GPS corrigido, a área trabalhada é apresentada em amarelo na vista do mapa. Se estiver disponível um sinal GPS corrigido, a área trabalhada é apresentada em verde no GPS-Switch.

- ➔ A tabela a seguir mostra uma vista geral do estado das secções e as cores correspondentes das secções no símbolo do equipamento.



CMS-I-00000132

Equipamento com comutação automática das secções	
Estado das secções	Cor da secção no símbolo do equipamento
Equipamento não está em posição de trabalho	Cinzento
Gravação parada, secção manualmente desligada	Laranja
Gravação parada, secção manualmente ligada	Verde
Secção desligada através da comutação automática das secções	Laranja
Secção ligada através da comutação automática das secções	Verde
Secções ligadas através da comutação automática das secções, as secções não atingiram o valor previsto	Amarelo
Gravação iniciada, secções manualmente paradas	Vermelho



INDICAÇÃO

Se as secções forem comutadas manualmente, é dada uma recomendação de comutação através das cores das secções no símbolo do equipamento.

Equipamento com comutação manual das secções	
Recomendação de comutação	Cor da secção no símbolo do equipamento
Secção desligada	Laranja
Secção ligada	Verde

20.3 Terminar a gravação

CMS-T-00000265-B.1

- ▶ *Se o acessório ligado suportar a comutação automática das secções,*
desligar todas as secções através do comando do equipamento

ou

parar

ou

se as secções do acessório ligado são comutadas manualmente,

selecionar  no menu de trabalho.

Utilizar Spot-Spraying

21

CMS-T-00016884-A.1

21.1 Iniciar Spot-Spraying

CMS-T-00016270-A.1

Com Spot-Spraying, o líquido a pulverizar pode ser aplicado seletivamente. As coordenadas GPS previamente guardadas num mapa Spot-Spraying são utilizadas para este fim. As coordenadas GPS são utilizadas para criar áreas pontuais nas quais o líquido a pulverizar é aplicado.



CONDIÇÕES

Requisitos do AmaTron 4:

- ☑ Licença para "GPS-Switch pro" disponível
- ☑ ISOBUS configurado, consultar a página 45
- ☑ Sinal GPS com sinal de correção RTK disponível. O sinal de correção RTK utilizado corresponde ao sinal de correção RTK com o qual foi criado o mapa Spot-Spraying.
- ☑ Inserir corretamente os dados geométricos do equipamento, consultar a página 54
- ☑ Se for utilizado o sinal GPS do trator, inserir corretamente os dados geométricos do trator, consultar a página 59

Requisitos do pulverizador:

- ☑ Equipamento configurado no software ISOBUS para a comutação automática das secções
- ☑ Tanque do líquido a pulverizar cheio com a taxa de aplicação máxima permitida
- ☑ Comutação de bicos individuais AmaSelect disponível
- ☑ O software do pulverizador está atualizado
- ☑ Bicos de Spot-Spraying equipados para resultados ótimos

1. *Para utilizar o mapa Spot-Spraying sem um limite do campo:*
consultar a página 121

ou

para utilizar o mapa Spot-Spraying com um limite do campo:
consultar a página 122.

2. Ajustar os tempos de comutação com precisão para os equipamentos utilizados no software ISOBUS.
3. Definir uma pressão de pulverização constante de cerca de 3 bar no software ISOBUS.
4. Definir o valor previsto para a quantidade a dispersar no software ISOBUS.

21 | Utilizar Spot-Spraying Iniciar Spot-Spraying

5. Selecionar no menu de trabalho .

Para maximizar a cobertura das manchas, são tratadas áreas adicionais no sentido de marcha e lateralmente à volta dos spots. A dimensão das áreas adicionais é especificada através de valores percentuais.


A AMAZONE recomenda as seguintes definições:

- Área adicional na lateral: 10 %
- Área adicional no sentido de marcha: 100 %

Para reduzir a quantidade de líquido a pulverizar necessária, as áreas adicionais podem ser reduzidas. Se a área adicional no sentido de marcha for demasiado reduzida, os spots mais pequenos não são tratados. O ajuste ideal só pode ser determinado no campo.

6. *Para ajustar as áreas adicionais:*
Inserir em "Área adicional na lateral" ou "Área adicional no sentido de marcha" o valor desejado.

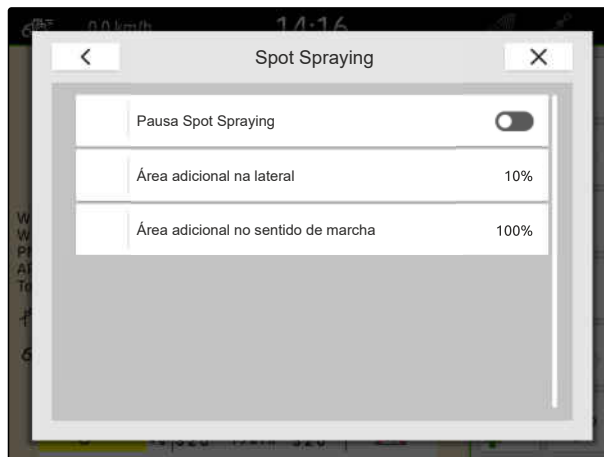
7. Ligar todas as secções no software ISOBUS.

8. Selecionar no menu de trabalho .

9. Conduzir no campo.

10. Ajustar a velocidade à quantidade a dispersar desejada.

➔ As secções são comutadas por meio do mapa Spot-Spraying. Fora dos spots, as secções permanecem desligadas, independentemente dos mapas de aplicação ou dos limites. Toda a área coberta pelas secções é rotulada como uma área trabalhada.



CMS-I-00010836




CMS-I-00010861

O Spot-Spraying pode ser interrompido para voltar a mudar a comutação das secções em função dos mapas de aplicação ou limites. Toda a área coberta

pelas secções permanece rotulada como uma área trabalhada.

11. Para interromper o Spot-Spraying:

Selecionar no menu de trabalho  e ativar "Interromper Spot-Spraying".

21.2 Utilizar o mapa Spot-Spraying sem um limite do campo

CMS-T-00016886-A.1

O mapa Spot-Spraying pode ser importado e utilizado diretamente sem um limite do campo.



CONDIÇÕES

- ⊗ O mapa de Spot-Spraying pretendido contém menos de um milhão de spots
- ⊗ Pen USB com mapa de Spot-Spraying inserida

Os mapas de Spot-Spraying devem ser criados como mapas de pontos com o sistema de coordenadas WGS-84. Os mapas de Spot-Spraying são compostos por 3 ficheiros.

Todos os 3 ficheiros devem ser guardados na mesma pasta ou no mesmo ficheiro zip na pen USB:

- Ficheiro de dados geométricos, formato do ficheiro: .shp
- Ficheiro de dados fatuais, formato do ficheiro: .dbf
- Ficheiro de dados de atributo, formato do ficheiro: .shx
- O ficheiro de dados geométricos tem um atributo com o nome "spray_r", que cumpre os seguintes requisitos:
 - ◇ O raio da área a pulverizar é especificado no atributo "spray_r"
 - ◇ O raio é indicado em cm
 - ◇ O raio indicado encontra-se entre 10 cm e 1.000 cm

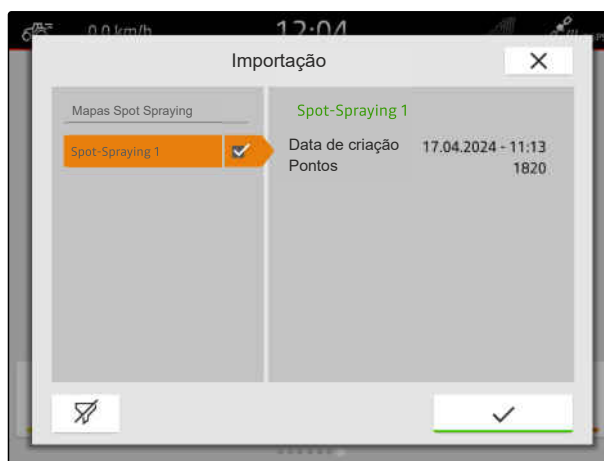
1. Selecionar no menu principal .

➔ Se existirem gravações, aparece uma nota.

21 | Utilizar Spot-Spraying

Utilizar o mapa Spot-Spraying com um limite do campo

2. Para rejeitar gravações atuais, selecionar ✗
ou
para guardar as gravações atuais, selecionar ✓, consultar a página 87.
 3. Selecionar o mapa de Spot-Spraying desejado.
 4. Confirmar a importação com ✓.
- ➔ O mapa de Spot-Spraying é apresentado na vista de mapa.
- 5.



CMS-I-00010835

21.3 Utilizar o mapa Spot-Spraying com um limite do campo

CMS-T-00016887-A.1

Para utilizar o mapa de Spot-Spraying com um limite do campo, o mapa de Spot-Spraying deve ser adicionado a um campo existente como um tarefa.




CONDIÇÕES

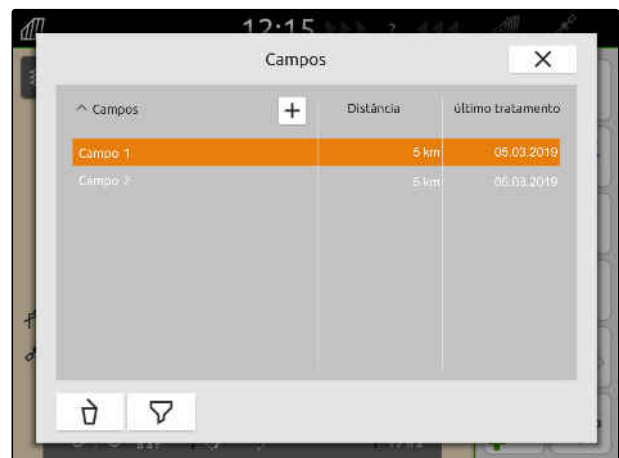
- ☑ Campo criado, consultar a página 89 os dados de tarefa ISO-XML importados, consultar a página 92
- ☑ O mapa de Spot-Spraying pretendido contém menos de um milhão de spots
- ☑ Pen USB com mapa de Spot-Spraying inserida

Os mapas de Spot-Spraying devem ser criados como mapas de pontos com o sistema de coordenadas WGS-84. Os mapas de Spot-Spraying são compostos por 3 ficheiros. Todos os 3 ficheiros devem ser guardados na mesma pasta ou no mesmo ficheiro zip na pen USB:

- Ficheiro de dados geométricos, formato do ficheiro: .shp
- Ficheiro de dados fatuais, formato do ficheiro: .dbf
- Ficheiro de dados de atributo, formato do ficheiro: .shx
- O ficheiro de dados geométricos tem um atributo com o nome "spray_r", que cumpre os seguintes requisitos:
 - ◇ O raio da área a pulverizar é especificado no atributo "spray_r"
 - ◇ O raio é indicado em cm
 - ◇ O raio indicado encontra-se entre 10 cm e 1.000 cm

1. Selecionar no menu de trabalho .

2. Selecionar o campo desejado.



CMS-I-00000304

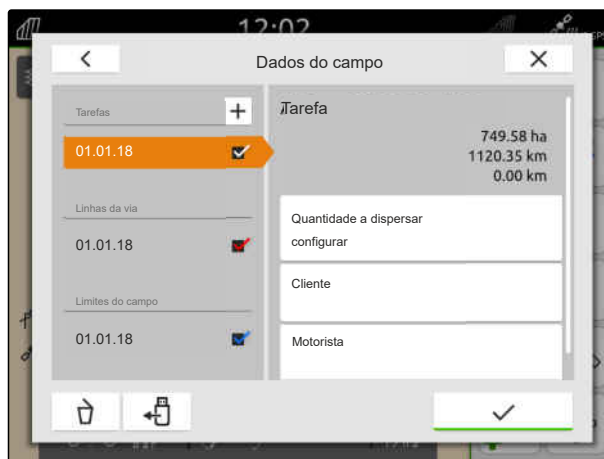
21 | Utilizar Spot-Spraying

Utilizar o mapa Spot-Spraying com um limite do campo

3. Para carregar um limite do campo,
Marcar a caixa do limite do campo desejado.

4. seleccione .

➔ Aparecem os mapas de Spot-Spraying guardados na pen USB.




CMS-I-00000303

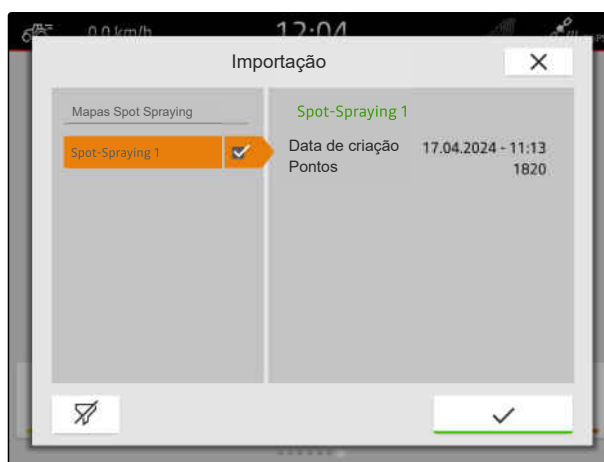
5. Selecionar o mapa de Spot-Spraying desejado.

6. Confirmar a importação com .

➔ O mapa Spot-Spraying é importado e adicionado ao campo como um trabalho.

7. Confirmar com .

➔ O mapa de Spot-Spraying é apresentado na vista de mapa.



CMS-I-00010835

Utilizar os limites do campo

22

CMS-T-00001745-H.1

22.1 Criar o limite do campo

CMS-T-00000298-H.1

O AmaTron 4 pode criar a partir de uma área trabalhada um limite do campo. A partir do limite do campo, o AmaTron 4 pode calcular o tamanho do campo. Do tamanho do campo resulta a área trabalhada e a área restante. Se utilizar a comutação das secções automática, a dispersão para no limite do campo.

Se for necessário criar um limite de campo sem trabalhar efetivamente a área, a área trabalhada pode ser novamente suprimida no AmaTron 4.


Se está ligado um distribuidor ISOBUS, uma zona de segurança é criada automaticamente dentro do limite do campo. Quando o distribuidor ISOBUS entrar na zona de segurança, as secções desligam-se. Assim é evitado que a dispersão é efetuada além do limite do campo. A zona de segurança podem ser desativada através da configuração do limite do campo.

Nos distribuidores AMAZONE da nova geração, a zona de segurança é desativada automaticamente na distribuição em bordadura.



CONDIÇÕES

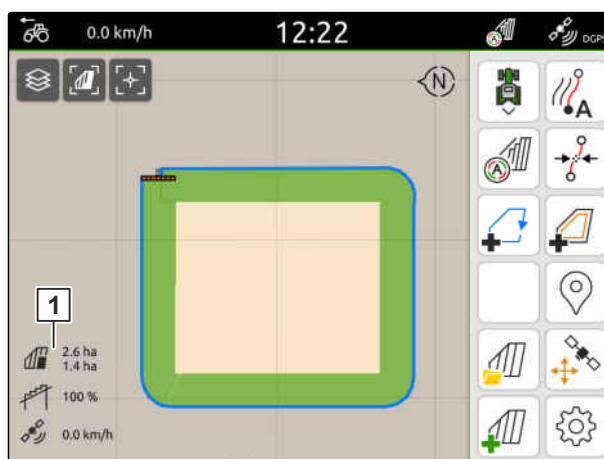
- ☑ Licença para "GPS-Switch basic" ou "GPS-Switch pro" disponível
- ☑ Margem do campo completamente trabalhada

1. Selecionar no menu de trabalho  .



CMS-I-00000215

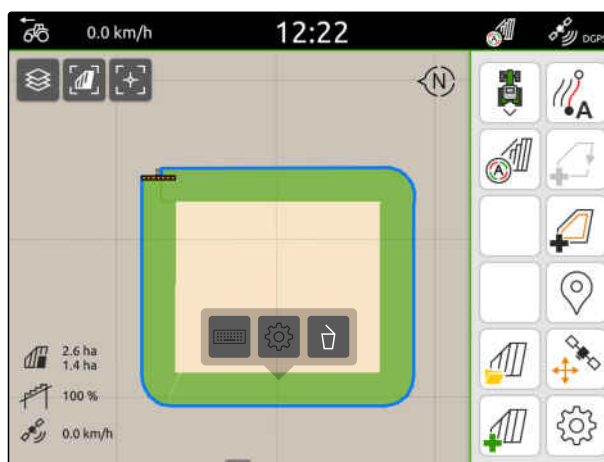
➔ O limite do campo é colocado à volta da área trabalhada. Os tamanhos da área trabalhada e da área restante são apresentados no mapa: **1**



CMS-I-00000217

2. Para apagar a área trabalhada, tocar na área trabalhada.

3. selecione .



CMS-I-00003261

4. *Para criar zonas de exclusão,*
consultar a página 127.
5. *Para configurar o limite do campo,*
consultar a página 129

22.2 Criar zonas de exclusão

CMS-T-00013057-A.1

As zonas de exclusão podem ser utilizadas para marcar áreas no campo que não devem ou não podem ser editadas. As zonas de exclusão são dotadas de um limite próprio. Se forem criadas zonas de exclusão e ainda não existir um limite do campo, é automaticamente criado um limite do campo. Os limites das zonas de exclusão são colocados dentro do limite do campo em torno de áreas não trabalhadas.

A zona de exclusão deve ter um tamanho de, no mínimo, 10 m².

Se estiver ligado um distribuidor ISOBUS, são criadas automaticamente zonas de segurança à volta das zonas de exclusão. Quando o distribuidor ISOBUS entrar na zona de segurança, as secções desligam-se. Assim é evitado que a dispersão é efetuada além das zonas de exclusão. A zona de segurança podem ser desativada através da configuração do limite do campo.


Nos distribuidores AMAZONE da nova geração, a zona de segurança é desativada automaticamente na distribuição em bordadura.



CONDIÇÕES

- ☑ Campo completamente trabalhada
- ☑ Existência de uma área não trabalhada de, pelo menos, 10 m² dentro da área trabalhada

1. Tocar na área trabalhada.

2. selecione .




CMS-I-00008351

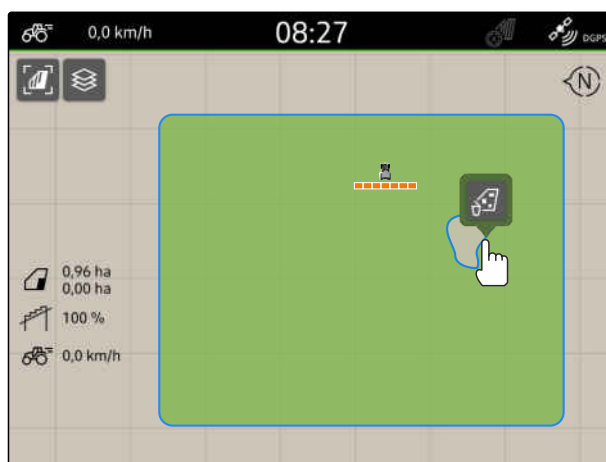
➔ Se ainda não existir um limite do campo, é criado um limite do campo.

➔ São criadas zonas de exclusão em torno das áreas não cultivadas dentro do limite do campo.



CMS-I-00008350

3. Para apagar uma zona de exclusão, tocar na zona de exclusão e selecionar .




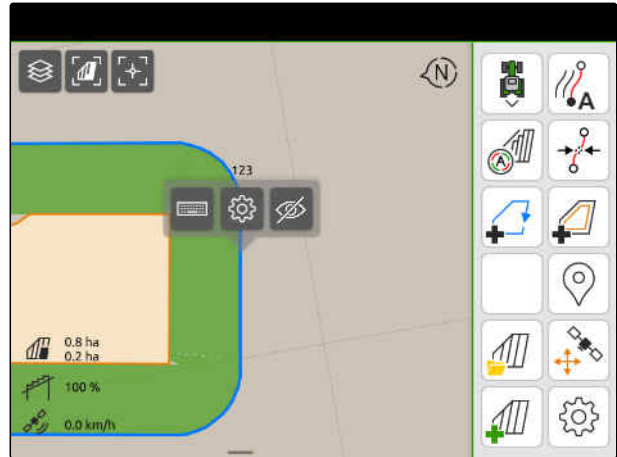
CMS-I-00008349

22.3 Ocultar o limite do campo

CMS-T-00000308-H.1

Quando os limites do campo serão ocultados, estes já não são apresentados na vista do mapa. Os limites do campo ocultados permanecem guardados nos dados do campo e podem ser recarregados.

1. Tocar no limite do campo.
2. seleccione .
3. Para recarregar os limites do campo, consultar a página 88.



CMS-I-00001053

22.4 Configurar os limites do campo

CMS-T-00013056-B.1

22.4.1 Desativar a zona de segurança


CMS-T-00013058-B.1

Se estiver ligado um distribuidor ISOBUS, são criadas automaticamente zonas de segurança dentro dos limites do campo e à volta das zonas de exclusão. Quando o distribuidor ISOBUS entrar uma zona de segurança, as secções desligam-se. Assim é evitado que a dispersão é efetuada além do limite do campo ou na zona de exclusão. As zonas de segurança podem ser desativadas.

Nos distribuidores AMAZONE da nova geração, as zonas de segurança são desativadas automaticamente na distribuição em bordadura.

22 | Utilizar os limites do campo

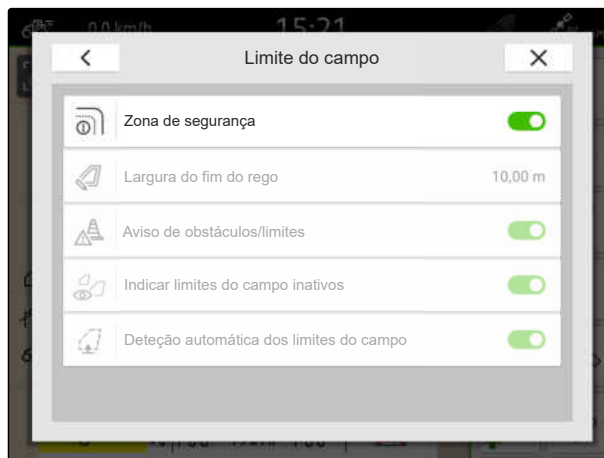
Configurar os limites do campo

1. Selecionar no menu de trabalho  > "Limite do campo".

2. Ativar "Zona de segurança"

ou

Desativar "Zona de segurança".



CMS-I-00008327


22.4.2 Ativar os avisos de obstáculos e limites

CMS-T-00000225-H.1

Os avisos aparecem no topo do ecrã e é emitido um sinal acústico.

Se os avisos forem ativados, são emitidos avisos para os seguintes eventos:

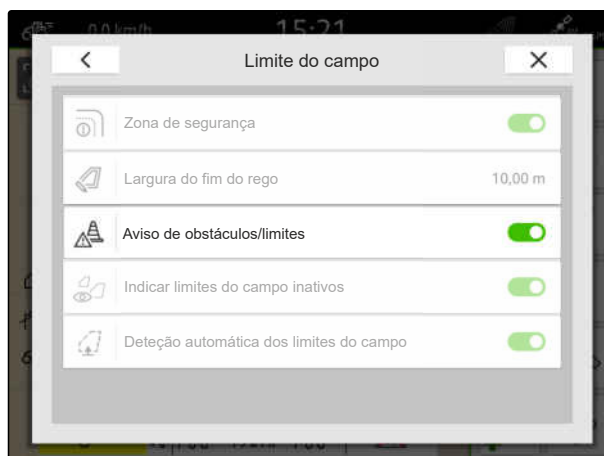
- Aproximação do limite do campo
- Aproximação de um obstáculo

1. Selecionar no menu de trabalho  > "Limite do campo".

2. Ativar "Aviso de obstáculos/limites"

ou

Desativar "Aviso de obstáculos/limites".




CMS-I-00000189

22.4.3 Indicar limites do campo inativos

CMS-T-00013059-B.1

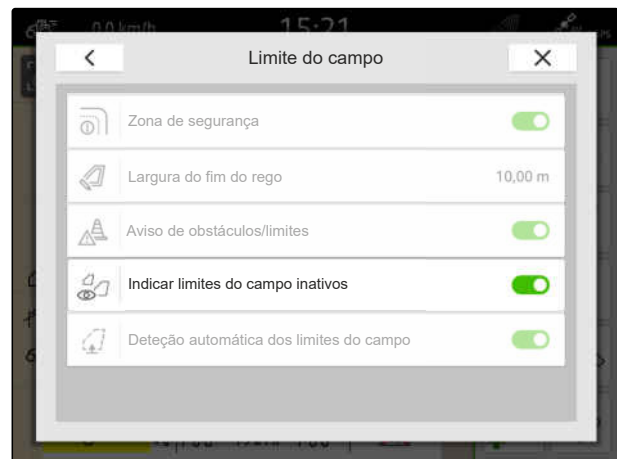
Quando esta função está ativada, os limites do campo inativos são apresentados como linhas cinzentas finas na vista de mapa.

1. Selecionar no menu de trabalho  > "*Limite do campo*".

2. Ativar "*Indicar limites do campo inativos*"

ou

Desativar "*Indicar limites do campo inativos*".



CMS-I-00008328

22.4.4 Ativar a deteção automática dos limites do campo


CMS-T-00003639-D.1

Se a deteção automática do limite do campo estiver ativada, o AmaTron 4 deteta automaticamente se existe um campo memorizado nas proximidades. Os dados do campo para este campo podem então ser carregados para poder trabalhar o campo. Se a função estiver desativada, os dados do campo devem ser selecionados manualmente para poder trabalhar o campo.



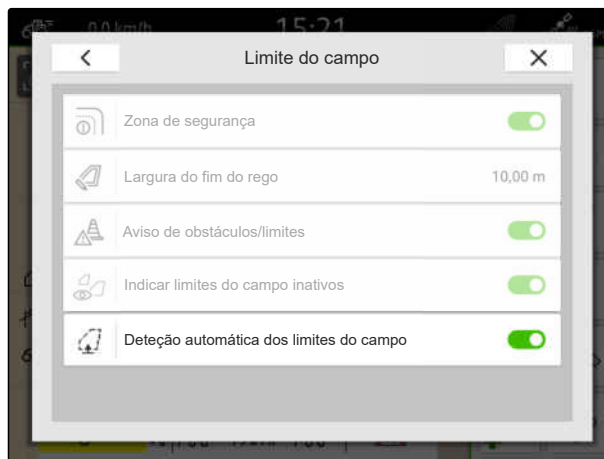
CONDIÇÕES

- ✓ Licença para "GPS-Maps&Docs" disponível

1. Selecionar no menu de trabalho  > "Limite do campo".
2. Ativar "Deteção automática dos limites do campo"

ou

Desativar "Deteção automática dos limites do campo".



CMS-I-00008291

Utilizar fim do rego virtual

23

CMS-T-00001746-H.1

23.1 Criar cabeceira do terreno virtual

CMS-T-00000300-I.1


Com um cabeceira do terreno virtual, este podem ser definido na vista do mapa. Assim, a área do cabeceira do terreno pode ser cultivado independentemente do campo restante. As secções são comutadas no limite do fim do rego.

No cabeceira do terreno virtual, as linhas da via são criadas automaticamente.



CONDIÇÕES

- ⊙ Licença para "GPS-Switch basic" ou "GPS-Switch pro" disponível
- ⊙ Limite do campo criado, consultar a página 125

1. Seleccionar no menu de trabalho .
2. Introduzir a largura do fim do rego.



CMS-I-00000219

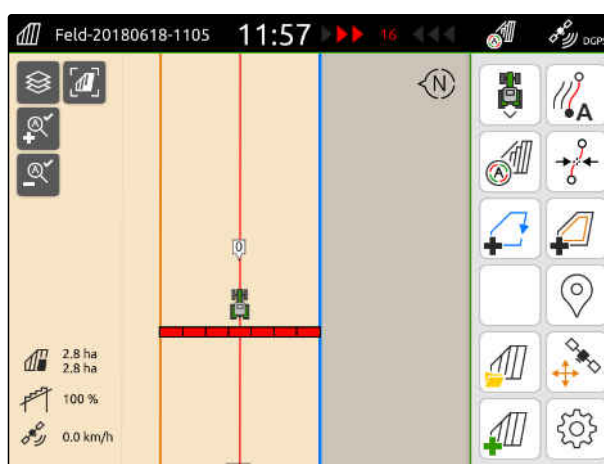
23 | Utilizar fim do rego virtual

Criar cabeceira do terreno virtual

Se iniciar com meia largura de trabalho, a primeira linha da via "0" é colocada em cima do limite do campo e a segunda linha da via encontra-se muito além do limite do campo.




Se começar com inteira largura de trabalho, a primeira linha da via "0" é colocada uma meia largura de trabalho além do limite do campo.



3. Para criar a primeira linha de via no limite do campo,
Ativar "Começar com meia largura de trabalho"

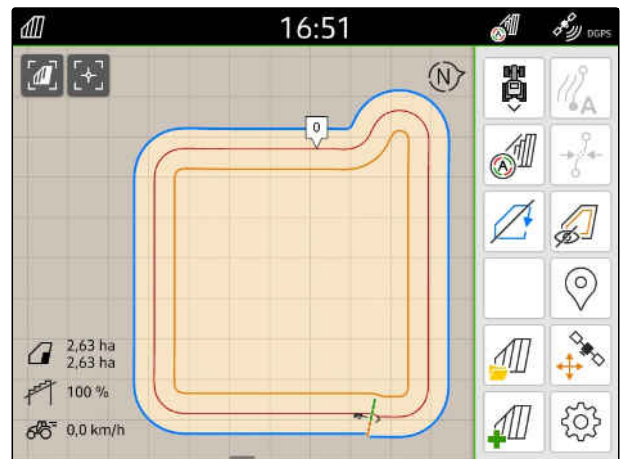
ou

para criar a primeira linha de via uma meia largura de trabalho dentro do limite do campo, desativar "Começar com meia largura de trabalho".

4. Confirmar com  .


➔ Depois ter criado o cabeceira do terreno virtual, este aparece como área cinzenta dentro do limite do campo.

Para poder iniciar a dispersão dentro do cabeceira do terreno virtual e para poder utilizar as linhas da via dentro do cabeceira do terreno virtual, deve desbloquear o cabeceira do terreno virtual.




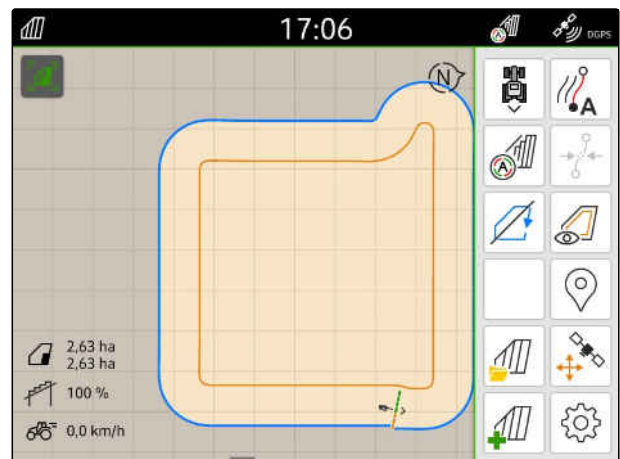
CMS-I-00009412

5. Para desbloquear o cabeceira do terreno virtual,

selecionar  no menu de trabalho.


6. Para ocultar as linhas de via dentro da cabeceira do terreno virtual,

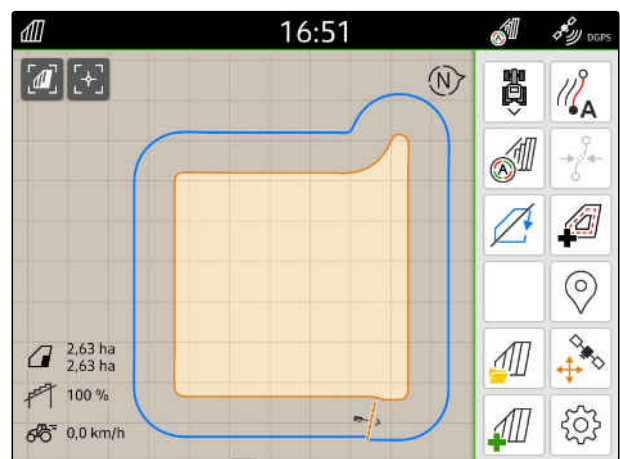
selecionar  no menu de trabalho.



CMS-I-00009411

7. Para bloquear o cabeceira do terreno virtual,


selecionar  no menu de trabalho.



CMS-I-00009413


23.2 Processar a cabeceira do terreno virtual

CMS-T-00000309-G.1

1. Tocar na cabeceira do terreno virtual.
2. Para apagar a cabeceira do terreno virtual, selecionar 


ou

para alterar a largura da cabeceira do terreno,

entrar no menu de trabalho em  > "Limite do campo" > "Largura da cabeceira do terreno" a largura do fim do rego desejada

ou

para deslocar a primeira linha de via,

ativar ou desativar no menu de trabalho em  > "Condução em paralelo" "Começar com meia largura de trabalho".



CMS-I-00000315

Marcar o obstáculo

24

CMS-T-00000299-G.1

Se existirem obstáculos no campo, como buracos de água, postes de força, pedras ou árvores, esses obstáculos podem ser marcados no mapa do AmaTron 4. Se o veículo se estiver a aproximar de um obstáculo, é emitido um aviso e aproximado por zoom no símbolo do veículo.

O aviso só é emitido se os avisos estiverem ativados nos ajustes; consultar a página 130.

O mapa só é aproximado por zoom se o zoom automático estiver ativado; consultar a página 72.


O obstáculo marcado pode ser utilizado para a correção GPS Drift, consultar a página 79.



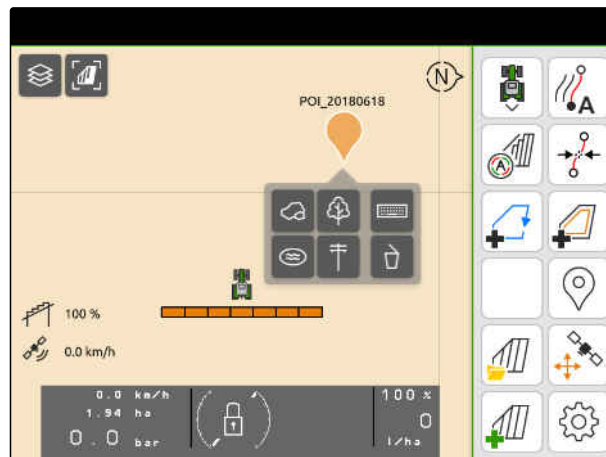
CONDIÇÕES

☑ Licença para "GPS-Switch pro" disponível

1. Pode aproximar-se com o veículo ao obstáculo.
2. *Se quer utilizar o obstáculo marcado para a correção GPS Drift,*
anotar o alinhamento e a posição do veículo.

3. Selecionar no menu de trabalho .


➔ No mapa é apresentado um símbolo do obstáculo.




CMS-I-00000222

4. Deslocar com o dedo o símbolo do obstáculo para a posição desejada.

5. *Para adicionar um símbolo para um tipo específico de obstáculo,* selecionar o símbolo desejado.

6. *Para renomear o obstáculo,* introduzir em  o nome desejado.

7. *Para apagar o obstáculo,* seleccione .

8. *Para colocar o símbolo de obstáculo,* tocar num ponto qualquer no mapa.

Utilizar a ajuda para marcha paralela

25

CMS-T-00000190-K.1

25.1 Configurar a ajuda para marcha paralela

CMS-T-00000231-I.1

25.1.1 Selecionar o modelo da linha da via



CMS-T-00000293-I.1

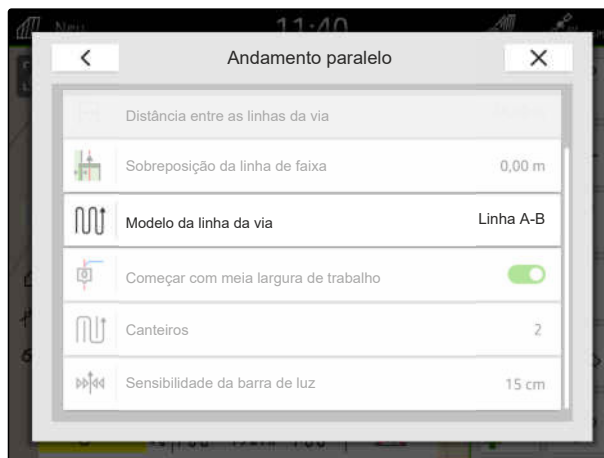
Com o AmaTron 4 pode gravar diferentes tipos de linhas da via.

Modelo da linha da via disponível	Explicação	Figura
A-B	Linha da via reta criada entre 2 pontos.	
contorno alisado	Linha da via sinuosa que é gravada durante a marcha entre 2 pontos. Os contornos são alisados automaticamente.	

CONDIÇÕES

- ✓ Licença para "GPS-Track" disponível

1. Selecionar no menu de trabalho  > "Condução em paralelo" > "Padrão da linha da via".
2. Selecionar o modelo da linha da via desejado.
3. Confirmar com  .



CMS-I-00000207


25.1.2 Processar as linhas da via

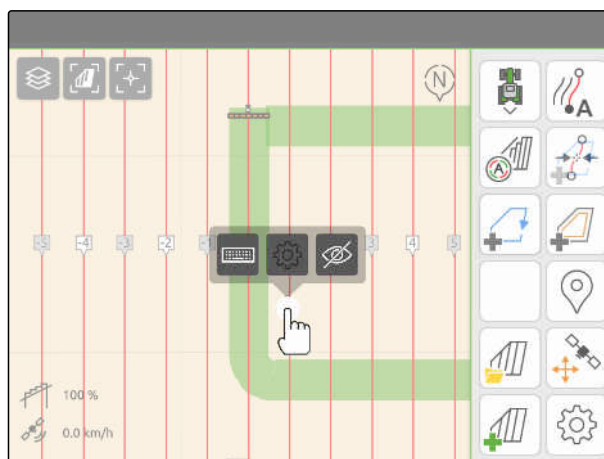
CMS-T-00007040-C.1

Quando são criadas linhas da via, a distância entre as linhas da via corresponde à largura de trabalho do aparelho ligado. A distância entre as linhas da via pode ser modificada manualmente.

Se é para conduzir nas linhas da via e se apesar de uma sobreposição surge uma fenda no processamento, a sobreposição das linhas da via pode ser modificada.

1. Tocar numa linha da via.
- ➔ Aparecem os botões de configuração.

2. seleccione  .



CMS-I-00004944

3. Para modificar a distância entre as linhas da via,
ative "Entrada manual"

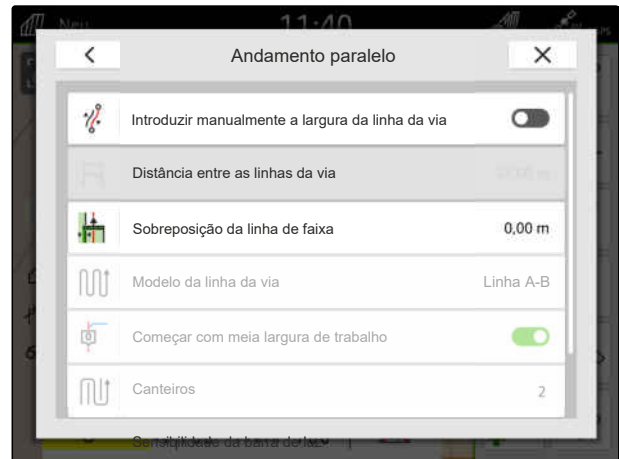
OU

e para modificar a sobreposição da linha da via,
desative "Entrada manual"

Possíveis entradas para a sobreposição da linha da via:

- Valor positivo: sobreposição
- Valor negativo: fenda no processamento

4. Introduzir a distância entre as linhas da via desejada ou sobreposição desejada da linha da via.

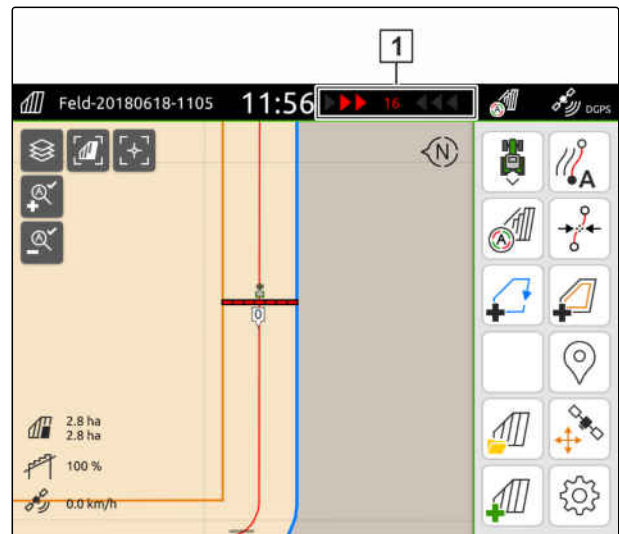


CMS-I-00004952

25.1.3 Ajustar a sensibilidade da barra de luz

A barra de luz **1** indica o desvio do trator da linha de via mais perto e ajuda o motorista de se manter na via.

Os símbolos triangulares da barra de luz acendem quando o desvio da linha de via excede o valor especificado.





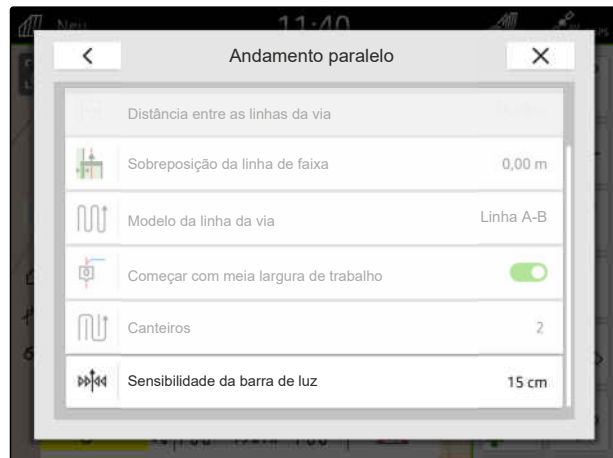
CMS-I-00000204



CONDIÇÕES

- ☑ Licença para "GPS-Track" disponível

1. Selecionar no menu de trabalho  > "Condução em paralelo" > "Sensibilidade da barra de luz".
2. Introduzir um valor entre 1 cm e 100 cm.
3. Confirmar com .



CMS-I-00000205

25.2 Criar linhas da via

CMS-T-00001688-G.1


25.2.1 Criar linha A-B

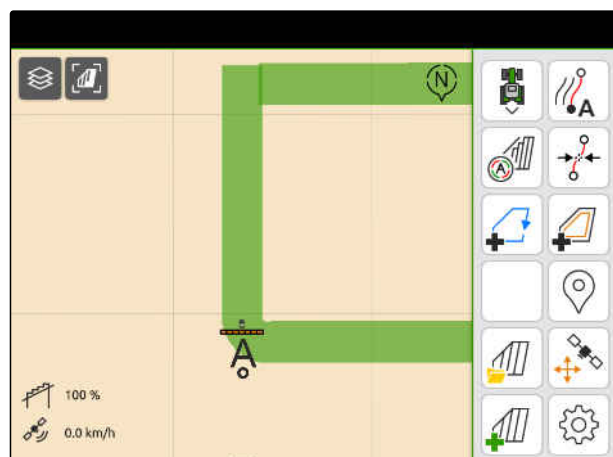
CMS-T-00000296-H.1



CONDIÇÕES


- ☑ Licença para "GPS-Track" disponível
- ☑ Selecione Modelo da linha da via "A-B", consultar a página 139

1. Ir para o início da rego.
 2. seleccione .
- ➔ O ponto inicial da linha da via é colocado na posição do veículo.

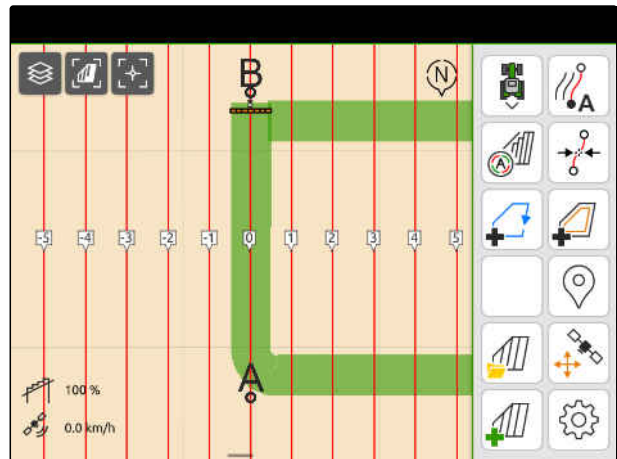


CMS-I-00000208

3. Ir para o fim do rego.

4. seleccione .

➔ O ponto final da linha da via é colocado na posição do veículo. Outras linhas da via são adicionadas.



CMS-I-00000209

25.2.2 Criar contorno alisado

CMS-T-00000297-H.1

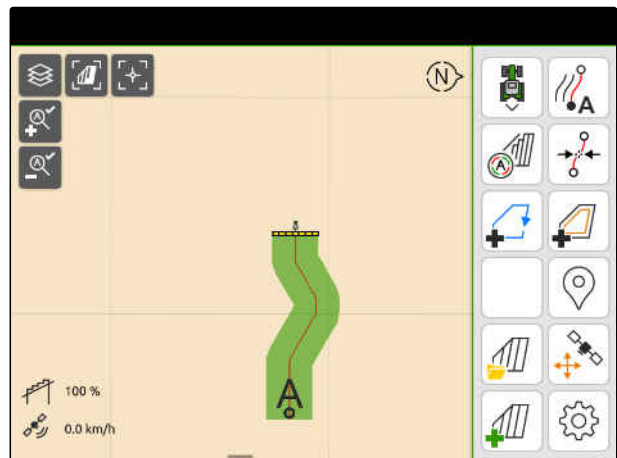
CONDIÇÕES

- ☑ Licença para "GPS-Track" disponível
- ☑ Modelo da linha da via "contorno alisado" selecionado; consultar a página 139

1. Ir para o início da rego.

2. seleccione .

➔ O ponto inicial da linha da via é colocado na posição do veículo.



CMS-I-00000211

3. Ir para o fim do rego.

INDICAÇÃO

O ponto final da linha da via tem de se encontrar, no mínimo, 15 m do ponto inicial.

4. seleccione .

➔ O ponto final da linha da via é colocado na posição do veículo. Outras linhas da via são adicionadas.



CMS-I-00000210

25.3 Criar canteiros



CMS-T-00000292-1.1

Para criar canteiros, determinadas linhas da via podem ser destacadas. As linhas da via destacadas indicam em que fila da área de trabalho tem de rodar para criar um canteiro do tamanho desejado. O número a ser introduzido indica o ritmo em que as linhas da via têm de ser utilizadas. Se introduzir, por exemplo, um 2, deve utilizar cada segunda linha da via. Assim é ignorada sempre uma linha da via e são criados assim canteiros de uma largura de trabalho.



CONDIÇÕES

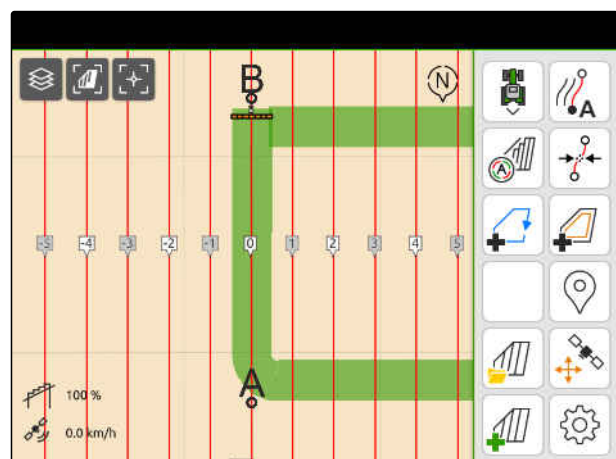
☑ Licença para "GPS-Track" disponível

1. Selecionar no menu de trabalho  > "Condução em paralelo" > "Canteiros".
2. Introduza um valor entre 1 e 20.
3. Confirmar com  .



CMS-I-00000206

➔ As linhas da via são realçadas no ritmo especificado.

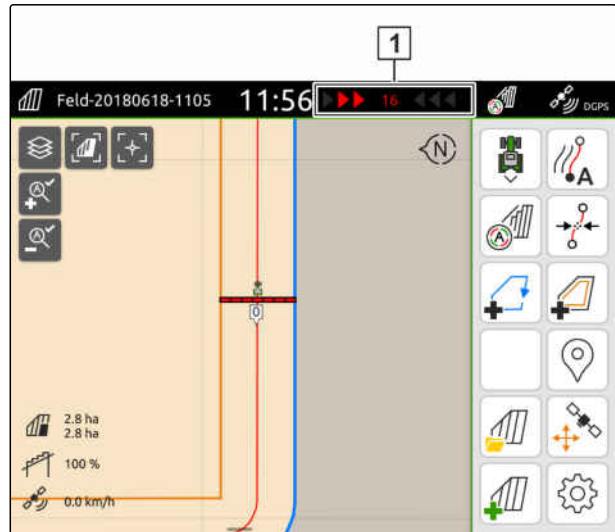


CMS-I-00001095

25.4 Marcha paralela

CMS-T-00000295-I.1

A barra de luz **1** indica durante a marcha quantos centímetros o veículo se desvia da linha da via a ser utilizada. Quando o desvio da via atinge o valor definido, um símbolo triangular junto ao centímetro fica vermelho. Isto indica ao motorista a direção em que o veículo deve ser conduzido.



CMS-I-00000204



CONDIÇÕES

- ☑ Licença para "GPS-Track" disponível
- ☑ Linha de via criada, consultar a página 142 ou linhas de via com os dados de tarefa ISO-XML importados, consultar a página 92
- ☑ Se necessário, canteiros criados, consultar a página 144
- ☑ Barra de luz acrescentada na barra de estado, consultar a página 24
- ☑ Sensibilidade da barra de luz fixada, consultar a página 141

- ▶ *Para manter o veículo na via,*
conduzir o veículo na direção da linha da via pelo comprimento indicado.

25.5 Deslocar as linhas da via

CMS-T-00003615-C.1

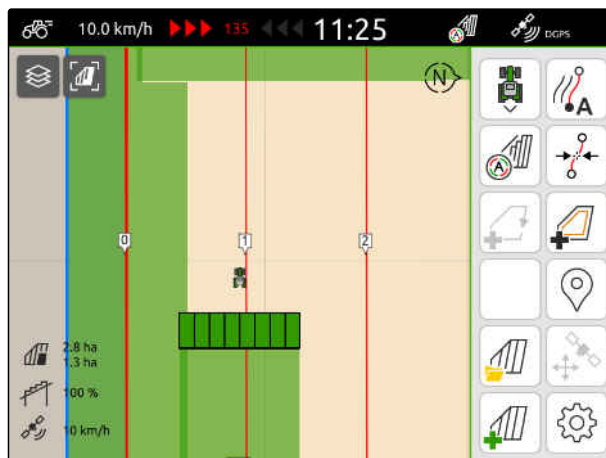
Para compensar as variações causadas pelo GPS-Drift, as linhas da via pode ser deslocadas. Se as linhas da via apresentadas já não correspondem às vias no campo, as linhas da via apresentadas podem ser deslocadas no AmaTron4. A linha da via mais próxima do símbolo do veículo é deslocada para a posição do símbolo do veículo. Todas as outras linhas da via são deslocadas pelo mesmo comprimento e na mesma direção.



CONDIÇÕES

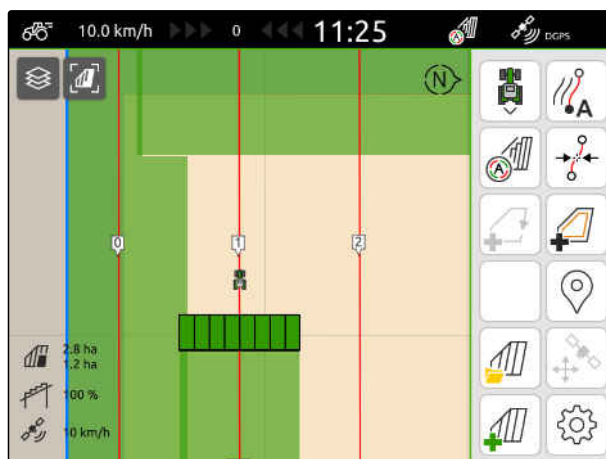
- ✓ Licença para "GPS-Track" disponível

- ▶ Seleccionar no menu de trabalho



CMS-I-00002601

- ➔ As linhas da via estão deslocadas.



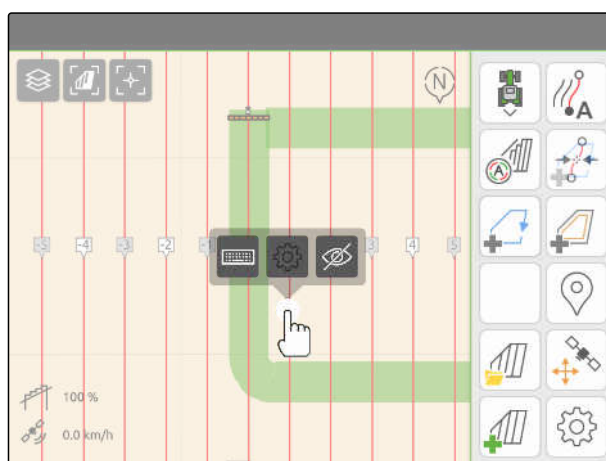
CMS-I-00002602

25.6 Renomear as linhas da via



CMS-T-00007022-C.1

1. Tocar numa linha da via.

- ➔ Aparecem os botões de configuração.



CMS-I-00004944

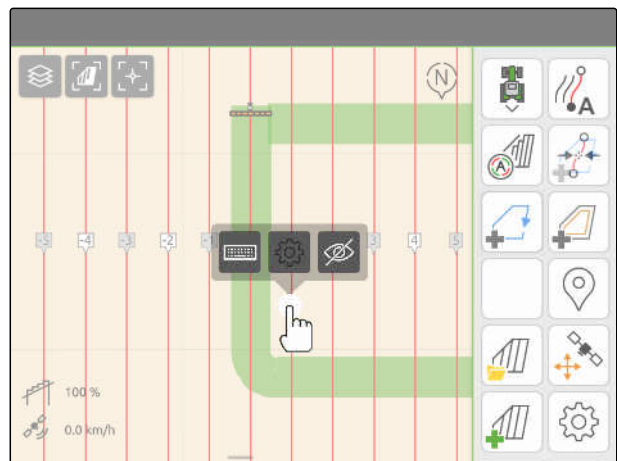
2. seleccione .
3. Introduzir o nome desejado para as linhas da via.
4. Confirmar com .

25.7 Ocultar as linhas da via


CMS-T-00007039-C.1

Quando as linhas da via serão ocultadas, estas já não são apresentadas na vista do mapa. As linhas da via ocultadas permanecem guardadas nos dados do campo e podem ser recarregadas.

1. Tocar numa linha da via.
- ➔ Aparecem os botões de configuração.



CMS-I-00004944

2. seleccione .
- ➔ As linhas da via são ocultadas.
3. *As linhas da via são recarregadas,* consultar a página 88.

Utilizar o rebaixamento automático da rampa de pulverização

26

CMS-T-00000284-H.1

O rebaixamento automático da barra rebaixa a barra automaticamente se o pulverizador é operado numa área não trabalhada.

O valor a ser introduzido refere-se ao momento em que o AmaTron 4 rebaixa a barra de pulverização antes que a área não cultivada seja atingida.

O valor para o período que leva o processo de rebaixamento deve ser determinado manualmente.



A função correta do rebaixamento automático da rampa depende dos seguintes fatores:

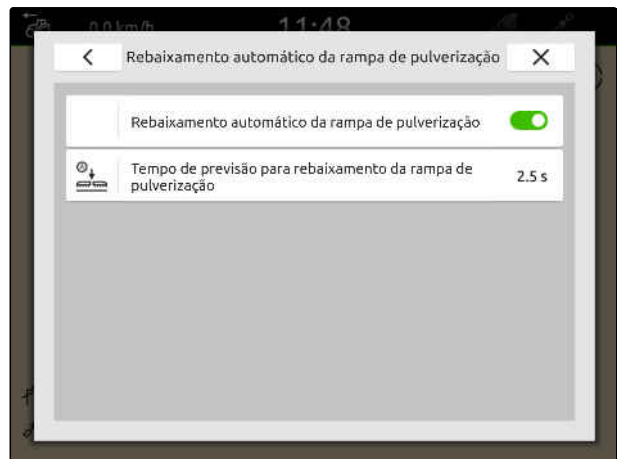
- Velocidade de marcha
- Equipamento do trator
- Equipamento do aparelho
- Curso a barra de pulverização



CONDIÇÕES

- ☑ Licença para "GPS-Switch basic" ou "GPS-Switch pro" disponível
- ☑ Pulverizador AMAZONE compatível ligado
- ☑ Limite do campo criado, consultar a página 125

1. Selecionar no menu de trabalho  > "Rebaixamento automático da rampa de pulverização".
2. Ativar "Rebaixamento automático da rampa de pulverização".
3. Introduzir em "Tempo de previsão para rebaixamento da rampa de pulverização" o tempo do processo de rebaixamento em segundos.
4. Confirmar com .



CMS-I-00000214

Configurar o dispositivo de entrada AUX-N

27

CMS-T-00000359-I.1

27.1 Configurar o dispositivo de entrada AUX-N

CMS-T-00005926-C.1

27.1.1 Ocupar o aparelho de entrada AUX-N com funções AmaTron 4









CMS-T-00000324-G.1

Através do AmaTron 4, as teclas do dispositivos de entrada AUX-N podem ser atribuídas. Isso significa que as funções do AmaTron 4 podem ser operadas com o dispositivo de entrada AUX-N.

INDICAÇÃO

Através do AmaTron 4, as funções só podem ser atribuídas a dispositivos de entrada AUX-N.


A seguinte tabela mostra as funções do AmaTron 4:

							
Inverter a orientação do símbolo do veículo na vista do mapa	Ativar a comutação das secções automática	Chamar a vista do mapa	Chamar o menu principal	Chamar o terminal universal	Confirmar	Chamar a imagem da câmara	Mudar entre as aplicações do gesto de deslizamento



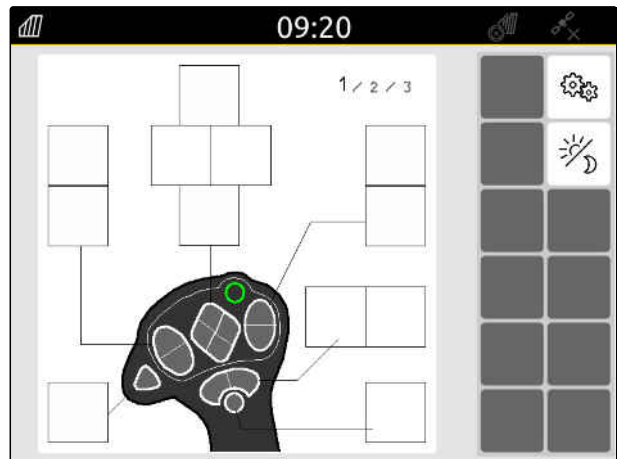
CONDIÇÕES

- ☑ Dispositivo de entrada AUX-N ligado
- ☑ Número UT do AmaTron 4 ajustado em 1; consultar a página 45

1. Selecionar no menu principal .

➔ Aparece a superfície enviada do dispositivo de entrada.

2. Selecionar o botão de comando para a tecla desejada.

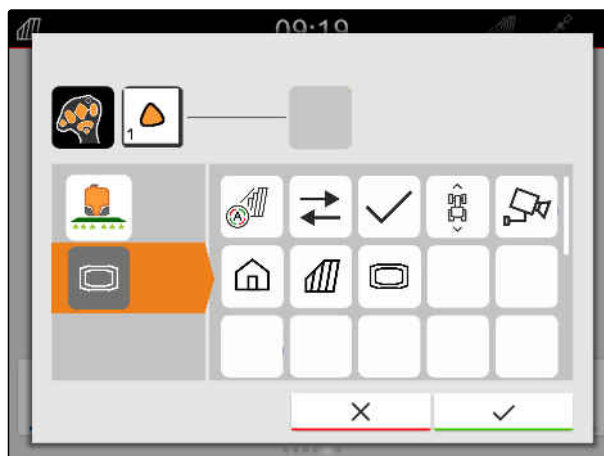


CMS-I-00000250

27 | Configurar o dispositivo de entrada AUX-N Configurar o dispositivo de entrada AUX-N

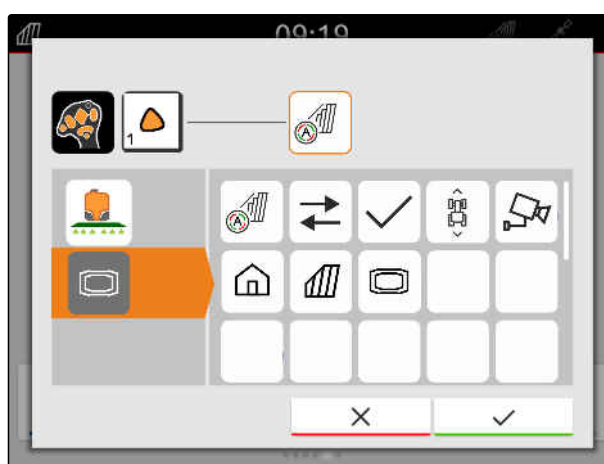
O dispositivo de entrada AUX-N é apresentado simbolicamente juntamente com a tecla selecionada. Por baixo, encontra-se um botão que representa o AmaTron 4. Com este botão de comando pode abrir as funções do AmaTron 4.

3. Abrir as funções do AmaTron 4.
4. Selecionar a função da lista do AmaTron 4.



CMS-I-00004280

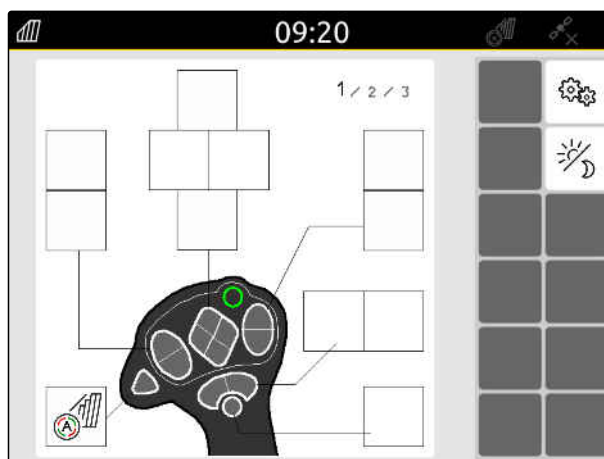
➔ A função selecionada do AmaTron 4 é atribuída à tecla.



CMS-I-00004281

5. Confirmar com ✓

➔ Na vista geral, a função selecionada do AmaTron 4 aparece no botão de comando da tecla atribuída.



CMS-I-00004279

27.1.2 Ocupar o dispositivo de entrada AUX-N com funções do aparelho

CMS-T-00005927-C.1

Através do AmaTron 4 as teclas dos aparelhos de entrada AUX-N podem ser atribuídas. Isto significa


que as funções do aparelho podem ser operadas com o dispositivo de entrada AUX-N.

INDICAÇÃO

Através do AmaTron 4 as funções só podem ser atribuídas a aparelhos de entrada AUX-N.

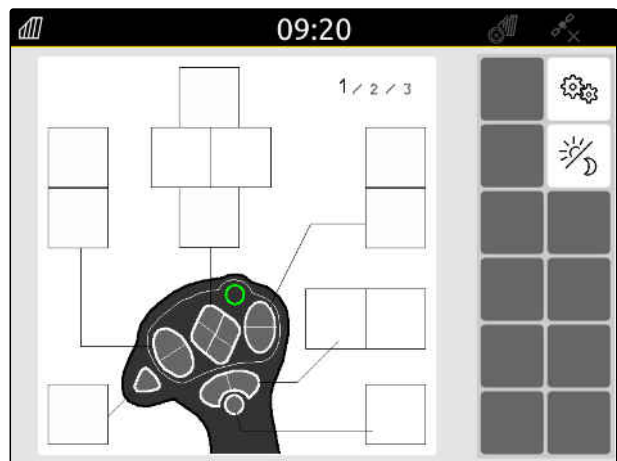
CONDIÇÕES

- ☑ Dispositivo de entrada AUX-N ligado
- ☑ Número UT do AmaTron 4 ajustado em 1; consultar a página 45

1. Selecionar no menu principal  .

➔ Aparece a superfície enviada do dispositivo de entrada.

2. Selecionar o botão de comando para a tecla desejada.

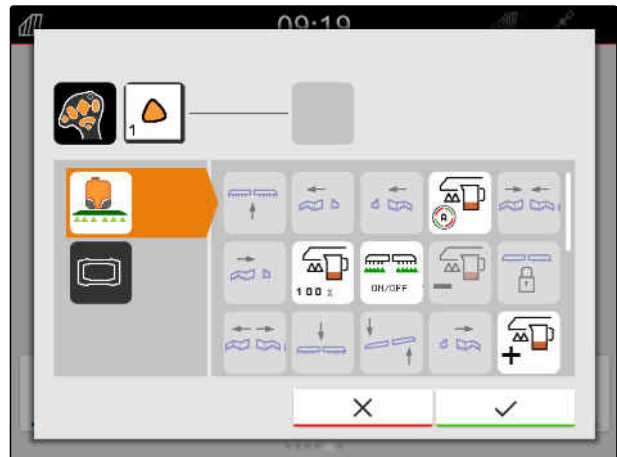


CMS-I-00000250

27 | Configurar o dispositivo de entrada AUX-N Configurar o dispositivo de entrada AUX-N

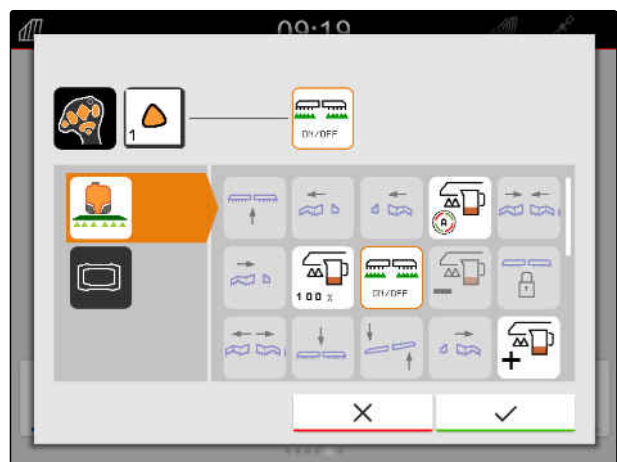
O dispositivo de entrada AUX-N é apresentado simbolicamente juntamente com a tecla selecionada. Por baixo estão os botões de comando que representam os equipamentos ligados. Com estes botões de comando é possível abrir as funções do equipamento.

3. Abrir as funções do equipamento.
4. Selecionar a função do equipamento da lista.




CMS-I-00000247

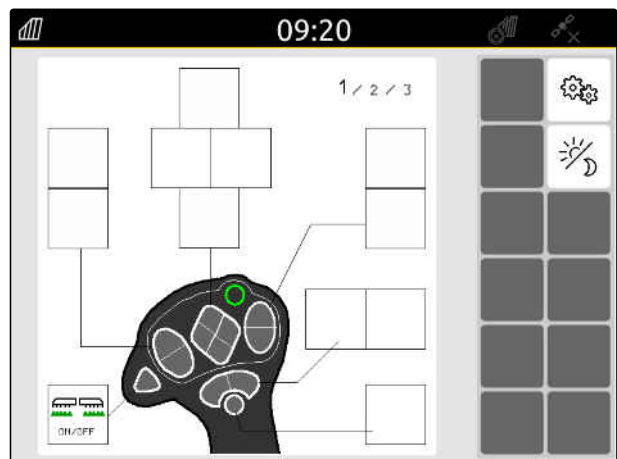
→ A função do equipamento selecionada é atribuída à tecla.



CMS-I-00000245

5. Confirmar com .


→ Na vista geral, a função do equipamento selecionada aparece no botão de comando da tecla atribuída.



CMS-I-00000248

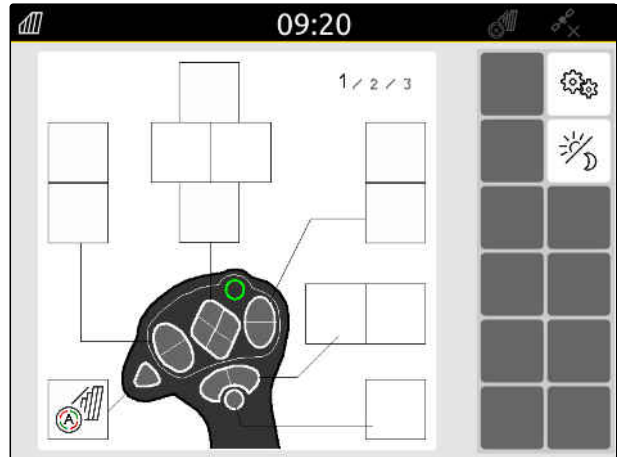
27.1.3 Apagar a atribuição AUX-N

CMS-T-00014703-A.1

1. Selecionar no menu principal .

➔ Aparece a superfície enviada do dispositivo de entrada.

2. Selecionar o botão com a função a apagar.

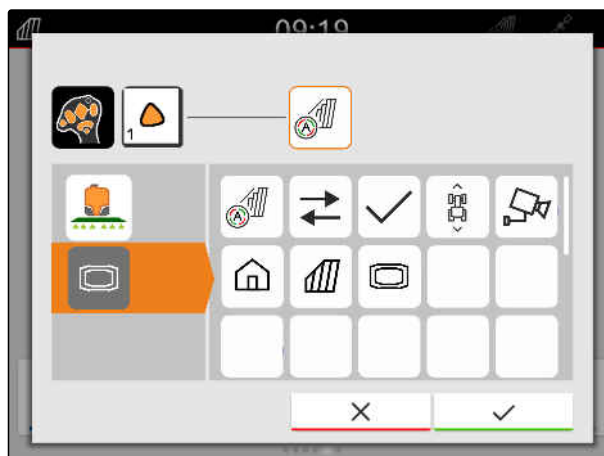


CMS-I-00004279

27 | Configurar o dispositivo de entrada AUX-N Configurar o dispositivo de entrada AUX-N

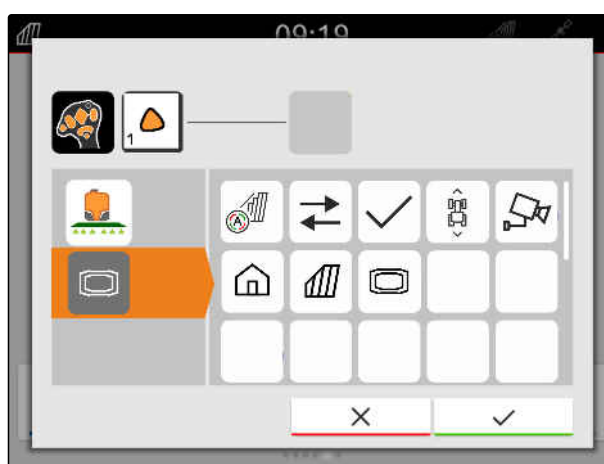
O dispositivo de entrada AUX-N é apresentado simbolicamente juntamente com a tecla selecionada. Ao lado, encontra-se a função atribuída.

3. Tocar na função atribuída.



CMS-I-00004281

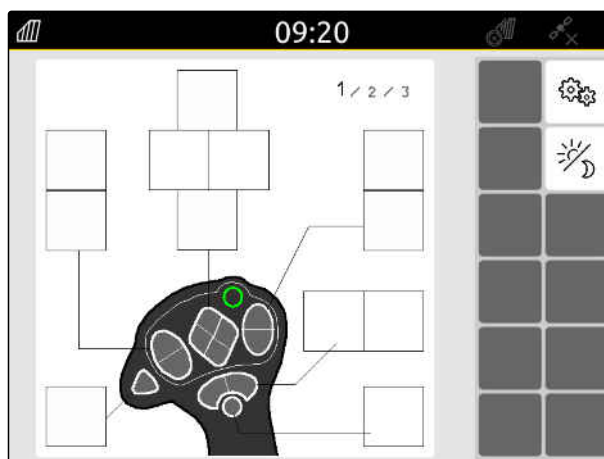
→ A função atribuída é apagada.



CMS-I-00004280

4. Confirmar com ✓.

→ Na vista geral, o botão de comando da tecla está livre.



CMS-I-00000250

27.2 Gerir a atribuição preferida

CMS-T-00000361-F.1

27.2.1 Confirmar a atribuição AUX-N

CMS-T-00000360-D.1


Se um dispositivo de entrada AUX-N estiver conectado, a atribuição AUX-N para os equipamentos ligados deve ser confirmada após cada início do AmaTron 4.

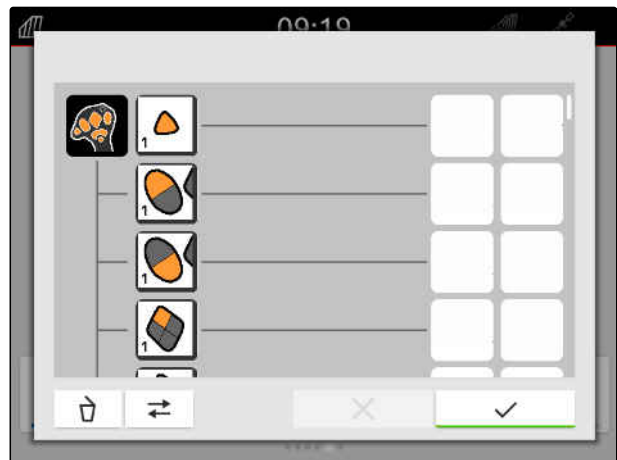
O menu para a "Atribuição preferida" abre automaticamente.

1. Controlar a atribuição AUX-N.
2. *Para modificar a atribuição AUX-N, consultar a página 157*

ou

quando a atribuição AUX-N estiver correta,

confirmar com  .



CMS-I-00000289

27.2.2 Modificar a atribuição AUX-N



CMS-T-00000365-E.1

27.2.2.1 Modificar a atribuição AUX-N através da lista de funções

CMS-T-00000362-D.1

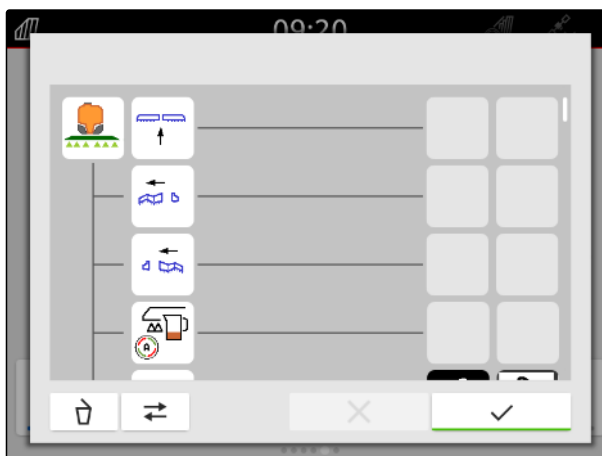
No caso da ocupação AUX-N através da lista de funções, todas as funções disponíveis são listadas no lado esquerdo. As teclas de um dispositivo de entrada AUX-N podem ser atribuídas com estas funções.

27 | Configurar o dispositivo de entrada AUX-N Gerir a atribuição preferida

1. Se as funções não são listadas no lado esquerdo, selecione  .

2. Selecione a função da lista.

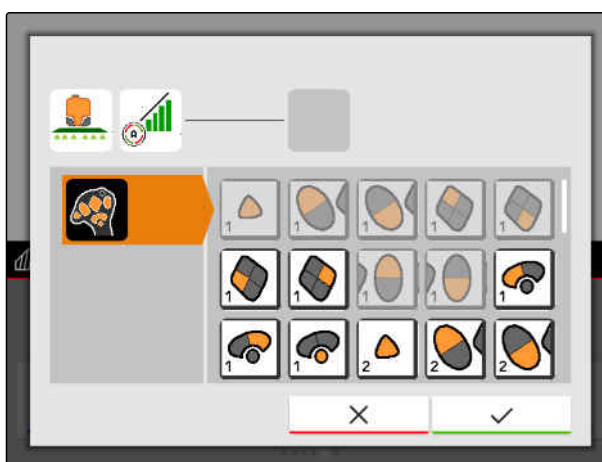
➔ Aparece uma vista geral dos dispositivos de entrada AUX-N disponíveis.



CMS-I-00000297

3. Selecionar o dispositivo de entrada AUX-N desejado.

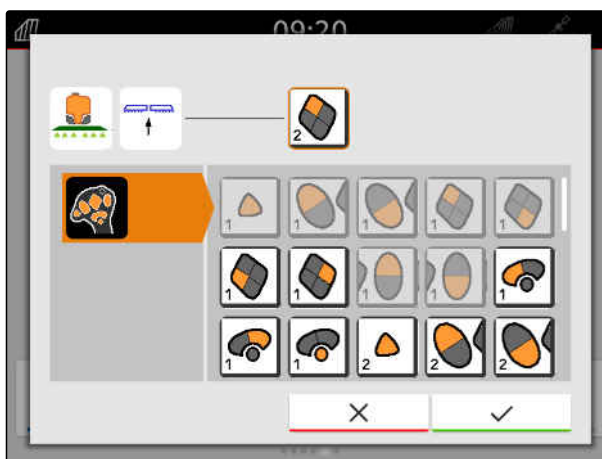
➔ Aparece uma vista geral das teclas disponíveis.



CMS-I-00000296

4. Selecionar a tecla desejada.

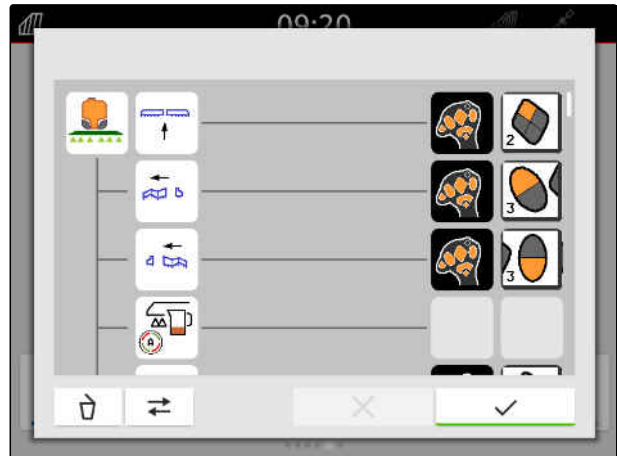
➔ A tecla selecionada aparece ao lado da função.



CMS-I-00000293

5. Confirmar com ✓.

➔ A tecla está atribuída na vista geral da função selecionada.



CMS-I-00000288

6. Atribuir outras teclas

ou

confirmar a atribuição AUX-N com ✓.

27.2.2.2 Modificar a atribuição AUX-N através da lista de entrada

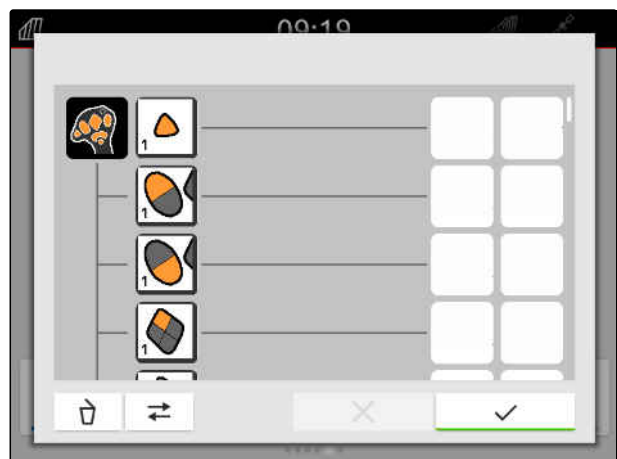
CMS-T-00000363-C.1

Na ocupação AUX-N através da lista de entrada, todas as teclas disponíveis são listadas no lado esquerdo. As teclas podem ser ocupadas com funções.

1. Se as teclas não estão listadas no lado esquerdo, selecione ➔ ➜.

2. Selecione a tecla da lista.

➔ Aparece uma vista geral dos equipamentos ligados.

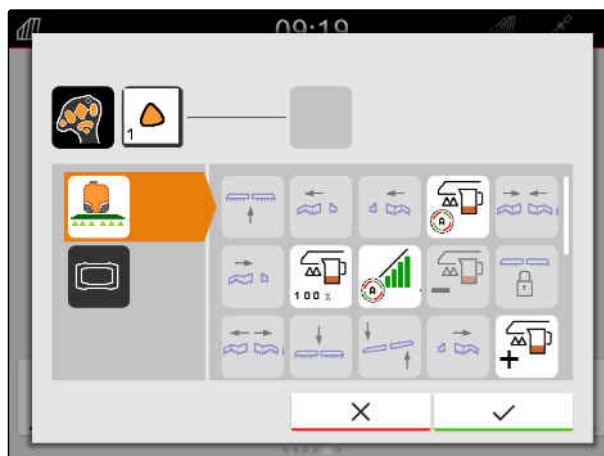


CMS-I-00000289

27 | Configurar o dispositivo de entrada AUX-N Gerir a atribuição preferida

3. Selecionar o equipamento desejado.


➔ Aparece uma vista geral das funções disponíveis.



CMS-I-00000291

4. Selecionar a função desejada.

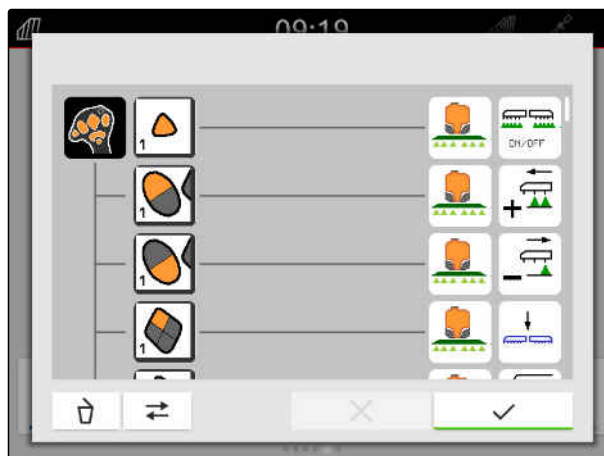
➔ A função selecionada aparece ao lado da tecla.

5. Confirmar com .



CMS-I-00000295


➔ A tecla está atribuída na vista geral da função selecionada.



CMS-I-00000290

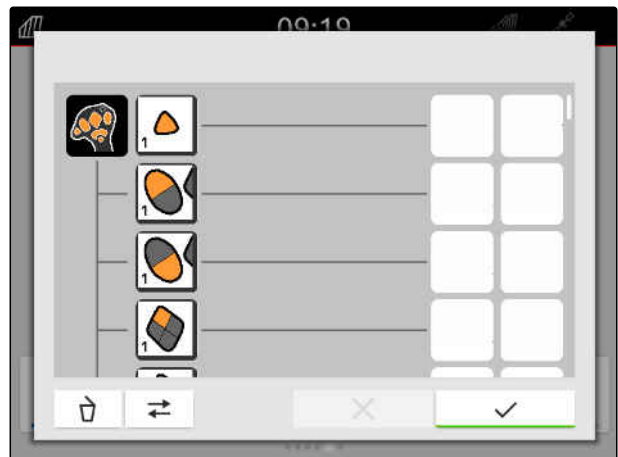
6. Atribuir outras funções

ou

confirmar a atribuição AUX-N com .

27.2.2.3 Apagar a atribuição AUX-N

1. Na lista de funções ou na lista de entradas, selecionar a função a apagar.

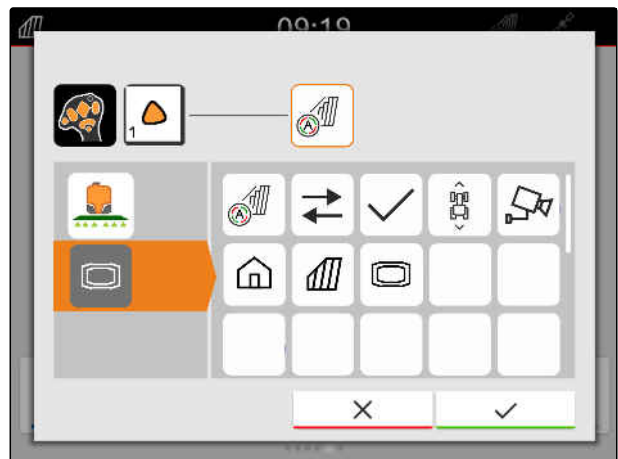


CMS-T-00000364-D.1

CMS-I-00000289

A função selecionada ou o botão associado do dispositivo de entrada AUX-N é indicado no centro superior.

2. Prima a função ou o botão correspondente do dispositivo de entrada AUX-N.




CMS-I-00004281

→ A atribuição é apagada.



CMS-I-00004280


3. Confirmar com .

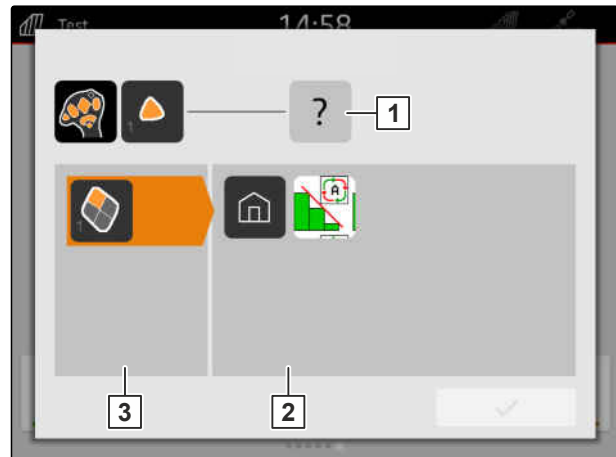
27.3 Remediar os conflitos AUX-N

CMS-T-00010642-A.1

Uma tecla de um dispositivo de entrada AUX-N só pode ter uma função. Se às teclas do dispositivo de entrada AUX-N foram atribuídas várias funções, surgem conflitos AUX-N.

Quando o AmaTron 4 detetar este conflito AUX-N, aparece uma janela de seleção para as respetivas teclas e funções.

1. Selecionar na lista **3** a tecla.
 2. Seleciona na lista **2** uma das funções.
- ➔ A função selecionada aparece no campo **1**.
3. *Quando todos os conflitos AUX-N forem remediados,*
confirmar a seleção com .



CMS-I-00007284

Criar capturas de ecrã

28

CMS-T-00000201-B.1

Uma captura de ecrã é uma imagem da apresentação atual no visor. A imagem é guardada como um ficheiro gráfico na pen USB. O nome do ficheiro consiste na data e hora atual.

CONDIÇÕES

- ☑ Pen USB inserida

- ▶ Manter a tecla do menu principal **1** premida.
- ➔ No visor aparece um símbolo de câmara. A captura de ecrã é guardada na pen USB.



CMS-I-00001054

Utilizar a câmara

29


CMS-T-00000323-H.1

O AmaTron 4 pode indicar imagens de uma câmara ligada.



CONDIÇÕES

- ✓ Licença para "AmaCam" disponível
- ✓ Câmara ligada
- ✓ Câmara configurada; consultar a página 31

► Selecionar no menu principal .

ou

*quando está ativada a deteção automática da marcha-atrás,
fazer marcha-atrás.*

➔ Aparece a imagem da câmara.

Eliminar erro

30

CMS-T-00003627-F.1

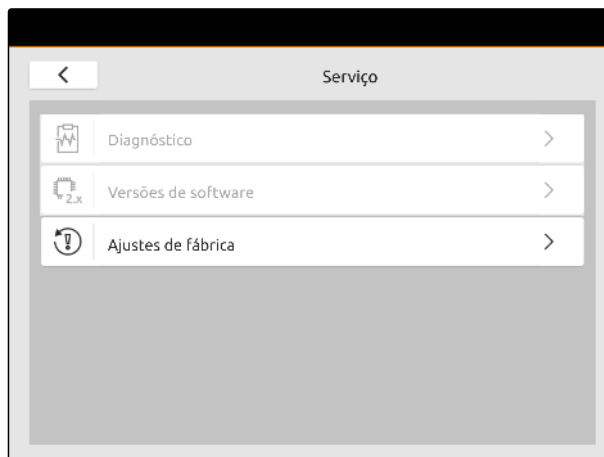
Erro	Causa	Solução
Receção do GPS com defeito	O recetor GPS não funciona corretamente.	<ul style="list-style-type: none"> ▶ Verificar as ligações. ▶ Repor o recetor GPS nos ajustes de fábrica, consultar a página 43.
Apresentação do comando da máquina no UT com erro	Pool não foi carregado corretamente.	▶ Apagar os pools guardados, consultar a página 166.
Equipamento ligado não aparece	Pool não foi carregado corretamente.	▶ Apagar os pools guardados, consultar a página 166.
	O equipamento não está ligado corretamente.	▶ Voltar a ligar o equipamento.
	ISOBUS mal configurado.	▶ Configurar ISOBUS, consultar a página 45
As secções são apresentados incorretamente na vista do mapa	Erro na gestão do equipamento	▶ Repor a gestão do equipamento, consultar a página 166.
A máquina não aparece no terminal.	Segundo terminal ligado.	▶ Configurar ISOBUS, consultar a página 45
Comutação das secções não funciona.	Segundo terminal ligado.	▶ Configurar ISOBUS, consultar a página 45

Repor nos ajustes de fábrica

31

CMS-T-00001736-D.1

1. Selecionar no menu Setup "Serviço" > "Ajustes de fábrica".




CMS-I-00001083

As seguintes áreas de aplicação podem ser repostas:

- Ajustes do terminal: Reinicia todos os ajustes do AmaTron 4
- Gestão do equipamento: Elimina todos os tratores e equipamentos criados
- Documentação: Apaga todos os dados da tarefa
- Pools guardados: Apaga as vistas guardadas do comando do equipamento



CMS-I-00001084

2. Selecionar as áreas de aplicação desejadas.
3. Selecionar "Repor nos ajustes de fábrica".
4. Confirmar com .

Anexo

32

CMS-T-00003616-C.1

32.1 Documentos aplicáveis

CMS-T-00003617-C.1

- Manual de instruções do aparelho e o software de controlo do aparelho
- Manual de instruções para o recetor GPS
- Manual de instruções do trator

33.1 Glossário

CMS-T-00005867-C.1

A

AUX

AUX significa "auxiliary" e designa um aparelho de entrada adicional, como, por exemplo, um manipulador multifuncional.

B

Barra de pulverização

A barra de pulverização refere-se a um grupo de secções.

E

ECU

ECU designa o comando da máquina montado na máquina. Através do terminal de comando pode ter acesso ao comando da máquina e a máquina pode ser operada.

EGNOS

European Geostationary Navigation Overlay Service. Sistema europeu para a correção da navegação de satélites.

F

Farm Management Information System

Um Farm Management Information System, abreviado FMIS, é um programa para a gestão de empresas agrícolas. Com um tal programa podem ser geridas tarefas e dados mestre.

Firmware

Um programa de computador embutido num aparelho.

Fonte de correção

As fontes de correção são os diferentes sistemas para melhorar e corrigir o sinal GPS.

Ficheiro shape

O ficheiro shape guarda informações geométricas e de atributo num conjunto de dados. As informações geométricas formam formas que podem ser utilizadas como linhas de limite. As informações de atributo são necessárias para as aplicações para, por exemplo, controlar as quantidades a dispersar. O ficheiro shape tem o formato ".shp".

G

GPS-Drift

Como GPS-Drift são designadas as variações do sinal GPS que surgem na utilização de fontes de correção com pouca precisão. Se a posição do símbolo do veículo no terminal de comando já não corresponde à posição real do veículo, o GPS-Drift é detetado.

GLONASS

Sistema de satélites de navegação global russo

H**HDOP**

Horizontal Dilution of Precision, Medida para a precisão dos dados de posição horizontal (latitude e longitude), enviada pelos satélites.

M**Mapa de aplicação**

Os mapas de aplicação contêm dados com quais um elemento de um equipamento de trabalho pode ser controlado. A estes dados pertencem as quantidades a dispersar ou as profundidades de trabalho.

MultiBin

Descreve a possibilidade de transmitir valores de ponto de referência a vários recetores de ponto de referência na máquina.

MultiBoom

Descreve a possibilidade de comutar várias barras de pulverização na máquina através da comutação das secções do braço.

MultiMap

Descreve a possibilidade de transmitir valores de ponto de referência de um mapa de aplicação a vários recetores de ponto de referência na máquina.

MSAS

Multifunctional Satellite Augmentation. Sistema japonês para corrigir a navegação dos satélites.

R**RTK**

Sistema pago para corrigir os dados dos satélites.

Recetor de valor nominal

Como recetor de valor nominal é designado o elemento controlável do equipamento de trabalho. Em caso de um pulverizador do campo pode indicar como elemento controlável o regulador de pressão de pulverização com qual pode regular as quantidades a dispersar.

T**TASKDATA.XML**

O TASKDATA.XML é um ficheiro que contém dados em relação às tarefas.

Terminal universal

Com a ajuda do terminal universal, a superfície de comando do ECU pode ser ilustrada no terminal de comando.

V**Velocidade de transmissão**

Velocidade de transferência de dados medida em bits por segundo.

33.2 Índice alfabético

A			
Acertar a hora	32	Barra de luz	141
Ajuda		Barra de pulverização	
<i>chamar</i>	25, 28	<i>mudar</i>	77
Ajuda para andamento paralelo		Barra de softkeys	20
<i>Deslocar as linhas da via</i>	145	<i>exibir</i>	70
<i>Modificar a distância entre as linhas da via</i>	140	<i>utilizar</i>	75
<i>Ocultar as linhas da via</i>	147	Brilho do ecrã	
<i>Renomear as linhas da via</i>	146	<i>através do menu de início rápido</i>	36
<i>utilizar, consulte "Marcha paralela"</i>	145	<i>nos ajustes básicos</i>	35
Ajustar a data	32	C	
Ajustar a luminosidade		Cabeceira do terreno	
<i>através do menu de início rápido</i>	36	<i>Alterar a largura</i>	136
<i>através do menu de início rápido</i>	25	<i>criar</i>	133, 136
<i>nos ajustes básicos</i>	35	<i>Deslocar a linha de via</i>	136
Ajustar o brilho do ecrã		<i>importar</i>	92
<i>através do menu de início rápido</i>	25	Cabeceira do terreno virtual	
Ajustar o fuso horário	32	<i>Alterar a largura</i>	136
Ajustar o volume		<i>criar</i>	133, 136
<i>através do menu de início rápido</i>	34	<i>Deslocar a linha de via</i>	136
<i>através do menu de início rápido</i>	25	Câmara	
<i>nos ajustes básicos</i>	34	<i>ajustar</i>	31
Alfaias montadas à frente	54	<i>ligar</i>	11
AmaCam		<i>Mostrar imagem da câmara</i>	17
<i>ativar</i>	48	<i>utilizar</i>	164
Apagar pools	166	Campo	
Aplicação AmaTron Share		<i>Adicionar dados do campo do ficheiro shape</i>	90
<i>Exportar ISO-XML</i>	96	<i>Carregar os dados do campo</i>	88
<i>Importar ISO-XML</i>	94	<i>Comutar a vista geral do campo</i>	78
Aplicação AmaTron-Twin	74	<i>criar</i>	89
Aplicações		<i>criar sem documentação</i>	81
<i>comutar</i>	23	<i>Importar os dados do campo do ficheiro shape</i>	84
<i>Vista geral</i>	17	<i>reconhecer automaticamente</i>	131
Avisos	130	Canteiros	
B		<i>criar</i>	144
Barra de botões	20	Carrossel de aplicação	16
<i>exibir</i>	70	<i>utilizar</i>	23
Barra de estado	16	<i>Vista geral</i>	17
<i>configurar</i>	24	Chinês	27
		Comutação automática das secções	
		<i>ativar</i>	48
		Comutação das secções	107
		Configurar o ponto de acesso	52

Configurar o zoom	72		
Configurar o zoom automático	72		
Controlo por gestos	23		
<i>configurar</i>	37		
Controlo variável das quantidades			
<i>ativar</i>	48		
D			
Dados de contacto			
<i>Redação técnica</i>	8		
Dados de importação			
<i>Procurar na pen USB</i>	38		
Dados de tarefa			
<i>exportar</i>	25		
<i>exportar como PDF</i>	105		
<i>importar</i>	17		
Dados do cliente			
<i>importar</i>	92		
Dados do motorista			
<i>importar</i>	92		
Dados do produto			
<i>importar</i>	92		
Dados mestre			
<i>importar</i>	92		
Deteção da marcha-atrás	71		
Deteção do sentido de marcha	71		
Dicas			
<i>chamar</i>	25, 28		
E			
Endereço			
<i>Redação técnica</i>	8		
Equipamento ISOBUS			
<i>configurar</i>	54		
Equipamento			
<i>controlar</i>	75		
<i>ISOBUS</i>	54		
<i>mudar entre equipamentos ligados</i>	28		
<i>Selecionar</i>	58		
Equipamento Non-ISOBUS			
<i>configurar</i>	57		
<i>criar</i>	56		
exportar PDF	105		
		F	
		Ficha de sinais	
		<i>ligar</i>	11
		Ficheiro de diagnóstico	
		<i>exportar</i>	25
		Ficheiro shape	
		<i>Adicionar dados do campo ao campo</i>	90
		<i>Importar dados</i>	25
		<i>Importar os dados do campo</i>	84
		<i>Procurar na pen USB</i>	38
		Ficheiros Shape	
		<i>importar</i>	17
		Funcionamento de mais terminal de comando	
		<i>consulte Configurar o ISOBUS</i>	45
		G	
		Gesto de deslizar	23
		<i>configurar</i>	37
		GPS	
		<i>Configurar o recetor</i>	40
		<i>Utilizar o sinal de velocidade</i>	64
		GPS-Drift	
		<i>corrigir com obstáculo marcado</i>	79
		<i>corrigir manualmente</i>	78
		<i>Deslocar as linhas da via</i>	145
		<i>Marcar o obstáculo</i>	137
		GPS-Maps&Docs	
		<i>ativar</i>	48
		GPS-Switch	
		<i>ativar</i>	48
		GPS-Track	
		<i>ativar</i>	48
		Gravação	114
		Guiamento	
		<i>ativar</i>	48
		<i>Deslocar as linhas da via</i>	145
		<i>Modificar a distância entre as linhas da via</i>	140
		<i>Ocultar as linhas da via</i>	147
		<i>Renomear as linhas da via</i>	146
		<i>utilizar</i>	139
		<i>utilizar, consulte "Marcha paralela"</i>	145
		H	
		Hotspot	
		<i>configurar, consultar Configurar ponto de acesso WiFi com AmaTron4</i>	52

I	M
Informações geométricas <i>alterar, consulte Configurar equipamentos Non-ISOBUS</i> 57	Manual de instruções digital 7
Iniciar <i>o trabalho</i> 81	Mapa de aplicação <i>Ativar a utilização</i> 48 <i>mudar</i> 77
ISB 15	Mapas de aplicação <i>importar com os dados de tarefa ISO-XML</i> 92 <i>importar o ficheiro shape</i> 84
ISO-XML <i>Carregar os dados do campo</i> 88 <i>exportar com aplicação AmaTron Share</i> 96 <i>Exportar dados</i> 25 <i>Exportar os dados de tarefa para a pen USB</i> 96 <i>importar com aplicação AmaTron Share</i> 94 <i>Importar os dados de tarefa da pen USB</i> 92 <i>Procurar na pen USB</i> 38	Mapa Spot-Spraying <i>importar</i> 17
J	Mapa <i>Vista geral</i> 19
Japonês 27	Máquina <i>configurar, consulte Configurar equipamentos Non-ISOBUS</i> 57 <i>controlar</i> 75 <i>ISOBUS</i> 54 <i>manual</i> 56
L	Marcha paralela 139
Largura de trabalho <i>configurar, consulte Configurar equipamentos Non-ISOBUS</i> 57	Menu de configuração <i>abrir</i> 17
Licenças <i>gerir</i> 48	Menu de início rápido 25
Ligar o modo diurno 25	Menu de trabalho <i>exibir</i> 70
Ligar o modo noturno 25	Menu Trabalho <i>configurar</i> 75 <i>utilizar</i> 75 <i>Vista geral</i> 20
Limite do campo <i>ocultar</i> 129 <i>reconhecer automaticamente</i> 131	Modelização do equipamento <i>alterar, consulte Configurar equipamentos Non-ISOBUS</i> 57
Limites do campo <i>importar com os dados de tarefa ISO-XML</i> 92 <i>importar o ficheiro shape</i> 84	Modelo do equipamento <i>alterar, consulte Configurar equipamentos Non-ISOBUS</i> 57
Linha A-B <i>criar</i> 142	Montagem <i>Funcionamento normal</i> 10
Linhas da via <i>Alterar distância</i> 140 <i>criar</i> 142 <i>Criar canteiros</i> 144 <i>deslocar</i> 145 <i>importar</i> 92 <i>ocultar</i> 147 <i>renomear</i> 146 <i>utilizar, consulte "Marcha paralela"</i> 145	Mudar a unidade de medição 33 Mudar o idioma 33 Mudar o traço separativo do dígito 33 MultiBoom 77 MultiMap <i>alternar entre mapas de aplicação</i> 77 <i>Utilizar mapas</i> 88

O		Sensor da posição de trabalho <i>configurar</i>	66, 66
Obstáculo		Sensor da roda <i>configurar</i>	61
<i>Advertência</i>	130	Sensor da tomada de força <i>configurar</i>	65
<i>marcar</i>	137	Sensor de radar <i>configurar</i>	62
Obstáculos		Sensores	
<i>importar</i>	92	<i>configurar</i>	61
Ocupação AUX-N		<i>ligar</i>	11
<i>abrir através do menu de início rápido</i>	25	<i>Posição de trabalho</i>	66
<i>mostrar</i>	17	<i>Radar</i>	62
P		<i>Roda</i>	61
Pen USB		<i>Tomada de força</i>	65
<i>procurar dados de importação</i>	38	Sinal de velocidade	61
<i>utilizar</i>	22	Sobreposição	
POI		<i>Fixar a tolerância de sobreposição</i>	111
<i>consulte Marcar o obstáculo</i>	137	<i>Fixar a tolerância de sobreposição no limite do campo</i>	113
Posição da antena	59	<i>Fixar o grau de sobreposição</i>	109
Q		<i>Modificar a distância entre as linhas da via no sentido de marcha</i>	140
Quantidade a dispersar		Spot-Spraying	
<i>configurar</i>	98	<i>Procurar na pen USB</i>	38
R		<i>utilizar</i>	118
Rebaixamento automático da rampa de pulverização	148	T	
Rebaixamento da armação	148	Tarefas	
Recetor GPS		<i>criar</i>	97
<i>Configurar o recetor A100, A101 ou A631</i>	40	<i>exportar</i>	25
<i>Configurar o recetor Ag-Star</i>	41	<i>exportar com aplicação AmaTron Share</i>	96
<i>Configurar outro recetor GPS</i>	43	<i>exportar para a pen USB</i>	96
<i>Indicar a posição</i>	57	<i>importar</i>	92
<i>Posição</i>	59	<i>importar com aplicação AmaTron Share</i>	94
Rede		<i>importar da pen USB</i>	92
<i>configurar</i>	52	TASKDATA.XML	92
Regular o formato do tempo	32	Teclas de menu	23
Repor nos ajustes de fábrica	166	Terminal universal	
S		<i>mostrar</i>	17
Secções		<i>Vista geral</i>	20
<i>configurar, consulte Configurar equipamentos Non-ISOBUS</i>	57	Trabalho de oficina	7
Section Control		Traço de contorno	
<i>ativar</i>	48	<i>criar</i>	143
<i>consulte Comutação das secções</i>	107	Trator	
		<i>Configurar sensores</i>	61
		<i>criar</i>	59

Tratores e equipamentos	
<i>Mostrar menu</i>	17

U

UT	20
----	----

Utilizações	
<i>ativar</i>	48
<i>comutar</i>	23
<i>Vista geral</i>	17

V

Valor previsto	
<i>atribuir</i>	98

Vista do mapa	
<i>abrir</i>	17
<i>mostrar no dispositivo final móvel</i>	74
<i>Vista geral</i>	19

Vista em 2D	
<i>ativar</i>	71

Vista em 3D	
<i>ativar</i>	71

VT	20
----	----

W

WiFi	
<i>Configurar o ponto de acesso</i>	52
<i>Ligar o AmaTron4 à mesma rede WiFi</i>	52

Z

Zonas de exclusão	
<i>criar</i>	127

Á

Área trabalhada	
<i>apagar</i>	125



AMAZONE

AMAZONEN-WERKE

H. DREYER SE & Co. KG

Postfach 51

49202 Hasbergen-Gaste

Germany

+49 (0) 5405 501-0

amazone@amazone.de

www.amazone.de