



AMAPAD

Il presente Manuale operatore è valido a partire dalla seguente versione del software: 3.23



AMAZONE

Istruzioni per l'uso originali

INDICE

1 Informazioni sul presente Manuale operatore..... 1

1.1 **Significato del Manuale operatore..... 1**

1.2 **Altri documenti applicabili..... 1**

1.3 **Rappresentazione utilizzata..... 1**

1.3.1 *Indicazioni* 1

1.3.2 *Istruzioni operative*..... 2

1.3.3 *Elenchi*..... 3

1.3.4 *Numero di posizione* 3

1.3.5 *Testi software*..... 3

1.3.6 *Percorsi di orientamento*..... 4

1.4 **La Vostra opinione è importante..... 4**

2 Istruzioni di montaggio..... 5

3 Panoramica di AmaPad 6

3.1 **Collegamenti e tasti..... 6**

3.2 **Pulsanti base e LED..... 7**

4 Utilizzo base..... 8

4.1 **Accensione di AmaPad 8**

4.2 **Spegnere AmaPad 9**

4.3 **Reset di AmaPad..... 9**

4.4 **Utilizzo del touchscreen..... 10**

4.5 **Utilizzo dei pulsanti base..... 11**

4.6 **Spostamento tra i menu principali.... 12**

5 Panoramica dell'interfaccia utente..... 14

5.1 **Messaggi di avvertimento generali... 14**

5.2 **Messaggi di avvertimento del Universal Terminal 14**

5.3 **Elementi di comando generali..... 15**

5.3.1 *Lista di selezione*..... 15

5.3.2 *Tastiera e tastierino numerico*..... 16

5.3.3 *Assistenti*..... 16

5.4 **Panoramica del menu Funzionamento..... 18**

5.5 **Pulsanti nel menu Funzionamento ... 19**

5.5.1 *Pulsanti nel menu Job*..... 19

5.5.2 *Pulsanti nel menu Campo*..... 19

5.5.3 *Pulsanti nel menu Dati job*..... 20

5.5.4 *Pulsanti nel menu Tracce*..... 20

5.5.5 *Pulsanti nel menu Opzioni sterzo*..... 21

5.5.6 *Pulsanti nel menu Spostamento GPS*..... 21

5.5.7 *Pulsanti nella vista mappe*..... 21

5.5.8 *Pulsanti nel menu Funzioni*..... 22

5.5.9 *Pulsanti in Universal Terminal*..... 22

5.5.10 *Ulteriori pulsanti* 23

5.6 **Panoramica del menu Funzioni..... 23**

5.7 **Panoramica della vista mappe 25**

5.8 **Panoramica della plancia..... 26**

5.9 **Panoramica di Universal Terminal ... 28**

6 Configurazione AmaPad 29

6.1 **Utilizzo del menu Setup..... 29**

6.2 **Effettuazione delle impostazioni utente..... 31**

6.2.1 *Effettuazione delle impostazioni internazionali*..... 31

6.2.2 *Configurazione lightbar*..... 32

6.2.3 *Configurazione dell'ambiente*..... 35

6.2.4 *Configurazione dalla mappa*..... 42

6.2.5 *Modifica autorizzazione utente*..... 46

6.2.6 *Definizione dei comandi utente*..... 47

6.3 **Effettuazione delle impostazioni di sistema..... 48**

6.3.1 *Configurazione delle funzioni*..... 48

6.3.2 *Configurazione del GPS* 58

6.3.3 *Configurare le porte seriali*..... 68

6.3.4 *Impostazione degli allarmi* 70

6.3.5 *Configurazione dei punti bandiera*..... 72

6.3.6	Configurazione ISOBUS.....	73	7.3	Configurazione della plancia.....	113
6.4	Configurazione del veicolo.....	79	7.3.1	Aggiunta di campi dati.....	113
6.4.1	Creazione di un nuovo veicolo.....	79	7.3.2	Modifica dei campi dati.....	114
6.4.2	Selezione del veicolo.....	83	8 Modifica senza job..... 116		
6.4.3	Importazione dei dati veicolo.....	84	9 Gestione dei job..... 118		
6.4.4	Copia dei dati veicolo.....	85	9.1	Utilizzo dell'assistente job.....	118
6.4.5	Aggiunta di dati geometrici del veicolo ai dati job.....	85	9.2	Utilizzo dell'avvio rapido.....	118
6.4.6	Configurazione del controller di sterzata.....	86	9.3	Modifica dei dati principali.....	119
6.5	Configurazione della macchina di lavoro.....	90	9.4	Avviare un job.....	120
6.5.1	Utilizzo dell'assistente per il riconoscimento macchina di lavoro.....	90	9.5	Interruzione job.....	122
6.5.2	Creazione della nuova macchina di lavoro.....	93	9.6	Creazione di un nuovo job.....	122
6.5.3	Selezione della macchina di lavoro.....	94	9.7	Importazione dei dati job.....	123
6.5.4	Importazione dati macchina di lavoro...	95	9.8	Esportazione dei dati job.....	125
6.5.5	Copia dei dati macchina di lavoro.....	96	9.9	Selezione job.....	126
6.5.6	Configurazione ECU.....	97	9.10	Filtraggio dei job.....	127
6.5.7	Impostare la sovrapposizione.....	98	9.11	Ordinamento dei job.....	128
6.5.8	Configurazione commutazione larghezze parziali.....	99	9.12	Cancellazione job.....	129
6.5.9	Definizione del limite inferiore per la velocità di lavoro.....	103	9.13	Modifica dati job.....	130
6.5.10	Configurazione dei segnali audio.....	103	9.14	Richiamo informazioni job.....	130
6.5.11	Configurazione della simulazione della velocità GPS.....	104	9.15	Definizione del tempo di lavoro.....	131
6.5.12	Attivazione della posizione GPS NMEA2000.....	105	10 Gestire i campi..... 133		
7 Utilizzo del menu Funzionamento..... 107			10.1	Creazione di un nuovo campo.....	133
7.1	Utilizzo del menu Funzioni.....	107	10.2	Creazione linea di confine.....	134
7.1.1	Apertura della miniatura.....	107	10.2.1	Creazione manuale della linea di confine.....	134
7.1.2	Massimizzazione miniatura.....	107	10.2.2	Interruzione registrazione linee di confine.....	137
7.1.3	Utilizzo delle schede in questa miniatura.....	108	10.2.3	Creazione linee di confine con file shape.....	137
7.1.4	Chiusura della miniatura.....	109	10.2.4	Creazione linea di confine da copertura.....	138
7.2	Utilizzare la vista mappe.....	110	10.3	Modifica della linea di confine.....	141
7.2.1	Richiamo vista mappe.....	110	10.4	Configurazione della capezzagna...	142
7.2.2	Ingrandimento o riduzione della mappa.....	110	10.5	Impostazione dell'azione capezzagna.....	143
7.2.3	Modifica della prospettiva.....	110			
7.2.4	Spostare la mappa.....	111			
7.2.5	Visualizzazione dei livelli mappe.....	111			

10.6 Cancellazione di tutte le linee di confine..... 146

10.7 Impostazione punto bandiera..... 146

10.7.1 *Impostazione dei punti bandiera per punti pericolosi..... 146*

10.7.2 *Impostazione del punto di contrassegno definito dall'utente..... 148*

10.7.3 *Impostazione del punto bandiera per la correzione deriva GPS..... 149*

10.7.4 *Modifica dei punti bandiera..... 151*

11 Utilizzare le tracce 152

11.1 Selezionare il modello tracce 152

11.2 Creazione della traccia A-B diritta .. 153

11.3 Creazione manuale della traccia A-B..... 154

11.4 Creazione delle tracce curve 156

11.5 Creazione tracce circolari..... 158

11.6 Creazione delle tracce curve adattive..... 159

11.7 Riutilizzo delle tracce 160

11.8 Seguire le tracce 162

11.8.1 *Controllo della differenza traccia con lightbar..... 162*

11.8.2 *Controllo della differenza traccia con la plancia..... 163*

11.9 Correzione delle tracce 163

12 Correzione della ricezione GPS..... 165

12.1 Effettuazione della correzione deriva GPS..... 165

12.1.1 *Correzione della deriva GPS con le opzioni di deriva GPS..... 165*

12.1.2 *Correzione della deriva GPS con il punto bandiera..... 166*

12.2 Correzione delle tracce 168

12.2.1 *Spostamento tracce a incrementi..... 168*

12.2.2 *Spostamento della traccia della lunghezza indicata..... 169*

12.2.3 *Spostamento della traccia nella posizione veicolo..... 170*

12.3 Memorizzazione tracce corrette..... 170

12.4 Richiamo informazioni GPS..... 171

13 Utilizzo del sistema di sterzo automatico..... 173

13.1 Calibrazione dello sterzo..... 173

13.2 Richiamo dello stato sterzo..... 174

13.3 Adeguamento del sistema di sterzo automatico 177

13.4 Attivazione del sistema di sterzo automatico 178

13.5 Attivazione ritardata del sistema di sterzo automatico..... 178

13.6 Disattivazione del sistema di sterzo automatico 179

14 Utilizzare Universal Terminal..... 180

14.1 Apertura Universal Terminal..... 180

14.2 Ingrandimento della sezione nella miniatura..... 181

14.3 Utilizzo delle assegnazioni AUX-N automatiche 181

14.4 Gestione delle funzioni AUX-N..... 183

14.4.1 *Apertura assegnazioni AUX-N..... 183*

15 Utilizzo del riconoscimento marcia indietro automatica..... 186

16 Utilizzare la commutazione larghezze parziali 187

16.1 Utilizzare la commutazione larghezze parziali 187

16.2 Utilizzare la commutazione automatica larghezze parziali..... 189

16.3 Configurazione della modalità Comando..... 190

16.3.1 *Impostazione della modalità Comando per segmenti esterni..... 193*

16.3.2 *Definizione della tolleranza di sovrapposizione per linea di confine .. 194*

16.4	Definizione del limite	195	21	Rimozione errori.....	227
17 Utilizzo comando quantità			22 Indici		
17.1	Utilizzo job con mappa di applicazione.....	198	22.1	GLOSSARIO.....	233
17.2	Aggiunta della mappa di applicazione al job.....	199	22.2	INDICE ANALITICO	236
17.3	Definizione del valore nominale fisso per comando quantità.....	203			
17.4	Configurazione di un comando peer per il comando quantità.....	205			
17.5	Configurazione del comando quantità	208			
17.5.1	<i>Modifica dei valori di ripristino.....</i>	208			
17.5.2	<i>Documentazione delle informazioni prodotto</i>	209			
17.5.3	<i>Creazione del prodotto.....</i>	211			
17.5.4	<i>Memorizzazione della miscela.....</i>	212			
17.5.5	<i>Aggiunta miscela.....</i>	213			
17.6	Selezione della mappa di copertura.....	214			
17.7	Selezione della mappa VRC.....	216			
17.8	Configurazione della scala di copertura.....	217			
17.8.1	<i>Configurazione manuale della scala di copertura</i>	217			
17.8.2	<i>Definire gli intervalli di quantità di spargimento sulla base della quantità di spargimento.....</i>	219			
18 Gestione dati d'inventario					
18.1	Utilizzo del manager d'inventario....	221			
18.2	Esportazione del backup dati job....	222			
19 Utilizzo di pagine iniziali globali.....					
19.1	Memorizzazione della pagina iniziale globale.....	224			
19.2	Gestione di pagine iniziali globali...	224			
19.3	Selezione di pagine iniziali globali..	225			
20 Creare screenshot.....					
		226			

Informazioni sul presente Manuale operatore

1

CMS-T-00000344-A.1

1.1

Significato del Manuale operatore

CMS-T-00000180-B.1

Il Manuale operatore è un documento importante e parte integrante del prodotto elettronico.

1. Prima del lavoro attenersi ai relativi paragrafi del Manuale operatore.
2. Conservare il Manuale operatore.
3. Mantenere il Manuale operatore disponibile.
4. Consegnare il Manuale operatore al successivo utilizzatore.

1.2

Altri documenti applicabili

CMS-T-00000346-A.1

- Manuale operatore per il ricevitore GPS
- Manuale operatore per il software della macchina

1.3

Rappresentazione utilizzata

CMS-T-00000347-A.1

1.3.1 Indicazioni

CMS-T-00000348-A.1



NOTA

Consigli per l'utilizzo e indicazioni per impiegare in modo ottimale tutte le funzioni della macchina.

1.3.2 Istruzioni operative

CMS-T-00000473-A.1

Istruzioni operative numerate

CMS-T-005217-A.1

Le operazioni che devono essere effettuate in sequenza cronologica vengono rappresentate come istruzioni operative numerate. Rispettare la sequenza delle istruzioni operative indicate. La reazione della macchina all'istruzione operativa in questione è eventualmente indicata da una freccia.

1. Operazione 1

➔ Reazione della macchina all'operazione 1

2. Operazione 2

Istruzioni operative con operazione alternativa

CMS-T-00000110-A.1

Le istruzioni operative alternative vengono introdotte dalla parola "oppure". Esempio:

1. Operazione

oppure

Operazione alternativa

2. Operazione

Istruzioni operative costituite da un'unica operazione

CMS-T-005211-B.1

Le istruzioni operative costituite da un'unica operazione non vengono numerate bensì rappresentate con una freccia rovesciata

▶ Operazione

Istruzioni operative senza sequenza

CMS-T-005214-B.1

Le istruzioni operative che non devono essere seguite in una determinata sequenza vengono rappresentate sotto forma di elenco con freccia ribaltata.

1. Operazione

2. Operazione

3. Operazione

1.3.3 Elenchi

CMS-T-00000350-A.1

Gli elenchi vengono utilizzati ad esempio per la rappresentazione di diverse possibilità di selezione. Le voci degli elenchi sono introdotte da punti.

Esempio:

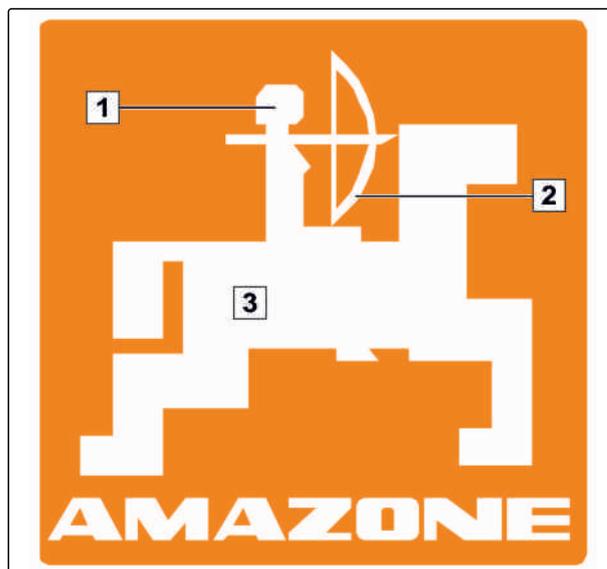
- Voce 1
- Voce 2
- Voce 3

1.3.4 Numero di posizione

CMS-T-00000351-A.1

I numeri di posizione nel testo o nella legenda si riferiscono ai numeri di posizione dei grafici posizionati accanto o sopra. I numeri di posizione dei grafici possono essere collegati con linee di posizione.

- 1** Posizione 1
- 2** Posizione 2
- 3** Posizione 3



CMS-I-001130

1.3.5 Testi software

CMS-T-00000474-A.1

I testi dell'interfaccia software sono contrassegnati con virgolette dritte.

Esempio: *"Menu Setup"*

1.3.6 Percorsi di orientamento

CMS-T-00000352-A.1

I percorsi di orientamento contengono i nomi dei menu attraverso i quali l'utente deve navigare per raggiungere il menu desiderato.

Esempio: "Setup" > "Diagnosi" > "Versioni software"

1.4

La Vostra opinione è importante

CMS-T-00000353-A.1

Gentile lettrice, gentile lettore, i nostri manuali operatori vengono aggiornati periodicamente. I miglioramenti da voi proposti contribuiscono alla redazione di un Manuale operatore sempre più funzionale e utile per l'utente. Saremo lieti di ricevere le Vostre proposte per lettera, via fax o per e-mail:

AMAZONEN-WERKE

H. DREYER GmbH & Co. KG

Postfach 51

D-49202 Hasbergen

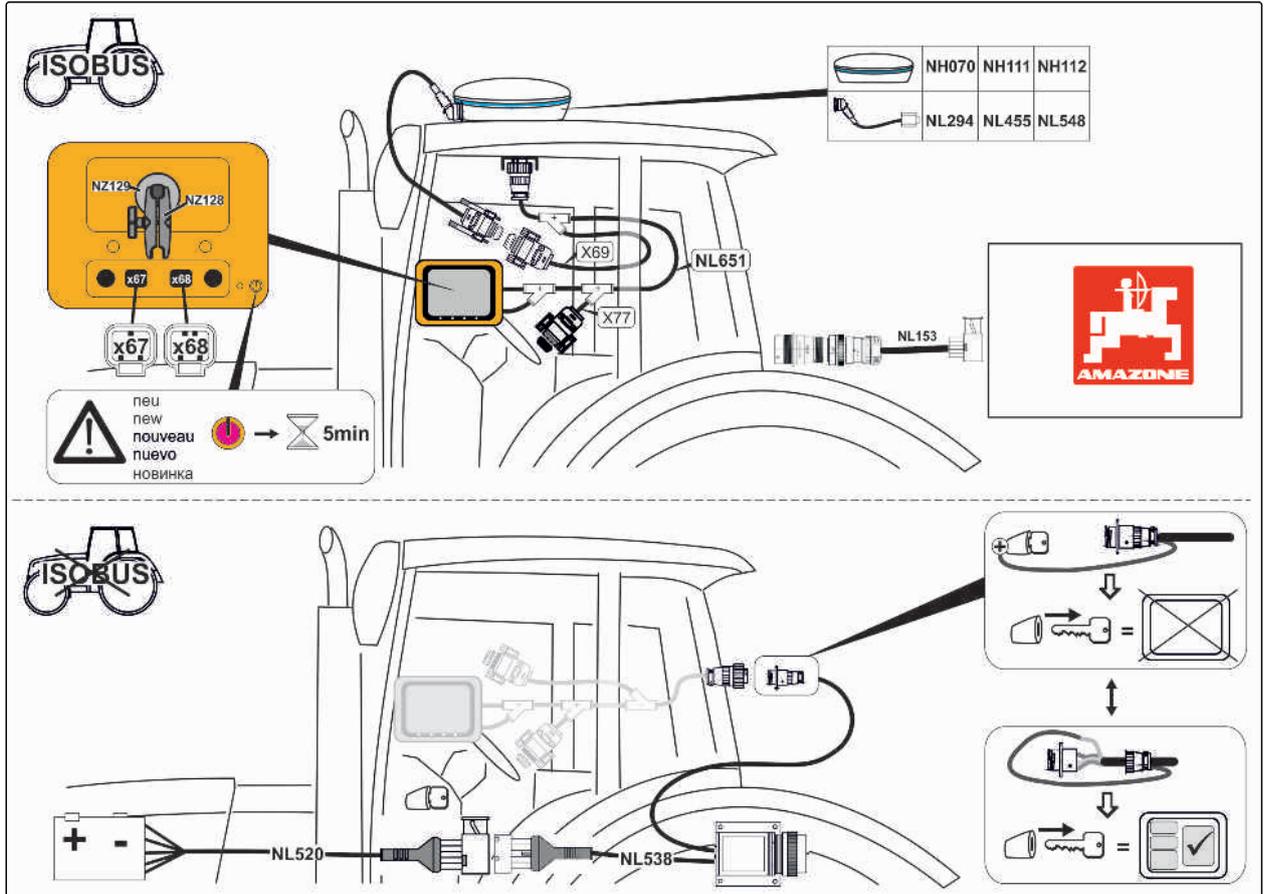
Fax: +49 (0) 5405 501-234

E-Mail: td@amazone.de

Istruzioni di montaggio

2

CMS-T-001829-A.1



CMS-I-001128

Panoramica di AmaPad

3

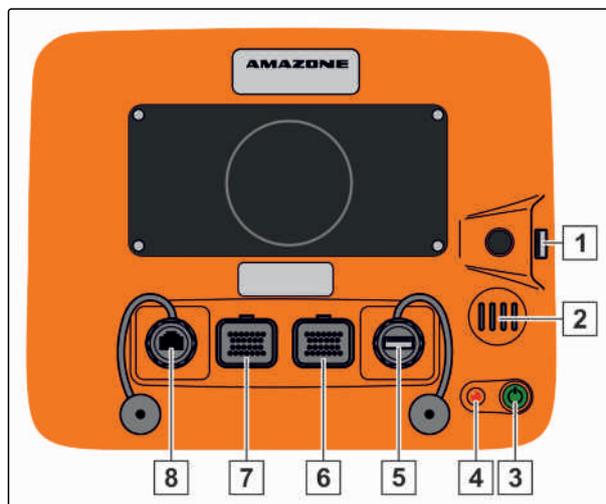
CMS-T-0000471-A.1

3.1

Collegamenti e tasti

CMS-T-000181-B.1

- 1 Collegamento USB, di lato su AmaPad
- 2 Altoparlante
- 3 Tasto On-Off
- 4 Tasto Reset
- 5 Collegamento USB
- 6 Porta seriale 2, standard per l'uscita GPS
- 7 Porta seriale 1, standard per ricevitore GPS e alimentazione di corrente
- 8 Collegamento di rete

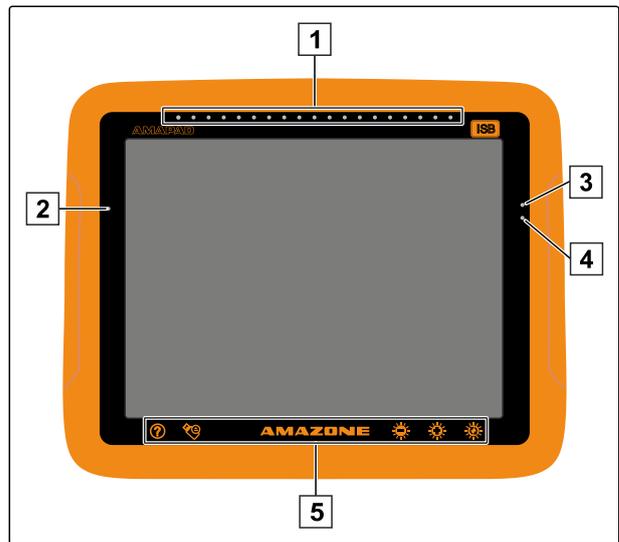


CMS-I-000288

3.2**Pulsanti base e LED**

CMS-T-000123-A.1

- 1** Lightbar
- 2** Sensore luce
- 3** Stato batteria
- 4** Alimentazione corrente
- 5** Pulsanti base



CMS-I-000579

Utilizzo base

4

CMS-T-0000019-A.1

4.1

Accensione di AmaPad

CMS-T-000837-B.1

1. Premere e tenere premuto il tasto On/Off **1** sul lato posteriore di AMAPAD finché la lightbar si illumina.

➔ AMAPAD viene portato a regime.



CMS-I-000936

La lingua del messaggio di avvertimento e dell'interfaccia utente può essere modificata direttamente dopo l'avvio dell'AMAPAD.

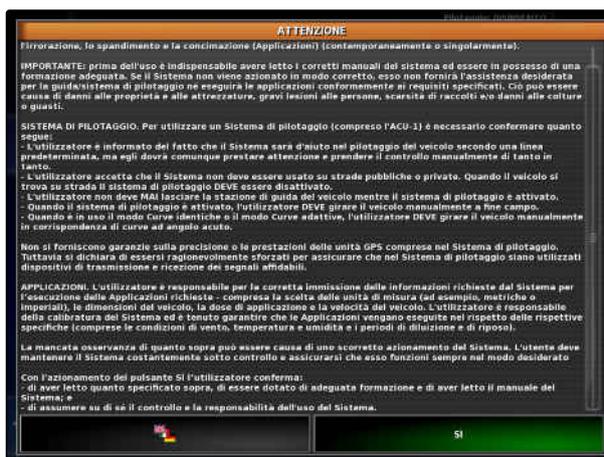
2. Aprire con  la lista delle lingue disponibili.
3. Selezionare la lingua desiderata dalla lista.

4. Conferma con .

➔ Viene visualizzata una conferma per il riavvio.

5. Confermare il riavvio con .

Dopo il riavvio di AMAPAD, compare un messaggio di avvertimento che contiene le condizioni di utilizzo. Le



CMS-I-000565

condizioni di utilizzo devono essere confermate prima di poter utilizzare AMAPAD.

6. Leggere le condizioni di utilizzo.
7. Confermare le condizioni di utilizzo con "JA".

i **NOTA**

Per le seguenti lingue è necessario spostare le condizioni di utilizzo con la barra di scorrimento schermata verso l'alto prima di poter confermare le condizioni di utilizzo:

- Greco
- Lituano
- Russo
- Italiano

4.2

Spegnere AmaPad

CMS-T-000721-B.1

1. Premere brevemente il tasto On/Off **1** verde sul lato posteriore di AMAPAD.

➔ Sul display compare una richiesta di conferma.

2. Conferma con .

➔ L'AmaPad si spegne.



CMS-I-000936

4.3

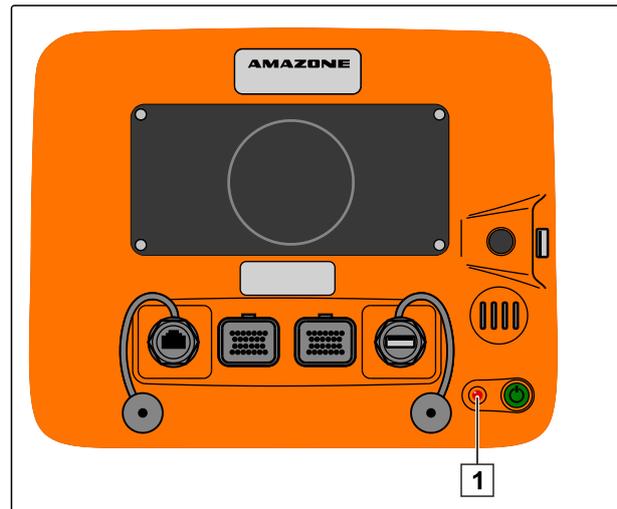
Reset di AmaPad

CMS-T-000207-B.1

i **NOTA**

Se AmaPad viene resettato, i dati memorizzati non vanno persi. Resettare l'AmaPad solo in caso di crash o se è possibile spegnerlo normalmente.

- ▶ Premere il tasto Reset **1** rosso sul lato posteriore di AmaPad.
- ➔ L'AmaPad viene resettato e spento.



CMS-I-000938

4.4

Utilizzo del touchscreen

CMS-T-001797-B.1

Quando si utilizza il touchscreen tenere presente quanto segue:

Il touchscreen comprende tutte le aree all'interno del corpo di colore arancione.

- ▶ Non appoggiare i palmi delle mani sul touchscreen per eseguire comandi, altrimenti AmaPad non reagisce.



CMS-I-000694

4.5

Utilizzo dei pulsanti base

CMS-T-00000379-A.1

Richiamo della guida

CMS-T-000738-A.1

1. Richiamare la guida con .
➔ Sull'interfaccia utente, accanto ai pulsanti compaiono punti di domanda.
2. Selezionare il punto di domanda.
➔ Viene visualizzata la denominazione del relativo pulsante.

Rimozione sicura della chiavetta USB

CMS-T-000734-A.1

1. Rimuovere in modo sicuro la chiavetta USB con .
2. *Se compare il messaggio che non è ancora possibile rimuovere la chiavetta USB,*
Confermare il messaggio con  e
selezionare nuovamente .

oppure

Se compare il messaggio che è possibile rimuovere in modo sicuro la chiavetta USB,
Confermare il messaggio con .
3. Estrarre la chiavetta USB.

Utilizzo del pulsante multifunzione

CMS-T-00000036-B.1

Con il pulsante multifunzione è possibile eseguire 2 funzioni:

- Creazione di uno screenshot
- Utilizzo di pagine iniziali globali

1. Per creare screenshot, vedere pagina 226
2. Per utilizzare pagine iniziali globali, vedere pagina

Impostare la luminosità

CMS-T-00000005-A.1

- Regolare il livello di luminosità desiderata desiderata con  o .

Selezione della modalità luminosità

CMS-T-000736-B.1

Il display di AmaPad presenta 3 modalità di luminosità:

- Modalità Giorno: la luminosità viene impostata all'80%.
- Modalità notte: la luminosità viene impostata al 20%.
- Modalità automatica: la luminosità viene adattata automaticamente alla luminosità ambiente.

- Cambiare modalità con  finché viene impostata la modalità desiderata.

4.6

Spostamento tra i menu principali

CMS-T-00000023-A.1

Spostamento nel menu Funzionamento

CMS-T-001416-A.1

- Nel menu Setup passare nel menu Funzionamento con .



CMS-I-002570

Spostamento nel menu Setup

- ▶ Nel menu Funzionamento passare nel menu Setup con .



CMS-I-002568

Panoramica dell'interfaccia utente

5

CMS-T-0000020-B.1

5.1

Messaggi di avvertimento generali

CMS-T-000586-B.1

Per diversi eventi vengono emessi messaggi di avvertimento. Di seguito vengono illustrate le funzioni di un messaggio di avvertimento. Per una descrizione dettagliata dei diversi messaggi di avvertimento, vedere pagina 227.



CMS-I-000500

- 1 Se viene visualizzata questa riga, è possibile richiamare ulteriori dettagli sul messaggio di avvertimento. A questo proposito, scorrere il dito dal centro del messaggio di avvertimento in verticale verso il basso.
- 2 Con questo pulsante si apre il menu "Configurazione allarmi generali"; vedere pagina 70.
- 3 Il pulsante indica la causa del messaggio di allarme. Contemporaneamente con questo pulsante è possibile confermare il messaggio di allarme.
- 4 Con questo pulsante è possibile disattivare il segnale acustico di allarme.

5.2

Messaggi di avvertimento del Universal Terminal

CMS-T-000972-A.1

Nel Universal Terminal viene rappresentata l'interfaccia utente della macchina di lavoro. Se la macchina di lavoro segnala un errore, anche al di

fuori del Universal Terminal viene visualizzato un messaggio di avvertimento.

- 1** Messaggio di avvertimento che viene emesso dalla macchina di lavoro.
- 2** Passare al Universal Terminal.
- 3** Chiudere il messaggio di avvertimento. Nelle macchine AMAZONE, il messaggio di avvertimento viene confermato in ECU.
- 4** Confermare il messaggio di avvertimento. Il messaggio di avvertimento viene confermato in ECU.



CMS-I-000979

5.3

Elementi di comando generali

CMS-T-00000024-A.1

5.3.1 Lista di selezione

Nelle liste di selezione è possibile selezionare una o più voci. Le voci selezionate presentano sfondo bianco. Se vengono selezionate troppe voci, viene visualizzato un avviso.

CMS-T-000596-A.1



CMS-I-000640

5.3.2 Tastiera e tastierino numerico

CMS-T-000594-B.1

Se è necessario immettere caratteri o numeri, sul display compare una tastiera o un tastierino numerico. La tastiera viene adattata automaticamente alla lingua impostata.

Confermare le immissioni con .

Annullare le immissioni con .



CMS-I-000625

Aumentare il valore numerico con .

Ridurre il valore numerico con .



CMS-I-000629

5.3.3 Assistenti

CMS-T-000590-B.1

Gli assistenti guidano l'utente attraverso impostazioni di sistema complicate. Le impostazioni di sistema vengono suddivise in singole fasi di lavoro. Nelle fasi di lavoro viene spiegato quali informazioni sono necessarie. L'utente può immettere le informazioni corrispondenti tramite pulsanti.



CMS-I-000627

1 Nome dell'impostazione di sistema

4 Indietro

2 Fase di lavoro

5 Avanzamento in percentuale

3 Pulsante per l'immissione

6 Avanti

5.4

Panoramica del menu Funzionamento

CMS-T-00000437-A.1



CMS-I-002378

1 Menu Funzioni

2 Miniatura

3 Vista mappe

4 Menu Job

5 Riconoscimento automatico marcia indietro 
o sistema di sterzo automatico 

6 Plancia

Tramite il menu Funzionamento è possibile comandare tutte le funzioni di AmaPad:

- Accesso al comando macchina con Universal Terminal
- Commutazione larghezze parziali
- Gestione job
- Guida tracce
- Sistema di sterzo automatico

5.5

Pulsanti nel menu Funzionamento

CMS-T-0000025-B.1

5.5.1 Pulsanti nel menu Job

CMS-T-00000576-A.1

Pulsante	Funzione	Ulteriori informazioni		Pulsante	Funzione	Ulteriori informazioni
	Apertura del menu Campo	vedere pagina			Apertura del menu Sistema di sterzo automatico	vedere pagina 173
	Apertura del menu Dati job	vedere pagina 118			Apertura del menu Spostamento GPS	vedere pagina 165
	Apertura del menu Tracce	vedere pagina			Attiva avvio rapido	vedere pagina 116
	Apertura assistente job	vedere pagina 118				

5.5.2 Pulsanti nel menu Campo

CMS-T-00000577-A.1

Pulsante	Funzione	Ulteriori informazioni		Pulsante	Funzione	Ulteriori informazioni
	Creazione di un nuovo campo	vedere pagina 133			Configurazione offset confine	vedere pagina
	Impostazione punto bandiera	vedere pagina 146			Cancellazione di tutte le linee di confine	vedere pagina 141
	Registrazione linea di confine	vedere pagina			Creazione della linea di confine con file shape	vedere pagina 137
	Conclusione della registrazione linee di confine	vedere pagina			Creazione linea di confine da copertura	vedere pagina 138
	Interruzione registrazione linee di confine	vedere pagina 137			Allineare la capezzagna	vedere pagina 142

5.5.3 Pulsanti nel menu Dati job

CMS-T-003901-B.1

Pulsante	Funzione	Ulteriori informazioni	Pulsante	Funzione	Ulteriori informazioni
	Cancellazione copertura	vedere pagina 129		Utilizzo comando quantità	vedere pagina 198
	Apertura menu Scambio dati	vedere pagina 123		Avviare un job	vedere pagina 120
	Creazione di un nuovo job	vedere pagina 122		Interruzione di un job	vedere pagina 122
	Selezione di un job	vedere pagina 126			

5.5.4 Pulsanti nel menu Tracce

CMS-T-003893-B.1

Pulsante	Funzione	Ulteriori informazioni	Pulsante	Funzione	Ulteriori informazioni
	Modifica della traccia AB	vedere pagina 152		Creazione di una nuova traccia AB	vedere pagina 153
	Modifica della traccia circolare	vedere pagina 152		Creazione della nuova traccia circolare	vedere pagina 158
	Modifica della traccia curva	vedere pagina 152		Creazione di una nuova traccia curva	vedere pagina 156
	Attivazione di una traccia curva adattiva	vedere pagina 152		Interruzione della registrazione traccia curva	vedere pagina 156
	Caricamento traccia	vedere pagina 160		Impostazione punto di inizio per traccia AB	vedere pagina 153
	Impostazione punto di inizio per traccia curva	vedere pagina 156		Creazione manuale della traccia A-B	vedere pagina 154
	Impostazione punto di fine per traccia curva	vedere pagina 156		Punto di fine per traccia AB	vedere pagina 153

5.5.5 Pulsanti nel menu Opzioni sterzo

CMS-T-003891-B.1

Pulsante	Funzione	Ulteriori informazioni	Pulsante	Funzione	Ulteriori informazioni
	Richiamo dello stato del sistema di sterzo automatico	vedere pagina 174		Calibrazione dello sterzo	vedere pagina 173
	Adeguamento del sistema di sterzo automatico	vedere pagina 177			

5.5.6 Pulsanti nel menu Spostamento GPS

CMS-T-003899-B.1

Pulsante	Funzione	Ulteriori informazioni	Pulsante	Funzione	Ulteriori informazioni
	Apertura delle opzioni di spostamento per tracce	vedere pagina 168		Spostamento della traccia più vicina nella posizione veicolo	vedere pagina 170
	Spostamento tracce verso destra	vedere pagina 168		Memorizzazione tracce spostate	vedere pagina 170
	Spostamento tracce verso sinistra	vedere pagina 168		Apertura opzioni di deriva GPS	vedere pagina 165

5.5.7 Pulsanti nella vista mappe

CMS-T-006654-B.1

Pulsante	Funzione	Ulteriori informazioni	Pulsante	Funzione	Ulteriori informazioni
	Indica se la modalità di selezione è attiva			Modifica della prospettiva	vedere pagina 110
	Messa a fuoco sul simbolo del veicolo	vedere pagina 111		Ingrandimento e riduzione della mappa	vedere pagina 110
	Selezione dei livelli mappe	vedere pagina 111			

5.5.8 Pulsanti nel menu Funzioni

CMS-T-00000573-A.1

Pulsante	Funzione	Ulteriori informazioni	Pulsante	Funzione	Ulteriori informazioni
	Richiamo versione software	vedere pagina 232		Richiamo informazioni GPS	vedere pagina 171
	Richiamo vista mappe	vedere pagina		Richiamo diagnosi di sistema	vedere pagina 231
	Apertura Universal Terminal	vedere pagina 180		Modifica dati job	vedere pagina 130
	Richiamo informazioni job	vedere pagina 130		Gestione dati d'inventario	vedere pagina 221
	Configurazione commutazione automatica larghezze parziali	vedere pagina 189		Richiamo menu Setup	vedere pagina 13

5.5.9 Pulsanti in Universal Terminal

CMS-T-007005-B.1

Pulsante	Funzione	Ulteriori informazioni	Pulsante	Funzione
	Avvio rapido	vedere pagina 118		Spostamento selezione verso l'alto
	Richiamo configurazione AUX-N	vedere pagina 183		Spostamento selezione verso il basso
	Spostamento tra le macchine collegate			Annulla
				Conferma

5.5.10 Ulteriori pulsanti

CMS-T-007006-B.1

Pulsante	Funzione	Ulteriori informazioni	Pulsante	Funzione	
	Attivazione o disattivazione della commutazione automatica larghezze parziali	vedere pagina 189		Attivazione o disattivazione del sistema di sterzo automatico	vedere pagina 178
	Utilizzo pagina iniziale globale	vedere pagina		Selezione modello tracce	vedere pagina 152
	Accensione o spegnimento dell'interruttore generale	Non utilizzabile per macchine ISOBUS			

5.6

Panoramica del menu Funzioni

CMS-T-00000439-A.1

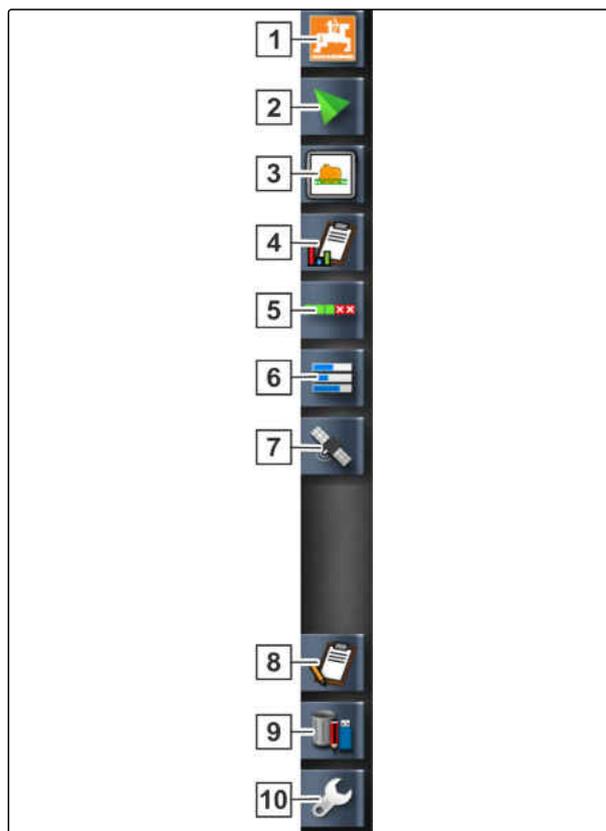
Tramite il menu Funzioni vengono richiamate informazioni e vengono comandate le diverse funzioni di AmaPad e della macchina di lavoro collegata.



NOTA

Nel menu Funzioni è possibile visualizzare diversi pulsanti, in base alla macchina di lavoro collegata e alle impostazioni nel menu Setup.

- 1 Miniatura delle informazioni di sistema
- 2 Miniatura della vista mappe
- 3 Miniatura di Universal Terminal. Il simbolo sul pulsante varia in base al dispositivo di immissione collegato
- 4 Informazioni job
- 5 Commutazione automatica larghezze parziali
- 6 Diagnosi di sistema
- 7 Informazioni GPS
- 8 Dati principali
- 9 Manager d'inventario
- 9 Menu Setup

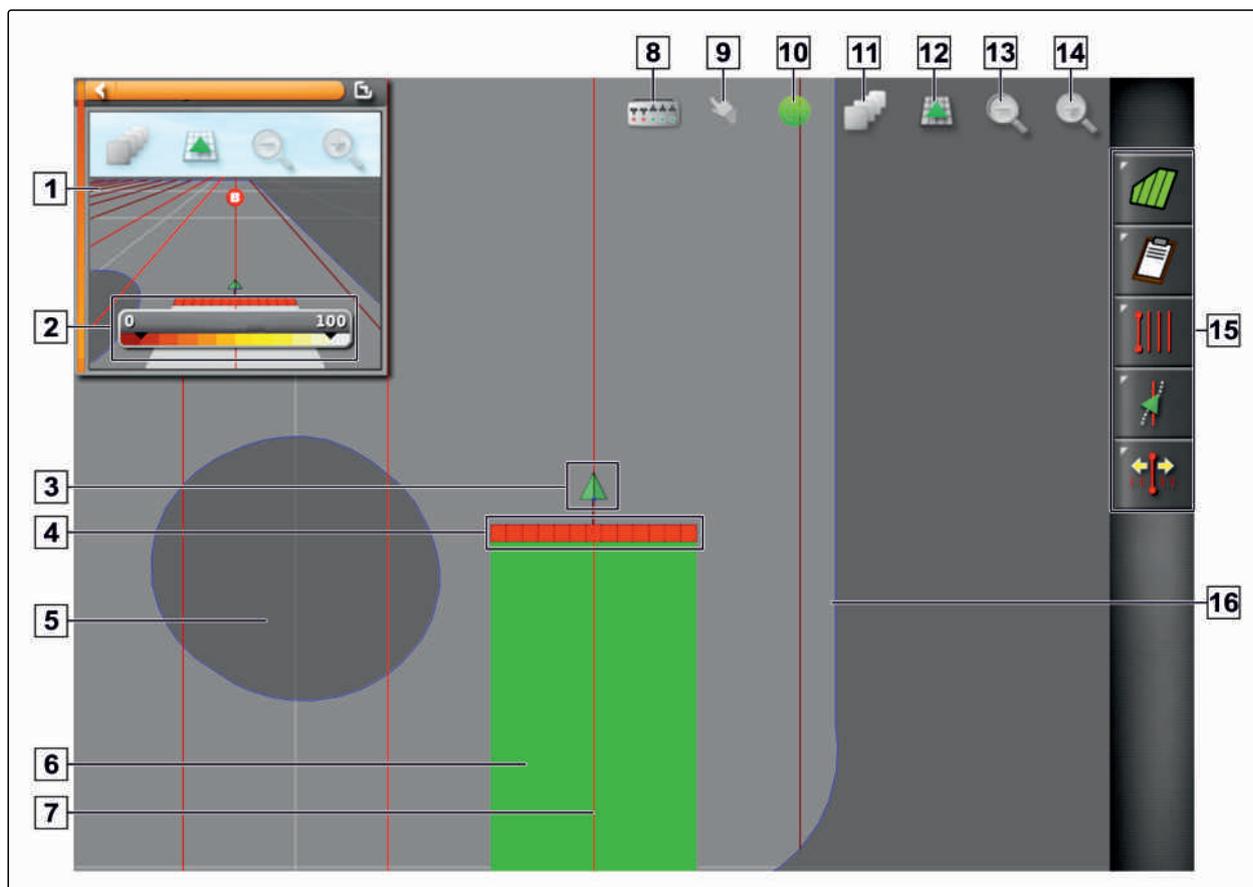


CMS-I-002586

5.7

Panoramica della vista mappe

CMS-T-0000442-A.1



CMS-I-001287

- | | |
|-------------------------------------------------------------------|----------------------------------------|
| 1 Vista mappe in miniatura | 9 Conferma della selezione |
| 2 Configurazione mappa di copertura | 10 Messa a fuoco veicolo |
| 3 Simbolo veicolo | 11 Configurazione livelli mappe |
| 4 Simbolo macchina di lavoro | 12 Modifica della prospettiva |
| 5 Area di esclusione (grigio scuro) | 13 Riduzione sezione mappa |
| 6 Area lavorata (copertura), (verde) | 14 Ingrandimento sezione mappa |
| 7 Traccia (rosso) | 15 Menu Job |
| 8 Visualizzazione interruttori virtuali larghezze parziali | 16 Linea di confine (blu) |

Nella visualizzazione mappa, tramite il menu Job vengono creati e memorizzati tutti i dati che sono necessari per la lavorazione di un campo. Sulla mappa nella vista mappe sono rappresentati un simbolo per il veicolo e un simbolo per la macchina di lavoro agganciata.

Per determinare le dimensioni del campo e per l'utilizzo della commutazione larghezze parziali automatica, è possibile creare una linea di confine. La linea di confine viene contrassegnato con una linea blu sulla mappa.

È possibile inserire una linea di confine per le aree di esclusione all'interno di un campo, nelle quali va arrestato lo spargimento. Le aree di esclusione hanno sfondo grigio scuro.

Per assicurare uno spargimento uniforme, è possibile creare tracce che aiutano il conducente a mantenere la traccia. Inoltre, le tracce sono necessarie per il sistema di sterzo automatico. Le tracce vengono rappresentate in rosso sulla mappa.

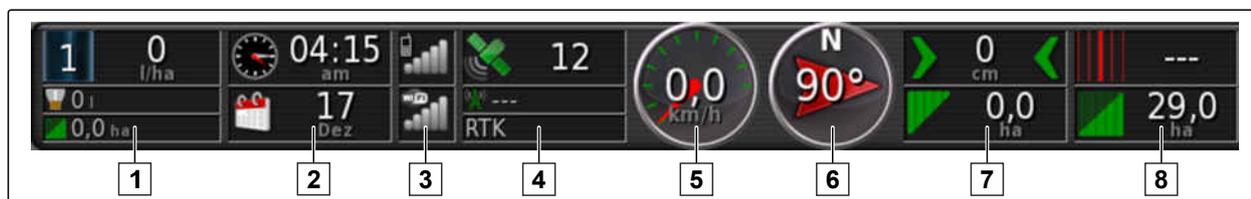
5.8

Panoramica della plancia

CMS-T-00000443-A.1

i NOTA

Nella seguente figura sono visualizzati tutti gli elementi disponibili della plancia. Se AmaPad viene avviato per la prima volta, non tutti gli elementi sono attivati.



CMS-I-000586

I campi dati nella plancia

- | | |
|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|---------------------------------------------------|
| 1 Dati della macchina di lavoro. I dati visualizzati variano a seconda della macchina di lavoro collegata. | 5 Velocità |
| 2 Data e ora | 6 Direzione di marcia |
| 3 Intensità del segnale GPRS e intensità del segnale WLAN | 7 Differenza traccia e superficie lavorata |
| 4 Dati GPS | 8 Numero tracce e superficie rimanente |

Dati GPS nella plancia

1 Simbolo satellite e numero di satelliti:

Grigio: nessun segnale

Rosso: precisione bassa

Giallo: precisione media

Verde: precisione alta

2 Simbolo correzione e precisione in metri:

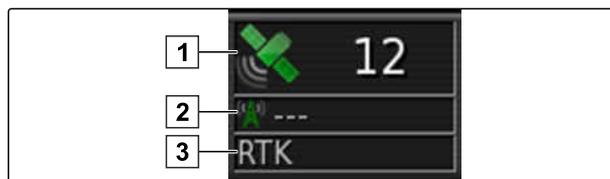
Grigio: nessun segnale di correzione

Rosso: precisione bassa

Giallo: precisione media ma insufficiente per il sistema di sterzo automatico

Verde: sorgente correzione conversata, precisione alta

3 Sorgente correzione utilizzata

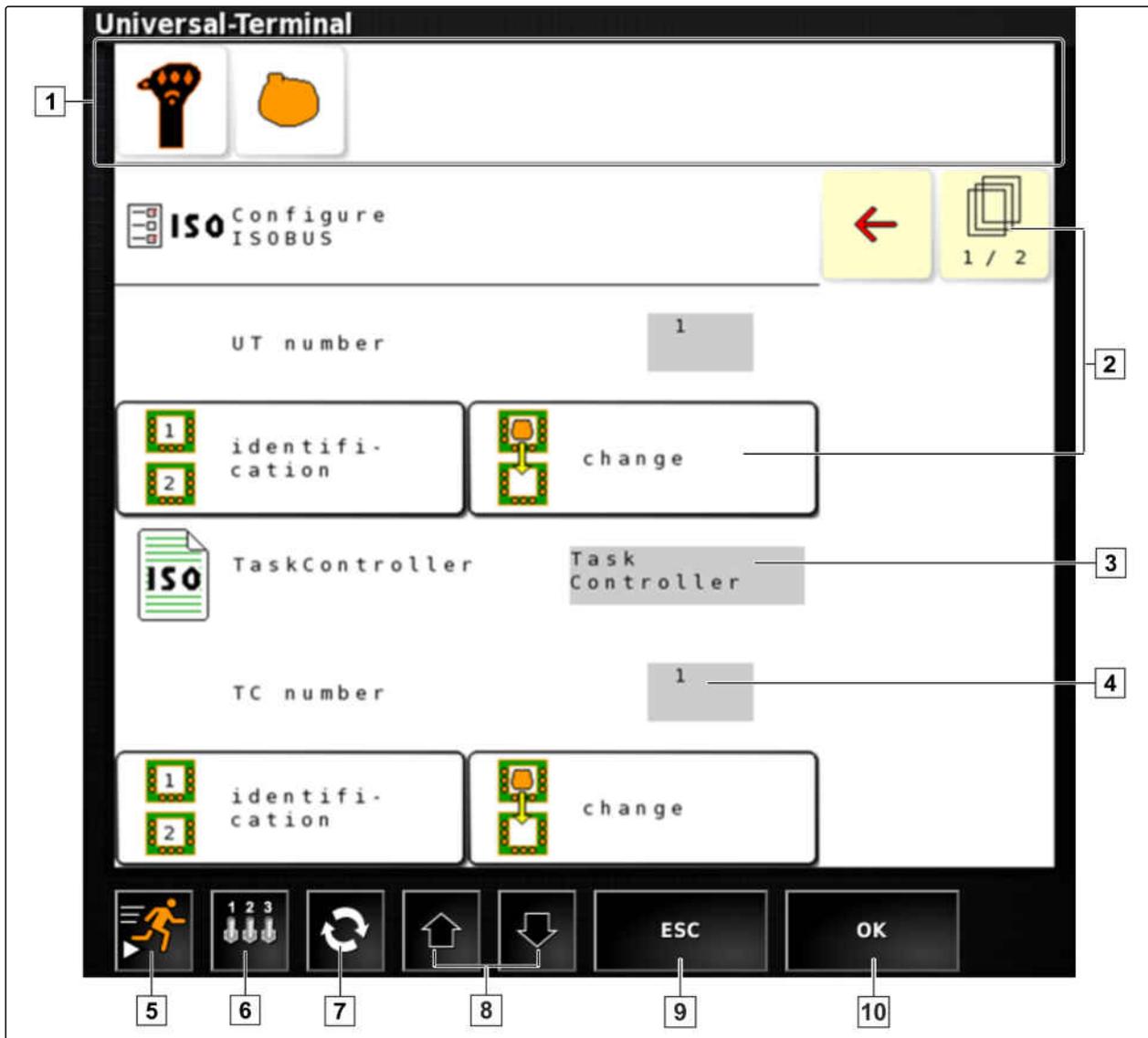


CMS-I-000650

5.9

Panoramica di Universal Terminal

CMS-T-00000459-A.1



CMS-I-001123

- 1 Selezione macchina di lavoro: in questa barra dei menu è possibile selezionare le macchine di lavoro ed i dispositivi di immissione collegati.
- 2 I pulsanti dell'interfaccia di ECU (comando macchina): questi pulsanti possono essere comandati tramite il touchscreen.
- 3 Selezione: questi pulsanti aprono una lista di selezione.
- 4 Righe di immissione: le righe di immissioni aprono il tastierino numerico o la tastiera per l'immissione di caratteri.
- 5 Avvio rapido
- 6 Tramite questo pulsante viene aperto il menu per la configurazione dell'immissione AUX-N. Ad esempio per un joystick multifunzione o i pulsanti supplementari su AmaPad.
- 7 Spostarsi tra gli attrezzi di lavoro collegati.
- 8 Spostarsi tra i pulsanti dell'interfaccia utente.
- 10 Annullare o tornare indietro di un menu.
- 11 Conferma selezione, immissione o messaggio.

Configurazione AmaPad

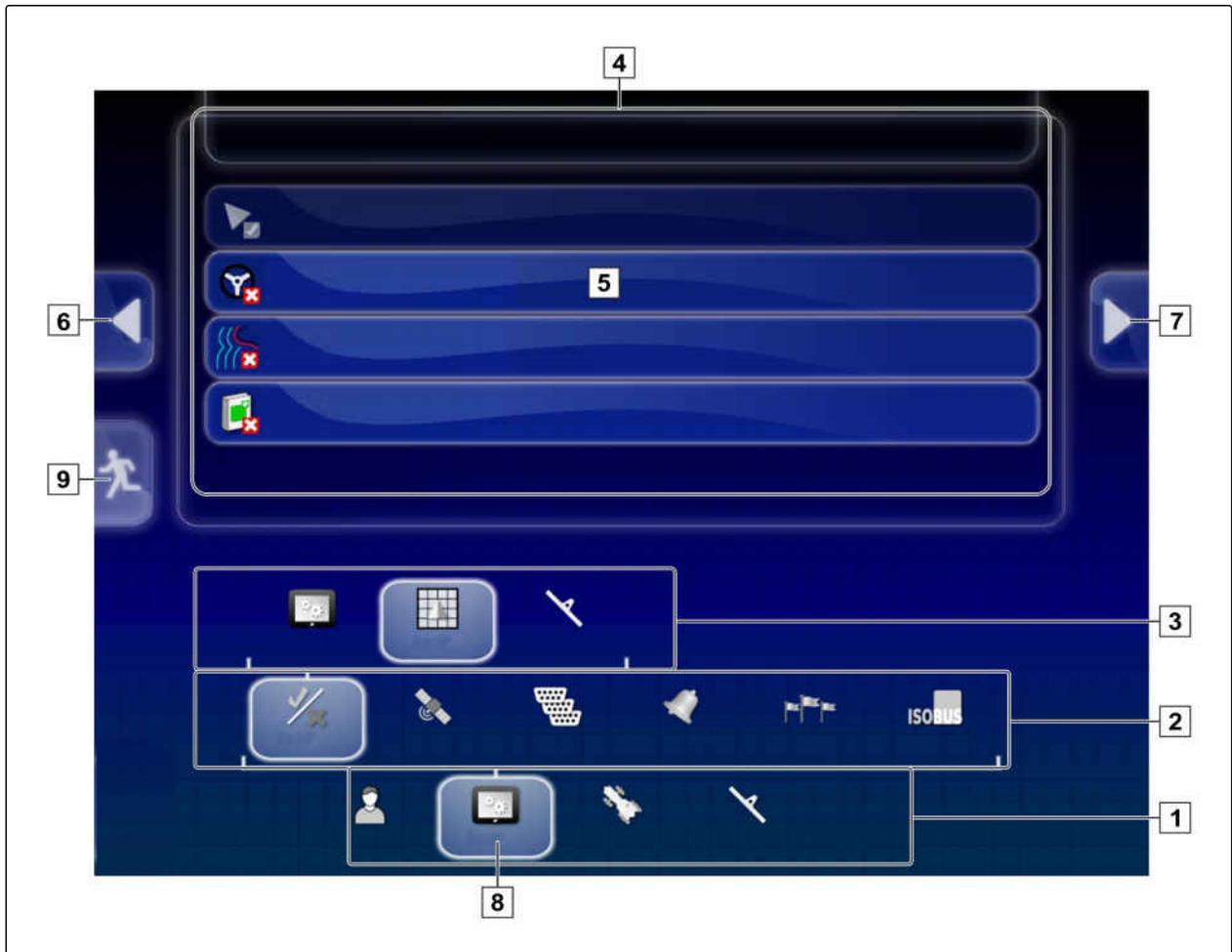
6

CMS-T-0000022-B.1

6.1

Utilizzo del menu Setup

CMS-T-000422-B.1



CMS-I-002447

- | | |
|------------------------------------------|----------------------------------|
| 1 Primo livello menu | 6 Menu precedente |
| 2 Secondo livello menu | 7 Menu successivo |
| 3 Terzo livello menu | 8 Menu selezionato |
| 4 Ultimo livello menu | 9 Chiusura del menu Setup |
| 5 Effettuazione dell'impostazione | |

I percorsi per le impostazioni vengono rappresentati in questo Manuale operatore come di seguito illustrato.



CMS-I-002493

- In **1** selezionare una voce di menu desiderata.
➔ Viene aperto il secondo livello di menu **2**.
- In **2** selezionare una voce di menu desiderata.
➔ Viene aperto il terzo livello di menu **3** o l'ultimo livello di menu **4**.
- Per effettuare delle impostazioni, selezionare i pulsanti **5**.

6.2

Effettuazione delle impostazioni utente

CMS-T-00000026-A.1

6.2.1 Effettuazione delle impostazioni internazionali

CMS-T-00000380-A.1

6.2.1.1 Effettuazione delle impostazioni della lingua

CMS-T-00000381-A.1

Modifica della lingua

CMS-T-000526-A.1

1. Nel menu Setup selezionare "Utente" > "Regione" > "Lingua".



CMS-I-002468

2. Con "Lingua" aprire la lista con le lingue.



CMS-I-000520

3. Selezionare la lingua desiderata dalla lista di selezione.

4. Conferma con .

5. Chiudere il menu Setup con .

6. Confermare il riavvio con .

Definizione del formato per separatore decimale

CMS-T-000170-A.1

1. Nel menu Setup selezionare "Utente" > "Regione" > "Lingua".



CMS-I-002468

2. Selezionare "Formato separatore decimale".



CMS-I-002593

3. Selezionare il formato desiderato.

4. Conferma con .

5. Chiudere il menu Setup con .

6. Confermare il riavvio con .

6.2.2 Configurazione lightbar

CMS-T-00000382-A.1

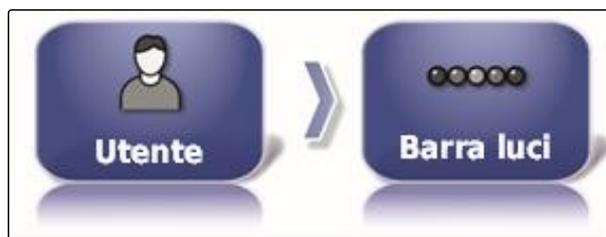
Attivazione lightbar

CMS-T-000856-B.1

La lightbar si trova sul bordo superiore del touchscreen. Durante il funzionamento, la lightbar indica quanto si è allontanato il veicolo dalla traccia predefinita.

La lightbar può essere attivata e disattivata. Solo quando la lightbar è attivata, sono disponibili le altre impostazioni.

1. Nel menu Setup selezionare "Utente" > "Lightbar".



CMS-I-002481

2. Selezionare "Lightbar".



CMS-I-000472

3. Selezionare "Attivato".

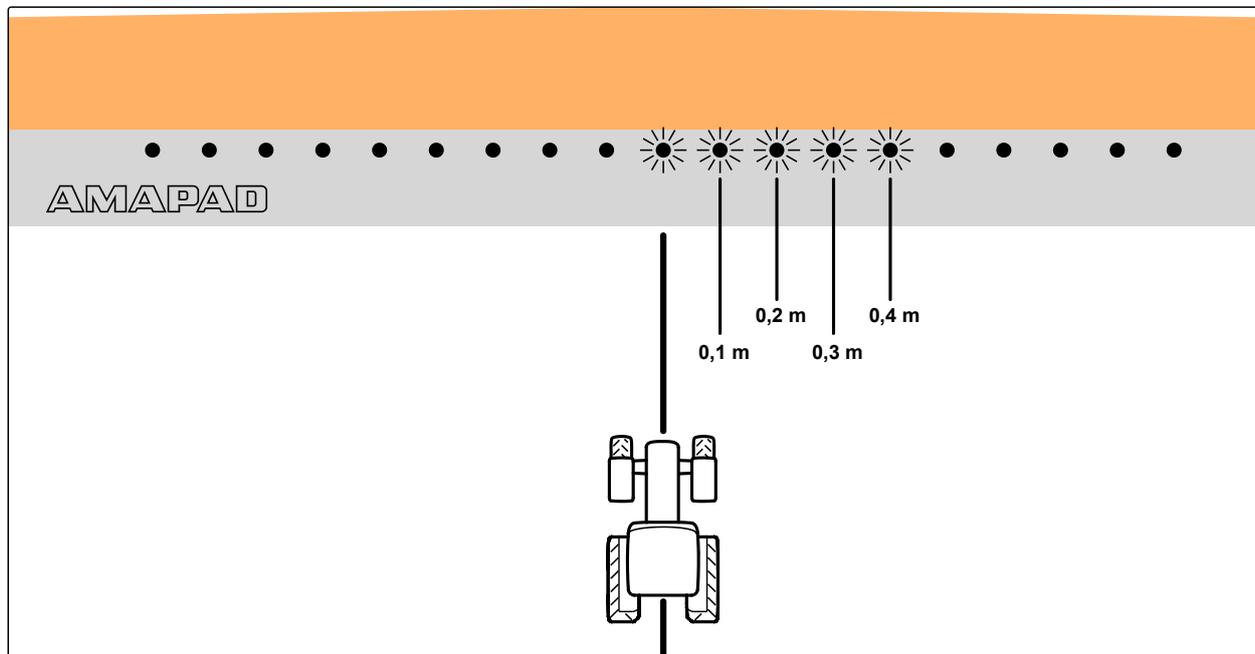
NOTA

La lightbar è pronta al funzionamento solo se è presente un segnale GPS. La lightbar pronta al funzionamento si riconosce dal LED blu illuminato al centro della lightbar.

Definizione della distanza tra i LED

CMS-T-000852-A.1

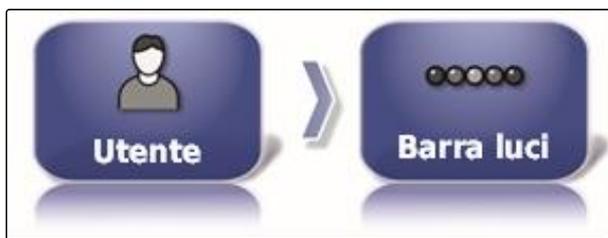
La distanza tra i LED indica quanto il veicolo può allontanarsi dalla traccia predefinita, finché il LED successivo si illumina sulla lightbar.



CMS-I-000686

Esempio di impostazione 0,1 m

1. Nel menu Setup selezionare "Utente" > "Lightbar".



CMS-I-002481

2. Selezionare "Distanza tra LED".



CMS-I-000474

Intervallo di impostazione: da 0,001 m a 2 m

3. Immettere la distanza.
4. Conferma con .

Definizione della modalità LED

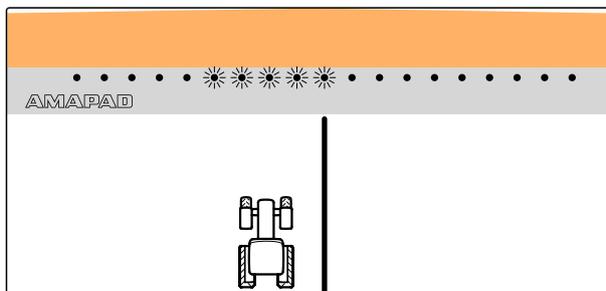
CMS-T-000848-A.1

Attraverso la modalità LED viene indicato su quale lato si illuminano i LED della lightbar, se il veicolo si allontana dalla traccia.

Possibili impostazioni:

Allontanamento

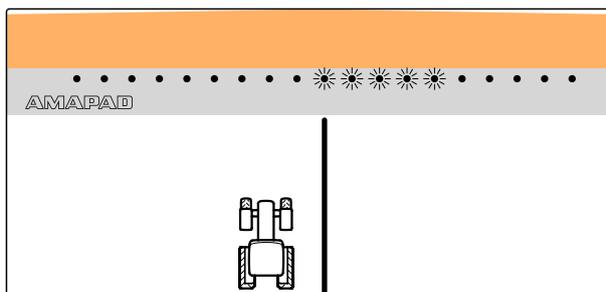
I LED della lightbar si illuminano sul lato di movimento del veicolo.



CMS-I-000690

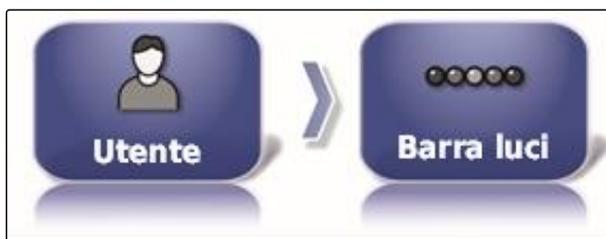
Raggiungimento di

I LED della lightbar si illuminano sul lato di allontanamento del veicolo.



CMS-I-000688

1. Nel menu Setup selezionare "Utente" > "Lightbar".



CMS-I-002481

2. Selezionare la "Modalità LED".



CMS-I-000469

3. Selezionare la modalità.

4. Conferma con .

6.2.3 Configurazione dell'ambiente

CMS-T-00000383-A.1

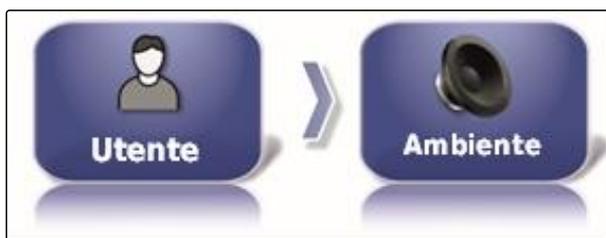
Impostare il volume

CMS-T-000994-B.1

i **NOTA**

I segnali acustici di AmaPad sono disattivati se il volume è regolato su 0%. Il segnale acustico di allarme per i messaggi di avvertimento del Universal Terminale non può essere disattivato.

1. Nel menu Setup selezionare "*Utente*" > "*Ambiente*".



CMS-I-002502

2. Selezionare "*Volume*".



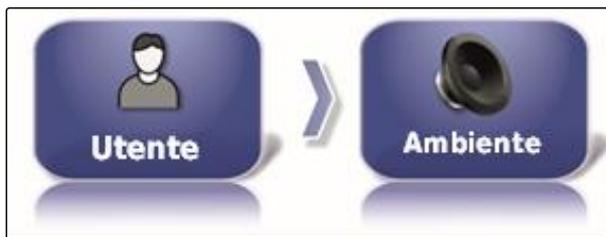
CMS-I-000485

3. Regolare il volume con  e .

Regolazione dei segnali acustici dei tasti

CMS-T-001009-A.1

1. Nel menu Setup selezionare "*Utente*" > "*Ambiente*".



CMS-I-002502

2. Selezionare "*Clic tasto*".



CMS-I-000478

3. Attivare la funzione

oppure

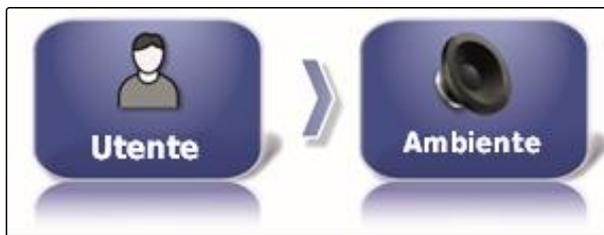
disattivare.

Impostazione dell'allarme audio

CMS-T-000990-B.1

AmaPad può emettere diversi allarmi. Qui è possibile impostare se risuona un segnale.

1. Nel menu Setup selezionare "Utente" > "Ambiente".



CMS-I-002502

2. Selezionare "Allarme audio".



CMS-I-000483

3. Attivare la funzione

oppure

disattivare.

Nuova calibrazione del touchscreen

CMS-T-000253-B.1

NOTA

Questa funzione è disponibile solo per AmaPad con numero di modello NI129. Il numero di modello è riportato sul lato posteriore di AmaPad

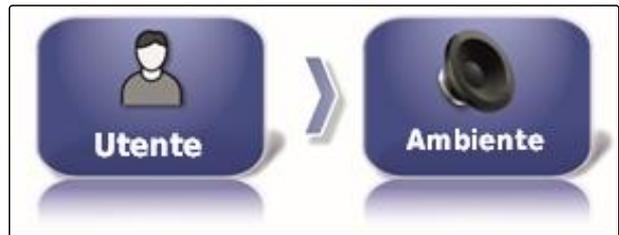
1.

Il touchscreen può essere calibrato se non funziona correttamente.



CMS-I-002634

1. Nel menu Setup selezionare "*Utente*" > "*Ambiente*".



CMS-I-002502

2. Selezionare "*Nuova calibrazione del touchscreen*".



CMS-I-000958

3. Confermare il riavvio con .

➔ AmaPad passa alla modalità Calibrazione.

4. Toccare il touchscreen in un punto qualsiasi.
5. Selezionare esattamente le croci evidenziate in rosso.
6. Confermare la calibrazione con "*Commit Calibration*".

oppure

Attendere, finché è possibile ripetere la calibrazione.

7. Selezionare una sensibilità elevata del touchscreen ("*HIGH*").

8. Verificare la sensibilità con "*TEST*".

9. Adattare la sensibilità

oppure

Confermare le impostazioni con "*APPLY*".

10. Terminare la calibrazione con "*Close*".

➔ AmaPad si riavvia.

Sensibilità del touchscreen

CMS-T-000259-B.1

NOTA

Questa funzione è disponibile solo per AmaPad con numero di modello NI129. Il numero di modello è riportato sul lato posteriore di AmaPad

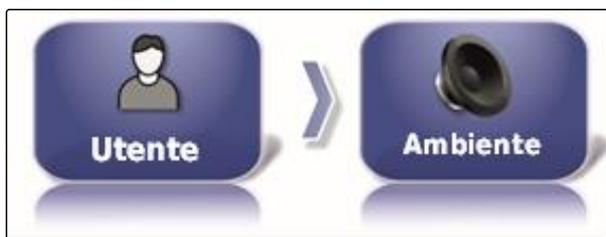
1.

La sensibilità del touchscreen può essere modificata. Più bassa viene impostata la sensibilità, più forte bisogna premere sul touchscreen per comandare AmaPad.



CMS-I-002634

1. Nel menu Setup selezionare "*Utente*" > "*Ambiente*".



CMS-I-002502

2. Selezionare "*Sensibilità del touchscreen*".



CMS-I-000960

➔ AmaPad va riavviato.

3. Confermare il riavvio con .

➔ AmaPad passa alla modalità Calibrazione.

4. Selezionare una sensibilità elevata del touchscreen: "*HIGH*".

5. Verificare la sensibilità con "*TEST*".

6. Adattare la sensibilità

oppure

Confermare le impostazioni con "*APPLY*".

7. Terminare la calibrazione con "*Close*".

➔ AmaPad si riavvia.

Configurazione del pulsante multifunzione

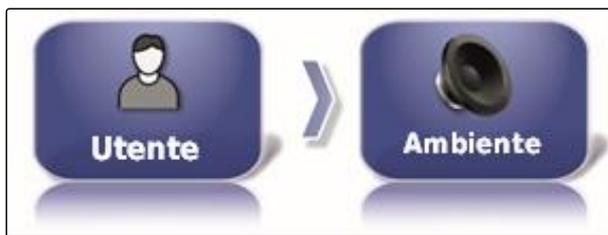
CMS-T-000134-A.1

Qui è possibile stabilire la funzione del pulsante multifunzione **1**.



CMS-I-000977

1. Nel menu Setup selezionare "Utente" > "Ambiente".



CMS-I-002502

2. Selezionare la "modalità pulsante multifunzione".



CMS-I-002606

Possibili impostazioni:

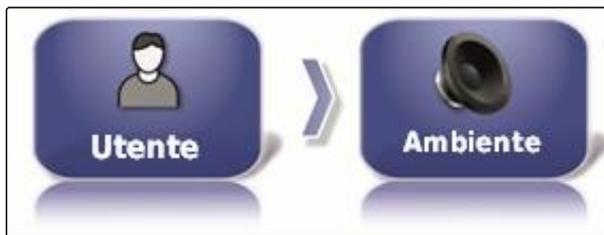
- Memorizzazione screenshot: con il pulsante multifunzione viene creato uno screenshot. Per ulteriori informazioni, vedere pagina 226.
- Memorizzazione/caricamento pagina iniziale globale: tramite il pulsante multifunzione vengono gestite le pagine iniziali globali. Per ulteriori informazioni, vedere pagina . Viene aggiunto il pulsante " Modalità per pagina iniziale globale ".

Definizione della modalità per la pagina iniziale globale

CMS-T-001049-B.1

Tramite questa impostazione è possibile selezionare la modalità di selezione per le pagine iniziali globali.

1. Nel menu Setup selezionare "Utente" > "Ambiente".



CMS-I-002502

2. Selezionare "Modalità per la pagina iniziale globale".



CMS-I-002595

Possibili impostazioni:

- Selezione: tramite il pulsante base  viene aperto il menu "Gestione pagine iniziali globali".
- Commutazione: tramite il pulsante base  si cambia tra le pagine iniziali globali

NOTA

Per ulteriori informazioni sulle pagine iniziali globali vedere pagina .

Trasmissione file sistema 150

CMS-T-001025-B.1

Tramite la trasmissione file sistema 150 è possibile importare ed esportare i dati d'inventario in un formato speciale.



CMS-I-000476

NOTA

Questa funzione non è disponibile.

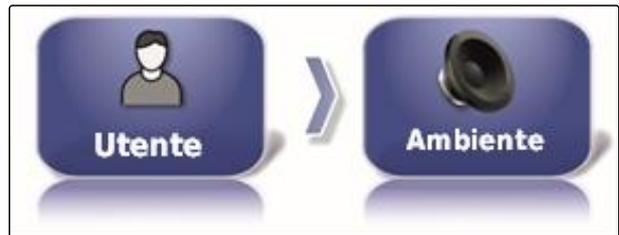
- Per ulteriori informazioni contattare AMAZONE.

Configurazione della finestra di stato per il sistema di sterzo automatico

CMS-T-001005-A.1

La funzione del pulsante del sistema di sterzo automatico può essere impostata.

1. Nel menu Setup selezionare "*Utente*" > "*Ambiente*".



CMS-I-002502

2. Selezionare "*Finestra di stato sistema di sterzo automatico*".



CMS-I-000489

Possibili impostazioni:

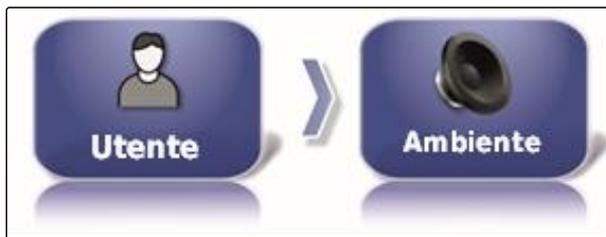
- Disattivato: è possibile richiamare la finestra per lo stato sterzo solo attraverso il menu Job.
- Visualizzazione automatica: se il sistema di sterzo automatico non può essere avviato, viene visualizzata la finestra per lo stato sterzo. La finestra rimane aperta finché viene chiusa con .
- Nascondi e visualizza automaticamente: se il sistema di sterzo automatico non può essere avviato, viene visualizzata la finestra per lo stato sterzo. La finestra rimane aperta finché sono soddisfatte tutte le condizioni per l'avvio del sistema di sterzo automatico.

Dimensione dei pulsanti nella barra utensili

CMS-T-001017-A.1

La dimensione dei pulsanti nel menu funzioni e nel Menu Job può essere adattata.

1. Nel menu Setup selezionare "Utente" > "Ambiente".



CMS-I-002502

2. Selezionare " Dimensione dei pulsanti nella barra degli attrezzi ".

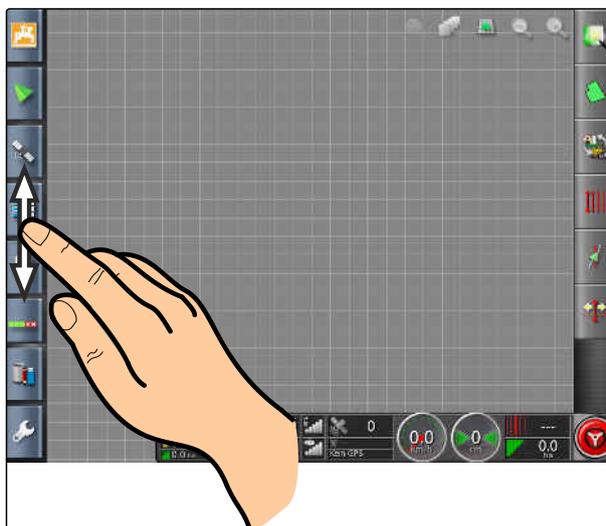


CMS-I-000487

3. Selezionare la dimensione desiderata.

i **NOTA**

Durante la creazione di grandi pulsanti è necessario spostare la barra delle funzione e il menu Job con il dito per potere utilizzare tutti i pulsanti.



CMS-I-001046

6.2.4 Configurazione dalla mappa

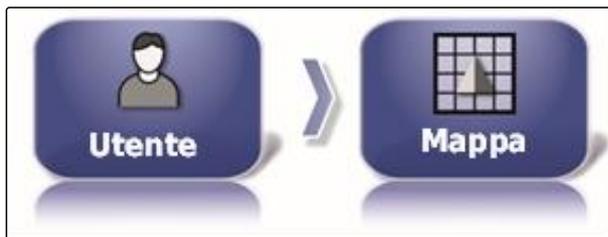
CMS-T-0000027-A.1

Definizione del baricentro

CMS-T-000986-A.1

Tramite il baricentro è possibile stabilire se il simbolo veicolo o macchina di lavoro viene centrato sulla mappa.

1. Nel menu Setup-selezionare "Utente" > "Mappa".



CMS-I-002521

2. Selezionare "Baricentro".



CMS-I-000764

3. Selezionare il simbolo.

Attivazione dello spostamento mappa

CMS-T-001021-A.1

Tramite questa impostazione è possibile stabilire se la mappa può essere spostata nella vista mappe.

1. Nel menu Setup-selezionare "Utente" > "Mappa".



CMS-I-002521

2. Selezionare "Spostamento mappa".



CMS-I-000846

Possibili impostazioni:

- Attivato: la mappa può essere spostata nella vista mappe. Sulla mappa viene visualizzato il simbolo per la messa a fuoco veicolo: 
- Disattivato: non è possibile spostare la mappa della vista mappe. Il simbolo per la messa a fuoco del veicolo è nascosto.

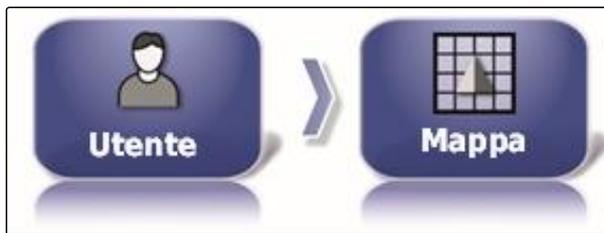
Spostamento automatico del fuoco mappa

CMS-T-001013-A.1

Se nel menu Funzionamento vengono aperte miniature, il simbolo veicolo può venire nascosto da miniature sulla mappa. Tramite il fuoco mappa viene

stabilito se la mappa viene spostata automaticamente quando si aprono miniature.

1. Nel menu Setup-selezionare "Utente" > "Mappa".



CMS-I-002521

2. Selezionare " *Spostamento automatico fuoco mappa* ".



CMS-I-000749

Possibili impostazioni:

- Attivato: la mappa viene spostata. Il simbolo veicolo viene posizionato al centro della mappa.
- Disattivato: la mappa è fissa. Il simbolo veicolo può essere nascosto da miniature

Contrassegno copertura caricata

CMS-T-001029-A.1

Tramite questa impostazione viene stabilito se le superfici lavorate vengono rappresentate nella vista mappe.

1. Nel menu Setup-selezionare "Utente" > "Mappa".



CMS-I-002521

2. Selezionare " *Contrassegno copertura caricata* ".



CMS-I-000865

Possibili impostazioni:

- Attivato: le superfici già lavorate di un job vengono rappresentate in giallo. Le superfici nuove lavorate vengono rappresentate in verde.
- Disattivato: le superfici già lavorate di un job vengono rappresentate in verde. Le superfici nuove lavorate vengono rappresentate anche in verde.

Pausa registrazione linee di confine con l'interruttore generale

CMS-T-001045-B.1

La registrazione linee di confine manuale può essere interrotta durante lo spargimento, disattivando tutte le larghezze parziali. Il vantaggio in questo caso è che nelle manovre di inversione sul campo, non è necessario interrompere separatamente la registrazione delle linee di confine.

1. Nel menu Setup-selezionare "Utente" > "Mappa".



CMS-I-002521

2. Selezionare "Pausa registrazione linee di confine con l'interruttore generale".



CMS-I-000756

Possibili impostazioni:

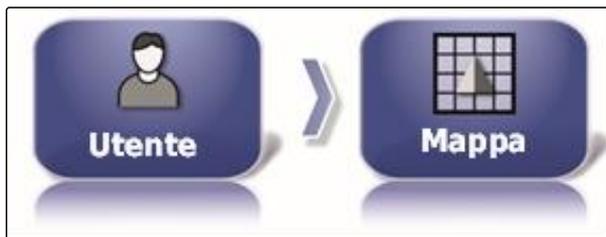
- Attivato: la registrazione linee di confine viene interrotta se tutte le larghezze parziali in Universal Terminal vengono disattivate.
- Disattivato: la registrazione linee di confine può essere interrotta solo tramite il pulsante  nel menu Campo.

Determinazione della lunghezza della linea di riferimento visivo

CMS-T-001033-A.1

Sulla mappa, davanti al simbolo veicolo può essere visualizzata una linea che serve da guida di orientamento durante la guida tracce manuale.

1. Nel menu Setup-selezionare "Utente" > "Mappa".



CMS-I-002521

2. Selezionare "Lunghezza della linea di riferimento visivo".



CMS-I-000760

Possibili impostazioni:

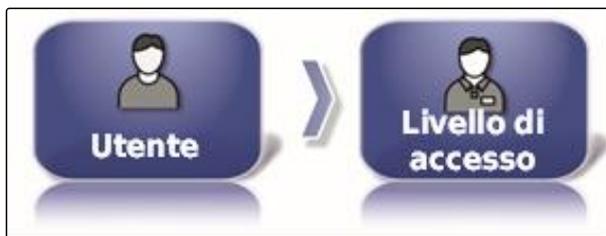
- Valore tra 0 m e 20 m

6.2.5 Modifica autorizzazione utente

CMS-T-001041-B.1

Per disattivare determinati menu sull'interfaccia utente di AmaPad, con l'autorizzazione è possibile attivare le diverse autorizzazioni utente.

1. Nel menu Setup, selezionare "Utente" > "Autorizzazione".



CMS-I-002523

2. Selezionare "Autorizzazione".



CMS-I-000816

3. Selezionare autorizzazione.

4. Conferma con .

NOTA

Le autorizzazioni utente possono essere adattate nel menu "Comando utente", vedere pagina 47.

6.2.6 Definizione dei comandi utente

CMS-T-001862-B.1

Attraverso il comando utente è possibile configurare l'interfaccia utente di AmaPad per le diverse autorizzazioni utente. I singoli menu possono essere nascosti, in modo che questi menu non possano essere più utilizzati da determinati utenti.

Sono disponibili 3 diverse autorizzazioni utente.

- Semplice
- Standard
- Esperto

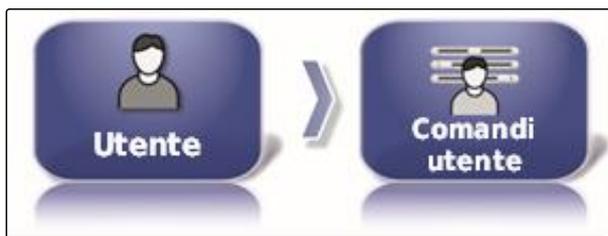
NOTA

L'autorizzazione utente può essere modificata nel menu "Autorizzazione".

CONDIZIONI

- ✓ Autorizzazione utente "Esperto" impostata

1. Selezionare "Menu Setup" > "Utente" > "Comandi utente".



CMS-I-002510

2. Per attivare o disattivare i menu per le singole autorizzazioni utente,

selezionare i pulsanti  o  nella relativa colonna.

Controllo	Facile	Standard	Esperto
Miniview: Informazioni sistema	✓	✓	✓
Miniview: GPS	✗	✓	✓
Miniview: Diagnostica	✗	✗	✓
Fullview: Diagnostica	✗	✗	✗
Miniview: Lavori	✓	✓	✓
Miniview: ASC	✓	✓	✓
Miniview: Controller attrezzo	✓	✓	✓
Miniview: Quadro comandi	✗	✓	✓
Miniview: Terminale universale	✓	✓	✓

CMS-I-001134

3. Per ottenere un'anteprima dell'interfaccia utente configurata, nella colonna corrispondente selezionare "Anteprima".

➔ Sul pulsante si legge " Annulla anteprima ".

4. Per chiudere l'anteprima dell'interfaccia utente, "Annulla anteprima".
5. Per resettare tutte le impostazioni, selezionare "Resettare".

i NOTA

Le impostazioni possono essere resettate come di seguito illustrato:

- Alle impostazioni di fabbrica
- Alle condizioni prima dell'ultima accensione di AmaPad

6.3

Effettuazione delle impostazioni di sistema

CMS-T-00000028-B.1

6.3.1 Configurazione delle funzioni

CMS-T-00000384-B.1

6.3.1.1 Configurazione delle funzioni della console

CMS-T-00000385-A.1

Attivazione delle videocamere

CMS-T-001153-B.1

Tramite la funzione videocamera è possibile trasmettere le riprese di una videocamera digitale collegata su AmaPad.

i NOTA

Per questa funzione è necessario acquisire una licenza e hardware supplementare.



CMS-I-000809

► Per ulteriori informazioni contattare AMAZONE.

Attivazione della rete wireless

CMS-T-001275-B.1

Tramite AmaPad è possibile configurare una connessione alla rete wireless per il supporto remoto.

i NOTA

La rete wireless viene utilizzata esclusivamente da personale addestrato, per effettuare lavori di manutenzione su AmaPad tramite Internet.



CMS-I-000858

► Per ulteriori informazioni contattare AMAZONE.

Attivazione del supporto remoto

CMS-T-001213-B.1

Tramite questa funzione è possibile comandare a distanza AmaPad.

i **NOTA**

Il supporto remoto viene utilizzato esclusivamente da personale addestrato, per effettuare lavori di manutenzione su AmaPad tramite Internet.



CMS-I-000956

- ▶ Per ulteriori informazioni contattare AMAZONE.

Attivazione di servizi basati sul cloud

CMS-T-003865-B.1

Tramite i servizi basati sul cloud è possibile caricare dati su AmaPad tramite W-LAN.

i **NOTA**

Per questa funzione è necessario acquisire una licenza.

- ▶ Per ulteriori informazioni contattare AMAZONE.

6.3.1.2 Configurazione delle funzioni del sistema guida tracce

CMS-T-00000386-B.1

Attivazione del sistema di sterzo automatico

CMS-T-001237-B.1

Questa funzione attiva o disattiva il sistema di sterzo automatico.

i **NOTA**

Questa funzione è disponibile solo se è selezionato uno dei seguenti ricevitori GPS.

- AGI-3
- AGI-4

1. Nel menu Setup selezionare "Sistema" > "Funzioni" > "Visualizzazione mappe".



CMS-I-002493

2. Selezionare "Sterzo automatico".



CMS-I-000789

Possibili impostazioni:

- Attivato: il sistema di sterzo automatico può essere utilizzato. Nel menu Funzionamento compare il pulsante per l'attivazione del sistema di sterzo automatico: . Nel menu Job viene visualizzato il pulsante per il menu Opzioni sterzata: .
- Disattivato: il sistema di sterzo automatico non può essere utilizzato.

Attivazione del riconoscimento marcia indietro

CMS-T-001145-B.1

Questa funzione attiva o disattiva il riconoscimento marcia indietro automatico.

NOTA

Questa funzione è disponibile solo se è selezionato uno dei seguenti ricevitori GPS.

- AGI-1
- AGI-2
- SGR-1
- Altri aspetti

1. Nel menu Setup selezionare "Sistema" > "Funzioni" > "Visualizzazione mappe".



CMS-I-002493

2. Selezionare "Riconoscimento marcia indietro".



CMS-I-000975

Possibili impostazioni:

- Attivato: la marcia indietro del veicolo viene riconosciuta automaticamente e il simbolo del veicolo si sposta indietro sulla mappa. Nel menu Funzionamento compare il pulsante per il riconoscimento automatico marcia indietro: 
- Disattivato: la marcia indietro del veicolo non viene riconosciuta. Se il veicolo si sposta indietro, il simbolo del veicolo viene ruotato sulla mappa.

Attivazione di "Traffico controllato"

CMS-T-001205-B.1

Tramite questa funzione è possibile attivare altri schemi traccia.

i **NOTA**
 Per questa funzione è necessario acquisire una licenza.



CMS-I-000841

- Per ulteriori informazioni contattare AMAZONE.

Attivazione della Guida per l'elaborazione job

CMS-T-001187-C.1

La modalità Guida supporta l'utente nell'esecuzione delle funzioni.

1. Nel menu Setup selezionare "Sistema" > "Funzioni" > "Visualizzazione mappe".



CMS-I-002493

2. Selezionare "Guida per l'elaborazione job".



CMS-I-002600

Possibili impostazioni:

- Disattivato
- Assistente job: nel menu Job viene aggiunta la voce di menu "Assistente job". Per ulteriori informazioni vedere pagina 116.
- Avvio rapido: nel menu "Funzioni" e nel menu Job viene aggiunta la voce di menu "Avvio rapido". Tramite l'avvio rapido è possibile automatizzare i processi di lavoro. Per ulteriori informazioni vedere pagina 53.

Attivazione dei modelli traccia

CMS-T-003485-B.1

I modelli traccia possono essere attivati o disattivati. Se i modelli traccia sono disattivati, non è più possibile selezionare i modelli traccia nel menu Funzionamento.

1. Nel menu Setup selezionare "Sistema" > "Funzioni" > "Visualizzazione mappe".



CMS-I-002493

2. Selezionare i modelli traccia desiderati.
3. Attivare o disattivare i modelli traccia.



CMS-I-002604

6.3.1.3 Configurazione delle funzioni della macchina di lavoro

CMS-T-00000387-A.1

Attivazione della protezione acque

CMS-T-001265-B.1

i **NOTA**

Per questa funzione è necessario acquisire una licenza.

► Per ulteriori informazioni contattare AMAZONE.



CMS-I-000728

Bloccaggio del menu Setup

CMS-T-002410-A.1

Se questa funzione è attivata, l'accesso al menu Setup è bloccato finché è avviato un job.

1. Selezionare "Menu Setup" > "Sistema" > "Funzioni" > "Macchina di lavoro".



CMS-I-002473

2. Selezionare "Bloccare il menu Setup se job avviato".



CMS-I-002608

3. Attivare la funzione

oppure

disattivare.

6.3.1.4 Configurazione dell'avvio rapido

CMS-T-00000388-B.1

Attivazione delle opzioni

CMS-T-00000389-B.1

Tramite l'avvio rapido è possibile automatizzare i processi di lavoro. Nell'elenco "Opzioni" è possibile selezionare i processi di lavoro. Il processo di lavoro può quindi essere attivato o disattivato. Alcuni processi di lavoro possono essere adattati.

Se il pulsante per l'avvio rapido viene selezionato nel menu Job, tutti i processi di lavoro attivati vengono elaborati in sequenza.

NOTA

Per ulteriori informazioni sull'utilizzo dell'avvio rapido vedere pagina 118.

CONDIZIONI

✓ Avvio rapido attivato; vedere pagina 51

1. Nel menu Setup selezionare "Sistema" > "Funzioni" > "Avvio rapido".



CMS-I-002479

2. Selezionare le opzioni desiderate nella lista.



CMS-I-001627

3. In "Stato opzione" attivare le opzioni.



CMS-I-001630

Per alcune opzioni è possibile effettuare altre impostazioni. In questi casi, sotto il pulsante "Stato opzione" vengono visualizzati altri pulsanti.

4. Se sono necessarie altre impostazioni, selezionare i pulsanti visualizzati ed effettuare le impostazioni.

Opzioni	Processi di lavoro	Altre impostazioni	Condizioni
Arresto del job attivo	Il job attivo e lo spargimento vengono arrestati.		Nessuna
Esportazione del rapporto job sul job precedente	Esporta i rapporti job di tutti i job memorizzati.		<ul style="list-style-type: none"> ● Job attuale arrestato. ● Chiavetta USB collegata.
Cancellazione job attivo	Cancella la copertura registrata del job attuale e la statistica job creata.	<p>"Conferma prima della cancellazione":</p> <ul style="list-style-type: none"> ● Con l'impostazione attivata, viene visualizzata una richiesta di conferma <p>"Cancellazione opzioni":</p> <ul style="list-style-type: none"> ● Selezione dei dati che devono essere cancellati. 	Job attuale arrestato.
Aggiunta di un nuovo campo	Apri il menu attraverso il quale è possibile creare un nuovo campo.	<p>"Creazione di un nome per il campo":</p> <ul style="list-style-type: none"> ● "Standard": al nuovo campo vengono assegnate data e ora dell'impianto come nome. ● "Definito dall'utente": vengono visualizzate altre impostazioni. È possibile assegnare un nome definito dall'utente. ● "Richiesta": quando il campo viene creato, si apre una casella di testo in cui deve essere immesso il nome. 	Nessuna
Modifica del job	Modifica il job attuale.	vedere pagina 57	Job attuale arrestato.
Assegnazione comando quantità	Apri il menu in cui è possibile assegnare il comando quantità a una macchina di lavoro.	vedere pagina 198	<ul style="list-style-type: none"> ● Macchina di lavoro selezionata. ● Job selezionato.

Opzioni	Processi di lavoro	Altre impostazioni	Condizioni
Avvio del job attivo	Avvia il job attuale.		Job selezionato.
Impostazione dell'offset linee di confine	Apri il menu in cui è possibile impostare l'offset confine.		Nessuna
Registrazione linea di confine	Avvia la registrazione linee di confine.		Nessuna
Impostazione della correzione deriva GPS	Apri le opzioni di deriva GPS		Nessuna
Creazione del punto bandiera	Apri il menu con il quale è possibile creare un punto bandiera.		Nessuna
Impostazione del modello tracce	Imposta il modello traccia selezionato.	<p>"Modello tracce":</p> <ul style="list-style-type: none"> Viene creata la traccia nel modello tracce impostato. 	Nessuna
Modifica traccia	Avvia la registrazione della traccia selezionata oppure apri il menu nel quale è possibile caricare tracce.	<p>"Misura":</p> <ul style="list-style-type: none"> Selezione traccia: viene aperto il menu per la selezione di una traccia Creazione traccia: viene aperto il menu per la creazione di una traccia <p>"Creazione di un nome per la traccia":</p> <ul style="list-style-type: none"> "Standard": al nuovo job vengono assegnate data e ora dell'impianto come nome. "Definito dall'utente": vengono visualizzate altre impostazioni. È possibile assegnare un nome definito dall'utente. "Richiesta": quando il job viene creato, si apre una casella di testo in cui deve essere immesso il nome. 	In "Impostazione modalità guida tracce", selezionare traccia A-B, Curve identiche o Traccia circolare.

Opzioni	Processi di lavoro	Altre impostazioni	Condizioni
Nascondere se completato	L'info di avvio rapido viene chiusa automaticamente quando il processo di lavoro è stato completato correttamente.	<p>"Misura":</p> <ul style="list-style-type: none"> ● Selezione traccia: viene aperto il menu per la selezione di una traccia ● Creazione traccia: viene aperto il menu per la creazione di una traccia <p>"Creazione di un nome per la traccia":</p> <ul style="list-style-type: none"> ● "Standard": al nuovo job vengono assegnate data e ora dell'impianto come nome. ● "Definito dall'utente": vengono visualizzate altre impostazioni. È possibile assegnare un nome definito dall'utente. ● "Richiesta": quando il job viene creato, si apre una casella di testo in cui deve essere immesso il nome. 	Nessuna

Configurazione dell'opzione "Modifica del job"

CMS-T-006668-A.1

1. Attivare l'opzione con *"Stato opzione"*.



CMS-I-001630

In "Misura" sono possibili le seguenti impostazioni:

- **"Selezione job":** viene aperto il menu per la selezione di un job.
- **"Nessun job":** il job attuale viene cancellato. Possibilità di lavorare senza job.
- **"Creazione di un job":** viene creato un nuovo job. Sono necessarie altre impostazioni.



CMS-I-002391

2. Selezionare l'impostazione desiderata in *"Misura"*.

3. Se in "Misura" è stato selezionato "Creazione di un job",
proseguire con i seguenti punti.
4. In "Creazione nome per l'ordine" selezionare come va creato il nome per il nuovo job.

Possibili impostazioni:

- "Standard": al nuovo job vengono assegnate data e ora dell'impianto come nome.
- "Definito dall'utente": vengono visualizzate altre impostazioni. È possibile assegnare un nome definito dall'utente.
- "Richiesta": quando il job viene creato, si apre una casella di testo in cui deve essere immesso il nome.



CMS-I-002388

5. Se per il nuovo job va selezionato o creato un campo,
attivare l'impostazione "Apertura menu campo selezionato".



CMS-I-002393

6. Se va creato il nuovo job senza prima modificare i dati job,
attivare l'impostazione "Accettazione senza visualizzare il menu Modifica".



CMS-I-002395

6.3.2 Configurazione del GPS

CMS-T-00000390-A.1

6.3.2.1 Configurazione del ricevitore GPS

CMS-T-00000391-A.1

Selezione del ricevitore GPS

CMS-T-001241-B.1

AmaPad è in grado di modificare i segnali GPS di un ricevitore esterno. Allo scopo è necessario selezionare il ricevitore GPS collegato.

i **NOTA**

AmaPad può modificare i segnali GPS di un ricevitore GPS esterno solo se il ricevitore GPS può emettere i segnali nel formato necessario.

Segnali GPS necessari:

- GGA (minimo 5 Hz)
- VTG (minimo 1 Hz)
- ZDA (minimo 1 Hz)

Per ricevere ulteriori informazioni sulla configurazione del ricevitore GPS, contattare il produttore.

1. Nel menu Setup selezionare *"Sistema" > "GPS" > "Ricevitore"*.



CMS-I-002538

2. Selezionare *"Ricevitore GPS"*.



CMS-I-000992

3. Selezionare il ricevitore GPS collegato dalla lista.

i **NOTA**

Impostazione raccomandata:

- Per AMAZONE Pantera con sistema di sterzo automatico: *"AGI-4"*
- Per altri ricevitori AMAZONE GPS: *"sorgente NMEA"*
- Se il segnale GPS viene trasmesso tramite il bus CAN, ad esempio dal trattore: NMEA 2000

Aggiornamento del firmware

CMS-T-000462-B.1

Il firmware del ricevitore GPS collegato può essere aggiornato. L'aggiornamento viene caricato sul terminale insieme all'aggiornamento per il software AmaPad tramite chiavetta USB.

i NOTA

Gli aggiornamenti firmware possono essere eseguiti solo con i seguenti ricevitori GPS:

- SGR-1
- AGI-3
- AGI-4

1. Nel menu Setup selezionare "Sistema" > "GPS" > "Ricevitore".



CMS-I-002538

2. Selezionare "Upgrade firmware".



CMS-I-001003

3. Confermare l'aggiornamento.

➔ Viene visualizzata un'avvertenza di non arrestare AmaPad.

4. Confermare l'avvertenza.

➔ Si avvia l'upgrade firmware.

➔ AmaPad viene riavviato dopo l'upgrade del firmware.

Utilizzo del cavo di accensione

CMS-T-001253-B.1

i NOTA

Questa funzione è disponibile solo per il seguente ricevitore GPS:

- AGI-4

1. Nel menu Setup selezionare "Sistema" > "GPS" > "Ricevitore".



CMS-I-002538

2. Selezionare "Utilizzo del cavo di accensione".



CMS-I-001001

Possibili impostazioni:

- Attivo: se il veicolo è spento, l'alimentazione di corrente del ricevitore GPS avviene attraverso la batteria del veicolo.
- Disattivato: se il veicolo viene disattivato, l'alimentazione di corrente del ricevitore GPS viene interrotta.

i **NOTA**
Impostazione raccomandata:
disattivato

Impostazione della durata della batteria

CMS-T-001261-B.1

La durata della batteria indica quanto a lungo rimane attivo il ricevitore GPS, dopo che il veicolo è stato spento.

i **NOTA**
Questa funzione è disponibile solo per il seguente ricevitore GPS:
AGI-4

1. Nel menu Setup selezionare "Sistema" > "GPS" > "Ricevitore".



CMS-I-002538

2. Selezionare "Durata batteria".



CMS-I-000994

Caricamento del file OAF

CMS-T-000380-B.1

Con un file OAF è possibile attivare le funzioni del ricevitore GPS.

✓ CONDIZIONI

- ✓ Selezionato uno dei seguenti ricevitori GPS:
 - AGI-3
 - AGI-4

1. Nel menu Setup selezionare *"Sistema"* > *"GPS"* > *"Ricevitore"*.



CMS-I-002538

2. Selezionare *"Carica file OAF"*.



CMS-I-000999

3. Seguire le istruzioni sul display.

Impostazione del baud rate

CMS-T-001177-B.1

Il baud rate è la denominazione per la velocità di trasmissione del ricevitore GPS.

1. Nel menu Setup selezionare *"Sistema"* > *"GPS"* > *"Ricevitore"*.



CMS-I-002538

2. Selezionare *"Baud rate"*.



CMS-I-000996

3. Selezionare il baud rate raccomandato.

**NOTA**

Baud rate raccomandati:

- Per ricevitore GPS AMAZONE: 19200
- Per AGI-4: 115200

Ulteriori informazioni sono riportate nel Manuale operatore del ricevitore GPS.

6.3.2.2 Configurare il segnale di correzione

CMS-T-00000393-A.1

Selezione della sorgente correzione

CMS-T-001257-B.1

Le sorgenti correzione aumentano la precisione del segnale GPS.

**NOTA**

Sono supportate le seguenti sorgenti correzione:

- autonomo: con questa impostazione non viene corretto il segnale GPS. Il segnale può essere ricevuto solo da più satelliti GPS. Inoltre è possibile attivare Glonass.
- WAAS: Il ricevitore GPS utilizza Wide Area Augmentation System. Adatto solo al Nordamerica. Precisione: inferiore a un metro.
- EGNOS: Il ricevitore GPS utilizza European Geostationary Navigation Overlay Service. Adatto solo per l'Europa. Precisione: inferiore a un metro.
- MSAS: Il ricevitore GPS utilizza Multifunctional Satellite Augmentation System. Adatto solo per l'Asia Orientale. Precisione: inferiore a un metro.
- OmniSTAR: Sorgente della correzione a pagamento. Per la sorgente della correzione è richiesta una licenza. Il file licenza OAF può essere ordinato da AMAZONE.
- TopNET Global D: Sorgente della correzione a pagamento. Per la sorgente della correzione è richiesta una licenza. Il file licenza OAF può essere ordinato da AMAZONE.

Per la sorgente della correzione a pagamento RTK è richiesto hardware supplementare. L'hardware può essere acquisito da un rivenditore Topcon.

1. Nel menu Setup selezionare "Sistema" > "GPS" > "Correzione".



CMS-I-002457

2. Selezionare "Sorgente della correzione".



CMS-I-000877

3. Selezionare la sorgente della correzione dalla lista di selezione.
4. Configurare la sorgente della correzione selezionata.

Configurazione WAAS

CMS-T-00000569-A.1

Per la sorgente della correzione WAAS è necessario attivare i satelliti disponibili.

NOTA

Quali satelliti sono disponibili è pubblicato in Internet. Ogni satellite può essere identificato con il numero PRN.

1. Nel menu Setup selezionare "Sistema" > "GPS" > "Correzione".



CMS-I-002457

2. Selezionare il satellite desiderato.



CMS-I-00000400

3. Attivazione satellite

oppure

disattivare.

Configurazione di EGNOS

CMS-T-00000570-A.1

Per la sorgente della correzione EGNOS è necessario attivare i satelliti disponibili.

i **NOTA**

Quali satelliti sono disponibili è pubblicato in Internet. Ogni satellite può essere identificato con il numero PRN.

1. Nel menu Setup selezionare "*Sistema*" > "*GPS*" > "*Correzione*".



CMS-I-002457

2. Selezionare il satellite desiderato.



CMS-I-00000400

3. Attivazione satellite

oppure

disattivare.

Configurazione di MSAS

CMS-T-00000571-A.1

Per la sorgente di correzione MSAS è necessario attivare i satelliti disponibili.

i **NOTA**

Quali satelliti sono disponibili è pubblicato in Internet. Ogni satellite può essere identificato con il numero PRN.

1. Nel menu Setup selezionare "*Sistema*" > "*GPS*" > "*Correzione*".



CMS-I-002457

2. Selezionare il satellite desiderato.



CMS-I-00000400

3. Attivazione satellite

oppure

disattivare.

Configurazione di OmniSTAR

CMS-T-00000572-A.1

Per le sorgenti di correzione OmniSTAR è necessario impostare la regione corretta.

NOTA

La regione deve essere impostata per tutte le sorgenti di correzione OmniSTAR.

1. Nel menu Setup selezionare "Sistema" > "GPS" > "Correzione".



CMS-I-002457

2. Selezionare "Regione".



CMS-I-00000401

3. Selezionare la regione desiderata dalla lista.

4. Conferma con .

Attivazione di GLONASS

CMS-T-003488-B.1

GLONASS è il sistema di navigazione satellitare russo. Se è disponibile un numero insufficiente di satelliti per un segnale GPS, AmaPad è in grado di accedere ai satelliti di GLONASS.

NOTA

Se GLONASS è attivato, i segnali dei satelliti GPS non vengono più ricevuti, nemmeno se è nuovamente raggiungibile un numero sufficiente di satelliti GPS.

GLONASS può essere attivato per le seguenti sorgenti della correzione

- Autonomo
- Automatico
- OmniSTAR XP
- OmniSTAR HP
- OmniSTAR G2
- RTK

1. Nel menu Setup selezionare "*Sistema*" > "*GPS*" > "*Correzione*".



CMS-I-002457

2. Selezionare "*GLONASS*".



CMS-I-000824

3. Attivare la funzione

oppure

disattivare.

Attivazione di Trupass

CMS-T-003491-B.1

Trupass™ migliora la precisione delle tracce.

1. Nel menu Setup selezionare "*Sistema*" > "*GPS*" > "*Correzione*".



CMS-I-002457

2. Selezionare "*Trupass™*".



CMS-I-002602

3. Attivare la funzione

oppure

disattivare.

Attivazione del sistema di fallback

CMS-T-003494-B.1

Se il segnale GPS è troppo impreciso, non è possibile avviare il sistema di sterzo automatico. Il sistema di fallback consente ad AmaPad di accedere al segnale GPS con la precisione più bassa possibile che consente di avviare il sistema di sterzo automatico.

1. Nel menu Setup selezionare "Sistema" > "GPS" > "Correzione".



CMS-I-002457

2. Selezionare "Sistema di fallback".



CMS-I-000758

3. Attivare la funzione

oppure

disattivare.

6.3.2.3 Configurazione dell'uscita GPS

CMS-T-001245-A.1

Attraverso l'uscita GPS è possibile trasmettere dati quali velocità, direzione di marcia e posizione ad altre macchine.



NOTA

Dipende dalla macchina supplementare collegata come va impostata l'uscita GPS. Ulteriori informazioni sono riportate nel Manuale operatore dell'apparecchio ausiliare.

6.3.3 Configurare le porte seriali

CMS-T-00000392-A.1

6.3.3.1 Definire la porta COM per il ricevitore GPS

CMS-T-001149-A.1

Selezione della porta COM per il ricevitore GPS.

1. Nel menu Setup selezionare *"Sistema" > "GPS" > "Uscita"*.



CMS-I-002498

2. Selezionare *"Ricevitore GPS COM"*.



CMS-I-000843

3. Selezionare la porta COM.

i **NOTA**

Impostazione per il cablaggio elettrico AMAZONE fornito in dotazione:

1

Definizione della porta COM per l'uscita GPS

CMS-T-001193-A.1

Selezione della porta COM per l'uscita GPS.

1. Nel menu Setup selezionare *"Sistema" > "GPS" > "Uscita"*.



CMS-I-002498

2. Selezionare *"Uscita GPS COM"*.



CMS-I-000721

3. Selezionare la porta COM.

i **NOTA**

Impostazione per il cablaggio elettrico AMAZONE fornito in dotazione:

2

6.3.4 Impostazione degli allarmi

CMS-T-00000394-A.1

6.3.4.1 Impostazione degli allarmi generali

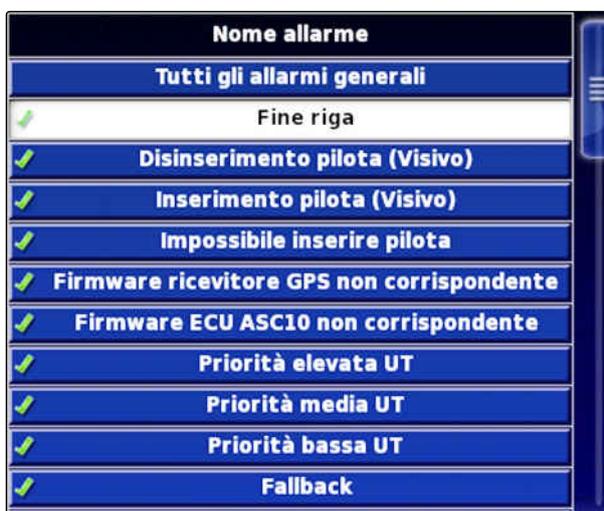
CMS-T-000324-B.1

1. Nel menu Setup selezionare "Sistema" > "Allarmi" > "Aspetti generali".



CMS-I-002552

2. Selezionare l'allarme dalla lista allarmi.



CMS-I-000794

3. Selezionare "Stato allarme".



CMS-I-000833

4. Attivare l'allarme

oppure

disattivare.



NOTA

Vengono visualizzati gli allarmi disattivati.
Vengono poi indicati possibili guasti.

i **NOTA**

Per gli allarmi relativi all'attivazione e alla disattivazione dello sterzo automatico, è possibile disattivare solo l'indicazione visiva. Se lo sterzo automatico viene attivato o disattivato, risuona sempre un segnale acustico di avvertenza.

Impostazione allarme fine fila

CMS-T-001183-B.1

Quando il veicolo si avvicina alla linea di confine, per una determinata distanza dalla linea di confine può essere emesso un allarme.

1. Nel menu Setup selezionare *"Sistema" > "Allarmi" > "Aspetti generali"*.



CMS-I-002552

2. Nella lista allarmi selezionare *"Fine fila"*.



CMS-I-000794

3. Selezionare *"Stato allarme"*.



CMS-I-000833

4. Attivare l'allarme.

5. Selezionare *"Prima distanza"*.



CMS-I-000743

6. Immettere la distanza dalla linea di confine per la quale viene emesso l'allarme per la prima volta.

7. Selezionare "Seconda distanza".



CMS-I-000735

8. Immettere la distanza dalla linea di confine per la quale viene emesso l'allarme per la seconda volta.

9. Selezionare "Distanza precedente".



CMS-I-000829

10. Immettere la distanza supplementare alla prima e alla seconda distanza per la quale viene emesso l'allarme.

6.3.5 Configurazione dei punti bandiera

CMS-T-000341-A.1

In questo menu è possibile effettuare le preimpostazioni relative ai punti bandiera. Tramite i punti bandiera è possibile evidenziare i punti pericolosi. Inoltre, i punti bandiera si utilizzano come riferimento per la correzione GPS manuale.

✓ CONDIZIONI

- ✓ Autorizzazione utente impostata su "Standard" o "Esperto"; vedere pagina 46

1. Nel menu Setup selezionare "Sistema" > "Punti bandiera".



CMS-I-002455

2. Selezionare uno dei punti bandiera.



CMS-I-000962

3. Selezionare il simbolo.
4. Selezionare "Nome punto bandiera".
5. Inserire il nome.
6. Conferma con .

6.3.6 Configurazione ISOBUS

CMS-T-00000031-A.1

6.3.6.1 Configurazione Universal Terminal

CMS-T-00000395-A.1

Attivazione Universal Terminal

CMS-T-001209-A.1

1. Nel menu Setup selezionare "Sistema" > "ISOBUS" > "UT".



CMS-I-002462

2. Selezionare "Universal Terminal".



CMS-I-000826

Possibili impostazioni:

- Offline: il collegamento a Universal Terminal è interrotto.
- Online: viene realizzato il collegamento a Universal Terminal.

Definizione del numero UT

CMS-T-001221-B.1

Se più terminal sono collegati a un ECU, Universal Terminal viene identificato in modo univoco attraverso il numero UT.

NOTA

I terminali devono essere assegnati tramite Universal Terminal. Se viene collegato solo un terminale, questo terminale deve essere assegnato automaticamente.

i **NOTA**

Ad ISOBUS non dovrebbero essere collegati più terminali con lo stesso numero UT. Se a ECU sono collegati altri terminali con lo stesso numero UT, AmaPad commuta automaticamente l'impostazione "Universal Terminal" su "offline".

1. Nel menu Setup selezionare "Sistema" > "ISOBUS" > "UT".



CMS-I-002462

2. Selezionare "Numero UT".



CMS-I-000778

Possibili impostazioni:

- Numero tra 1 e 32

Cancellazione cache pool di Universal Terminal

CMS-T-00000014-A.1

In caso di errori di rappresentazione in Universal Terminal è possibile cancellare la cache pool di Universal Terminal.

1. Nel menu Setup selezionare "Sistema" > "ISOBUS" > "UT".



CMS-I-002462

2. Selezionare "Cancellazione cache pool".



CMS-I-00000014

3. Conferma con .

4. Riavviare AmaPad.

Definizione dei softkey per colonna

CMS-T-001233-A.1

Impostazione di quanti softkey vengono visualizzati in Universal Terminal per colonna.

1. Nel menu Setup selezionare "Sistema" > "ISOBUS" > "UT".



CMS-I-002462

2. Selezionare "Softkey per colonna".



CMS-I-000787

3. Selezionare il numero.

i **NOTA**

Impostazione raccomandata:

6

Definizione della posizione dei softkey

CMS-T-001165-A.1

Posizione dei softkey in Universal Terminal.

1. Nel menu Setup selezionare "Sistema" > "ISOBUS" > "UT".



CMS-I-002462

2. Selezionare "Posizione dei softkey".



CMS-I-000811

3. Selezionare la posizione.

i **NOTA**

Impostazione raccomandata:

Destra (due colonne)

6.3.6.2 Configurazione Task Controller

CMS-T-00000396-A.1

Definizione della versione TC

CMS-T-006672-B.1

La versione TC è la versione software di ECU. Le diverse versioni TC supportano diverse forme di documentazione di dati job.

NOTA

In un caso normale, la versione TC viene riconosciuta automaticamente da AmaPad.

Per la definizione della versione TC vale quanto di seguito esposto:

- Macchine AMAZONE: versione TC 3
- Per il controllo peer: versione TC 4

1. Selezionare "Menu Setup" > "Sistema" > "ISOBUS" > "TC".



CMS-I-002544

2. Selezionare "Versione TC".



CMS-I-002401

3. Selezionare versione TC.

Definizione del numero TC

CMS-T-003859-B.1

Se più terminal sono collegati ad una macchina di lavoro, AmaPad può essere identificato in modo univoco attraverso il numero TC. Ogni terminal necessita di un altro numero TC per evitare conflitti.

1. Selezionare "Menu Setup" > "Sistema" > "ISOBUS" > "TC".



CMS-I-002544

2. Selezionare "Numero TC".



CMS-I-002399

3. Immettere il numero TC.

Definizione della modalità di comando per l'attivazione manuale delle larghezze parziali

CMS-T-006670-A.1

Se la commutazione automatica larghezze parziali è disattivata, è comunque possibile comandare manualmente le larghezze parziali. Questa impostazione definisce se le larghezze parziali possono essere comandate attraverso gli interruttori larghezze parziali virtuali.

1. Selezionare "Menu Setup" > "Sistema" > "ISOBUS" > "TC".



CMS-I-002544

2. Selezionare "Modalità di comando manuale commutazione larghezze parziali".



CMS-I-002397

Possibili impostazioni:

- Comandato con ECU: se la commutazione automatica larghezze parziali è disattivata, le larghezze parziali non possono più essere comandate con gli interruttori larghezze parziali virtuali.
- Comandato tramite console: se la commutazione automatica larghezze parziali è disattivata, le larghezze parziali possono essere comunque comandate con gli interruttori larghezze parziali virtuali.

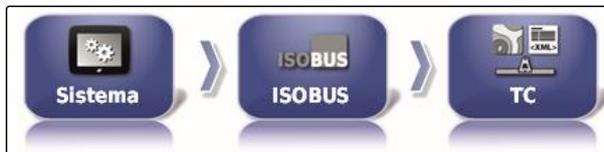
3. Selezionare la modalità comando.

Cancellazione cache pool del Task Controller

CMS-T-0000015-A.1

Se la visualizzazione o la trasmissione della configurazione macchina di lavoro è difettosa, la cache pool del Task Controller può essere cancellata.

1. Nel menu Setup selezionare "Sistema" > "ISOBUS" > "TC".



CMS-I-002544

2. Selezionare "Cancellazione cache pool".



CMS-I-0000014

3. Conferma con .

4. Riavviare AmaPad.

Preparazione USB per l'upgrade

CMS-T-000231-B.1

Il software AmaPad-può essere aggiornato tramite una chiavetta USB.



CMS-I-002517

NOTA

Questa funzione dovrebbe essere eseguita da personale con la debita formazione.



CMS-I-001387

- Contattare il servizio clienti AMAZONE.

6.4

Configurazione del veicolo

CMS-T-00000397-A.1

6.4.1 Creazione di un nuovo veicolo

CMS-T-00000398-A.1

6.4.1.1 Selezione del veicolo dall'inventario dati

CMS-T-000268-B.1

AmaPad ha un inventario dati di veicoli. Da questo inventario dati è possibile selezionare il veicolo desiderato.

i NOTA

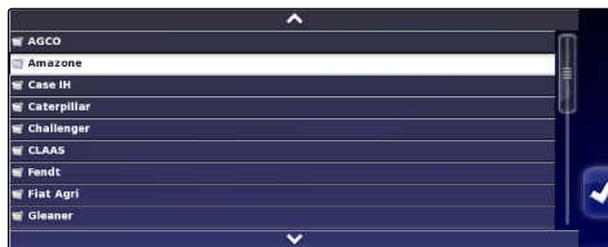
Se il veicolo desiderato non è compreso nell'inventario dati, è possibile creare un veicolo definito dall'utente; vedere pagina 80.

1. Nel menu Setup selezionare "Veicolo" > "Nuovo".



CMS-I-002536

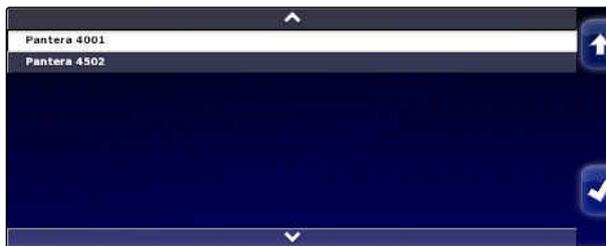
2. Nella lista produttori, selezionare il produttore desiderato.



CMS-I-000951

➔ Viene visualizzata la lista dei modelli di veicoli.

3. Selezionare il modello di veicolo desiderato.



CMS-I-000949

4. Confermare la selezione del modello con .

➔ Per alcuni modelli veicolo è necessario eseguire un riavvio di AmaPad.

5. Confermare il riavvio con .

➔ Viene visualizzato il menu Geometria veicolo. Per definire la geometria veicolo, vedere pagina 81.

NOTA

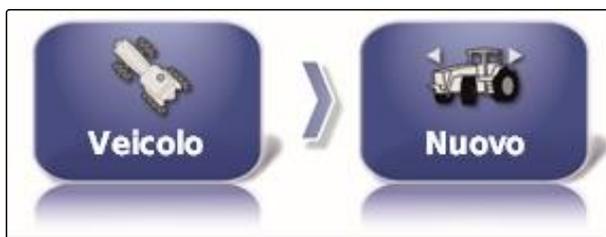
Per l'atomizzatore semovente AMAZONE, in questo punto è necessario configurare la macchina di lavoro; vedere pagina 93, "Creazione di una nuova macchina di lavoro", fase 7.

6.4.1.2 Creazione del veicolo definito dall'utente

CMS-T-000272-B.1

Se il veicolo desiderato non è compreso nell'inventario dati, è possibile creare un veicolo definito dall'utente.

1. Nel menu Setup selezionare "Veicolo" > "Nuovo".



CMS-I-002536

2. Nella lista produttori, selezionare "Altri".

3. Selezionare il controller di sterzata del veicolo.

4. Confermare la selezione del controller di sterzata con .



CMS-I-000951

5. Selezionare il tipo di veicolo.

➔ Per alcuni modelli veicolo è necessario eseguire un riavvio di AmaPad.

6. Confermare il riavvio con .

7. Selezionare "Nome veicolo".

 **NOTA**

Per poter gestire più semplicemente i veicoli, assegnare un nome veicolo significativo.

8. Immettere il nome veicolo.

9. Confermare l'immissione con .

➔ Viene visualizzato il menu Geometria veicolo. Per definire la geometria veicolo, vedere pagina 81.

6.4.1.3 Definizione della geometria veicolo

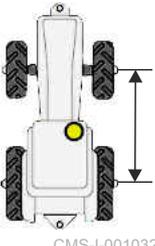
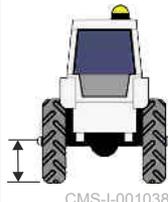
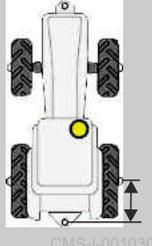
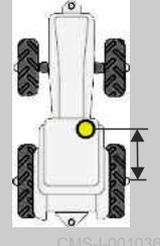
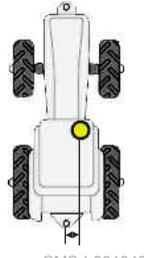
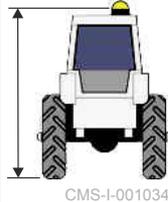
CMS-T-000276-B.1

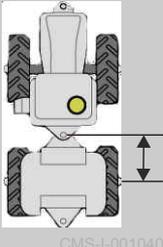
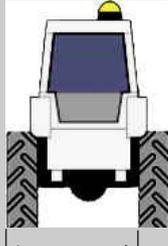
 **NOTA**

La geometria veicolo è necessaria per il funzionamento preciso del sistema guida tracce. Misurare in modo preciso il veicolo. La tolleranza è di 5 cm.

 **NOTA**

I valori geometrici impostabili dipendono dalla selezione del veicolo. Il nome del valore geometrico selezionato viene visualizzato nella barra del titolo del menu. La seguente lista contiene tutti i valori geometrici.

Valore geometrico	Descrizione	Figura		Valore geometrico	Descrizione	Figura
Interasse	Distanza tra il centro asse anteriore e centro asse posteriore.			Altezza asse	Distanza tra asse e terreno.	
Punto di trasmissione della forza macchina di lavoro	Distanza tra il centro asse posteriore e punto di trazione.			Antenna GPS	Offset longitudinale del ricevitore GPS rispetto all'asse posteriore Valore positivo: il ricevitore è montato a monte dell'asse posteriore. Valore negativo: il ricevitore è montato a valle dell'asse posteriore.	
Sterzo GPS	Offset trasversale del ricevitore GPS rispetto al centro asse Valore positivo: il ricevitore è montato a destra del centro asse. Valore negativo: il ricevitore è montato a sinistra del centro asse.			Altezza GPS	Distanza tra il terreno e il lato superiore del ricevitore GPS	

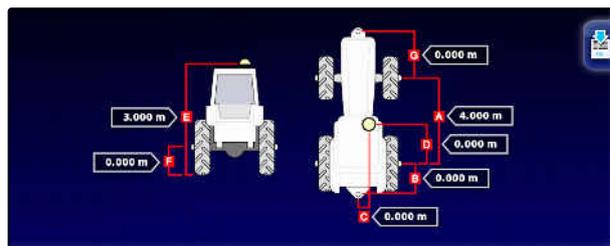
Valore geometrico	Descrizione	Figura	Valore geometrico	Descrizione	Figura
Punto di snodo	Solo con articolati. Distanza tra asse posteriore e punto di snodo.	 CMS-I-001040	Distanza traccia	Solo per trattori cingolati. Distanza tra il bordo sinistro del cingolo sinistro e il bordo sinistro del cingolo destro.	 CMS-I-000940

1. Nel menu Setup selezionare "Veicolo" > "Geometria".



CMS-I-002487

2. Verificare il nome del veicolo selezionato.
3. Se è selezionato il veicolo errato, vedere pagina 83.
4. Per modificare un valore geometrico:
Selezionare **0.000 m**.



CMS-I-000861

➔ Il nome del valore geometrico selezionato viene visualizzato nella barra del titolo.

5. Immettere il valore.

6. Conferma con .

6.4.2 Selezione del veicolo

CMS-T-000476-B.1

In questo menu è possibile selezionare i veicoli configurati. Inoltre, è possibile caricare i dati veicolo da una chiavetta USB e creare copie dei dati veicolo. I dati veicolo possono essere quindi trasferiti su altri terminali.

1. Nel menu Setup selezionare "Veicolo" > "Selezione".



CMS-I-002453

2. Selezionare il veicolo dalla lista.

3. Confermare la selezione con .

➔ Per alcuni veicoli è necessario eseguire un riavvio.



CMS-I-000747

4. Confermare il riavvio con .

➔ Viene visualizzato il menu "Geometria veicolo".

5. Per modificare la geometria veicolo, vedere pagina 83.

6.4.3 Importazione dei dati veicolo

CMS-T-000472-B.1

È possibile importare nuovamente i dati veicolo che sono stati memorizzati tramite il manager d'inventario su una chiavetta USB.

NOTA

Per ulteriori informazioni sul manager d'inventario vedere pagina 221.

1. Nel menu Setup selezionare "Veicolo" > "Selezione".



CMS-I-002453

2. Selezionare .

3. Selezionare il veicolo dalla lista.



CMS-I-000747

4. Confermare la selezione con .

➔ Per alcuni veicoli è necessario eseguire un riavvio.

5. Confermare il riavvio con .

➔ Viene visualizzato il menu "Geometria veicolo".

6.4.4 Copia dei dati veicolo

CMS-T-000468-A.1

I dati veicolo possono essere copiati per creare veicoli che si distinguono minimamente l'uno dall'altro.

1. Nel menu Setup selezionare "Veicolo" > "Selezione".

2. Selezionare il veicolo dalla lista.

3. Confermare la selezione con .



CMS-I-000747

➔ Per alcuni veicoli è necessario eseguire un riavvio.

4. Confermare il riavvio con .

5. Selezionare .

6. Selezionare "Nome veicolo".

7. Immettere il nome veicolo per la copia.

8. Confermare l'immissione con .

➔ Per alcuni veicoli viene eseguito un riavvio.

6.4.5 Aggiunta di dati geometrici del veicolo ai dati job

CMS-T-000239-A.1

Ai dati job è possibile aggiungere dati geometrici del veicolo, per gestirli con un Farm Management Information System.

i **NOTA**

In caso di esportazione dei dati job, anche i dati veicolo vengono esportati automaticamente. Per informazioni sull'esportazione di dati job vedere pagina 125.

✓ **CONDIZIONI**

- ✓ Autorizzazione utente impostata su "Standard" o "Esperto"; vedere pagina 46

1. Nel menu Setup selezionare "Veicolo" > "Geometria".



CMS-I-002487

2. Selezionare .

3. Conferma con .

6.4.6 Configurazione del controller di sterzata

CMS-T-00000400-A.1

6.4.6.1 Selezione del controller di sterzata

CMS-T-001289-B.1

Tramite questa impostazione viene selezionato il controller di sterzata del veicolo sul quale si trova AmaPad.

i **NOTA**

Le impostazioni del controller di sterzata non vengono associate al veicolo selezionato. Se viene selezionato un altro veicolo, è necessario adattare il controller di sterzata.

✓ CONDIZIONI

- ✓ Autorizzazione utente impostata su "Standard" o "Esperto"; vedere pagina 46
- ✓ Sistema di sterzo automatico attivato; vedere pagina 49

1. Nel menu Setup selezionare "Veicolo" > "Sterzo".



CMS-I-002459

2. Selezionare "Controller".



CMS-I-000703

Possibili impostazioni:

- Riconoscimento automatico: solo per controller di sterzata che non sono riportati nella lista di selezione.
- AES-25
- Fendt FSC
- Case 8800
- Lexion (USA)

i NOTA

L'impostazione " *Riconoscimento automatico* " non annulla la selezione del controller di sterzata corretto.

Selezione del bus CAN

CMS-T-001322-B.1

Per il controllo della sterzata è possibile utilizzare diversi bus CAN.

i NOTA

Le impostazioni del controller di sterzata non vengono associate al veicolo selezionato. Se viene selezionato un altro veicolo, è necessario adattare il controller di sterzata.

✓ **CONDIZIONI**

- ✓ Autorizzazione utente impostata su "Standard" o "Esperto"; vedere pagina 46
- ✓ Sistema di sterzo automatico attivato; vedere pagina 49

1. Nel menu Setup selezionare "Veicolo" > "Sterzo".



CMS-I-002459

2. Selezionare "Bus CAN".



CMS-I-000707

Possibili impostazioni:

- CAN 1: ISOBUS
- CAN 2: Bus di comunicazione primario per lo sterzo

NOTA

Quale bus CAN va utilizzato è indicato sul ricevitore GPS.

- Bus CAN per AGI-3 e AGI-4: CAN 2

Attivazione dello sterzo automatico

CMS-T-001285-B.1

NOTA

Le impostazioni del controller di sterzata non vengono associate al veicolo selezionato. Se viene selezionato un altro veicolo, è necessario adattare il controller di sterzata.

 **CONDIZIONI**

- ✓ Autorizzazione utente impostata su "Standard" o "Esperto"; vedere pagina 46
- ✓ Sistema di sterzo automatico attivato; vedere pagina 49

1. Nel menu Setup selezionare "Veicolo" > "Sterzo".



CMS-I-002459

2. Selezionare "Attivazione sterzo automatico".



CMS-I-000709

Possibili impostazioni:

- Virtuale: lo sterzo automatico può essere attivato solo con il pulsante  nel menu Funzionamento.
- Ingresso console virtuale ed esterno: lo sterzo automatico può essere attivato tramite il pulsante  nel menu Funzionamento e tramite un interruttore esterno.

Attivazione della valvola diretta

CMS-T-001326-B.1

 **NOTA**

Le impostazioni del controller di sterzata non vengono associate al veicolo selezionato. Se viene selezionato un altro veicolo, è necessario adattare il controller di sterzata.

✓ CONDIZIONI

- ✓ Autorizzazione utente impostata su "Standard" o "Esperto"; vedere pagina 46
- ✓ Sistema di sterzo automatico attivato; vedere pagina 49

1. Nel menu Setup selezionare "Veicolo" > "Sterzo".



CMS-I-002459

2. Selezionare "Valvola diretta".



CMS-I-000705

Possibili impostazioni:

- Disattivato: il controller di sterzata funziona con un sensore angolo di sterzata.
- Attivato: il controller di sterzata funziona senza sensore angolo di sterzata.

6.5

Configurazione della macchina di lavoro

CMS-T-00000399-C.1

6.5.1 Utilizzo dell'assistente per il riconoscimento macchina di lavoro

CMS-T-002255-B.1

AmaPad riconosce automaticamente le macchine di lavoro ISOBUS collegate e apre un assistente. Tramite questo assistente è possibile creare un profilo macchina di lavoro.

i NOTA

AmaPad riconosce automaticamente solo le macchine di lavoro ISOBUS.

Quando viene avviato AmaPad, nel menu Funzionamento viene visualizzato l'assistente per il riconoscimento macchina di lavoro.

i **NOTA**

AmaPad ha bisogno di fino a 2 minuti per riconoscere la macchina di lavoro.

✓ **CONDIZIONI**

- ✓ Macchina di lavoro collegata correttamente; vedere pagina 5

1. Se va creato un profilo per la macchina di lavoro, confermare con "Sì".

i **NOTA**

Ulteriori possibilità di selezione:

- "No": non vengono creati profili macchina di lavoro. AmaPad memorizza questa selezione e non apre più l'assistente per questa macchina di lavoro.
- "Annulla": non viene creato alcun profilo macchina di lavoro. AmaPad riapre l'assistente se la macchina di lavoro viene nuovamente collegata.

2. Selezionare il tipo di macchina di lavoro.

i **NOTA**

Tipi di macchina di lavoro da sinistra a destra e dall'alto al basso:

- Rigido
- Trainato
- Montaggio frontale
- Con due punti di snodo
- Semovente



CMS-I-001226



CMS-I-002630

3. Se è stato selezionato il tipo di macchina di lavoro "semovente", selezionare il tipo di veicolo dalla lista.

4. Avanti con .



CMS-I-001229

5. Se va modificato il nome per la macchina di lavoro, selezionare il "nome profilo" e immettere il nome.

6. Avanti con .

➔ Il profilo macchina di lavoro è creato.

7. Conferma con .

 **NOTA**
Rispettare le indicazioni sul display.

8. Se la macchina di lavoro va caricata, confermare con .



CMS-I-001231

6.5.2 Creazione della nuova macchina di lavoro

CMS-T-000313-B.1

i **NOTA**

In questo Manuale operatore sono descritti solo attrezzi di lavoro con ISOBUS. Per ulteriori informazioni contattare AMAZONE.

✓ **CONDIZIONI**

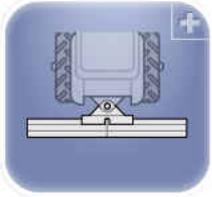
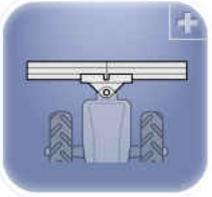
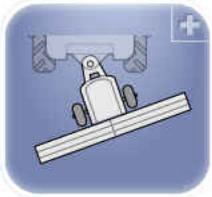
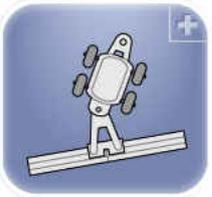
- ✓ Macchina di lavoro collegata correttamente

1. Nel menu Setup selezionare "Macchina di lavoro" > "Nuovo" > "Definito dall'utente".



CMS-I-001621

➔ Vengono visualizzati quattro tipi di macchina di lavoro.

Tipo di macchina di lavoro	Pulsante		Tipo di macchina di lavoro	Pulsante
Rigido	 CMS-I-002576		Montaggio frontale	 CMS-I-002584
Trainato	 CMS-I-002580		2 punti di snodo	 CMS-I-002582

2. Selezionare il tipo di macchina di lavoro desiderato.

➔ AmaPad va riavviato dopo la creazione della macchina di lavoro.

3. Confermare il riavvio con .

4. Selezionare "Nome della macchina".

i **NOTA**

Per poter gestire più semplicemente le macchine di lavoro, assegnare un nome macchina di lavoro significativo.

5. Inserire il nome.

6. Confermare l'immissione con .

➔ Viene visualizzato l'assistente per la configurazione della macchina di lavoro.

7. Nella fase 1 in "Comando macchina di lavoro" selezionare "Commutazione larghezze parziali e comando quantità".

8. Nella fase 2 in "Tipo ECU" selezionare "ISOBUS".

9. Nella fase 3 in "Funzione macchina di lavoro" selezionare il tipo di macchina di lavoro collegata.

10. Nella fase 4 in "Assegnazione ECU" selezionare dalla lista la macchina di lavoro collegata.



CMS-I-001067

? **CORREZIONE DEGLI ERRORI**

La macchina di lavoro collegata non viene visualizzata?

AmaPad non ha riconosciuto la macchina di lavoro collegata.

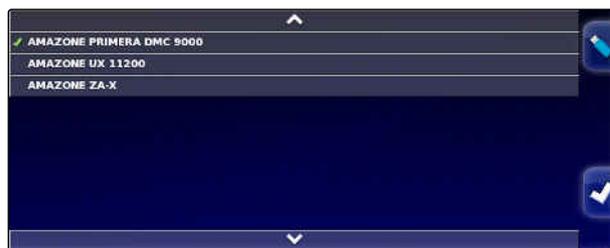
1. Verificare i collegamenti.
2. Ripetere la procedura, vedere pagina 93.

6.5.3 Selezione della macchina di lavoro

CMS-T-000491-B.1

In questo menu è possibile selezionare le macchine di lavoro configurate. Inoltre, è possibile caricare i dati macchina di lavoro da una chiavetta USB e creare copie dei dati macchina di lavoro.

1. Nel menu Setup selezionare "Macchina di lavoro" > "Selezione".



CMS-I-001027

2. Selezionare la macchina di lavoro dalla lista.

3. Confermare la selezione con .

➔ Per alcune macchine di lavoro è necessario eseguire un riavvio.

4. Confermare il riavvio con .

6.5.4 Importazione dati macchina di lavoro

CMS-T-000487-B.1

È possibile memorizzare i dati macchina di lavoro su una chiavetta USB e trasferirli su AmaPad.

1. Nel menu Setup selezionare "Macchina di lavoro" > "Selezione".



CMS-I-002485

2. Inserire la chiavetta USB con i dati macchina di lavoro in AmaPad.

3. Selezionare .

4. Confermare la selezione con .

➔ Per alcune macchine di lavoro è necessario eseguire un riavvio.



CMS-I-001027

5. Confermare il riavvio con .

6.5.5 Copia dei dati macchina di lavoro

CMS-T-000483-A.1

Se vengono collegate macchine di lavoro simili, è possibile copiare e poi modificare i dati macchina di lavoro.

1. Nel menu Setup selezionare "Macchina di lavoro" > "Selezione".



CMS-I-002485

2. Selezionare la macchina di lavoro dalla lista.

3. Confermare la selezione con .

➔ Per alcune macchine di lavoro è necessario eseguire un riavvio.



CMS-I-001027

4. Confermare il riavvio con .

5. Selezionare .

6. Selezionare il "nome macchina di lavoro".

7. Immettere il nome macchina di lavoro per la copia.

8. Confermare l'immissione con .

➔ Per alcune macchine di lavoro viene eseguito un riavvio.

6.5.6 Configurazione ECU

CMS-T-00000401-A.1

Selezione del comando macchina di lavoro

1. Nel menu Setup selezionare "*Macchina di lavoro*" > "*ECU*".

CMS-T-000882-A.1



CMS-I-002540

2. Selezionare "*Comando macchina di lavoro*".



CMS-I-000716

Possibili impostazioni:

- Solo commutazione larghezze parziali
- Commutazione larghezze parziali con comando quantità
- Solo comando quantità

Selezione della funzione macchina di lavoro

1. Nel menu Setup selezionare "*Macchina di lavoro*" > "*ECU*".

CMS-T-000899-A.1



CMS-I-002540

2. Selezionare "*Funzione macchina di lavoro*".



CMS-I-002591

Possibili impostazioni:

- Atomizzatore
- Spargitore
- Seminatrice monoseme

Aggiornamento delle impostazioni ECU

CMS-T-000878-B.1

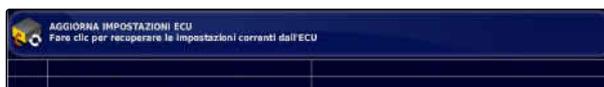
I dati geometrici possono essere trasferiti da ECU della macchina di lavoro selezionato ad AmaPad. Se i dati geometrici della macchina di lavoro sono stati modificati tramite Universal Terminal, è necessario utilizzare questa funzione.

1. Nel menu Setup selezionare "Macchina di lavoro" > "ECU".



CMS-I-002540

2. Selezionare "Aggiornamento impostazioni ECU".



CMS-I-000714

3. Conferma con .

NOTA

La trasmissione dei dati dura fino a 60 secondi.

6.5.7 Impostare la sovrapposizione

CMS-T-001094-A.1

Tramite la sovrapposizione è possibile influenzare la distanza delle tracce per la guida tracce. Se il veicolo segue le tracce, la macchina di lavoro sporge del valore indicato nella superficie già lavorata.

NOTA

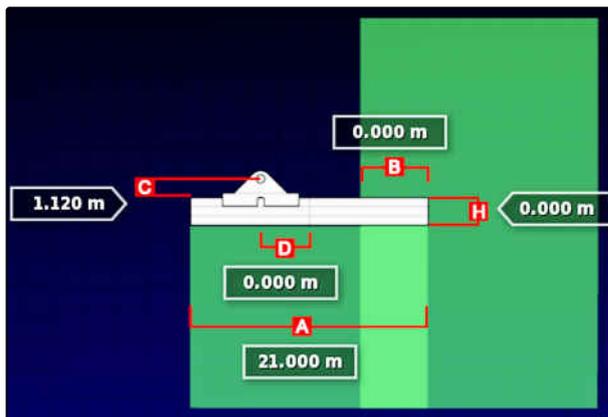
Questa impostazione non influenza la sovrapposizione della commutazione delle larghezze parziali.

1. Nel menu Setup selezionare "Macchina di lavoro" > "Geometria".



CMS-I-002464

2. Selezionare il valore geometrico "B".
3. Immettere il valore.
4. Conferma con .



CMS-I-001044

6.5.8 Configurazione commutazione larghezze parziali

CMS-T-00000402-A.1

6.5.8.1 Configurazione commutazione larghezze parziali per atomizzatori

CMS-T-00000403-A.1

Configurazione delle larghezze parziali

In questo menu è possibile configurare le larghezze parziali.

 **NOTA**

Nelle macchine ISOBUS, la configurazione delle larghezze parziali avviene esclusivamente attraverso Universal Terminal.

- ▶ Per informazioni sulla configurazione delle larghezze parziali in macchine non-ISOBUS, contattare AMAZONE.



CMS-T-001357-B.1

CMS-I-002542

Impostazione del ciclo

In questo menu vengono impostati i tempi di ritardo durante la commutazione delle singole larghezze parziali. Nella riga "Tutte" è possibile impostare lo stesso tempo di ritardo anche per tutte le larghezze parziali insieme.

 **NOTA**

Nelle macchine ISOBUS, la configurazione dei tempi di ritardo avviene esclusivamente attraverso Universal Terminal.



CMS-T-000923-B.1

CMS-I-002466

- Per informazioni sulla configurazione dei tempi di ritardo in macchine non-ISOBUS, contattare AMAZONE.

Configurazione degli interruttori larghezze parziali virtuali

CMS-T-000894-A.1

Gli interruttori larghezze parziali virtuali possono essere inseriti nella barra delle funzioni del menu Funzionamento e nella visualizzazione job.

1. Nel menu Setup selezionare "Macchina di lavoro" > "Commutazione larghezze parziali" > "Interruttori larghezze parziali".



CMS-I-002548

2. Selezionare "Tipo".



CMS-I-002597

3. Nella lista di selezione selezionare "Virtuale".

4. Conferma con .

5. Selezionare "Interruttori".



CMS-I-001009

6. Inserire il numero desiderato.

NOTA

È possibile attivare max. 16 interruttori larghezze parziali.

7. Nella tabella "Interruttori" assegnare un interruttore ad ogni larghezza parziale.

NOTA

È possibile attivare più larghezze parziali con lo stesso interruttore larghezze parziali. Allo scopo è necessario assegnare alle larghezze parziali lo stesso interruttore larghezze parziali.

Sezione	Commutatore
1	1
2	2
3	3
4	4
5	5
6	6

CMS-I-001007

6.5.8.2 Configurazione commutazione larghezze parziali per spandiconcime

CMS-T-00000404-A.1

Impostazione del ciclo

In questo menu vengono impostati i tempi di ritardo durante la commutazione delle singole larghezze parziali.

CMS-T-000907-B.1



CMS-I-002449

i **NOTA**

Nelle macchine ISOBUS, la configurazione dei tempi di ritardo avviene esclusivamente attraverso Universal Terminal.

- Per informazioni sulla configurazione dei tempi di ritardo in macchine non-ISOBUS, contattare AMAZONE.

Attivazione degli interruttori larghezze parziali virtuali

CMS-T-000932-A.1

i **NOTA**

Questa funzione non è disponibile per spandiconcime.



CMS-I-002529

6.5.8.3 Configurazione della commutazione larghezze parziali per seminatrici

CMS-T-00000405-A.1

Configurazione delle larghezze parziali

In questo menu è possibile configurare le larghezze parziali.

CMS-T-000890-B.1



CMS-I-002514

i **NOTA**

Nelle macchine ISOBUS, la configurazione delle larghezze parziali avviene esclusivamente attraverso Universal Terminal.

- Per informazioni sulla configurazione delle larghezze parziali in macchine non-ISOBUS, contattare AMAZONE.

Impostazione del ciclo

CMS-T-001053-B.1

In questo menu vengono impostati i tempi di ritardo durante la commutazione delle singole larghezze parziali. Nella riga "Tutte" è possibile impostare lo stesso tempo di ritardo anche per tutte le larghezze parziali insieme.



CMS-I-002532

i NOTA

Nelle macchine ISOBUS, la configurazione dei tempi di ritardo avviene esclusivamente attraverso Universal Terminal.

- Per informazioni sulla configurazione dei tempi di ritardo in macchine non-ISOBUS, contattare AMAZONE.

Configurazione degli interruttori larghezze parziali virtuali

CMS-T-001342-A.1

Gli interruttori larghezze parziali virtuali possono essere inseriti nella barra delle funzioni del menu Funzionamento e nella visualizzazione job.



CMS-I-002550

1. Selezionare "Menu Setup" > "Macchina di lavoro" > "Commutazione larghezze parziali" > "Interruttori larghezze parziali".

2. Selezionare "Tipo".



CMS-I-002597

3. Nella lista di selezione selezionare "Virtuale".

4. Conferma con .

5. Selezionare "Interruttori".



CMS-I-001009

6. Inserire il numero desiderato.

i NOTA

È possibile attivare max. 16 interruttori larghezze parziali.

7. Nella tabella "Interruttori" assegnare un interruttore ad ogni larghezza parziale.

i **NOTA**

È possibile attivare più larghezze parziali con lo stesso interruttore larghezze parziali. Allo scopo è necessario assegnare alle larghezze parziali lo stesso interruttore larghezze parziali.

Sezione	Commutatore
1	1
2	2
3	3
4	4
5	5
6	6

CMS-I-001007

6.5.9 Definizione del limite inferiore per la velocità di lavoro

CMS-T-001334-A.1

In questo menu è possibile definire la velocità dalla quale la macchina di lavoro avvia lo spargimento.

1. Nel menu Setup selezionare "Macchina di lavoro" > "Atomizzatore (spargitore, seminatrice monoseme)" > "Impostazioni ISOBUS".



CMS-I-002451

2. Selezionare "Disattivazione in caso di velocità bassa".



CMS-I-001372

3. Inserire la velocità.

i **NOTA**

In caso di impostazione di 0 km/h questa funzione è disattivata. Lo spargimento non viene arrestato se il veicolo è fermo.

6.5.10 Configurazione dei segnali audio

CMS-T-001361-B.1

Per determinate funzioni macchina, AmaPad può emettere segnali acustici.

- Segnale audio per interruttore principale: in caso di segnale audio attivato, viene emesso un segnale acustico quando viene azionato l'interruttore generale.
- Segnale audio per interruttore serbatoio: in caso di segnale audio attivato, viene emesso un segnale acustico quando viene azionato l'interruttore serbatoio.
- Segnale audio per larghezze parziali: in caso di segnale audio attivato, viene emesso un segnale acustico quando vengono attivate o disattivate le larghezze parziali.

i **NOTA**

I seguenti segnali audio non sono supportati da macchine ISOBUS:

- Segnale audio per interruttore serbatoio
 - Segnale audio per interruttore principale
1. Nel menu Setup selezionare "*Macchina di lavoro*" > "*Atomizzatore (spargitore, piantatrice)*" > "*Audio*".
 2. Selezionare il pulsante per il segnale audio desiderato.



CMS-I-001073

3. Attivare il segnale audio

oppure

disattivare.

6.5.11 Configurazione della simulazione della velocità GPS

CMS-T-000928-C.1

In questo menu è possibile stabilire che AmaPad accerti la velocità tramite il segnale GPS e come AmaPad trasmetta la velocità alla macchina di lavoro.

i **NOTA**

La velocità va trasmessa alla macchina di lavoro solo se in Universal Terminal non è disponibile alcuna fonte per la velocità. In questo caso è possibile attivare entrambe le simulazioni di velocità. Una delle fonti può essere quindi selezionata tramite Universal Terminal.

1. Nel menu Setup selezionare "Macchina di lavoro" > "Velocità".



CMS-I-002505

Se la velocità di marcia ISO è attivata, la velocità viene trasmessa alla macchina di lavoro tramite il protocollo ISOBUS.

2. Selezionare "Velocità di marcia ISO".



CMS-I-000900

3. Attivare la simulazione della velocità

oppure

disattivare.

Se la velocità GPS NMEA2000 è attivata, la velocità viene trasmessa alla macchina di lavoro tramite il protocollo NMEA2000.

i **NOTA**

Il protocollo GPS NMEA2000 può essere attivato se il trattore invia un segnale ma va comunque utilizzato il segnale di velocità GPS.

4. Selezionare "Velocità GPS NMEA2000".



CMS-I-0000013

5. Attivare la simulazione della velocità

oppure

disattivare.

6.5.12 Attivazione della posizione GPS NMEA2000

CMS-T-00000013-A.1

Se questa funzione viene attivata, la posizione viene trasmessa alla macchina di lavoro tramite il protocollo GPS NMEA2000.



NOTA

È possibile attivare il protocollo GPS NMEA2000 per trasmettere il segnale GPS tramite il bus CAN.

1. Nel menu Setup selezionare *"Macchina di lavoro"* > *"Velocità"*.



CMS-I-002505

2. Selezionare *"Posizione GPS NMEA2000"*.



CMS-I-00000012

3. Attivare la funzione

oppure

disattivare.

Utilizzo del menu Funzionamento 7

CMS-T-00000438-A.1

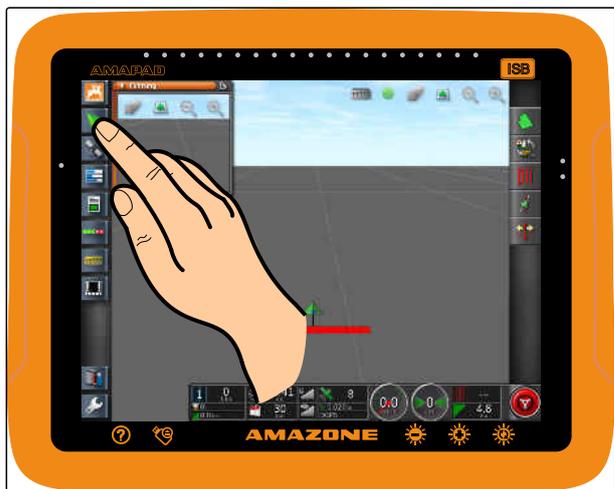
7.1 Utilizzo del menu Funzioni

CMS-T-00000440-A.1

7.1.1 Apertura della miniatura

CMS-T-000742-A.1

- Aprire le miniature con i pulsanti nel menu Funzioni.



CMS-I-000985

7.1.2 Massimizzazione miniatura

CMS-T-000749-A.1

i **NOTA**

Non è possibile massimizzare tutte le miniature. Nelle miniature che è possibile massimizzare, nell'angolo destro superiore è presente questo

pulsante: 

i **NOTA**

Non è possibile minimizzare nuovamente la miniatura massimizzata. Per chiudere la miniatura massimizzata, è necessario massimizzare un'altra miniatura.

Per massimizzare le miniature, vi sono 2 possibilità:

- Selezionare 

oppure

Passare in orizzontale con il dito dalla miniatura verso destra sopra lo schermo.



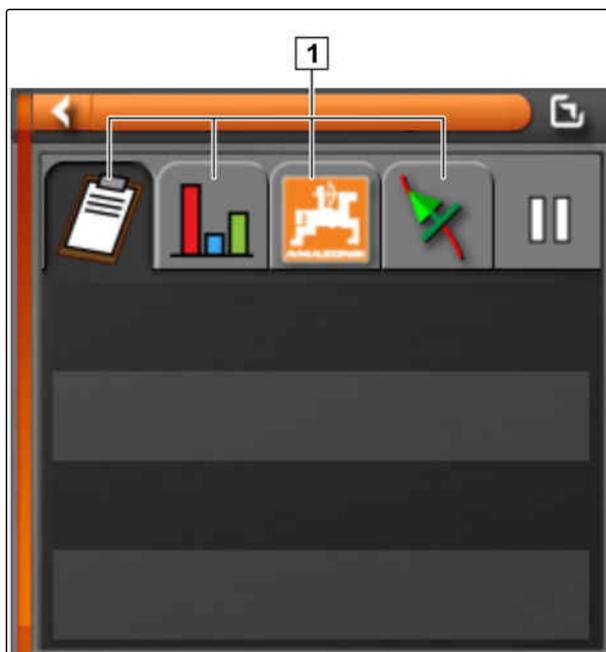
CMS-I-000680

7.1.3 Utilizzo delle schede in questa miniatura

CMS-T-000631-B.1

Alcune miniature contengono schede che è possibile aprire singolarmente.

- Aprire le schede con i pulsanti **1**.



CMS-I-000502

7.1.4 Chiusura della miniatura

CMS-T-000745-A.1

Per chiudere la miniatura vi sono 3 possibilità:

- ▶ Selezionare nuovamente il pulsante della miniatura aperta

oppure

Selezionare  in alto a sinistra nella miniatura

oppure

Passare in orizzontale con il dito dalla miniatura verso il menu Funzioni.



CMS-I-000882

7.2

Utilizzare la vista mappe

CMS-T-0000441-A.1

7.2.1 Richiamo vista mappe

CMS-T-000634-A.1

1. Nel menu Funzioni aprire la miniatura della vista mappe con .



CMS-I-000985

2. Massimizzare la miniatura.



CMS-I-000680

7.2.2 Ingrandimento o riduzione della mappa

CMS-T-000628-A.1

- Nella vista mappe, ingrandire o ridurre la sezione mappa con  o .

7.2.3 Modifica della prospettiva

CMS-T-000638-A.1

Sono disponibili 3 prospettive. Il pulsante cambia in base alla prospettiva impostata.

Pulsante	Descrizione
	Il bordo superiore della mappa rimane rivolto verso nord.
	La mappa viene orientata in direzione di marcia e ruota insieme al veicolo.
	La mappa viene orientata in direzione di marcia. Viene visualizzato un orizzonte fittizio.

- Per modificare la prospettiva, selezionare il pulsante sulla mappa finché viene impostata la prospettiva desiderata.

7.2.4 Spostare la mappa

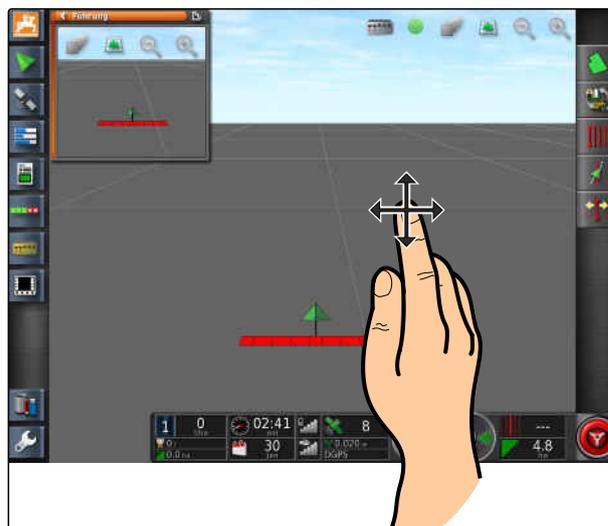
CMS-T-000651-A.1

Per una panoramica migliore è possibile spostare la mappa con il dito.

 **CONDIZIONI**

- ✓ Spostamento mappa attivato; vedere pagina 43

1. Passare con il dito sopra la mappa.
- ➔ Il simbolo per la messa a fuoco veicolo diventa di colore verde.
2. Se il simbolo veicolo va visualizzato nuovamente al centro della mappa, mettere a fuoco il simbolo del veicolo con .



CMS-I-000880

7.2.5 Visualizzazione dei livelli mappe

CMS-T-000648-A.1

Come livelli mappe vengono definiti elementi che vengono visualizzati sulla mappa.

1. Con  aprire il menu "Livelli mappe".
2. Nella lista selezionare gli elementi desiderati.
3. Conferma con .

➔ Gli elementi desiderati vengono visualizzati sulla mappa.



CMS-I-002562

7.3

Configurazione della plancia

CMS-T-0000444-A.1

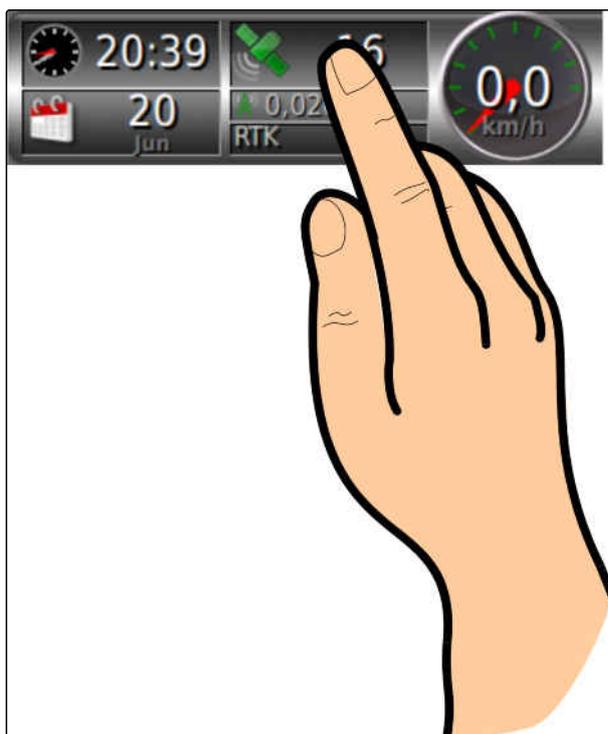
7.3.1 Aggiunta di campi dati

CMS-T-005024-A.1

CONDIZIONI

- ✓ Funzione attivata nei comandi utente ; vedere pagina 47

1. Selezionare su campo dati qualsiasi nella plancia.
- ➔ Viene aperta la lista di selezione per i campi dati.



CMS-I-001632

2. Selezionare i campi dati desiderati.

3. Conferma con 

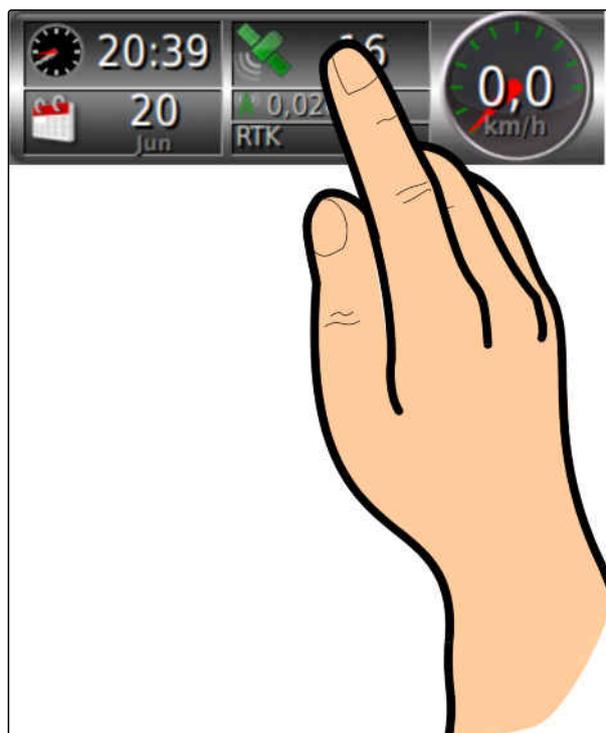


CMS-I-001065

7.3.2 Modifica dei campi dati

1. Selezionare su campo dati qualsiasi nella plancia.

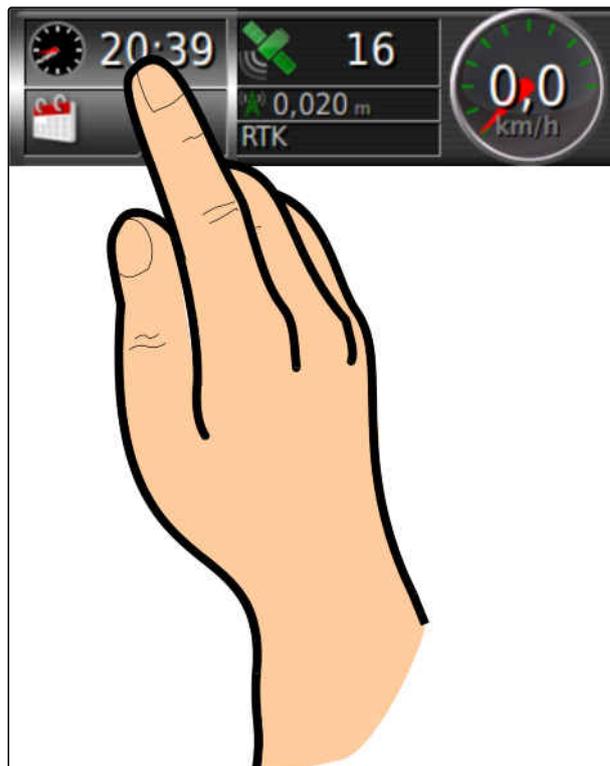
➔ Viene aperta la lista di selezione per i campi dati.



CMS-T-005022-A.1

CMS-I-001632

2. Per modificare un campo dati presente nella plancia, selezionare il campo dati desiderato nella plancia.



CMS-I-001634

➔ Viene aperta la lista di selezione per i dati.

3. Selezionare i dati desiderati per il campo dati selezionato.

4. Conferma con .



CMS-I-001062

Modifica senza job

8

CMS-T-006709-C.1

Se non vanno registrati dati job, è possibile lavorare senza utilizzare un job. Allo scopo, tramite la funzione "Avvio rapido", viene creato automaticamente un job che viene nuovamente cancellato quando viene richiamata nuovamente la funzione.



CONDIZIONI

- ✓ Autorizzazione utente impostata su "Standard" o "Esperto"; vedere pagina 46

1. Nel menu Setup selezionare "Sistema" > "Funzioni" > "Guida tracce".



CMS-I-002493

2. Selezionare "Guida per l'elaborazione job".



CMS-I-002600

3. Selezionare "Avvio rapido".

4. Conferma con .

5. Nel menu Setup selezionare "Sistema" > "Funzioni" > "Avvio rapido".



CMS-I-002479

6. Nella lista "Opzioni" selezionare l'opzione "Modifica job".



CMS-I-001627

7. Attivare l'opzione con "Stato opzione".



CMS-I-001630

8. In "Misura" "Nessun job".

9. Attivare l'opzione "Nascondere se completato".



CMS-I-002391

10. Disattivare tutte le altre opzioni attivate.

11. Nel menu Job selezionare .

➔ Viene creato automaticamente un job. I dati job non vengono memorizzati.

12. Nel menu Job avviare il job con  e .

13. Per lavorare un'altra superficie, selezionare nuovamente .

➔ Tutti i dati registrati, quali confini campo oppure ostacoli, vengono cancellati e possono essere creati per la nuova superficie.

Gestione dei job

9

CMS-T-00000446-C.1

9.1

Utilizzo dell'assistente job

CMS-T-006658-C.1

L'assistente job visualizza le informazioni sui menu nella vista mappe. Le informazioni contengono istruzioni sul come utilizzare i singoli menu.



CONDIZIONI

- ✓ Assistente job attivato; vedere pagina 51

1. Nel menu Job selezionare .
➔ Viene visualizzato l'assistente job.
2. Nel menu Job selezionare un menu desiderato.
➔ L'assistente job indica le informazioni sul menu selezionato.

9.2

Utilizzo dell'avvio rapido

CMS-T-006660-C.1

Tramite l'avvio rapido è possibile automatizzare i processi di lavoro. In questo modo non è necessario effettuare manualmente impostazioni ricorrenti.

 **CONDIZIONI**

- ✓ Avvio rapido attivato; vedere pagina 51
- ✓ Avvio rapido configurato; vedere pagina 53

► Nel menu Job selezionare .

➔ Viene avviato il processo di lavoro configurato.

9.3

Modifica dei dati principali

CMS-T-006674-A.1

Nei menu per la selezione di dati principali, è necessario anche creare, modificare o cancellare i dati principali.

I seguenti dati fanno parte dei dati principali:

- Dati del cliente
- Dati di funzionamento agricoli
- Dati lavoratore
- Dati campo
- Dati prodotto
- Dati piante
- Modelli di commento

► *Per modificare i dati principali,*

Selezionare .

oppure

Per aggiungere nuovi dati principali,

Selezionare .

oppure

Per cancellare dati principali,

Selezionare .



CMS-I-002490

9.4

Avviare un job

CMS-T-001561-C.1

Tramite l'avvio di un job, viene registrato lo spargimento e vengono registrati i dati job.



CONDIZIONI

- ✓ Ricevitore GPS collegato
- ✓ GPS configurato; vedere pagina 58.
- ✓ Veicolo configurato; vedere pagina 79
- ✓ Macchina di lavoro configurato; vedere pagina 90
- ✓ Campo creato; vedere pagina 133
- ✓ Job creato e campo per il job aggiunto; vedere pagina 122

1. Nel menu Job selezionare .

2. Avviare il job con .

→ Il pulsante  cambia nel pulsante .



CORREZIONE DEGLI ERRORI

Non è possibile avviare il job?

Le condizioni per l'avvio del job non sono soddisfatte. Viene visualizzata la finestra "Avvio stato job". Le indicazioni di stato di colore rosso indicano la mancata soddisfazione di queste condizioni.



CMS-I-001076

- ▶ *Indicazione di stato di colore rosso per "Ricezione GPS":*
Verificare se il ricevitore GPS è collegato e selezionato correttamente.
- ▶ *Indicazione di stato di colore rosso con "Job selezionato":*
Selezionare un job.
- ▶ *Indicazione di stato di colore rosso per "Console pronta":*
Tramite  richiamare altre informazioni e rimuovere gli errori visualizzati.
- ▶ *Indicazione di stato di colore rosso per "Macchina di lavoro caricata":*
Selezionare la macchina di lavoro.
- ▶ *Indicazione di stato di colore rosso per "Veicolo caricato":*
Selezionare il veicolo.
- ▶ *Indicazione di colore rosso per "ECU sincronizzato":*
Collegare nuovamente la macchina di lavoro.

9.5

Interruzione job

CMS-T-001442-B.1

Se il job viene interrotto, lo spargimento viene arrestato e non vengono più registrati dati job.

1. Nel menu Job selezionare .

2. Interrompere il job con .

→ Il pulsante  cambia nel pulsante .

9.6

Creazione di un nuovo job

CMS-T-000353-B.1

Per lavorare un campo, è necessario un job. Tramite l'avvio di un job, viene registrato lo spargimento e vengono registrati i valori totali del job.

I seguenti valori appartengono ai valori totali del job:

- Percorso in posizione di lavoro
- Tempo in posizione di lavoro
- Superficie lavorata
- Quantità sparsa



CONDIZIONI

- ✓ Se vanno creati linee di confine o tracce, è necessario creare un campo.

1. Nel menu Job selezionare .

2. Tramite  richiamare il menu "Creazione di un job".

3. In "Nome" immettere un nome per il job.

NOTA

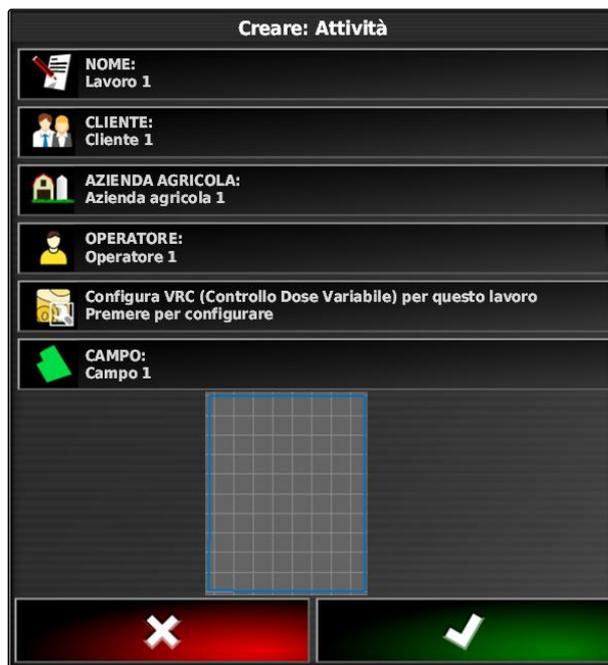
Per gestire più semplicemente i job, assegnare un nome significativo.

Il nome generato automaticamente è composto dai seguenti elementi:

- La parola "Job"
- Data della creazione
- Ora della creazione

NOTA

I seguenti dati fanno parte dei dati principali e sono opzionali. Per aggiungere dati principali al job, è possibile selezionare i dati principali da una lista. Se non sono stati creati ancora dati principali, vedere pagina 119.



CMS-I-002471

4. In "Cliente" indicare per chi viene svolto il job.

5. In "Azienda agricola" indicare per quale azienda agricola viene svolto il job.

6. In "Lavoratore" indicare chi svolge il job.

7. In "Campo" selezionare il campo che viene lavorato.

➔ Se è stato selezionato un campo, viene visualizzata un'anteprima del campo.

8. Confermare i dati con .

9. Se al job va assegnato un comando quantità, vedere pagina 199.

9.7

Importazione dei dati job

CMS-T-000400-B.1

Utilizzando un Farm Management Information System, è possibile creare dati job al PC. Questi dati job possono poi essere trasferiti su AmaPad come file dati job ("TASKDATA.XML") utilizzando una chiavetta USB.

i NOTA

È possibile importare solo un file "TASKDATA.XML". Un file "TASKDATA.XML" può però contenere più dati job.

i NOTA

Se vanno importati dati job, i job presenti su AmaPad vengono cancellati. Per ricevere i job presenti, è necessario esportarli; vedere pagina 125.

1. Inserire la chiavetta USB con il file "TASKDATA.XML" in AmaPad.

2. Nel menu Job selezionare .

3. Selezionare .

4. Selezionare .

➔ Viene aperto il menu Importazione e viene visualizzato il contenuto della chiavetta USB.

5. Selezionare la cartella in cui si trovano i file "TASKDATA.XML"

oppure

Per visualizzare tutti i file "TASKDATA.XML" sulla chiavetta USB,

selezionare .



CMS-I-000923

6. Selezionare il file "TASKDATA.XML" desiderato.
7. In "Modalità Importazione" selezionare se vanno importati tutti i dati o solo i dati principali.
8. Confermare la selezione con .
9. *Se su AmaPad sono presenti dati job:* Confermare la sovrascrittura.

➔ I dati job vengono importati.



CMS-I-001126

9.8

Esportazione dei dati job

CMS-T-000396-B.1

È possibile esportare i dati job con una chiavetta USB, per gestirli al PC con un Farm Management Information System.



NOTA

I seguenti dati fanno parte dei dati job:

- Dati veicolo
- Dati macchina di lavoro
- Tempi di lavoro
- Superfici lavorate
- Quantità di spargimento totale
- Dati campo
- Dati principali

I dati job vengono cancellati da AmaPad se vengono esportati. I dati d'inventario e i dati principali vengono copiati.

Nel manager d'inventario viene creato un backup dei dati job. Se i dati job sono stati persi, vedere pagina .

1. Inserire la chiavetta USB in AmaPad.

2. Nel menu Job selezionare .

3. Selezionare .

4. Selezionare .

➔ Viene aperto il menu "Esportazione dati job".

NOTA

Oltre al formato ISO-XML, è possibile selezionare i formati file CSV e Shapefile (file shape).

5. Selezionare "Esportazione formati".



CMS-I-000926

6. Se sono necessari altri formati dati, selezionare ulteriori formati dati.

7. Conferma con .

➔ I dati job vengono esportati.



CMS-I-001011

9.9

Selezione job

CMS-T-000406-B.1

Tramite questo menu è possibile selezionare job creati o importati per avviarli.

1. Nel menu Job selezionare  .

2. Tramite  aprire il menu "Selezione job".

Panoramica del menu:

"Filtro": filtrare i job; vedere pagina 127.

"Ordinamento": ordinare i job; vedere pagina 128.

In questa lista di selezione è possibile selezionare i job trovati.

"Panoramica": nella panoramica è possibile visualizzare le informazioni sul job desiderato. Nell'area inferiore vengono raffigurate le linee di confine del job selezionato. Linee blu per aree di lavoro, linee rosse per aree di esclusione, un triangolo verde per la posizione veicolo.

 : modificare il job

 : aggiungere al job;



CMS-I-002611

3. Selezionare il job dalla lista di selezione.

4. Confermare la selezione con  .

9.10

Filtraggio dei job

CMS-T-004590-A.1

I job possono essere filtrati in base ai dati principali. Allo scopo nel menu "Selezione job" vengono aggiunti filtri. Questi filtri possono essere modificati singolarmente.

1. Selezionare "Filtri".
 2. Selezionare un filtro dalla lista.
 3. Confermare la selezione con .
- ➔ Viene visualizzato il filtro selezionato.
4. Selezionare il filtro.
 5. Selezionare i dati principali desiderati.
 6. Confermare la selezione con .
- ➔ I job vengono filtrati in base ai dati principali selezionati.



CMS-I-001511

9.11

Ordinamento dei job

CMS-T-004588-A.1

I job trovati possono essere ordinati in base ai seguenti metodi:

- Nome: i job vengono ordinati alfabeticamente
- Tempo: i job vengono ordinati in base all'orario di inizio. Ultimo orario di inizio per primo.
- Distanza: i job vengono ordinati in base alla distanza dei relativi campi rispetto alla posizione veicolo.
- Mappa: i campi presenti attorno vengono visualizzati su una mappa piccola. Per selezionare un job, il relativo campo posso essere selezionato sulla mappa.

1. Selezionare "Ordinamento".
 2. Selezione dei metodi di ordinamento
 3. Confermare la selezione con  .
- ➔ I job presenti vengono ordinati.



CMS-I-001511

9.12

Cancellazione job

CMS-T-000129-B.1

La superficie lavorata e i valori totali registrati del job attuale possono essere cancellati.



NOTA

Dati principali e dati d'inventario non vengono cancellati.

Per cancellare dati principali, vedere pagina 130.

Per cancellare dati principali, utilizzare il manager dati d'inventario; vedere pagina 221.



CONDIZIONI

- ✓ Job interrotto; vedere pagina 120

1. Nel menu Job selezionare  .
2. Selezionare  .
3. Confermare la cancellazione.

9.13

Modifica dati job

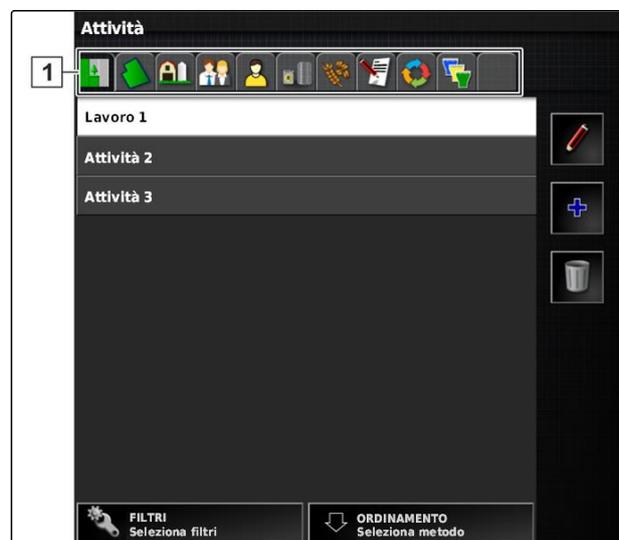
CMS-T-007035-B.1

Con il manager dati job è possibile gestire dati job e dati principali.

✓ CONDIZIONI

- ✓ "Gestione dati job" nei comandi utente; vedere pagina 47

1. Nel menu Funzioni selezionare .
2. Tramite i pulsanti **1** richiamare la scheda per i dati desiderati.
3. Per ordinare o filtrare i dati principali, selezionare .
4. Per modificare i dati principali, selezionare 
oppure
Per aggiungere nuovi dati principali, selezionare 
oppure
Per cancellare dati principali, Selezionare .



CMS-I-002632

9.14

Richiamo informazioni job

CMS-T-000760-B.1

Nel menu Funzioni è possibile richiamare informazioni sull'attuale job.

1. Nel menu Funzioni selezionare .
- ➔ Viene visualizzata la miniatura delle informazioni job.

- 1 Impostazioni job
- 2 Statistica job
- 3 Valori totali job
- 4 Guida tracce
- 5 Stato job: job avviato: ; job arrestato: 



CMS-I-000657

2. Per una panoramica generale, Massimizzare la miniatura.

9.15

Definizione del tempo di lavoro

CMS-T-000416-B.1

Durante l'esecuzione di un job, è possibile fornire dati dettagliati sul lavoro. Ad esempio, è possibile documentare il tempo per le riparazioni oppure le misure di preparazione lavori nella statistica job.

-  **CONDIZIONI**
- ✓ Funzione attivata nei comandi utente ; vedere pagina 47
 - ✓ Interruzione job; vedere pagina 120

1. Nel menu Job selezionare  .
2. Tramite  aprire il menu "Definizione tempi di lavoro".

3. Selezionare il lavoro che va eseguito.
 4. Avviare un job.
- ➔ Il tempo di lavoro viene documentato.

i **NOTA**

L'impostazione standard per il tipo di lavoro è "Effettivo". Se il job viene interrotto, il tipo di lavoro viene resettato all'impostazione standard.



CMS-I-002407

Gestire i campi

10

CMS-T-0000447-A.1

10.1

Creazione di un nuovo campo

CMS-T-000499-B.1

Come campo viene definita l'area che va lavorata. Un campo deve essere creato per poter creare e memorizzare le linee di confine e i punti bandiera.

1. Nel menu Job selezionare .
2. Tramite  richiamare il menu "Nuovo campo".
3. In "Nome" immettere un nome per il campo.

NOTA

Per gestire più semplicemente i campi in un secondo momento, assegnare un nome campo significativo.

NOTA

I seguenti dati fanno parte dei dati principali e sono opzionali. Per aggiungere dati principali al campo, è possibile selezionare i dati principali da una lista. Se non sono stati creati ancora dati principali, vedere pagina 119.

4. In "Cliente" indicare il proprietario del campo, il proprietario dell'azienda agricola o il committente.
5. In "Azienda agricola" indicare l'azienda agricola alla quale appartiene il campo.
6. In "Tipo pianta" indicare la pianta che si trova sul campo.

Creare: Campo

	NOME: Campo 14.Jun, 2016 1645
	CLIENTE: Cliente 1
	AZIENDA AGRICOLA: Azienda agricola 1
	TIPO DI RACCOLTO/SEMINA: Tipo di raccolto/semina 1
	AREA: 10,000 ha

✕
✓

CMS-I-002476

7. Se in "Tipo pianta" è stato selezionato un tipo pianta, in "Tipo" indicare il tipo di pianta che si trova sul campo.
8. In "Superficie" immettere le dimensioni del campo.
9. Confermare le immissioni con .

10.2

Creazione linea di confine

CMS-T-00000448-A.1

10.2.1 Creazione manuale della linea di confine

CMS-T-000300-B.1

Con una linea di confine **1** viene contrassegnata un'area. Quest'area può essere definita come area di esclusione **2** oppure come area di lavoro **3**. Tramite la linea di confine registrata, AmaPad calcola le dimensioni dell'area contrassegnata. Se l'area è stata definita come area di lavoro, AmaPad può calcolare le dimensioni delle superfici lavorate e rimanenti. Se una linea di confine è stata creata, la commutazione larghezze parziali automatica può arrestare lo spargimento, se la macchina di lavoro esce dall'area di lavoro.



CMS-I-001384

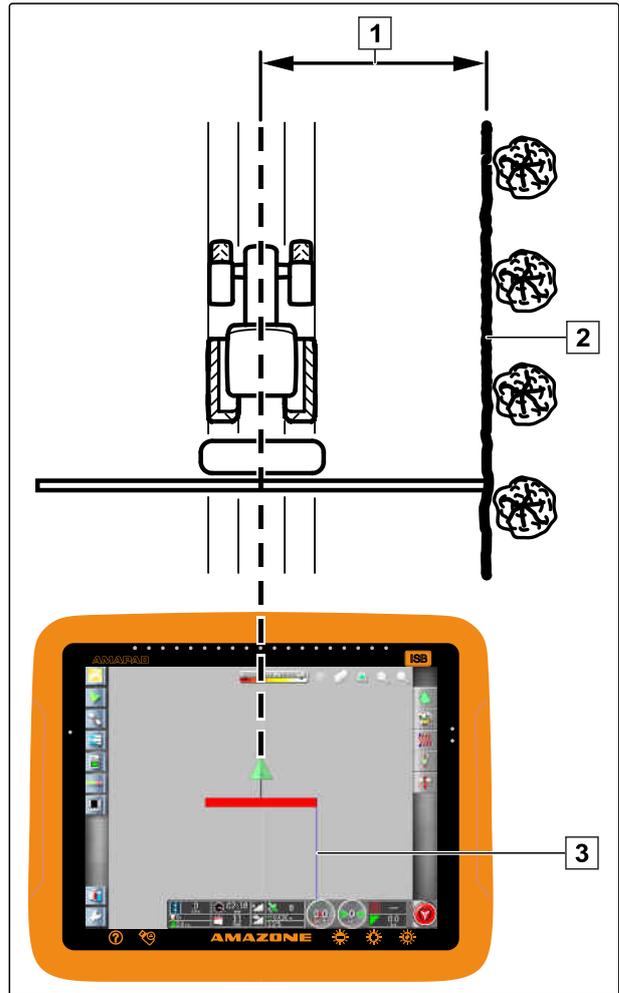
Per la registrazione linee di confine è possibile configurare un offset confine. L'offset confine descrive la distanza tra il centro del veicolo e il bordo del veicolo o della macchina di lavoro. Se viene indicato un offset confine, la linea di confine può essere registrata senza doversi spostare oltre il bordo effettivo dell'area di confine.



NOTA

L'offset confine si utilizza per la registrazione precisa delle linee di confine. Definire esattamente l'offset confine.

- 1 Offset confine
- 2 Bordo dell'area di confine
- 3 Linea di confine su AmaPad



CMS-I-000934



CONDIZIONI

- ✓ Campo creato; vedere pagina 133
- ✓ Job creato e campo per il job aggiunto; vedere pagina 122
- ✓ Macchina di lavoro selezionata; vedere pagina 94



NOTA

La macchina di lavoro non deve essere applicata al veicolo.



NOTA

La linea di confine può essere registrata anche mentre si svolge lo spargimento. Allo scopo è necessario avviare il job; vedere pagina 120.

1. Nel menu Job selezionare .
2. Tramite  richiamare il menu "Offset confine".

3. In "Offset per la registrazione" indicare su quale lato della macchina di lavoro viene registrata la linea di confine.
4. Per ingrandire o ridurre l'offset confine, immettere un valore positivo o negativo in "Offset supplementare".
5. In "Registrazione posizione" viene immessa l'esatta posizione in cui viene registrata la linea di confine.
6. Per registrare l'offset confine a monte o a valle del veicolo, in "Offset anteriore supplementare" immettere un valore positivo o negativo.



CMS-I-002463

7. Confermare le immissioni con .
8. Procedere a bordo campo.
9. Tramite  avviare la registrazione linee di confine.
10. Percorrere l'area di confine.

NOTA

Se ostacoli impediscono la marcia a bordo dell'area di confine oppure è necessario invertire la marcia con il veicolo, è possibile interrompere la registrazione linee di confine. Se viene continuata la registrazione linee di confine, la lacuna creata nella linea di confine viene sostituita automaticamente con una linea dritta. Per interrompere la registrazione linee di confine, vedere pagina 137.

11. Se è stato raggiunto il punto di inizio, terminare la registrazione linee di confine con .
- ➔ La linea di confine viene memorizzata e il campo selezionato assegnato.
12. Modificare la linea di confine, vedere pagina 141.

10.2.2 Interruzione registrazione linee di confine

CMS-T-0000449-A.1

Interruzione con il pulsante Pausa

CMS-T-000432-A.1

1. Nel menu campo interrompere la registrazione linee di confine con .
2. Tramite  continuare la registrazione linee di confine.

Interruzione con la commutazione larghezze parziali

CMS-T-000426-A.1

CONDIZIONI

- ✓ Funzione attivata nel menu Setup; vedere pagina 45
- ✓ Job avviato; vedere pagina 120

1. Disattivare tutte le larghezze parziali.
➔ La registrazione linee di confine è interrotta.
2. *Per continuare la registrazione linee di confine:* attivare le larghezze parziali.

10.2.3 Creazione linee di confine con file shape

CMS-T-000375-B.1

Da file shape è possibile caricare linee di confine che prima erano state create in un Farm Management Information System. Utilizzando una chiavetta USB, è possibile trasferire i file shape su AmaPad.

CONDIZIONI

- ✓ Campo creato; vedere pagina 133
- ✓ Job creato e campo per il job aggiunto; vedere pagina 122

NOTA

Se più linee di confine si trovano in un file shape, tutte le linee di confine presenti vengono memorizzate in questo campo.

1. Inserire la chiavetta USB con il file shape in AmaPad.

2. Nel menu Job selezionare .

3. Selezionare .

4. Selezionare .

5. Selezionare .

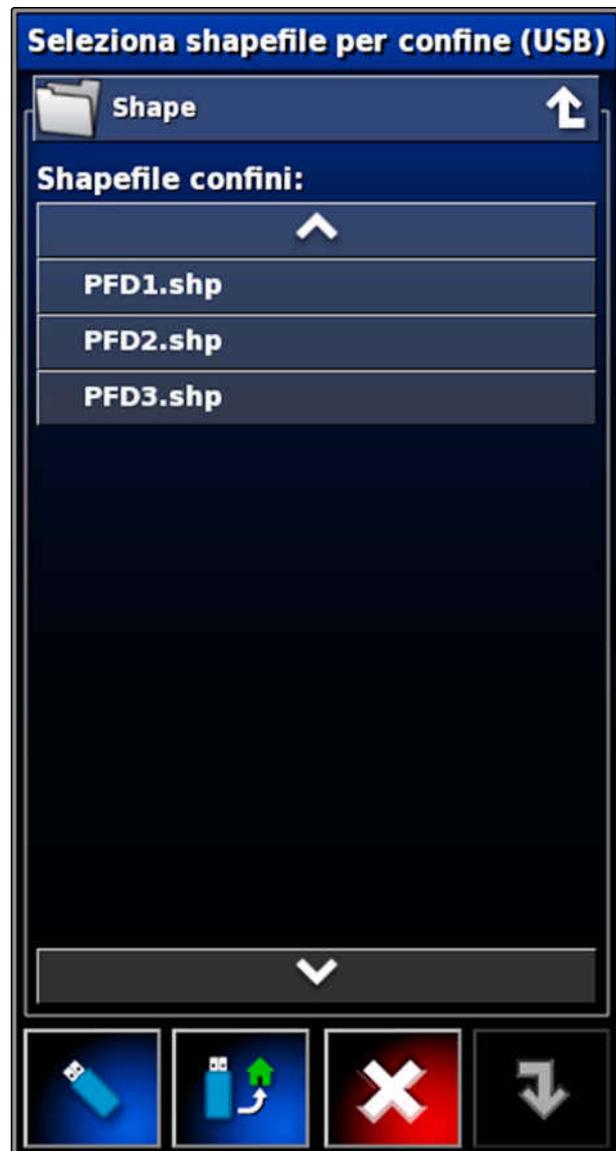
➔ Vengono visualizzate le cartelle sulla chiavetta USB.

6. Selezionare la cartella in cui si trovano i file shape.

7. Selezionare il file shape desiderato.

8. Conferma con .

➔ Se il veicolo si trova accanto all'area di confine, l'area di confine viene visualizzata sulla mappa.



CMS-I-000910

10.2.4 Creazione linea di confine da copertura

CMS-T-002602-B.1

AmaPad può inserire una linea di confine su una superficie lavorata. Così è ad esempio possibile lavorare il bordo di un campo e creare la linea di confine dalla superficie lavorata. Oltre alle linee di confine per i campi è possibile creare linee di confine per le aree di esclusione.

CONDIZIONI

- ✓ Cancellazione di tutte le linee di confine che sono memorizzate per questo campo; vedere pagina 146
- ✓ Bordo dell'area di confine desiderata lavorato

1. Nel menu Job aprire il menu Campo con .

2. Selezionare .

➔ Viene aperto il menu "Linea di confine da copertura - Impostazioni".

Tramite "Livellamento" viene impostato il raggio con il quale vengono livellati i bordi della linea di confine. Se sono presenti lacune nella superficie lavorata, è possibile chiuderle tramite "Livellamento". A questo



CMS-I-002512

proposito le lacune devono essere inferiori al valore del livellamento.

3. Impostare il valore per il livellamento tramite il cursore

oppure

Immetterlo tramite il pulsante.

Tramite l'impostazione "*Area coperta minima*" vengono indicate le dimensioni minime delle superfici lavorate per rispettare le linee di confine.

4. Impostare il valore per le dimensioni minime della superficie lavorata tramite il cursore

oppure

Immetterlo tramite il pulsante.

Tramite l'impostazione "*Distanza dalla copertura*" viene indicato quale distanza deve avere la linea di confine dalla superficie lavorata.

5. Impostare il valore per la distanza linee di confine tramite il cursore

oppure

Immetterlo tramite il pulsante.

6. *Se vanno create le aree di esclusione*, selezionare il pulsante "*Aree di esclusione*".

➔ Il pulsante "*Aree di esclusione*" diventa di colore verde.

7. Tramite l'impostazione "*Superficie di esclusione minima*" definire le dimensioni minime delle aree di esclusione.

8. Confermare le impostazioni con .

➔ Le linee di confine vengono create in base alle impostazioni.

9. Verificare sulla mappa, se le linee di confine sono state create correttamente.

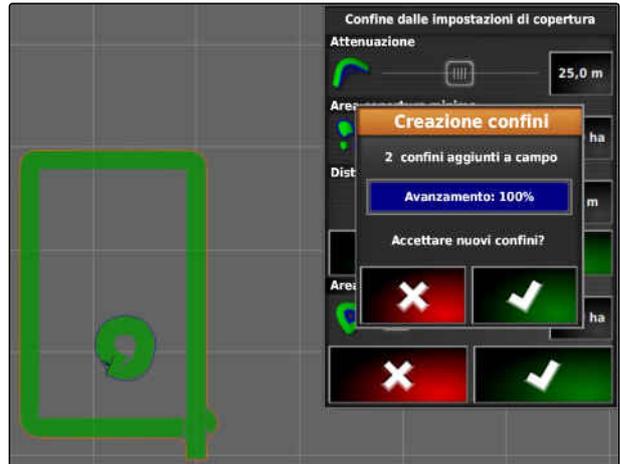
10. *Se le linee di confine non sono state create correttamente,*

Interrompere il processo con  e adattare le impostazioni.

oppure

Se le linee di confine sono state create correttamente,

Accettare le linee di confine con .



CMS-I-001636

11. *Per modificare le linee di confine,* vedere pagina 141.

10.3

Modifica della linea di confine

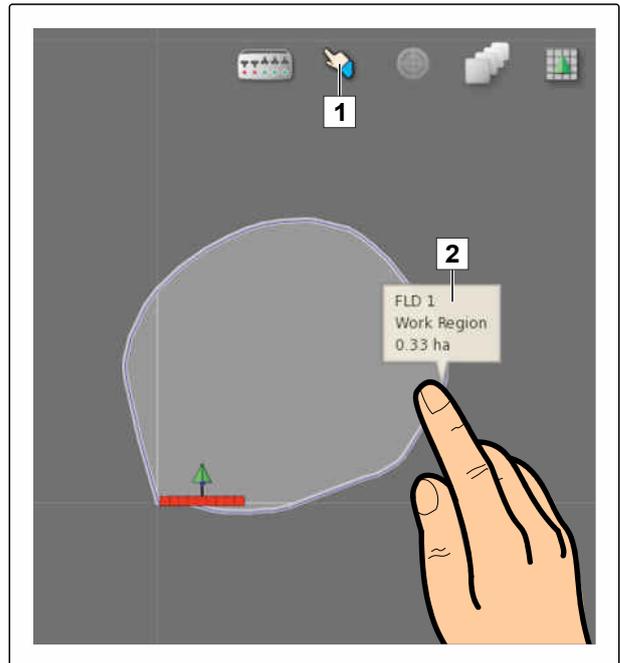
CMS-T-001639-B.1

1. Porre il dito su un punto qualsiasi della mappa.

➔ La conferma della selezione **1** viene visualizzata a colori dopo mezzo secondo.

2. Spostare il dito su una linea di confine, finché vengono visualizzate le informazioni sulle linee di confine **2**.

3. Togliere il dito dalla mappa.



CMS-I-001103

4. In "Nome" assegnare un nome per la linea di confine.

Se la linea di confine desiderata si trova all'interno di un'altra linea di confine, tramite l'impostazione "Inclusione della capezzagna" è possibile creare una capezzagna attorno alla linea di confine.

Possibili impostazioni:

- "Sì": attorno alla linea di confine interna viene creata una capezzagna.
- "No": la linea di confine interna non ha capezzagna.

L'impostazione "Tipo area di confine" stabilisce come va trattata la linea di confine selezionata.

Possibili impostazioni:

- "Area di lavoro": l'area all'interno della linea di confine può essere lavorata.
- "Area di esclusione": l'area all'interno della linea di confine non può essere lavorata. La commutazione larghezze parziali automatica arresta lo spargimento.
- "Disattivato": la linea di confine non viene considerata.



: cancellare l'area di confine.

5. Confermare le impostazioni con .



CMS-I-001281

10.4

Configurazione della capezzagna

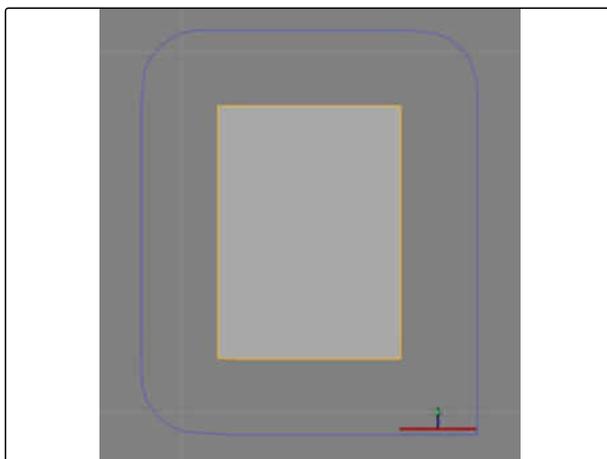
CMS-T-000411-C.1

La capezzagna descrive l'area all'interno della linea di confine in cui il veicolo inverte la marcia. Il confine capezzagna viene marcato in AmaPad con una linea di colore arancione.



NOTA

La commutazione larghezze parziali automatica può essere configurata in modo da disattivare le larghezze parziali all'interno della capezzagna; vedere pagina 189.



CMS-I-001434

i **NOTA**

Se una linea di confine si trova all'interno di un'altra linea di confine, è possibile creare una capezzagna supplementare per creare una linea di confine interna.

✓ **CONDIZIONI**

✓ Linea di confine creata; vedere pagina

1. Nel menu Job selezionare  .
2. Richiamare le opzioni capezzagna con  .
3. In "Capezzagna" attivare la capezzagna.
4. In "Larghezza capezzagna" indicare la distanza tra linea di confine e confine capezzagna.

Nell'impostazione "Offset capezzagna" è possibile immettere un valore negativo e uno positivo per spostare il confine della capezzagna.

5. *Se il confine capezzagna va spostato, immettere il valore per l'offset in "Offset capezzagna".*
6. In "Previsione" immettere la distanza dal confine capezzagna, per la quale vanno eseguite le azioni impostate.
7. *Se devono essere eseguite azioni quando il veicolo si avvicina alla capezzagna, vedere pagina 143.*

8. Confermare le impostazioni con  .



CMS-I-000678

10.5

Impostazione dell'azione capezzagna

CMS-T-00000450-A.1

Impostazione dell'allarme

CMS-T-001458-B.1

Se questa azione capezzagna è attivata, AmaPad emette un allarme quando il veicolo si avvicina alla capezzagna.

1. Nel menu "Opzioni capezzagna" selezionare "Impostazione azioni".



CMS-I-000678

2. In "Nome azione" selezionare "Allarme".
3. In "Stato azione" attivare l'azione.
4. In "Messaggio" immettere un testo per il messaggio allarme.
5. In "Tipo Audio" selezionare se va emesso un segnale acustico di allarme.
6. Confermare le impostazioni con .



CMS-I-000516

Impostazione dello zoom automatico

CMS-T-001464-B.1

Se questa azione capezzagna è attivata, AmaPad esegue uno zoom sulla mappa quando il veicolo si avvicina alla capezzagna.

1. Nel menu "Opzioni capezzagna" selezionare "Impostazione azioni".



CMS-I-000678

- In "Nome azione" selezionare "Zoom automatico".
- In "Stato azione" attivare l'azione.
- In "Livello ingrandimento" impostare di quanto lo zoom automatico deve ingrandire la mappa.
- Confermare le impostazioni con .



CMS-I-000518

10.6

Cancellazione di tutte le linee di confine

CMS-T-000711-B.1

Tramite questa funzione vengono cancellate tutte le linee di confine che sono assegnate al campo selezionato.

- Nel menu Job selezionare .
- Con  cancellare tutte le linee di confine del campo selezionato.
- Confermare la cancellazione.

10.7

Impostazione punto bandiera

CMS-T-0000451-A.1

10.7.1 Impostazione dei punti bandiera per punti pericolosi

CMS-T-000317-B.1

Tramite i punti bandiera è possibile evidenziare i punti pericolosi e gli ostacoli sul campo.

i **NOTA**

I punti bandiera possono essere adattati nel menu Setup, vedere pagina 72.

1. Raggiungere il punto pericoloso.

i **NOTA**

Un punto bandiera viene sempre impostato nella posizione dell'asse posteriore veicolo.

2. Nel menu Job selezionare .
 3. Con  richiamare il menu " *Aggiunta punto di contrassegno* ".
 4. Selezionare il punto bandiera desiderato.
- ➔ Il punto bandiera selezionato è impostato.



CMS-I-000916

10.7.2 Impostazione del punto di contrassegno definito dall'utente

CMS-T-000391-A.1

1. Raggiungere il punto pericoloso.



NOTA

Un punto bandiera viene sempre impostato nella posizione dell'asse posteriore veicolo.

2. Nel menu Job selezionare .
3. Con  richiamare il menu " *Aggiunta punto di contrassegno* ".
4. Selezionare " *Definito dall'utente* ".



CMS-I-000916

5. Selezionare il simbolo desiderato.
6. Selezionare "Nome punto bandiera".
7. Inserire il nome.
8. Conferma con .

➔ Il punto bandiera è impostato.



CMS-I-000919

10.7.3 Impostazione del punto bandiera per la correzione deriva GPS

CMS-T-000387-A.1

Tramite la correzione deriva GPS è possibile correggere le differenze nel segnale GPS. Allo scopo è possibile utilizzare un punto bandiera come punto di riferimento.

CONDIZIONI

- ✓ Segnale GPS presente con la precisione più elevata possibile
- ✓ Geometria veicolo definita; vedere pagina 81

1. Procedere in una posizione rilevante del campo che può fungere da punto di riferimento.

NOTA

Un punto bandiera viene sempre impostato nella posizione dell'asse posteriore veicolo.

2. Nel menu Job selezionare .
3. Con  richiamare il menu " *Aggiunta punto di contrassegno* ".

4. Selezionare "Definito dall'utente".



CMS-I-000916

5. Selezionare il simbolo desiderato.

6. Selezionare "Nome punto bandiera".

i **NOTA**

Per contrassegnare il punto bandiera in modo univoco come punto di riferimento, assegnare un nome significativo.

7. Inserire il nome.

8. Selezionare il simbolo desiderato.

9. Conferma con .

➔ Il punto bandiera è impostato.



CMS-I-000919

10.7.4 Modifica dei punti bandiera

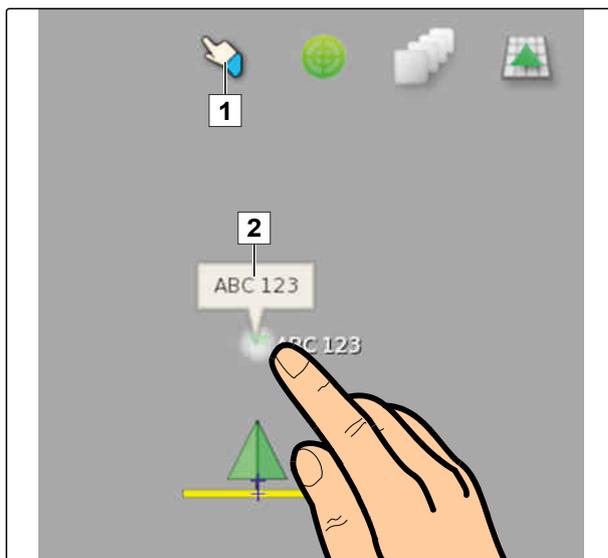
CMS-T-000384-A.1

1. Porre il dito su un punto qualsiasi della mappa.

➔ La conferma della selezione **1** viene visualizzata a colori dopo mezzo secondo.

2. Spostare il dito su un punto bandiera finché viene visualizzato il nome del punto bandiera **2**.

3. Togliere il dito dalla mappa.



CMS-I-000684

➔ Vengono aperte le opzioni punto bandiera.

Possibili impostazioni:

"Modifica": modificare il simbolo del punto bandiera.

"Rinomina": rinominare il punto bandiera.

"Cancella": cancellare il punto bandiera.

"Cancellare tutti": cancellare tutti i punti bandiera del job attuale.

"Correzione deriva GPS": eseguire la correzione deriva GPS. Il simbolo veicolo viene spostato nella posizione del punto bandiera desiderato; vedere pagina 166



CMS-I-000576

Utilizzare le tracce

11

CMS-T-00000452-A.1

11.1

Selezionare il modello tracce

CMS-T-003889-B.1

Le tracce indicano all'operatore quale traccia deve seguire, per lavorare il campo in modo uniforme. Inoltre, le tracce sono necessarie per il controller di sterzata automatico. La distanza delle tracce corrisponde alla larghezza di lavoro impostata.

NOTA

A seconda del modello traccia impostato per ultimo, è possibile rappresentare i seguenti simboli sul pulsante per l'apertura del menu Tracce:

-  per tracce A-B diritte
-  per tracce circolari
-  per tracce curve
-  per tracce curve adattive

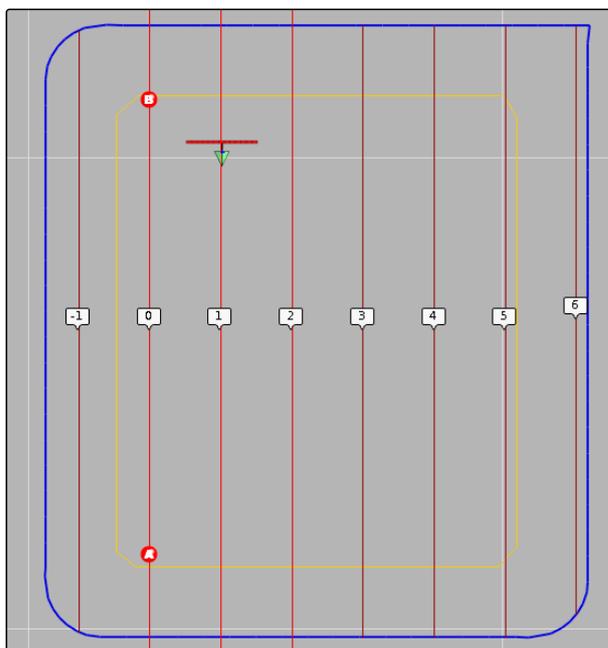
1. Nel menu Job aprire il menu Tracce con , ,  o .
 2. Per selezionare un modello tracce,
Nel menu Tracce selezionare nuovamente , , o .
 3. Selezionare il modello tracce desiderato.
- ➔ Il simbolo per il modello traccia selezionato viene visualizzato sul pulsante del menu Tracce.

11.2

Creazione della traccia A-B diritta

CMS-T-000439-B.1

Le tracce A-B diritte sono adatte per i campi che vengono lavorati principalmente per tracce diritte.



CMS-I-000596

CONDIZIONI

- ✓ Campo creato; vedere pagina 133
- ✓ Modello tracce per tracce A-B selezionato; vedere pagina 152

NOTA

Senza linea di confine vengono visualizzate solo la traccia centrale e le tracce a destra e sinistra del simbolo veicolo. Per visualizzare le tracce per l'intero campo, è necessario creare una linea di confine; vedere pagina 134.

1. Nel menu Job selezionare .
2. Con  aprire il menu "Nuova traccia".
3. Immettere il nome traccia.
4. Confermare l'immissione con .
5. Conferma con .
6. Raggiungere la posizione nel campo, in cui deve iniziare la traccia A-B.

7. Con  definire il punto di inizio della traccia A-B.
8. Portarsi alla fine della fila.
9. Con  impostare il punto di fine della traccia A-B.

➔ AmaPad aggiunge automaticamente altre tracce.

11.3

Creazione manuale della traccia A-B

CMS-T-000445-B.1

Le coordinate del punto di inizio e del punto di fine della traccia A-B possono essere immesse manualmente. Le coordinate possono derivare da un Farm Management Information System oppure da un veicolo che precede nella marcia.



CONDIZIONI

- ✓ Campo creato; vedere pagina 133
- ✓ Modello tracce per tracce A-B selezionato; vedere pagina 152

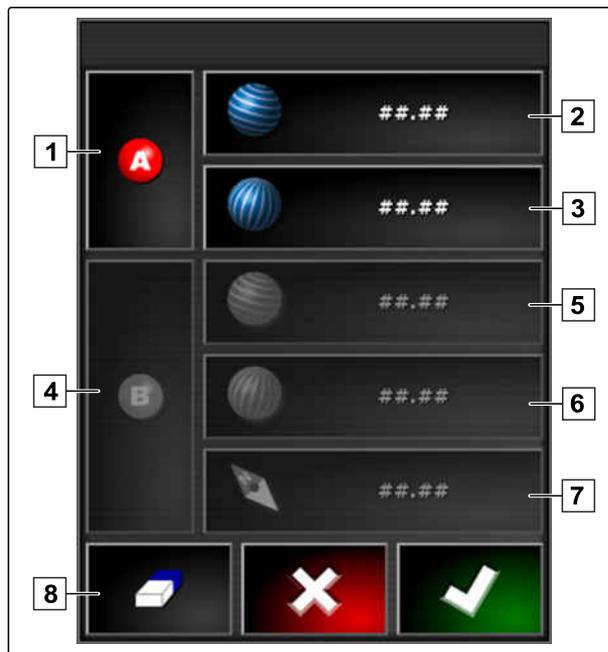
1. Nel menu Job selezionare .
 2. Con  aprire il menu "Nuova traccia".
 3. Immettere il nome traccia.
 4. Conferma con .
- ➔ Viene visualizzato il simbolo per l'impostazione del punto di inizio: .

5. Aprire il menu Tracce con .

6. Con  aprire il menu per l'immissione delle coordinate.

Possibili impostazioni:

- 1** Imposta punto di inizio: definisce il punto di inizio della traccia A-B sulla base dell'attuale posizione veicolo.
- 2** Larghezza geografica del punto di inizio per la traccia A-B.
- 3** Lunghezza geografica del punto di inizio per la traccia A-B.
- 4** Imposta punto di fine: definisce il punto di fine della traccia A-B sulla base dell'attuale posizione veicolo.
- 5** Larghezza geografica del punto di fine per la traccia A-B.
- 6** Lunghezza geografica del punto di fine per la traccia A-B.
- 7** Direzione della traccia: invece delle coordinate del punto di fine per la traccia A-B, qui è possibile indicare in gradi la direzione della traccia vista dal punto di inizio.
- 8** Cancellare i dati immessi.



CMS-I-000417

7. Immettere le coordinate.

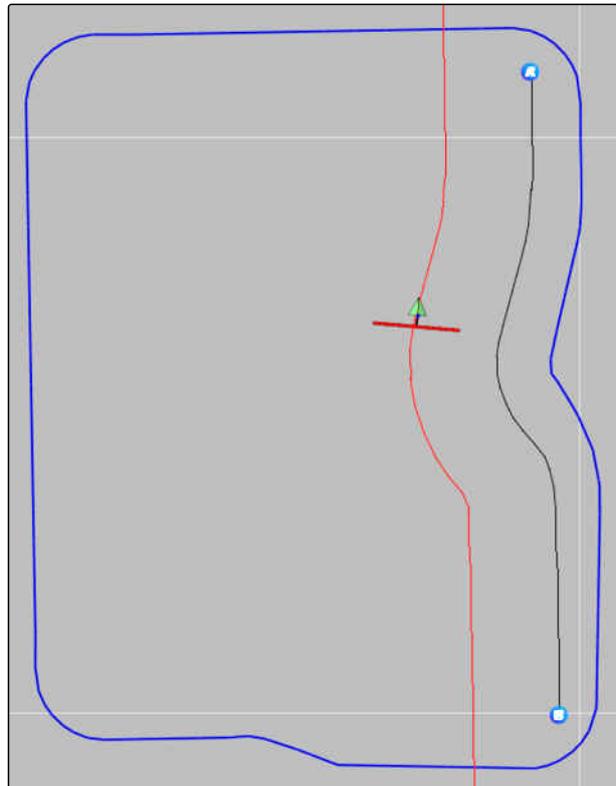
8. Conferma con .

11.4

Creazione delle tracce curve

CMS-T-000449-A.1

Le tracce curve si adattano per i campi che non sono rettangolari. La traccia può essere registrata, ad esempio, lungo un bordo campo irregolare. Il bordo campo si utilizza come modello per la traccia curva.



CMS-I-000394



CONDIZIONI

- ✓ Campo creato; vedere pagina 133
- ✓ Modello tracce per tracce curve selezionato; vedere pagina 152

1. Selezionare .
2. Con  richiamare il menu "Nuova traccia".
3. Immettere il nome traccia.
4. Conferma con .
5. Raggiungere la posizione nel campo, in cui deve iniziare la traccia curva.

6. Impostare il punto di inizio della traccia curva con



➔ La registrazione della traccia curva viene contrassegnato con una linea nera.

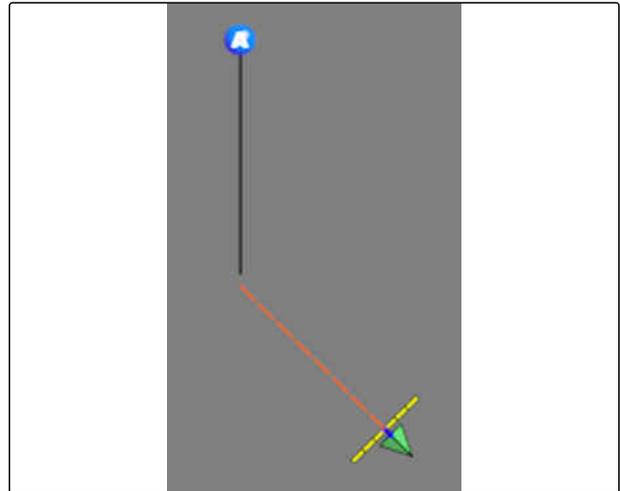
7. Per interrompere la registrazione tracce,

selezionare .

➔ Tra la fine della traccia registrata e il simbolo veicolo compare una linea rossa tratteggiata.

i **NOTA**

Se la registrazione tracce viene continuata, la lacuna tra la fine della traccia registrata e il simbolo veicolo viene sostituita con una linea diritta.



CMS-I-001397

8. Per continuare la registrazione tracce,

selezionare .

➔ La linea rossa tratteggiata viene sostituita con una linea nera.

9. Portarsi alla fine della fila.

10. Impostare il punto di fine della traccia curva con



i **NOTA**

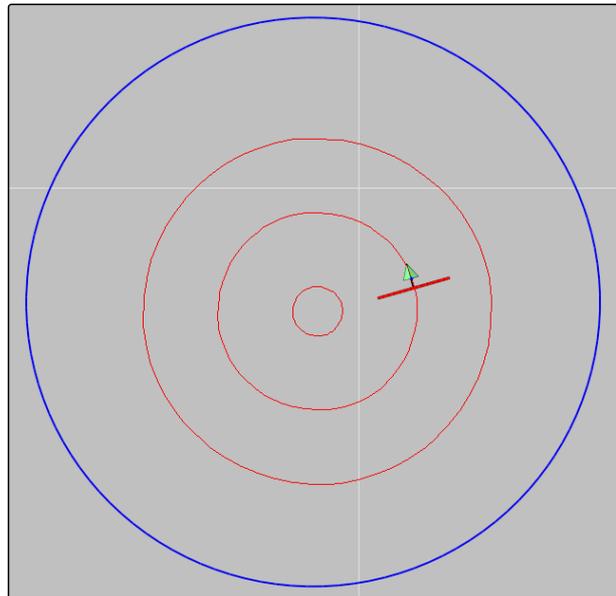
Innanzitutto, viene visualizzata solo la traccia curva registrata. Solo quando il veicolo passa alla fila successiva, viene visualizzata la traccia curva corrispondente.

11.5

Creazione tracce circolari

CMS-T-000621-B.1

Le tracce circolari sono adatte a particolari forme di coltivazione in base alle quali i campi vengono lavorati in modo circolare rispetto al centro del campo.



CMS-I-000535



CONDIZIONI

- ✓ Campo creato; vedere pagina 133
- ✓ Modello tracce selezionato per tracce circolari; vedere pagina 152

1. Nel menu Job selezionare .
2. Con  richiamare il menu "Nuova traccia".
3. Immettere il nome traccia.
4. Conferma con .
5. Raggiungere il centro del campo.



NOTA

La traccia circolare viene creata attorno al centro del campo. Fare attenzione che sia disponibile spazio sufficiente per cerchiare il centro del campo.

6. Avviare la registrazione della traccia circolare con



➔ Viene visualizzata una scala per la precisione della traccia circolare registrata.

7. Procedere circolarmente attorno al centro del campo.

➔ Se AmaPad ha riconosciuto il raggio del cerchio, vengono create le tracce circolari.



NOTA

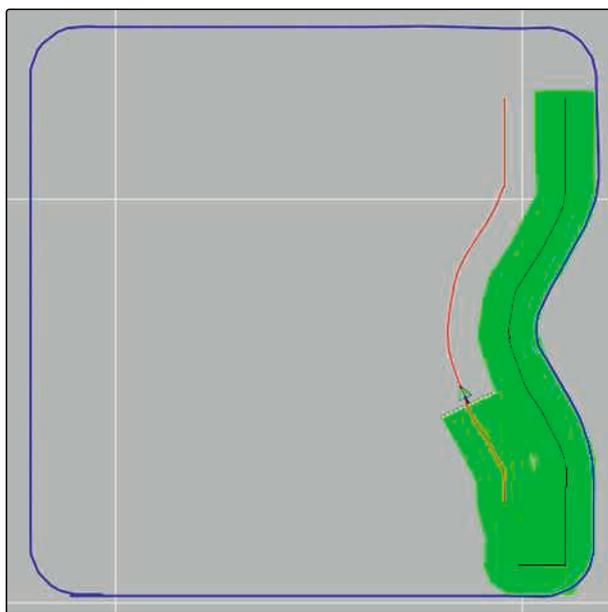
Vengono visualizzate solo la traccia circolare centrale e le tracce circolari a destra e a sinistra del veicolo. Quando il veicolo passa alla fila successiva, vengono visualizzate le tracce circolari successive.

11.6

Creazione delle tracce curve adattive

CMS-T-000618-A.1

La traccia curva adattiva segue il bordo della superficie lavorata in precedenza. Vengono considerate differenze imprevedibili nella lavorazione, ad esempio dovute a ostacoli.



CMS-I-000539



CONDIZIONI

- ✓ Campo creato; vedere pagina 133
- ✓ Modello tracce per tracce curve adattive selezionato; vedere pagina 152

1. Nel menu Job selezionare .
 2. Avviare un job.
 3. Lavorare la fila.
- ➔ La traccia curva adattiva viene registrata.



NOTA

La traccia curva adattiva viene visualizzata solo quando il veicolo passa alla fila successiva.

11.7

Riutilizzo delle tracce

CMS-T-000769-B.1

Le tracce create possono essere riutilizzate per diversi job.



NOTA

Le tracce curve adattive non possono essere riutilizzate.



CONDIZIONI

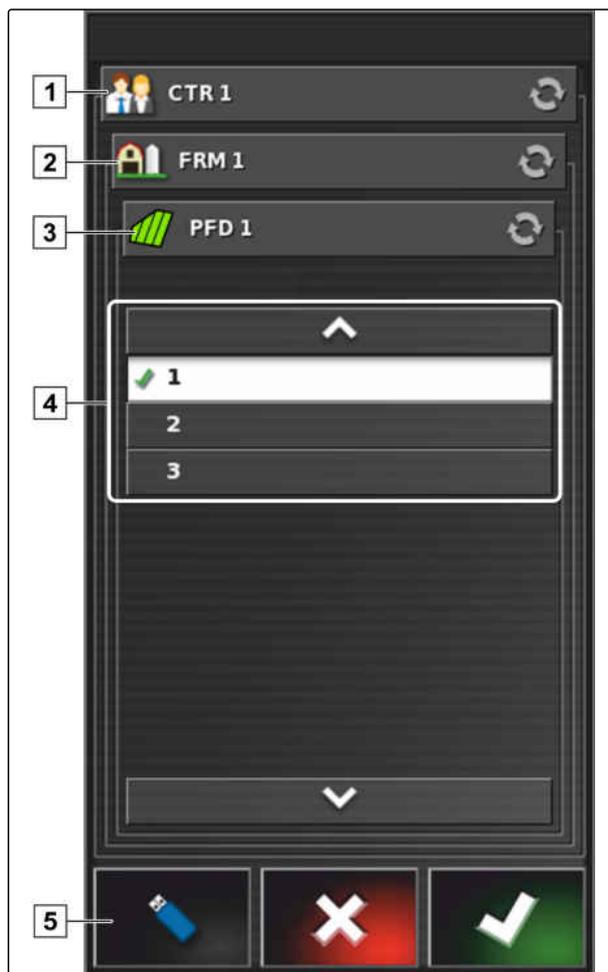
- ✓ Campo creato; vedere pagina 133
- ✓ Modello tracce selezionato che va riutilizzato; vedere pagina 152

1. A seconda del modello traccia selezionato, nel menu Job selezionare ,  o .
2. Con  richiamare il menu per la selezione della traccia.

3. Se la traccia va caricata da una chiavetta USB, selezionare il pulsante **5**.
4. Selezionare il cliente **1**.
5. Selezionare l'azienda agricola **2**.
6. Selezionare il campo **3**.
7. Selezionare la traccia **4**.
8. Conferma con .

i **NOTA**

Se è stata selezionata una sorgente della correzione con una precisione bassa, viene visualizzata un'avvertenza relativa alla precisione. Una sorgente della correzione con una precisione bassa non può assicurare che le tracce create possano essere seguite in modo esatto.



CMS-I-000601

11.8

Seguire le tracce

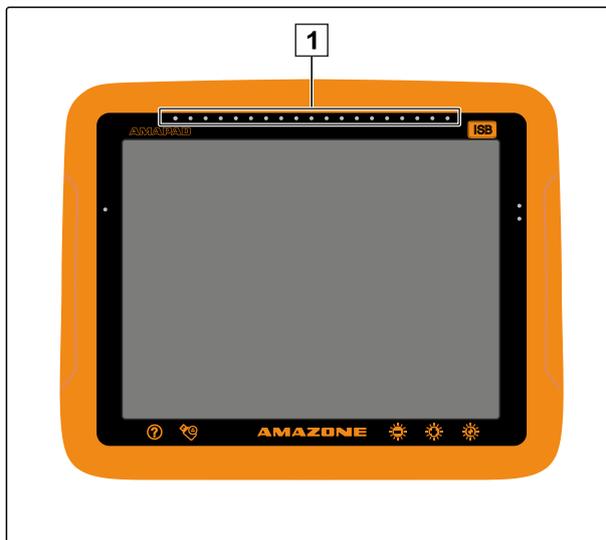
CMS-T-0000453-A.1

11.8.1 Controllo della differenza traccia con lightbar

CMS-T-001520-B.1

La lightbar si trova sul bordo superiore del touchscreen **1**. Durante il funzionamento, la lightbar indica quanto si è allontanato il veicolo dalla traccia predefinita.

Il veicolo è sulla traccia corretta se solo il LED blu si illumina al centro della lightbar. Se il veicolo si discosta dalla traccia, iniziano ad illuminarsi i LED della lightbar disposti lateralmente rispetto al LED blu. Su quale lato i LED della lightbar iniziano ad illuminarsi dipende dall'impostazione base.



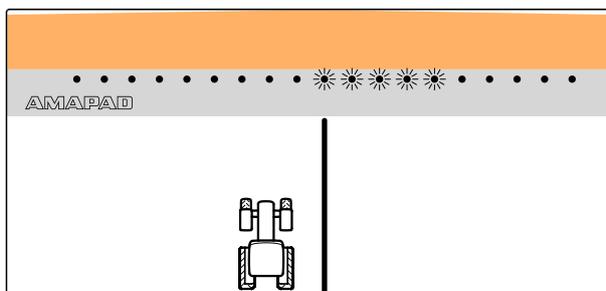
CMS-I-001019



CONDIZIONI

- ✓ Lightbar attivata; vedere pagina 32
- ✓ Modalità LED selezionata; vedere pagina 34

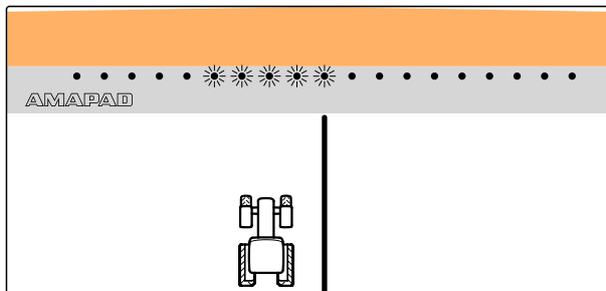
- *Se è stata selezionata la modalità LED "Raggiungimento di", guidare il veicolo verso il lato sul quale si illuminano i LED della lightbar*



CMS-I-000688

oppure

- , se è stata selezionata la modalità LED "Allontanamento", allontanare il veicolo dal lato sul quale si illuminano i LED della lightbar.*



CMS-I-000690

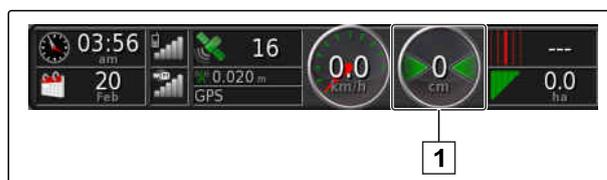
11.8.2 Controllo della differenza traccia con la plancia

CMS-T-001524-B.1

La plancia si trova sul bordo inferiore del menu

Funzionamento. Nel campo dati Differenza traccia **1** viene visualizzato di quanto il veicolo si è allontanato dalla traccia.

Il veicolo si trova sulla traccia corretta se accanto allo zero vengono visualizzate 2 frecce verdi. Se il veicolo si discosta dalla traccia, a seconda dell'impostazione base, accanto alla differenza traccia viene visualizzata una freccia rossa.



CMS-I-001021



CONDIZIONI

- ✓ Indicazione della differenza traccia attivata nella plancia; vedere pagina 113
- ✓ Modalità LED selezionata; vedere pagina 34



NOTA

Per l'indicazione differenza traccia nella plancia, la lightbar può rimanere disattivata.

1. *Se è stata selezionata la modalità LED "Raggiungimento di",*
guidare il veicolo verso il lato sul quale compare la freccia rossa.
2. *Se è stata selezionata la modalità LED "Allontanamento",*
allontanare il veicolo dal lato sul quale compare la freccia rossa.

11.9

Correzione delle tracce

CMS-T-00000246-C.1

È possibile correggere l'andamento delle tracce per compensare le differenze. Le differenze delle tracce sono dovute alla deriva GPS. Se le tracce visualizzate non corrispondono più alle tracce reali sul campo, è possibile spostare manualmente le tracce visualizzate su AmaPad.

- ▶ Per correggere le tracce, vedere pagina 168.

Correzione della ricezione GPS

12

CMS-T-00000454-A.1

12.1

Effettuazione della correzione deriva GPS

CMS-T-00000455-A.1

12.1.1 Correzione della deriva GPS con le opzioni di deriva GPS

CMS-T-000655-B.1

Con deriva GPS si intendono le differenze del segnale GPS che si verificano in caso di utilizzo di sorgenti della correzione con una precisione bassa. La deriva GPS si riconosce dal fatto che la posizione del simbolo veicolo su AmaPad non corrisponde più alla posizione reale del veicolo.



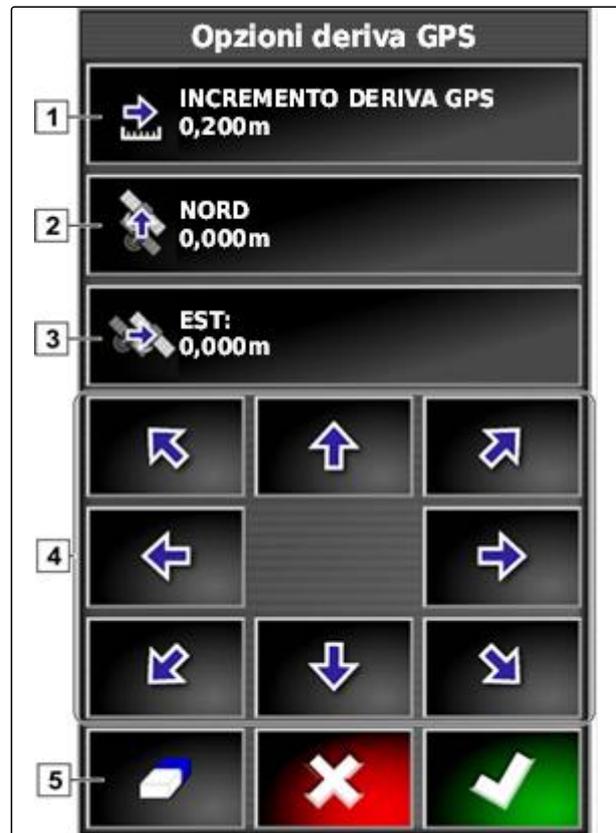
NOTA

Per riconoscere la deriva GPS, è necessario un punto di riferimento reale e uno virtuale. Come punto di riferimento reale è possibile utilizzare una posizione nel campo facile da riconoscere, ad esempio l'ingresso nel campo o le tracce pneumatici sulla superficie già lavorata. Come punto di riferimento virtuale su AmaPad è possibile utilizzare la linea di confine, un punto bandiera o la superficie lavorata.

1. Nel menu Job selezionare .
2. Richiamare le opzioni di deriva GPS con .

Possibili impostazioni:

- 1 Indicare la lunghezza delle singole fasi di correzione.
- 2 Indicazione della lunghezza della correzione che è già stata effettuata. Valore positivo per una fase di correzione in direzione nord. Valore negativo per una fase di correzione in direzione sud.
- 3 Indicazione della lunghezza della correzione che è già stata effettuata. Valore positivo per una fase di correzione in direzione est. Valore negativo per una fase di correzione in direzione ovest.
- 4 Freccette di direzione per singole fasi di correzione. Immettere la lunghezza delle fasi di correzione in 1.
- 5 Resettare tutte le correzioni.



CMS-I-000571

3. Effettuare le correzioni finché la posizione del simbolo veicolo corrisponde alla posizione reale del veicolo.

4. Conferma con .

12.1.2 Correzione della deriva GPS con il punto bandiera

CMS-T-000663-B.1

Con deriva GPS si intendono le differenze del segnale GPS che si verificano in caso di utilizzo di sorgenti della correzione con una precisione bassa. La deriva GPS si riconosce dal fatto che la posizione del simbolo veicolo su AmaPad non corrisponde più alla posizione reale del veicolo.

i **NOTA**

Per riconoscere la deriva GPS, è necessario un punto di riferimento reale e uno virtuale. Come punto di riferimento reale è possibile utilizzare una posizione nel campo facile da riconoscere, ad esempio l'ingresso nel campo o le tracce pneumatici sulla superficie già lavorata. Un punto bandiera può essere utilizzato come punto di riferimento virtuale, sul quale viene spostato il simbolo veicolo.

✓ **CONDIZIONI**

- ✓ Punto bandiera impostato come punto di riferimento; vedere pagina 149

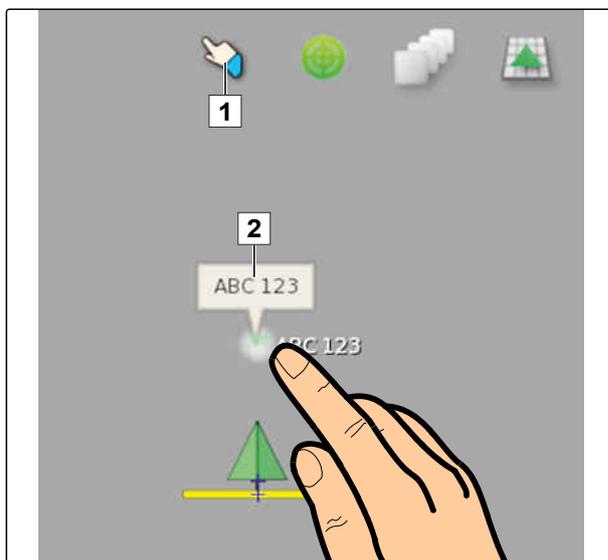
1. Porre il dito su un punto qualsiasi della mappa.

➔ La conferma della selezione **1** viene visualizzata a colori dopo mezzo secondo.

2. Spostare il dito su un punto bandiera finché viene visualizzato il nome del punto bandiera **2**.

3. Togliere il dito dalla mappa.

➔ Vengono aperte le opzioni punto bandiera.



CMS-I-000684

4. Selezionare la "Correzione deriva GPS".

➔ Il simbolo veicolo viene spostato nella posizione del punto bandiera desiderato.



CMS-I-000576

12.2

Correzione delle tracce

CMS-T-00000456-A.1

12.2.1 Spostamento tracce a incrementi

CMS-T-000780-B.1

È possibile correggere l'andamento delle tracce per compensare le differenze dovute alla deriva GPS. Se le tracce visualizzate non corrispondono più alle tracce reali sul campo, è possibile spostare manualmente le tracce visualizzate su AmaPad.

1. Nel menu Job selezionare .
2. Tramite  richiamare le opzioni di spostamento.

3. Selezionare "Offset di spostamento".
4. Immettere la lunghezza di cui le tracce vanno spostate ad ogni passo di correzione.



CMS-I-001377

5. Se le tracce vanno spostate verso sinistra, selezionare .

oppure

, se le tracce vanno spostate verso destra, selezionare .

6. Selezionare i pulsanti finché le tracce su AmaPad corrispondono alle tracce reali sul campo.

12.2.2 Spostamento della traccia della lunghezza indicata

CMS-T-000786-B.1

È possibile correggere l'andamento delle tracce per compensare le differenze dovute alla deriva GPS. Se le tracce indicate non corrispondono più alle tracce reali sul campo, è possibile spostare le tracce visualizzate su AmaPad di una determinata lunghezza.

1. Nel menu Job selezionare .
2. Tramite  richiamare le opzioni di spostamento.

3. Selezionare "Spostamento totale".

NOTA

Sul pulsante "Spostamento totale" è indicata la lunghezza della quale sono state spostate le tracce. Altri spostamenti devono essere aggiunti o rimossi.

4. Se le tracce vanno spostate a destra, immettere un valore positivo

oppure

, se le tracce vanno spostate a sinistra, inserire un valore negativo

oppure

, se tutti gli spostamenti vanno annullati, immettere "0".

5. Conferma con .

➔ Le tracce vengono spostate del valore indicato.



CMS-I-001377

12.2.3 Spostamento della traccia nella posizione veicolo

CMS-T-000783-B.1

È possibile correggere l'andamento delle tracce per compensare le differenze dovute alla deriva GPS. Se le tracce visualizzate non corrispondono più alle tracce reali sul campo, è possibile spostare nella posizione veicolo le tracce visualizzate su AmaPad.

1. Nel menu Job selezionare .
2. Con  spostare la traccia successiva più vicina nella posizione veicolo.

12.3

Memorizzazione tracce corrette

CMS-T-000793-B.1

NOTA

Le tracce corrette devono essere memorizzate con il nuovo nome. Le tracce create in precedenza vengono mantenute.

1. Nel menu Job selezionare .
 2. Con  richiamare il menu "Memorizzazione traccia spostata".
 3. Selezionare "Nome traccia".
 4. Immettere il nome traccia.
 5. Confermare l'immissione con .
 6. Conferma con .
- ➔ Le tracce corrette sono state memorizzate e assegnate all'attuale campo.



CMS-I-001380

12.4

Richiamo informazioni GPS

CMS-T-000608-A.1

Nel menu Funzioni è possibile richiamare le informazioni GPS.

- ▶ Nel menu Funzioni richiamare la miniatura delle informazioni GPS con .

- 1** Posizione GPS
- 2** Orientamento del veicolo
- 3** Precisione GPS



CMS-I-000511

Precisione GPS

- 1 Numero di satelliti, richiamare le informazioni satellite
- 2 Segnale di correzione utilizzato
- 3 Età del segnale di correzione in secondi
- 4 Differenza posizione orizzontale: valore inferiore a 1: precisione elevata, valore superiore a 4: precisione ridotta



CMS-I-000590

Utilizzo del sistema di sterzo automatico

13

CMS-T-00000457-A.1

13.1

Calibrazione dello sterzo

CMS-T-000668-B.1

Sulla base dei dati GPS, AmaPad può applicare i dati del comando del veicolo e mantenere quest'ultimo sulla traccia creata. Per il funzionamento corretto del sistema di sterzo automatico è necessario calibrare lo sterzo.



NOTA

In questo Manuale operatore viene descritta solamente la calibrazione dello sterzo per l'atomizzatore semovente AMAZONE Pantera. Per informazioni su altri veicoli contattare AMAZONE.



IMPORTANTE

Pericolo di danni alla macchina!

Le manovre di guida necessarie possono causare danni alle macchine di lavoro agganciate o alla barra di atomizzazione.

- ▶ Sganciare tutte le macchine di lavoro e chiudere la barra di atomizzazione prima di iniziare la calibrazione della bussola.



NOTA

La calibrazione della bussola comprende una marcia circolare e una marcia diritta di 100 m.

1. Assicurarsi che sia disponibile spazio sufficiente per la calibrazione della bussola.
 2. Nel menu Job selezionare .
 3. Con  richiamare il menu "Calibrazione dello sterzo".
 4. Selezionare "Bussola".
- ➔ Viene avviata la calibrazione della bussola.
5. Seguire le istruzioni sul display.

i **NOTA**

Non è necessario calibrare il sensore angolo ruota per l'atomizzatore semovente AMAZONE Pantera. Per informazioni su altri veicoli contattare AMAZONE.

L'angolo di orientamento deve essere calibrato solo se come sorgente della correzione è stato indicato "RTK", vedere pagina 63. "RTK" è una sorgente di correzione a pagamento e non viene descritta in questo Manuale operatore. Per ulteriori informazioni sulle sorgenti di correzione a pagamento contattare AMAZONE.



CMS-I-000612

13.2

Richiamo dello stato sterzo

CMS-T-000704-B.1

Lo stato sterzo fornisce una panoramica delle condizioni che vanno soddisfatte per utilizzare il sistema di sterzo automatico.

 **CONDIZIONI**

- ✓ Il veicolo è fermo
- ✓ Finestra di stato sistema di sterzo automatico attivato; vedere pagina 40
- ✓ Il pulsante per l'avvio del sistema di sterzo automatico diventa rosso: 
- ✓ Veicolo con sistema di sterzo automatico configurato; vedere pagina 86
- ✓ Ricevitore GPS adatto configurato (AGI-3 oppure AGI-4); vedere pagina 58
- ✓ Sterzo automatico attivato; vedere pagina 88

► Nel menu Funzionamento selezionare 

oppure

Nel menu Job selezionare  e .

➔ Viene aperta la finestra "Stato sterzo".



CMS-I-000444

Indicazione di stato di colore rosso per:	Misura
Hardware ricevitore	Verificare se il ricevitore GPS è collegato correttamente, è fissato in modo sicuro e attivato.
Correzione differenziale	Verificare se la sorgente della correzione è stata configurata correttamente, vedere pagina 63.
Precisione della precisione	<p>Verificare i dati GPS, vedere pagina 26:</p> <ul style="list-style-type: none"> ● La sorgente della correzione deve convergere ● I dati satellite devono mostrare un'elevata precisione ● Devono essere disponibili almeno 4 satelliti ● La sorgente della correzione deve corrispondere alle impostazioni. In caso di sorgente della correzione errata: selezionare la sorgente della correzione corretta, vedere pagina 63. <p>Se alberi, linee dell'alta tensione o simili disturbano la ricezione, spostarsi con il veicolo su una superficie libera.</p>
Controller di sterzata	<p>Verificare se il controller di sterzata è collegato e attivato in modo corretto.</p> <p>Verificare se nel menu Setup è selezionato il controller di sterzata corretto; vedere pagina 86.</p>
Geometria veicolo	Verificare se i dati geometrici veicolo sono immessi in modo corretto, vedere pagina 81 oppure selezionare nuovamente il veicolo, vedere pagina 83.
Profilo veicolo	Verificare se i dati geometrici veicolo sono immessi in modo corretto, vedere pagina 81. Verificare se è selezionato il veicolo corretto, vedere pagina 83.
Sterzo calibrato	Calibrare lo sterzo, vedere pagina 173.
Bloccaggio	Sbloccare il controller di sterzata sul veicolo.
Traccia disponibile	<p>Verificare se una traccia è selezionata, vedere pagina 160.</p> <p>Marcire accanto alla traccia.</p>
Traccia sincronizzata	<p>Verificare il collegamento al ricevitore GPS.</p> <p>Caricare nuovamente la traccia e attendere finché la traccia è sincronizzata.</p>
Processo vietato	Terminare tutti i processi che vengono eseguiti su AmaPad.
Presenza dell'operatore	Posizionarsi sul sedile operatore.
Volante	Rilasciare il volante.
Velocità	Procedere ad una velocità compresa tra 1 e 25 km/h.
Differenza traccia	Marcire accanto alla traccia.
Errore di direzione	<p>Calibrazione della bussola, vedere pagina 173.</p> <p>Marcire sulla traccia.</p>

13.3

Adeguamento del sistema di sterzo automatico

CMS-T-000604-A.1

1. Nel menu Job selezionare .
2. Tramite  richiamare il menu "Adeguamento di sterzo".

 **IMPORTANTE**

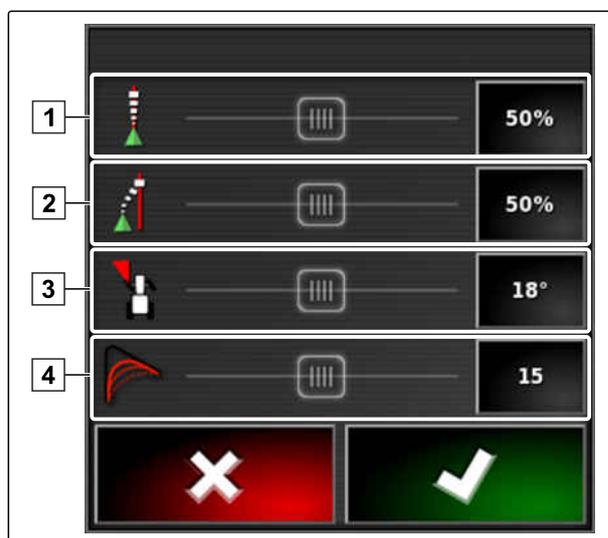
Pericolo di danni alla macchina!

Tramite valori di impostazione elevati, il sistema di sterzo automatico reagisce in modo aggressivo. Ne possono perciò derivare danni alle macchine di lavoro agganciate o alla barra di atomizzazione.

- ▶ Innanzitutto, impostare i valori per un comportamento di sterzata meno aggressivo.
- ▶ Verificare il comportamento di sterzata.
- ▶ Aumentare i valori a piccoli incrementi.

Possibili impostazioni:

- 1 Precisione traccia: tramite la precisione traccia viene impostato con quale grado di aggressività il sistema di sterzo automatico segue la traccia.
- 2 Precisione di avvicinamento: tramite la precisione di avvicinamento viene impostato con quale grado di aggressività il sistema di sterzo automatico sterza nella traccia.
- 3 Angolo di sterzata massimo: l'angolo di sterzata massimo indica di quando il sistema di sterzo automatico può sterzare lo sterzo.
- 4 Raggio di livellamento per tracce curva: il raggio di livellamento per tracce curva indica il grado di precisione con il quale il sistema di sterzo automatico segue le tracce curva. Per un valore basso, le tracce curva vengono seguite con maggiore precisione e le curve rimangono strette. Per un valore alto, le tracce curva vengono seguite con minore precisione e le curve vengono arrotondate.



CMS-I-000451

3. Confermare le impostazioni con .

13.4

Attivazione del sistema di sterzo automatico

CMS-T-001557-B.1



CONDIZIONI

- ✓ Veicolo con sistema di sterzo automatico configurato, vedere pagina 79
- ✓ Ricevitore GPS adatto configurato (AGI-3 oppure AGI-4), vedere pagina 58
- ✓ Sterzo automatico attivato, vedere pagina 88
- ✓ Sterzo calibrato, vedere pagina 173.
- ✓ Tutte le condizioni dello stato sterzo soddisfatte, vedere pagina 174
- ✓ Sistema di sterzo automatico adattato, vedere pagina 177
- ✓ Il veicolo si trova sulla traccia

► Nel menu Funzionamento selezionare .

➔ Risuona un all'allarme.

➔ Il sistema di sterzo automatico è stato avviato.

➔ Il pulsante per l'avvio del sistema di sterzo

automatico diventa verde: 



NOTA

Se il veicolo non mostra il comportamento in marcia desiderato, è possibile adattare nuovamente il sistema di sterzo automatico, vedere pagina 177.

13.5

Attivazione ritardata del sistema di sterzo automatico

CMS-T-000562-A.1

Il sistema di sterzo automatico può essere attivato con ritardo, per accelerare nel frattempo il veicolo. Quando si è raggiunta la velocità necessaria, il sistema di sterzo automatico viene avviato automaticamente.

**CONDIZIONI**

- ✓ Velocità del veicolo inferiore a 2 km/h

1. Toccare velocemente due volte .

→  lampeggia di giallo/bianco.

2. Accelerare il veicolo.

→ Se il veicolo ha raggiunto la velocità necessaria, il sistema di sterzo automatico è attivato.

13.6**Disattivazione del sistema di sterzo automatico**

CMS-T-000700-A.1

**NOTA**

Se non sono soddisfatte tutte le condizioni dello stato sterzo, viene disattivato il sistema di sterzo automatico. Per una panoramica delle condizioni, vedere pagina 174.

Per disattivare il sistema di sterzo automatico sono disponibili 2 possibilità:

▶ Ruotare il volante di alcuni gradi

oppure

Nel menu Funzionamento selezionare .

→ Risuona un all'allarme.

→ Il sistema di sterzo automatico è disattivato.

Utilizzare Universal Terminal

14

CMS-T-00000458-A.1

14.1

Apertura Universal Terminal

CMS-T-00000556-A.1

Tramite Universal Terminal è possibile accedere a ECU della macchina di lavoro. L'interfaccia utente del comando macchina viene rappresentata su AmaPad e da lì può essere comandata.

La miniatura per Universal Terminal si trova nella barra funzioni nel menu Funzionamento.

1. Nel menu Funzioni selezionare .

NOTA

Sul pulsante nel menu Funzioni può essere rappresentato anche un simbolo per la macchina di lavoro collegata. Esempio spandiconcime: .

➔ Viene aperta la miniatura per Universal Terminal.

2. Ingrandire la miniatura.

NOTA

Per configurare Universal Terminal, vedere pagina 73.



CMS-I-00000272

14.2

Ingrandimento della sezione nella miniatura

CMS-T-000815-A.1

È possibile ingrandire l'immagine di Universal Terminal all'interno della miniatura.

1. Toccare due volte di seguito la miniatura.

➔ L'area selezionata viene ingrandita.

2. *Per spostare la sezione,* passare con il dito sopra la miniatura.

NOTA

Universal Terminal non può essere utilizzato tramite la miniatura.



CMS-I-000932

14.3

Utilizzo delle assegnazioni AUX-N automatiche

CMS-T-004499-B.1

Se una macchina di lavoro o un dispositivo di immissione esterno viene collegato ad AmaPad, la macchina di lavoro o il dispositivo di immissione esterno invia automaticamente un'assegnazione AUX-N ad AmaPad per determinate funzioni.

NOTA

Le assegnazioni AUX-N inviate devono essere confermate ad ogni avvio di AmaPad.

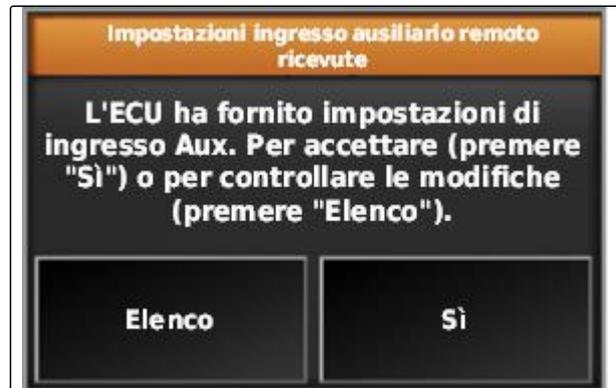
NOTA

Possono trascorrere fino a 2 minuti per l'invio delle assegnazioni AUX-N da parte della macchina di lavoro o del dispositivo di immissione esterno.

Se AmaPad è stato avviato e una macchina di lavoro o un dispositivo di immissione esterno collegato, viene visualizzato un avviso riguardo alle assegnazioni AUX-N inviate.

Sono disponibili le seguenti possibilità di selezione:

- Tramite "Sì" vengono applicate le assegnazioni AUX-N inviate
- Modifica delle assegnazioni AUX-N inviate



CMS-I-001507

1. Se le assegnazioni AUX-N inviate devono essere modificate, selezionare "Lista".

➔ La lista delle assegnazioni AUX-N inviate viene aperta in Universal Terminal.



CMS-I-001504

2. Per modificare le assegnazioni AUX-N, vedere pagina 183 .

3. Per cancellare tutte le assegnazioni AUX-N, selezionare .

14.4

Gestione delle funzioni AUX-N

CMS-T-00000460-A.1

14.4.1 Apertura assegnazioni AUX-N

CMS-T-00000461-A.1

Le funzioni di AmaPad e le funzioni della macchina di lavoro collegata possono essere eseguite tramite i pulsanti per l'accesso rapido e tramite dispositivi di immissione esterni. Se, ad esempio, è collegato un AmaPilot+, con i tasti di AmaPilot+ è possibile assegnare le funzioni.

1. In Universal Terminal selezionare .

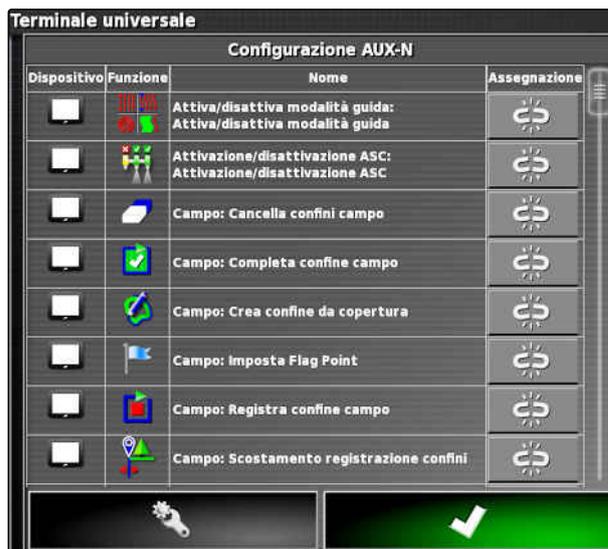
➔ Viene visualizzata una lista delle funzioni disponibili.

2. Per filtrare le funzioni in base alle macchine,

Selezionare .

3. Per assegnare una funzione,

Selezionare .



CMS-I-001504

➔ Viene aperto il menu "Modifica assegnazione".

Per l'assegnazione sono disponibili le seguenti opzioni:

- Assegnazione per dispositivo di immissione esterno; vedere pagina 184
- Assegnazione per miniatura; vedere pagina 184
- Assegnazione per pulsante nella plancia; vedere pagina
- Assegnazione tramite lista di selezione; vedere pagina 185
- Cancellare l'assegnazione; vedere pagina 185



CMS-I-001223

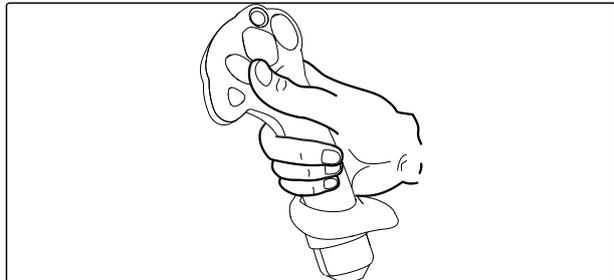
Assegnazione per dispositivo di immissione esterno

CMS-T-002579-A.1

✓ CONDIZIONI

- ✓ Dispositivo di immissione esterno collegato
- ✓ Dispositivo di immissione esterno in Universal Terminal caricato

1. Premere il tasto su un dispositivo di immissione esterno, ad esempio su AmaPilot*.
➔ Alla funzione viene assegnato il tasto selezionato.
2. Confermare l'assegnazione con .



CMS-I-001244

Assegnazione per miniatura

CMS-T-002466-B.1

i NOTA

La miniatura per l'immissione AUX viene visualizzata solo se viene modificata un'assegnazione oppure sono già presenti assegnazioni.

- ▶ Selezionare il pulsante desiderato nella miniatura.
- ➔ La funzione viene assegnata al pulsante selezionato.



CMS-I-001221

Assegnazione tramite lista di selezione

CMS-T-002575-A.1

1. *Per aprire una lista delle possibilità di immissione,*

Selezionare .

➔ Viene aperto il menu "Selezione dispositivo di immissione".

2. Selezionare il dispositivo di immissione dalla lista.

3. Selezionare il pulsante o il tasto per l'assegnazione

oppure

Cancellare l'assegnazione con .

4. Confermare l'assegnazione con .



CMS-I-002404

Cancellazione dell'assegnazione

CMS-T-002577-A.1

1. *Per cancellare l'assegnazione,*

Selezionare .

2. Conferma con .

Utilizzo del riconoscimento marcia indietro automatica

15

CMS-T-000153-A.1

Tramite il riconoscimento automatico della marcia indietro viene stabilito se il veicolo si sposta indietro. Se viene riconosciuta la marcia indietro, anche il simbolo del veicolo si sposta indietro sulla mappa. Senza il riconoscimento automatico marcia indietro, il simbolo veicolo ruota durante la marcia indietro.

NOTA

Il riconoscimento automatico marcia indietro deve essere attivato nel menu Setup; vedere pagina 50.

1. Eseguire la marcia indietro con il veicolo.

➔ Il pulsante per il riconoscimento automatico

marcia indietro diventa giallo: 

2. *Se la direzione di movimento del simbolo veicolo non corrisponde a quella del veicolo,*

selezionare .

Utilizzare la commutazione larghezze parziali

16

CMS-T-00000462-A.1

16.1

Utilizzare la commutazione larghezze parziali

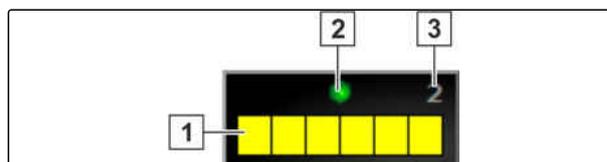
CMS-T-001507-B.1

Per atomizzatori e seminatrici è possibile attivare interruttori larghezze parziali virtuali. Tramite gli interruttori larghezze parziali virtuali è possibile attivare e disattivare singole larghezze parziali.

La miniatura per la commutazione manuale larghezze parziali si trova nella barra funzioni nel menu Funzionamento. In alternativa, è possibile richiamare gli interruttori larghezze parziali virtuali sulla mappa nella vista mappe.

Interruttori larghezze parziali nella miniatura

- 1** Stato larghezze parziali: Rosso: larghezza parziale disattivata, Giallo: larghezza parziale attivata e spargimento arrestato (di solito tramite commutazione automatica delle larghezze parziali). Verde: larghezza parziale attivata e spargimento avviato. Arancione: larghezza parziale attivata e spargimento arrestato oppure larghezza parziale disattivata e spargimento avviato (di solito tramite ritardo di commutazione)
- 2** Stato dell'interruttore larghezze parziali: Verde: interruttore larghezze parziali attivato, Rosso: interruttore larghezze parziali disattivato
- 3** Numero interruttore



CMS-I-002411



CMS-I-002409

Interruttori larghezze parziali nella vista mappe

- 1 Numeri larghezze parziali
- 2 Stato larghezze parziali: Rosso: larghezza parziale disattivata, Giallo: larghezza parziale attivata e spargimento arrestato (di solito tramite commutazione automatica delle larghezze parziali). Verde: larghezza parziale attivata e spargimento avviato. Arancione: larghezza parziale attivata e spargimento arrestato oppure larghezza parziale disattivata e spargimento avviato (di solito tramite ritardo di commutazione)
- 3 Stato dell'interruttore larghezze parziali: Verde: interruttore larghezze parziali attivato, Rosso: interruttore larghezze parziali disattivato



CONDIZIONI

- ✓ Interruttori virtuali larghezze parziali attivati e configurati; vedere pagina 99
- ✓ Job avviato; vedere pagina 120
- ✓ Commutazione automatica delle larghezze parziali; vedere pagina 189

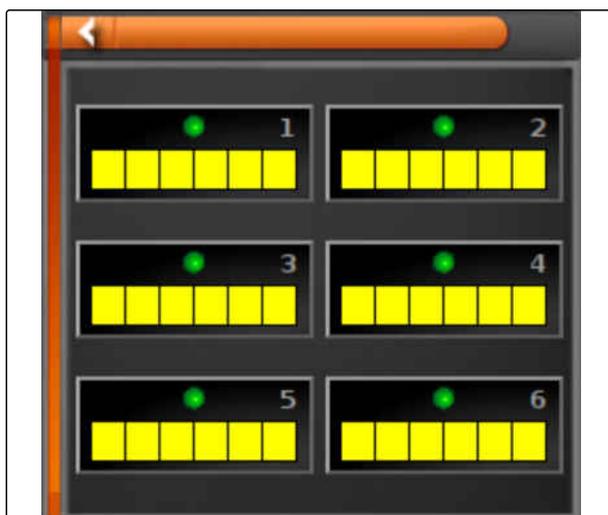
1. Nella barra delle funzioni selezionare 

oppure

Nella vista mappe selezionare .

➔ Viene aperta la commutazione manuale delle larghezze parziali.

2. *Per attivare o disattivare la larghezza parziale desiderata:*
selezionare l'interruttore larghezze parziali corrispondente.



CMS-I-002413

16.2

Utilizzare la commutazione automatica larghezze parziali

CMS-T-001490-B.1

Nella commutazione automatica larghezze parziali, vengono disattivate automaticamente le larghezze parziali della macchina di lavoro, se la macchina di lavoro viene spostata oltre un determinato confine o una superficie lavorata.

- 1** Linee di confine
- 2** Le superfici che non possono essere lavorate vengono rappresentate in grigio scuro, ad esempio aree di esclusione
- 3** Le superfici che possono essere lavorate vengono rappresentate in grigio chiaro



CMS-I-001384

✓ CONDIZIONI

- ✓ Commutazione larghezze parziali configurata; vedere pagina 99
- ✓ Commutazione automatica larghezze parziali attivata nell'Universal Terminal; vedere il Manuale operatore del comando macchina

1. Nel menu Funzioni selezionare .

➔ Viene aperta la miniatura della commutazione automatica larghezze parziali.

Possibili impostazioni:

"Modalità Comando": tramite la modalità Comando viene configurata la sovrapposizione delle larghezze parziali.

"Limite": tramite il limite è possibile stabilire in quali aree vengono disattivate le larghezze parziali.

"ASC ON": tramite questo pulsante viene attivata o disattivata la commutazione automatica delle larghezze parziali.



CMS-I-000497

2. Per configurare la modalità Comando, vedere pagina 190.

3. Per stabilire il limite, vedere pagina 195.

4. Per attivare o disattivare la commutazione automatica larghezze parziali, selezionare "ASC".

16.3

Configurazione della modalità Comando

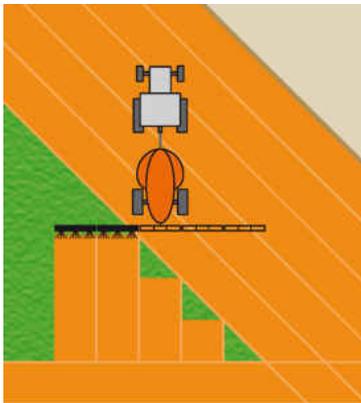
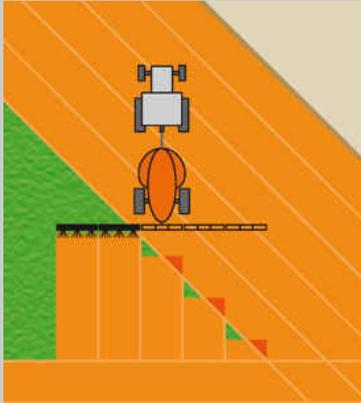
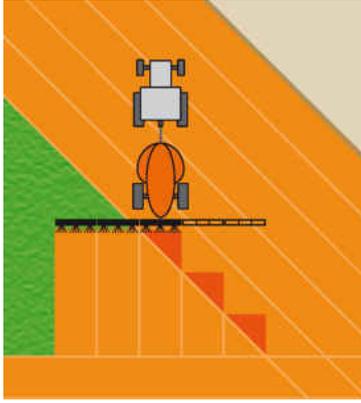
CMS-T-00000463-A.1

Impostazione della modalità Comando per il segmento interno

CMS-T-003904-B.1

La modalità Comando per i segmenti interni descrive la sovrapposizione delle larghezze parziali interne. Tramite la sovrapposizione viene stabilito di quanto è

consentito che le larghezze parziali sporgano nella superficie già lavorata, prima che le larghezze parziali si disattivino.

Impostazioni d'esempio	Spiegazione	Figura
0%	Le larghezze parziali vengono disattivate prima che si verifichi una sovrapposizione.	 <p style="text-align: right; font-size: small;">CMS-I-001321</p>
50%	Le larghezze parziali vengono disattivate se sporgono per metà nella superficie lavorata.	 <p style="text-align: right; font-size: small;">CMS-I-001319</p>
100%	Le larghezze parziali vengono disattivate se si trovano completamente oltre la superficie lavorata.	 <p style="text-align: right; font-size: small;">CMS-I-001317</p>

1. Nel menu Funzioni selezionare .
→ Viene aperta la miniatura della commutazione automatica larghezze parziali.
2. Selezionare la "Modalità Comando".
→ Viene aperto il menu "Modalità Comando ASC".



CMS-I-000497

3. In "Modalità Comando segmenti interni" impostare il valore percentuale tramite il cursore oppure
oppure
Immettere il valore percentuale.
4. Confermare le impostazioni con .

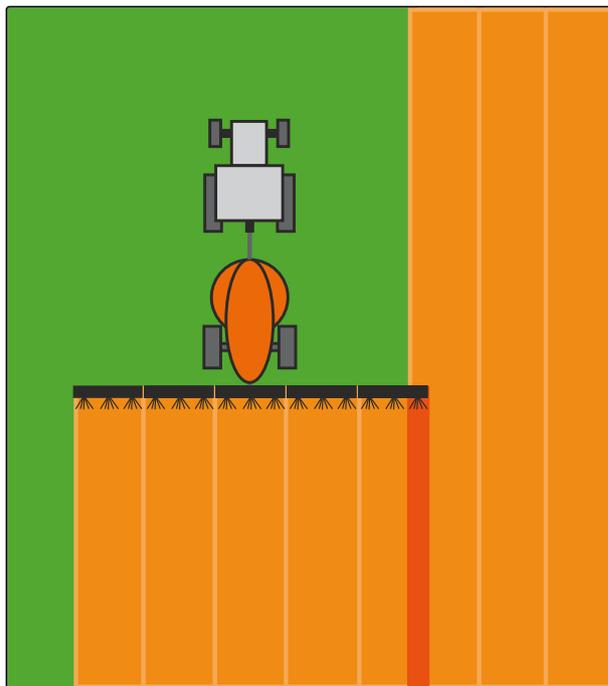


CMS-I-000965

16.3.1 Impostazione della modalità Comando per segmenti esterni

CMS-T-003907-B.1

La modalità Comando per i segmenti esterni descrive la sovrapposizione delle due larghezze parziali esterne. Tramite la sovrapposizione viene stabilito di quanto è consentito che le larghezze parziali sporgano nella superficie già lavorata, prima che le larghezze parziali si disattivino. Una sovrapposizione impedisce che le larghezze parziali esterne si disattivino e attivino costantemente in caso di marce parallele, se raggiungono le superfici lavorate.



CMS-I-000594

1. Nel menu Funzioni selezionare .
 - ➔ Viene aperta la miniatura della commutazione automatica larghezze parziali.
2. Selezionare la "Modalità Comando".
 - ➔ Viene aperto il menu "Modalità Comando ASC".



CMS-I-000497

3. In "Modalità Comando segmenti esterni" impostare il valore percentuale utilizzando il cursore.

4. Confermare le impostazioni con .

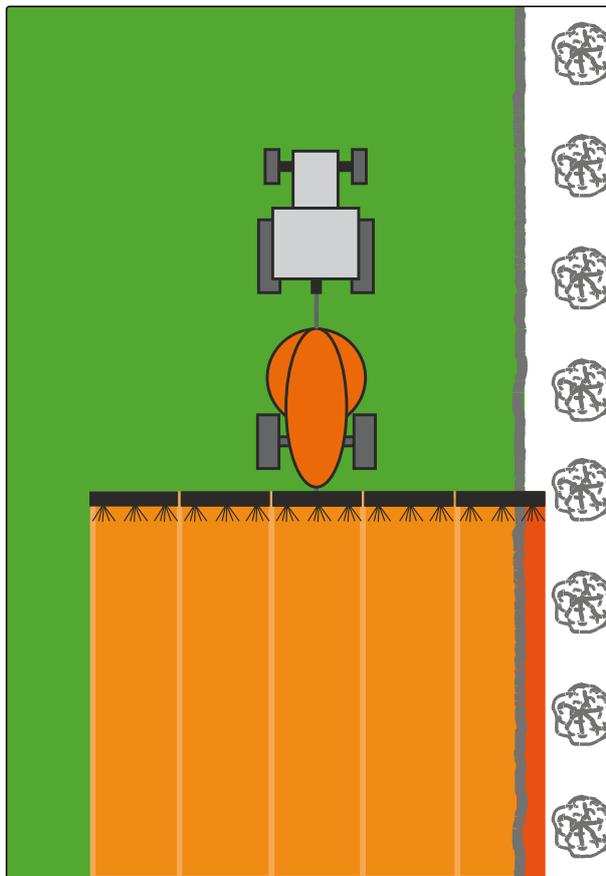


CMS-I-000965

16.3.2 Definizione della tolleranza di sovrapposizione per linea di confine

CMS-T-005171-B.1

La tolleranza di sovrapposizione sulla linea di confine stabilisce di quanto è consentito che larghezze parziali esterne sporgano oltre una linea di confine, prima che si disattivino. Una tolleranza di sovrapposizione sulla linea di confine impedisce che le larghezze parziali esterne si disattivino e attivino costantemente in caso di marce su una linea di confine, poiché raggiungono la linea di confine.



CMS-I-001467

1. Nel menu Funzioni selezionare .
 - ➔ Viene aperta la miniatura della commutazione automatica larghezze parziali.
2. Selezionare la "Modalità Comando".
 - ➔ Viene aperto il menu "Modalità Comando ASC".



CMS-I-000497

3. In "Tolleranza di sovrapposizione sulla linea di confine", inserire la tolleranza di sovrapposizione desiderata utilizzando il cursore.
4. Confermare le impostazioni con .



CMS-I-000965

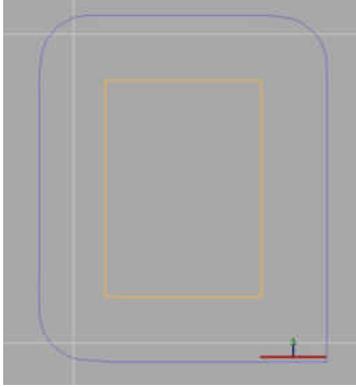
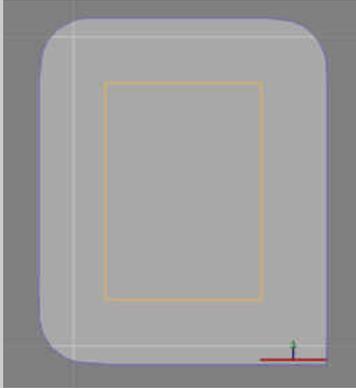
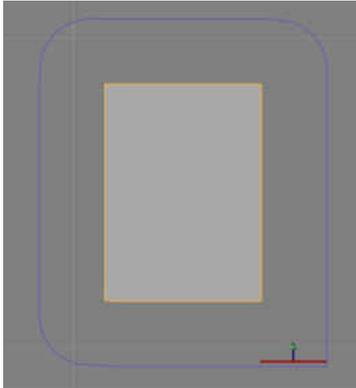
16.4

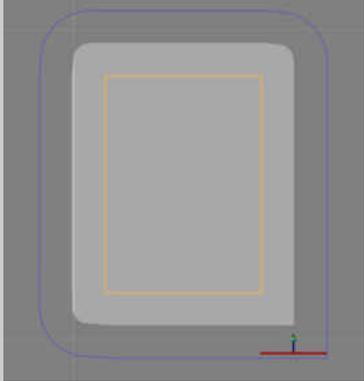
Definizione del limite

CMS-T-000680-B.1

Tramite il limite è possibile stabilire in quali aree vengono disattivate automaticamente le larghezze parziali. Nella seguente tabella è possibile elencare le possibili impostazioni. Le figure mostrano la rappresentazione nella vista mappe di AmaPad. Nelle

aree in grigio chiaro rimangono attivate le larghezze parziali, nelle aree in grigio scuro le aree rimangono disattivate.

Limite	Spiegazione	Figura
<p>Illimitato</p>	<p>Solo per atomizzatori e seminatrici</p> <p>Le larghezze parziali rimangono attivate in tutte le aree al di fuori delle superfici lavorate.</p>	 <p>CMS-I-001440</p>
<p>Linea di confine</p>	<p>Nelle aree al di fuori della linea di confine vengono disattivate le larghezze parziali.</p>	 <p>CMS-I-001437</p>
<p>Capezzagna</p>	<p>All'interno della capezzagna e al di fuori della linea di confine vengono disattivate le larghezze parziali.</p>	 <p>CMS-I-001434</p>

Limite	Spiegazione	Figura
Zona di sicurezza	<p>Solo per spandiconcime.</p> <p>All'interno della linea di confine viene configurata una zona di sicurezza. La larghezza della zona di sicurezza corrisponde a mezza larghezza di lavoro. All'interno della zona di sicurezza e al di fuori della linea di confine vengono disattivate le larghezze parziali.</p>	 <p>CMS-I-001443</p>

- Nel menu Funzioni selezionare  .
- Viene aperta la miniatura della commutazione automatica larghezze parziali.

- Selezionare il "limite".
- Selezionare il limite.

- Confermare la selezione con  .



CMS-I-000497

Utilizzo comando quantità

17

CMS-T-00000464-B.1

17.1

Utilizzo job con mappa di applicazione

CMS-T-000569-C.1

In un Farm Management Information System è possibile creare job che contengono mappe di applicazione per le quantità di spargimento oppure altre impostazioni specifiche di superfici parziali. I job vengono elaborati e documentati con AmaPad.



CONDIZIONI

- ✓ Importato job con mappa applicazione; vedere pagina 123
- ✓ Selezionato job con mappa applicazione; vedere pagina 126
- ✓ Avviato job con mappa applicazione; vedere pagina 120



NOTA

Se i dati job e la mappa di applicazione sono adatti alla macchina di lavoro collegata, la mappa di applicazione viene caricata automaticamente e il job può essere elaborato.

1. *Se la mappa di applicazione non viene visualizzata,* eseguire i seguenti passi.
2. Nel menu Job selezionare .
3. Tramite  richiamare il menu "Assegnazione comando quantità".

Nella colonna "Sorgente segnale" viene visualizzato "TASKDATA". Questa voce indica che la mappa di applicazione viene caricata dal job selezionato.

4. Controllare i valori nella tabella.

	Obiettivo controllo	Fonti	Unità	Prodotto	
1	Obiettivo controllo 1	TASKDATA:0	l/ha		 
2	Obiettivo controllo 2	Fisso: 100	%		 





CMS-I-002666

? CORREZIONE DEGLI ERRORI

I valori nella tabella non sono corretti?

L'unità dei dati job non è adatta alla macchina di lavoro.

1. Collegare una macchina di lavoro corretta.
2. Controllare la configurazione della macchina di lavoro; vedere pagina 90
3. Modificare i dati del job.

5. Per documentare le quantità dei prodotti utilizzati oppure configurare i valori di ripristino: vedere pagina 208.

6. Conferma con .

➔ Viene caricata la mappa di applicazione.

i NOTA

Per visualizzare correttamente la mappa di applicazione, è necessario soddisfare le seguenti condizioni:

- Come "mappa di copertura" è necessario selezionare la "mappa di applicazione"; vedere pagina 214.
- Come mappa VRC è necessario selezionare l'elemento comandabile della macchina di lavoro; vedere pagina 216
- La scala di copertura deve essere configurata; vedere pagina 217

17.2

Aggiunta della mappa di applicazione al job

CMS-T-000573-B.1

Mappe di applicazione in formato Shape, le mappe di applicazione per le quantità di spargimento oppure altre impostazioni specifiche delle superfici parziali possono essere aggiunte ad un job creato. Le mappe

di applicazione possono essere di un fornitore di servizi, di una app o di un FMIS ed essere utilizzate per lo spargimento comandato o per altre impostazioni specifiche delle superfici parziali.



CONDIZIONI

- ✓ La chiavetta USB con mappe di applicazione in formato Shape si inserisce in AmaPad.



NOTA

Le mappe di applicazione devono essere create con il sistema di coordinate WGS-84.

Le mappe di applicazione sono costituite da 3 file. Tutti e 3 i file devono essere memorizzati nella stessa cartella sulla chiavetta USB:

- File dati geometrici, formato file: .shp
- File dati fattuali, formato file: .dbf
- File dati attributo, formato file: .shx

- ✓ Job selezionato; vedere pagina 126



NOTA

Se è già caricata una mappa di applicazione per il job, è necessario selezionare o creare un altro job.

1. Nel menu Job selezionare .
2. Tramite  richiamare il menu "Assegnazione comando quantità".

i **NOTA**

Le quantità di spargimento possono essere comandate in percentuale oppure tramite l'unità di quantità. Nella colonna "Unità" è possibile leggere il tipo di comando.

3. Nella riga con l'unità desiderata, selezionare il pulsante nella colonna "Sorgente del segnale".
- ➔ Viene aperta una lista di selezione delle sorgenti del segnale.



CMS-I-002416

Possibile selezione:

- "Utilizzo diretto del file shape": la mappa di applicazione nel file shape non viene memorizzata nei dati job.
 - "Trasformazione del file shape in formato ISO": la mappa di applicazione viene memorizzata nei file job e può essere esportata insieme al job.
4. "Trasformazione del file shape nel formato ISO" oppure "Utilizzo diretto del file Shape".

5. Conferma con .

➔ Viene aperta la panoramica delle cartelle della chiavetta USB.

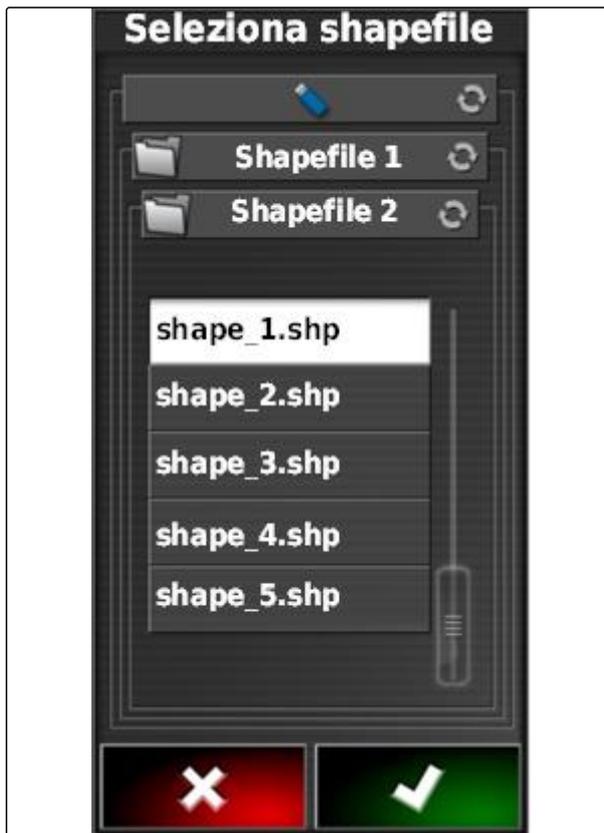


CMS-I-001639

6. Selezionare la mappa di applicazione (file shape).

7. Conferma con .

➔ Viene visualizzato il contenuto del file shape.



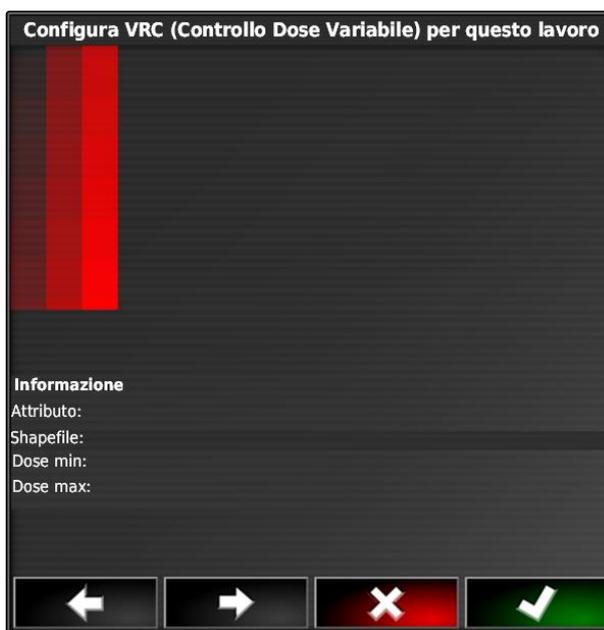
CMS-I-001960

In un file shape è possibile memorizzare diverse mappe di applicazione con diverse quantità di spargimento. Le diverse mappe di applicazione vengono definite "Attributi".

8. Selezionare l'attributo desiderato con le frecce.

9. Conferma con .

➔ Vengono visualizzate le impostazioni per il comando quantità variabile.



CMS-I-000982

- 10. Se la mappa di applicazione contiene aree in cui non è predefinita quantità di spargimento, in "Valore nominale" indicare il valore per una quantità di spargimento fissa.
- 11. In "Valore all'uscita dal campo" indicare il valore per la quantità che va sparsa, se la macchina di lavoro supera la linea di confine.
- 12. In "Valore per perdita posizione" indicare il valore per la quantità che va sparsa, se il segnale GPS è interrotto.
- 13. Se tutte le quantità di spargimento va ridotta o aumentata, in "Scala per importazione Shape" indicare il fattore con cui vanno moltiplicate le quantità di spargimento.
- 14. Per documentare le quantità dei prodotti utilizzati oppure configurare i valori di ripristino: vedere pagina 208.



CMS-I-001956

- 15. Conferma con .

➔ Viene caricata la mappa di applicazione.

i **NOTA**

Per visualizzare correttamente la mappa di applicazione, è necessario soddisfare le seguenti condizioni:

- Come "mappa di copertura" è necessario selezionare la "mappa di applicazione"; vedere pagina 214.
- Come mappa VRC è necessario selezionare l'elemento comandabile della macchina di lavoro; vedere pagina 216
- La scala di copertura deve essere configurata; vedere pagina 217

17.3

Definizione del valore nominale fisso per comando quantità

CMS-T-006706-B.1

Per la quantità di spargimento è possibile stabilire un valore nominale fisso. Questo valore nominale viene trasmesso alla macchina di lavoro e la macchina di lavoro viene comandata in modo corrispondente.

Definizione del valore nominale fisso per comando quantità

1. Nel menu Job selezionare .
2. Tramite  richiamare il menu "Assegnazione comando quantità".
3. Selezionare il pulsante nella colonna "Sorgente del segnale".

➔ Viene aperta una lista di selezione delle sorgenti del segnale.



CMS-I-002416

4. Selezionare il "valore nominale".

5. Conferma con .

➔ Vengono visualizzate le impostazioni per il comando quantità variabile.



CMS-I-001639

6. In "Valore nominale" inserire il valore nominale desiderato per la quantità di spargimento.

7. Per documentare le quantità dei prodotti utilizzati: vedere pagina 208.

8. Conferma con .



CMS-I-001950

17.4

Configurazione di un comando peer per il comando quantità

CMS-T-006703-B.1

Le quantità di spargimento possono essere misurate e calcolate da un sensore che è applicato supplementare sul veicolo e trasmette quantità di spargimento geospaziali o altre impostazioni specifiche delle superfici parziali alla macchina di lavoro.

NOTA

Il comando peer deve essere riconfigurato ad ogni cambio job.

1. Nel menu Job selezionare .

2. Tramite  richiamare il menu "Assegnazione comando quantità".

Configurazione di un comando peer per il comando quantità

3. Selezionare il pulsante nella colonna "Sorgente del segnale".

➔ Viene aperta una lista di selezione delle sorgenti del segnale.



CMS-I-002416

4. Selezionare il "comando peer".

5. Conferma con .

➔ Viene aperto il menu "Selezione sorgente di comando".



CMS-I-001639

6. Selezionare il sensore.

7. Conferma con .

➔ Vengono visualizzate le impostazioni per il comando quantità variabile.



CMS-I-001953

8. In "Valore nominale" indicare il valore per la quantità che va sparsa se il sensore non fornisce dati.

9. In "Valore all'uscita dal campo" indicare il valore per la quantità che va sparsa, se la macchina di lavoro supera la linea di confine.

10. In "Valore per perdita posizione" indicare il valore per la quantità che va sparsa, se il segnale GPS è interrotto.

11. Per documentare le quantità dei prodotti utilizzati: vedere pagina 208.

12. Conferma con .

➔ Viene caricata la mappa di applicazione.



CMS-I-001963

i NOTA

Per visualizzare correttamente la mappa di applicazione, è necessario soddisfare le seguenti condizioni:

- Come "mappa di copertura" è necessario selezionare la "mappa di applicazione"; vedere pagina 214.
- Come mappa VRC è necessario selezionare l'elemento comandabile della macchina di lavoro; vedere pagina 216
- La scala di copertura deve essere configurata; vedere pagina 217

17.5

Configurazione del comando quantità

CMS-T-00000472-A.1

17.5.1 Modifica dei valori di ripristino

CMS-T-007008-A.1

Per determinati situazioni è possibile modificare i valori di ripristino per la quantità di spargimento. Quali valori di ripristino è possibile modificare dipende dalla sorgente del segnale utilizzata.

1. Per il comando quantità desiderato selezionare



Configura VRC (Controllo Dose Variabile) per questo lavoro					
	Obiettivo controllo	Fonti	Unità	Prodotto	
1	Obiettivo controllo 1	Fisso: 100	l/ha		 
2	Obiettivo controllo 2	Fisso: 100	%		 

CMS-I-002416

- *"Valore nominale"*: il valore nominale viene utilizzato se la quantità di spargimento va comandata solo attraverso un valore nominale fisso oppure se nelle mappe di applicazione mancano i valori per le quantità di spargimento.
 - *"Valore all'uscita dal campo"*: se la macchina di lavoro esce dal campo, questo valore viene trasmesso come quantità di spargimento.
 - *"Valore per perdita posizione"*: Se viene a mancare il segnale GPS, questo valore viene trasmesso come quantità di spargimento.
2. Impostare i valori di ripristino utilizzando i pulsanti corrispondenti.



CMS-I-001963

17.5.2 Documentazione delle informazioni prodotto

CMS-T-007003-B.1

I prodotti utilizzati e le quantità di prodotto corrispondenti possono essere inseriti nella documentazione job. Allo scopo, nella configurazione del comando quantità è possibile creare una lista di prodotti. Inoltre, le informazioni prodotto possono derivare da un Farm Management Information System ed essere adattate dall'inizio del lavoro.

i **NOTA**

L'indicazione della quantità di prodotto si utilizza solamente per la documentazione e non influisce sulla quantità di spargimento.

1. Nella colonna "Prodotto" selezionare il pulsante.
→ Viene aperto il menu "Selezione del prodotto".

Obiettivo controllo 1

VALORE FISSO 100 kg/ha	VALORE FUORI CAMPO 100,0 kg/ha
VALORE POSIZIONE PERSA 100,0 kg/ha	SCALA PER IMPORTAZIONE FORME 1,000000%

Elenco prodotti applicati

Prodotto	Quantità	Unità	
Prodotto 1	1000000.00 (100)	kg (%)	

✕
✓

CMS-I-001956

2. Selezionare il prodotto dalla lista
oppure

*Per creare un prodotto,
vedere pagina 211.*

3. Conferma con

Selezione: Prodotto

FILTRI
Seleziona filtri

- Prodotto 1
- Prodotto 2
- Prodotto 3

✕
✓

CMS-I-002432

4. Per aggiungere un altro prodotto e quindi creare una miscela:

Selezionare .

5. Per memorizzare la miscela creata: vedere pagina 212



CMS-I-001956

17.5.3 Creazione del prodotto

1. Nel menu "Selezione del prodotto" selezionare



NOTA

I prodotti fanno parte dei dati principali. Per ulteriori informazioni sulla modifica di dati principali, vedere pagina 119

CMS-T-007031-A.1



CMS-I-002432

2. In "Nome" immettere un nome per il prodotto.
3. In "Prodotti" selezionare o creare un gruppo di prodotti.
4. In "Misure" selezionare il tipo di unità.
5. In "Rappresentazione valore misurato" selezionare l'unità in cui viene sparso il prodotto.

NOTA

I campi "Unità di misura" e "Rappresentazione valore misurato" devono essere compilati.

6. In "Tipo" selezionare "Singolo prodotto".

7. Conferma con .



Creare: Prodotto

Nome:
Prodotto 1

Prodotti:
Nessuno

Unità:
Nessuno

Presentazione valore:
kg

Tipo:
Prodotto singolo

CMS-I-002429

17.5.4 Memorizzazione della miscela

CMS-T-007029-A.1

Se sono stati inseriti più prodotti nella lista dei prodotti utilizzati, è possibile memorizzare questi prodotti insieme come miscela.

1. Selezionare .



Obiettivo controllo 1

VALORE FISSO 100 kg/ha	VALORE FUORI CAMPO 100,0 kg/ha
VALORE POSIZIONE PERSA 100,0 kg/ha	SCALA PER IMPORTAZIONE FORME 1,000000%

Elenco prodotti applicati

Prodotto	Quantità	Unità	
Prodotto 1	1000000.00 (100)	kg (%)	
			

CMS-I-001956

2. In "Nome" immettere un nome per la miscela.
3. In "Prodotti" selezionare o creare un gruppo di prodotti.
4. In "Rappresentazione valore misurato" selezionare l'unità in cui viene sparso il prodotto.
5. In "Misure" selezionare il tipo di unità.

NOTA

I campi "Unità di misura" e "Rappresentazione valore misurato" devono essere compilati."

6. In "Tipo" selezionare "Miscela temporanea".
7. Per adattare i prodotti della miscela, Selezionare "Componenti miscela".

8. Conferma con .

Creare: Prodotto

Nome:
Prodotto 1

Prodotti:
Nessuno

Presentazione valore:
kg

Unità:
Nessuno

Tipo:
Miscela temporanea

Quantità di miscela:
1,000 l



Componenti misti

✕
✓

CMS-I-002639

17.5.5 Aggiunta miscela

CMS-T-007014-A.1

Le miscele create possono essere aggiunte alla lista dei prodotti applicati.

1. Selezionare .

Obiettivo controllo 1

VALORE FISSO 100 kg/ha	VALORE FUORI CAMPO 100,0 kg/ha
VALORE POSIZIONE PERSA 100,0 kg/ha	SCALA PER IMPORTAZIONE FORME 1,000000%

Elenco prodotti applicati  

Prodotto	Quantità	Unità	
Prodotto 1	1000000.00 (100)	kg (%)	
			+

✕
✓

CMS-I-001956

2. Selezionare la miscela dalla lista.

NOTA

Le miscele fanno parte dei dati principali. Per ulteriori informazioni sulla modifica di dati principali, vedere pagina 119

3. Conferma con .



CMS-I-002432

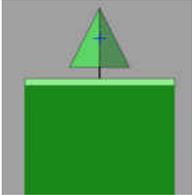
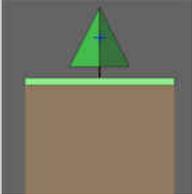
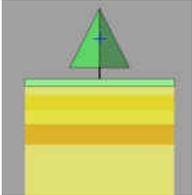
17.6

Selezione della mappa di copertura

CMS-T-000559-B.1

La mappa di copertura definisce la superficie lavorata che può essere contrassegnata sulla mappa con diversi colori.

Sono disponibili le seguenti impostazioni:

Mappa di copertura	Descrizione	Figura
Copertura	Impostazione standard. La superficie lavorata viene rappresentata in verde.	 <p>CMS-I-001017</p>
Qualità GPS	A seconda della qualità GPS, la superficie lavorata viene rappresentata in una tonalità di arancione. Con questa impostazione viene attivata una scala sulla mappa.	 <p>CMS-I-001013</p>
Mappa di applicazione o nome della grandezza di controllo della macchina di lavoro	Per questa impostazione è necessario configurare il comando quantità variabile (VRC); vedere pagina 208. La copertura viene rappresentata in diversi colori in funzione dei valori definiti in precedenza. Come nome per questa mappa di copertura viene utilizzata la grandezza di controllo della macchina di lavoro. Con questa impostazione viene attivata una scala sulla mappa.	 <p>CMS-I-001015</p>

1. Con  aprire il menu "Livelli mappe".
2. In "Mappa di copertura" selezionare con le frecce la mappa di copertura desiderata

oppure

Per richiamare una lista di selezione, selezionare il pulsante tra le frecce.

3. Confermare la selezione con .

➔ Viene visualizzata la mappa di copertura selezionata.



CMS-I-002562

17.7

Selezione della mappa VRC

CMS-T-000820-A.1

Tramite la mappa VRC viene visualizzata la quantità definita in precedenza che va sparsa sul campo.

1. Con  aprire il menu "Livelli mappa".
2. In "mappa VRC" è necessario selezionare l'elemento comandabile della macchina di lavoro con le frecce

oppure

Per richiamare una lista di selezione, selezionare il pulsante tra le frecce.

3. Confermare la selezione con .

➔ Viene visualizzata la mappa VRC selezionata.



CMS-I-002562

17.8

Configurazione della scala di copertura

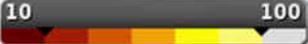
CMS-T-00000465-A.1

17.8.1 Configurazione manuale della scala di copertura

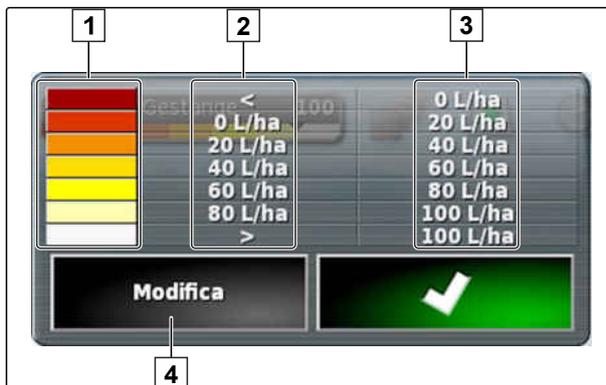
CMS-T-00000466-A.1

Per le scale di copertura è possibile effettuare le seguenti impostazioni:

- Impostare gli intervalli delle quantità di spargimento che vanno visualizzati sulla mappa
- Definire il numero di intervalli delle quantità di spargimento
- Stabilire i colori per gli intervalli delle quantità di spargimento
- Stabilire la trasparenza della copertura visualizzata

1. Tramite  aprire la panoramica della scala di copertura.

- 1 Colore delle quantità di spargimento
- 2 Valore minimo per il quale viene visualizzata la quantità di spargimento nel relativo colore.
- 3 Valore massimo per il quale la quantità di spargimento viene visualizzata nel relativo colore.



CMS-I-001056

2. Tramite "Modifica" aprire le impostazioni della scala di copertura.
3. Selezionare "Intervallo di impostazione".



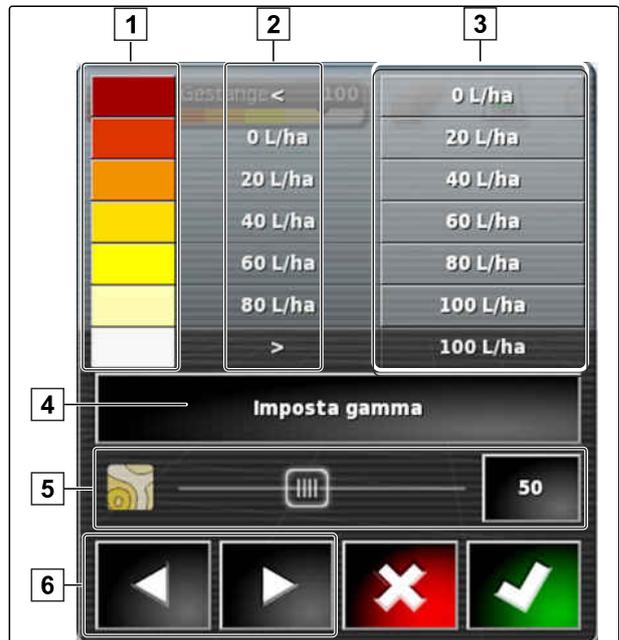
CMS-I-001053

4. Selezionare "Valore minimo", per stabilire il valore scala più basso.
5. Selezionare "Valore massimo", per stabilire il valore scala più alto.
6. Selezionare "Numero intervalli", per stabilire il numero di intervalli di colore visualizzato.
7. Confermare le immissioni con .



CMS-I-001059

8. In **1** definire i valori massimi per i quali vengono visualizzate le quantità di spargimento nei relativi colori.
9. In **2** impostare la trasparenza della copertura.
10. In **3** selezionare i colori della copertura.
11. Confermare le impostazioni con .



CMS-I-001050

17.8.2 Definire gli intervalli di quantità di spargimento sulla base della quantità di spargimento

CMS-T-001631-A.1

Il valore minimo e il valore massimo della scala di quantità di spargimento possono essere definiti sulla base della quantità già sparsa.

 **CONDIZIONI**

✓ Una parte del campo deve essere lavorata

1. Tramite  aprire la panoramica della scala di copertura.
2. Tramite "Modifica" aprire le impostazioni della scala di copertura.



CMS-I-001097

3. Tramite "Spargimento autom." adattare gli intervalli scala alle quantità già sparse.



CMS-I-001094

Gestione dati d'inventario

18

CMS-T-00000467-A.1

18.1

Utilizzo del manager d'inventario

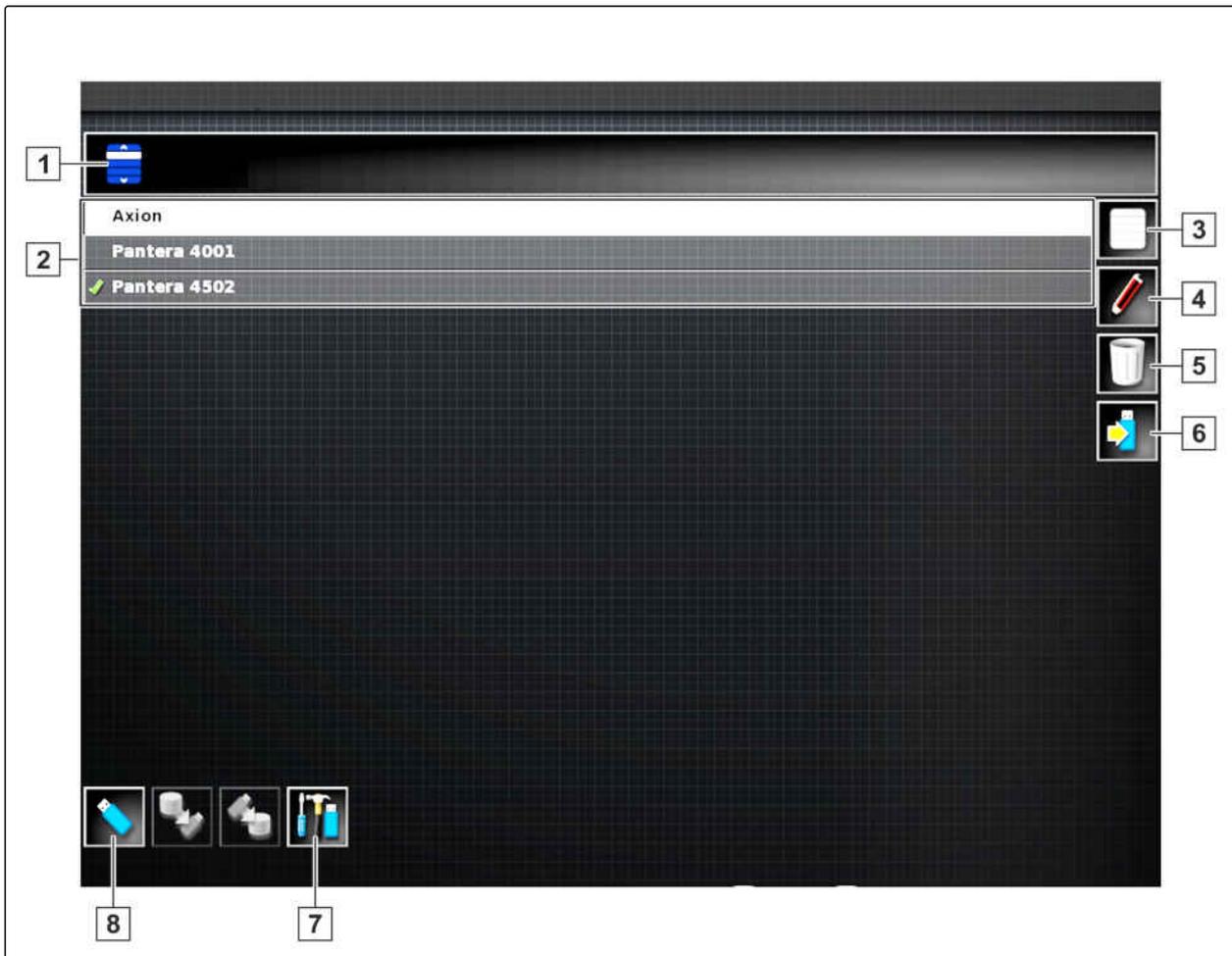
CMS-T-001472-A.1

Nel manager d'inventario è possibile gestire i dati d'inventario creati.

Il pulsante per il manager d'inventario si trova nella barra funzioni nel menu Funzionamento.

► Nel menu Funzioni selezionare .

➔ Viene aperto il manager d'inventario.



CMS-I-001121

Panoramica del manager d'inventario

- 1 Selezionare la categoria: apre la lista di selezione per le categorie di dati d'inventario.
- 2 Dati d'inventario: dati d'inventario presenti della categoria selezionata.
- 3 Seleziona tutti i dati d'inventario visualizzati.
- 4 Rinominare i dati d'inventario selezionati.
- 5 Cancellare i dati d'inventario selezionati.
- 6 Esportare i dati d'inventario selezionati sulla chiavetta USB.
- 7 Esportare i protocolli diagnostici sulla chiavetta USB. I protocolli diagnostici vengono utilizzati dal personale con la debita formazione per eliminare gli errori.
- 8 Visualizzare i dati d'inventario dalla chiavetta USB. Se i dati d'inventario vengono visualizzati dalla chiavetta USB, il colore dello sfondo è blu.

18.2

Esportazione del backup dati job

CMS-T-007033-B.1

Se i dati job vengono esportati su una chiavetta USB, contemporaneamente viene effettuato un backup dei dati job su AmaPad. Se i dati job esportati vengono

persi, è possibile esportare nuovamente questi backup dati job.

**CONDIZIONI**

- ✓ Dati job esportati; vedere pagina 125
- ✓ Chiavetta USB inserita

1. Nel manager d'inventario, in "*Categoria*" selezionare "*Backup dati job*".

2. Selezionare .

Utilizzo di pagine iniziali globali

19

CMS-T-0000594-A.1

19.1

Memorizzazione della pagina iniziale globale

CMS-T-000755-B.1

Tramite Pagine iniziali globali è possibile rappresentare il menu Funzionamento per poter richiamare la rappresentazione in un secondo momento. Ciò facilita il comando poiché gli elementi configurati non devono essere nuovamente richiamati singolarmente se gli elementi sono stati rimossi.

1. Configurare gli elementi nel menu Funzionamento come desiderato.
2. Richiamare i pulsanti base, vedere pagina .
3. Selezionare .
4. Selezionare "Memorizzazione della pagina iniziale".
5. Inserire il nome.

➔ La pagina iniziale globale è memorizzata.

19.2

Gestione di pagine iniziali globali

CMS-T-000757-B.1

1. Richiamare i pulsanti base, vedere pagina .
2. Selezionare .
3. Nella pagina iniziale desiderata selezionare .

4. Attivare la pagina iniziale desiderata

oppure

Disattivare

oppure

Cancellare.

**NOTA**

Le pagine iniziali disattivate non possono essere selezionate.

19.3**Selezione di pagine iniziali globali**

CMS-T-000753-B.1

**NOTA**

Il processo di selezione può essere impostato nel menu Setup; vedere pagina 39.

1. Richiamare i pulsanti base, vedere pagina .

A seconda dell'impostazione nel menu Setup:

2. Selezionare , finché viene visualizzata la pagina iniziale desiderata

oppure

Dal menu selezionare la pagina iniziale desiderata.

Creare screenshot

20

CMS-T-000802-B.1

Tramite il pulsante multifunzione è possibile memorizzare su una chiavetta USB un'immagine dell'attuale interfaccia utente.



CONDIZIONI

- ✓ Funzione attivata nel menu Setup; vedere pagina 39

1. Inserire la chiavetta USB in AmaPad.
 2. Selezionare **1** sul pulsante multifunzione.
- ➔ L'interfaccia utente presenta lo sfondo grigio per un breve periodo di tempo.
 - ➔ Lo screenshot viene memorizzato sulla chiavetta USB nella cartella "Screenshot".



CMS-I-000977

Rimozione errori

21

CMS-T-00000470-B.1

21.1

Assegnazione dei codici errore

CMS-T-00000468-B.1

I messaggi di errore hanno un codice errore. Tramite il codice errore è possibile individuare le cause e le misure per risolvere l'errore.

- Leggere nella tabella la misura relativa al codice errore.

Codice errore	Errore	Misura
U1052	Firmware errato per il sottosistema dello sterzo.	Aggiornare il firmware; vedere pagina 59.
U1054	Sottosistema sterzo in modalità errore.	Spegnere e riaccendere il controller di sterzata.
U1055	Il controller di sterzata richiede il reset.	Spegnere il controller di sterzata e il veicolo. Attendere 20 secondi. Accendere il controller di sterzata e il veicolo.
U1056	Controller di sterzata configurato in modo errato.	Calibrare nuovamente il sensore angolo ruota; vedere pagina 173
U1061	Impossibile trovare le impostazioni parametriche del veicolo nel sottosistema dello sterzo.	Selezionare nuovamente il veicolo corretto; vedere pagina 83
U106 2	È necessario calibrare l'angolazione di allineamento.	Calibrare l'angolazione di allineamento; vedere pagina 173
U1065	È necessario calibrare il sensore angolo di sterzata.	Verificare la geometria veicolo; calibrare nuovamente il sensore angolo ruota; vedere pagina 173.
U106 6	È necessario calibrare la bussola.	Calibrare la bussola; vedere pagina 173
U1067	Riconosciuto un nuovo veicolo o un nuovo controller di sterzata.	Calibrare nuovamente la bussola; vedere pagina 173.

Codice errore	Errore	Misura
U1068	Il profilo veicolo non corrisponde alle impostazioni del sottosistema dello sterzo.	Verificare se il sottosistema dello sterzo è attivato. Selezionare nuovamente il veicolo; vedere pagina 83. Selezionare nuovamente il controller di sterzata; vedere pagina 86.
U1069	Sensore angolo di sterzata del sottosistema dello sterzo non configurato.	Informare il concessionario.
U1071	Il dispendio di potenza medio di AES-25 supera il limite di potenza.	Verificare se il carico sul motore AES-25 è troppo elevato (piantone dello sterzo poco mobile, bussole o cuscinetti usurati). Informare il concessionario.
U1072	Temperatura di AES-25 superare il limite di temperatura.	Spegnere AES-25 e lasciarlo raffreddare. Se il problema continua a sussistere, informare il concessionario.
U1074	Il controller di sterzata AES-25 non è stato inizializzato.	Ruotare manualmente il volante di un terzo di giro.
U1075 - U1078	Guasti di ricezione o guasti di trasmissione del segnale CAN.	Verificare tutti i collegamenti e connessioni. Spegnere e accendere la scatola di collegamento. Se il problema continua a sussistere, informare il concessionario.
U1079	Sensore angolo di sterzata non collegato.	Verificare le connessioni. Se necessario, sostituire il sensore difettoso. Se il problema continua a sussistere, informare il concessionario.
U1080	Cortocircuito sul sensore angolo di sterzata.	Informare il concessionario. Può essere necessario sostituire il sensore.
U1082	CompactFlash- Il file system ha meno dell'1% di memoria libera.	Verificare l'utilizzo della memoria nella miniatura; vedere pagina 231. Se necessario, cancellare o esportare i dati nel manager d'inventario, vedere pagina 221.

Codice errore	Errore	Misura
U3001	Trasmissione dati fallita.	Provare nuovamente l'importazione o l'esportazione.
U4001	Errore durante l'inizializzazione della traccia.	Creare nuovamente la traccia; vedere pagina .
U4006	Nessuna calibrazione di sistema valida disponibile.	Calibrare lo sterzo; vedere pagina 173.
U5001	Impossibile riconoscere il sottosistema dello sterzo.	Verificare se il sottosistema dello sterzo è attivato. Verificare se l'interruttore di blocco per la marcia su strada è disattivato. Verificare se è selezionato il controller di sterzata corretto; vedere pagina 86.
U5002	Macchina di lavoro e traccia non sono definiti.	Selezionare nuovamente la macchina di lavoro corretta; vedere pagina 94. Verificare se al job è stato aggiunto il campo corretto. Selezionare nuovamente il job corretto; vedere pagina 126. Creare una nuova traccia; vedere pagina
U5003	Impossibile attivare il controller di sterzata a causa del blocco controller di sterzata.	Disattivare l'interruttore di blocco per la marcia su strada.
U5004	Nessuna macchina di lavoro definita.	Selezionare la macchina di lavoro corretta; vedere pagina 94:
U5007	Distanza tra le file (larghezza di lavoro meno sovrapposizione della macchina di lavoro) insufficiente.	Ridurre il grado di sovrapposizione della commutazione automatica larghezze parziali; vedere pagina 189:
U6904	Solo un controller di sterzata, ma il tipo di veicolo è articolato.	Verificare la configurazione veicolo; vedere pagina 79.
U6905	Tipo di macchina sconosciuto.	Verificare la configurazione veicolo; vedere pagina 79.
U8505	Nessuna calibrazione di fabbrica.	Calibrare lo sterzo; vedere pagina 173.
TC8	Il sensore di inerzia e il modem non vengono alimentati con tensione a 12 V.	Verificare tutti i collegamenti e connessioni.

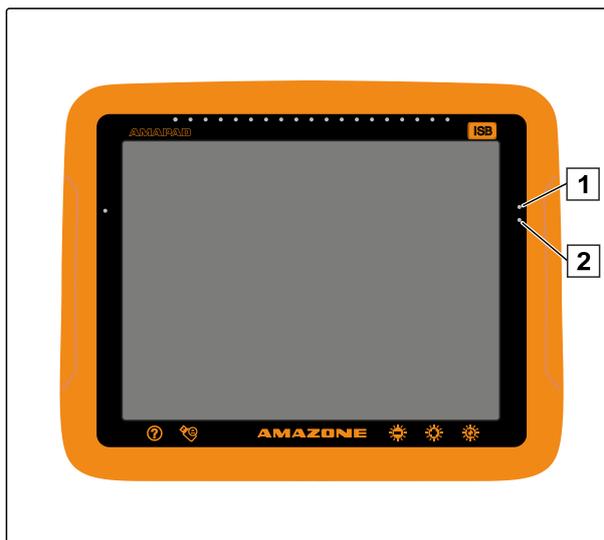
21.2

Valutazione dell'indicazione LED

CMS-T-00000469-A.1

Dai LED sul lato anteriore di AmaPad è possibile leggere lo stato della batteria e dell'alimentazione di corrente. Nella seguente tabella vengono spiegati i significati delle diverse combinazioni di colore.

- 1** Stato batteria
- 2** Alimentazione corrente



CMS-I-000581

- Leggere la tabella per conoscere lo stato della batteria e l'alimentazione di corrente con l'ausilio dei LED.

LED stato batteria 1	LED alimentazione di corrente 2	Spiegazione
Si illumina di verde	Si illumina di verde	Stato normale, batteria carica, alimentazione di corrente OK.
Si illumina di verde	Si illumina di giallo	Batteria carica, alimentazione di corrente debole.
Si illumina di verde	Si illumina di rosso	La batteria non viene caricata, alimentazione di corrente debole o assente.
Si illumina di giallo	Si illumina di rosso	Batteria quasi scarica, alimentazione di corrente debole o assente.
Si illumina di rosso	Si illumina di rosso	Batteria scarica, alimentazione di corrente debole o assente.
Lampeggia di rosso	spento	Firmware gestione energia non installato.
Lampeggia di verde/blu	Si illumina di verde	La batteria viene caricata, alimentazione di corrente OK.

LED stato batteria 1	LED alimentazione di corrente 2	Spiegazione
Lampeggia di verde/blu	Si illumina di giallo	La batteria viene caricata, alimentazione di corrente debole.
Lampeggia di verde/blu	Si illumina di rosso	La batteria viene caricata, alimentazione di corrente molto debole.
Lampeggia di giallo/blu	Si illumina di verde	Batteria quasi scarica e viene caricata, alimentazione di corrente OK.
Lampeggia di giallo/blu	Si illumina di giallo	Batteria quasi scarica e viene caricata, alimentazione di corrente debole.
Lampeggia di giallo/blu	Si illumina di rosso	Batteria quasi scarica e viene caricata, alimentazione di corrente molto debole.
Lampeggia di rosso/blu	Si illumina di verde	Batteria scarica e viene caricata, alimentazione di corrente OK.
Lampeggia di rosso/blu	Si illumina di giallo	Batteria scarica e viene caricata, alimentazione di corrente debole.
Lampeggia di rosso/blu	Si illumina di rosso	Batteria scarica e viene caricata, alimentazione di corrente molto debole.

21.3

Richiamo diagnosi di sistema

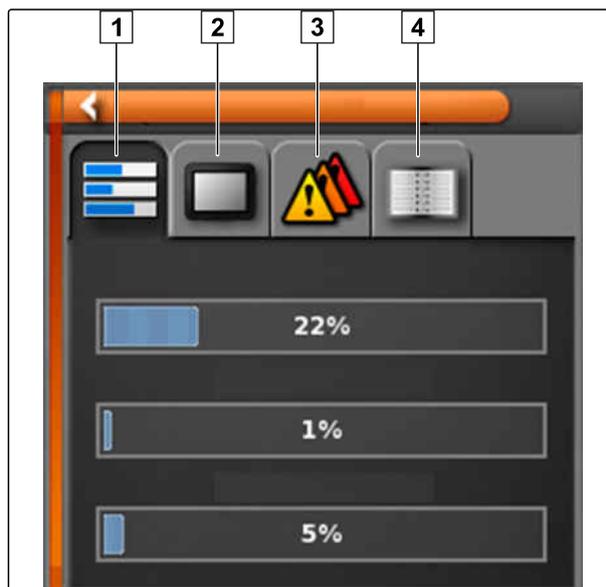
CMS-T-000844-B.1

Nel menu Funzioni si trova una miniatura che fornisce informazioni sulle proprietà del sistema di AmaPad.

► Nel menu Funzioni selezionare .

➔ Viene aperta la miniatura.

- 1 Utilizzo della memoria
- 2 Diagnosi console
- 3 Codici guasto
- 4 Protocollo: in questa scheda, con il pulsante "File di configurazione" è possibile caricare un file di configurazione dalla chiavetta USB.



CMS-I-000509

21.4

Determinazione della versione software

CMS-T-003910-A.1

Nel menu Funzioni si trova una miniatura che fornisce informazioni sulla versione software installata.

- ▶ Nel menu Funzioni selezionare .
- ➔ Viene aperta la miniatura con le informazioni software.

Indici

22

22.1

GLOSSARIO

CMS-T-000583-B.1

A

Attributo

In un file shape è possibile salvare diversi valori in colonne tabella. Queste colonne tabella vengono denominate attributi e possono essere selezionate singolarmente. In questo modo è possibile ad esempio salvare diverse quantità di spargimento per un prodotto in un file shape.

Angolazione di allineamento

Descrive la posizione del ricevitore durante il montaggio.

AUX

AUX è l'abbreviazione di "auxiliary", ausiliario, e descrive un dispositivo d'immissione supplementare, quale ad esempio un joystick multifunzione.

B

Baud rate

Velocità di trasmissione dati, misurata in bit al secondo.

D

Dati d'inventario

I dati d'inventario vengono gestiti nel manager dati d'inventario.

I seguenti dati fanno parte dei dati d'inventario:

- Dati veicolo
- Dati macchina di lavoro
- Tracce
- Progetti di protezione acque
- Dati geoidi
- Backup dati job

Deriva GPS

Con deriva GPS si intendono le differenze del segnale GPS che si verificano in caso di utilizzo di sorgenti della correzione con una precisione bassa. La deriva GPS si riconosce dal fatto che la posizione del simbolo veicolo su AmaPad non corrisponde più alla posizione reale del veicolo.

Dati principali

I seguenti dati fanno parte dei dati principali:

- Dati del cliente
- Dati di funzionamento agricoli
- Dati lavoratore
- Dati campo
- Dati prodotto
- Dati piante
- Modelli di commento
- Misure

E

ECU

ECU definisce il comando macchina che è installato nella macchina. Tramite console di comando è possibile accedere al comando macchina e comandare la macchina.

EGNOS

European Geostationary Navigation Overlay Service. Sistema europeo per la correzione della navigazione satellitare.

F

Farm Management Information System

Un Farm Management Information System o in breve FMIS è un programma per la gestione di aziende agricole. Con un programma di questo tipo è possibile gestire job e dati principali.

Firmware

Un programma per computer integrato fisso in un dispositivo.

File shape

Il file shape memorizza le informazioni sulla geometria e sugli attributi in un record di dati. Le informazioni sulla geometria costituiscono forme che possono essere utilizzate come linee di confine. Le informazioni sugli attributi vengono utilizzate per le applicazioni, ad esempio per controllare le quantità di spargimento. Il file shape ha il formato ".shp".

G

GLONASS

Sistema di navigazione satellitare globale russo

Grandezza di controllo

Con grandezza di controllo viene definito l'elemento comandabile dell'apparecchio di lavoro. Per un atomizzatore può essere definito come elemento comandabile del regolatore di pressione dell'atomizzatore, con il quale è possibile regolare la quantità di spargimento.

H

HDOP

(Horizontal Dilution of Precision) Misura per la precisione dei dati di posizione orizzontali (grado latitudine e longitudine) trasmessi dai satelliti.

L

Linea di confine

Linea virtuale sulla mappa di AmaPad. Tramite la linea di confine viene contrassegnata un'area che può essere definita come area di lavoro o area di esclusione.

M

Mapa di applicazione

Le mappe di applicazione contengono dati con i quali è possibile comandare un elemento di una macchina di lavoro. Questi dati comprendono quantità di spargimento o profondità di lavoro.

MSAS

Multifunctional Satellite Augmentation. Sistema giapponese per la correzione della navigazione giapponese.

R

RTK

Sistema a pagamento per la correzione dei dati satellitari.

S**Sorgente della correzione**

Le sorgenti delle correzioni sono i diversi sistemi per il miglioramento e la correzione del sistema GPS.

T**TASK.XML**

TASK.XML è un file che contiene i dati sui job.

U**Universal Terminal**

Tramite Universal Terminal è possibile rappresentare l'interfaccia utente di ECU su AmaPad.

22.2

INDICE ANALITICO

A

Aggiornamento del firmware	
<i>Ricevitore GPS</i>	59
Aggiornamento software.....	78
Allarme	
<i>Fine fila</i>	71
Area di confine	
<i>definire</i>	141
Area di esclusione	
<i>Creare</i>	134
<i>definire</i>	141
Area di lavoro	
<i>definire</i>	141
Assistenti.....	16
Autorizzazione utente	
<i>Modificare</i>	46
<i>protezione con password</i>	46
Avvio rapido.....	180
Avvio spargimento	
<i>vedere Avvio job</i>	120

B

Backup.....	221
Backup dati.....	221
Backup dati job.....	221
Bloccaggio menu per utente.....	47

C

Campi	
<i>visualizzare o nascondere</i>	111
Campo	
<i>creare</i>	133
Collegamenti.....	68
Comando macchina	
<i>vedere ECU</i>	97
Comando quantità.....	198

Comando quantità variabile	
<i>Mappa di applicazione</i>	198
<i>Visualizzazione sulla mappa</i>	215, 216
Comando utente.....	47
Commutazione larghezze parziali	
<i>Automatica</i>	189
<i>Manuale</i>	187
Condizioni di utilizzo.....	8
Conferma della selezione.....	25
Configurare il segnale della correzione.....	63
Configurazione degli accessi rapidi	
<i>in Universal Terminal</i>	183
Configurazione dell'avvio rapido.....	53
Configurazione della capezzagna.....	142
Configurazione funzioni AUX-N	
<i>in Universal Terminal</i>	183
Configurazione pulsanti supplementari	
<i>in Universal Terminal</i>	183
Configurazione shortcut	
<i>in Universal Terminal</i>	183
Confine campo	
<i>cancellare singolarmente</i>	141
<i>Creare</i>	134
<i>creazione con il file shape</i>	137
<i>Creazione da copertura</i>	138
<i>Interruzione della registrazione</i>	137
<i>Modificare</i>	141
<i>registrare</i>	134
Confini campo	
<i>Cancellare</i>	146
Copertura	
<i>Modifica del colore</i>	44
<i>vedere "Selezione della mappa di copertura"</i> ...	214
Creazione delle tracce AB.....	153
Creazione delle tracce curve.....	156
Creazione delle tracce curve adattive.....	159
Creazione di uno screenshot.....	39, 226
Creazione di un profilo macchina di lavoro.....	90

Creazione tracce circolari 158

D

Dati GPS
 nella plancia 26

Dati job
 Esportare 125
 Importare 123

Dati macchina di lavoro
 Copiare 96
 Importare 95

Dati veicolo
 Copiare 85
 Importare 84

Definizione delle autorizzazioni utente 47

Definizione del tempo di lavoro 131

Deriva GPS
 correggere 165
 correggere con il punto bandiera 166
 Impostazione punto bandiera 149
 Opzioni 165

E

ECU
 Aggiornamento delle impostazioni 98
 Configurare 97

Elemento di comando AUX
 Conferma occupazione 181

F

File dati job 123

File OAF
 caricare 62

File shape
 per linea di confine 137

Fine fila
 Emissione allarme 71

G

Gestione dati d'inventario 221

GPS
 Configurazione dell'uscita 68
 Ingresso 68
 Richiamo informazioni 171
 Selezione della sorgente della correzione 63

Simulazione della velocità 104
Uscita 69

Guida
 Attivazione della modalità Guida 51
 Avvio rapido 53
 Denominazioni pulsanti 11

I

Impostazione della sovrapposizione 98

Ingressi 68

Interruttori virtuali larghezze parziali 25

ISOBUS
 ECU riconosciuto 90
 Riconoscimento macchina di lavoro 90

J

Job
 Avviare 120
 Cancellare 129
 creare 122
 filtrare 127
 interrompere 120
 ordinare 128
 Richiamo informazioni 130
 Selezionare 126

L

LED
 Alimentazione corrente 7
 Lightbar 7
 Stato batteria 7

Lightbar
 Controllo della differenza traccia 162

Linea di confine
 cancellare singolarmente 141
 Creare 134
 creazione con il file shape 137
 Creazione da copertura 138
 Interruzione della registrazione 137
 Modificare 141
 registrare 134

Linee di confine
 Cancellare 146

Lingua
 Modificare 8

Livelli mappe
 Configurare 25

Luminosità	
<i>Impostare</i>	12
<i>Modalità</i>	12

M

Macchina di lavoro	
<i>Cancellare</i>	221
<i>Creare</i>	93
<i>riconoscimento automatico</i>	90
<i>Selezionare</i>	94
Manuale operatore	
<i>Altri documenti applicabili</i>	1
<i>Raffigurazioni utilizzate</i>	1
<i>Significato</i>	1
Mappa di applicazione.....	214
Mappa di copertura	
<i>Selezionare</i>	214
Mappa	
<i>Configurazione della scala</i>	217
<i>ingrandire</i>	110
<i>Modifica della prospettiva</i>	110
<i>ridurre</i>	110
<i>Selezione dei livelli</i>	111
<i>Spostare</i>	43, 111
Marcia indietro	
<i>riconoscimento automatico</i>	50, 186
Menu Funzionamento	
<i>Panoramica</i>	18
Menu Funzioni.....	18
Menu Job.....	25
Menu Setup	
<i>utilizzo base</i>	29
Messa a fuoco sul veicolo.....	25
Messaggio di avvertimento	
<i>Aspetti generali</i>	14
<i>dopo l'avvio</i>	8
<i>Universal Terminal</i>	14
Miniatura	
<i>aprire</i>	107
<i>chiudere</i>	109
<i>massimizzare</i>	107
Modalità internazionale multifunzione.....	39
Modifica del volume.....	35
Modificare il separatore decimale.....	31
Modificare la lingua.....	31

N

Numeri dopo la virgola Modifica del carattere separatore.....	31
Numeri linee	
<i>visualizzare o nascondere</i>	111
Numero TC	
<i>Definire</i>	76
Numero UT	
<i>Definire</i>	73

P

Pagina iniziale globale.....	39
Pannello di comando.....	189
Plancia	
<i>Controllo della differenza traccia</i>	163
<i>Dati GPS</i>	26
Prospettiva	
<i>Modificare</i>	110
Pulsante multifunzione	
<i>Configurare</i>	39
Pulsanti base.....	7
Pulsanti	
<i>Modificare la dimensione</i>	41
Punti bandiera	
<i>Configurare</i>	72
<i>visualizzare o nascondere</i>	111
Punto bandiera	
<i>definito dall'utente</i>	148
<i>Modificare</i>	151
<i>per correzione deriva GPS</i>	149
<i>per punti pericolosi</i>	146
Punto di contrassegno	
<i>definito dall'utente</i>	148
<i>per punti pericolosi</i>	146

Q

Quantità di spargimento variabile	
<i>visualizzare</i>	214

R

Registrazione area di esclusione	
<i>interrompere</i>	45
Registrazione linee di confine	
<i>interrompere</i>	45, 45

Reticolo coordinate111

Ricevitore GPS
Aggiornamento del firmware 59
Funzionamento a batteria..... 60
Impostazione del baud rate..... 62
Selezionare..... 58

Richiamo informazioni job..... 130

Riconoscimento automatico marcia indietro
Pulsante..... 18

S

Scala
Configurare..... 217

Scala di copertura
Configurare..... 217

Scala quantità di spargimento 25

Schermo
calibrare 36
Sensibilità 38

Segnale
per interruttore generale..... 103
per interruttore serbatoio..... 103
per larghezze parziali 103

Segnale acustico di allarme..... 36

Segnali acustici dei tasti..... 35

Simbolo veicolo
mettere a fuoco.....25, 111

Simulazione della velocità 104

Sistema di sterzo automatico
Attivazione 178
Attivazione della finestra di stato..... 40
Calibrazione dello sterzo..... 173
Configurazione della finestra di stato..... 40
disattivare 179
Pulsante..... 18
Richiamo dello stato 174

Spostamento mappa
Attivare..... 43

Stato larghezze parziali..... 189

Stato sterzo
richiamare 174

Superficie lavorata
Modifica del colore..... 44
visualizzare..... 214

T

Task Controller
Definizione del numero..... 76

TASKDATA.XML..... 123

Touchscreen
calibrare 36
Sensibilità 38

Tracce
Cancellare..... 221
correggere 168
per spostare la lunghezza indicata..... 169
riutilizzare..... 160
Salvare..... 170
Spostamento a incrementi..... 168
Spostamento nella posizione veicolo..... 170

Trasmissione file sistema 150..... 40

U

Universal Terminal
Cancellazione cache pool 74
Definizione del numero..... 73
Utilizzare 180

Upgrade..... 78

Utilizzo del manager d'inventario..... 221

Utilizzo mappa di applicazione 198

UT
Utilizzare 180

V

Veicolo
Cancellare..... 221
Definizione della geometria..... 81
Selezionare..... 83

Velocità..... 104

Velocità di lavoro
Limite inferiore 103

Vista mappe
Panoramica..... 25
richiamare..... 110

VRC
Selezione della mappa..... 216
vedere anche comando quantità variabile 198

Z

Zoom 110

AMAZONEN-WERKE

H. DREYER GmbH und Co. KG

Postfach 51

49202 Hasbergen-Gaste

Germany

+49 (0) 5405 501-0

amazone@amazone.de

www.amazone.de

