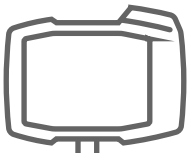
Manual de instruções original

Terminal de comando

AmaTron 4

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



SmartLearning

www.amazone.de

ÍNDICE

1 Segurança e responsabilidade 1

1.1 Trânsito rodoviário 1
1.2 Manutenção e armazenamento 1
1.3 Alterações estruturais 2
1.4 Sistema de videocâmara 2
1.5 Visor 3

2 Sobre este manual de instruções 4

2.1 Direitos de autor 4
2.2 Representações utilizadas 4
2.2.1 Avisos e palavras-sinal 4
2.2.2 Outras indicações 5
2.2.3 Instruções de procedimento 5
2.2.4 Enumerações 7
2.2.5 Números de posição em figuras 7
2.2.6 Informações direcionais 7
2.3 Documentos aplicáveis 7
2.4 Manual de instruções digital 7
2.5 Qual é a sua opinião? 8

3 Utilização correta 9

4 Instruções de montagem 10

4.1 Montar o AmaTron4 10
4.2 Ligar a câmara 11
4.3 Ligar a ficha de sinais 11
4.4 Ligar o aparelho de entrada AUX-N 12

5 Vista geral do AMATRON 4 13

5.1 Vista frontal 13
5.2 Ligações 14
5.3 Placa de identificação 14
5.4 Tecla ISB 15

6 Vista geral da interface do utilizador 16

6.1 Menu principal 16
6.2 Carrossel de aplicação 17
6.3 Vista do mapa 19
6.3.1 Mapa 19
6.3.2 Menu de trabalho 20
6.4 Terminal universal 20

7 Operação básica 22

7.1 Ligar e desligar o AMATRON 4 22
7.2 Utilizar a pen USB 22
7.3 Mudar entre as utilizações 23
7.3.1 Utilizar as teclas de menu 23
7.3.2 Utilizar o carrossel de aplicação 23
7.3.3 Utilizar o gesto de deslizar 23
7.4 Configurar a barra de estado 24
7.5 Utilizar o menu de início rápido 25
7.6 Introduzir os valores numéricos 26
7.7 Introduzir texto 27
7.8 Apagar elementos 28
7.9 Renomear os elementos 28
7.10 Chamar as dicas 28

8 Utilizar o terminal universal 29

9 Efetuar as configurações básicas 30

9.1 Configurar a câmara 30
9.2 Ativar a ligação da ignição 31
9.3 Acertar a data e a hora 31
9.4 Mudar o idioma e os ajustes de região 32
9.5 Ajustar o volume 33

9.5.1 Ajustar o volume nos ajustes básicos 33
9.5.2 Ajustar o volume através do menu de início rápido 33
9.6 Regular o brilho do ecrã 34
9.6.1 Regular o brilho do ecrã nos ajustes básicos 34
9.6.2 Regular o brilho do ecrã através do menu de início rápido 35
9.7 Apresentação do ecrã sensível ao toque 35
9.8 Ativar as aplicações do gesto de deslizamento 36
9.9 Configurar o filtro perimetral para pesquisa de campo no menu de importação 37

10 Configurar o GPS 38

10.1 Utilizar o sinal GPS do trator ISOBUS 38
10.2 Configurar o recetor A100, A101 ou A631 38
10.3 Configurar o recetor Ag-Star 39
10.4 Configurar outros recetores GPS 41
10.5 Repor o recetor GPS nos ajustes de fábrica 41

11 Configurar ISOBUS 43

12 Gerir a licenças 46

13 Configurar a rede 50

13.1 Configurar ponto de acesso WiFi com AmaTron4 50
13.2 Ligar o AmaTron4 à mesma rede WiFi 50

14 Regular os dispositivos 52

14.1 Configurar o equipamento ISOBUS 52
14.2 Configurar os equipamentos Non-ISOBUS 54
14.2.1 Criar equipamento Non-ISOBUS 54
14.2.2 Configurar equipamentos Non-ISOBUS 55
14.3 Selecionar equipamento 56

15 Regular os tratores 57

15.1 Criar novo trator 57
15.2 Modificar as informações geométricas do trator 57
15.3 Configurar os sensores do trator 59
15.3.1 Configurar o sensor da roda 59
15.3.2 Configurar o sensor do radar 60
15.3.3 Enviar sinais GPS/NMEA2000 62
15.3.4 Configurar o sensor da tomada de força 63
15.3.5 Configurar o sensor da posição de trabalho 64
15.4 Selecionar o trator 66

16 Utilizar a vista do mapa 68

16.1 Configurar a vista do mapa 68
16.1.1 Ativar o menu de trabalho dinâmico 68
16.1.2 Ativar a vista em 2D 69
16.1.3 Configurar a deteção do sentido de marcha 69
16.1.4 Configurar o zoom automático 70
16.2 Mostrar a vista do mapa na aplicação AmaTron-Twin 72
16.3 Comutar o menu de trabalho 72
16.4 Ocultar e mostrar informações do equipamento 73
16.5 Mudar entre as barras de pulverização 74
16.6 Alternar entre mapas de aplicação 75
16.7 Zoom do mapa 75
16.8 Comutar a vista aérea 75
16.9 Focar o símbolo do veículo 76
16.10 Corrigir o GPS-Drift 76
16.10.1 Corrigir manualmente o GPS-Grift 76
16.10.2 Corrigir o GPS-Drift com o obstáculo marcado 76

17 Iniciar o trabalho 78

18 Importar o ficheiro shape 81

19 Trabalhar com documentação 84

19.1 Guardar os dados do campo 84
19.2 Carregar os dados do campo 85
19.3 Criar novo campo 86
19.4 Adicionar dados do campo do ficheiro shape ao campo 87
19.5 Importar os dados de tarefa ISO-XML 90
19.5.1 Importar os dados de tarefa ISO-XML da pen USB 90
19.5.2 Importar os dados de tarefa ISO-XML com a aplicação myAmaRouter 92
19.6 Exportar os dados de tarefa ISO-XML 93
19.6.1 Exportar os dados de tarefa ISO-XML para a pen USB 93
19.6.2 Exportar os dados de tarefa ISO-XML com a aplicação myAmaRouter 94
19.7 Gerir os dados de tarefa 94
19.7.1 Criar uma nova tarefa 94
19.7.2 Configurar a quantidade a dispersar 96
19.7.3 Gerir os produtos 97
19.7.4 Gerir os clientes 99
19.7.5 Gerir os motoristas 101
19.8 Exportar os dados de tarefa como PDF 102

20 Utilizar a comutação das secções 104

20.1 Ajustar a sobreposição 104
20.1.1 Fixar a sobreposição no sentido de marcha 104
20.1.2 Fixar o grau de sobreposição 106
20.1.3 Fixar a tolerância de sobreposição 108
20.1.4 Fixar a tolerância de sobreposição no limite do campo 110
20.2 Iniciar a gravação 111
20.3 Terminar a gravação 113

21 Utilizar os limites do campo 114

21.1 Criar o limite do campo 114
21.2 Criar zonas de exclusão 116
21.3 Ocultar o limite do campo 118
21.4 Configurar os limites do campo 118
21.4.1 Desativar a zona de segurança 118
21.4.2 Ativar os avisos de obstáculos e limites 119
21.4.3 Indicar limites do campo inativos 120
21.4.4 Ativar a deteção automática dos limites do campo 120

22 Utilizar fim do rego virtual 122

22.1 Criar cabeceira do terreno virtual 122
22.2 Processar a cabeceira do terreno virtual 125

23 Marcar o obstáculo 126

24 Utilizar a ajuda para marcha paralela 128

24.1 Configurar a ajuda para marcha paralela 128
24.1.1 Selecionar o modelo da linha da via 128
24.1.2 Processar as linhas da via 129
24.1.3 Ajustar a sensibilidade da barra de luz 130
24.2 Criar linhas da via 131
24.2.1 Criar linha A-B 131
24.2.2 Criar contorno alisado 132
24.3 Criar canteiros 133
24.4 Marcha paralela 134
24.5 Deslocar as linhas da via 134
24.6 Renomear as linhas da via 135
24.7 Ocultar as linhas da via 136

25 Utilizar o rebaixamento automático da rampa de pulverização 137

26 Configurar o dispositivo de entrada AUX-N 139

26.1 Configurar o dispositivo de entrada AUX-N 139

26.1.1 Ocupar o aparelho de entrada AUX-N com funções AmaTron 4 139

26.1.2 Ocupar o dispositivo de entrada AUX-N com funções do aparelho 141

26.1.3 Apagar a atribuição AUX-N 144

26.2 Gerir a atribuição preferida 146

26.2.1 Confirmar a atribuição AUX-N 146

26.2.2 Modificar a atribuição AUX-N 146

26.3 Remediar os conflitos AUX-N 151

27 Criar capturas de ecrã 152

28 Utilizar a câmara 153

29 Eliminar erro 154

30 Repor nos ajustes de fábrica 155

31 Anexo 156

31.1 Documentos aplicáveis 156

32 Índices 157

32.1 Glossário 157

32.2 Índice alfabético 159

Segurança e responsabilidade

1

CMS-T-00003619-C.1

1.1 Trânsito rodoviário

CMS-T-00003620-C.1

Não utilizar o comutador de comando ou o terminal de comando durante a condução na via pública

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

► Não utilize o computador de comando ou o terminal de comando durante a condução na via pública.

1.2 Manutenção e armazenamento

CMS-T-00003621-D.1

Danos devido curto-circuito

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

► *Antes de efetuar os trabalhos de manutenção,*
separar todas as ligações entre o terminal de comando ou o computador de comando e o trator.

Danos devido sobretensão

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

► *Antes de começar a soldar,*
separar todas as ligações entre o terminal de comando ou o computador de comando e o trator.

Danos devido limpeza incorreta

► O computador de comando ou o terminal de comando só deve ser limpo com um pano húmido e macio.

Danos devido temperatura de funcionamento e de armazenamento incorreta

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

- ► O computador de comando ou o terminal de comando só pode ser operado com temperaturas entre -20 °C e +65 °C
- ► O computador de comando ou o terminal de comando só pode ser armazenado com temperaturas entre -30 °C e +80 °C

1.3 Alterações estruturais

CMS-T-00003622-C.1

Alterações e utilização não autorizadas

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

- ► Efetue apenas alterações no computador de comando ou no terminal de comando descritas no manual de instruções do computador de comando ou do terminal de comando.
- ► Utilize o computador de comando ou o terminal de comando corretamente.
- ► Não abra o computador de comando ou o terminal de comando.
- ► Não puxar nos tubos.

1.4 Sistema de videocâmara

CMS-T-00003623-B.1

Imagem da câmara não para decisões relevantes para a segurança

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

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

1.5 Visor

CMS-T-00003624-B.1

Perigo de acidente devido a indicações de visor incorretas

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

- *Quando a vista para o visor é restrita,*
  parar a operação.

- *Quando o visor estiver avariado,*
  iniciar novamente o computador de comando ou o terminal de comando.

Perigo de acidente devido a um gesto de deslizar incorreto

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

- Iniciar o gesto de deslizar na extremidade do visor.

Sobre este manual de instruções

2

CMS-T-00000081-J.1

2.1 Direitos de autor

CMS-T-00012308-A.1

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

2.2 Representações utilizadas

CMS-T-005676-G.1

2.2.1 Avisos e palavras-sinal

CMS-T-00002415-A.1

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

PERIGO

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

ADVERTÊNCIA

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

CUIDADO

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

2.2.2 Outras indicações

CMS-T-00002416-A.1

IMPORTANTE

- Assinala um risco de danos na máquina.

INDICAÇÃO RELATIVA AO MEIO AMBIENTE

- Assinala um risco de danos ambientais.

INDICAÇÃO

Assinala dicas de aplicação e indicações para uma utilização otimizada.

2.2.3 Instruções de procedimento

CMS-T-00000473-E.1

2.2.3.1 Instruções de procedimento numeradas

CMS-T-005217-B.1

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

Exemplo:

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

2.2.3.2 Instruções de procedimento e reações

CMS-T-005678-B.1

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

Exemplo:

1. Instrução de procedimento 1

➡ Reação à instrução de procedimento 1

2. Instrução de procedimento 2

2.2.3.3 Instruções de procedimento alternativas

CMS-T-00000110-B.1

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

Exemplo:

1. Instrução de procedimento 1

   ou

   instrução de procedimento alternativa

2. Instrução de procedimento 2

2.2.3.4 Instruções de procedimento com apenas um procedimento

CMS-T-005211-C.1

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

Exemplo:

► Instrução de procedimento

2.2.3.5 Instruções de procedimento sem ordem

CMS-T-005214-C.1

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

Exemplo:

► Instrução de procedimento

► Instrução de procedimento

► Instrução de procedimento

2.2.3.6 Trabalho de oficina

CMS-T-00013932-B.1

TRABALHO DE OFICINA

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

2.2.4 Enumerações

CMS-T-000024-A.1

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

Exemplo:

- Ponto 1
- Ponto 2

2.2.5 Números de posição em figuras

CMS-T-000023-B.1

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

2.2.6 Informações direcionais

CMS-T-00012309-A.1

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

2.3 Documentos aplicáveis

CMS-T-00000616-B.1

Uma lista de outros documentos aplicáveis é anexada.

2.4 Manual de instruções digital

CMS-T-00002024-B.1

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

2.5 Qual é a sua opinião?

CMS-T-000059-D.1

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

AMAZONEN-WERKE H. Dreyer SE & Co. KG
Technische Redaktion
Postfach 51
D-49202 Hasbergen

Fax: +49 (0) 5405 501-234
E-Mail: tr.feedback@amazone.de

CMS-I-00000638

Utilização correta

3

CMS-T-00003618-A.1

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

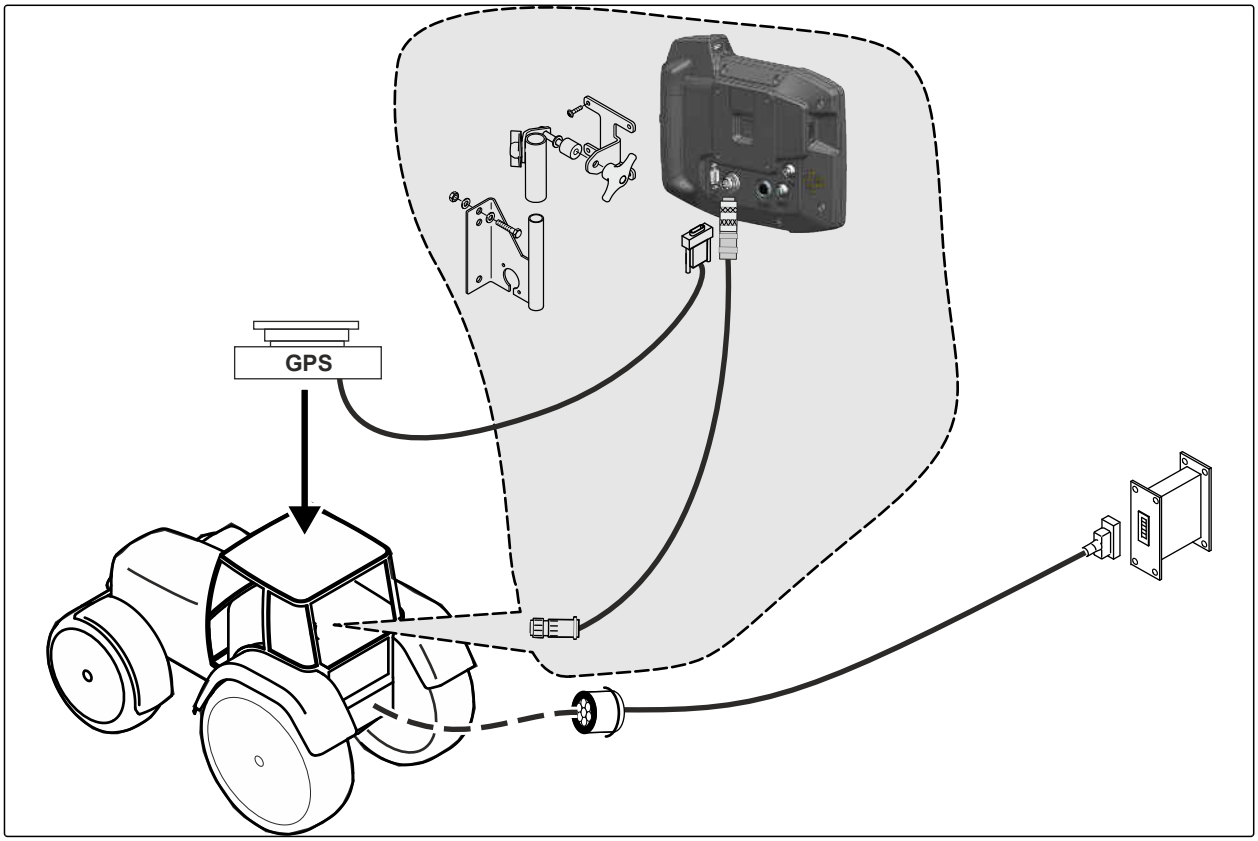
Instruções de montagem

4

CMS-T-00003680-C.1

4.1 Montar o AmaTron4

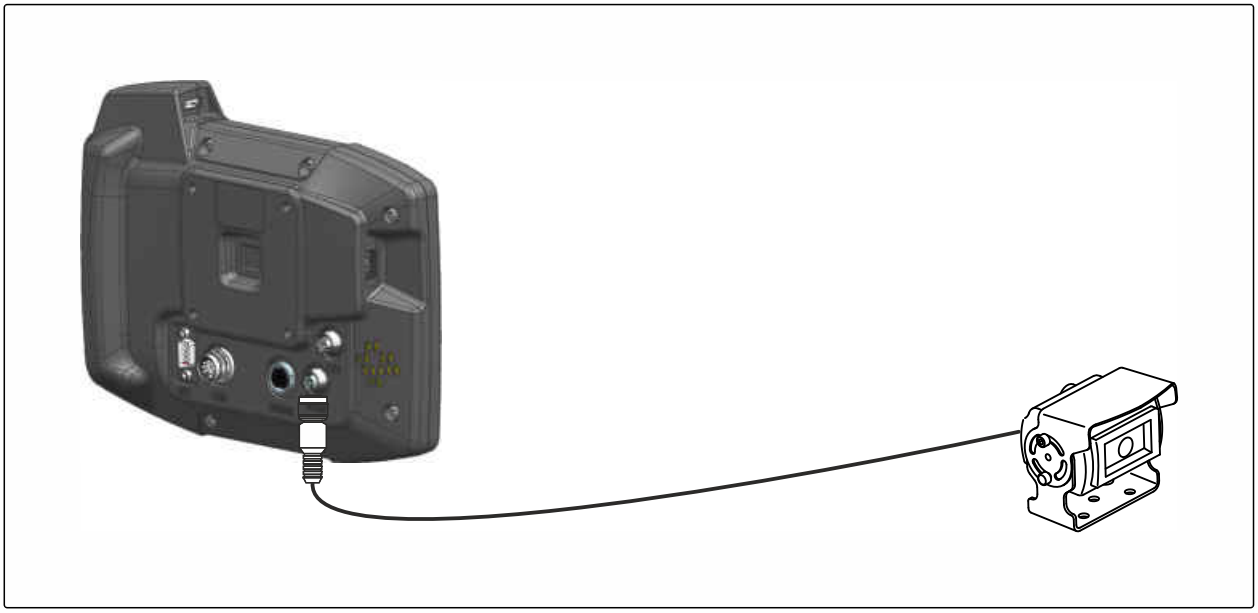
CMS-T-00000302-D.1



CMS-I-00000230

4.2 Ligar a câmara

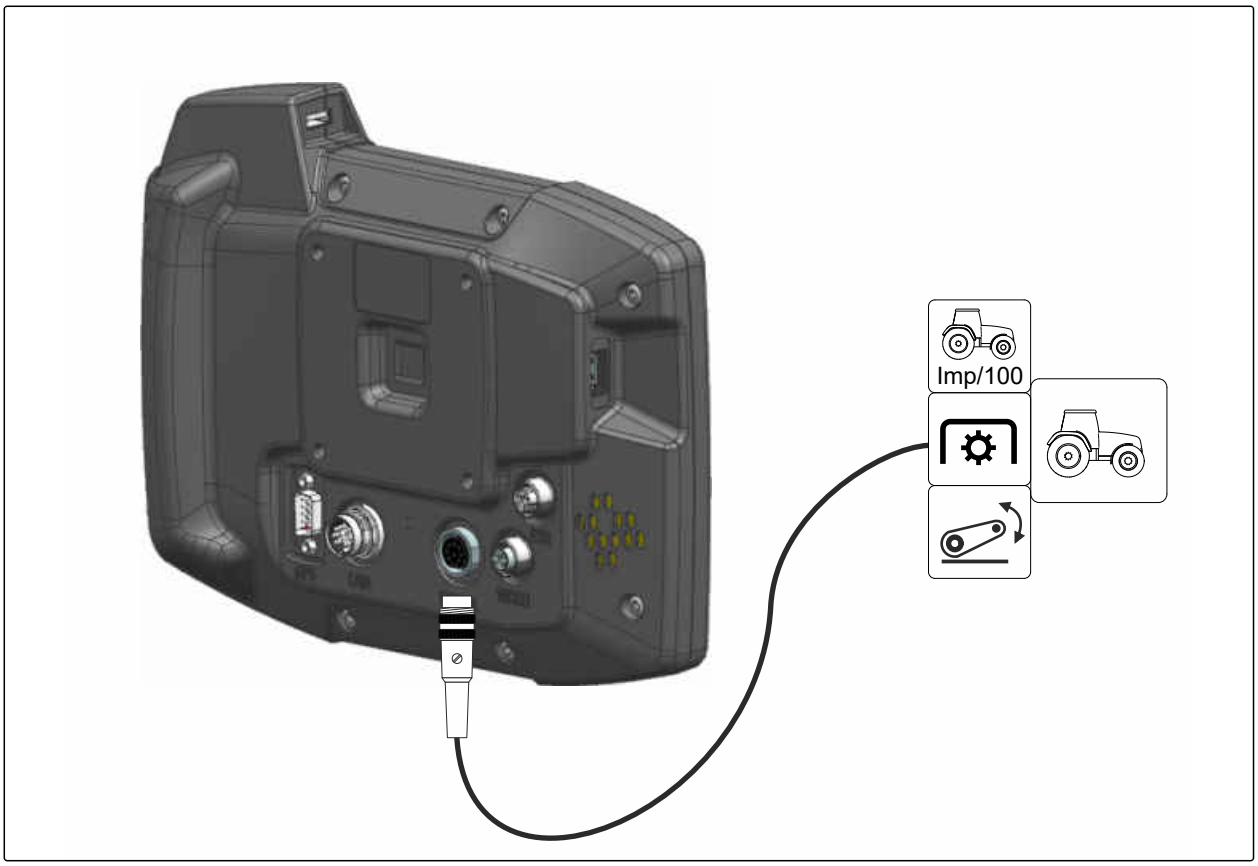
CMS-T-00003681-A.1



CMS-I-00002708

4.3 Ligar a ficha de sinais

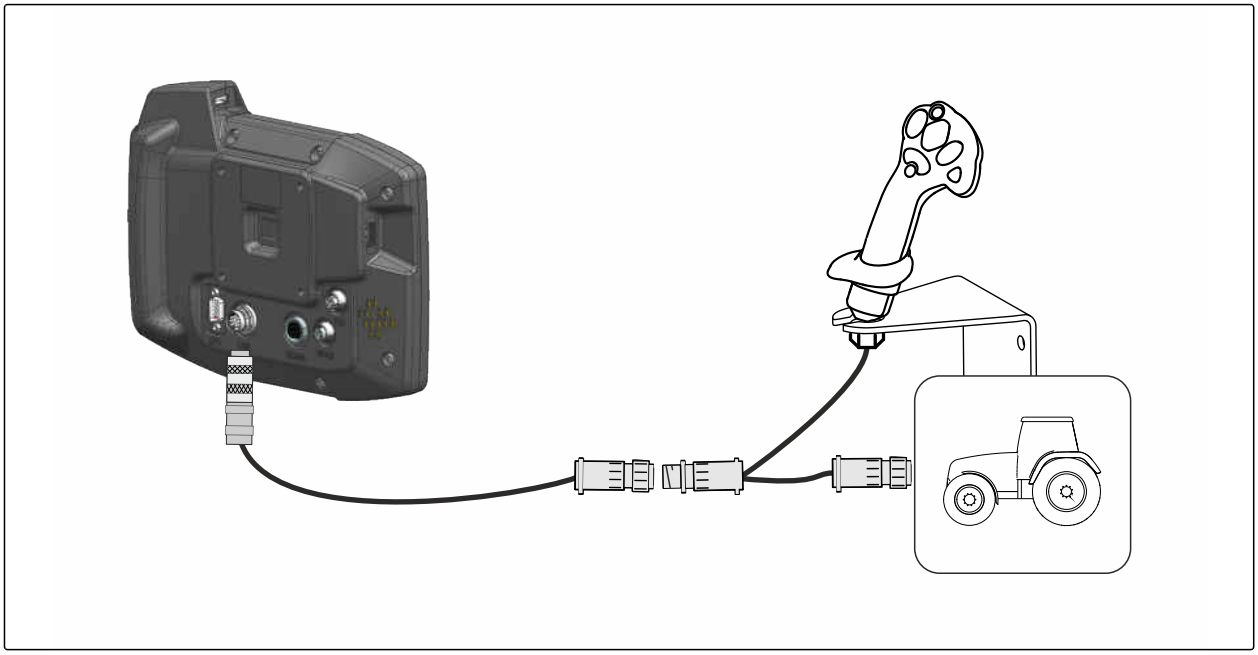
CMS-T-00003682-C.1



CMS-I-00002707

4.4 Ligar o aparelho de entrada AUX-N

CMS-T-00003927-B.1



CMS-I-00002901

INDICAÇÃO

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

Vista geral do AMATRON 4

5

CMS-T-00001632-E.1

5.1 Vista frontal

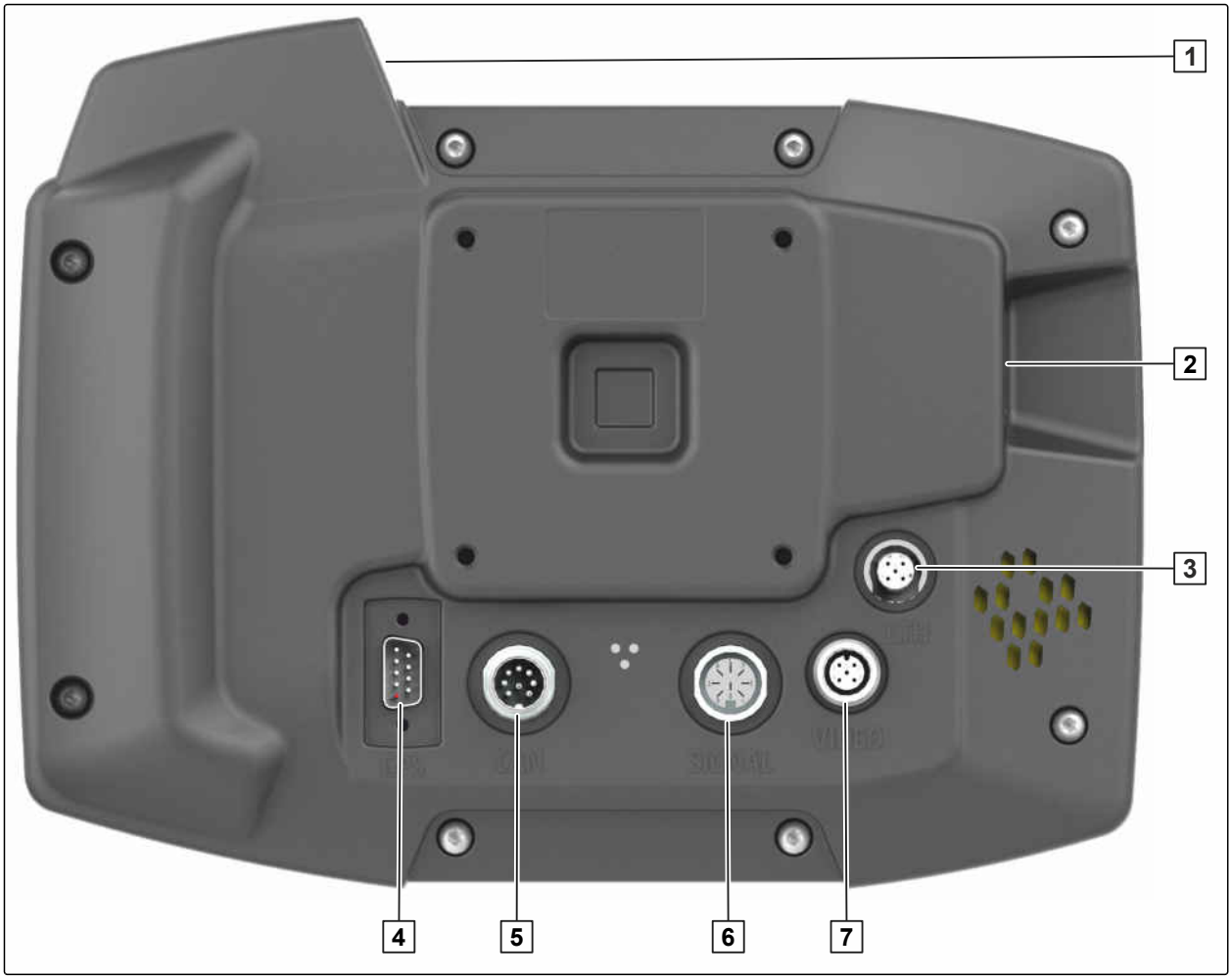
CMS-T-00001633-C.1

CMS-I-00001011

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

5.2 Ligações

CMS-T-00000185-B.1



CMS-I-00000100

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

5.3 Placa de identificação

CMS-T-00010641-A.1

1 Número de peça

2 Data de calendário codificada

3 Número de revisão

4 Número de série

CMS-I-00007283

1 Número do aparelho

2 Data de calendário codificada

3 Modelo

CMS-I-00007286

5.4 Tecla ISB

CMS-T-00013136-A.1

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

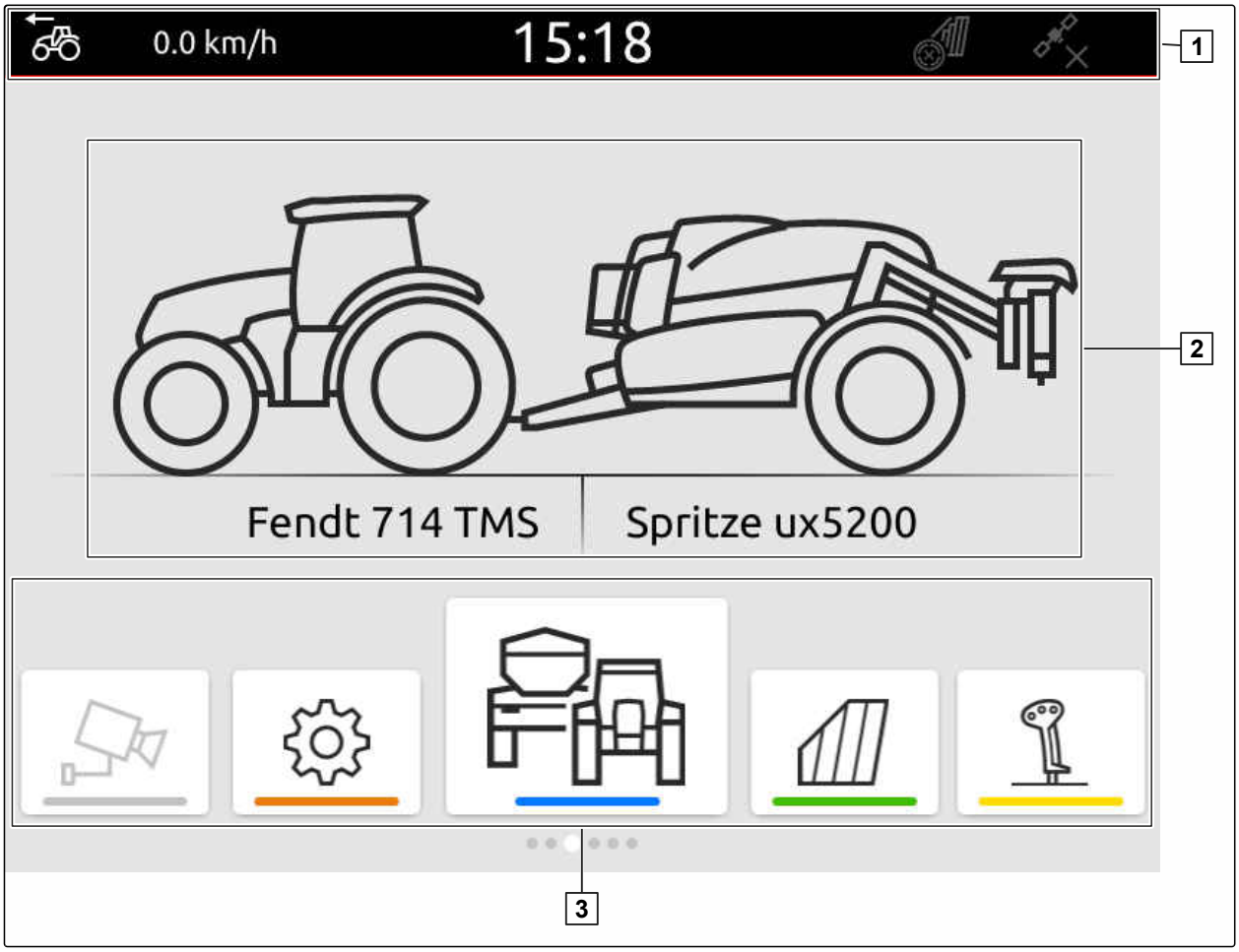
Vista geral da interface do utilizador

6

CMS-T-00000210-G.1

6.1 Menu principal

CMS-T-00000234-C.1



CMS-I-00000104

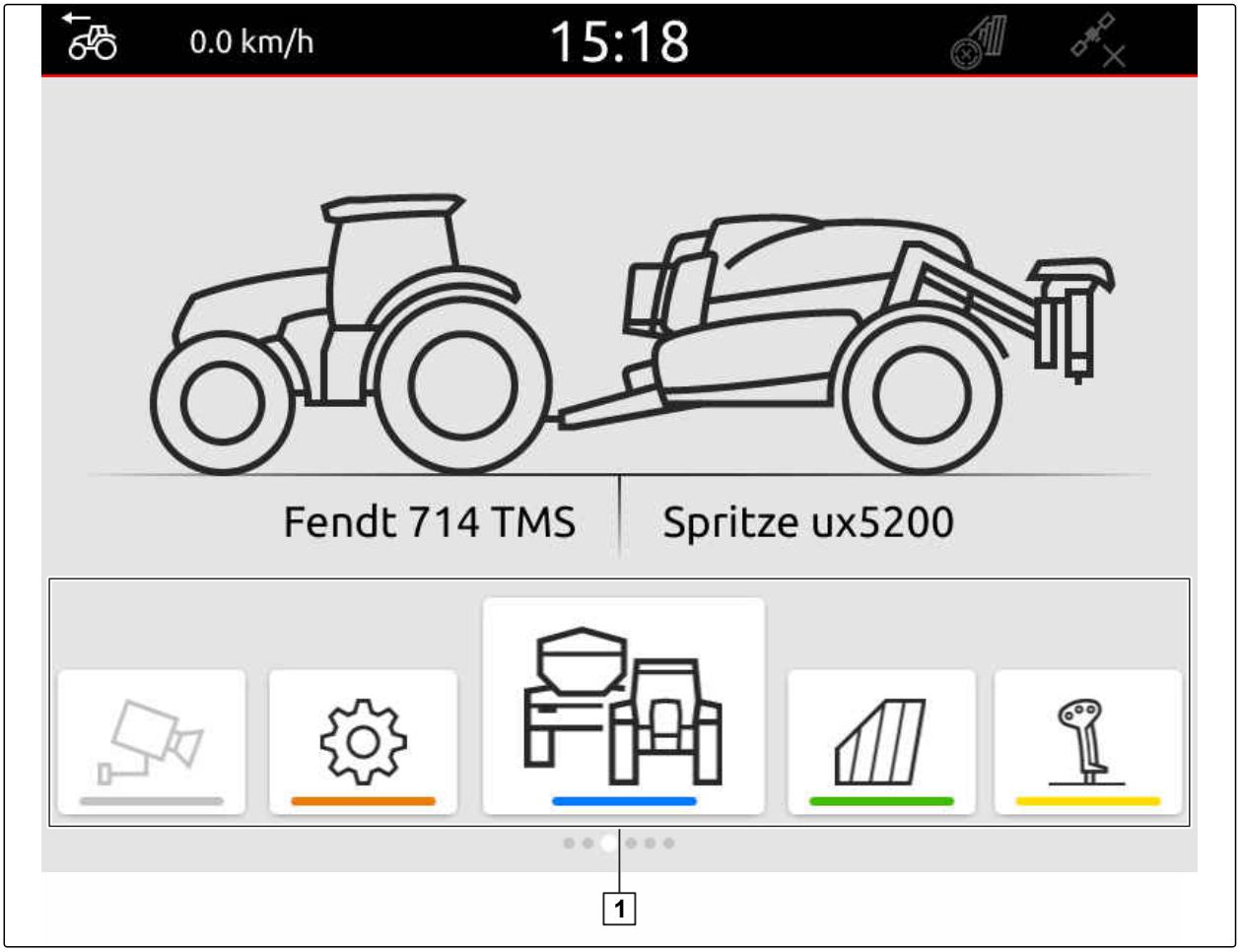
1 Barra de estado

2 Indicação do equipamento ativo e do trator ativo

3 Carrossel de aplicação

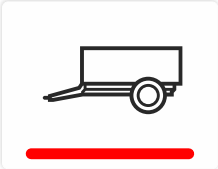
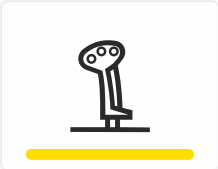
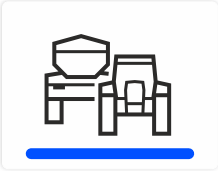
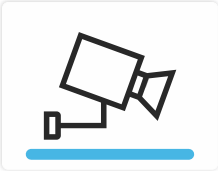
6.2 Carrossel de aplicação

CMS-T-00000254-D.1



CMS-I-00000110

O carrossel de aplicação 1 contém as seguintes utilizações:

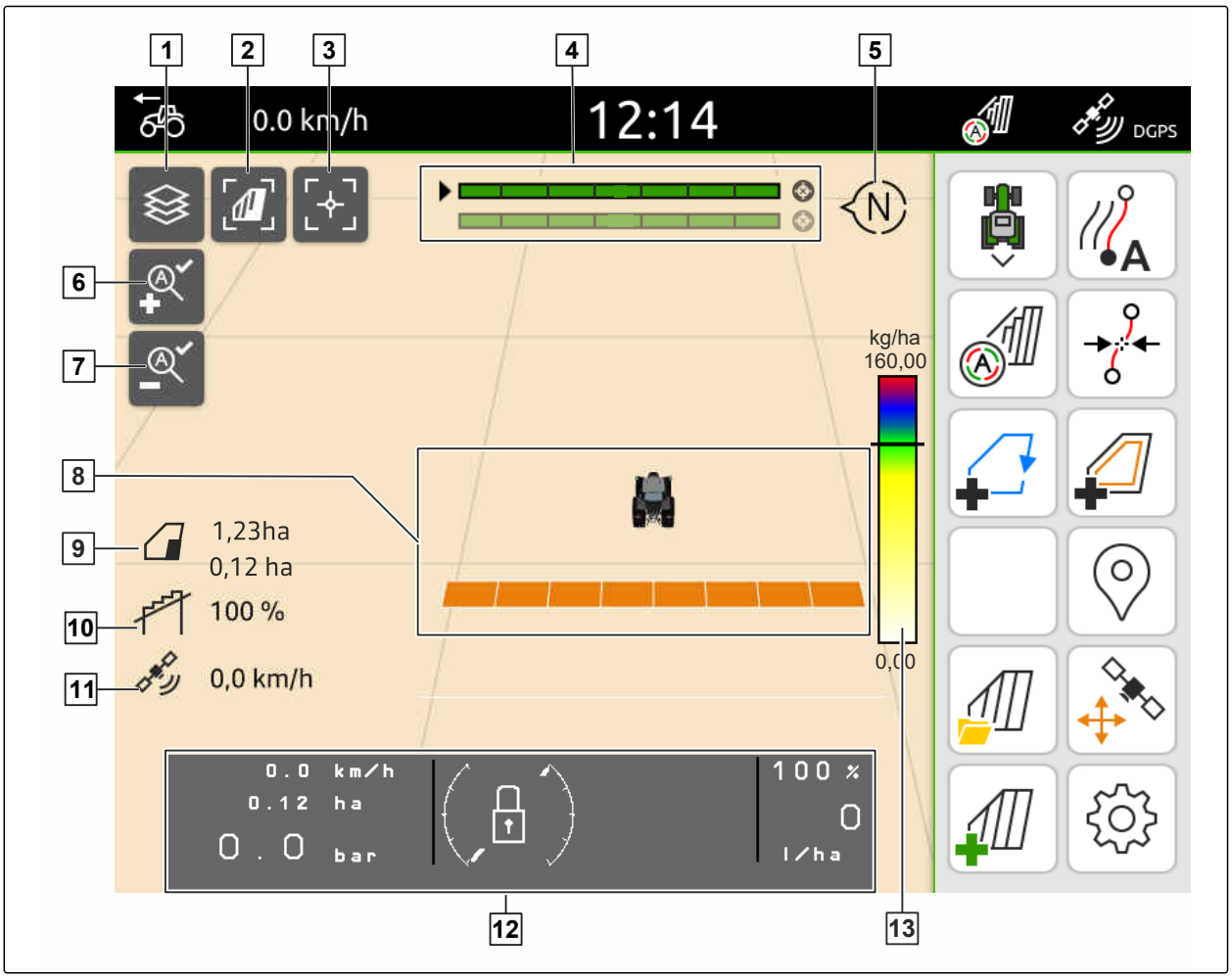
Utilização	Botão	Função
Terminal universal	O símbolo depende do equipamento selecionado. 	Mostrar o comando do equipamento do equipamento ligado
Atribuição AUX-N		Configurar o dispositivo de entrada AUX-N ligado
Menu Setup		Configurar AMATRON 4
Gestão do equipamento		Vista geral dos tratores e equipamentos, configurar os tratores e equipamentos
Câmara		Mostrar imagem da câmara
Vista do mapa		Abrir vista do mapa

6.3 Vista do mapa

CMS-T-00000241-G.1

6.3.1 Mapa

CMS-T-00000242-F.1

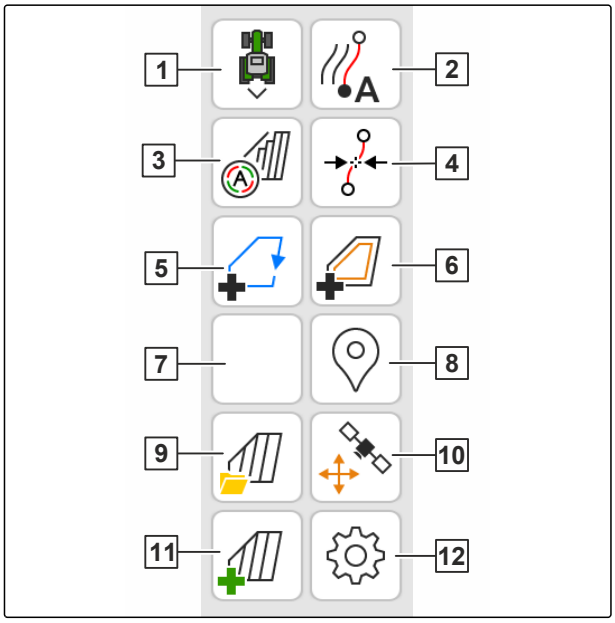


CMS-I-00000105

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

6.3.2 Menu de trabalho

CMS-T-00000243-D.1



CMS-I-00000142

1 Inverter o sentido de marcha

2 Criar linha da faixa

3 Ativar a comutação automática das secções

4 Deslocar as linhas da via

5 Criar o limite do campo

6 Criar fim do rego virtual

7 Sem função

8 Criar marcação

9 Abrir o menu de campo

10 Correção GPS-Drift

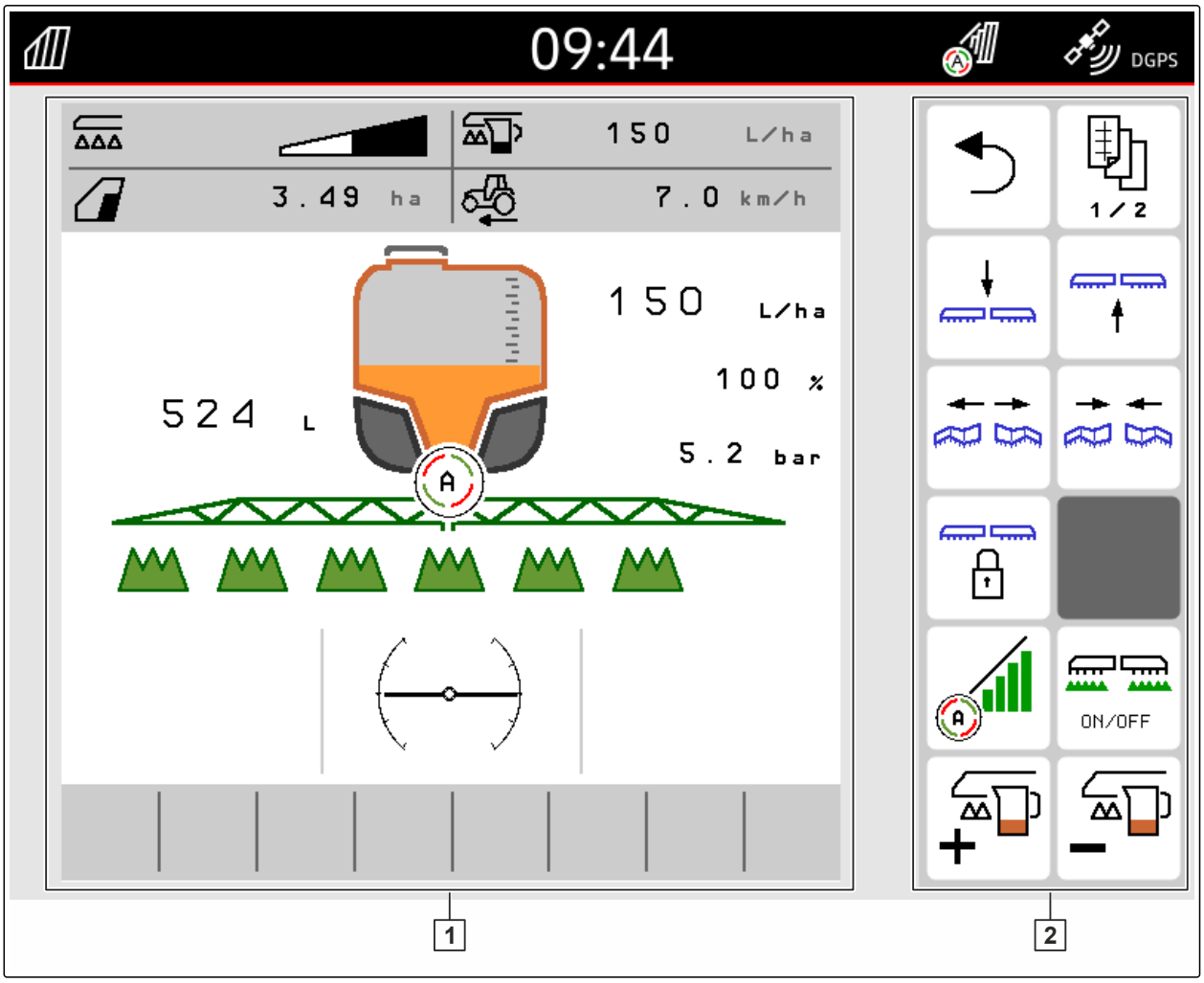
11 Criar novo campo

12 Configurar a vista do mapa

6.4 Terminal universal

CMS-T-00000236-D.1

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



CMS-I-00000107

1 Informações sobre o equipamento

2 Botões de função

INDICAÇÃO

A indicação dentro do terminal universal depende do equipamento ligado.

Operação básica

7

CMS-T-00000181-H.1

7.1 Ligar e desligar o AMATRON 4

CMS-T-00000207-D.1

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

CMS-I-00000108

INDICAÇÃO

Se um dispositivo de entrada AUX-N estiver conectado, a atribuição do dispositivo de entrada AUX-N deve ser confirmada; consultar a página 146.

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

7.2 Utilizar a pen USB

CMS-T-00013137-A.1

CONDIÇÕES

- ✓ Capacidade máxima da pen USB 64 GB
- ✓ Pen USB formatada no sistema de ficheiros FAT32

▶ Insira uma pen USB adequada na porta USB superior ou traseira.

➡ Aparece uma mensagem que indica que foi detetada uma pen USB.

7.3 Mudar entre as utilizações

CMS-T-00000250-F.1

7.3.1 Utilizar as teclas de menu

CMS-T-00000251-C.1

1. *Para abrir o menu principal,*
   prima **1**.

2. *Para poder abrir a vista do mapa,*
   prima **2**.

3. *Para poder abrir o terminal universal,*
   prima **3**.

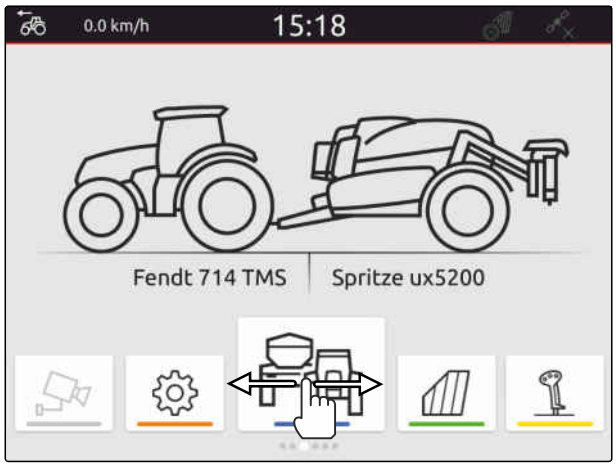
CMS-I-00000109

7.3.2 Utilizar o carrossel de aplicação

CMS-T-00000252-B.1

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

2. Selecionar a utilização desejada.



CMS-I-00000276

7.3.3 Utilizar o gesto de deslizar

CMS-T-00000260-F.1

As utilizações para o gesto de deslizar podem ser selecionados no menu de configuração, consultar a página 36.

IMPORTANTE

Perigo de danos na máquina

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

- Inicie o gesto de deslizar na extremidade do visor.

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

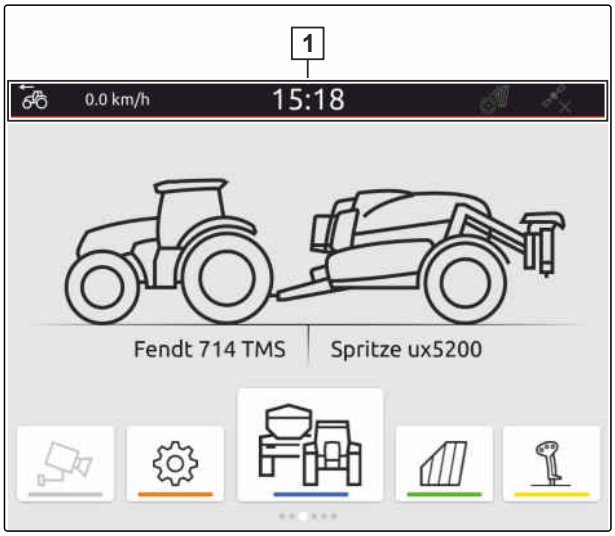
CMS-I-00000277

7.4 Configurar a barra de estado

CMS-T-00000197-D.1

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

A seguinte tabela mostra todas as funções disponíveis:



CMS-I-00000310

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

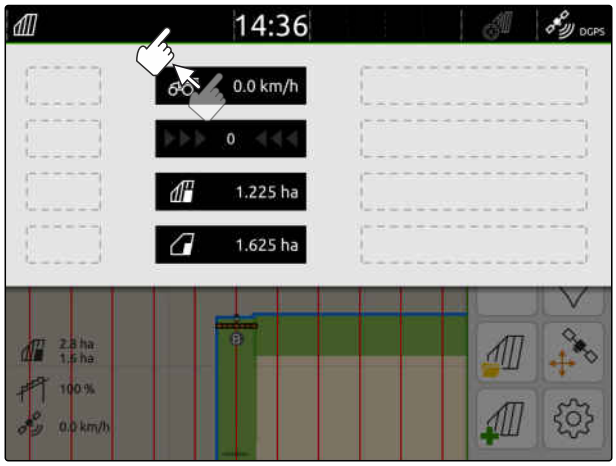
Símbolo	Informação
	Área não trabalhada do campo selecionado
▶▶▶ ? ◀◀◀	Desvio da linha da via

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

➡ Todas as informações aparecem numa vista geral.

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

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



CMS-I-00000145

7.5 Utilizar o menu de início rápido

CMS-T-00000203-E.1

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

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

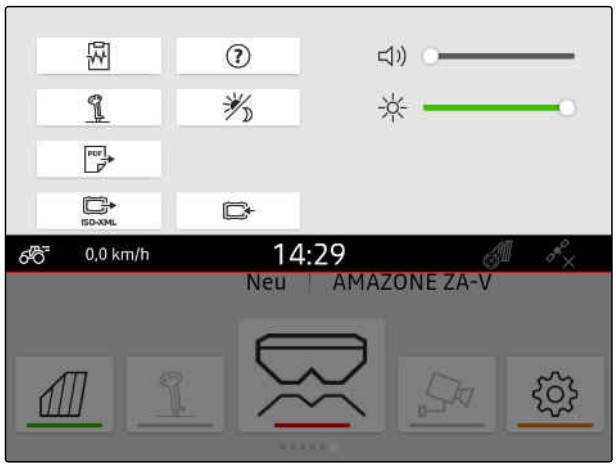
1. Deslize o dedo da extremidade superior do visor para o centro do visor.

➡ Aparece o menu de início rápido.

CMS-I-00000278

2. Selecionar a função desejada.

3. *Para fechar o menu de início rápido,*
tocar no visor por baixo do menu de início rápido.



CMS-I-00000144

7.6 Introduzir os valores numéricos

CMS-T-00000204-B.1

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

1. Introduzir números ou contas.

2. Confirmar a entrada com ✓

ou

para cancelar a entrada
Tocar no visor por cima do teclado numérico.

CMS-I-00000111

7.7 Introduzir texto

CMS-T-00000205-D.1

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

- *Para introduzir números ou caracteres especiais,*

  selecione 123 .

CMS-I-00000113

- *Para chamar mais caracteres especiais,*

  selecione 1/2 .

INDICAÇÃO

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

- *Para selecionar entre tipos de caracteres japoneses,*

  selecione o botão 1 .

CMS-I-00005064

- Confirmar a entrada de texto com ✓

  ou

  para cancelar a entrada de texto
  Tocar no visor por cima do bloco de desenho.

7.8 Apagar elementos

CMS-T-00003584-A.1

1. *Para apagar elementos,*

   selecione .

2. Confirmar a eliminação com .

7.9 Renomear os elementos

CMS-T-00003585-A.1

1. Manter a denominação do elementos premida.

2. Introduzir a denominação.

3. Confirmar a denominação com .

7.10 Chamar as dicas

CMS-T-00003638-B.1

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

As dicas aparecem para os seguintes menus:

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

1. Mudar para o menu desejado.

2. Abrir o menu de início rápido.

3. selecione .

CMS-I-00000278

Utilizar o terminal universal

8

CMS-T-00000475-B.1

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

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

1. *Para poder abrir o terminal universal,*
   Premir a tecla para o terminal universal **1**.

2. *Para selecionar os comandos do equipamento, para poder comutar entre estes,*
   manter premida a tecla para o terminal universal **1**.

➡ Abre-se uma lista com os equipamentos ligados.

3. Selecionar o equipamento desejado.

➡ Os equipamentos selecionados recebem uma marca de verificação.

4. *Para mudar entre os comandos do equipamento dos equipamentos selecionados,*
   premir a tecla para o terminal universal **1**.

CMS-I-00000313

Efetuar as configurações básicas

9

CMS-T-00000182-J.1

9.1 Configurar a câmara

CMS-T-00000212-I.1

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

CMS-I-00000152

2. *Par utilizar a câmara,*
   ativar *"Câmara"*.

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

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

4. Introduzir em *"Valor limite para visualização da câmara"* a velocidade desejada.

5. *Para refletir a imagem da câmara,*
   ativar *"Refletir horizontalmente a câmara"* ou *"Refletir verticalmente a câmara"*.

CMS-I-00000165

9.2 Ativar a ligação da ignição

CMS-T-00000214-F.1

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

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

2. Ativar *"Ligar a ignição"*

   ou

   Desativar *"Ligar a ignição"*.

CMS-I-00000160

9.3 Acertar a data e a hora

CMS-T-00001685-F.1

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

CMS-I-00000148

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

   ou

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

3. Introduzir em *"Data"* a data desejada.

4. Em *"formato da data"* definir o formato da data desejado.

5. Introduzir em *"hora"* a hora desejada, o formato de tempo e o fuso horário.

CMS-I-00000153

9.4 Mudar o idioma e os ajustes de região

CMS-T-00000216-F.1

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

CMS-I-00001049

2. Selecionar em *"Idioma"* o idioma desejado.

3. Selecionar em *"Traço separativo do dígito"* o traço separativo do dígito desejado.

4. Selecionar em *"Sistema de unidades de medição"* o sistema de unidades de medição desejado.

CMS-I-00000161

9.5 Ajustar o volume

CMS-T-00003606-D.1

9.5.1 Ajustar o volume nos ajustes básicos

CMS-T-00000220-G.1

1. Selecionar no menu Setup *"Ajustes básicos"*.

CMS-I-00000167

2. Ajustar o volume com o cursor.

CMS-I-00000178

9.5.2 Ajustar o volume através do menu de início rápido

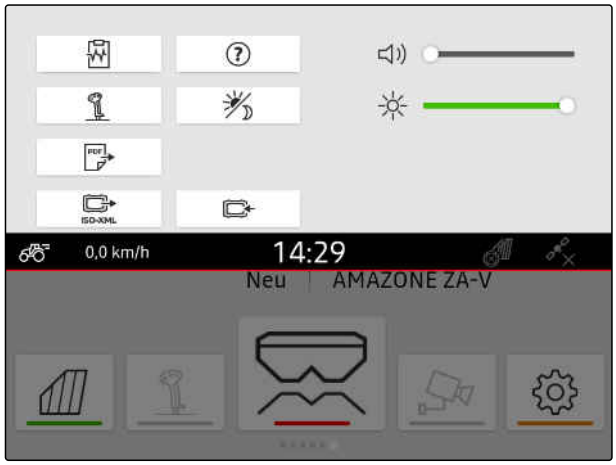
CMS-T-00003607-C.1

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

➡ Aparece o menu de início rápido.

CMS-I-00000278

2. Ajustar o volume com o cursor.



CMS-I-00000144

9.6 Regular o brilho do ecrã

CMS-T-00003608-D.1

9.6.1 Regular o brilho do ecrã nos ajustes básicos

CMS-T-00000221-G.1

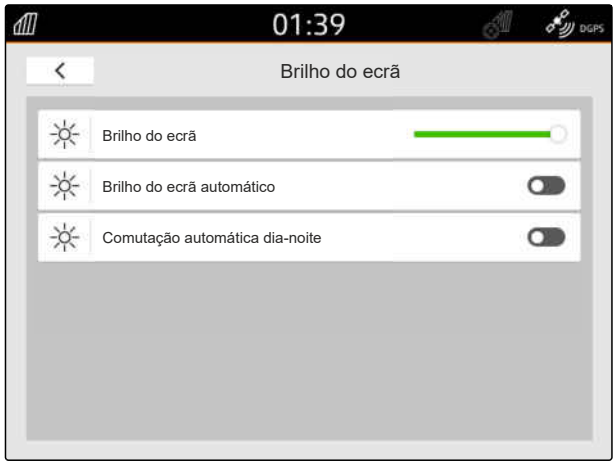
1. Selecionar no menu Setup *"Ajustes básicos"* > *"Brilho do ecrã"*.

CMS-I-00000181

2. Regular o brilho do ecrã com o cursor.

3. *Se quer que o brilho do ecrã se ajuste automaticamente à luminosidade natural,* ative *"Brilho do ecrã automático"*.

4. *Se quer mudar automaticamente entre o modo diurno e modo nocturno independentemente da luminosidade natural,* ative *"Comutação automática dia-noite"*.



CMS-I-00004917

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

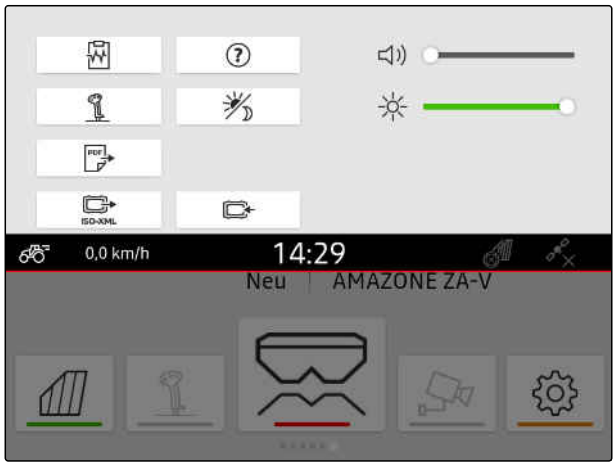
CMS-T-00003609-C.1

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

➡ Aparece o menu de início rápido.

CMS-I-00000278

2. Regular o brilho do ecrã com o cursor.

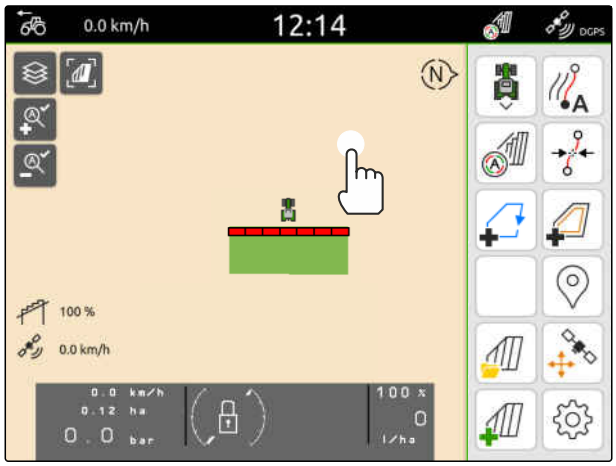


CMS-I-00000144

9.7 Apresentação do ecrã sensível ao toque

CMS-T-00000223-G.1

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



CMS-I-00002924

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

CMS-I-00000167

2. Ativar *"Ecrã sensível ao toque"*

   ou

   Desativar *"Ecrã sensível ao toque"*

CMS-I-00000180

9.8 Ativar as aplicações do gesto de deslizamento

CMS-T-00000224-G.1

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

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

1. Selecionar no menu de configuração *"Ajustes básicos" > "Aplicações do gesto do deslizamento"*.

2. Ativar ou desativar as utilizações desejadas

   ou

   Desativar as aplicações.

3. *Para mudar entre as utilizações selecionadas,* consultar a página 23.

CMS-I-00000182

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

CMS-T-00013055-A.1

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

1. Selecione no menu de configuração *"Ajustes básicos" > "Filtro de perímetro para pesquisa de campo no menu de importação"*.

2. Selecionar o perímetro desejado.

CMS-I-00008290

Configurar o GPS

10

CMS-T-00001689-G.1

10.1 Utilizar o sinal GPS do trator ISOBUS

CMS-T-00010450-B.1

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

INDICAÇÃO

Se o trator envia um sinal GPS para o ISOBUS, o AmaTron 4 não pode enviar o sinal GPS para o ISOBUS, consultar a página 62.

1. Selecionar no menu de configuração *"GPS"*.

2. Selecionar em *"Entrada do recetor GPS""ISOBUS NMEA2000"*.

➡ Os pontos de menu *"Taxa de transferência"* e *"Configurar o recetor GPS"* são desativados.

CMS-I-00008403

10.2 Configurar o recetor A100, A101 ou A631

CMS-T-00001692-F.1

Este recetor de GPS oferece a possibilidade de configurar manualmente os dois satélites de correção. Os satélites de correção enviam os dados de correção ao destinatário. Os dados de correção aumentam a precisão.

CONDIÇÕES

✓ Recetor A100, A101 ou A631 ligado

1. Selecionar no menu Setup *"GPS"*.

2. Selecionar em *"Entrada do recetor GPS""GPS (NMEA0183)"*.

3. Selecionar *"Configurar o recetor de GPS"*.

➡ O recetor GPS ligado está a ser procurado.

CMS-I-00001056

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

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

INDICAÇÃO

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

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

CMS-I-00001055

10.3 Configurar o recetor Ag-Star

CMS-T-00001693-G.1

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

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

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

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

CONDIÇÕES

- Recetor Ag-Star ligado

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

➡ O recetor GPS ligado está a ser procurado.

CMS-I-00001056

5. Selecionar em *"Modo de correção"* o modo de correção desejado.

INDICAÇÃO

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

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

CMS-I-00001057

10.4 Configurar outros recetores GPS

CMS-T-00003635-E.1

CONDIÇÕES

- Recetor GPS ligado

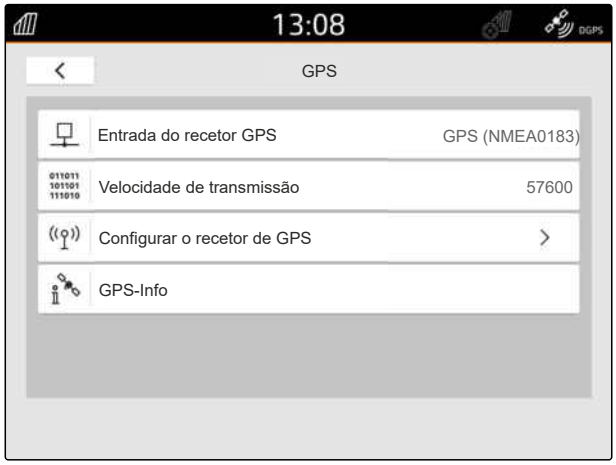
O recetor ligado deve cumprir os seguintes requisitos mínimos. Os valores indicados constam no manual de instruções do recetor GPS. Os recetores GPS que pertencem ao equipamento do trator podem ser configurados através do trator.

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

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

   ou

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



CMS-I-00001056

10.5 Repor o recetor GPS nos ajustes de fábrica

CMS-T-00001744-F.1

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

1. Selecionar no menu Setup *"Recetor GPS"*.

2. Selecionar *"Configurar o recetor de GPS"*.

CMS-I-00001056

3. selecione *"Ajustes de fábrica"*.

4. Confirmar a reposição com ✓.

5. Configurar de novo o recetor GPS.

CMS-I-00001057

Configurar ISOBUS

11

CMS-T-00000281-H.1

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

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

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

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

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

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

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

1. Selecionar no menu de configuração *"ISOBUS"*.

CMS-I-00000170

2. *Se quer utilizar o comando do equipamento no AmaTron 4,*
   Ativar UT.

3. *Se o aparelho de entrada AUX-N deve ser configurado através do AmaTron 4,*
   selecionar em *"Número UT"* 1.

4. *Se quer apresentar o comando do equipamento no AmaTron 4,*
   modificar no comando do equipamento o número UT para o número UT do AmaTron4.

5. *Se quer utilizar a documentação da tarefa no AmaTron 4,*
   Ativar TC.

6. *Se quer utilizar a documentação da tarefa e a comutação das secções automática do equipamento ligado no AmaTron 4,*
   modificar no comando do equipamento o número TC para o número TC do AmaTron4.

CMS-I-00000408

SOLUÇÃO DE PROBLEMAS

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

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

Gerir a licenças

12

CMS-T-00001691-J.1

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

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

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

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

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

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

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

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

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

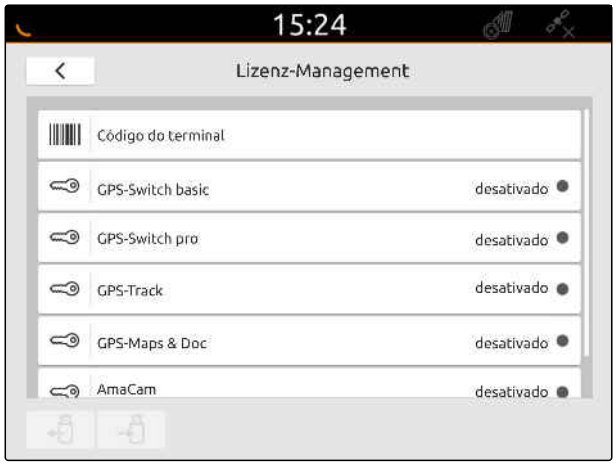
Funções	Sem licença	GPS-Switch basic	GPS-Switch pro	GPS-Track	GPS-Maps&Doc	AmaCam
Mostrar imagem da câmara						X

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

CMS-I-00000168

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

2. *Para ativar as licenças,*
   contactar o comerciante AMAZONE.



CMS-I-00001096

Configurar a rede

13

CMS-T-00004307-C.1

13.1 Configurar ponto de acesso WiFi com AmaTron4

CMS-T-00004308-C.1

Uma rede WiFi pode ser criada com o AmaTron 4 e uma pen WiFi. Outros dispositivos com acesso ao WiFi podem aceder a esta rede WiFi. A rede WiFi pode ser utilizada através das aplicações myAmaRouter e AmaTron-Twin.

CONDIÇÕES

- Pacote Connect da AmaTron adquirido

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

CMS-I-00003176

13.2 Ligar o AmaTron4 à mesma rede WiFi

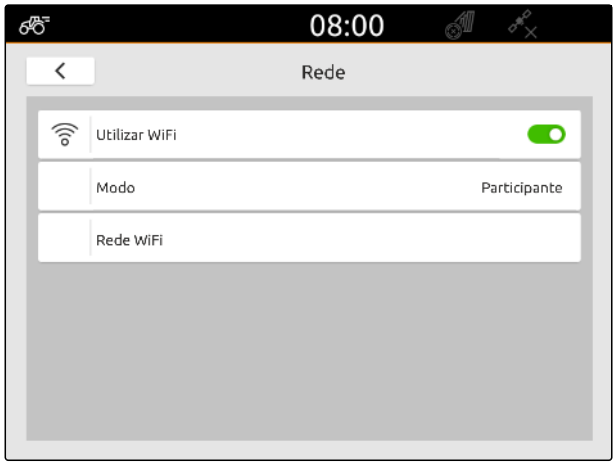
CMS-T-00004309-C.1

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

CONDIÇÕES

- Pacote Connect da AmaTron adquirido

1. Colocar a pen USB WiFi.
2. Selecionar no menu Setup *"Rede"*.
3. Ativar *"Utilizar WiFi"*.
4. Selecionar em *"Modo""Participante"*.
5. Selecionar *"Rede WiFi"*.

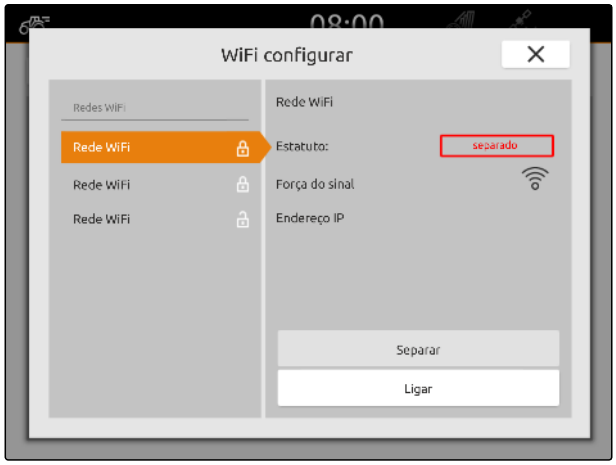


CMS-I-00003178

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

- : protegido por palavra-passe
- : aberto

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



CMS-I-00003175

Regular os dispositivos

14

CMS-T-00000194-J.1

14.1 Configurar o equipamento ISOBUS

CMS-T-00000319-J.1

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

Os dados dependem dos seguintes fatores:

- O equipamento ligado é transportado ou puxado.
- O recetor GPS está montado no trator ou no equipamento.
- O equipamento utilizado é uma máquina automotriz.
- Número da barra de pulverização

CONDIÇÕES

- Equipamento ISOBUS ligado

1. Selecionar no menu principal .
2. Selecionar em *"Equipamentos"* o equipamento ligado.
3. *Quanto o recetor GPS estiver montado no equipamento,*
   ativar *"Recetor GPS no equipamento"*.
4. *Quando o equipamento ligado é transportador ou o equipamento é uma máquina automotriz,*
   selecionar em *"Modelização do aparelho"* *"montado"*

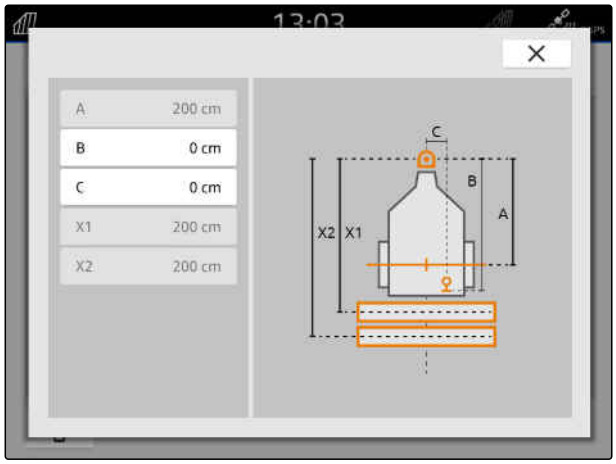
   ou

   quando o equipamento ligado é puxado,
   selecionar em *"Modelização do aparelho"* *"puxado"*.

CMS-I-00000243

Para as informações geométricas existem os seguintes valores:

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



CMS-I-00004941

INDICAÇÃO

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

5. *Para verificar os valores geométricos,*
   medir os valores geométricos no equipamento.

6. Selecionar *"Geometria do aparelho"*.

7. *Quanto o recetor GPS estiver montado no equipamento,*
   Introduzir valores para *"B"* e *"C"*.

14.2 Configurar os equipamentos Non-ISOBUS

CMS-T-00000318-H.1

14.2.1 Criar equipamento Non-ISOBUS

CMS-T-00000321-G.1

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

1. Selecionar no menu principal .

2. Selecionar em *"Equipamentos"* .

3. Introduzir o nome do equipamento.

4. Confirmar com .

CMS-I-00000279

14.2.2 Configurar equipamentos Non-ISOBUS

CMS-T-00000322-H.1

1. Selecionar no menu principal .

2. Selecionar em *"Equipamentos"* o equipamento desejado.

CMS-I-00000280

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

Os dados dependem dos seguintes fatores:

- O equipamento ligado é transportado ou puxado.
- O recetor GPS está montado no trator ou no equipamento.
- O equipamento utilizado é uma máquina automotriz.

3. *Quando o equipamento ligado é transportador ou o equipamento é uma máquina automotriz,* selecionar em *"Modelização do aparelho" "montado"*

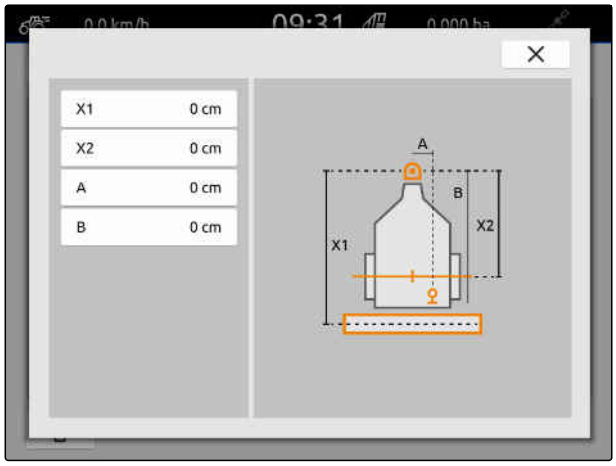
   ou

   quando o equipamento ligado é puxado, selecionar em *"Modelização do aparelho" "puxado"*.

4. Introduzir o modelo de aparelho e o fabricante.

Para as informações geométricas existem os seguintes valores:

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



CMS-I-00001044

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

6. *Quanto o recetor GPS estiver montado no equipamento,*
   introduzir em *"Geometria do equipamento"* os valores para A e B.

7. Introduzir em *"Quantidade de secções"* a quantidade de secções do equipamento ligado.

8. Modificar em *"Largura das secções padrão"* a largura para todas as secções.

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

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

14.3 Selecionar equipamento

CMS-T-00000378-H.1

Os equipamentos ISOBUS são automaticamente selecionados quando são ligados.

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

CONDIÇÕES

⊘ Equipamento regulado, consultar a página 52

1. Selecionar no menu principal .

2. Selecionar o equipamento desejado.

➡ O equipamento selecionado recebe uma marca de verificação.

CMS-I-00000280

Regular os tratores

15

CMS-T-00000195-J.1

15.1 Criar novo trator

CMS-T-00000238-H.1

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

INDICAÇÃO

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

1. Selecionar no menu principal .
2. Selecionar em *"Tratores"* + .
3. Introduzir o nome do trator.
4. Confirmar com ✓ .
5. Modificar as informações geométricas do trator, consultar a página 57.
6. Configurar os sensores do trator, consultar a página 59.

CMS-I-00000241

15.2 Modificar as informações geométricas do trator

CMS-T-00000237-G.1

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

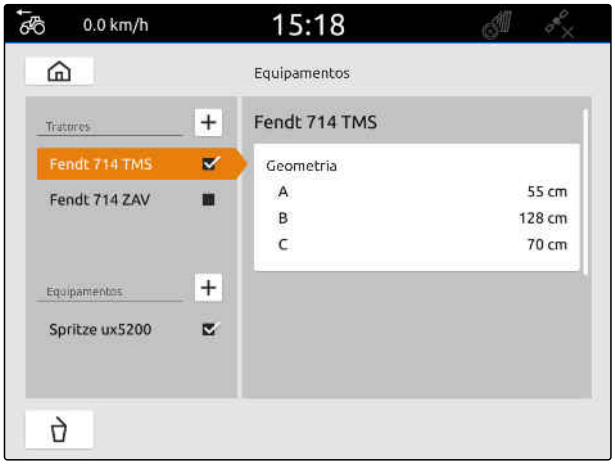
INDICAÇÃO

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

INDICAÇÃO

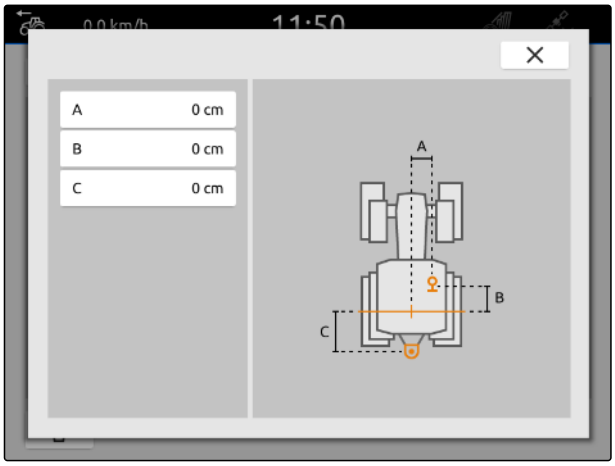
Para tratores com 2 pontos de acoplamento deve criar um trator para cada ponto de acoplamento.

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



CMS-I-00000234

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



CMS-I-00000236

15.3 Configurar os sensores do trator

CMS-T-00000239-I.1

15.3.1 Configurar o sensor da roda

CMS-T-00000310-G.1

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

CONDIÇÕES

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

- ficha de sinais ligada, consultar a página 11

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

CMS-I-00000242

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

CMS-I-00000232

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

   ou

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

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

   ou

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

INDICAÇÃO

As configurações sô são aceites quando fechar o menu.

8. Fechar o menu com ✕.

15.3.2 Configurar o sensor do radar

CMS-T-00000311-G.1

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

CONDIÇÕES

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

- ficha de sinais ligada, consultar a página 11

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

CMS-I-00000242

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

   ou

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

   ou

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

CMS-I-00000235

INDICAÇÃO

As configurações sô são aceites quando fechar o menu.

8. Fechar o menu com ✕.

15.3.3 Enviar sinais GPS/NMEA2000

CMS-T-00000316-H.1

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

INDICAÇÃO

Se selecionou nas configurações GPS em *"Entrada do recetor GPS""ISOBUS"*, o trator envia os sinais GPS ao ISOBUS, consultar a página 38.

Neste caso, as configurações estão desativados neste menu.

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

CMS-I-00000242

4. Selecionar *"GPS/NMEA2000"*.

5. *Se o sinal de velocidade tiver de ser enviado para o equipamento ligado através do protocolo NMEA2000,*
   ativar em *"Velocidade""Enviar sinal"*.

6. *Se a posição GPS tiver de ser enviada para o equipamento ligado através do protocolo NMEA2000,*
   ativar em *"Posição GPS""Enviar sinal"*.

CMS-I-00000233

INDICAÇÃO

As configurações sô são aceites quando fechar o menu.

7. Fechar o menu com ✕.

15.3.4 Configurar o sensor da tomada de força

CMS-T-00000314-G.1

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

1. Selecionar no menu principal .

2. Selecionar em *"Tratores"* o trator desejado.

3. Selecionar *"Sensores"*.

CMS-I-00000242

4. Selecionar *"Tomada de força"*.

5. *Para enviar a rotação da tomada de força,* selecionar *"Enviar sinal"*.

6. Introduzir em *"Impulsos por rotação"* o valor para a rotação da tomada de força correta.

CMS-I-00000239

INDICAÇÃO

As configurações sô são aceites quando fechar o menu.

7. Fechar o menu com ✕.

15.3.5 Configurar o sensor da posição de trabalho

CMS-T-00000315-G.1

15.3.5.1 Configurar o sensor digital da posição de trabalho

CMS-T-00000312-G.1

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

1. Selecionar no menu principal .

2. Selecionar em *"Tratores"* o trator desejado.

3. Selecionar *"Sensores"*.

CMS-I-00000242

4. Selecionar *"Mecanismo de elevação"*.

5. *Para enviar a posição de trabalho,* selecionar *"Enviar sinal"*.

6. Selecionar em *"Modelo do sensor"* *"digital"*.

7. *Se a posição de trabalho indicada não corresponder à posição de trabalho real,* ativar *"Inverter o sinal"*.

CMS-I-00000238

INDICAÇÃO

As configurações sô são aceites quando fechar o menu.

8. Fechar o menu com ✕.

15.3.5.2 Configurar o sensor analógico da posição de trabalho

CMS-T-00000313-G.1

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

1. Selecionar no menu principal .

2. Selecionar em *"Tratores"* o trator desejado.

3. Selecionar *"Sensores"*.

CMS-I-00000242

4. Selecionar *"Mecanismo de elevação"*.

5. *Para enviar a posição de trabalho,* selecionar *"Enviar sinal"*.

6. Selecionar em *"Modelo do sensor"* *"analógico"*.

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

7. Colocar a máquina na posição de trabalho com o dispositivo de elevação do trator.

8. Selecionar *"Aprender a posição final superior"*.

9. Colocar a máquina fora da posição de trabalho com o dispositivo de elevação do trator.

10. Selecionar *"Aprender a posição final inferior"*.

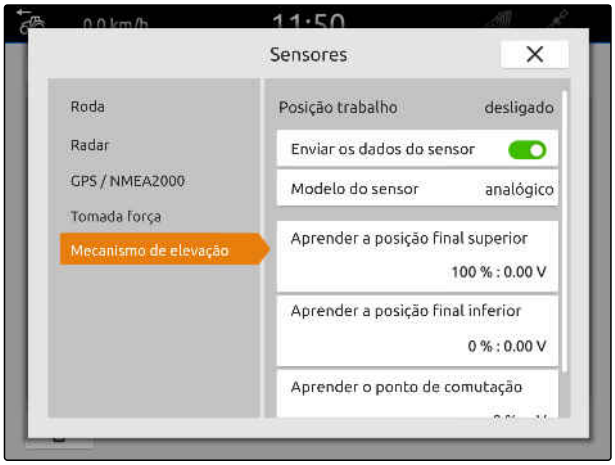
11. O dispositivo de elevação do trator deve ser colocado entre a posição final inferior e superior.

12. Selecionar *"Aprender o ponto de comutação"*.

INDICAÇÃO

As configurações sô são aceites quando fechar o menu.

13. Fechar o menu com ✕.



CMS-I-00000237

15.4 Selecionar o trator

CMS-T-00003589-D.1

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

CONDIÇÕES

- Trator criado; consultar a página 57

1. Selecionar no menu principal .
2. Selecionar o trator desejado.

➡ O trator selecionado recebe uma marca de verificação.

CMS-I-00000241

Utilizar a vista do mapa

16

CMS-T-00000188-I.1

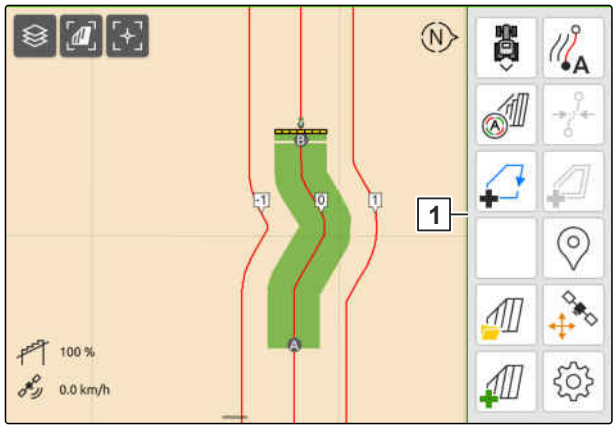
16.1 Configurar a vista do mapa

CMS-T-00000192-I.1

16.1.1 Ativar o menu de trabalho dinâmico

CMS-T-00000211-G.1

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



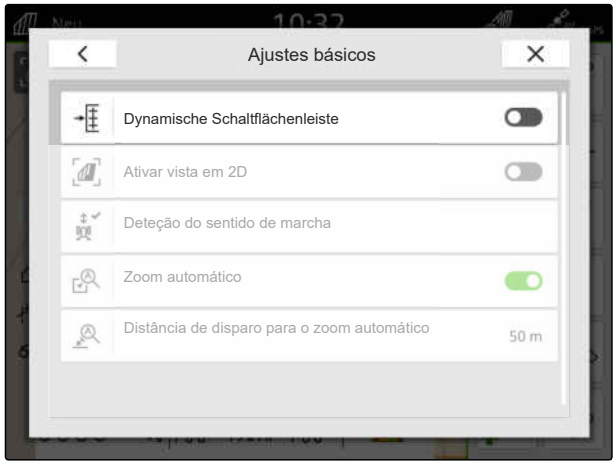
CMS-I-00002900

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

2. Ativar a *"barra dinâmica de botões"*

   ou

   Desativar *"Barra dinâmica de botões"*.



CMS-I-00000149

16.1.2 Ativar a vista em 2D

CMS-T-00013118-A.1

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

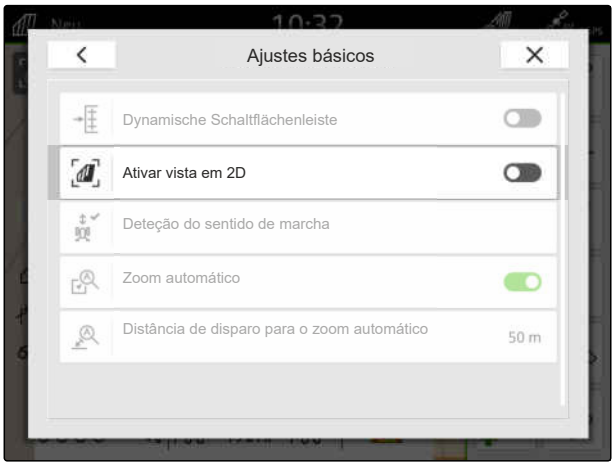
CMS-I-00008321

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

2. Ativar a vista em 2D

   ou

   Desativar a vista em 2D.



CMS-I-00008320

16.1.3 Configurar a deteção do sentido de marcha

CMS-T-00000226-G.1

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

INDICAÇÃO

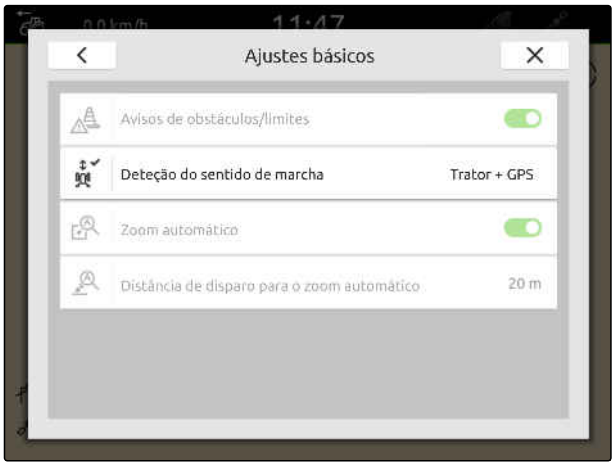
Se estiver selecionado *"Trator + GPS"* e o trator não envia nenhum sinal, é utilizado o sinal GPS.

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

2. Selecionar em *"Deteção do sentido de marcha"* a fonte desejada

   ou

   desativar a deteção do sentido de marcha.



CMS-I-00000191

16.1.4 Configurar o zoom automático

CMS-T-00000228-G.1

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

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

CONDIÇÕES

- Licença para *"GPS-Switch pro"* disponível

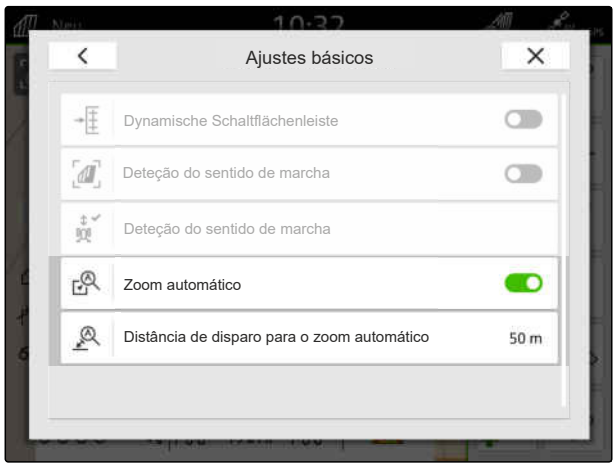
1. Selecionar no menu de trabalho > *"Ajustes básicos"*.

2. Ativar *"Zoom automático"*

   ou

   desativar.

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



CMS-I-00000197

4. Mudar para a vista do mapa.

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

6. Selecione .

CMS-I-00000256

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

8. Selecione .

INDICAÇÃO

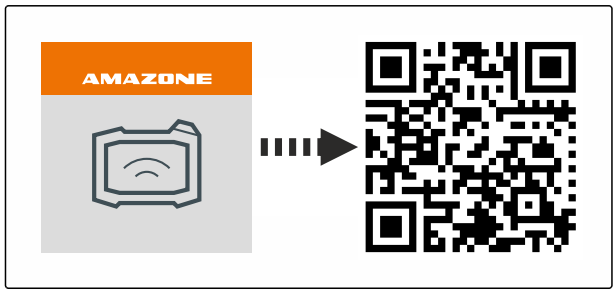
Desde que o zoom automático esteja ativado, os níveis de zoom podem ser ajustados em qualquer altura.

CMS-I-00000257

16.2 Mostrar a vista do mapa na aplicação AmaTron-Twin

CMS-T-00004310-D.1

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



CMS-I-00003259

CONDIÇÕES

- Instalar a aplicação AmaTron-Twin no dispositivo final móvel
- A rede está criada no AmaTron 4; consultar a página 50
- O AmaTron4 e o dispositivo final móvel estão no mesmo WiFi

1. Instalar através do código QR a aplicação AmaTron-Twin.

2. Iniciar a aplicação AmaTron-Twin.

16.3 Comutar o menu de trabalho

CMS-T-00000206-F.1

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

1. *Para selecionar as funções do equipamento para o menu de trabalho,*
   manter a tecla para a vista do mapa premida 1.

➡ Aparece uma lista com os equipamentos ligados.

2. Selecionar os equipamentos desejados.

➡ Os equipamentos selecionados recebem uma marca de verificação.

3. Confirmar com ✓.

CMS-I-00001091

IMPORTANTE

Perigo de danos na máquina

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

▶ Inicie o gesto de deslizar na extremidade do visor.

INDICAÇÃO

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

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

   ou

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

CMS-I-00000252

16.4 Ocultar e mostrar informações do equipamento

CMS-T-00000244-C.1

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

CONDIÇÕES

- ⊘ Máquina ISOBUS da AMAZONE ligada

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

ou

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

CMS-I-00000254

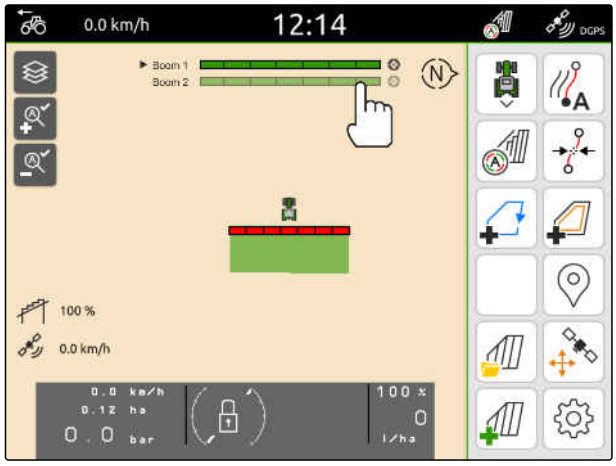
16.5 Mudar entre as barras de pulverização

CMS-T-00007192-B.1

Se a máquina ligada Multi Boom é suportada, a vista do mapa mostra as secções da barra de pulverização no vista geral da barra. No símbolo do veículo aparece apenas a barra de pulverização selecionada e também a área trabalhada também é indicada só para a barra de pulverização selecionada.

Com a vista geral da barra de pulverização pode selecionar a barra de pulverização no símbolo do veículo e aparece a área trabalhada.

▶ Mudar na vista geral a barra de pulverização desejada.



CMS-I-00005061

16.6 Alternar entre mapas de aplicação

CMS-T-00000358-G.1

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

CONDIÇÕES

- ⊘ Barra de pulverização desejada selecionada, consultar a página 74

▶ Selecionar na vista do mapa .

16.7 Zoom do mapa

CMS-T-00000245-B.1

O mapa pode ser ampliado através do controlo por gestos.

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

ou

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

CMS-I-00000253

16.8 Comutar a vista aérea

CMS-T-00000356-B.1

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

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

16.9 Focar o símbolo do veículo

CMS-T-00000357-B.1

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

▶ Selecionar na vista do mapa .

16.10 Corrigir o GPS-Drift

CMS-T-00007169-A.1

16.10.1 Corrigir manualmente o GPS-Grift

CMS-T-00007170-A.1

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

CONDIÇÕES

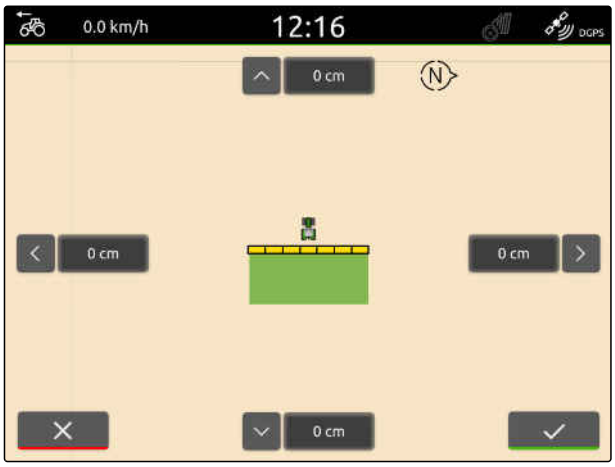
- Limite do campo criado ou área trabalhada

1. Deslocar o mapa com as setas

   ou

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

2. Confirmar a correção com .



CMS-I-00000312

16.10.2 Corrigir o GPS-Drift com o obstáculo marcado

CMS-T-00000377-D.1

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

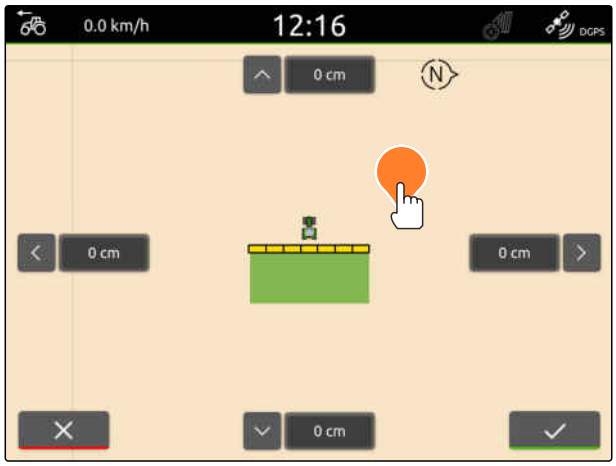
As posições dos limites do campo ou da área trabalhada no AmaTron 4 podem ser controladas e corrigidas com um obstáculo marcado. Para isso é

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

CONDIÇÕES

- obstáculo marcado; consultar a página 126

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



CMS-I-00005005

Iniciar o trabalho

17

CMS-T-00000266-H.1

Existem as seguintes 2 possibilidades para trabalhar com o AmaTron4:

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

Os seguintes dados pertencem aos dados do campo:

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

CONDIÇÕES

- Existe sinal GPS
- Trator correto selecionado, consultar a página 66
- Equipamento correto selecionado, consultar a página 56

1. *Para criar um novo campo,*

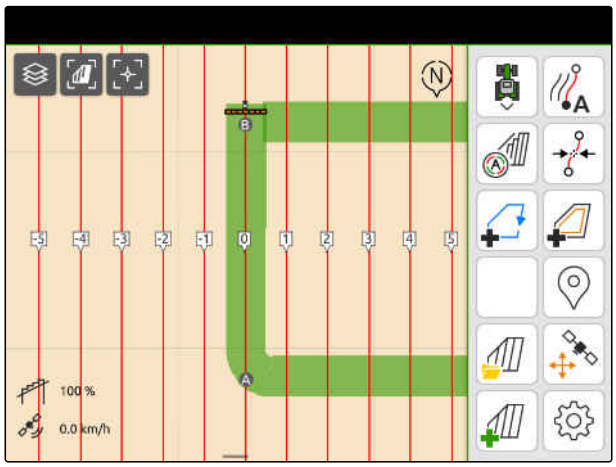
   selecionar no menu de trabalho

   ou

   para carregar os dados do campo de dados de tarefa existentes ou importados,
   consultar a página 85

   ou

   para carregar os dados do campo de um ficheiro shape,
   consultar a página 81.



CMS-I-00000202

➡ Se existirem gravações atuais, aparece uma nota.

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

   selecione .

   ou

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

   selecionar , consultar a página 84.

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

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

   selecione ✓ .

   ou

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

   selecione ✕.

4. *Par iniciar a gravação da área trabalhada,*
   consultar a página 111.

5. *Para gerir as gravações,*
   consultar a página 84.

Importar o ficheiro shape

18

CMS-T-00007016-B.1

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

INDICAÇÃO

Quando quer adicionar os dados do campo a um campo já existente, consultar a página 87.

Os ficheiros shape podem conter os seguintes dados do campo:

- Mapas de aplicação
- Limites do campo

CONDIÇÕES

✓ pen USB inserida com ficheiros shape

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

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

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

➡ Aparece o menu de início rápido.

CMS-I-00000278

2. selecione .

➡ Se existirem gravações, aparece uma nota.

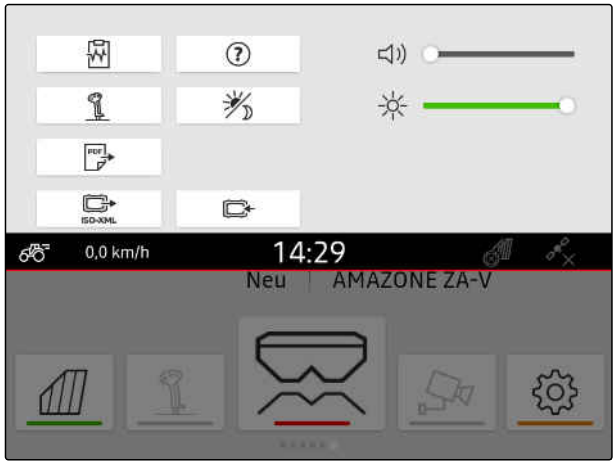
3. *Para rejeitar gravações atuais,*

   selecionar ✕

   ou

   para guardar as gravações atuais,

   selecionar ✓, consultar a página 84.



CMS-I-00000144

Os ficheiros shape podem ser filtrados pela distância à posição GPS atual, consultar a página 37.

4. *Para filtrar os ficheiros shape,*
   selecione .

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

INDICAÇÃO

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

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

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

   ou

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

7. *Para ajustar a quantidade a dispersar,*
   escalar em *"escalar os valores"* os valores para a quantidade a dispersar desejada.

8. Confirmar as entradas com .

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

9. *Se os dados de campo estiverem disponíveis no AmaTron 4,,*
   selecionar o campo correspondente na seleção de campos.

10. *Para gerir os dados do campo carregados,*
    consultar a página 84.

CMS-I-00001094

Trabalhar com documentação

19

CMS-T-00000263-M.1

19.1 Guardar os dados do campo

CMS-T-00007064-A.1

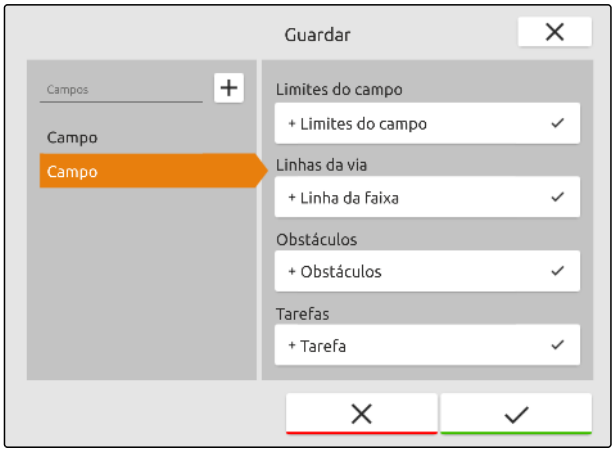
Se foram registados dados do campo, estes podem ser guardados. Se os dados do campo podem ser guardados, aparece uma pergunta.

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

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

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

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



CMS-I-00004987

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

19.2 Carregar os dados do campo

CMS-T-00000340-H.1

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

Os dados do campo podem conter os seguintes dados:

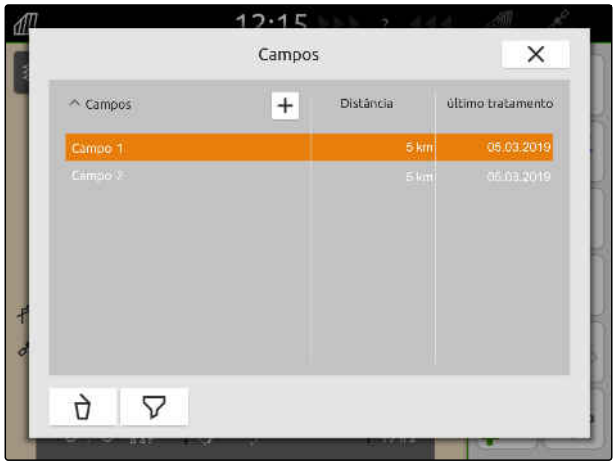
- Tarefas
- Limites do campo
- Linhas da via
- Mapas de aplicação

CONDIÇÕES

- Campo criado, consultar a página 86 ou dados de tarefa ISO-XML importados, consultar a página 90 ou dados do campo importados do ficheiro shape, consultar a página 87

1. Selecionar no menu de trabalho .

2. Selecionar o campo desejado.



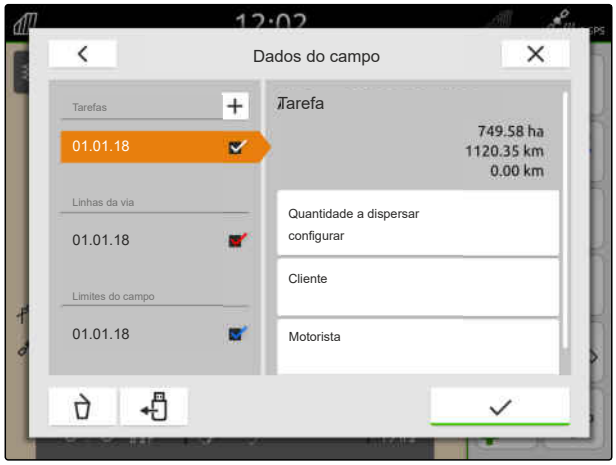
CMS-I-00000304

3. *Para carregar uma tarefa em conjunto com o campo,*
   marcar a caixa da tarefa desejada.

4. *Gerir os dados de tarefa antes da importação,*
   consultar a página 94

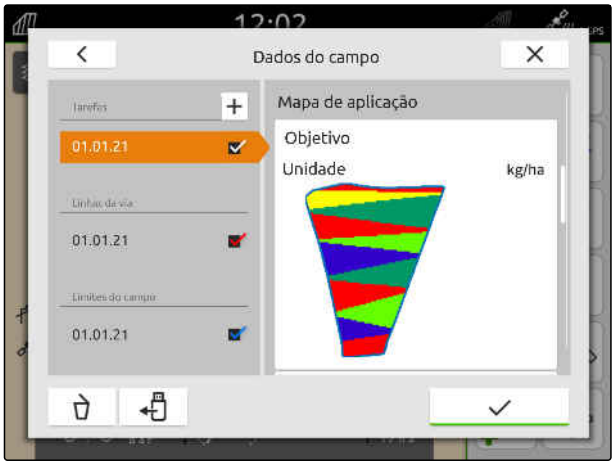
5. *Para carregar linhas de via em conjunto com o campo,*
   marcar a caixa da linha de via desejada.

6. *Para carregar um limite do campo em conjunto com o campo,*
   marcar a caixa do limite de campo desejado.



CMS-I-00000303

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



CMS-I-00005173

INDICAÇÃO

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

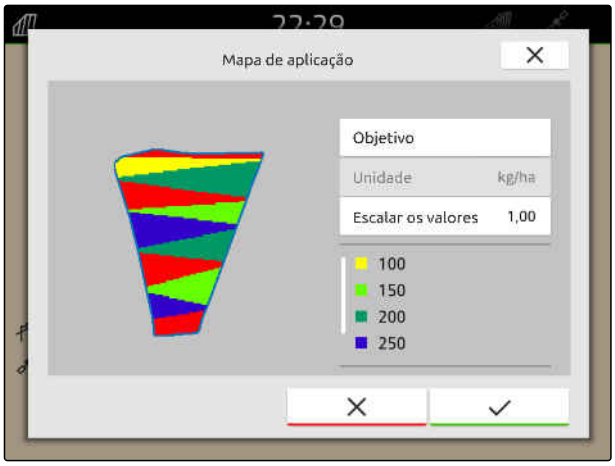
7. *Para adaptar um mapa de aplicação,* selecionar na tarefa selecionada o mapa de aplicação desejado.

8. *Se o recetor de valor nominal em "Alvo" não é adequado para o Layer,* atribuir em *"Alvo"* o recetor de valor nominal desejado.

9. *Para ajustar a quantidade a dispersar,* escalar em *"escalar os valores"* os valores para a quantidade a dispersar desejada.

10. Confirmar todas as entradas com ✓.

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



CMS-I-00001090

19.3 Criar novo campo

CMS-T-00000325-G.1

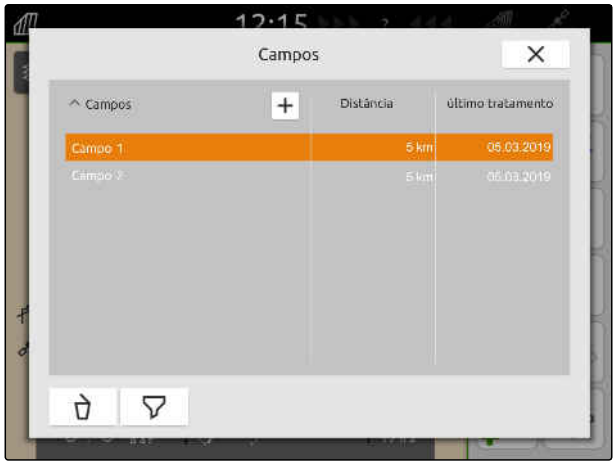
No documentação do AmaTron 4, o campo está no centro das atenções.

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

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

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

1. Selecionar no menu de trabalho .
2. selecione + .
3. Introduzir o nome do campo.
4. Confirmar com ✓ .



CMS-I-00000304

19.4 Adicionar dados do campo do ficheiro shape ao campo

CMS-T-00001738-F.1

Os ficheiros shape guardados na pen USB aparecem e os dados de campo neles contidos podem ser adicionados a um capo existente. Se os dados do campo de um ficheiro shape sem campo existente devem ser processados, consultar a página 81.

Os ficheiros shape podem conter os seguintes dados do campo:

- Mapas de aplicação
- Limites do campo

CONDIÇÕES

- Campo criado, consultar a página 86 os dados de tarefa ISO-XML importados, consultar a página 90
- pen USB inserida com ficheiros shape

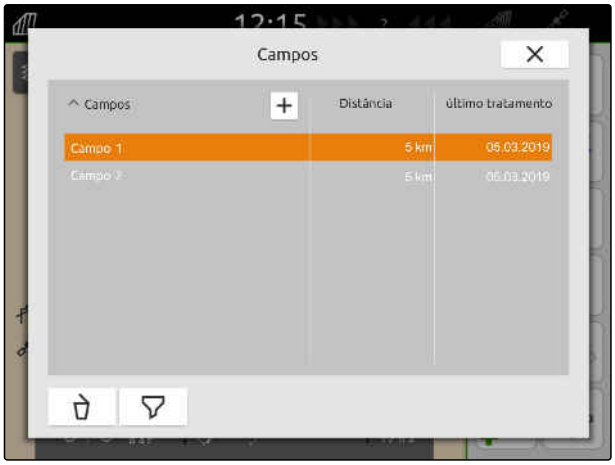
INDICAÇÃO

Os mapas de aplicação devem ser criados com o sistema de coordenadas WGS 84.

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

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

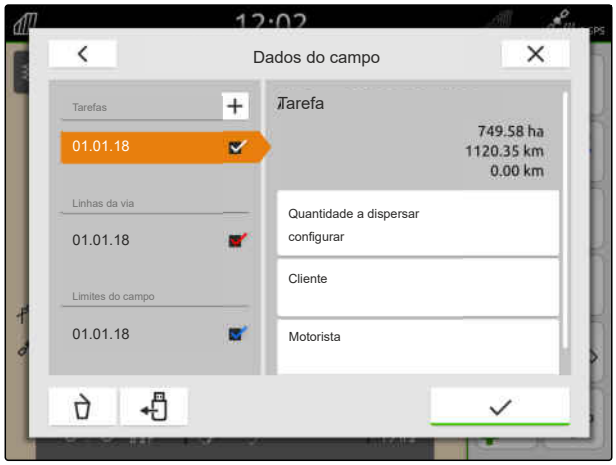
1. Selecionar no menu de trabalho .
2. Selecionar o campo desejado.



CMS-I-00000304

3. Selecionar no menu para selecionar os dados do campo.

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



CMS-I-00000303

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

INDICAÇÃO

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

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

CMS-I-00001094

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

ou

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

6. *Para ajustar a quantidade a dispersar,*
escalar em *"escalar os valores"* os valores para a quantidade a dispersar desejada.

7. Confirmar as entradas com .

➡ Os mapas de aplicação selecionados são aceites nos dados do campo em *"Tarefa"*. Os limites do campo selecionados são aceites na lista dos limites do campo.

19.5 Importar os dados de tarefa ISO-XML

CMS-T-00004311-E.1

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

CMS-T-00000341-H.1

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

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

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

CONDIÇÕES

- Licença para *"GPS-Maps&Doc"* disponível
- Os dados da tarefa ISO-XML sexistentes como ficheiro XML com o nome *"Taskdata"* na pen USB

INDICAÇÃO

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

1. Abrir o menu de início rápido.

CMS-I-00000278

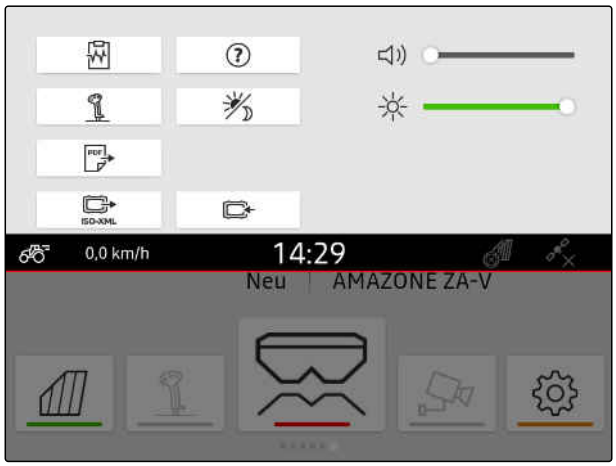
2. selecione .

➡ Aparece o menu de importação.

➡ Se um ficheiro Iso XML estiver guardado num subdiretório da pen USB, o nome do diretório aparece na lista.

➡ Se um ficheiro ISO XML estiver guardado num ficheiro zip na pen USB, aparece o nome do ficheiro do ficheiro zip na lista.

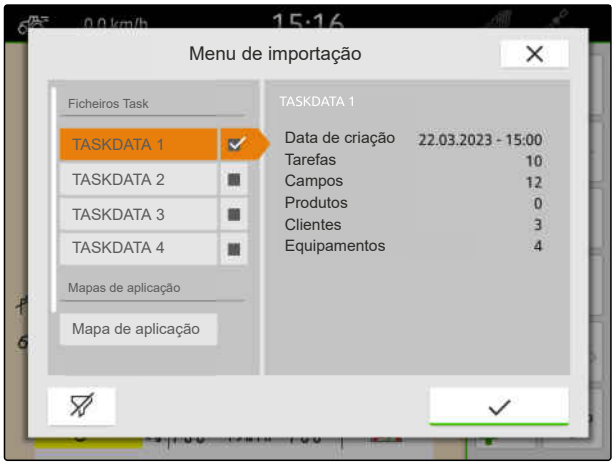
➡ Se um ficheiro ISO-XML estiver guardado no diretório principal da pen USB, aparece na lista um ponto com o nome do diretório principal.



CMS-I-00000144

3. *Para selecionar os dados de tarefa para a importação,*
   marcar a caixa dos dados de tarefa desejados.

4. Confirmar a importação com ✓.



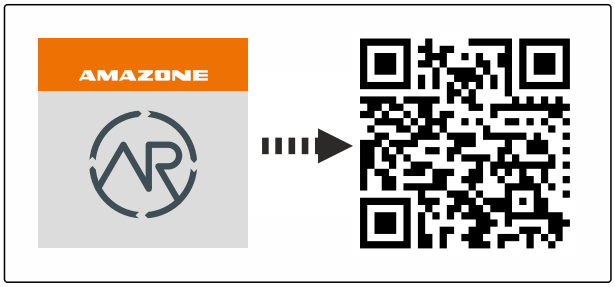
CMS-I-00004920

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

CMS-T-00004312-D.1

Através da plataforma myAgrirouter pode trocar dados entre os sistemas Farm-Management, máquinas e dispositivos. A aplicação myAmaRouter cria a ligação ao myAgrirouter.

O código QR apresentado conduz a outras informações.



CMS-I-00003258

CONDIÇÕES

- Licença para *"GPS-Maps&Docs"* disponível
- Instalar a aplicação myAmaRouter no dispositivo final móvel
- A rede está criada no AmaTron 4; consultar a página 50
- O AmaTron4 e o dispositivo final móvel estão no mesmo WiFi

INDICAÇÃO

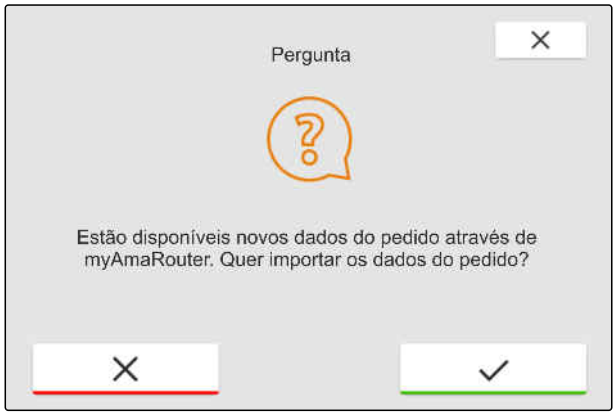
Os dados de tarefa existentes no AmaTron 4 são sobrescritos na importação dos novos dados de tarefa. Os dados de tarefa existentes não são guardados automaticamente.

1. *Se quer guardar os dados de tarefa existentes,*
   consultar a página 93.

2. Iniciar a aplicação myAmaRouter.

3. Iniciar a importação na aplicação myAmaRouter.

4. Confirmar a importação no AmaTron4.



CMS-I-00003262

19.6 Exportar os dados de tarefa ISO-XML

CMS-T-00004313-D.1

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

CMS-T-00001743-E.1

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

CONDIÇÕES

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

1. Abrir o menu de início rápido.
2. selecione ISO-XML.

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

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

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

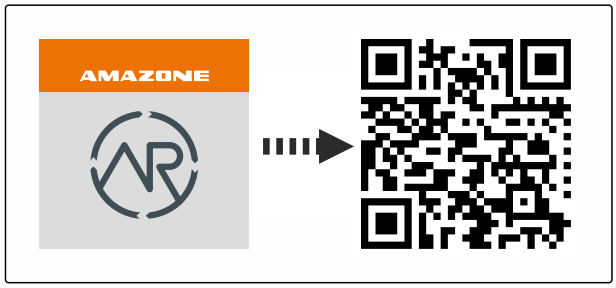
CMS-I-00000278

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

CMS-T-00004314-D.1

Através da plataforma myAgrirouter pode trocar dados entre os sistemas Farm-Management, máquinas e dispositivos. A aplicação myAmaRouter cria a ligação ao myAgrirouter.

O código QR apresentado ou o link www.amazone.de/qrcode_myAmaRouter conduzam a outras informações.

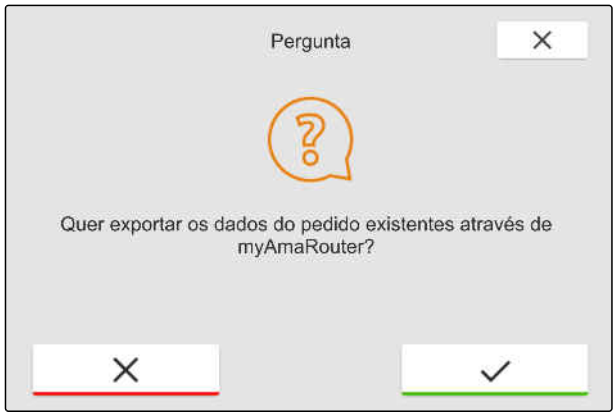


CMS-I-00003258

CONDIÇÕES

- Licença para *"GPS-Maps&Docs"* disponível
- Instalar a aplicação myAmaRouter no dispositivo final móvel
- A rede está criada no AmaTron 4; consultar a página 50
- O AmaTron4 e o dispositivo final móvel estão no mesmo WiFi

1. Iniciar a aplicação myAmaRouter.
2. Iniciar a exportação na aplicação myAmaRouter.
3. Confirmar a exportação no AmaTron4.



CMS-I-00003263

19.7 Gerir os dados de tarefa

CMS-T-00007052-C.1

19.7.1 Criar uma nova tarefa

CMS-T-00000326-H.1

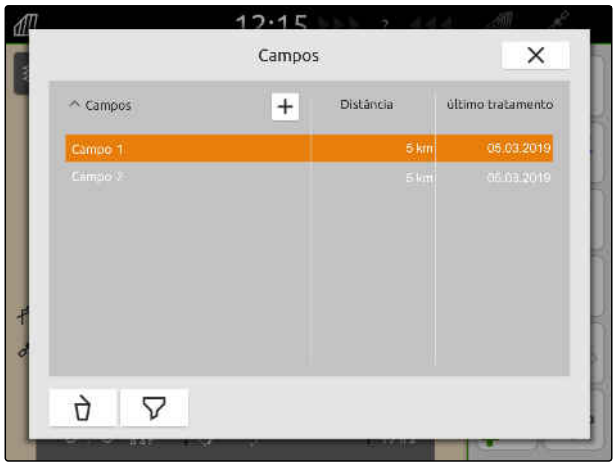
Se um campo foi criado ou importado através dos dados da tarefa, as tarefas podem ser criadas e uma tarefa pode ser atribuída ao campo.

CONDIÇÕES

- Dados da tarefa importados, consultar a página 90 ou campo criado, consultar a página 86

1. Selecionar no menu de trabalho .

2. Selecionar o campo.



CMS-I-00000304

3. Selecionar em *"Tarefa"* .

4. Introduza o nome da tarefa.

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

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

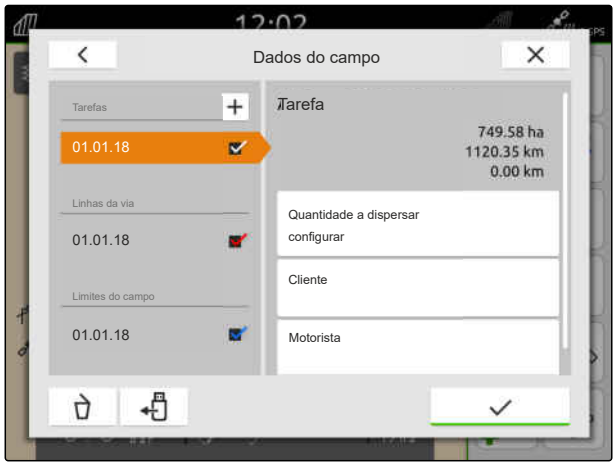
   selecionar

   ou

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

   selecione .

6. Confirmar com .



CMS-I-00000303

INDICAÇÃO

A uma tarefa podem ser atribuídos os seguintes dados:

- Quantidade a dispersar e produtos, consultar a página 96
- clientes, consultar a página 99
- motorista, consultar a página 101

19.7.2 Configurar a quantidade a dispersar

CMS-T-00000333-I.1

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

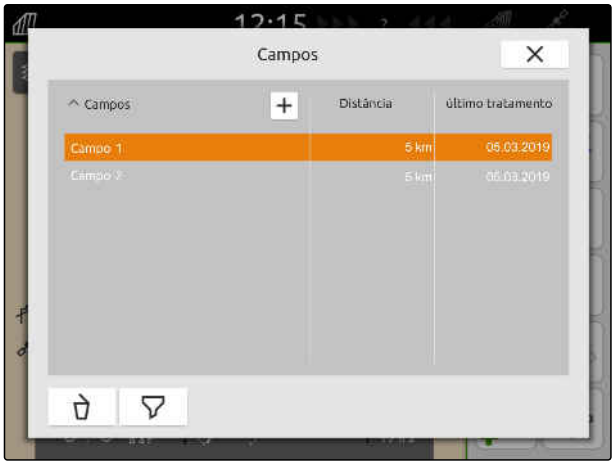
Para documentar quantidades a dispersar para os individuais produtos, pode criar produtos e indicar quantidades a dispersar.

CONDIÇÕES

- Dados da tarefa importados, consultar a página 90 ou campo criado, consultar a página 86
- Tarefa criada, consultar a página 94 ou importada com os dados da tarefa
- Equipamento ISOBUS ligado com, no mínimo, um recetor de valor previsto

1. Selecionar no menu de trabalho .

2. Selecionar o campo.

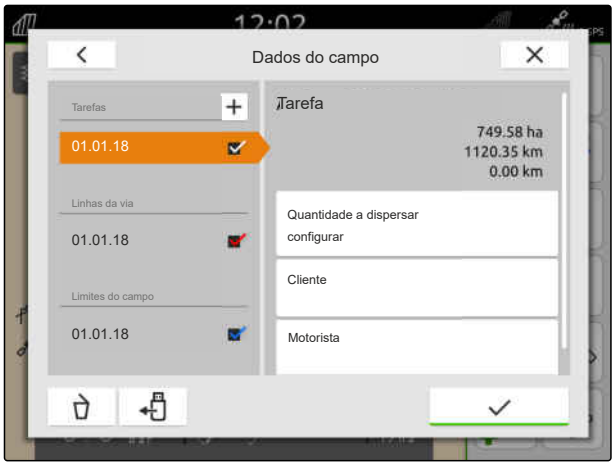


CMS-I-00000304

3. Selecionar em *"Tarefa"* a tarefa desejada.

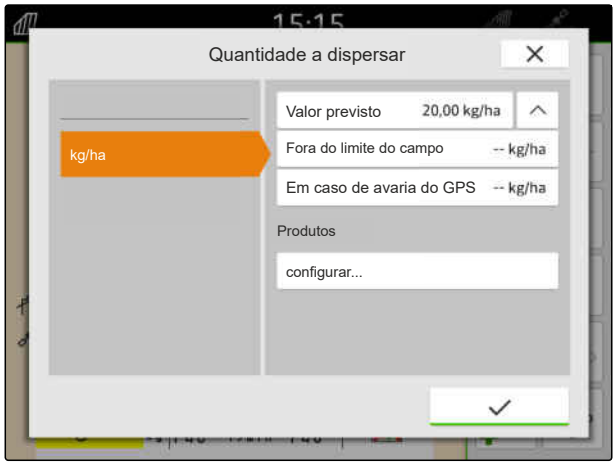
Em *"Configurar quantidade a dispersar"* aparece o nome do recetor do valor previsto. Para cada recetor de valor previsto do equipamento aparece um ponto de menu.

4. Selecionar o recetor de valor nominal desejado.



CMS-I-00000303

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



CMS-I-00000305

INDICAÇÃO

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

5. Selecionar a unidade desejada.

6. Inserir em *"Valor previsto"* o valor desejado.

INDICAÇÃO

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

Para os seguintes casos pode inserir valores previstos fixos:

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

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

7. *Se deve inserir valores previstos fixos:*

   mostrar os pontos de menu com .

8. Inserir em *"Foras dos limites do campo"* e *"Em caso de falha do GPS"* os valores desejados.

9. *Para indicar as quantidades a dispersar para os produtos,*
   consultar a página 97.

19.7.3 Gerir os produtos

CMS-T-00010597-B.1

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

CONDIÇÕES

- Quantidades a dispersar configuradas, consultar a página 96

1. Selecionar no menu *"Quantidades a dispersar"* em *"Configurar"* *"produtos..."*.

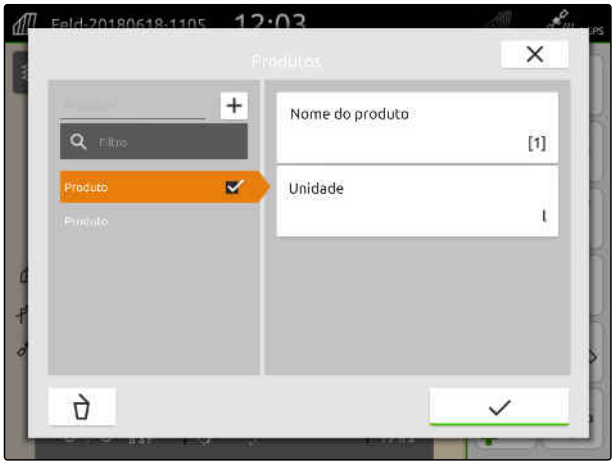
2. *Para criar um novo produto,*

   selecione [+].

3. Introduzir em *"Nome do produto"* o nome para o produto.

4. Selecionar em *"Unidade"* a unidade para o produto.

5. Confirmar com ✓.



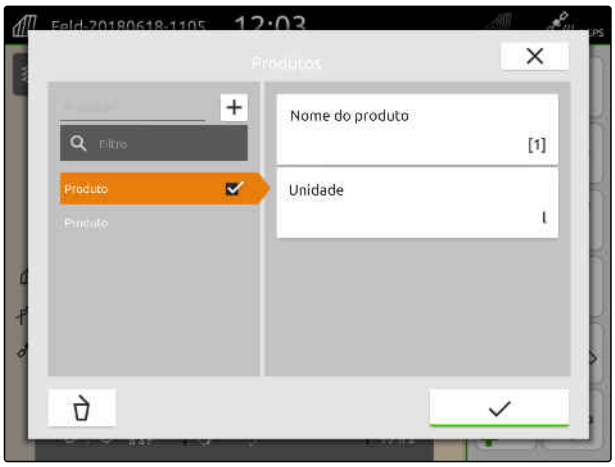
CMS-I-00000306

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

➡ Os produtos selecionados são marcados com uma marca de seleção.

7. Confirmar com ✓.

➡ Os produtos selecionados são atribuídos à tarefa e ao recetor de valor previsto do equipamento.

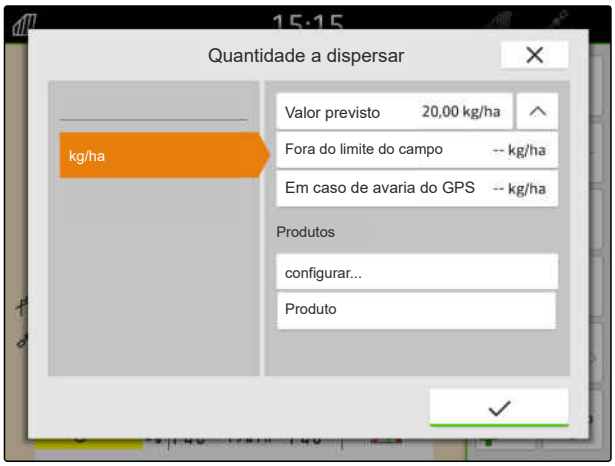


CMS-I-00000306

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

9. Introduzir o valor previsto.

10. Confirmar com ✓.



CMS-I-00007246

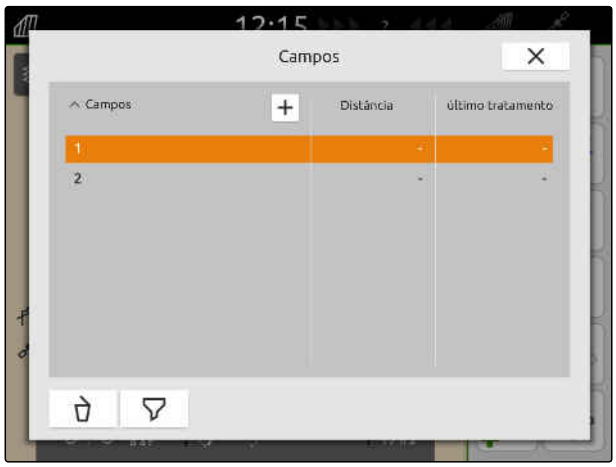
19.7.4 Gerir os clientes

CMS-T-00000335-G.1

CONDIÇÕES

- Dados da tarefa importados, consultar a página 90 ou campo criado, consultar a página 86
- Tarefa criada; consultar a página 94 ou importada com os dados da tarefa

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

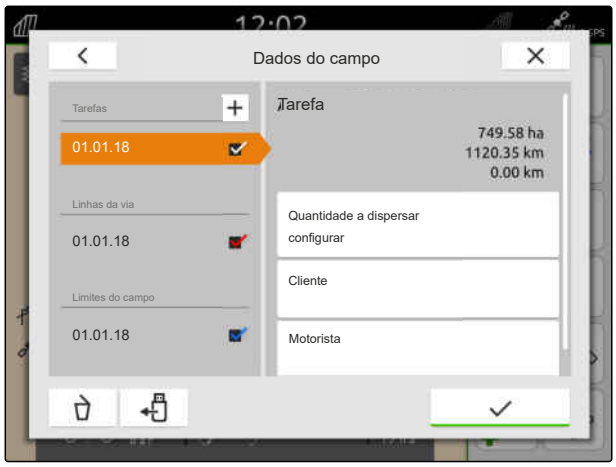


CMS-I-00000304

INDICAÇÃO

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

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



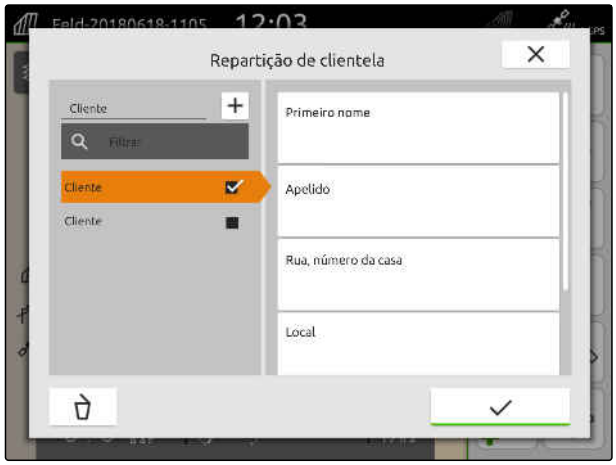
CMS-I-00000303

5. *Para criar um novo cliente,*

   selecione + .

6. Introduza os dados do cliente.

7. Confirmar com ✓ .

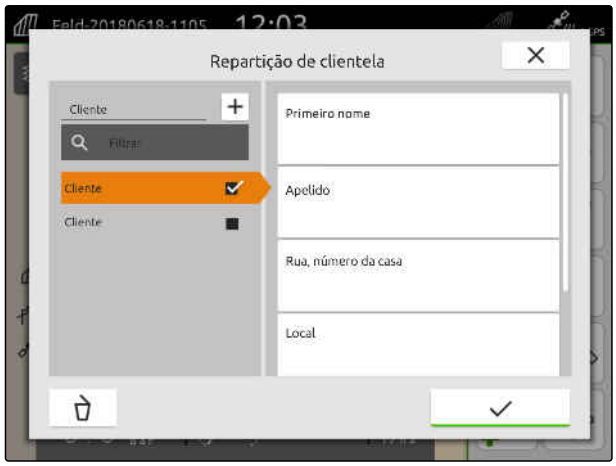


CMS-I-00000308

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

➡ O cliente selecionado recebe uma marca de verificação.

9. Confirmar com ✓ .



CMS-I-00000308

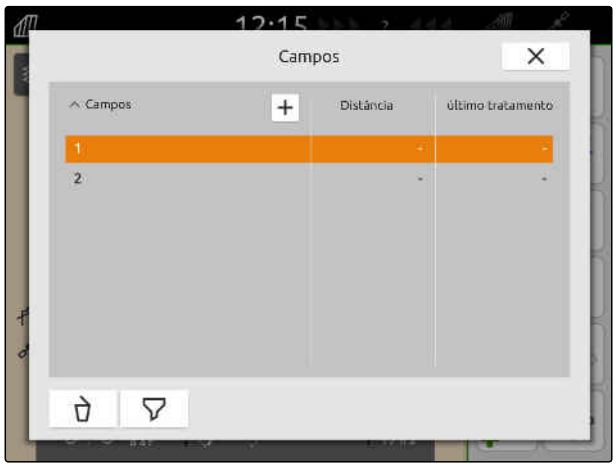
19.7.5 Gerir os motoristas

CMS-T-00000338-G.1

CONDIÇÕES

- Dados da tarefa importados, consultar a página 90 ou campo criado, consultar a página 86
- Tarefa criada; consultar a página 94 ou importada com os dados da tarefa

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

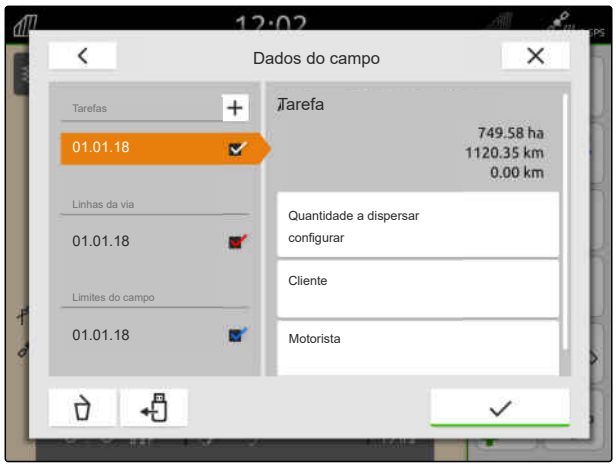


CMS-I-00000304

INDICAÇÃO

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

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



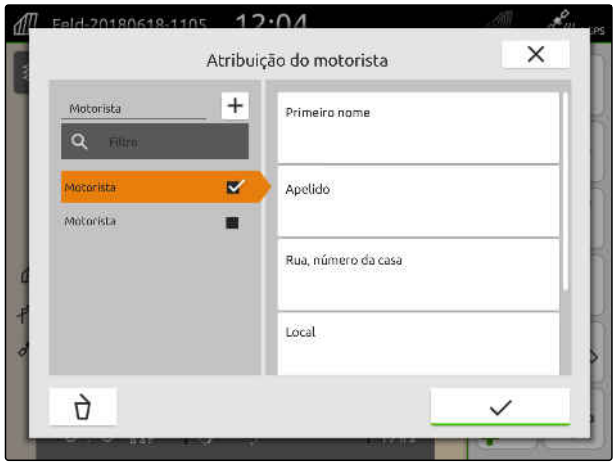
CMS-I-00000303

5. *Para criar um novo motorista,*

   selecione + .

6. Introduzir os dados do motorista.

7. Confirmar com ✓ .

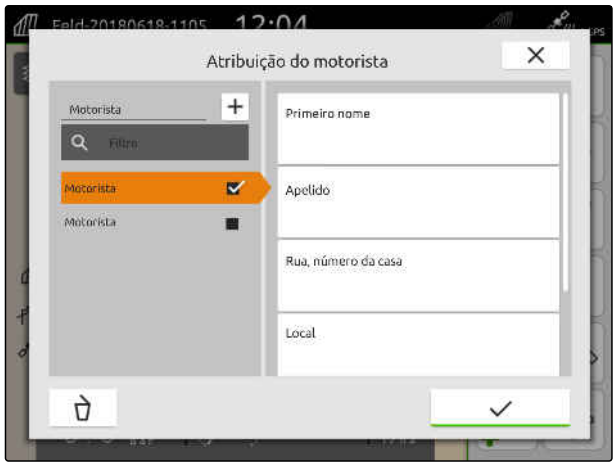


CMS-I-00000309

8. *Para atribuir a tarefa a um motorista,* selecionar o motorista desejado.

➡ O motorista selecionado recebe uma marca de verificação.

9. Confirmar com ✓ .



CMS-I-00000309

19.8 Exportar os dados de tarefa como PDF

CMS-T-00003637-D.1

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

O PDF contem os seguintes dados de tarefa:

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

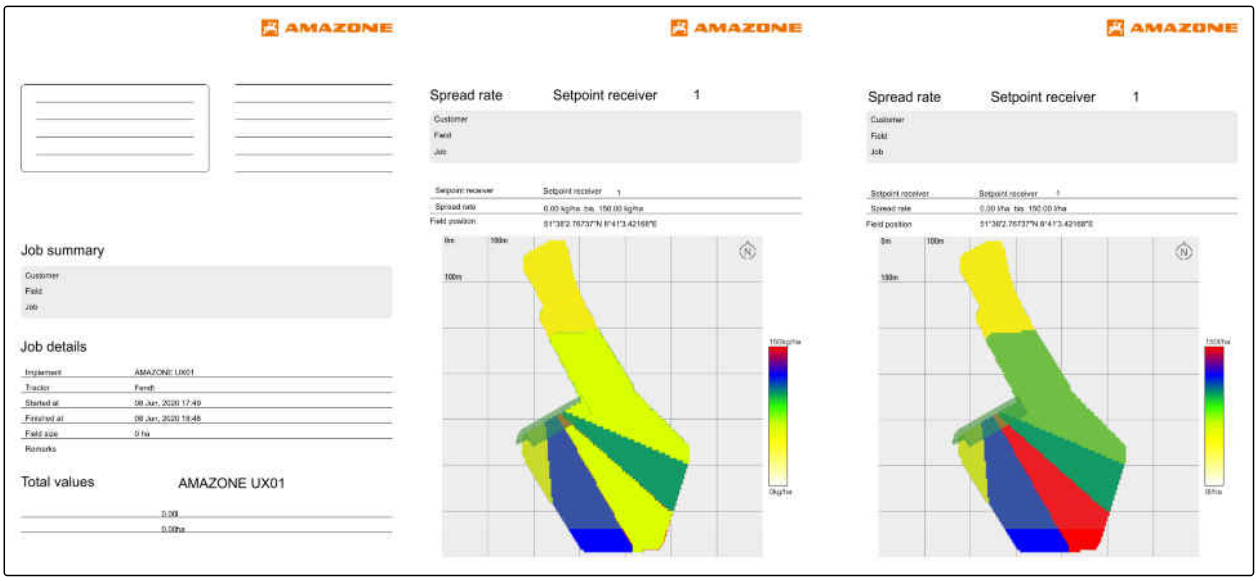
CONDIÇÕES

- ✓ Pen USB inserida
- ✓ Tarefa desejada carregada nos dados do campo; consultar a página 85

1. Abrir o menu de início rápido.
2. selecione PDF.

CMS-I-00000278

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



CMS-I-00004117

Utilizar a comutação das secções

20

CMS-T-00000189-J.1

20.1 Ajustar a sobreposição

CMS-T-00000286-H.1

20.1.1 Fixar a sobreposição no sentido de marcha

CMS-T-00000287-H.1

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

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

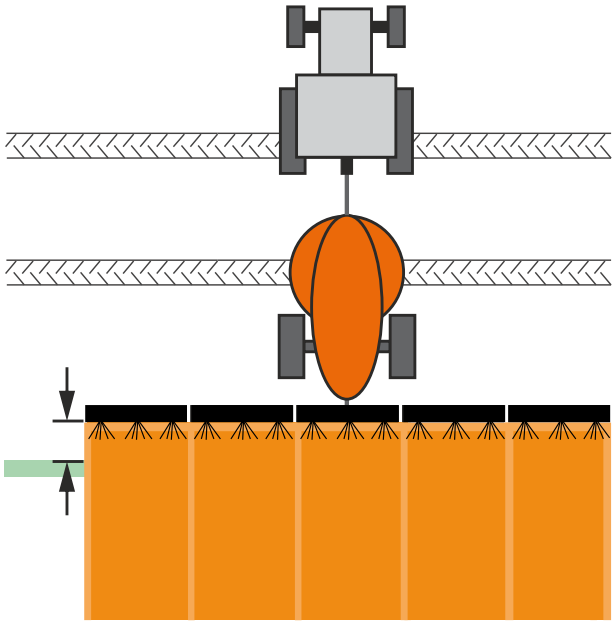
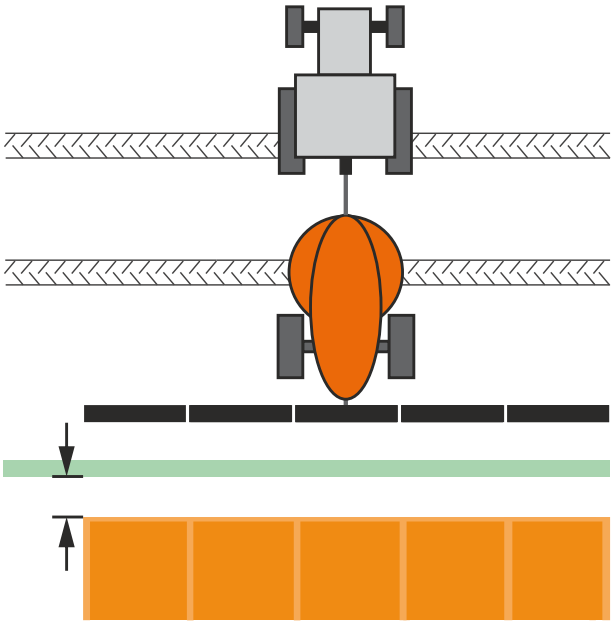
Limites para a sobreposição no sentido de marcha:

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

INDICAÇÃO

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

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

Valor positivo para a sobreposição no sentido de marcha	Valor negativo para a sobreposição no sentido de marcha
	

CONDIÇÕES

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

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

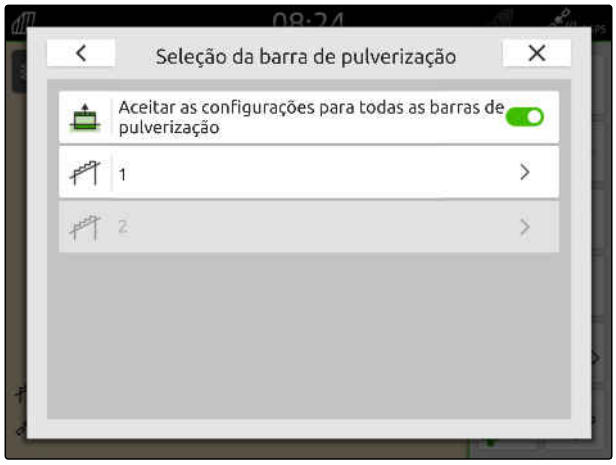
➡ Se o aparelho MultiBoom ligado é suportado, aparece uma seleção da barra de pulverização.

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

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

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

3. Selecionar a barra de pulverização da lista.



CMS-I-00004943

4. Selecionar *"Sobreposição no sentido de marcha na ativação"*.

5. Introduzir um valor entre -1000 cm e 1000 cm.

6. Confirmar com ✓.

7. Selecionar *"Sobreposição no sentido de marcha na desativação"*.

8. Introduzir um valor entre -1000 cm e 1000 cm.

9. Confirmar com ✓.

CMS-I-00000198

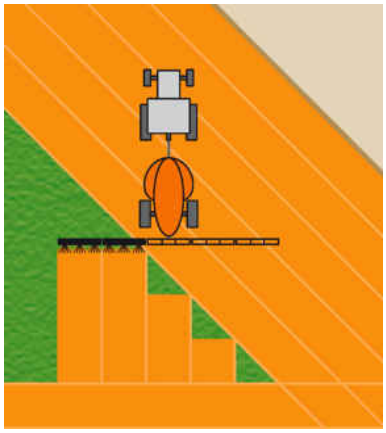
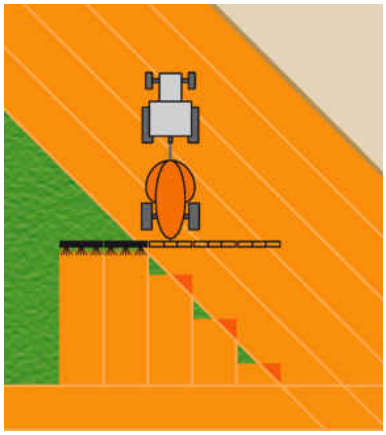
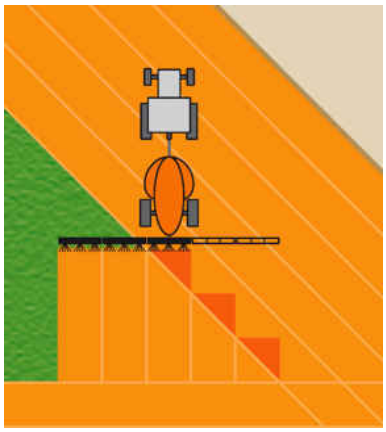
20.1.2 Fixar o grau de sobreposição

CMS-T-00000288-H.1

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

Limites para o grau de sobreposição:

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

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

CONDIÇÕES

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

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

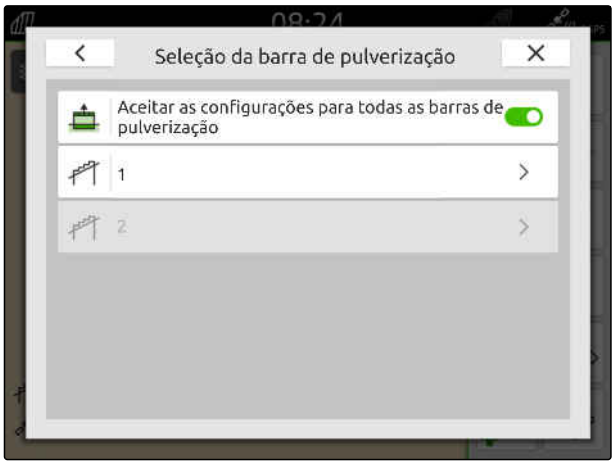
➡ Se o aparelho MultiBoom ligado é suportado, aparece uma seleção da barra de pulverização.

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

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

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

3. Selecionar a barra de pulverização da lista.



CMS-I-00004943

4. Selecionar *"Grau de sobreposição"*.

5. Selecionar o valor percentual.

6. Confirmar com ✓.

CMS-I-00000199

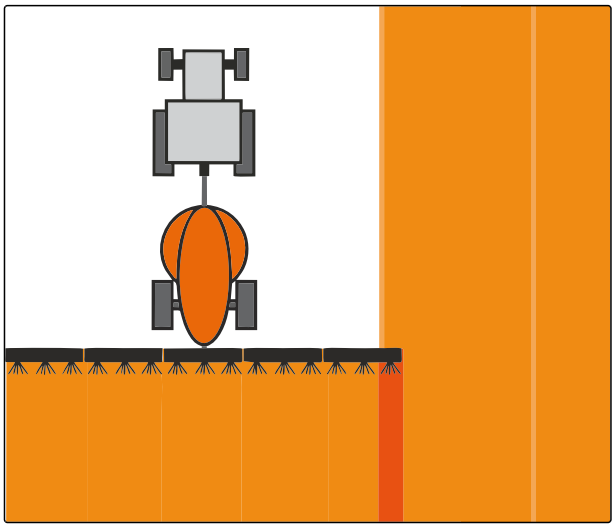
20.1.3 Fixar a tolerância de sobreposição

CMS-T-00000289-H.1

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

Limites para a tolerância de sobreposição:

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


CMS-I-000594

INDICAÇÃO

A tolerância de sobreposição só reage se o grau de sobreposição estiver fixado em 0 % ou 100 %; consultar a página 106.

CONDIÇÕES

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

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

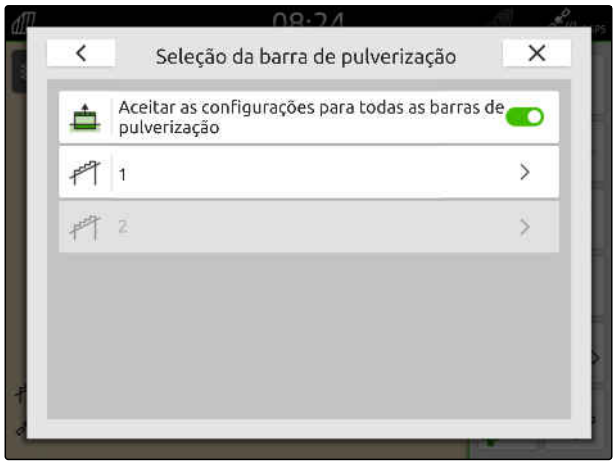
➡ Se o aparelho Multi Boom ligado é suportado, aparece uma seleção da barra de pulverização.

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

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

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

3. Selecionar a barra de pulverização da lista.



CMS-I-00004943

4. Selecionar *"Tolerância de sobreposição"*.

5. Introduzir o valor desejado.

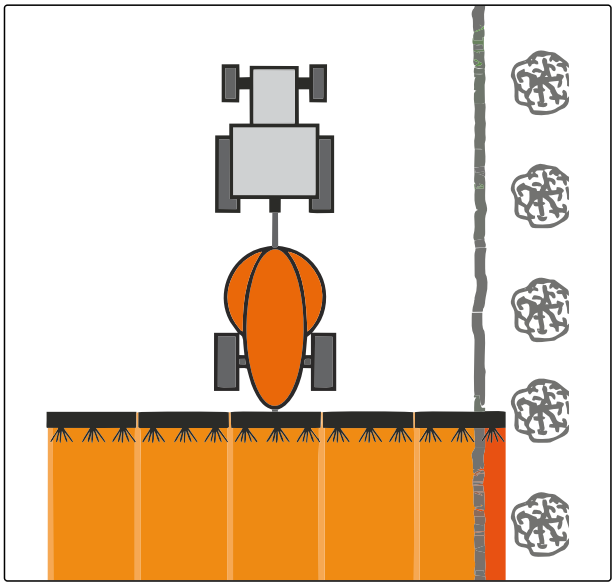
6. Confirmar com .

CMS-I-00000200

20.1.4 Fixar a tolerância de sobreposição no limite do campo

CMS-T-00000290-H.1

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



CMS-I-001467

CONDIÇÕES

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

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

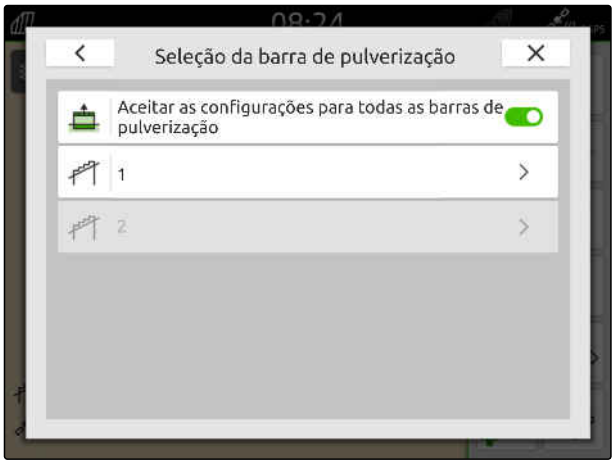
➡ Se o aparelho MultiBoom ligado é suportado, aparece uma seleção da barra de pulverização.

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

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

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

3. Selecionar a barra de pulverização da lista.



CMS-I-00004943

4. Selecionar *"Tolerância de sobreposição no limite do campo"*.

5. Introduzir um valor entre 0 cm e 150 cm.

6. Confirmar com ✓.

CMS-I-00000201

20.2 Iniciar a gravação

CMS-T-00000264-I.1

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

Os seguintes dados pertencem às gravações:

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

INDICAÇÃO

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

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

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

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

INDICAÇÃO

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

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

CONDIÇÕES

- ISOBUS configurado, consultar a página 43
- Existe sinal GPS
- Trator correto selecionado, consultar a página 66
- Equipamento correto selecionado, consultar a página 56
- Sobreposição ajustada, consultar a página 104
- Licença para *"GPS-Switch basic"* ou *"GPS-Switch pro"* disponível

Em caso de comutação automática das secções:

- Equipamento configurado para a comutação automática das secções

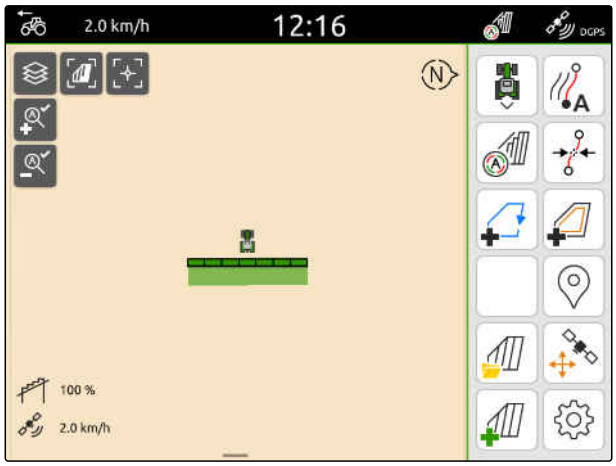
▶ *Se o acessório ligado suportar a comutação automática das secções,*

selecionar no menu de trabalho

ou

se as secções do acessório ligado são comutadas manualmente,

selecionar no menu de trabalho.



CMS-I-00000132

20.3 Terminar a gravação

CMS-T-00000265-B.1

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

ou

parar

ou

se as secções do acessório ligado são comutadas manualmente,

selecionar no menu de trabalho.

Utilizar os limites do campo

21

CMS-T-00001745-G.1

21.1 Criar o limite do campo

CMS-T-00000298-H.1

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

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

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

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

CONDIÇÕES

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

1. Selecionar no menu de trabalho .

CMS-I-00000215

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

CMS-I-00000217

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

3. selecione .

CMS-I-00003261

4. *Para criar zonas de exclusão,*
   consultar a página 116.

5. *Para configurar o limite do campo,*
   consultar a página 118

21.2 Criar zonas de exclusão

CMS-T-00013057-A.1

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

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

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

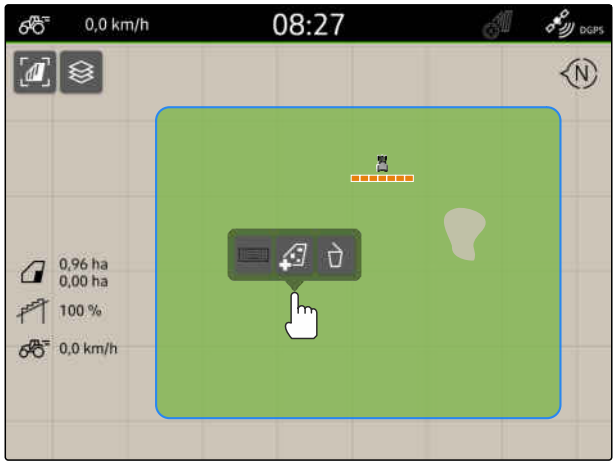
Nos distribuidores AMAZONE da nova geração, a zona de segurança é desativada automaticamente na distribuição em bordadura.

CONDIÇÕES

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

1. Tocar na área trabalhada.

2. selecione .



CMS-I-00008351

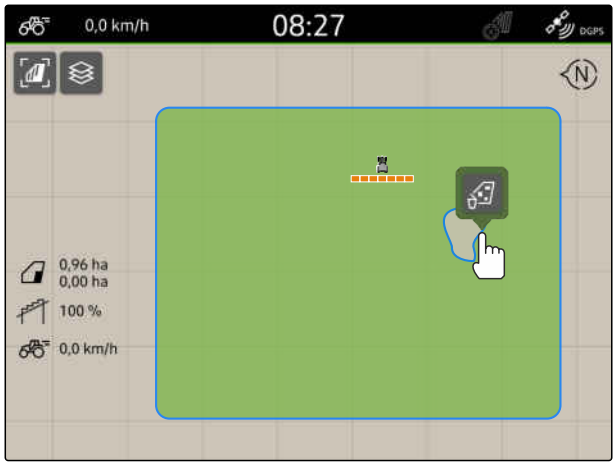
➡ Se ainda não existir um limite do campo, é criado um limite do campo.

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

CMS-I-00008350

3. *Para apagar uma zona de exclusão,*

   tocar na zona de exclusão e selecionar .



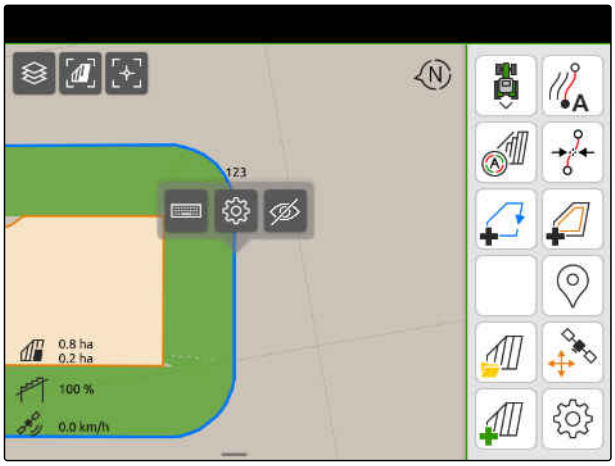
CMS-I-00008349

21.3 Ocultar o limite do campo

CMS-T-00000308-G.1

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

1. Tocar no limite do campo.
2. selecione .
3. *Para recarregar os limites do campo,* consultar a página 85.



CMS-I-00001053

21.4 Configurar os limites do campo

CMS-T-00013056-A.1

21.4.1 Desativar a zona de segurança

CMS-T-00013058-A.1

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

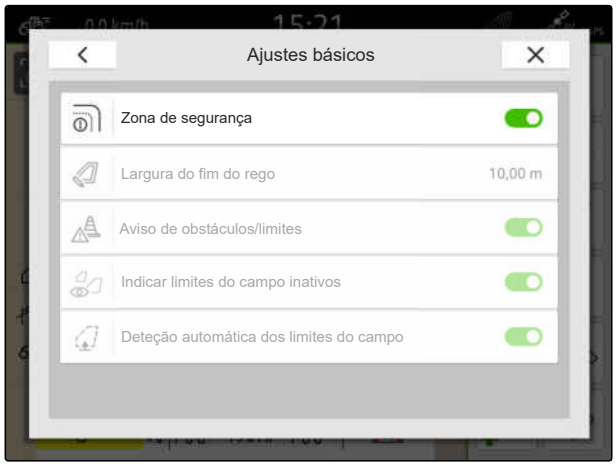
Nos distribuidores AMAZONE da nova geração, as zonas de segurança são desativadas automaticamente na distribuição em bordadura.

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

2. Ativar *"Zona de segurança"*

   ou

   Desativar *"Zona de segurança"*.



CMS-I-00008327

21.4.2 Ativar os avisos de obstáculos e limites

CMS-T-00000225-G.1

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

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

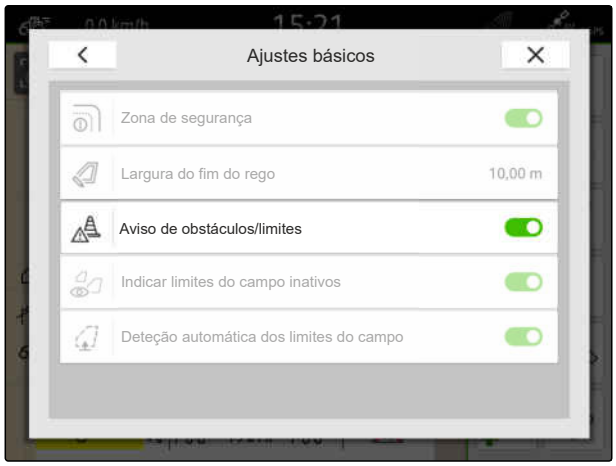
- Aproximação do limite do campo
- Aproximação de um obstáculo

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

2. Ativar *"Aviso de obstáculos/limites"*

   ou

   Desativar *"Aviso de obstáculos/limites"*.



CMS-I-00000189

21.4.3 Indicar limites do campo inativos

CMS-T-00013059-A.1

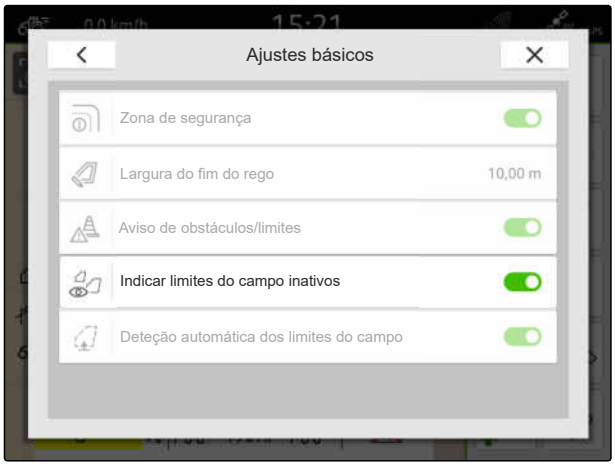
Quando esta função está ativada, os limites do campo inativos são apresentados como linhas cinzentas finas na vista de mapa.

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

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

   ou

   Desativar *"Indicar limites do campo inativos"*.



CMS-I-00008328

21.4.4 Ativar a deteção automática dos limites do campo

CMS-T-00003639-C.1

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

CONDIÇÕES

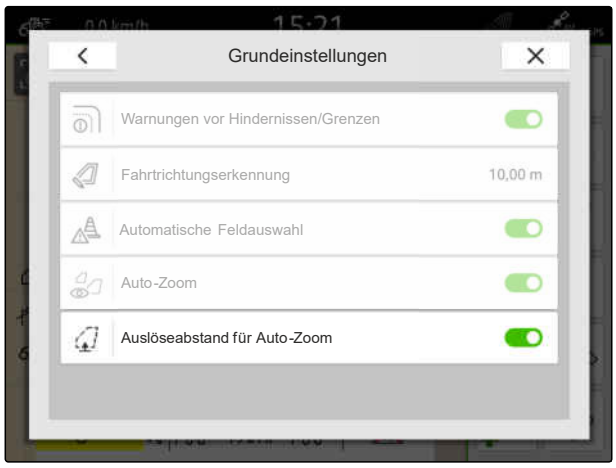
- Licença para *"GPS-Maps&Docs"* disponível

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

2. Ativar *"Deteção automática dos limites do campo"*

   ou

   Desativar *"Deteção automática dos limites do campo"*.



CMS-I-00008291

Utilizar fim do rego virtual

22

CMS-T-00001746-H.1

22.1 Criar cabeceira do terreno virtual

CMS-T-00000300-I.1

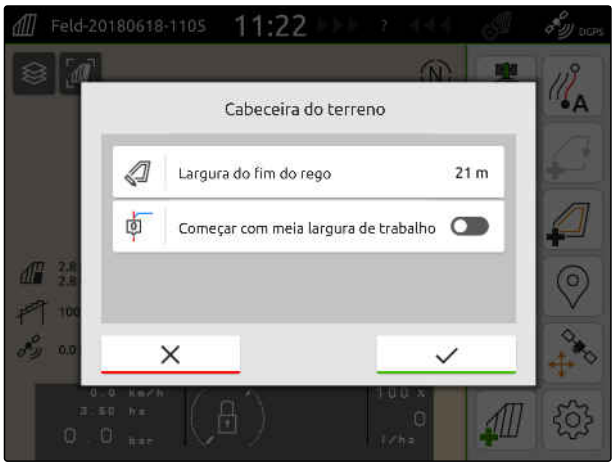
Com um cabeceira do terreno virtual, este podem ser definido na vista do mapa. Assim, a área do cabeceira do terreno pode ser cultivado independentemente do campo restante. As secções são comutadas no limite do fim do rego.

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

CONDIÇÕES

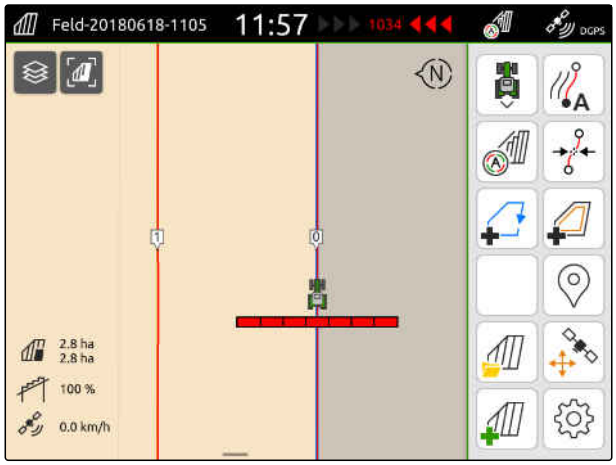
- Licença para *"GPS-Switch basic"* ou *"GPS-Switch pro"* disponível
- Limite do campo criado, consultar a página 114

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



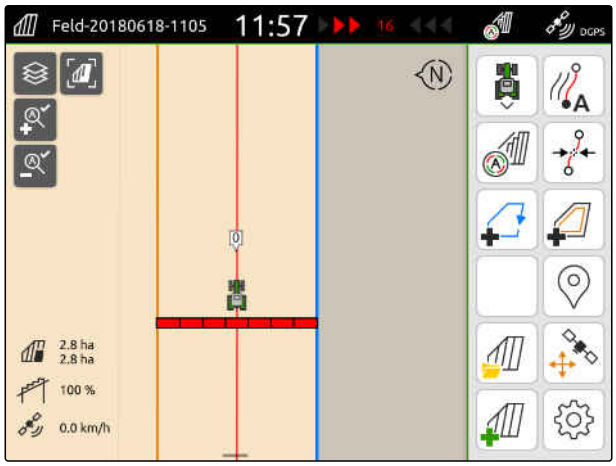
CMS-I-00000219

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



CMS-I-00000221

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



CMS-I-00000220

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

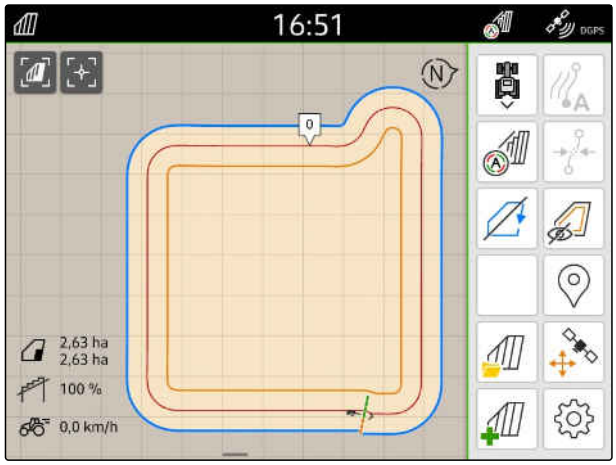
   ou

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

4. Confirmar com ✓.

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

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



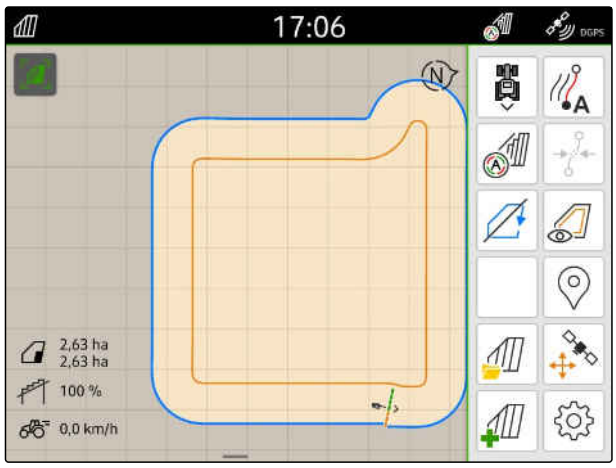
CMS-I-00009412

5. *Para desbloquear o cabeceira do terreno virtual,*

   selecionar no menu de trabalho.

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

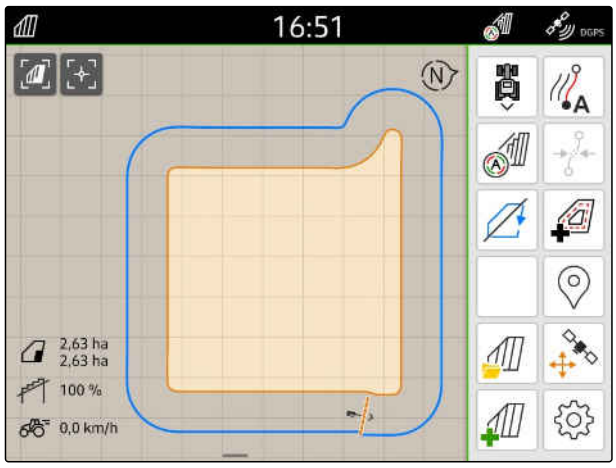
   selecionar no menu de trabalho.



CMS-I-00009411

7. *Para bloquear o cabeceira do terreno virtual,*

   selecionar no menu de trabalho.



CMS-I-00009413

22.2 Processar a cabeceira do terreno virtual

CMS-T-00000309-G.1

CMS-I-00000315

1. Tocar na cabeceira do terreno virtual.

2. *Para apagar a cabeceira do terreno virtual,*

   selecionar

   ou

   para alterar a largura da cabeceira do terreno,

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

   ou

   para deslocar a primeira linha de via,

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

Marcar o obstáculo

23

CMS-T-00000299-G.1

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

O aviso só é emitido se os avisos estiverem ativados nos ajustes; consultar a página 119.

O mapa só é aproximado por zoom se o zoom automático estiver ativado; consultar a página 70.

O obstáculo marcado pode ser utilizado para a correção GPS Drift, consultar a página 76.

CONDIÇÕES

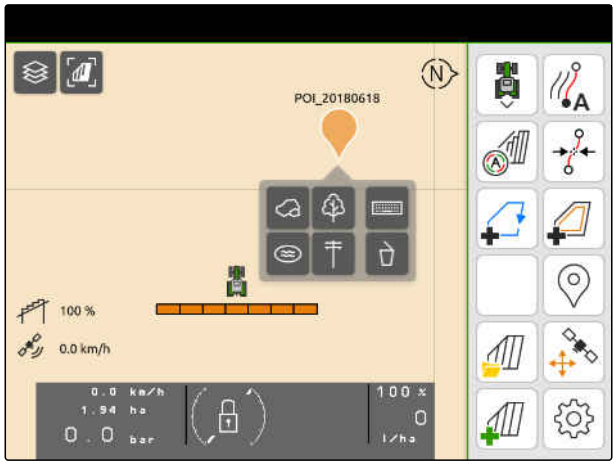
- Licença para *"GPS-Switch pro"* disponível

1. Pode aproximar-se com o veículo ao obstáculo.

2. *Se quer utilizar o obstáculo marcado para a correção GPS Drift,*
   anotar o alinhamento e a posição do veículo.

3. Selecionar no menu de trabalho .

➡ No mapa é apresentado um símbolo do obstáculo.



CMS-I-00000222

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

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

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

7. *Para apagar o obstáculo,*
selecione .

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

Utilizar a ajuda para marcha paralela

24

CMS-T-00000190-J.1

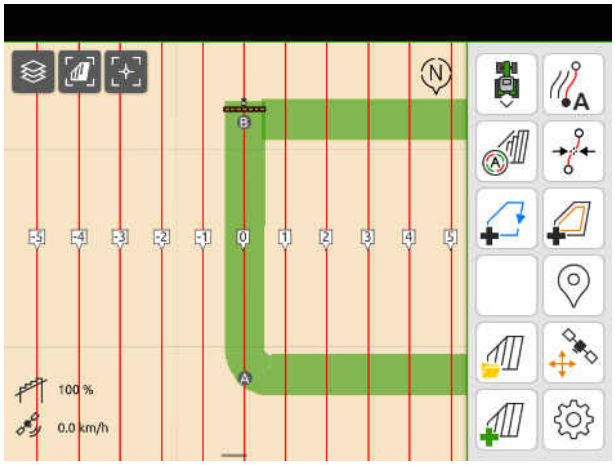
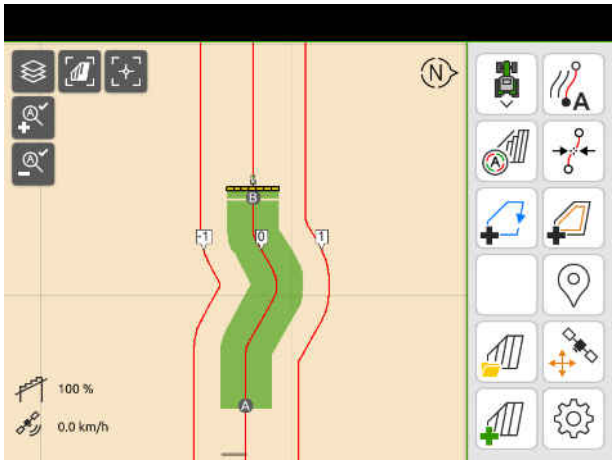
24.1 Configurar a ajuda para marcha paralela

CMS-T-00000231-H.1

24.1.1 Selecionar o modelo da linha da via

CMS-T-00000293-H.1

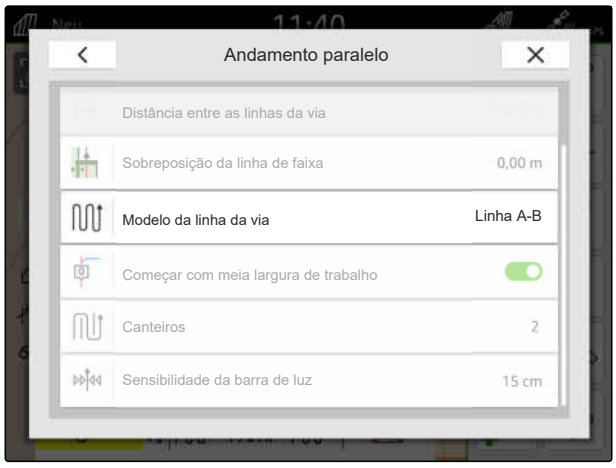
Com o AmaTron 4 pode gravar diferentes tipos de linhas da via.

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

CONDIÇÕES

- Licença para *"GPS-Track"* disponível

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



CMS-I-00000207

24.1.2 Processar as linhas da via

CMS-T-00007040-B.1

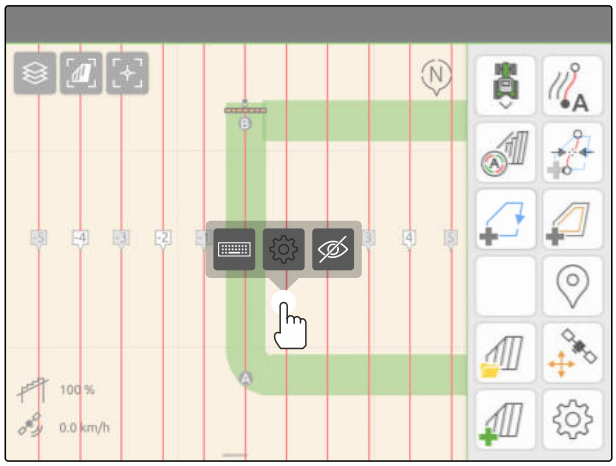
Quando são criadas linhas da via, a distância entra as linhas da via corresponde à largura de trabalho do aparelho ligado. A distância entra as linhas da via pode ser modificada manualmente.

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

1. Tocar numa linha da via.

➡ Aparecem os botões de configuração.

2. selecione .

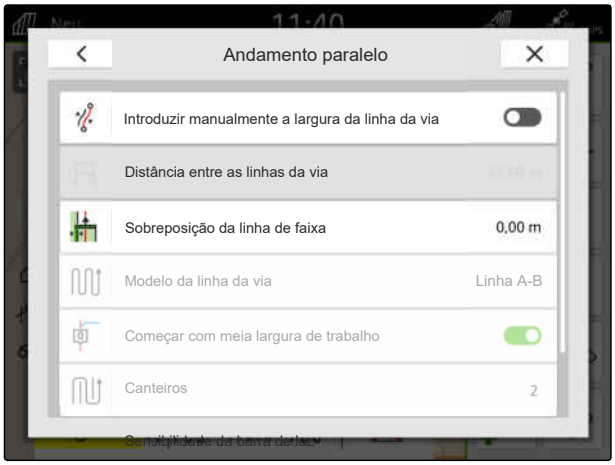


CMS-I-00004944

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

   ou

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



CMS-I-00004952

Possíveis entradas para a sobreposição da linha da via:

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

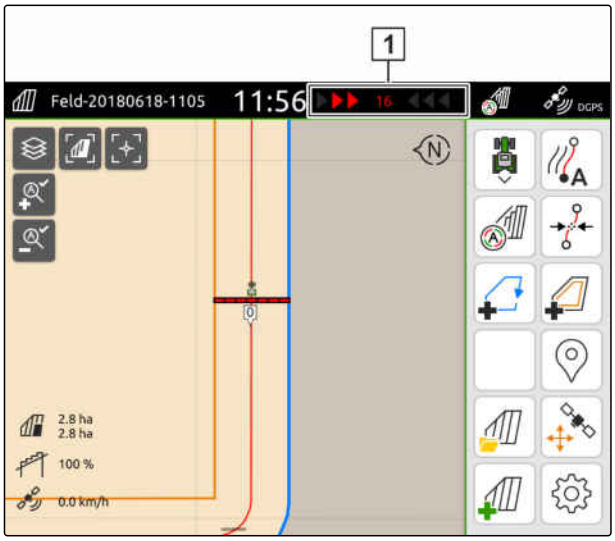
4. Introduzir a distância entre as linhas da via desejada ou sobreposição desejada da linha da via.

24.1.3 Ajustar a sensibilidade da barra de luz

CMS-T-00000291-H.1

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

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

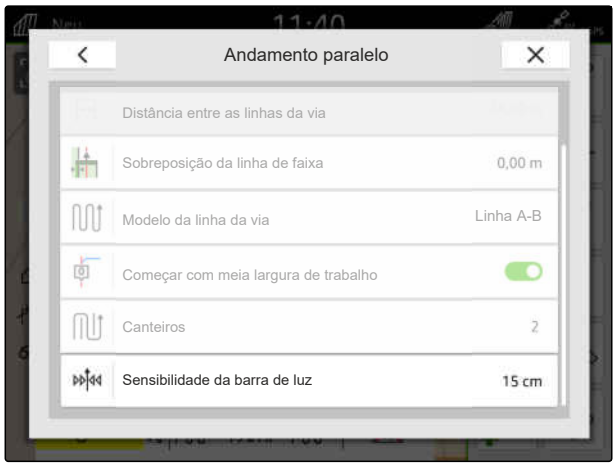


CMS-I-00000204

CONDIÇÕES

- Licença para *"GPS-Track"* disponível

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



CMS-I-00000205

24.2 Criar linhas da via

CMS-T-00001688-F.1

24.2.1 Criar linha A-B

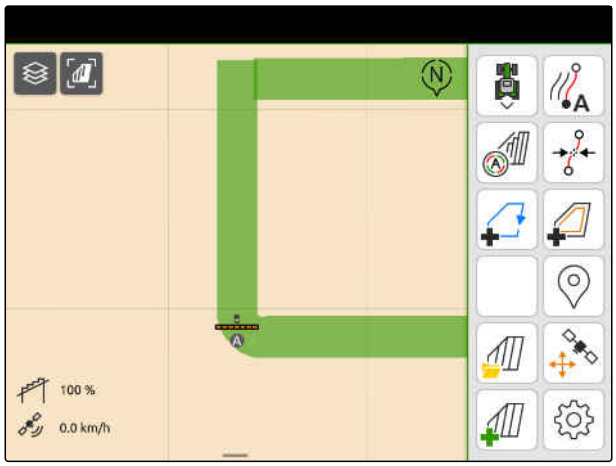
CMS-T-00000296-G.1

CONDIÇÕES

- Licença para *"GPS-Track"* disponível
- Selecione Modelo da linha da via *"A-B"*, consultar a página 128

1. Ir para o início da rego.
2. selecione .

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

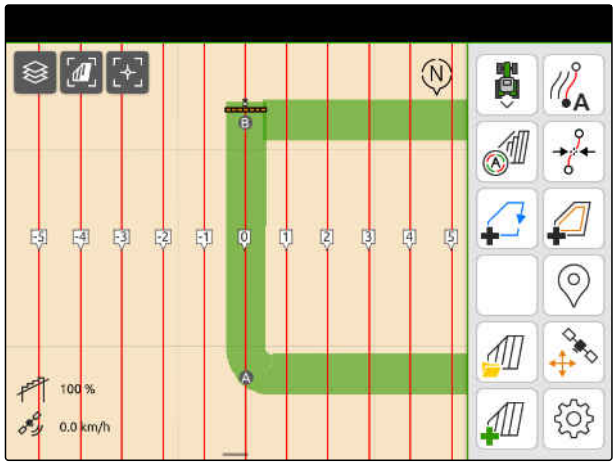


CMS-I-00000208

3. Ir para o fim do rego.

4. selecione B.

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



CMS-I-00000209

24.2.2 Criar contorno alisado

CMS-T-00000297-G.1

CONDIÇÕES

- Licença para *"GPS-Track"* disponível
- Modelo da linha da via *"contorno alisado"* selecionado; consultar a página 128

1. Ir para o início da rego.

2. selecione A.

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

CMS-I-00000211

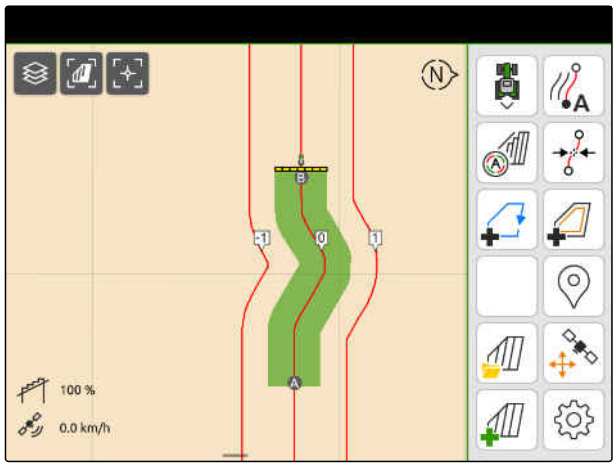
3. Ir para o fim do rego.

INDICAÇÃO

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

4. selecione B.

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



CMS-I-00000210

24.3 Criar canteiros

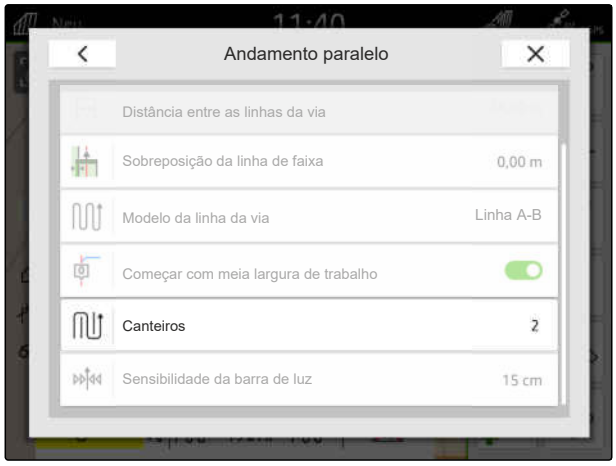
CMS-T-00000292-H.1

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

CONDIÇÕES

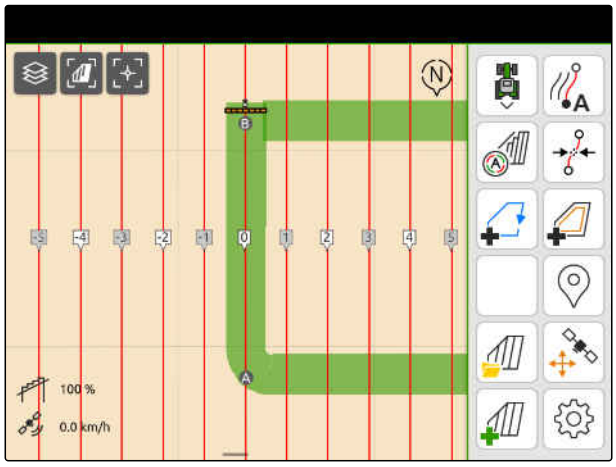
- Licença para *"GPS-Track"* disponível

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



CMS-I-00000206

➡ As linhas da via são realçadas no ritmo especificado.

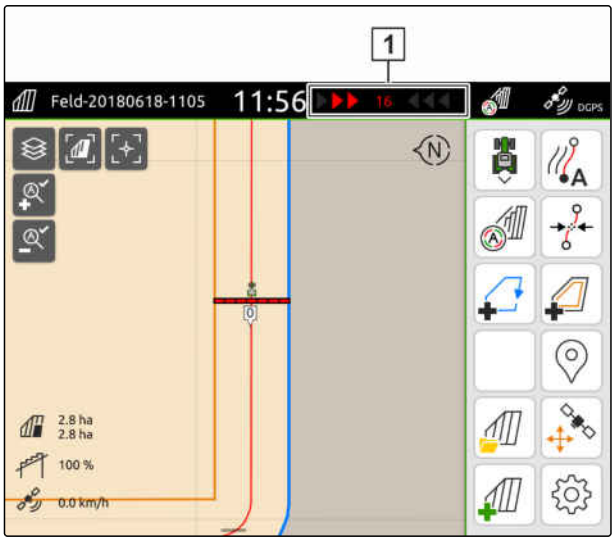


CMS-I-00001095

24.4 Marcha paralela

CMS-T-00000295-H.1

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



CMS-I-00000204

CONDIÇÕES

- Licença para *"GPS-Track"* disponível
- Barra de luz acrescentada na barra de estado; consultar a página 24
- Sensibilidade da barra de luz fixada; consultar a página 130
- Linhas da via criadas; consultar a página 131
- Se necessário, canteiros criados; consultar a página 133

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

24.5 Deslocar as linhas da via

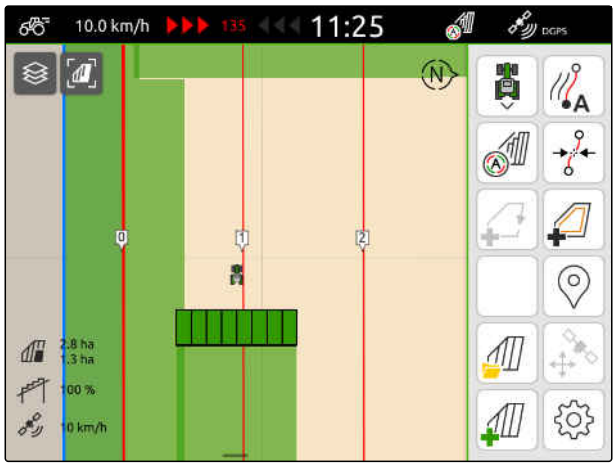
CMS-T-00003615-B.1

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

CONDIÇÕES

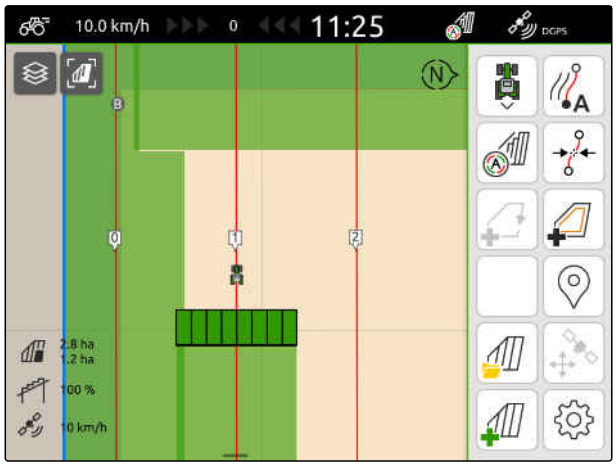
- Licença para *"GPS-Track"* disponível

▶ Selecionar no menu de trabalho .



CMS-I-00002601

➡ As linhas da via estão deslocadas.



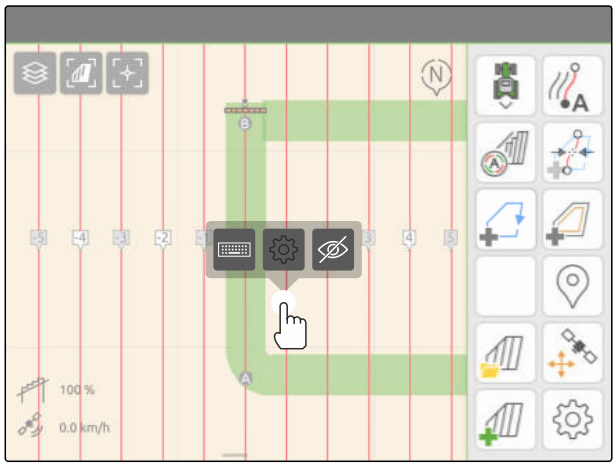
CMS-I-00002602

24.6 Renomear as linhas da via

CMS-T-00007022-B.1

1. Tocar numa linha da via.

➡ Aparecem os botões de configuração.



CMS-I-00004944

2. selecione .

3. Introduzir o nome desejado para as linhas da via.

4. Confirmar com .

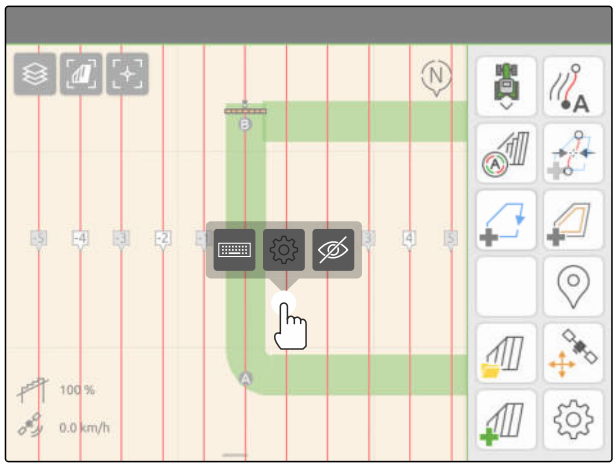
24.7 Ocultar as linhas da via

CMS-T-00007039-B.1

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

1. Tocar numa linha da via.

➡ Aparecem os botões de configuração.



CMS-I-00004944

2. selecione .

➡ As linhas da via são ocultadas.

3. *As linhas da via são recarregadas,* consultar a página 85.

Utilizar o rebaixamento automático da rampa de pulverização

25

CMS-T-00000284-H.1

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

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

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

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

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

CONDIÇÕES

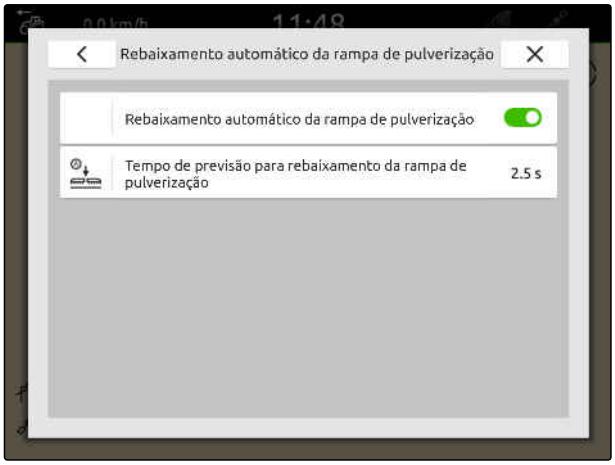
- Licença para *"GPS-Switch basic"* ou *"GPS-Switch pro"* disponível
- Pulverizador AMAZONE compatível ligado
- Limite do campo criado, consultar a página 114

1. Selecionar no menu de trabalho > *"Rebaixamento automático da rampa de pulverização"*.

2. Ativar *"Rebaixamento automático da rampa d pulverização"*.

3. Introduzir em *"Tempo de previsão para rebaixamento da rampa de pulverização"* o tempo do processo de rebaixamento em segundos.

4. Confirmar com .



CMS-I-00000214

Configurar o dispositivo de entrada AUX-N

26

CMS-T-00000359-H.1

26.1 Configurar o dispositivo de entrada AUX-N

CMS-T-00005926-C.1

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

CMS-T-00000324-G.1

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

INDICAÇÃO

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

A seguinte tabela mostra as funções do AmaTron 4:

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

Configurar o dispositivo de entrada AUX-N

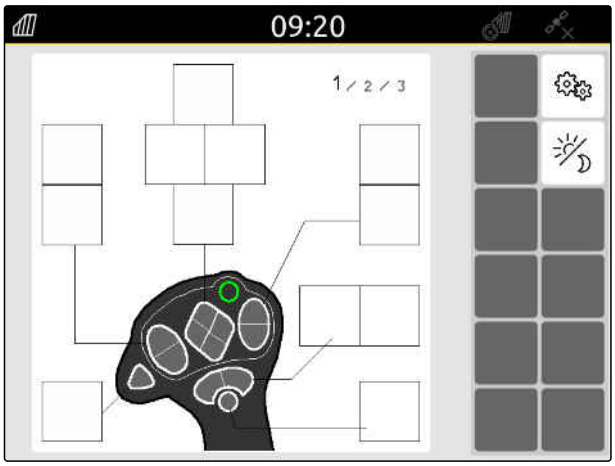
CONDIÇÕES

- Dispositivo de entrada AUX-N ligado
- Número UT do AmaTron 4 ajustado em 1; consultar a página 43

1. Selecionar no menu principal .

➡ Aparece a superfície enviada do dispositivo de entrada.

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

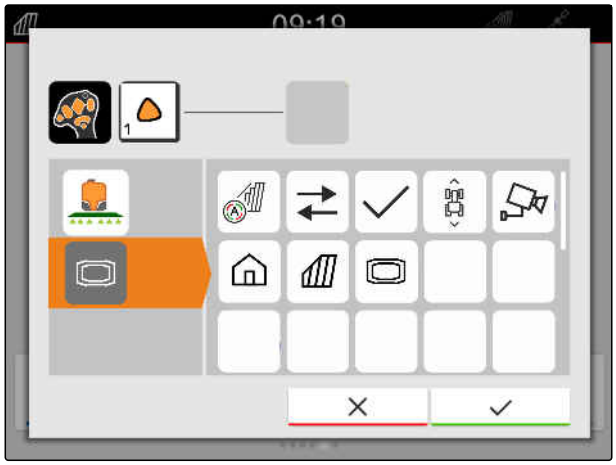


CMS-I-00000250

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

3. Abrir as funções do AmaTron 4.

4. Selecionar a função da lista do AmaTron 4.



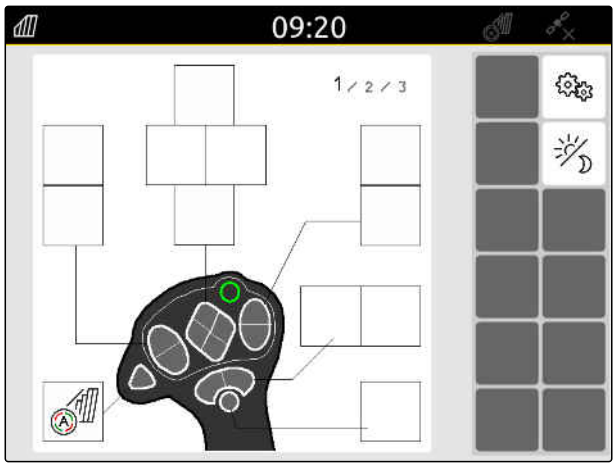
CMS-I-00004280

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

CMS-I-00004281

5. Confirmar com ✓

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



CMS-I-00004279

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

CMS-T-00005927-C.1

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

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

INDICAÇÃO

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

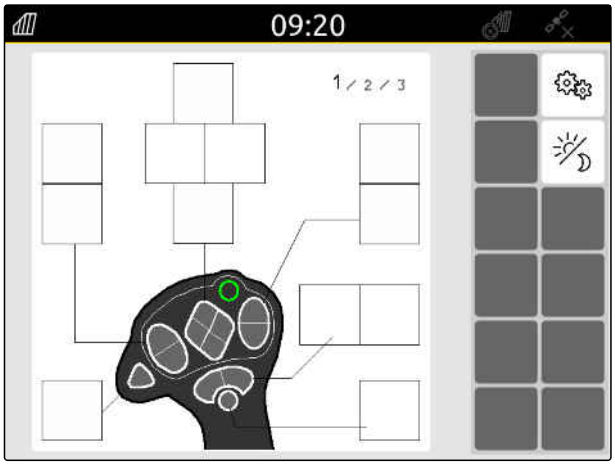
CONDIÇÕES

- Dispositivo de entrada AUX-N ligado
- Número UT do AmaTron 4 ajustado em 1; consultar a página 43

1. Selecionar no menu principal .

➡ Aparece a superfície enviada do dispositivo de entrada.

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

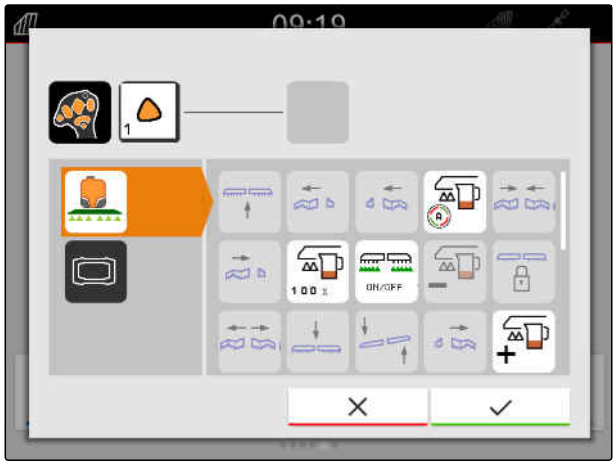


CMS-I-00000250

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

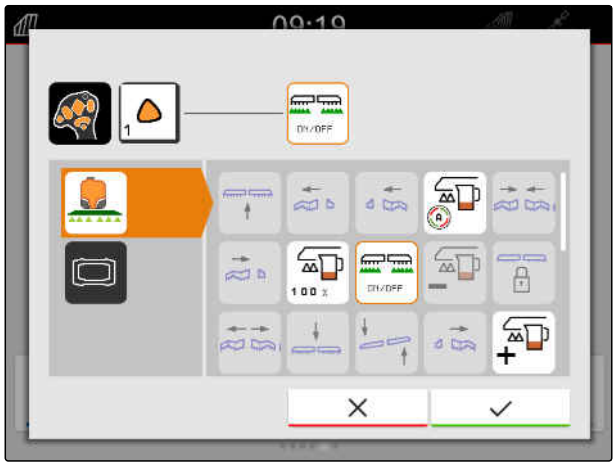
3. Abrir as funções do equipamento.

4. Selecionar a função do equipamento da lista.



CMS-I-00000247

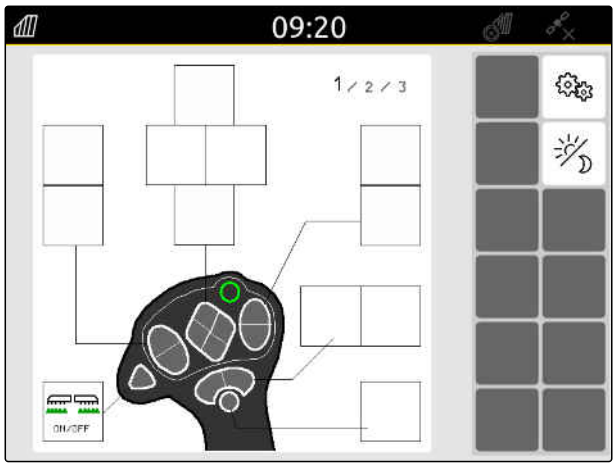
➡ A função do equipamento selecionada é atribuída à tecla.



CMS-I-00000245

5. Confirmar com ✓.

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



CMS-I-00000248

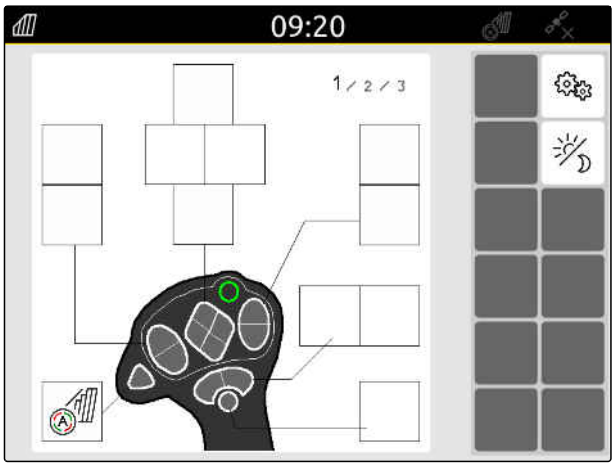
26.1.3 Apagar a atribuição AUX-N

CMS-T-00014703-A.1

1. Selecionar no menu principal .

➡ Aparece a superfície enviada do dispositivo de entrada.

2. Selecionar o botão com a função a apagar.



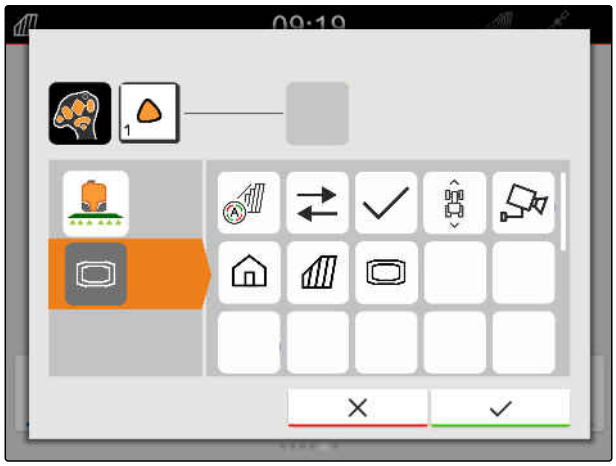
CMS-I-00004279

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

3. Tocar na função atribuída.

CMS-I-00004281

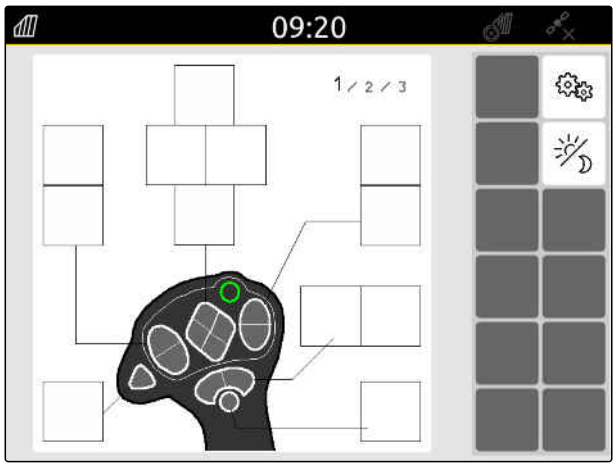
➡ A função atribuída é apagada.



CMS-I-00004280

4. Confirmar com ✓.

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



CMS-I-00000250

26.2 Gerir a atribuição preferida

CMS-T-00000361-E.1

26.2.1 Confirmar a atribuição AUX-N

CMS-T-00000360-C.1

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

O menu para a *"Atribuição preferida"* abre automaticamente.

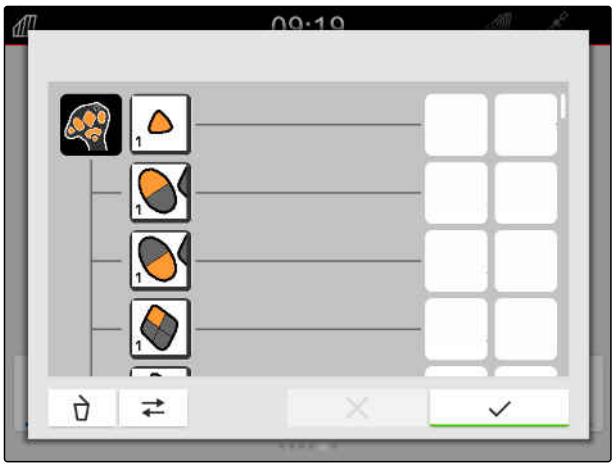
1. Controlar a atribuição AUX-N.

2. *Para modificar a atribuição AUX-N,* consultar a página 146

   ou

   quando a atribuição AUX-N estiver correta,

   confirmar com ✓.



CMS-I-00000289

26.2.2 Modificar a atribuição AUX-N

CMS-T-00000365-E.1

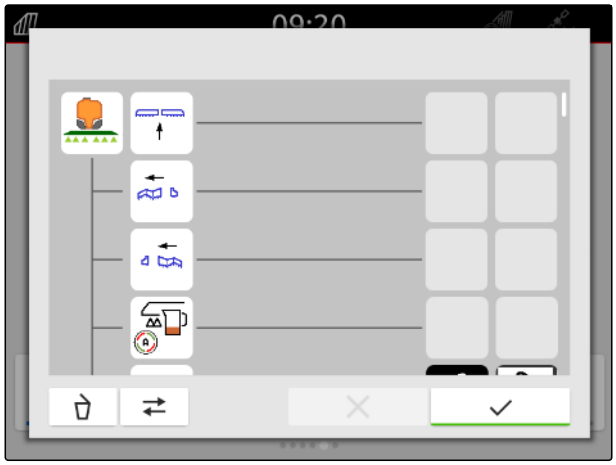
26.2.2.1 Modificar a atribuição AUX-N através da lista de funções

CMS-T-00000362-D.1

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

1. *Se as funções não são listadas no lado esquerdo,* selecione ⇄.
2. Selecione a função da lista.

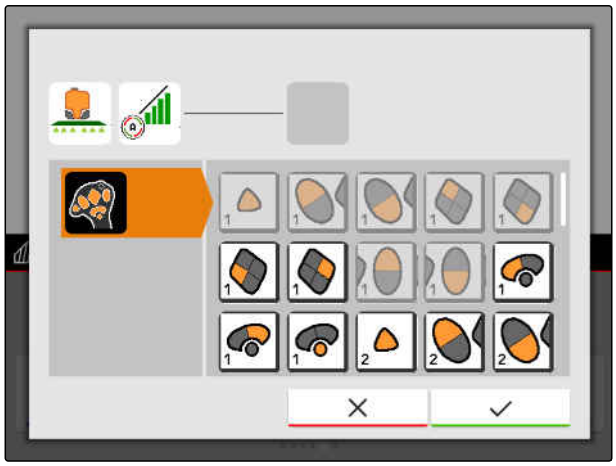
➡ Aparece uma vista geral dos dispositivos de entrada AUX-N disponíveis.



CMS-I-00000297

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

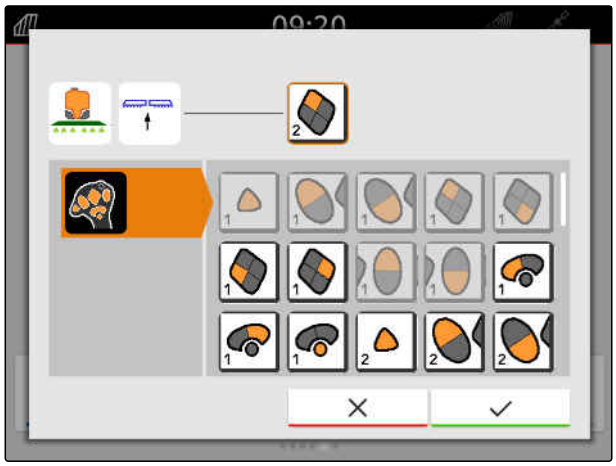
➡ Aparece uma vista geral das teclas disponíveis.



CMS-I-00000296

4. Selecionar a tecla desejada.

➡ A tecla selecionada aparece ao lado da função.



CMS-I-00000293

5. Confirmar com ✓.

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

CMS-I-00000288

6. Atribuir outras teclas

   ou

   confirmar a atribuição AUX-N com ✓.

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

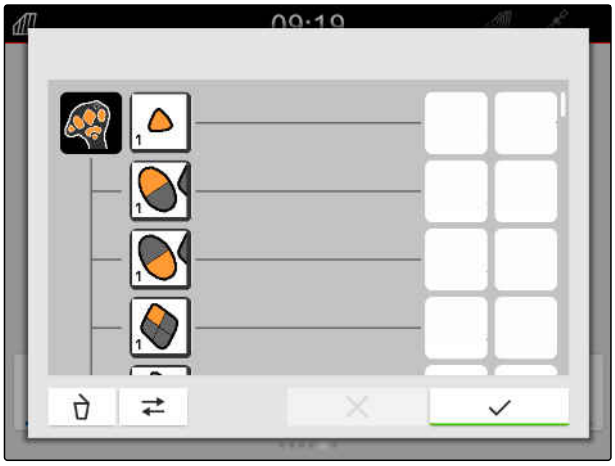
CMS-T-00000363-C.1

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

1. *Se as teclas não estão listadas no lado esquerdo,* selecione ⇄.

2. Selecione a tecla da lista.

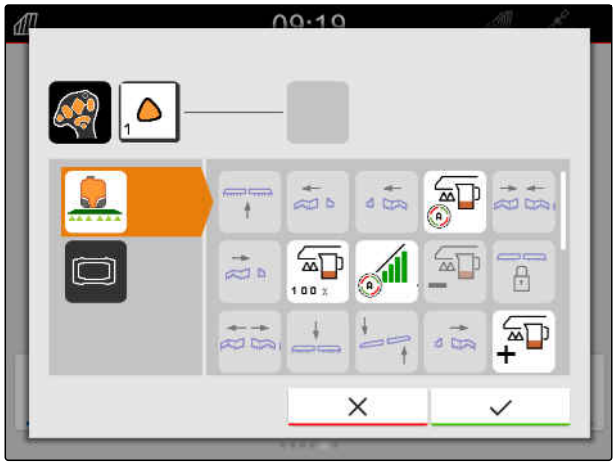
➡ Aparece uma vista geral dos equipamentos ligados.



CMS-I-00000289

3. Selecionar o equipamento desejado.

➡ Aparece uma vista geral das funções disponíveis.

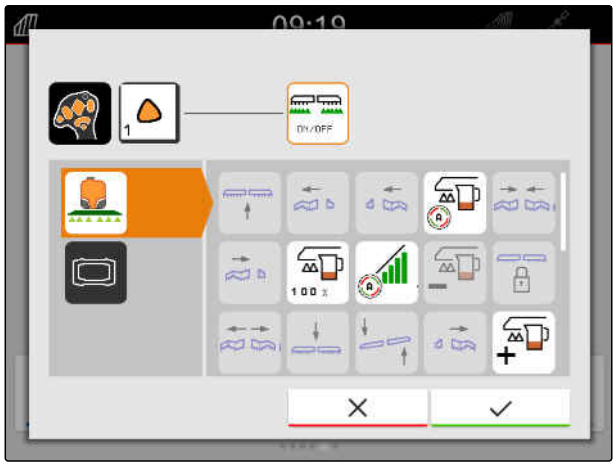


CMS-I-00000291

4. Selecionar a função desejada.

➡ A função selecionada aparece ao lado da tecla.

5. Confirmar com ✓.



CMS-I-00000295

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

CMS-I-00000290

6. Atribuir outras funções

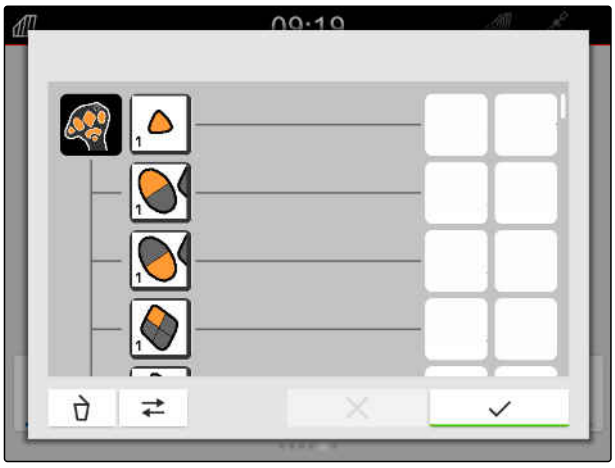
   ou

   confirmar a atribuição AUX-N com ✓.

26.2.2.3 Apagar a atribuição AUX-N

CMS-T-00000364-D.1

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



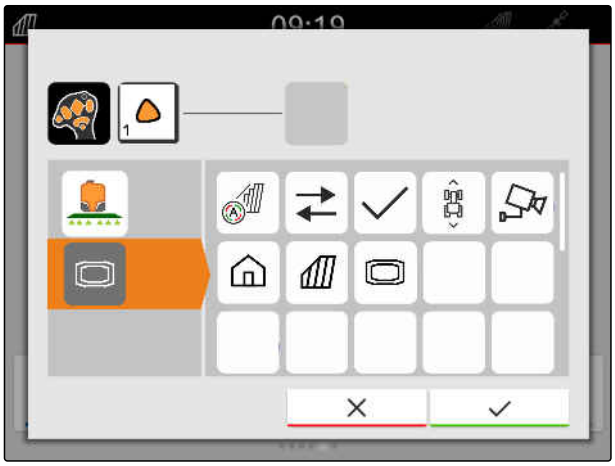
CMS-I-00000289

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

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

CMS-I-00004281

➡ A atribuição é apagada.



CMS-I-00004280

3. Confirmar com ✓.

26.3 Remediar os conflitos AUX-N

CMS-T-00010642-A.1

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

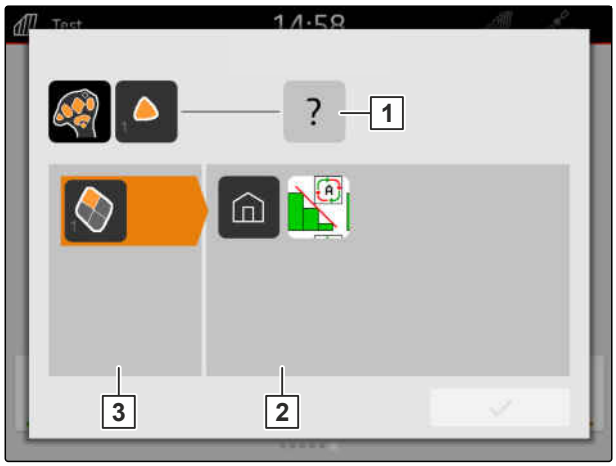
Quando o AmaTron 4 detetar este conflito AUX-N, aparece uma janela de seleção para as respetivas teclas e funções.

1. Selecionar na lista 3 a tecla.
2. Seleciona na lista 2 uma das funções.

➡ A função selecionada aparece no campo 1.

3. *Quando todos os conflitos AUX-N forem remediados,*

   confirmar a seleção com ✓.



CMS-I-00007284

Criar capturas de ecrã

27

CMS-T-00000201-B.1

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

CONDIÇÕES

- ⊘ Pen USB inserida

▶ Manter a tecla do menu principal 1 premida.

➡ No visor aparece um símbolo de câmara. A captura de ecrã é guardada na pen USB.

CMS-I-00001054

Utilizar a câmara

28

CMS-T-00000323-H.1

O AmaTron 4 pode indicar imagens de uma câmara ligada.

CONDIÇÕES

- Licença para *"AmaCam"* disponível
- Câmara ligada
- Câmara configurada; consultar a página 30

► Selecionar no menu principal .

ou

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

➡ Aparece a imagem da câmara.

Eliminar erro

29

CMS-T-00003627-E.1

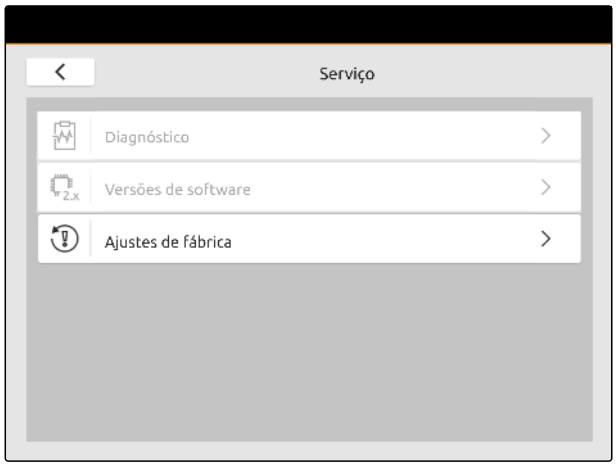
Erro	Causa	Solução
Receção do GPS com defeito	O recetor GPS não funciona corretamente.	► Verificar as ligações. ► Repor o recetor GPS nos ajustes de fábrica, consultar a página 41.
Apresentação do comando da máquina no UT com erro	Pool não foi carregado corretamente.	► Apagar os pools guardados, consultar a página 155.
Equipamento ligado não aparece	Pool não foi carregado corretamente.	► Apagar os pools guardados, consultar a página 155.
	O equipamento não está ligado corretamente.	► Voltar a ligar o equipamento.
	ISOBUS mal configurado.	► Configurar ISOBUS, consultar a página 43
As secções são apresentados incorretamente na vista do mapa	Erro na gestão do equipamento	► Repor a gestão do equipamento, consultar a página 155.
A máquina não aparece no terminal.	Segundo terminal ligado.	► Configurar ISOBUS, consultar a página 43
Comutação das secções não funciona.	Segundo terminal ligado.	► Configurar ISOBUS, consultar a página 43

Repor nos ajustes de fábrica

30

CMS-T-00001736-D.1

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



CMS-I-00001083

As seguintes áreas de aplicação podem ser repostas:

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

CMS-I-00001084

2. Selecionar as áreas de aplicação desejadas.

3. Selecionar *"Repor nos ajustes de fábrica"*.

4. Confirmar com ✓.

Anexo

31

CMS-T-00003616-C.1

31.1 Documentos aplicáveis

CMS-T-00003617-C.1

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

Índices

32

32.1 Glossário

CMS-T-00005867-B.1

A

AUX

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

B

Barra de pulverização

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

E

ECU

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

EGNOS

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

F

Farm Management Information System

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

Firmware

Um programa de computador embutido num aparelho.

Fonte de correção

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

Ficheiro shape

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

G

GPS-Drift

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

GLONASS

Sistema de satélites de navegação global russo

H

HDOP

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

M

Mapa de aplicação

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

MSAS

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

R

RTK

Sistema pago para corrigir os dados dos satélites.

Recetor de valor nominal

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

T

TASK.XML

O TASK.XML é um ficheiro que contem dados em relação às tarefas.

Terminal universal

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

V

Velocidade de transmissão

Velocidade de transferência de dados medida em bits por segundo.

32.2 Índice alfabético

A

Acertar a hora 31

Ajuda
chamar *25, 28*

Ajuda para andamento paralelo
Modificar a distância entre as linhas da via *129*
Ocultar as linhas da via *136*
Renomear as linhas da via *135*

Ajustar a data 31

Ajustar a luminosidade
através do menu de início rápido *35*
através do menu de início rápido *25*
nos ajustes básicos *34*

Ajustar o brilho do ecrã
através do menu de início rápido *25*

Ajustar o fuso horário 31

Ajustar o volume
através do menu de início rápido *33*
através do menu de início rápido *25*
nos ajustes básicos *33*

AmaCam
ativar *46*

Apagar pools 155

Aplicação AmaTron-Twin 72

aplicação myAmaRouter
Exportar ISO-XML *94*
Importar ISO-XML *92*

Aplicações
comutar *23*
Vista geral *17*

Avisos 119

B

Barra de botões 20
exibir *68*

Barra de estado 16
configurar *24*

Barra de luz 130

Barra de pulverização
mudar *74*

Barra de softkeys 20
exibir *68*
utilizar *72*

Brilho do ecrã
através do menu de início rápido *35*
nos ajustes básicos *34*

C

Cabeceira do terreno
Alterar a largura *125*
criar *122, 125*
Deslocar a linha de via *125*

Cabeceira do terreno virtual
Alterar a largura *125*
criar *122, 125*
Deslocar a linha de via *125*

Câmara
ajustar *30*
ligar *11*
Mostrar imagem da câmara *17*
utilizar *153*

Campo
Adicionar dados do campo do ficheiro shape *87*
Carregar os dados do campo *85*
criar *86*
criar sem documentação *78*
Importar os dados do campo do ficheiro shape *81*
reconhecer automaticamente *120*

Canteiros
criar *133*

Carrossel de aplicação 16
utilizar *23*
Vista geral *17*

Chinês 27

Comutação automática das secções
ativar *46*

Comutação das secções 104

Configurar a largura de trabalho
ver Configurar equipamentos Non-ISOBUS *55*

Configurar a máquina
ver Configurar equipamentos Non-ISOBUS *55*

Configurar o ponto de acesso 50
consultar Configurar ponto de acesso WiFi com AmaTron4 *50*

Configurar o zoom 70

Configurar o zoom automático 70

Controlo por gestos 23
configurar *36*

Controlo variável das quantidades
ativar *46*

D

Dados de contacto
Redação técnica *8*

Dados de tarefa
exportar *25*
exportar como PDF *102*

Deteção da marcha-atrás 69

Deteção do sentido de marcha 69

Dicas
chamar *25, 28*

E

Endereço
Redação técnica *8*

Equipamento
controlar *72*
ISOBUS *52*
Selecionar *56*

Equipamento ISOBUS
configurar *52*

Equipamento Non-ISOBUS
configurar *55*
criar *54*

exportar PDF 102

F

Ficha de sinais
ligar *11*

Ficheiro de diagnóstico
exportar *25*

Ficheiro Shape
Adicionar dados do campo ao campo *87*

Ficheiro shape
Importar dados *25*
Importar os dados do campo *81*

Funcionamento de mais terminal de comando
consulte Configurar o ISOBUS *43*

G

Gerir a licenças 46

Gesto de deslizar 23
configurar *36*

GPS
Configurar o recetor *38*
Utilizar o sinal de velocidade *62*

GPS-Drift
corrigir com obstáculo marcado *76*
corrigir manualmente *76*
Marcar o obstáculo *126*

GPS-Maps&Docs
ativar *46*

GPS-Switch
ativar *46*

GPS-Track
ativar *46*

Gravação 111

Guiamento
ativar *46*
Modificar a distância entre as linhas da via *129*
Ocultar as linhas da via *136*
Renomear as linhas da via *135*
utilizar *128*

I

Informações geométricas
ver Configurar equipamentos Non-ISOBUS *55*

Iniciar
o trabalho *78*

ISB 15

ISO-XML
Carregar os dados do campo *85*
exportar com a aplicação myAmaRouter *94*
Exportar dados *25*
Exportar os dados de tarefa para a pen USB *93*
importar com aplicação myAmaRouter *92*
Importar os dados de tarefa da pen USB *90*

J

Japonês 27

L

Ligar o modo diurno 25

Ligar o modo noturno 25

Limite do campo 114
ocultar *118*
reconhecer automaticamente *120*

Linha A-B
criar *131*

Linhas da via
Alterar distância *129*
criar *131*
Criar canteiros *133*
ocultar *136*
renomear *135*

M

Manual de instruções digital 7

Mapa de aplicação
Ativar a utilização *46*
mudar *75*

Mapa
Vista geral *19*

Máquina
controlar *72*
ISOBUS *52*
manual *54*

Marcha paralela 128

Menu de início rápido 25

Menu de trabalho
exibir *68*

Menu Setup
abrir *17*

Menu Trabalho
configurar *72*
utilizar *72*
Vista geral *20*

Modificar a modelização do aparelho
ver Configurar equipamentos Non-ISOBUS *55*

Modificar o modelo de aparelho
ver Configurar equipamentos Non-ISOBUS *55*

Montagem
Funcionamento normal *10*

Mudar a unidade de medição 32

Mudar o idioma 32

Mudar o traço separativo do dígito 32

Multi Boom 74

O

Obstáculo
Advertência *119*
marcar *126*

Ocupação AUX-N
abrir através do menu de início rápido *25*
mostrar *17*

P

POI
consulte Marcar o obstáculo *126*

Posição da antena 57

Q

Quantidade a dispersar
configurar *96*

R

Rebaixamento automático da rampa de pulverização 137

Rebaixamento da armação 137

Recetor GPS
Configurar o recetor A100, A101 ou A631 *38*
Configurar o recetor Ag-Star *39*
Configurar outro recetor GPS *41*
Indicar a posição *55*
Posição *57*

Rede
configurar *50*

Regular as secções
ver Configurar equipamentos Non-ISOBUS *55*

Regular o formato do tempo 31

Repor nos ajustes de fábrica 155

S

Section Control
ativar *46*
consulte Comutação das secções *104*

Sensor da posição de trabalho
configurar *64, 64*

Sensor da roda
configurar *59*

Sensor da tomada de força
configurar *63*

Sensor de radar
configurar 60

Sensores
configurar 59
ligar 11
Posição de trabalho 64
Radar 60
Roda 59
Tomada de força 63

Sinal de velocidade 59

Sobreposição
Fixar a tolerância de sobreposição 108
Fixar a tolerância de sobreposição no limite do campo 110
Fixar o grau de sobreposição 106
Modificar a distância entre as linhas da via 129
no sentido de marcha 104

T

Tarefas
criar 94
exportar 25
exportar com a aplicação myAmaRouter 94
exportar para a pen USB 93
importar com aplicação myAmaRouter 92
importar da pen USB 90

Teclas de menu 23

Terminal universal
mostrar 17
Vista geral 20

Trabalho de oficina 7

Traço de contorno
criar 132

Trator
Configurar sensores 59
criar 57

Tratores e equipamentos
Mostrar menu 17

U

UT 20

Utilizações
ativar 46
comutar 23
Vista geral 17

V

Valor previsto
atribuir 96

Vista do mapa
abrir 17
mostrar no dispositivo final móvel 72
Vista geral 19

Vista em 2D
ativar 69

Vista em 3D
ativar 69

VT 20

W

WiFi
Configurar o ponto de acesso 50
Ligar o AmaTron4 à mesma rede WiFi 50

Z

Zonas de exclusão
criar 116

Á

Área trabalhada
apagar 114

AMAZONEN-WERKE
H. DREYER SE & Co. KG
Postfach 51
49202 Hasbergen-Gaste
Germany

+49 (0) 5405 501-0
amazone@amazone.de
www.amazone.de