

MATRIX® PRO GS

BETJENINGSVEJLEDNING

MATRIX® PRO 840GS



MATRIX® PRO 570GS



TeeJet®
TECHNOLOGIES

A Subsidiary of  Spraying Systems Co.®

1. Tænd for konsollen

Tryk på TÆND-knappen  for at tænde for konsollen.




2. Hovedskærm

Når opstartssekvensen er fuldført, vises hovedskærm billedet med mulighed for at starte et nyt job eller fortsætte et eksisterende job.

3. Gå til opsætning af enhed

1. Tryk på den nederste fane OPSÆTNING AF KONSOLL .

Valgmuligheder for konfiguration  vises først.

Du kan gå ind på Datastyring , Konsolindstillinger  og Værktøjer  ved hjælp af sidefanerne.

Indstilling af Lokal

2. Tryk på sidefanen KONSOLL .

3. Tryk på **Lokal**.

Lokal bruges til indstilling af måleenheder, sprog og tidszone.


GPS-opsætning

1. Tryk på sidefanen KONFIGURATION .

2. Tryk på **GPS**.

GPS bruges til at konfigurere GPS-type, GPS-Port og PRN samt til visning af GPS-statusinformation.

Opsætning af Redskab

1. Tryk på sidefanen KONFIGURATION .

2. Tryk på **Redskab**.

Opsætning af Redskab anvendes til at angive forskellige indstillinger forbundet med enten lige tilstand, spredet-tilstand eller Rystet tilstand. Opsætninger kan variere afhængig af, om SmartCable eller Sektionstyremodul (SDM) er til stede.




Opsætning af Assisteret/automatisk styring


1. Tryk på sidefanen KONFIGURATION .

2. Tryk på **Automatisk styring**.

Når et Steering control modul (SCM) er til stede, vil indstillinger for assisteret og Assisteret/automatisk styring være tilgængelige. For detaljerede opsætningsvejledninger henvises der til installationsvejledningen for din specifikke UniPilot/FieldPilot.

4. Gå til navigeringskærmen

1. Tryk på fanen NAVIGERING I KØRETØJSVISNING , NAVIGERING I MARKVISNING  eller REALVIEW-NAVIGERING .

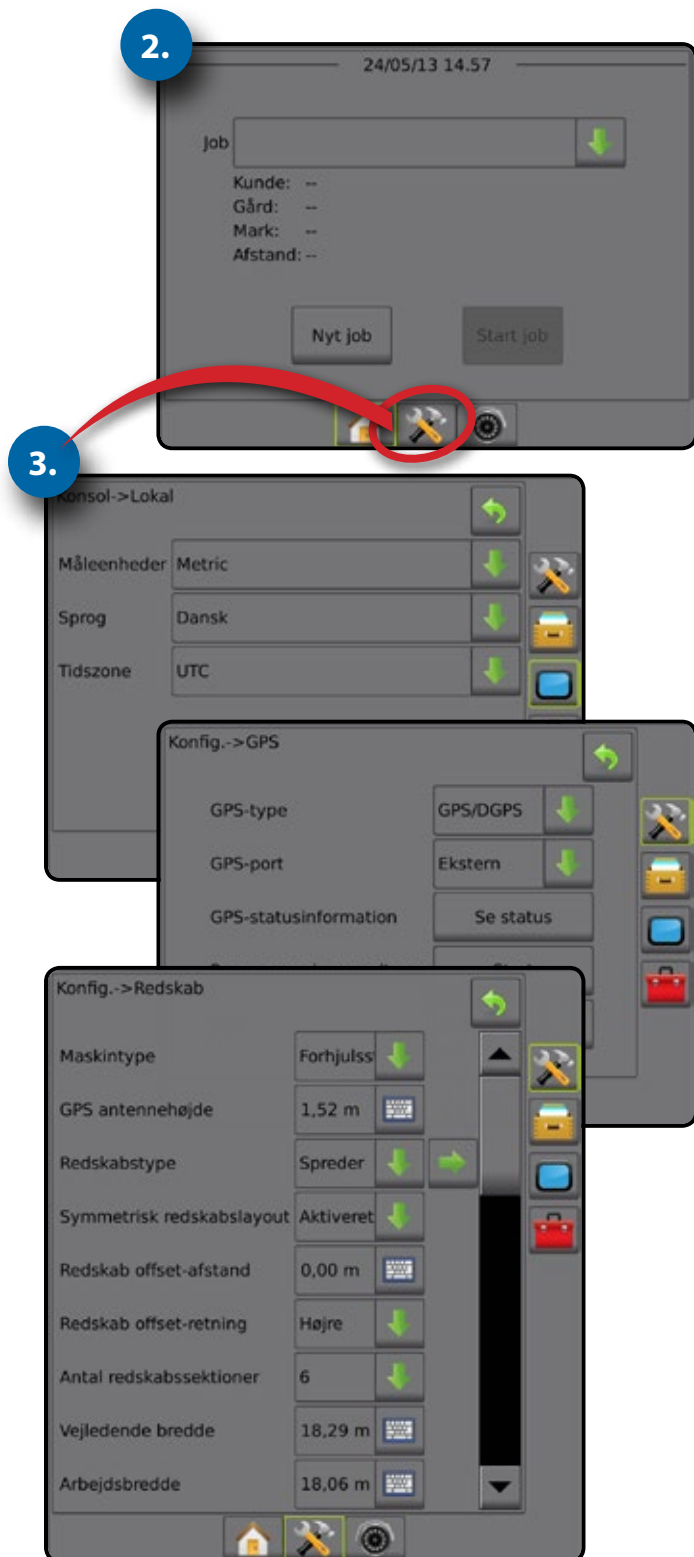
2. Tryk på fanen NAVIGATION- OG NAVIGERINGSMULIGHEDER  for at vise navigationsmuligheder.

Vælg en navigeringstilstand

- ▶ Lige AB 
- ▶ Kurvet AB 
- ▶ Cirkelpivoting 
- ▶ Sidste passage 
- ▶ Næste række 

Marker A og B punkter

For at oprette en AB-retningslinje.



Indholdsfortegnelse

KAPITEL 1 – SYSTEMOVERSIGT 1

Tilgængelige produktopgraderinger	1
---	---

SYSTEMMÅLENHEDER 1

Matrix Pro 570GS-konsol.....	1
Matrix Pro 840GS-konsol.....	2
RealView® kamera.....	2
Yderligere oplysninger.....	2
Tænd til.....	2
Tænd fra	2
Opstartssekvens	2
Anbefalet antenneinstallation	2

KONFIGURATIONER 3

KAPITEL 2 – INDLEDNING 4

GRUNDLÆGGENDE SKÆRMBRUG 4

Tasterne på nederste fane.....	4
Utilgængelige indstillinger, når job er aktivt.....	4
Farver på konsolskærmen	5
Advarsler og informationer i pop op-meddelelser	6
Menuvalg fra rullemenu	6
Rulleskærme.....	6
Information om opsætningsindstillinger.....	6
Skærmtastatur	6

MENUINDSTILLINGER FOR OPSÆTNING AF ENHED 7

KAPITEL 3 – JOB-/HOVEDMENUSKÆRM 8

ENKEL TILSTAND 9

Nyt job	9
Fortsæt job.....	9
Afslut job.....	9

AVANCERET TILSTAND 9

Nyt job	9
Start job.....	9
Afslut job.....	9

KAPITEL 4 – VIDEOVISNING PÅ FULD SKÆRM 10

KAPITEL 5 – SYSTEMOPSÆTNING 11

OVERSIGT 11

Utilgængelige indstillinger, når job er aktivt.....	12
---	----

KONFIGURATION 12

OVERSIGT

INDLEDNING

HOVEDMENU

FULD SKÆRM

OPSÆTNING

NAVIGERING

GPS

REDSKAB

DRÅBEMONITOR

OVERSIGT
 INDLEDNING
 HOVEDMENU
 FULD SKÆRM
 OPSÆTNING
 NAVIGERING
 GPS
 REDSKAB
 DRÅBESTØRRELSMONITOR

Redskab.....	13
Redskabstype	13
Opsætning af enkel sektion	13
Opsætning af SmartCable eller Sektionstyremodul (SDM)	14
Lyspanel	15
Assisteret/automatisk styring	15
Assisteret/automatisk styring er ikke tilgængeligt	16
Tilt-korrigerings	16
Feltniveau er ikke tilgængeligt	16
Tilt-korrigerings er ikke tilgængeligt	16
GPS.....	17
PRN vises ikke.....	17
Video	17
Videopsætning er ikke tilgængeligt.....	17
Sensorer	18
Sensorer er ikke tilgængelige	18
Trykføler.....	18
Dråbestørrelsesmonitor	19
Dråbestørrelsesmonitor er ikke tilgængelig	19



DATASTYRING

20

Jobdata.....	20
Jobdata er ikke tilgængelige	20
Overførsel	21
Administrér.....	21
Rapporter	22
Valgmuligheder.....	22
Maskinindstillinger.....	23
Overførsel	24
Administrér.....	24
Maskinindstillinger tilgængelighed	25



KONSOL

26

Skærm.....	26
Lokal	27
Lydniveau	27
Demotilstand	28
Om	28



VÆRKTØJER

29

KAPITEL 6 – NAVIGERING

30

Navigationsskærmindstillinger	31
-------------------------------------	----

NAVIGERINGSLINJE

32

Valgbar information	32
Navigationsaktivitet og Bom-status.....	32

STATUSLINJE

33








Status-/Informationsskærme	33
----------------------------------	----



NAVIGATIONSSKÆRME

35

Køretøjsvisning.....	36
Markvisning	37
RealView-navigering	38

	NAVIGERINGSTILSTANDE	39
	Lige AB-navigering	39
	Kurvet AB-navigering	39
	Cirkelpivotering-navigering	39
	Sidste passage-navigering	39
	Næste række-navigering	39
	Ingen navigering	39
	STYRELINJER	40
	Kurvet lookahead-styrelinje	40
	Markering af punkt A og B	40
	A+ tilpasningsfunktion	41
	Funktionen for næste styrelinje.....	42
	Styrelinjer for Sidste passage	42
	Styrelinjer for Næste række.....	43
	Azimuth-grad.....	43
	UDBRINGNINGSGRÆNSE	44
	RETUR-TIL-PUNKT	46
	Markering af et returpunkt	46
	Slet returpunktet.....	46
	Navigering til et returpunkt	46
	BOOMPILOT	47
	Enkel sektion	47
	Konsol alene	47
	Med valgfri arbejde til/fra-kontakt	47
	<i>Brug af arbejde til/fra-kontakten</i>	47
	<i>Brug af konsollen</i>	47
	SmartCable eller Sektionstyremodul (SDM)	48
	Konsol alene	48
	Mængdestyring eller Switchbox.....	48
	<i>Mængdestyring med internt sektionstyremodul (SDM)</i>	48
	<i>Arbejde til/fra-kontakt</i>	48
	ZOOM IND/UD	49
	Køretøjsvisning.....	49
	Markvisning	49
	PANORAMA	49
	SÆRLIGE INDSTILLINGER FOR REALVIEW	50
	Opsætningsindstillinger for RealView.....	51
KAPITEL 7 - GPS		52
	GPS.....	52
	GPS-type	53
	GPS-port.....	53
	<i>Minimumskrav til konfiguration af ekstern modtager</i>	53
	<i>GPS-statusinformation på navigeringsskærme</i>	54
	<i>GGA krav</i>	54
	Programmeringsmodtager	54

OVERSIGT
INDLEDNING
HOVEDMENU
FULLD SKÆRM
OPSÆTNING
NAVIGERING
GPS
REDSKAB
DRÅBEMONITOR

PRN	54
Skift PRN	55
PRN vises ikke.....	55

KAPITEL 8 - OPSÆTNING AF REDSKAB 56

Redskabstype.....	56
-------------------	----

GRUNDLÆGGENDE SKÆRMBRUG 57

OPSÆTNING AF ENKEL SEKTION 58

Lige redskabstype	59
TeeJet spredrerredskabstype.....	59
OEM spredrerredskabstype	60

OPSÆTNING AF SMARTCABLE ELLER SEKTIONSTYREMODUL (SDM) 61

Lige redskabstype	62
TeeJet spredrerredskabstype.....	63
OEM spredrerredskabstype	64
Rystet redskabstype.....	64

REDSKAB OFFSET-AFSTANDSJUSTERING 66

GPS offset-justeringsberegning	66
Redskab offset-justering.....	67

FABRIKSINDSTILLINGER OG VARIATIONER 68

Enkel sektion	68
SmartCable eller Sektionstyremodul (SDM)	68

KAPITEL 9 - DRÅBESTØRRELSESMONITOR 70

OPSÆTNING AF DRÅBESTØRRELSESMONITOR 70

Trykføler	70
Dråbestørrelsesmonitor	71
<i>Dråbestørrelsesmonitor er ikke tilgængelig</i>	71
Aktiver/Deaktiver dråbestørrelsesmonitor	71
Forudindstillede hældninger	72
Nuværende hældning	72

BETJENING AF DRÅBESTØRRELSESMONITOR 73

<i>Dråbestørrelsesdiagram</i>	73
Navigeringslinje.....	73



Sikkerhedsoplysninger

TeeJet Technologies er ikke ansvarlig for skader eller personskader forårsaget af manglende overholdelse af følgende sikkerhedskrav.

Som føreren af køretøjet er du ansvarlig for en sikker drift.

Matrix Pro GS i kombination med en hvilken som helst enhed til Assisteret/automatisk er ikke beregnet til at erstatte køretøjets fører.

Forlad ikke et køretøj, mens Matrix Pro GS er tilkoblet.

Sørg for, at området omkring køretøjet er frit for mennesker og forhindringer før og under tilkobling.

Matrix Pro GS er designet til at understøtte og forbedre effektivitet under arbejde i marken. Føreren bærer det fulde ansvar for kvalitet og arbejdsrelaterede resultater.

Frigør, eller fjern enhver enhed til Assisteret/automatisk før kørsel på offentlige veje.

KAPITEL 1 – SYSTEMOVERSIGT

Matrix Pro GS giver mulighed for på samme tid at styre flere tilsluttede moduler samt for GPS-kortlægning, navigering, FieldPilot®, BoomPilot® og dataindsamling – alt i én konsol ved hjælp af CAN-bus-teknologi. Hermed erstattes flere konsoller i førerkabinen af ét enkelt, kompakt system.

Tilgængelige produktopgraderinger

- FieldPilot® automatisk styring
- UniPilot® assisteret styring
- BoomPilot® automatisk bomsektionsstyring
- Tilt-gyromodul
- Videovalgsmoduler for op til 8 kameraer
- Opgraderinger til ekstern GPS-modtager eller -antenne
- Fieldware® Link-forbedret dataorganiseringsapplikation
- Trykfølørsæt til dråbestørrelsesmonitor

SYSTEMMÅLEENHEDER

Matrix Pro 570GS-konsol

Matrix Pro 570GS er designet til mangeårigt arbejde under typiske landbrugsmæssige arbejdsbetingelser. Et tætsluttende kabinet kombineret med gummidæksler over alle stikforbindelser betyder, at de typisk støvede omgivelser ikke vil medføre operationelle problemer. Vandstænk vil ikke beskadige enheden, men Matrix Pro 570GS er ikke designet til at kunne tåle direkte regn. Vær opmærksom på ikke at bruge Matrix Pro GS'en i våde omgivelser.

Figur 1-1: Matrix Pro 570GS-konsol – for- og bagside



Matrix Pro 840GS-konsol

Matrix Pro 840GS er designet til mangeårigt arbejde under typiske landbrugsmæssige arbejdsbetingelser. Et tætsluttende kabinet kombineret med gummidæksler over alle stikforbindelser betyder, at de typisk støvede omgivelser ikke vil medføre operationelle problemer. Vandstænk vil ikke beskadige enheden, men Matrix Pro 840GS er ikke designet til at kunne tåle direkte regn. Vær opmærksom på ikke at bruge Matrix Pro GS'en i våde omgivelser.

Figur 1-2: Matrix Pro 840GS-konsol – for- og bagside



RealView® kamera

TeeJet Technologies RealView-kamera gør det muligt at vise billeder på Matrix Pro GS-skærmen. Kameraet kan vendes fremad for at muliggøre RealView-videonavigering, eller det kan placeres, så det viser andre driftsmæssige aspekter af udstyret. Kameraet er udstyret med et fleksibelt monteringsbeslag, integreret solskærm og har infrarød belysning, som giver klare billeder selv i mørke.

Yderligere oplysninger

Alle ændringer gemmes automatisk.


Konsollen skal slukkes og tændes igen, når der skiftes mellem eller tilsluttes udstyr til Matrix Pro GS-systemet.

Tænd til

Tryk på TÆND-knappen  for at tænde konsollen.

Når du har tændt, begynder Matrix Pro GS sin opstartssekvens.

Tænd fra

Tryk og hold TÆND-knappen  nede et kort øjeblik, indtil der vises en bekræftelse på, at den er ved at lukke ned.

ADVARSEL! Vent i 30 sekunder, før du forsøger at genstarte konsollen, når den har været slukket.

Opstartssekvens

Det tager cirka 40 sekunder at starte konsollen op. I løbet af denne tid vises en række skærme, LED'erne tænder og slukker, og lysstyrken varierer. Når opstartssekvensen er afsluttet, vil startskærmen vises.

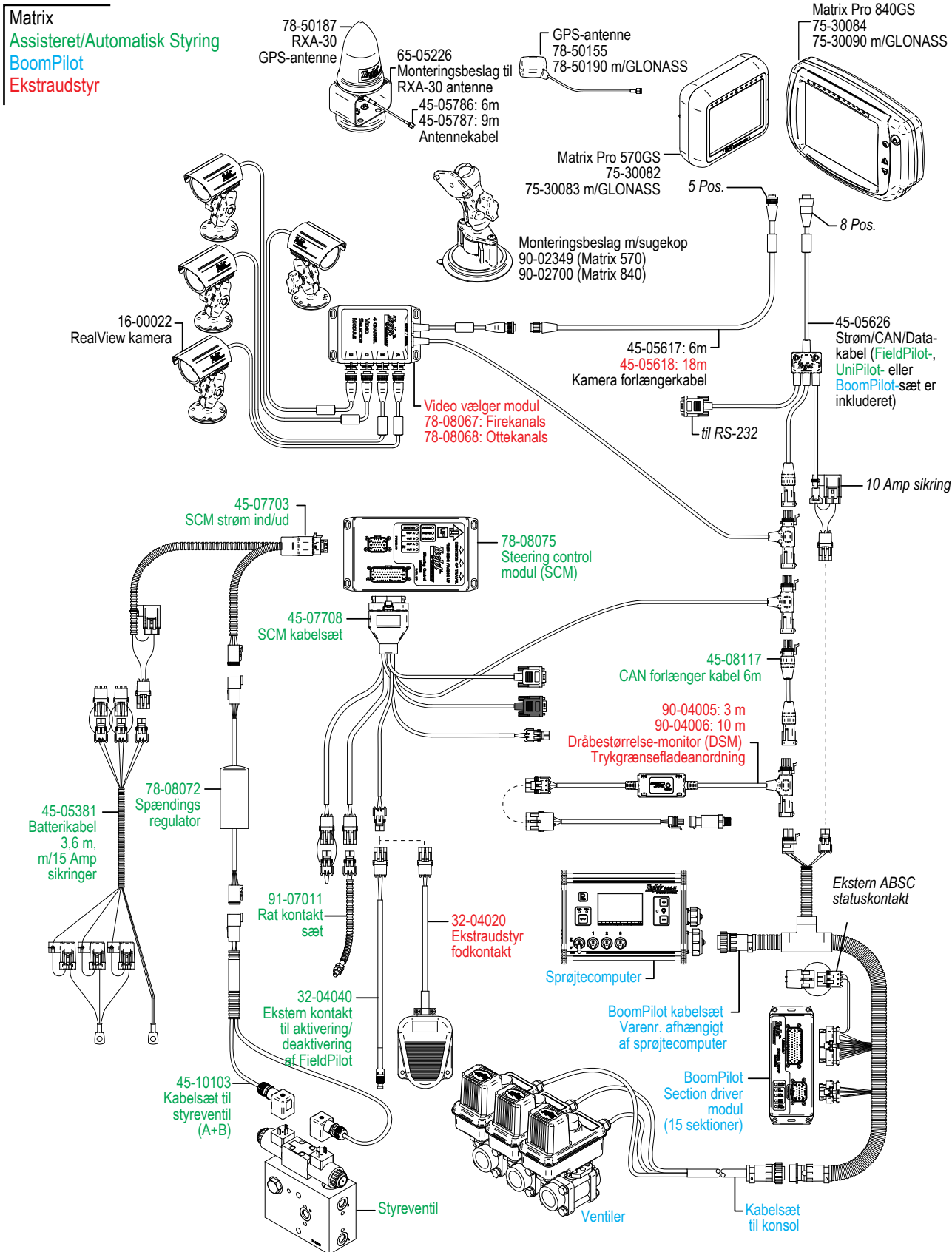
Anbefalet antenneinstallation

GPS-antennen skal monteres så langt fremme som muligt på toppen af førerhuset på en metaloverflade på mindst 10 kvadratcentimeter.

KONFIGURATIONER

Følgende diagram afspejler typiske Matrix Pro GS-konfigurationer. På grund af de mange mulige konfigurationer, bør dette diagram udelukkende bruges som reference.

Figur 1-3: Matrix Pro GS w/VSM og flere RealView-kameraer, FieldPilot og BoomPilot



KAPITEL 2 – INDLEDNING

Matrix Pro GS kan anvendes som et enkelt system til et aktuelt job eller som et avanceret multijob-system. Uanset hvilken tilstand konsollen er indstillet på, er de grundlæggende skærmfunktioner de samme.






- Nederste faner og sidefaner giver adgang til de forskellige skærme og under-skærme
- Advarsler og oplysninger i pop-op-vinduer informerer om konsolaktiviteter og detaljer om opsætning eller navigationsfunktioner
- Opsætningsindstillinger kan nemt indstilles ved hjælp af rullemenuerne eller skærmtastaturer

For hurtigt at finde en opsætningsfunktion henvises der til diagrammet over menustruktur for konsolopsætning.

GRUNDLÆGGENDE SKÆRMBRUG

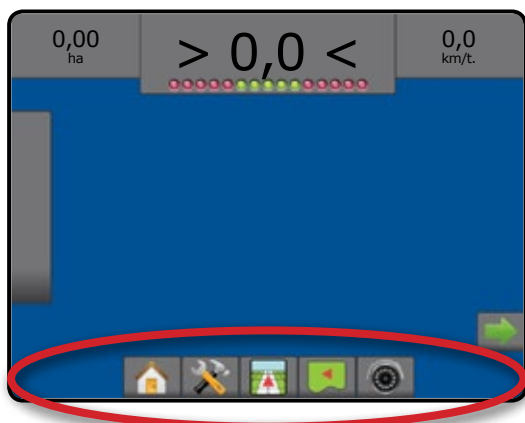
Tasterne på nederste fane

Tasterne på den nederste fane er altid synlige på skærmen. Disse taster giver adgang til job, opsætningsindstillinger og navigation.

-  Hovedmenu-/jobskærm
-  Opsætning af enhed
-  Navigation | Køretøjsvisning
-  Markvisning navigation
-  RealView-navigeringsindstillinger eller RealView-kameravisning – fuld videoskærm

BEMÆRK: RealView-navigeringsmuligheder er kun tilgængelige, hvis et kamera er installeret i systemet.

Figur 2-1: Tasterne på nederste fane





Utilgængelige indstillinger, når job er aktivt

Når et job er aktivt, er nogle opsætningsindstillinger ikke tilgængelige. Se diagrammet over menustruktur for konsolopsætning for angivelse af, hvilke indstillinger der ikke er tilgængelige.

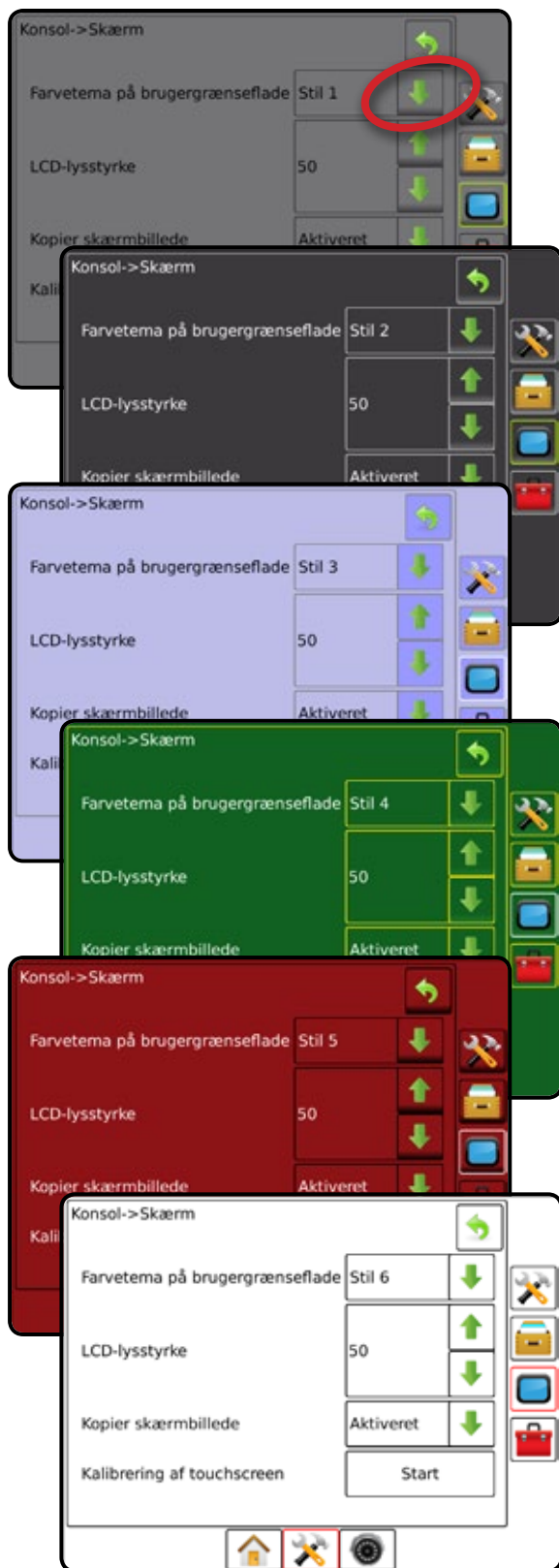
Figur 2-2: Eksempler på utilgængelige indstillinger



Farver på konsolskærmen

Konsollen er tilgængelig i seks farveskemaer. Fra den nederste tast på Opsætning af konsol trykkes på sidefanen KONSOL  for at komme ind i **Skærm**-valgmuligheder. Tryk på NED-pilen  for at åbne farveskemaet, hvor du kan vælge farvetilstand.

Figur 2-3: Farveskemaer



Enkel eller avanceret tilstand

For at skifte mellem enkel og avanceret tilstand henvises der til kapitlet Konfiguration under Datastyring – Valgmuligheder.

I enkel tilstand vil kun et job være tilgængeligt ad gangen. Kun afgrænset areal og dækningsareal vises på hovedmenuskærmen. Kun det aktuelle job kan gemmes i Rapporter. Brug med Fieldware Link er ikke tilgængelig.

Figur 2-4: Hovedmenuskærbillede for Enkel tilstand



I avanceret tilstand er der altid adgang til flere jobs. Kunde-, gård-, mark- og jobnavne; afgrænset areal og dækningsareal; og afstand til markeret job vises på hovedmenuskærmen. Jobnavn er den eneste navneoplysning, der kan indtastes ved hjælp af konsollen. Alle gemte job kan laves til en PDF-, SHP- eller KML-fil i Data->Rapporter. Gennem Fieldware Link kan en bruger indtaste kunde-, gård- og markdata samt kopiere/redigere job til at genbruge markgrænser og styrelinjer. Informationer om kunder, gårde og marker kan kun indsættes ved hjælp af Fieldware Link.

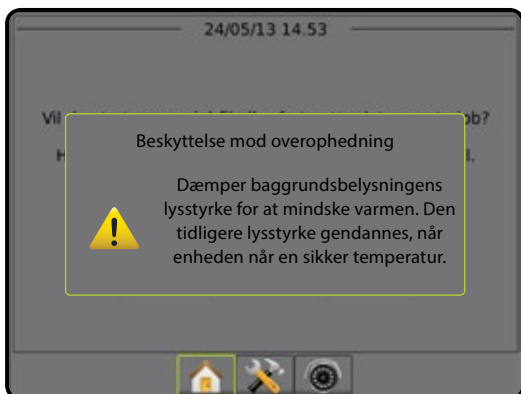
Figur 2-5: Hovedskærbillede for avanceret tilstand



Advarsler og informationer i pop op-meddelelser

En pop op-advarsel eller informationsboks bliver vist i omkring fem (5) sekunder. For at fjerne denne informationsboks skal du trykke et vilkårligt sted på skærmen.

Figur 2-6: Informationsskærme



Menuvalg fra rullemenu

Tryk på NED-pilen ↓ for at åbne indstillinger. Brug OP/NED-pilene ▲ ▼ eller scrollbar, hvis det er nødvendigt, for at rulle gennem en udvidet liste. Vælg den passende indstilling. Tryk et vilkårligt sted på skærmen uden for rullemenuen for at lukke listen uden at vælge en indstilling.

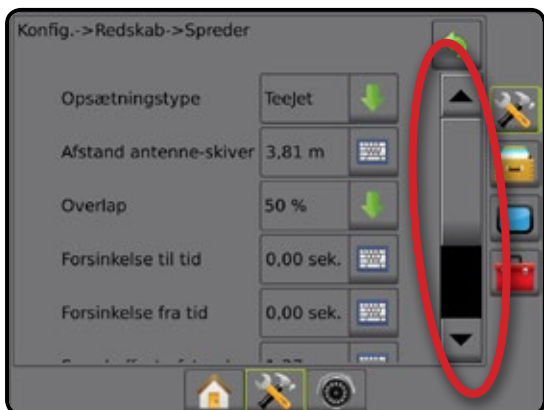
Figur 2-7: Eksempel på rullemenu



Rulleskærme

Nogle skærme har mere information eller flere indstillinger, der er synlige over det aktuelle skærbillede. Brug OP/NED-pilene ▲ ▼ eller scrollbar for at få adgang til yderligere indstillinger eller information, som ikke aktuelt vises på skærmen.

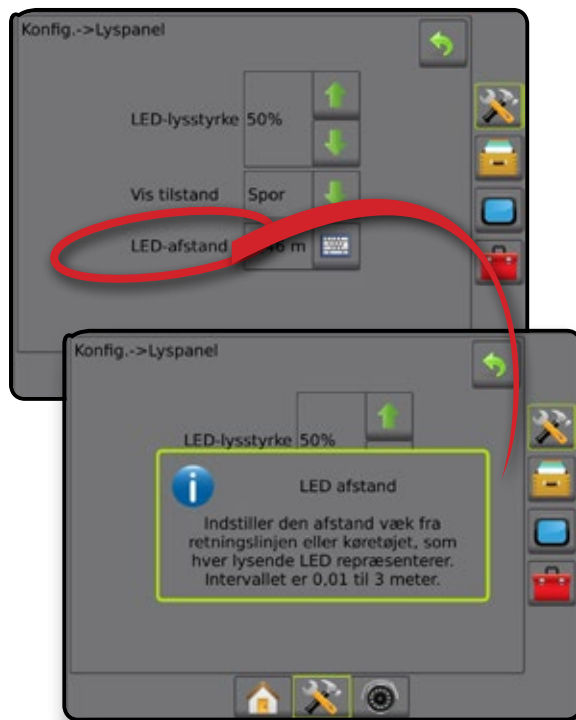
Figur 2-8: Eksempel på rulleskærm



Information om opsætningsindstillinger

Tryk på indstillingsikonet eller indstillingens navn for et vilkårligt menupunkt for at vise en definition og omfanget af værdier. For at fjerne denne information trykkes et vilkårligt sted på skærmen.

Figur 2-9: Eksempel på informationstekstboks

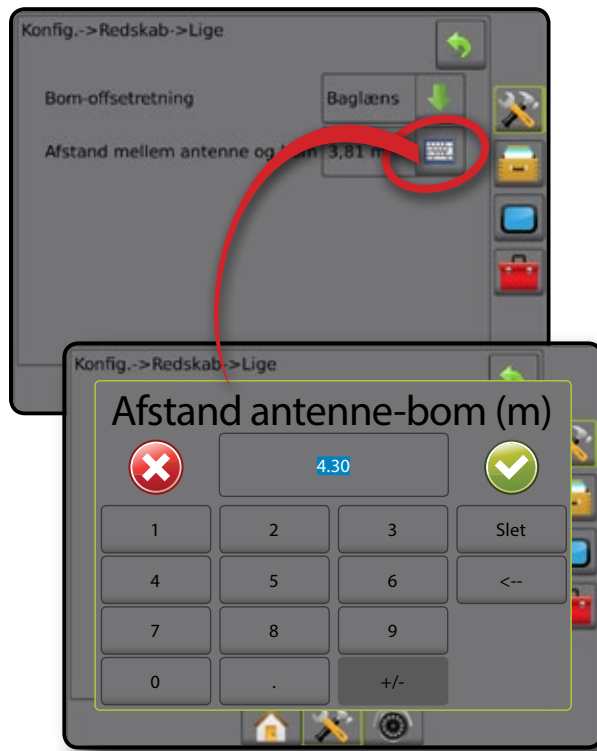


Skærmtastatur


Tryk på ikonet TASTATUR [Keyboard icon]. Brug det numeriske tastatur til at indtaste en værdi.


Tryk på ikonet ACCEPTER [Checkmark icon] for at gemme indstillingerne eller på ikonet ANNULLER [Red X icon] for at forlade tastaturet uden at gemme.


Figur 2-10: Eksempel på tastatur





MENUINDSTILLINGER FOR OPSÆTNING AF ENHED

 Konfiguration (side 12)			
	Maskintype	✗	
	GPS antennehøjde	✗	
	Redskabstype	✗	
	Symmetrisk redskabslayout	✗	
Redskab	Redskab offset-afstand	✗	
	Redskab offset-retning	✗	
	Antal af redskabssektioner	✗	
	Vejledende bredde	✗	
	Udbringningsbredde/Arbejdsbredde	✗	
	Anvendt områdealarm	✓	
	Lige tilstand	Bom-offsetretning	✗
		Afstand mellem antenne og bom	✗
		Overlap	✓
		Forsinkelse til/fra-tider	✓
	Spreader-tilstand	Opsætningstype: TeeJet	✗
		• Afstand mellem antenne og skiver	✗
		• Overlap	✓
		• Forsinkelse til/fra-tider	✓
• Spred offset-afstand		✗	
• Sektionsoffset		✗	
• Sektionslængder		✗	
Opsætningstype OEM		✗	
• Afstand mellem antenne og skiver		✗	
• Start/stop-afstand		✗	
• Sektionsstart/stop-offset	✗		
Rystet tilstand	Sektion 1 offset-retning	✗	
	Afstand mellem antenne og Sektion 1	✗	
	Overlap	✓	
	Forsinkelse til/fra-tider	✓	
	Sektionsoffset	✗	
Assisteret/automatisk styring	Aktiveret/Deaktiveret	✓	
	Opsætning af ventil	Ventiltipe	✗
		Ventilfrekvens	✗
		Minimum driftscyklus mod venstre/højre	✗
		Maksimum driftscyklus	✗
	Indstillinger af styring	Grovjustering af styringen	✓
		Finjustering af styringen	✓
		Deadband	✓
		Lookahead	✓
	Ventiltest	✗	
Ventildiagnostik	✗		
Valgmuligheder	Ratsensor	✗	
Styrevinkelsensor	Aktiver	✗	
	Kalibrering af styrevinkelsensor	✓	
	Retningsregulerende kalibrering	✓	
Tilt-korrigerig	Aktiveret/deaktiveret	✓	
	Feltniveau	✓	
Lyspanel	LED-lysstyrke	✓	
	Viser tilstand	✓	
	LED-afstand	✓	
GPS	GPS-type	✗	
	GPS-port	✗	
	GPS-statusinformation	✓	
	Programmeringsmodtager	✗	
	PRN	✗	
Video	Kameraer	✓	

 Konfiguration (side 12)			
Sensorer	Tryk	Maksimal trykvurdering	✓
		Alarm ved lavt tryk	✓
		Alarm ved højt tryk	✓
Dråbestørrelsesmonitor	Aktiveret/Deaktiveret	Dysevalg	✓

 Datastyring (side 20)			
Jobdata	Overfør	Eksporter	✗
		Importer	✗
		Slet	✗
	Administrér	Ny	✗
		Kopier	✗
		Slet	✗
Rapporter	-	Gem PDF	✗
		Gem KML	✗
		Gem SHP	✗
		Gem alle typer	✗
Valgmuligheder	Job-tilstand		✗
Maskinindstillinger	Overfør	Eksporter	✓
		Importer	✓
		Slet	✓
	Administrér	Ny	✓
		Kopier	✓
		Slet	✓
		Gem	✓
	Indlæs		✗

 Konsolindstillinger (side 26)			
Skærm	-	Farvetema på brugergrænseflade	✗
		LCD-lysstyrke	✓
		Kopier skærbillede	✓
		Kalibrering af touchscreen	✓
Lokal	-	Måleenheder	✓
		Sprog	✓
		Tidszone	✓
Lydniveau	Lydniveau		✓
Demotilstand	Start		✓
Om	-	Systeminformation	✓
		QR-kode – direkte link til betjeningsvejledning	✓
		Gem systeminformation	✓

 Værktøjer (side 29)		
Ekstraudstyr	Lommeregner	✓
	Enhedsomregner	✓

✓ Tilgængelig under et aktivt job

✗ Ikke tilgængelig under et aktivt job

OVERSIGT

INDELNING

HOVEDMENU

FULD SKÆRM

OPSÆTNING

NAVIGERING

GPS

REDSKAB

DRÅBESTØRRELSMONITOR

KAPITEL 3 – JOB-/HOVEDMENUSKÆRM

Når opstartssekvensen er fuldført, vises hovedskærm billedet med mulighed for at starte et nyt job eller fortsætte et eksisterende job.

Konsollen skal have GPS, før du starter eller fortsætter et job.

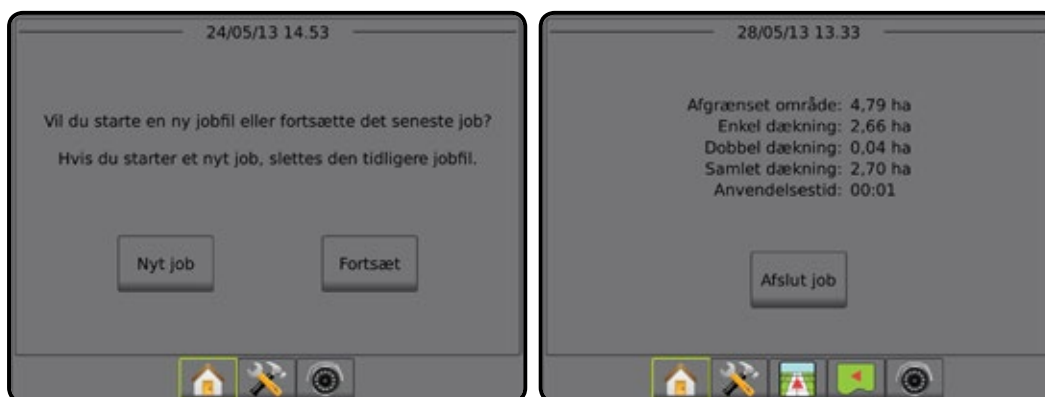
Opsætning af den specifikke maskine og dens komponenter skal være afsluttet, før du starter et job. Når et job er aktivt, vil nogle opsætningsindstillinger ikke være tilgængelige for ændringer. Se diagrammet over Menustruktur for opsætning af enhed i indledningskapitlet, for yderligere oplysninger.

For at skifte mellem enkel og avanceret tilstand henvises der til kapitlet Konfiguration under Datastyring → Valgmuligheder.

Enkel tilstand

I enkel tilstand vil kun ét job være tilgængeligt ad gangen. Kun afgrænset areal, dækningsarealer og udbringningstid vises på hovedmenu skærmen. Kun det aktuelle job kan gemmes i Rapporter. Brug med Fieldware Link er ikke tilgængelig.

Figur 3-1: Hovedmenu skærm for enkel tilstand



Avanceret tilstand

I avanceret tilstand er der altid adgang til flere jobs. Kunde-, gård-, mark- og jobnavne, afgrænsede arealer og dækningsarealer, udbringningstid og afstand til markeret job vises på hovedmenu skærmen. Jobnavn er den eneste navneoplysning, der kan indtastes ved hjælp af konsollen. Alle gemte job kan omdannes til en PDF-, SHP- eller KML-fil i Data->Rapporter. Gennem Fieldware Link kan en bruger indtaste kunde-, gård- og markdata samt kopiere/redigere jobs for at genbruge markgrænser og styrelinjer. Informationer om kunder, gårde og marker kan kun indsættes ved hjælp af Fieldware Link.

Figur 3-2: Hovedskærm billedet for avanceret tilstand



ENKEL TILSTAND

Når opstartssekvensen er fuldført, vises hovedskærmbilledet med mulighed for at starte et nyt job eller fortsætte et eksisterende job.

Konsollen skal have GPS, før du starter eller fortsætter et job.

Nyt job

Hvis du starter et nyt job, slettes den tidligere jobfil.

For at starte et nyt job:


1. Tryk på **Nyt job** på skærmen for hovedmenu .

Konsollen springer til Køretøjsvisning.

Fortsæt job

Fortsæt-knappen er ikke tilgængelig, når det aktuelle job er mere end to (2) UTM-zoner væk.


For at fortsætte det eksisterende job:

1. Tryk på **Fortsæt** på skærmen for hovedmenu .


Konsollen springer til køretøjsvisning og begynder at vise navigationsinformation.

Afslut job

For at afslutte et job:

1. Tryk på **Afslut job** på skærmen for hovedmenu .

For at lave en rapport over jobbet, når det afsluttes:

1. Indsæt en USB-hukommelse i konsolens USB-port.
2. Tryk på **Afslut job** på skærmen for hovedmenu .
3. Vælg:
 - ▶ Ja – for at oprette en rapport over det sidste job
 - ▶ Nej – for at vende tilbage til hovedmenuen uden at gemme

AVANCERET TILSTAND


Når opstartssekvensen er fuldført, vises hovedskærmbilledet med mulighed for at starte et nyt job eller fortsætte et eksisterende job.

Konsollen skal have GPS, før du starter eller fortsætter et job.

Nyt job

Hvis du starter et nyt job, slettes den tidligere jobfil.

For at starte et nyt job:

1. Tryk på **Nyt job** på skærmen for hovedmenu .
2. Tryk på:
 - ▶ Ja – for automatisk at generere et navn
 - ▶ Nej – for at indtaste et navn ved hjælp af skærmtastaturet

Informationer om kunde, gård og mark er indført ved hjælp af Fieldware Link.



Konsollen vil springe over til Køretøjsvisning.

Start job

Matrix Pro er programmeret med et markfinderværktøj til at hjælpe brugeren med at finde det job, der er nærmest køretøjets placering. Ved erhvervelsen af GPS, vil joblisten opdateres hvert tiende sekund. I løbet af denne opdatering, sorteres joblisten efter afstand, og de nærmeste to jobs vises på toppen af listen. De resterende jobs er opført under disse.

Start Job-knappen er ikke tilgængelig, og afstanden vil vise "Uden for rækkevidde", når det aktuelle job er mere end to (2) UTM-zoner væk. Afstanden vil vise "Ingen data", når det aktuelle job ikke har nogen registrerede informationer.


For at fortsætte det eksisterende job:

1. Tryk på pilen NED  på skærmen for hovedmenu  for at få adgang til listen over jobs gemt i konsollen.
2. Vælg jobnavn for at starte/fortsætte.
3. Tryk på **Start job**.


Konsollen springer til køretøjsvisning og begynder at vise navigationsinformation.

Afslut job

For at afslutte et job:

1. Tryk på **Afslut job** på skærmen for hovedmenu .



For at lave en rapport over jobbet, når det afsluttes:

1. Indsæt en USB-hukommelse i konsolens USB-port.
2. Tryk på **Afslut job** på skærmen for hovedmenu .
3. Vælg:
 - ▶ Ja – for at oprette en rapport over det sidste job
 - ▶ Nej – for at vende tilbage til hovedmenuen uden at gemme

KAPITEL 4 – VIDEOVISNING PÅ FULD SKÆRM

RealView-videovisning på fuld skærm giver mulighed for at se levende billeder. Se videovisning(er) og opsæt kameraer uden tilgængeligt GPS-signal. Valgmuligheder for RealView-navigering er ikke tilgængelige på denne skærm.

Hvis et videovælgermodul (VMS) er installeret på systemet, er to (2) videoindstillinger tilgængelige:

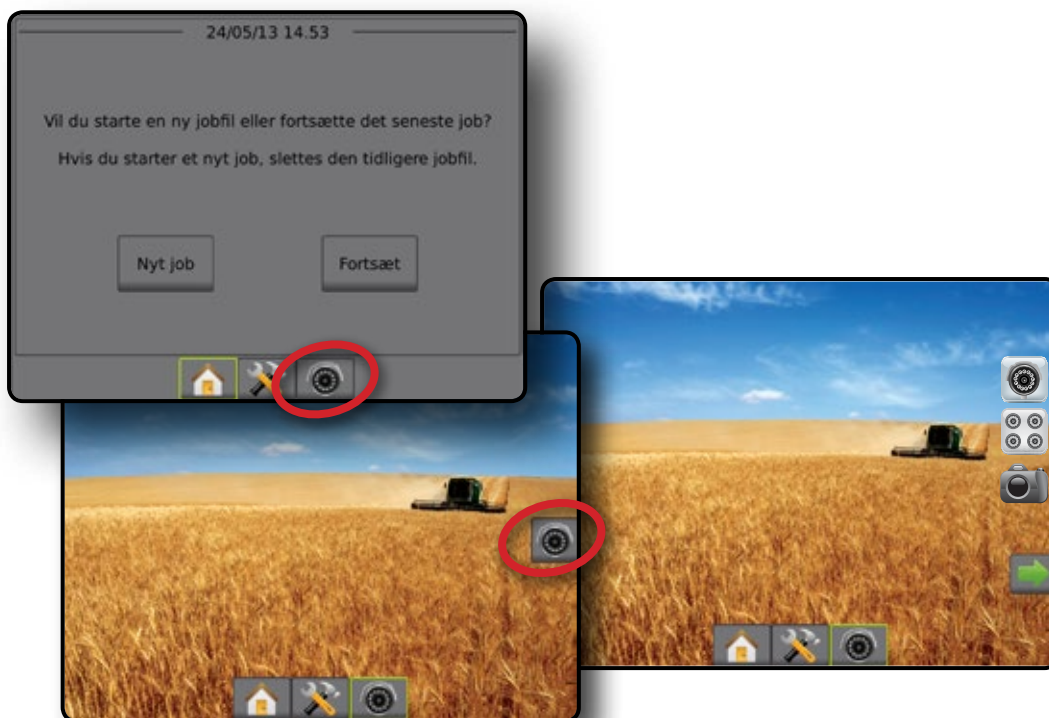
- ▶ Enkelt skærbillede  – en (1) ud af op til otte (8) kamerainput kan vælges for at ændre visningen af videoinput.
- ▶ Opdelt skærbillede  – der kan vælges mellem et (1) eller to sæt (2) af fire (4) billeder (A/B/C/D eller E/F/G/H), således at skærmen er inddelt i fire separate billeder.

Også tilgængelige er:

- ▶ RealView-kamerasnapshot  – gemmer et stillbillede af den aktuelle visning på skærmen på et USB-drev

1. Tryk på fanen REALVIEW-KAMERA - FULD SKÆRM VIDEOVISNING .

Figur 4-1: RealView-kamera - fuld skærm videovisning



KAPITEL 5 – SYSTEMOPSÆTNING

Systemopsætning bruges til at konfigurere konsollen, maskinen og dets redskaber. Fire sidefaner giver adgang til valgmuligheder for Konfiguration af maskine/redskab, Datastyring, Konsolindstillinger og Værktøjer.

OVERSIGT

Fire sidefaner giver adgang til opsætningsmuligheder for:



Konfiguration af maskine/redskab

- Redskab (lige, spreder, rystet)
- Lyspanel
- Assisteret/automatisk styring (Opsætning af ventil, Indstillinger styring, Ventiltest, Ventildiagnostik, Ratsensor, Styringsvinkelsensor)
- Tilt-korrigering
- GPS
- Videokonfiguration
- Sensorer (Trykføler)
- Dråbestørrelsesmonitor



Datastyring

- Jobdata (overfør, administrér)
- Rapporter
- Valgmuligheder: Job-tilstand
- Maskinindstillinger (overfør, administrér)



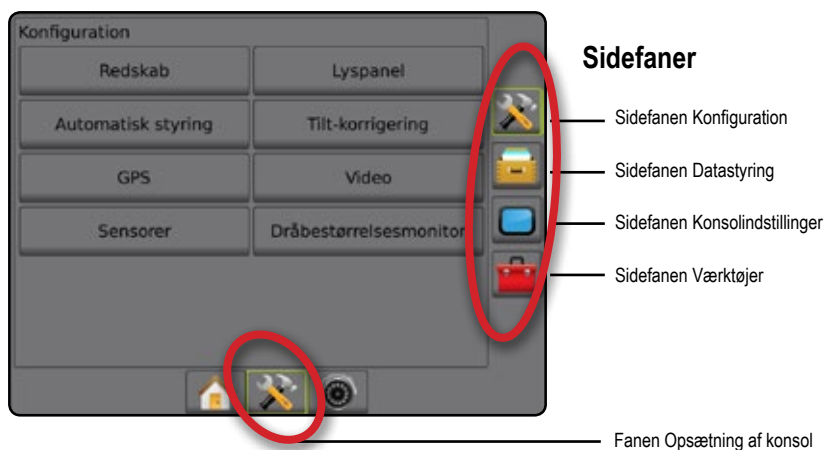
Konsolindstillinger

- Skærm
- Lokal
- Lydniveau
- Demotilstand
- Om system information



Værktøjer (lommeregner, enhedsomregner)

Figur 5-1: Opsætningsmuligheder



Utilgængelige indstillinger, når job er aktivt

Når et job er aktivt, er nogle opsætningsindstillinger ikke tilgængelige. For en angivelse af hvilke indstillinger der ikke er tilgængelige, se diagrammet over menustruktur for opsætning af konsol.



Figur 5-2: Eksempler på utilgængelige valgmuligheder



KONFIGURATION

Konfiguration anvendes til at konfigurere Redskab, Lyspanel, Assisteret/automatisk styring, Tilt-korrigering, GPS, Video, Sensorer og Dråbestørrelsesmonitor.

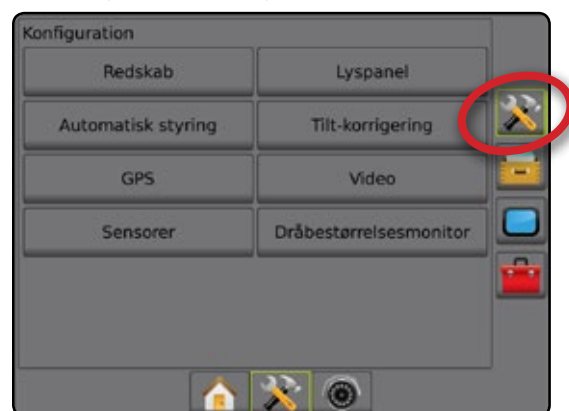
BEMÆRK: Funktionstilgængelighed vil variere afhængigt af de måleenheder, der er tilgængelige på Matrix Pro GS-system.

1. Tryk på den nederste fane OPSÆTNING AF KONSOL .
2. Tryk på sidefanen KONFIGURATION .
3. Vælg imellem:

- ▶ Redskab – bruges til at oprette maskintype, GPS antennehøjde, redskabstype, symmetrisk redskabslayout, redskab offset-afstand/retning, antal redskabssektioner, Vejledende bredde, vejledende bredde/arbejdsbredde og Anvendt Alarmtider.
 - I Lige tilstand – Bom-offsetretning, antenne til bom retning, overlap-procent, Redskab forsinkelse start tid og redskab forsinkelse stop tid
 - I Spredertilstand: TeeJet – Afstand mellem antenne og skiver, overlap-procent, redskab forsinkelse start tid, redskab forsinkelse stop tid, spred offset-afstand, sektionens offset-afstande og sektionenslængder
 - I Spredertilstand: OEM – Afstand mellem antenne og skiver, start afstand, stop afstand, sektionens start offset og sektionens stop offset
 - I Rystet tilstand – sektion 1 offset-retning, afstand fra Afstand antenne-Sektion 1, overlap-procent, redskab forsinkelse start tid, redskab forsinkelse stop tid og sektionens offset
- ▶ Lyspanel – bruges til at oprette LED-lysstyrke, visningstilstand og LED-afstand
- ▶ Assisteret/automatisk styring – bruges til at aktivere/deaktivere Assisteret/automatisk styring og oprette indstillingerne for Opsætning af ventil, styring og ratvinkelsensorer samt udføre ventiltest eller Ventildiagnostik

- ▶ Tilt-korrigering – bruges til at aktivere/deaktivere og kalibrere tilt-gyromodulet, der giver mulighed for tilt-korrigering ved anvendelse i kuperet eller skrånende terræn
- ▶ GPS – bruges til at oprette GPS-type, port og PRN samt at se GPS-statusinformation
- ▶ Video – bruges til at opsætte individuelle kameraer
- ▶ Sensorer – bruges til at oprette Trykfølerindstillinger
- ▶ Dråbestørrelsesmonitor – bruges til at aktivere/deaktivere og konfigurere forudindstillede og aktuelle hældning

Figur 5-3: Konfigurationsindstillinger



Redskab

Opsætning af Redskab anvendes til at angive forskellige indstillinger forbundet med enten lige tilstand, spredertilstand eller Rystet tilstand. For detaljerede installationsanvisninger henføres til kapitlet om Redskaber i denne manual.

Indstillinger kan variere afhængig af, om SmartCable eller Sektionstyremodul (SDM) er til stede.

Redskabstype

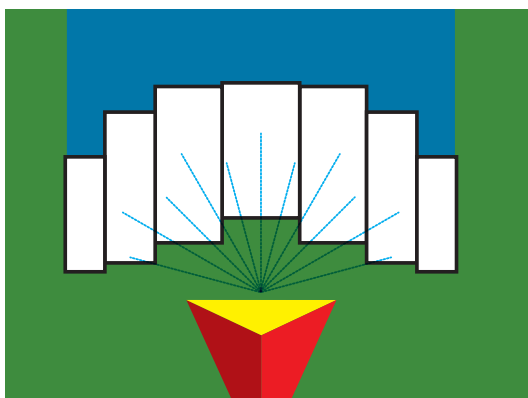
Redskabstype vælger den type udbringningsmønster, der bedst repræsenterer dit system.

- I Lige tilstand – har bomsektioner ingen længde og er på en linje en fast afstand fra antennen
- I Spredertilstand – er en virtuel linje oprettet i overensstemmelse med de leveringsdiske, hvorfra udbringningssektionen eller sektionerne kan variere i længde og kan være i forskellige Afstand mellem antennen
- I Rystet tilstand – er en virtuel linje oprettet i overensstemmelse med sektion 1, hvorfra udbringningssektionen eller sektionerne ingen længde har og kan være i forskellige afstande fra antenne

Figur 5-4: Redskabstype – Lige



Figur 5-5: Redskabstype – Spreader





Figur 5-6: Redskabstype – Rystet



Opsætning af enkel sektion

Opsætning af enkelt sektion bruges, når SmartCable eller Sektionstyremodul (SDM) ikke er i systemet. Hele bom- eller leveringsarealet anses for at være én sektion.

BEMÆRK: Der henvises til "Opsætning af SmartCable eller Sektionstyremodul" for at se opsætningsvejledning, hvis SmartCable eller Sektionstyremodul (SDM) er til stede.

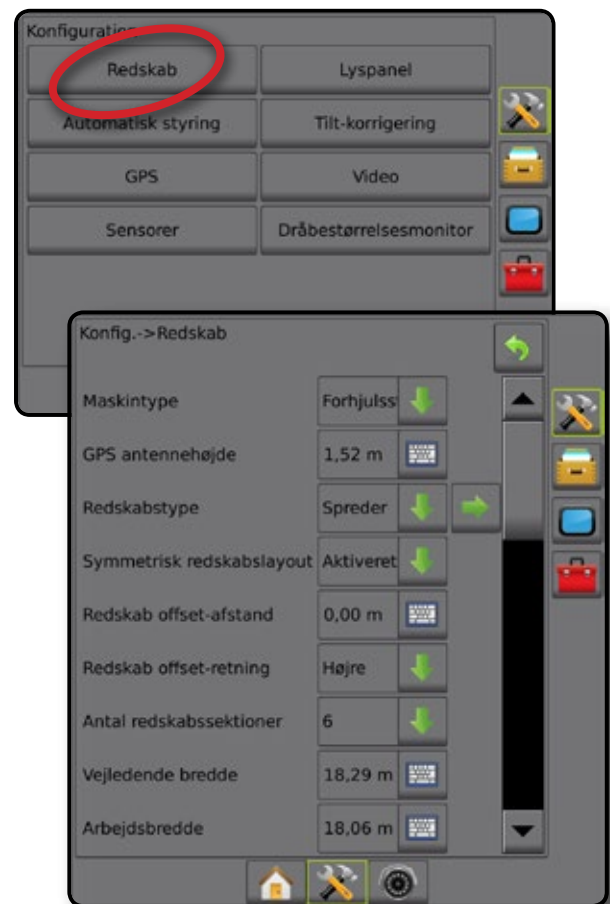
1. Tryk på siden KONFIGURATION .
2. Tryk på **Redskab**.
3. Vælg mellem:
 - ▶ Maskintype – anvendes til at vælge den type maskine, der bedst repræsenterer din maskine.
 - ▶ GPS antennehøjde – anvendes til at måle højden af antennen fra jorden
 - ▶ Redskabstype – anvendes til at vælge sektionlayoutet for bearbejdet produktplacering.
 - ▶ Redskab offset-afstand – anvendes til at indtaste afstanden fra centerlinjen af maskinen til midten af redskabet
 - ▶ Redskab offset-retning – retning fra centerlinjen af maskinen til midten af redskabet, mens der vendes i maskinens fremadgående retning
 - ▶ Vejledende bredde – anvendes til at indtaste afstanden mellem styrelinjerne
 - ▶ Udbringningsbredde [Lige redskabstype] – anvendes til at indtaste den samlede bredde af redskabet
 - ▶ Arbejdsbredde [Sprederredskabstype] – anvendes til at indtaste den samlede bredde af redskabet
 - ▶ Anvendt Alarm – anvendes til at oprette en advarsel til at signalere, når du forlader eller bevæger dig ind på et bearbejdet areal
4. Tryk på pilen NÆSTE SIDE  for at oprette indstillingerne for den valgte specifikke redskabstype.

Figur 5-7: Redskab



- ▶ Redskab offset-retning – retning fra centerlinjen af maskinen til midten af redskabet, mens der vendes i maskinens fremadgående retning
 - ▶ Antallet af redskabssektioner – anvendes til at vælge antallet af redskabssektioner
 - ▶ Vejledende bredde – anvendes til at indtaste afstanden mellem styrelinjerne
 - ▶ Udbringningsbredde [Lige redskabstype eller Rystet redskabstype] – anvendes til at indtaste den samlede bredde af alle redskabets sektioner
 - ▶ Arbejdsbredde [Sprederredskabstype] – anvendes til at indtaste den samlede bredde af alle redskabets sektioner
4. Tryk på pilen NÆSTE SIDE for at oprette indstillingerne for den valgte specifikke redskabstype.

Figur 5-8: Redskab



Opsætning af SmartCable eller Sektionstyremodul (SDM)




Opsætning af enkel sektion bruges, når SmartCable eller Sektionstyremodul (SDM) er i systemet. Bom- eller leveringsarealet kan indtastes som op til 15 sektioner. Hver sektion kan variere i bredden og i spredertilstand, kan de variere i længde. Yderligere indstillinger er tilgængelige med en SDM, som omfatter udbringningsoverlap, udbringningsforsinkelse og Rystet tilstand.

BEMÆRK: Der henvises til "Opsætning af enkel sektion" for at se opsætningsvejledning, hvis SmartCable eller Sektionstyremodul (SDM) ikke er til stede.

1. Tryk på sidefanen KONFIGURATION
2. Tryk på **Redskab**.
3. Vælg mellem:
 - ▶ Maskintype – anvendes til at vælge den type maskine, der bedst repræsenterer din maskine.
 - ▶ GPS antennehøjde – anvendes til at måle højden af antennen fra jorden
 - ▶ Redskabstype – anvendes til at vælge sektionens layout for bearbejdet produktplacering.
 - ▶ Symmetrisk redskabslayout – anvendes til at fastslå, om sektioner er parret og derfor har samme bredde-, offset- og længdeværdier
 - ▶ Redskab offset-afstand – anvendes til at indtaste afstanden fra centerlinjen af maskinen til midten af redskabet

Lyspanel

Opsætning af Lyspanel bruges til at indstille LED-lysstyrke, visningstilstand og LED-afstand.

1. Tryk på sidefanen KONFIGURATION .
2. Tryk på **Lyspanel**.
3. Vælg mellem:
 - ▶ LED-lysstyrke – bruges til at justere LED'ernes lysstyrke
 - ▶ Visningstilstand - bruges til at bestemme, om lyspanelet repræsenterer sporet eller køretøjet. Når den er sat til "spor", repræsenterer LED'erne styrelinjeplacering, og den bevægelige LED repræsenterer køretøjet. Når den er sat til "køretøj", repræsenterer center-LED'en køretøjets placering, og den bevægelige LED repræsenterer styrelinjen.
 - ▶ LED-afstand – bruges til at indstille afstanden væk fra styrelinjen eller køretøjet, som hver enkelt tændt LED repræsenterer
4. Tryk på RETUR-pilen  eller på sidefanen KONFIGURATION  for at vende tilbage til Konfiguration-skærmen.

Figur 5-9: Lyspanel






Assisteret/automatisk styring

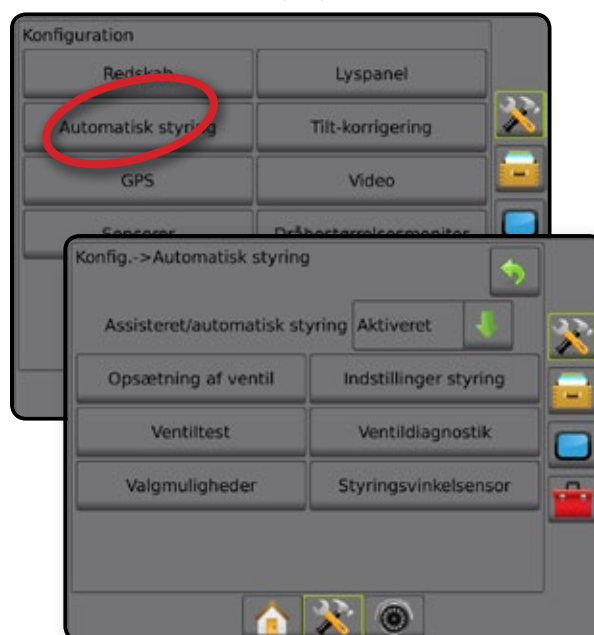
Når et Styrekontrolmodul (SCM) er til stede, vil valgmuligheder for Assisteret/automatisk styring være tilgængelige. For detaljerede opsætningsvejledninger henvises du til installationsvejledningen for din specifikke UniPilot/FieldPilot.

BEMÆRK: En opdatering af din SCM-software kan være påkrævet ved opgradering til en Matrix Pro GS fra tidligere Matrix-systemer. For at se information om softwareversion, se Konsol->Om-skærmen.

Opsætning af Assisteret/automatisk styring anvendes til at aktivere/deaktivere Assisteret/automatisk styring og konfigurere Opsætning af ventil, Indstillinger styring, Ventiltest, Ventildiagnostik og Styringsvinkelsensor.

1. Tryk på sidefanen KONFIGURATION .
2. Tryk på **Automatisk styring**.
3. Vælg om Assisteret/automatisk styring er aktiveret eller inaktiveret.
4. Hvis aktiveret, vælg mellem:
 - ▶ Opsætning af ventil – anvendes til at konfigurere ventiltipe, ventilfrekvens, minimum driftscyklus mod venstre/højre og maksimum driftscyklus
 - ▶ Indstillinger styring – anvendes til grovjustering af styring, finjustering af styring, deadband og lookahead
 - ▶ Ventiltest – anvendes til at kontrollere, om styringen er korrekt
 - ▶ Ventildiagnostik – bruges til at teste ventilerne for at se, om de er tilsluttet korrekt
 - ▶ Valgmuligheder: Ratsensor – anvendes til at vælge, om sensoren for frakobling af styring er magnetisk eller baseret på tryk
 - ▶ Styrevinkelsensor – bruges til at oprette og kalibrere Styringsvinkelsensoren (SAS), som den primære feedback-sensor til automatisk styring.
5. Tryk på RETUR-pilen  eller på sidefanen KONFIGURATION  for at vende tilbage til Konfiguration-skærmen.

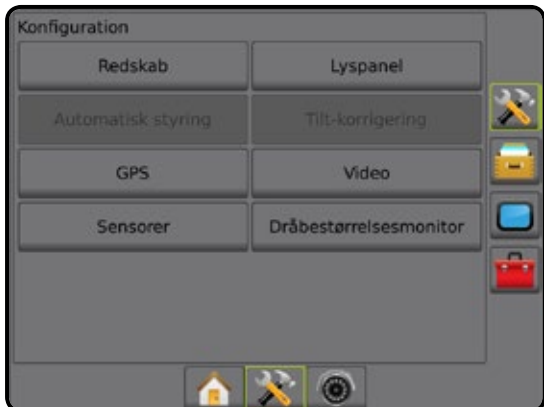
Figur 5-10: Assisteret/automatisk styring



Assisteret/automatisk styring er ikke tilgængeligt

Hvis der ikke er installeret et automatisk styresystem, vil opsætningsindstillinger ikke være tilgængelige.

Figur 5-11: Assisteret/automatisk styring ikke fundet



Tilt-korrigerig

Når et Styrekontrolmodul (SCM) eller et Tilt-gyromodul (TGM) er til stede, vil indstillinger for Tilt-korrigerig være tilgængelige. For detaljerede installationsanvisninger henvises der til din specifikke Assisteret/automatisk styring installationsvejledning eller tilt-opsætning bulletin.

Funktionen Tilt-korrigerig korrigerer GPS-signalet til at kompensere for fejl i GPS-positionen, når der arbejdes på skrånende terræn.

1. Tryk på sidefanen KONFIGURATION
2. Tryk på **Tilt-korrigerig**.
3. Vælg om Tilt-korrigerig er aktiveret eller deaktiveret.
4. Hvis den er aktiveret, skal du vælge **Feltniveau** for at kalibrere Tilt-korrigerig
5. Tryk på RETUR-pilen eller på sidefanen KONFIGURATION for at vende tilbage til Konfiguration-skærmen

BEMÆRK: Hvis FieldPilot eller UniPilot bliver brugt, er et Tilt-gyromodul indbygget i systemet

BEMÆRK: Antennenhøjde skal indtastes før tilt-kalibrering.

Figur 5-12: Tilt-korrigerig



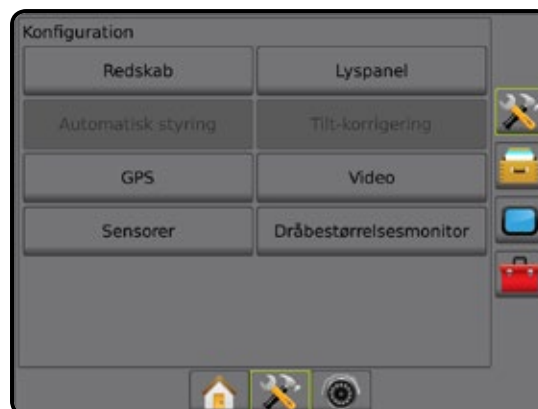
Feltniveau er ikke tilgængelig

Hvis køretøjet er i bevægelse, vil indstillingen for feltniveau ikke være tilgængelig. Køretøjet skal stoppes i mindst 10 sekunder for at begynde at kalibrere Tilt-korrigerig.

Tilt-korrigerig er ikke tilgængeligt

Det er ikke muligt at vælge opsætningsindstillinger, medmindre der er tilsluttet et TGM eller et SCM.




Figur 5-13: Tilt-korrigerig ikke fundet



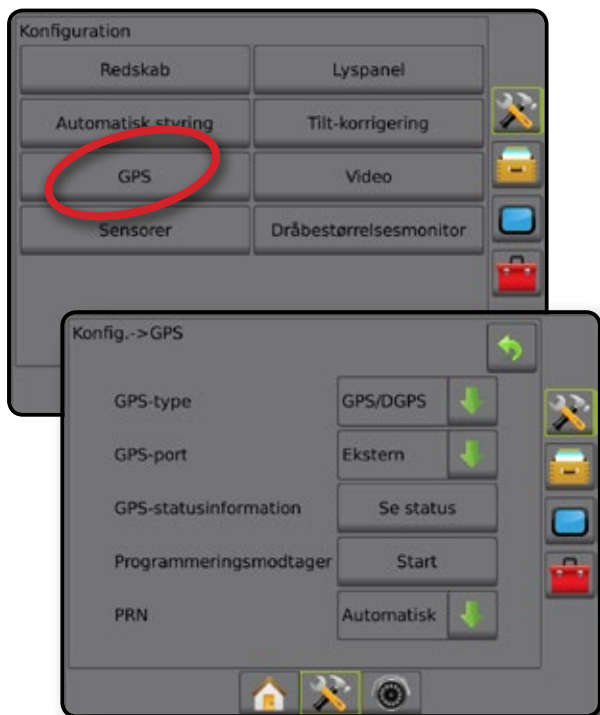
GPS

GPS bruges til at konfigurere GPS-type, GPS-Port og PRN samt til visning af GPS-statusinformation. For detaljerede installationsanvisninger henvises der til GPS-kapitlet i denne manual.

BEMÆRK: Disse indstillinger er nødvendige for Assisteret/automatisk styring og drift af tilt-sensor, såvel som til korrekt redskabsbetjening.

1. Tryk på sidefanen KONFIGURATION .
2. Tryk på **GPS**.
3. Vælg mellem:
 - ▶ GPS-type – vælg GPS- kildetransmission
 - ▶ GPS-port – sæt (D)GPS kommunikationsport
 - ▶ GPS-statusinformation – viser information om GGAVTG (dataniveauer), antal satellitter, HDOP, PRN, GGA kvalitet, GPS-modtager, modtagerversion og UTM-zone
 - ▶ Programmeringsmodtager – giver mulighed for direkte programmeringsmodtager af GPS-modtageren via en kommandolinjegrænseflade
 - ▶ PRN – vælger den SBAS PRN, der vil give GNSS differential korrektionsdata. Sæt til **Automatisk** for automatisk PRN-udvælgelse.
 - ▶ Skift PRN – når PRN ikke er automatisk, vil et andet skift SBAS PRN levere et andet sæt af GNSS differential korrektionsdata.
4. Tryk på RETUR-pilen  eller på sidefanen KONFIGURATION  for at vende tilbage til Konfiguration-skærmen.

Figur 5-14: GPS






PRN vises ikke

Når GPS-type er indstillet til "GPS + GLONASS", er PRN-indstillinger ikke tilgængelige og vises heller ikke på skærmen.

Video

Opsætning af video bruges til opsætning af et enkelte direkte tilsluttet kamera eller individuelle kameraer, ved hjælp af et videovælgermodul (VSM) med otte (8) eller fire (4) udgange. Der kan konfigureres op til 8 kameraer, hvis der er installeret et VSM.

1. Tryk på sidefanen KONFIGURATION .
2. Tryk på **Video**.
3. Vælg den/de relevante afkrydsningsfelt(er):
 - ▶ Modsat – **ABC**
 - ▶ Omvendt – **VBC**

For normal videovisning **ABC** skal der fjernes afkrydsninger fra alle afkrydsningsfelter.
4. Tryk på RETUR-pilen  eller på sidefanen KONFIGURATION  for at vende tilbage til Konfiguration-skærmen.

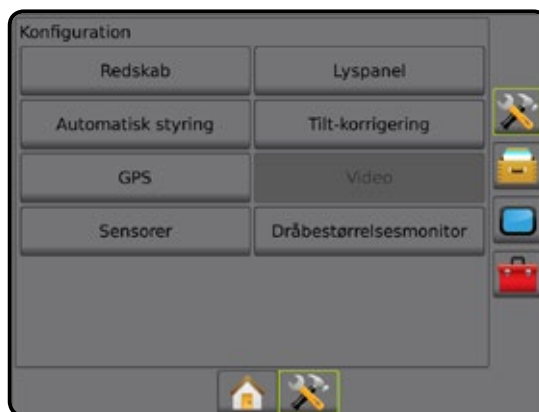
Figur 5-15: Video med VSM med 4 Firekanals



Videopsætning er ikke tilgængeligt


Det er ikke muligt at vælge opsætningsindstillinger, medmindre der er tilsluttet et kamera eller VSM.

Figur 5-16: Video er ikke tilgængeligt

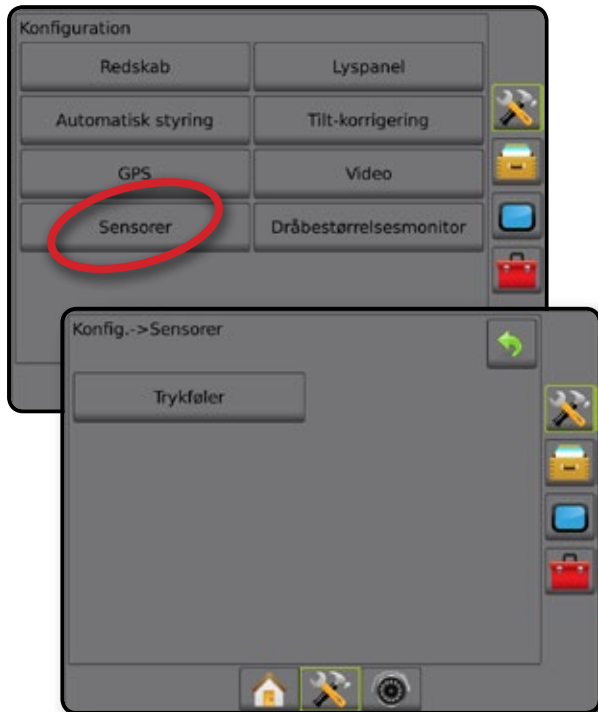


Sensorer

Når en sensor er til stede i systemet, vil indstillingerne for opsætning og konfiguration af sensoren være til rådighed.

1. Tryk på sidefanen KONFIGURATION .
2. Tryk på **Sensorer**.

Figur 5-17: Sensorer



Trykfølergrænsefladesættet genkendes på CAN-bus'en som et Input/Output-modul (IOM)

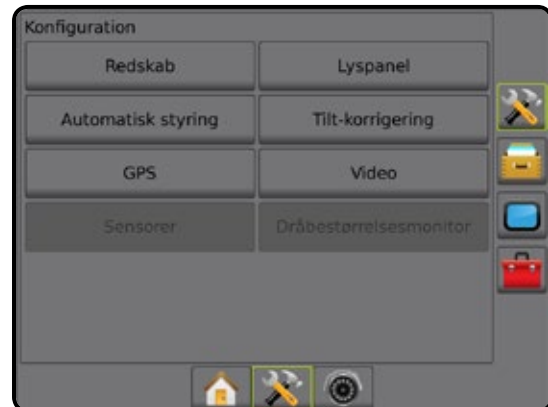
Figur 5-18: Input/Output-modul



Sensorer er ikke tilgængelige

Hvis der ikke er installeret et Trykfølergrænsefladesæt, vil opsætningsindstillinger ikke være tilgængelige.




Figur 5-19: Trykfølergrænsefladesæt ikke fundet



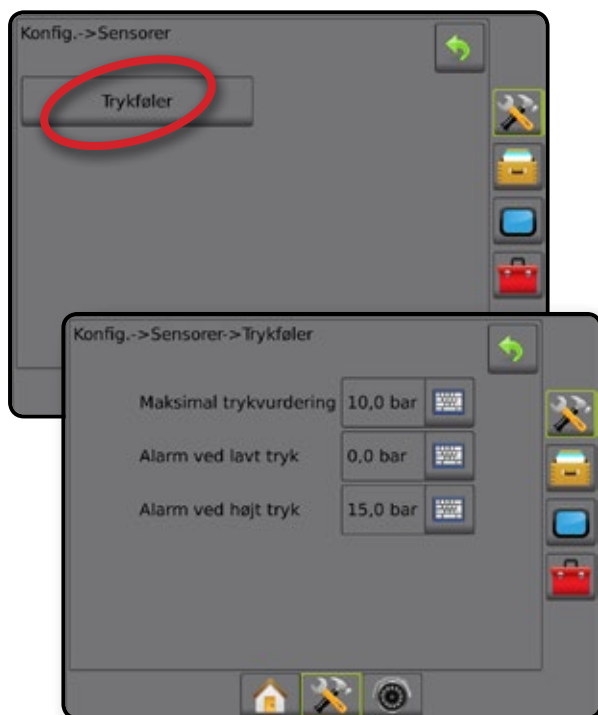
Trykføler

Når et Trykfølergrænsefladesæt er til stede, bruges indstillingerne for Trykføleren til at indtaste sensorfabrikantens maksimale trykniveau og sætte høje og lave brugerbestemte trykalarmer.

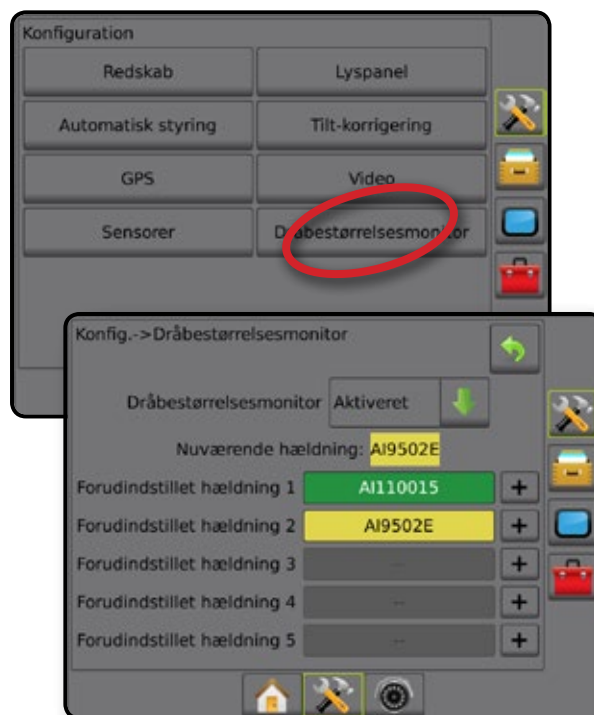
BEMÆRK: Hvis et Trykfølergrænsefladesæt bliver brugt, vil dråbestørrelsesmonitoren være tilgængelig.

1. Tryk på sidefanen KONFIGURATION .
2. Tryk på **Sensorer**.
3. Tryk på **Trykføler**.
4. Vælg mellem:
 - ▶ Maksimal trykvurdering – anvendes til at fastslå Trykfølerens maksimale trykniveau, som anbefalet af fabrikanten
 - ▶ Alarm ved lavt tryk – bruges til at indtaste det brugerbestemte lavtrykspunkt, hvorved alarmer vil lyde
 - ▶ Alarm ved højt tryk – bruges til at indtaste det brugerbestemte højtrykspunkt, hvorved alarmer vil lyde
5. Tryk på RETUR-pilen  eller på sidefanen KONFIGURATION  for at vende tilbage til Konfiguration-skærmen.

Figur 5-20: Trykføler






Figur 5-21: Dråbestørrelsesmonitor



Dråbestørrelsesmonitor

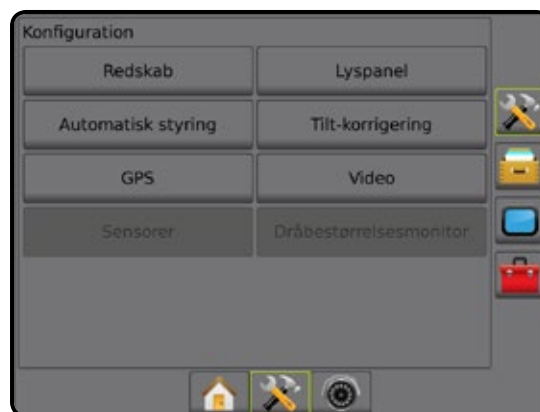
Når en Trykfølergrænsefladesæt er til stede, bruges dråbestørrelsesmonitor til at aktivere/deaktivere dråbestørrelsesmonitoren (DSM), forudindstille op til fem (5) hældning og vælge den aktuelle dysse.

For detaljerede installationsanvisninger henvises der til dråbestørrelsesmonitor-kapitlet i denne manual.

1. Tryk på sidefanen KONFIGURATION .
2. Tryk på **Dråbestørrelsesmonitor**.
3. Vælg om dråbestørrelsesmonitor er aktiveret eller inaktiveret.
4. Hvis aktiveret, vælg mellem:
 - ▶ Forudindstillet hældning – vælg op til fem (5) hældning til hurtig tilbagekaldelse
 - ▶ Nuværende hældning – vælger den aktuelle dysse til bestemmelse af dråbestørrelse information
5. Tryk på RETUR-pilen  eller på sidefanen KONFIGURATION  for at vende tilbage til Konfiguration-skærmen.

Dråbestørrelsesmonitor er ikke tilgængelig
Hvis der ikke er installeret et Trykfølergrænsefladesæt, vil opsætningsindstillinger ikke være tilgængelige.



Figur 5-22: Trykfølergrænsefladesæt ikke fundet



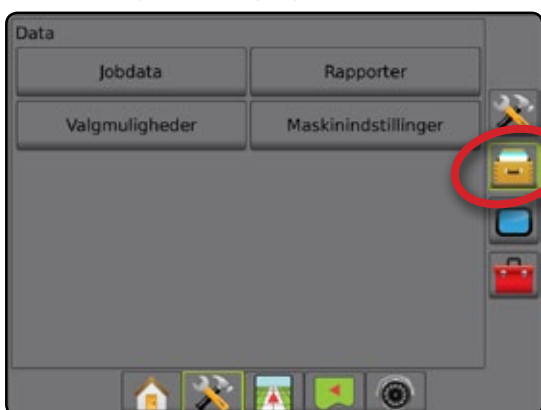


DATASTYRING

Datastyring giver mulighed for overførsel og administration af Jobdata, rapportering af Jobdata, skift af Job-tilstand og overførsel og administration af maskinens indstillinger.

1. Tryk på den nederste fane OPSÆTNING AF KONSOL .
2. Tryk på sidefanen DATASTYRING .
3. Vælg mellem:
 - ▶ Jobdata – bruges i avanceret Job-tilstand til at overføre jobinformation (slette, importere, eksportere) og administrere jobinformation (oprette et nyt job, slette et job eller kopiere et jobs styrelinjedata, grænsedata og/eller bearbejdede data til et nyt job)
 - ▶ Rapporter – anvendes til at oprette jobrapporter og gemme dem på et USB-drev
 - ▶ Valgmuligheder – bruges til at vælge enkel Job-tilstand eller avanceret Job-tilstand
 - ▶ Maskinindstillinger – bruges til at overføre maskinindstillinger (slette, importere, eksportere) og administrere maskinindstillingerne (oprette en ny maskinindstilling, kopiere en maskinindstilling, slette en maskinindstilling, gemme den aktuelle maskinindstilling i den valgte fil eller indlæse den valgte fils maskinindstilling)

Figur 5-23: Indstillinger for datastyring




Jobdata

Når der i avanceret Job-tilstand bruges jobdataindstillinger til at overføre jobinformation (slette, importere, eksportere) og administrere jobinformation (oprette et nyt job, slette et job eller kopiere et jobs styrelinjedata, grænsedata og/eller bearbejdede data til et nyt job)

Jobdata omfatter:

- Jobnavn
- Kunde-, gård- og marknavne
- Markgrænse
- Dækningsområde
- Retningslinjer

1. Tryk på sidefanen DATASTYRING .
2. Tryk på **Jobdata**.

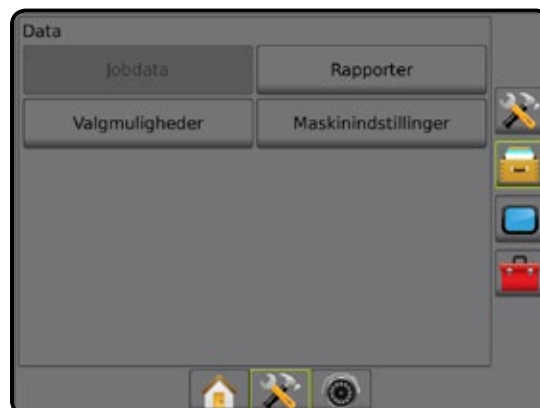
Figur 5-24: Jobdata



Jobdata er ikke tilgængelige

I enkel Job-tilstand vil indstillinger for Jobdata ikke være tilgængelige.

Figur 5-25: Jobdata er ikke tilgængelige






Overførsel

I avanceret Job-tilstand giver skærmen for jobdataoverførsel mulighed for at overføre de udvalgte jobs til eller fra et USB-drev samt at slette jobs.

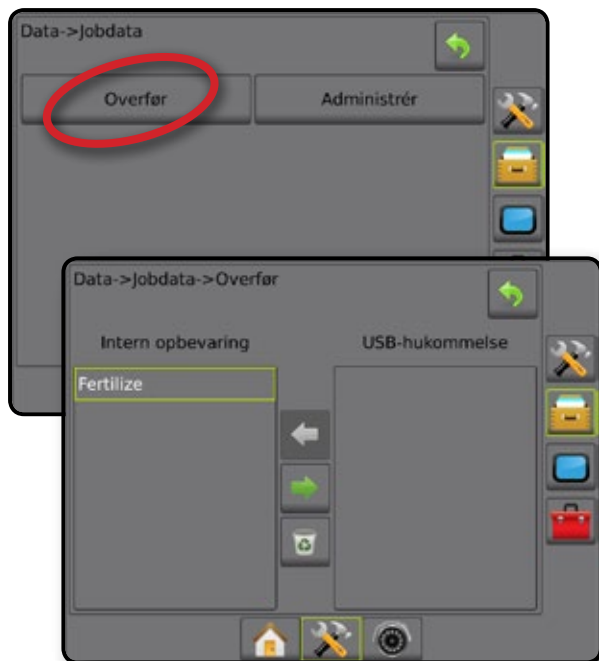
Jobs overført til en USB-lagerenhed kan åbnes og opdateres ved hjælp Fieldware Link. Gennem Fieldware Link kan en bruger indtaste kunde-, gård- og markdata samt kopiere/redigere jobs for at genbruge markgrænser og styrelinjer. Fra Fieldware Link kan jobs flyttes tilbage på et USB-drev, så de kan blive flyttet tilbage til konsollens intern opbevaring for senere brug.

BEMÆRK: Når et job er aktiveret/started, kan overførselsindstillinger ikke vælges. Stop det aktuelle job for at aktivere funktionen.

Jobs overført til en lagerenhed fjernes fra konsollen og er ikke længere til rådighed til brug.

1. Tryk på sidefanen DATASTYRING .
2. Tryk på **Jobdata**.
3. Tryk på **Overfør**.
4. Vælg mellem:
 - ▶ Flyt Jobdata til USB-hukommelsen – bruges til at flytte Jobdata fra intern opbevaring til USB-hukommelse
 - ▶ Flyt Jobdata til intern opbevaring – bruges til at flytte Jobdata fra USB-hukommelse til intern opbevaring
 - ▶ Slet Jobdata – bruges til at slette Jobdata fra intern opbevaring eller USB-hukommelse
5. Tryk på RETUR-pilen  eller på sidefanen DATASTYRING  for at vende tilbage til hovedskærmen Datastyring.




Figur 5-26: Jobdata - Overfør



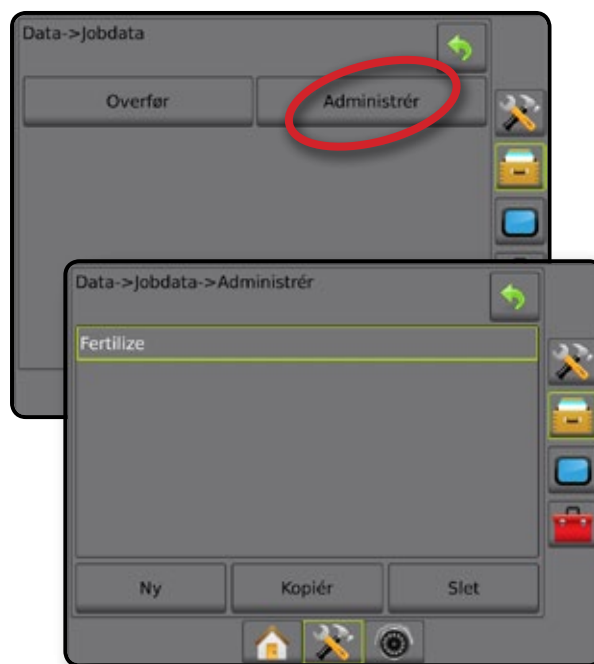
Administrér

Når du er i avanceret Job-tilstand, giver skærmen for jobdatastyring mulighed for oprettelsen af et nyt tomt job og kopiering af et udvalgt jobs guideline-data, grænsedata og/eller bearbejdede data til et nyt job samt sletning af et udvalgt job.

BEMÆRK: Når et job er aktiveret/started, kan administrationsindstillinger ikke vælges. Stop det aktuelle job for at aktivere funktionen.

1. Tryk på sidefanen DATASTYRING .
2. Tryk på **Jobdata**.
3. Tryk på **Administrér**.
4. Vælg mellem:
 - ▶ Opret nyt job – bruges til at oprette et nyt tomt job uden tilknyttede guideline-data, grænsedata og/eller bearbejdede data
 - ▶ Kopier Jobdata – bruges til at kopiere det valgte jobs guideline-data, grænsedata og/eller bearbejdede data til et nyt job
 - ▶ Slet Jobdata fra intern opbevaring – bruges til at slette Jobdata fra intern opbevaring
5. Tryk på RETUR-pilen  eller på sidefanen DATASTYRING  for at vende tilbage til hovedskærmen Datastyring.

Figur 5-27: Jobdata - Administrér










Rapporter





Rapporter bruges til at oprette jobrapporter og gemme dem på et USB-drev.

BEMÆRK: Hvis der vælges Enkel Job-tilstand på siden for Indstillinger, kan man kun gemme det aktuelle job.

Når et job er aktivt/started, kan rapporter ikke vælges. Stop det aktuelle job for at aktivere funktionen.

Når du lukker et job med et USB-drev i konsollen, får du mulighed for at oprette en rapport over den aktuelle opgave.

1. Tryk på sidefanen DATASTYRING .
2. Tryk på **Rapporter**.
3. Indsæt USB-drev i konsollen.
4. Vælg det job, som skal gemmes
5. Vælg:
 - ▶ PDF  – rapport til udskrivelse
 - ▶ KML  – Google Earth Map
 - ▶ SHP  – ESRI shape data
 - ▶ ALL  – alle tilgængelige filtyper
6. Tryk på RETUR-pilen  eller på sidefanen DATASTYRING  for at vende tilbage til hovedskærmen Datastyring.

BEMÆRK: Fil-ikonerne     eller knapperne kan ikke vælges (grå ikoner), før et USB-drev er korrekt indsat.

Figur 5-28: Rapporter – Avanceret Job-tilstand



Figur 5-29: Rapporter – Enkel Job-tilstand





Valgmuligheder



Valgmuligheder gør det muligt for operatøren at vælge mellem Enkel eller Avanceret Job-tilstand.

BEMÆRK: Når et job er aktivt/started, kan Job-tilstand ikke ændres. Stop det aktuelle job for at aktivere funktionen.

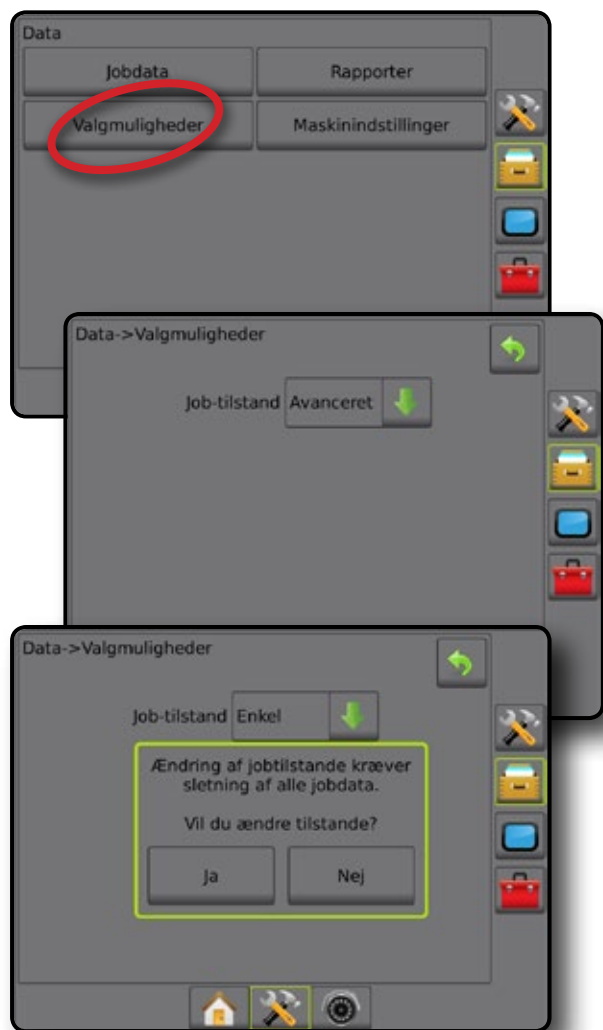
ADVARSEL! Ændring af Job-tilstande sletter alle interne Jobdata.

1. Tryk på sidefanen DATASTYRING .
2. Tryk på **Valgmuligheder**.
3. Tryk på NED-pilen  for at få adgang til listen over indstillinger
4. Vælg:
 - ▶ Enkel – kun størrelsesareal og dækningsarealer vises på startskærmen. Kun det aktuelle job kan gemmes i Rapporter. Brug med Fieldware Link er ikke tilgængelig.
 - ▶ Avanceret – kunde-, gård-, mark- og jobnavne; afgrænsede arealer og dækningsarealer, og afstand fra markeret job vises på hovedmenuskærmen. Jobnavn er den eneste navneoplysning, der kan indtastes ved hjælp af konsollen. Alle gemte job kan omdannes til en PDF-, SHP- eller KML-fil i Data->Rapporter. Gennem Fieldware Link kan en bruger indtaste kunde-, gård- og markdata samt kopiere/redigere jobs for at genbruge markgrænser og styrelinjer. Informationer om kunder, gårde og marker kan kun indsættes ved hjælp af Fieldware Link.
5. "Ændring af jobtilstande kræver sletning af alle jobdata. Vil du ændre tilstande?"

Tryk på:

 - ▶ Ja – for at foretage ændringen
 - ▶ Nej – for at bibeholde den aktuelle indstilling
6. Tryk på RETUR-pilen  eller på sidefanen DATASTYRING  for at vende tilbage til hovedskærmen Datastyring.

Figur 5-30: Valgmuligheder – Skift Job-tilstand



Maskinindstillinger

Maskinindstillinger – bruges til at overføre maskinindstillingsprofiler (slette, importere, eksportere) og administrere maskinindstillingsprofiler (oprette en ny profil, kopiere eller slette en profil, gemme den aktuelle profil i den valgte profil eller indlæse den valgte profils maskinindstillinger).

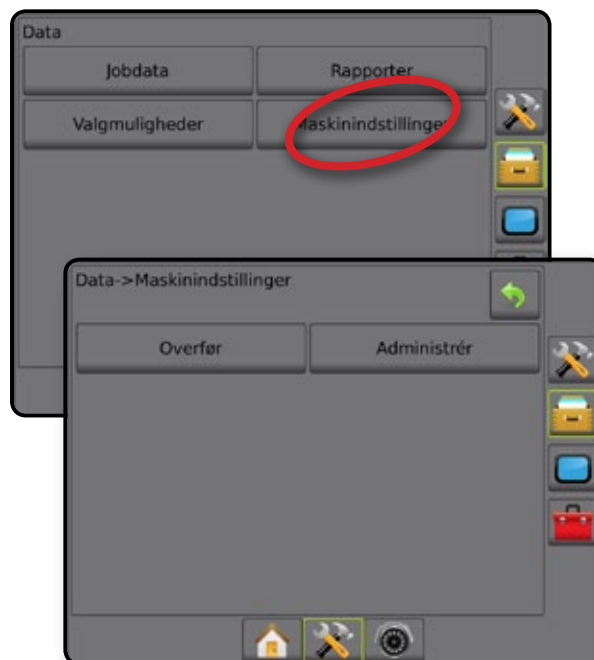
Maskinindstillinger omfatter:

- Redskabsindstillinger
- Indstillinger for Assisteret/automatisk styring
- Tilt aktiveret/deaktiveret

BEMÆRK: Ikke alle indstillinger gemmes som en del af maskinens indstillinger. Se diagrammet for indstillingstilgængelighed for yderligere oplysninger.

1. Tryk på sidefanen DATASTYRING .
2. Tryk på **Maskinindstillinger**.

Figur 5-31: Maskinindstillinger






Overførsel

Skærmen for maskinindstillingsoverførsel giver mulighed for overførsel af udvalgte maskinindstillinger til eller fra et USB-drev, såvel som at slette maskinindstillinger.

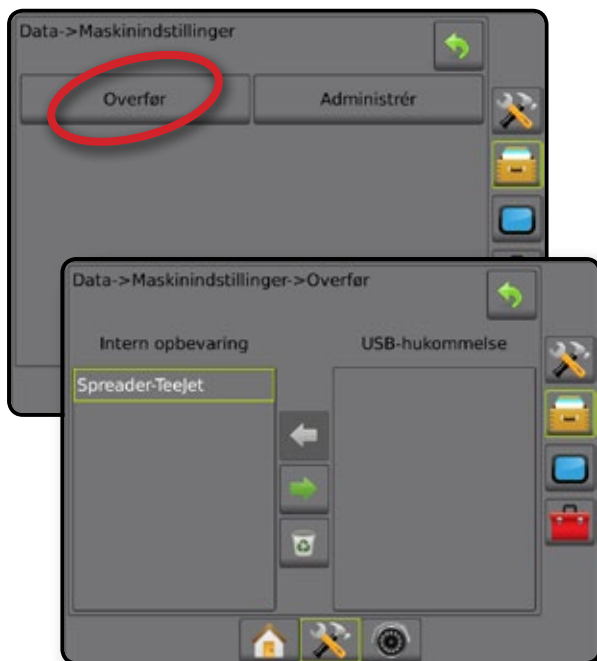
Maskinindstillinger overført til en USB-lagerenhed kan åbnes og opdateres ved hjælp Fieldware Link. Fra Fieldware Link kan maskinindstillinger flyttes tilbage på en USB-lagerenhed, så de kan blive flyttet tilbage til konsollens intern opbevaring for senere brug.

BEMÆRK: Ikke alle indstillinger gemt som en del af maskinindstillingerne er tilgængelige for redigering i Fieldware Link. Se diagrammet for indstillingstilgængelighed for yderligere oplysninger.

Maskinindstillinger overført til en lagerenhed fjernes fra konsollen og er ikke længere tilgængelig for brug.




1. Tryk på sidefanen DATASTYRING .
2. Tryk på **Maskinindstillinger**.
3. Tryk på **Overfør**.
4. Vælg mellem:
 - ▶ Flyt maskinindstillinger til USB-hukommelse – bruges til at flytte maskinindstillinger fra intern opbevaring til USB-hukommelse
 - ▶ Flyt maskinindstillinger til intern opbevaring – bruges til at flytte maskinindstillinger fra USB-hukommelse til intern opbevaring
 - ▶ Slet maskinindstillinger – bruges til at slette maskinindstillinger fra intern opbevaring eller USB-hukommelse
5. Tryk på RETUR-pilen  eller på sidefanen DATASTYRING  for at vende tilbage til hovedskærmen Datastyring.

Figur 5-32: Maskinindstillinger - Overførsel

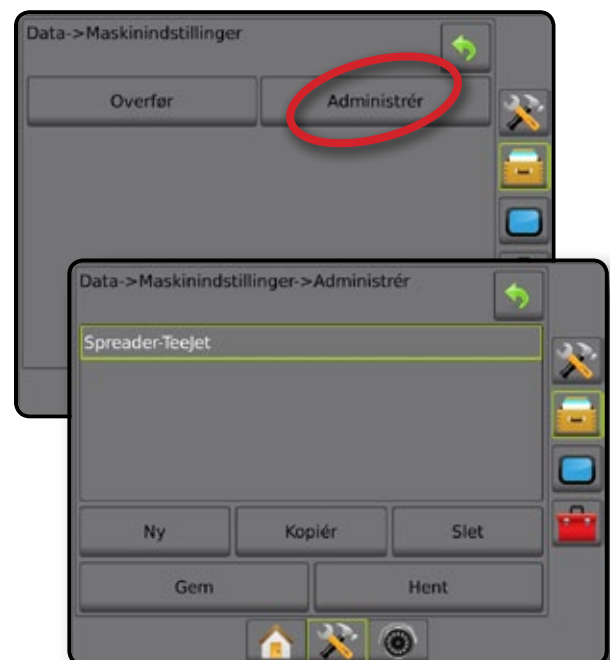


Administrér

Skærmen for maskinindstillingsadministration giver mulighed for oprettelse af et nyt tomt maskinindstillingssæt, kopiering af et udvalgt maskinindstillingssæt til et nyt maskinindstillingssæt, sletning af et udvalgt maskinindstillingssæt, at gemme det aktuelle maskinindstillingssæt i det udvalgte maskinindstillingssæt eller indlæsning af de valgte maskinindstillinger til de aktuelle indstillinger.

1. Tryk på sidefanen DATASTYRING .
2. Tryk på **Maskinindstillinger**.
3. Tryk på **Administrér**.
4. Vælg mellem:
 - ▶ Opret nye maskinindstillinger – bruges til at oprette et nyt maskinindstillingssæt uden tilknyttet redskabsinformation
 - ▶ Kopier maskinindstillinger – bruges til at kopiere de valgte maskinindstillinger til et nyt maskinindstillingssæt
 - ▶ Slet maskinindstillinger fra intern opbevaring – bruges til at slette de valgte maskinindstillinger fra intern opbevaring
 - ▶ Gem maskinindstillinger – bruges til at gemme de aktuelle maskinindstillinger til det udvalgte maskinindstillingssæt
 - ▶ Indlæs maskinindstillinger – bruges til at indlæse de valgte maskinindstillinger til de aktuelle indstillinger
5. Tryk på RETUR-pilen  eller på sidefanen DATASTYRING  for at vende tilbage til hovedskærmen Datastyring.

Figur 5-33: Maskinindstillinger - Administrér



Maskinindstillinger tilgængelighed

Indstilling	Kan redigeres i		Gemt på eksporteret profil i		
	Matrix Pro GS	Fieldware Link	Matrix Pro GS	Fieldware Link	
Maskintype	✓	✗	✓	bevaret fra Matrix Pro GS	
GPS antennehøjde	✓	✓	✓	✓	
Redskabstype	✓	✓	✓	✓	
Symmetrisk redskabslayout	✓	✗	✗	✗	
Redskab offset-afstand	✓	✓	✓	✓	
Redskab offset-retning	✓	✓	✓	✓	
Antallet af redskabssektioner	✓	✓	✓	✓	
Vejledende bredde	✓	✓	✓	✓	
Udbringningsbredde/Arbejdsbredde	✓	✓	✓	✓	
Anvendt områdealarm	✓	✗	✗	✗	
Redskab	Lige tilstand	Bom-offsetretning	✓	✓	✓
		Afstand mellem antenne og bom	✓	✓	✓
		Overlap	✓	✓	✓
		Forsinkelse til/fra-tider	✓	✓	✓
	Spredertilstand	Opsætningstype: TeeJet	✓	✓	✓
		Afstand mellem antenne og skiver	✓	✓	✓
		Overlap	✓	✓	✓
		Forsinkelse til/fra-tider	✓	✓	✓
		Spred offset-afstand	✓	✓	✓
		Sektions offset	✓	✓	✓
		Sektionslængder	✓	✓	✓
	Rystet tilstand	Opsætningstype: OEM	✓	✓	✓
		Afstand mellem antenne og skiver	✓	✓	✓
		Start/stop afstand	✓	✓	✓
		Sektionsstart/stop offset	✓	✓	✓
Rystet tilstand	Sektion 1 offset-retning	✓	✓	✓	
	Afstand mellem antenne og Sektion 1	✓	✓	✓	
	Overlap	✓	✓	✓	
	Forsinkelse til/fra-tider	✓	✓	✓	
Udbringning	Maskinindstillinger	✗	✓	✗	
	Produkt	✗	✓	✗	
Assisteret/automatisk styring	Aktiveret/Deaktiveret	✓	✗	✓	
	Opsætning af ventil	Ventiltipe	✓	✗	✓
		Ventilfrekvens	✓	✗	✓
		Minimum driftscyklus mod venstre/højre	✓	✗	✓
		Maksimum driftscyklus	✓	✗	✓
	Indstillinger styring	Grovjustering af styring	✓	✗	✓
		Finjustering af styring	✓	✗	✓
		Deadband	✓	✗	✓
	Ventiltest	✓	✗	✓	
	Ventildiagnostik	✓	✗	✓	
Valgmuligheder	Ratsensor	✓	✗	✓	
Styrevinkel-sensor	Aktiver	✓	✗	✓	
	Kalibrering af styrevinkelsensor	✓	✗	✓	
	Retningsregulerende kalibrering	✓	✗	✓	
Tilt-korrigerig	Aktiveret/Deaktiveret	✓	✗	✓	
	Feltniveau	✓	✗	✓	

fortsat...

OVERSIGT

INDLEDNING

HOVEMENU

FULD SKÆRM

OPSÆTNING

NAVIGERING

GPS



REDSKAB

DRÅBEMONITOR

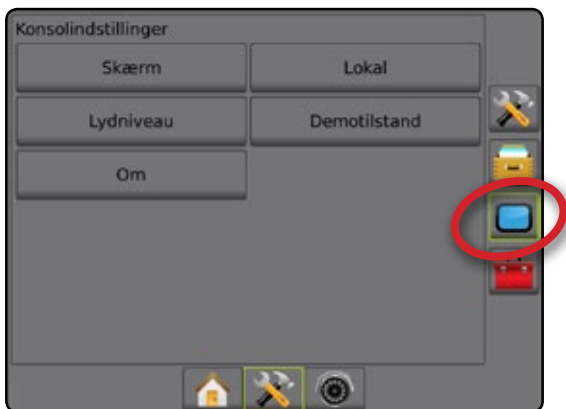
Indstilling	Kan redigeres i		Gemt på eksporteret profil i	
	Matrix Pro GS	Fieldware Link	Matrix Pro GS	Fieldware Link
Lyspanel	✓	✗	✗	✗
GPS	✓	✗	✗	✗
Video	✓	✗	✗	✗
Sensorer				
- Tryk:				
Maksimal trykhastighed	✓	✗	✗	✗
Alarm ved lavt tryk	✓	✗	✗	✗
Alarm ved højt tryk	✓	✗	✗	✗
Dråbestørrelsesmonitor				
- Aktiveret/Deaktiveret	✓	✗	✗	✗
Dysemarkering	✓	✗	✗	✗

KONSOL

Konsolopsætning bruges til at konfigurere skærm- og Lokalsindstillinger. Oplysninger om andre måleenheder tilsluttet systemet kan findes i afsnittet Om.




1. Tryk på den nederste fane OPSÆTNING AF KONSOL .
2. Tryk på sidefanen KONSOL .
3. Vælg imellem:
 - ▶ Skærm – bruges til at konfigurere Farvetema på brugergrænseflade og LCD-lysstyrke, oprette mulighed for skærbillede og kalibrering af trykfølsom skærm
 - ▶ Lokal – bruges til at konfigurere måleenheder, sprog og tidszoneindstillinger
 - ▶ Lydniveau – bruges til at justere højttalerens lydstyrke
 - ▶ Demotilstand – bruges til at starte afspilning af simulerede GPS-data.
 - ▶ Om – bruges til at vise systemets softwareversion samt softwareversioner for moduler tilsluttet CAN-bus og vise QR-kode til direkte link til brugervejledninger

Figur 5-34: Konsolindstillinger

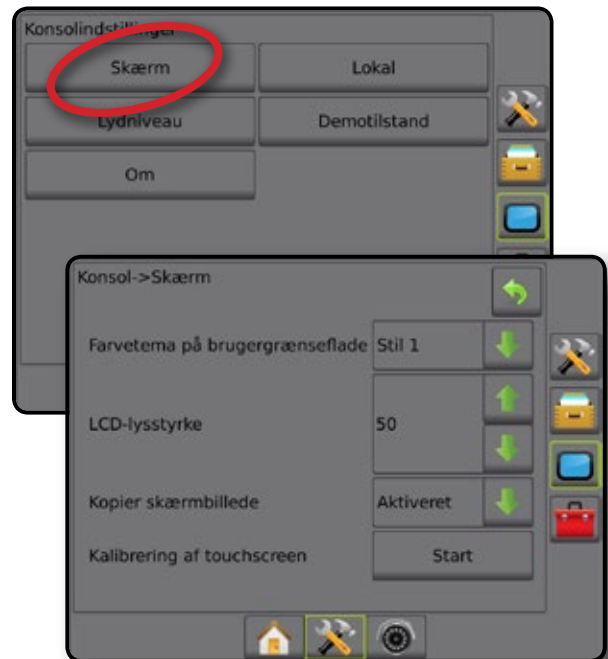


Skærm

Skærm bruges til at konfigurere Farvetema på brugergrænseflade og LCD-lysstyrke, oprette mulighed for skærbillede og kalibrering af trykfølsom skærm.




1. Tryk på sidefanen KONSOL .
2. Tryk på **Skærm**.
3. Vælg mellem:
 - ▶ Farvetema på brugergrænseflade – bruges til at ændre baggrund og tekstfarver på skærmen
 - ▶ LCD-lysstyrke – bruges til at justere lysstyrken af konsolskærmen
 - ▶ Kopier skærbillede – bruges til at tillade skærbilleder, der skal gemmes på en USB-drev
 - ▶ Kalibrering af touchscreen – bruges til at tvinge en kalibrering af trykfølsom skærm
4. Tryk på RETUR-pilen  eller på sidefanen KONSOL  for at vende tilbage til hovedskærmen for Konsolindstillinger.

Figur 5-35: Skærmindstillinger



Lokal

Lokal bruges til indstilling af målemåleenheder, sprog og tidszone.






1. Tryk på sidefanen KONSOL .
2. Tryk på **Lokal**.
3. Vælg mellem:
 - ▶ Målemåleenheder – bruges til at definere systemmålingerne
 - ▶ Sprog – bruges til at definere systemsproget
 - ▶ Tidszone – bruges til at fastsætte den lokale tidszone
4. Tryk på RETUR-pilen  eller på sidefanen KONSOL  for at vende tilbage til hovedskærmen for Konsolindstillinger.

Figur 5-36: Lokalsindstillinger



Lydniveau

Lydniveau justerer højtalerens lydstyrke.

1. Tryk på sidefanen KONSOL .
2. Tryk på **Lydniveau**.
3. Tryk på:
 - ▶ OP-pil  for at øge lydstyrken
 - ▶ NED-pil  for at nedsætte lydstyrken
4. Tryk på RETUR-pilen  eller på sidefanen KONSOL  for at vende tilbage til hovedskærmen for Konsolindstillinger.

Figur 5-37: Lydstyrkeindstillinger



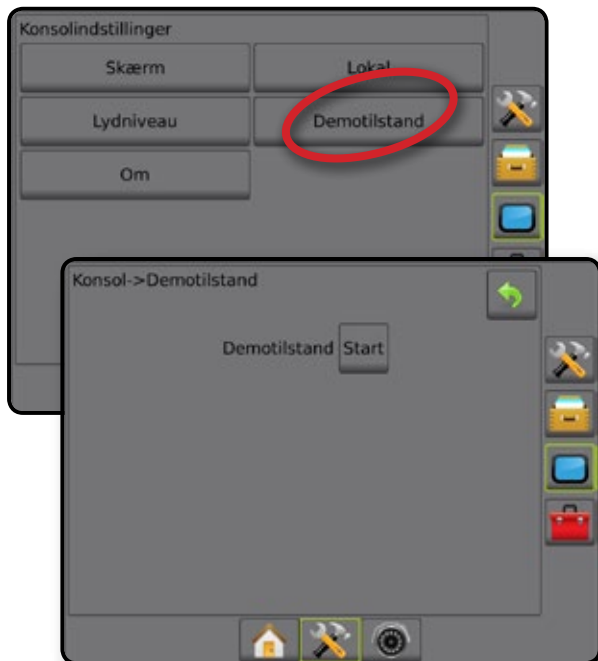
Demotilstand

Demotilstand bruges til at starte afspilningen af et simuleret GPS-signal.

BEMÆRK: Dette værktøj deaktiverer indkommende GPS-positioner og starter afspilning af simulerede data. Genstart af konsol er nødvendigt for at genetablere ægte GPS.

1. Tryk på sidefanen KONSOL .
2. Tryk på **Demotilstand**.
3. Tryk på **Start**.
4. Tryk på RETUR-pilen  eller sidefanen KONSOL  for at vende tilbage til hovedskærmen for Konsolindstillinger.


Figur 5-38: Indstillinger for Demotilstand



Om



Skærmen for Om/gem viser systemets softwareversion samt softwareversioner for moduler tilsluttet CAN-bus og viser QR-kode til direkte link til brugervejledningerne.

Til hjælp ved fejlfinding, i tilfælde af problemer i marken, kan operatøren bruge Gem-funktionen til at downloade en tekstfil, der indeholder de aktuelle softwareinformationer, til et USB-drev og derefter sende filen til support-afdelingen via e-mail.

1. Tryk på sidefanen KONSOL .
2. Tryk på **Om** for at vise data, herunder:
 - ◀ Nummer på modelenhed
 - ◀ Softwareversion
 - ◀ QR-kode – direkte link til Matrix Pro GS brugervejledningsside på www.TeeJet.com
 - ◀ Tilsluttede moduler

ELLER

Tryk på **Gem** for at gemme Om-information på et USB-drev "Versionsdata er gemt på USB drev." bekræfter gem.

3. Tryk på RETUR-pilen  eller på sidefanen KONSOL  for at vende tilbage til hovedskærmen for Konsolindstillinger.



BEMÆRK: Valget **Gem** kan ikke vælges (grå ikoner), før et USB-drev er korrekt indsat.

Figur 5-39: Om indstillinger

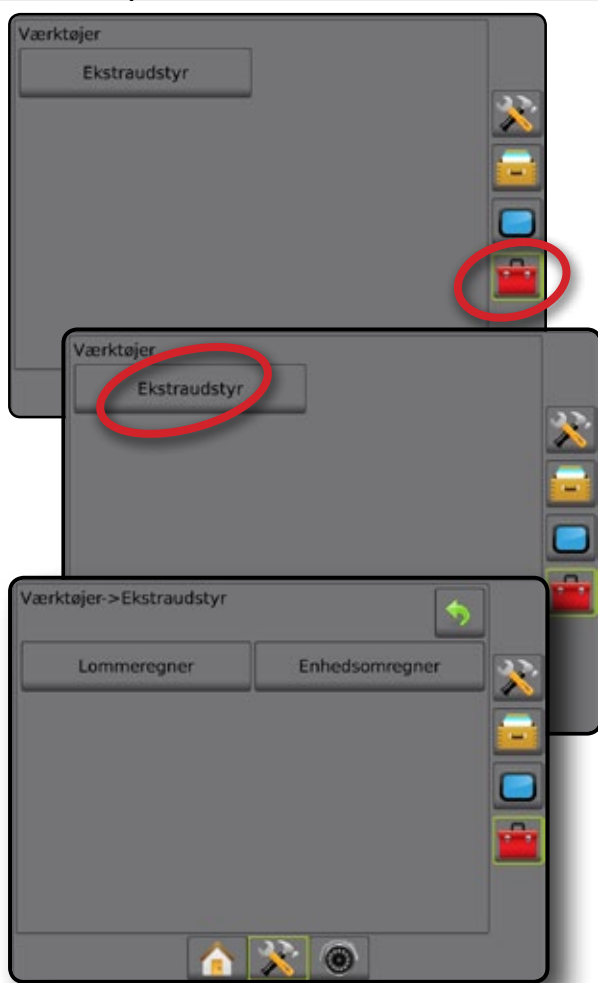


VÆRKTØJER

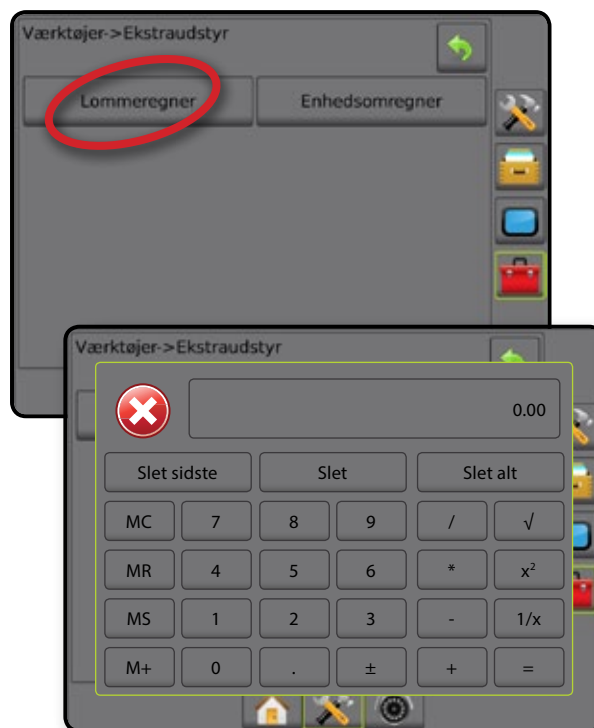
Værktøjsmenuen giver operatøren mulighed for at foretage forskellige beregninger på en lommeregner eller en enhedsregner. Enhedsomregneren beregner forskellige mål på baggrund af areal, længde eller lydstyrke.

1. Tryk på den nederste fane OPSÆTNING AF KONSOL .
2. Tryk på sidefanen VÆRKTØJER .
3. Tryk på **Ekstraudstyr**.
4. Vælg imellem:
 - ▶ Lommeregner – bruges til at udføre matematiske beregninger
 - ▶ Enhedsomregner – bruges til at lave enhedsomregninger for areal, længde og lydstyrke

Figur 5-40: Værktøjer












Figur 5-41: Lommeregner



Figur 5-42: Enhedsomregner

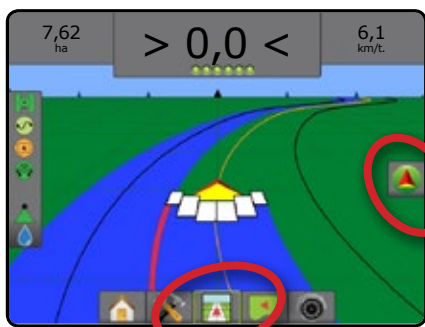


KAPITEL 6 – NAVIGERING

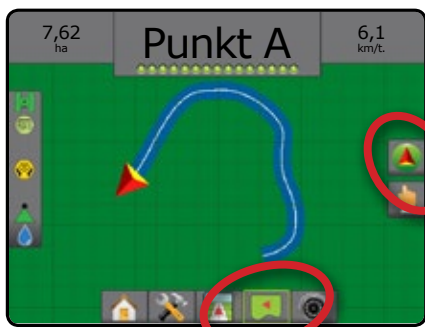
Matrix Pro GS muliggør produktudbringning og navigering af køretøjet på samme tid. Når opsætning af konsollen er fuldført, er det muligt at starte navigeringen. Fem navigeringstilstande giver operatøren mulighed for at optimere arbejdet på marken: Lige AB , Kurvet AB , Cirkelpivotering , Sidste passage  og Næste række . Der kan opnås yderligere optimering med Anvendelse af markgrænse , Kurvet lookahead , Retur-til-punkt -navigering og RealView-navigering over video .

Tre forskellige navigeringsskærme holder operatøren informeret.

Navigering i Køretøjsvisning giver et computergenereret billede af køretøjets position, der bliver vist på udbringningsarealet



Navigering i Markvisning giver et computergenereret billede af køretøjets position og udbringningsarealet set fra luften.



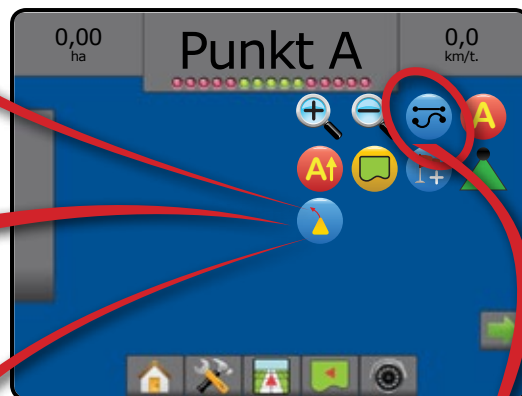
RealView-navigering muliggør visning af et levende videoinput i stedet for et computergenereret billede.



For at vælge en navigeringstilstand:

1. Tryk på fanen NAVIGATION- OG NAVIGERINGSMULIGHEDER .
2. Tryk på ikonet for NAVIGERINGSTILSTAND .
3. Vælg mellem:
 - ▶ Lige AB-navigering 
 - ▶ Kurvet AB-navigering 
 - ▶ Cirkelpivotering-navigering 
 - ▶ Sidste passage-navigering 
 - ▶ Næste række-navigering 

Figur 6-1: Vælg en navigeringstilstand



Navigationsskærmindstillinger



Indstillinger for navigation og navigering

Styrelinjer	
	Punkt A – markerer det første punkt på styrelinjen.
	Punkt B – markerer det sidste punkt på styrelinjen. Gråt = minimumsafstanden er ikke tilbagelagt.
	Annuler Punkt A – Annullerer Punkt A-processen. Vend tilbage til forrige AB-guideline (hvis oprettet).
	Næste række Punkt B – markerer det sidste punkt i rækken.
	Azimuth-grad – opretter en lige guideline målt i grader i urets retning fra en nordlig basislinje. Nord = 0, Øst = 90, Syd = 180, Vest = 270.
	A+ tilpasning – ændrer den eksisterende guideline til køretøjets aktuelle position.
	Næste Lige AB- eller Azimuth-grad-guideline – viser den næste lige guideline, som er gemt i det aktuelle job.
	Næste Kurvet AB-guideline – viser den næste kurvede AB-guideline, som er gemt i det aktuelle job.
	Næste Cirkelpivotering-guideline – viser den næste cirkelpivotering AB-guideline, som er gemt i det aktuelle job.
	Kurvet lookahead – giver ved hjælp af en pil en indikation for, hvor den aktuelle styring vil føre køretøjet hen.

BoomPilot	
	Enkel sektion – slår alle bomme til eller fra. Gråt = GPS ikke tilgængelig.
	SmartCable/SDM – vælger BoomPilot-tilstand. Gråt = GPS ikke tilgængelig.

Indstillinger for RealView-navigering

	Valg af video – vælger en af op til otte kameravisninger, hvis et videovælgermodul (VSM) er tilsluttet.
	Opdelt videovisning – vælger en af to sæt bestående af fire billeder (A/B/C/D eller E/F/G/H) for at opdele skærmen i fire separate billeder.
	Opsætning af Navigering over video – gå herind for at aktivere Navigering over video eller Styrevinkel og for at justere styrelinjer.
	Navigering over video – placerer tredimensionale styrelinjer på billederne som hjælp til navigationen.
	Styrevinkel – viser den retning, rattet skal drejes for at blive korrigeret.
	Op og Ned-ikoner – anvendes til at justere navigerings- og horisontlinjerne, så de matcher kameravisningen.
	Billedtagning – gemmer et stillbillede af den aktuelle visning på skærmen på et USB-drev.

Retur-til-punkt	
	Markeringspunkt – markerer et punkt for køretøjets position. Gråt = GPS ikke tilgængelig.
	Retur-til-punkt-navigering – angiver afstanden og navigeringen tilbage til det oprettede punkt.
	Slet punkt – sletter det markerede punkt.
	Annuler navigering – skjuler afstanden og navigeringen tilbage til det markerede punkt.

Markgrænser	
	Markeret markgrænse – opretter arealet, som udbringningen omfatter, og de områder, den ikke omfatter. Når du opretter en eksternt eller oprindelig markgrænse, vil grænselinjen være på ydersiden af den ydre bomsektion. Når du opretter en indre eller yderligere markgrænse, vil grænselinjen være på indersiden af den indre bomsektion. Gråt = GPS ikke tilgængelig.
	Afslut markgrænse – færdiggør grænseprocessen. Markgrænser kan også afsluttes ved at køre indenfor en sporvidde fra startpunktet. Gråt = minimumsafstanden er ikke tilbagelagt.
	Annuler markgrænse – annullerer processen for ny grænsemarkering. Vender tilbage til forrige markgrænse (hvis oprettet).
	Slet grænse – sletter alle etablerede markgrænser i det aktuelle job.

Skærmindstillinger

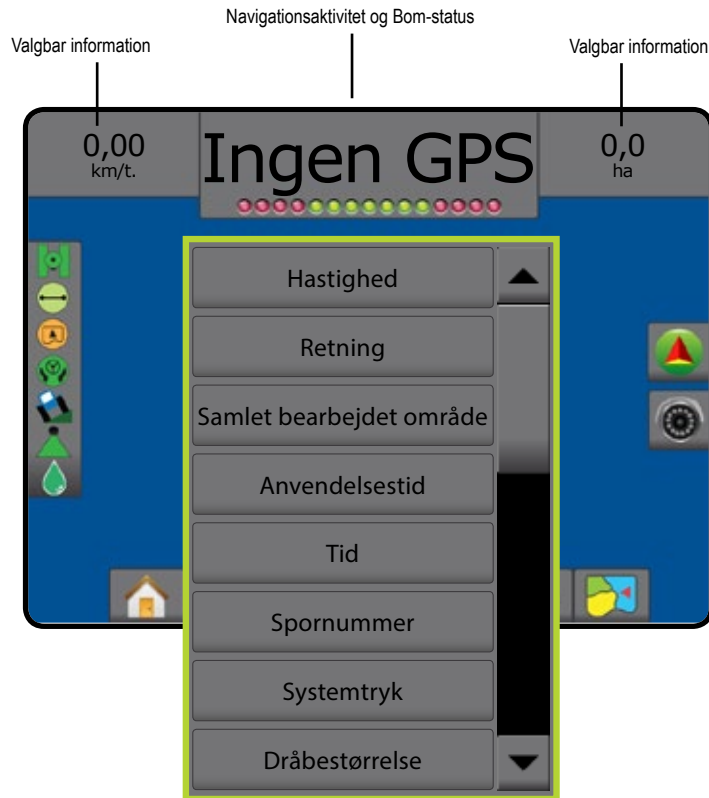
Zoom ind/ud	
	Ikoner – anvendes på Matrix Pro 570GS
	Knapper – anvendes på Matrix Pro 840GS
	Køretøjsvisning – ikonerne eller knapperne justerer køretøjets visning eller perspektiv fra køretøjsvisning til fugleperspektiv.
	Markvisning – ikoner eller knapper forøger/formindsker det viste areal på skærmen.

Panorering	
	Pile – giver operatøren mulighed for at fokusere på specifikke kortlagte områder uden at skulle flytte køretøjet. Flytter visningen i den tilsvarende retning.
	Verdensvisning – udvider skærmmisningen til at omfatte det størst mulige areal.

NAVIGERINGSLINJE

Navigeringslinjen holder dig informeret om den valgbare information, du har valgt (hastighed, retning, samlet bearbejdet område, Anvendelsestid, aktuel tid, spornummer, aktuelt systemtryk og aktuel dråbestørrelse), navigationsaktivitet (Fejl i krydsspor (meter), aktuel aktivitet og GPS-status) og Bom-status.

Figur 6-2: Eksempler på navigeringsinformation



Valgbar information

Hastighed – viser den aktuelle kørehastighed

Retning – viser kørselsretningen med uret fra en nordlig basislinje.
 Nord = 0, Øst = 90, Syd = 180, Vest = 270.

Samlet bearbejdet område – viser det samlede akkumulerede areal, der har været under bearbejdelse, herunder dobbelt dækningsarealer

Anvendelsestid – viser den samlede tid udbringning er aktiv under det aktuelle job.

Tid – viser den aktuelle tid baseret på den valgte tidszone

Spornummer – viser det aktuelle spornummer i forhold til den oprindelige styrelinje. Nummeret vises som et positivt tal, når køretøjet befinder sig til højre for AB-basislinjen, eller som et negativt tal, når køretøjet befinder sig til venstre for AB-basislinjen

Systemtryk – viser det aktuelle systemtryk (kun tilgængelig, når en Trykføler findes i systemet)

Dråbestørrelse – viser den aktuelle dyse-dråbestørrelse (kun tilgængelig, når en Trykføler findes i systemet)

Navigationsaktivitet og Bom-status

GPS-status – viser "Ingen GPS" når GPS ikke er tilgængelig eller "Slow GPS" når GPS'en modtager GGA-data ved mindre end 5Hz.

Fejl i krydsspor – viser afstanden fra din ønskede guideline.

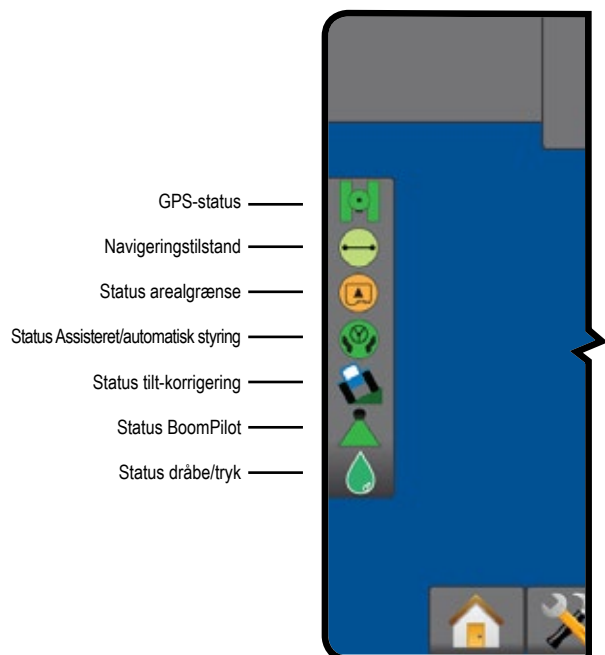
Aktuel aktivitet – viser aktiviteter såsom markerer et A eller B punkt, nærmer sig slutningen af en række, der indikerer, at du skal dreje nu, og afstanden til at vende tilbage til en markeret punkt.

Bom-status – en prik vises for hver bomsektion, der er programmeret. En grøn prik angiver, at sektionen er aktiv, en rød prik angiver, at sektionen ikke er aktiv.

STATUSLINJE

Statuslinjen giver informationer om GPS-status, navigeringstilstand, grænseareal, Assisteret/automatisk styringsindgriben, tilt-korrigerende, status redskabsstyring og dråbestørrelse.

Figur 6-3: Statuslinje



GPS-status

- Rød = ingen GPS
- Gul = kun GPS
- Grøn = DGPS, WAAS/RTK, GLONASS
- Orange = Glide/ClearPath

Navigeringstilstand

- Lige AB-navigering
- Kurvet AB-navigering
- Cirkelpivotering-navigering
- Sidste passage-navigering
- Næste række-navigering
- Intet ikon = Ingen navigering

Status arealgrænse

- Uden for markgrænse = kører p.t. uden for afgrænset areal
- Inden for markgrænse = kører p.t. inden for afgrænset areal
- Intet ikon = Ingen markgrænse er oprettet.

Status Assisteret/automatisk styring

- Grøn = tilkoblet, aktiv styring
- Gul = aktiveret, alle betingelser er opfyldt for at tillade Assisteret/automatisk styring
- Rød = deaktiveret, alle betingelser er ikke opfyldt for at tillade automatisk styring
- Intet ikon = der er ikke installeret autostyringsystem i systemet

Status tilt-korrigerende

- Farvet = tilkoblet, aktiv anvendelse af tilt-korrigerende
- Rød = deaktiveret
- Intet ikon = intet tilt-gyromodul er installeret i systemet, eller tilt er forbundet med Assisteret/automatisk styresystem

Status BoomPilot

- Rød = fra/manuel
- Grøn = automatisk
- Gul = alt tændt
- Intet ikon = enkel bomsektion (SmartCable eller SDM er ikke installeret i systemet)

Status dråbe/tryk

- Farvet = tilkoblet. Dråbens farve er direkte forbundet med den aktuelle dråbestørrelse. Farveindstillinger omfatter:
- Overstreget = deaktiveret
- Intet ikon = intet Trykføleregrensefladesæt er installeret

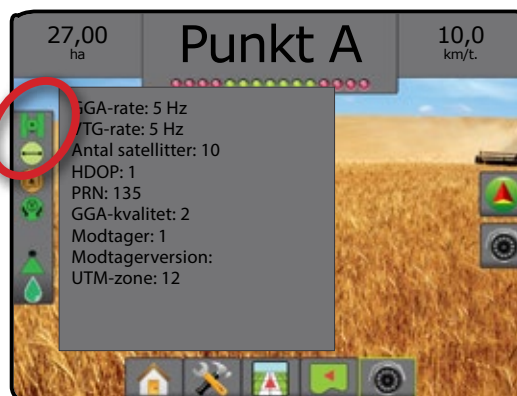
Status-/Informationsskærme

GPS-status

GPS-status viser information om datahastigheder, antal tilgængelige satellitter og satellitkvalitet samt ID.

1. Tryk på ikonet for GPS-STATUS

Figur 6-4: GPS-status



Status navigeringstilstand

Status navigeringstilstand viser informationer om mønstret for navigation, navnet på den aktuelle styrelinje og hvor mange styrelinjer, der er gemt i konsollen.

- Tryk på ikonet NAVIGERINGSTILSTAND .

Figur 6-5: Status navigeringstilstand



Status arealgrænse

Arealgrænsestatus viser informationer om arealerne inden for de aktuelle grænser.

- Tryk på ikonet for AFGRÆNSET AREAL .

Figur 6-6: Status arealgrænse



Status Assisteret/automatisk styring

Status Assisteret/automatisk styring viser informationer om den aktuelle status Assisteret/automatisk styringssystem, herunder tilt-status.

- Tryk på ikonet for STATUS ASSISTERET/AUTOMATISK STYRING .

Figur 6-7: Status Assisteret/automatisk styring



Status tilt-korrigering

Status tilt-korrigering viser informationer om den aktuelle status tilt-korrigeringsystemet.

- Tryk på ikonet for STATUS TILT-KORRIGERING .

Figur 6-8: Status tilt-korrigering



Status BoomPilot

Status BoomPilot viser informationer om den aktuelle status BoomPilot-systemet.


- Tryk på ikonet for STATUS BOMPILOT .

Figur 6-9: Status BoomPilot

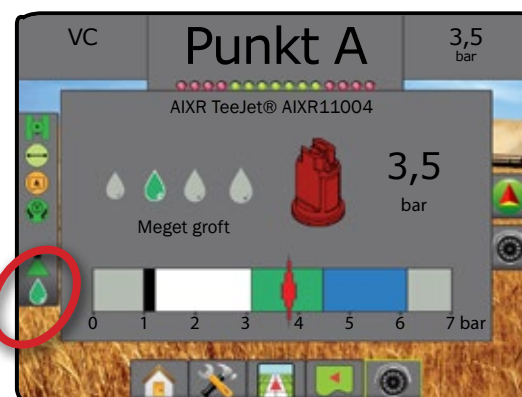


Status dråbe/tryk

Status dråbe/tryk viser informationer om den aktuelle status dråbestørrelse og systemtryk.

- Tryk på ikonet for STATUS DRÅBE/TRYK .

Figur 6-10: Status dråbe/tryk



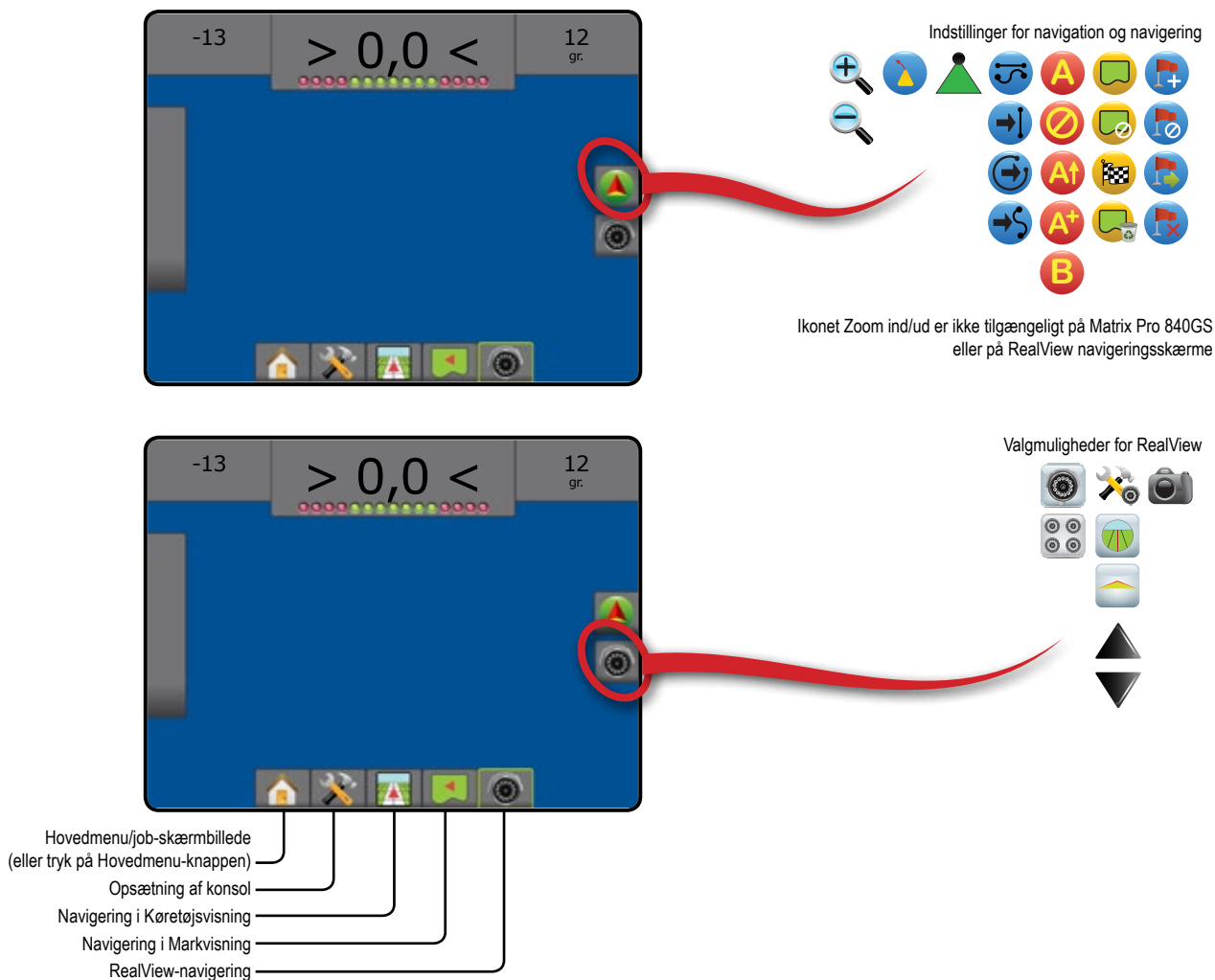


NAVIGATIONSSKÆRME

Matrix Pro GS-navigering og -navigation kan åbnes fra følgende skærme: Køretøjsvisning, Markvisning og RealView.

- Tryk på fanen NAVIGATION- OG NAVIGERINGSMULIGHEDER  for at vise navigeringsindstillinger
- Tryk på fanen VALGMULIGHEDER FOR REALVIEW  for at vise kameraopsætning og navigeringsindstillinger

Figur 6-11: Valgmuligheder for navigeringsskærm

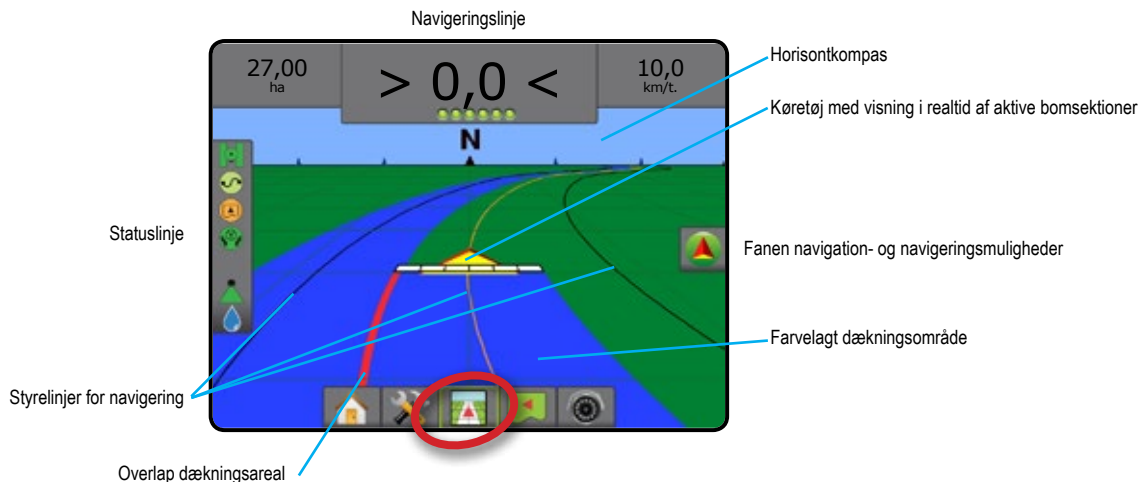


Køretøjsvisning



Køretøjsvisning giver et computergenereret billede af køretøjets position, vist i det areal der behandles. Fra denne skærm kan du få adgang til alle indstillinger for opsætning og navigation på fanen i skærmens højre side.

Figur 6-12: Køretøjsvisning



Navigation på skærmen

- Styrelinjer
 - ◀ Orange – aktiv styrelinje
 - ◀ Sort (multipel) – tilstødende styrelinjer
 - ◀ Sort – skillelinje
- Punkter – markører for oprettede punkter
 - ◀ Rødt punkt – Retur-til-punkt
 - ◀ Blåt punkt – Punkt A
 - ◀ Grønt punkt – Punkt B
- Horisontkompas – generel retning kan vises på horisont (når der zoomes ind)
- Dækningsareal – illustrerer bearbejdet område og overlap:
 - ◀ Blå – én udbringning
 - ◀ Rød – to eller flere udbringninger

- Zoom ind/ud samt perspektiv – justerer køretøjets visning eller perspektiv fra køretøjsvisning til fugleperspektiv
- Bomsektioner
 - ◀ Sorte bokse – inaktive bomme
 - ◀ Hvide kasser – aktive bomme

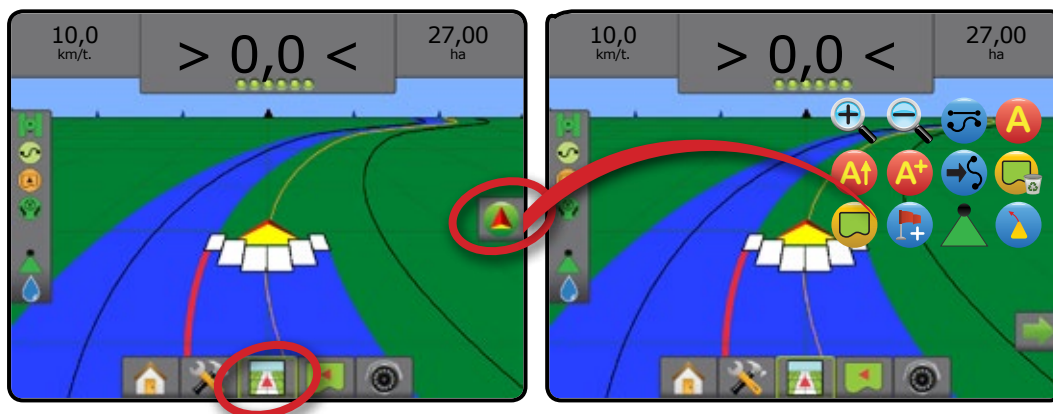
Knap/taste-funktion for Matrix Pro 840GS-konsol

- Zoom ind/ud samt Perspektiv – Op/Ned-knapper justerer køretøjets visning eller perspektiv fra køretøjsvisning til fugleperspektiv.
- Hovedmenu-/jobskærm – Hovedmenu-knappen giver adgang til Hovedmenu/job-skærbilledet.

For adgang til køretøjsvisning-skærmen:

1. Tryk på fanen NAVIGERING I KØRETØJSVISNING

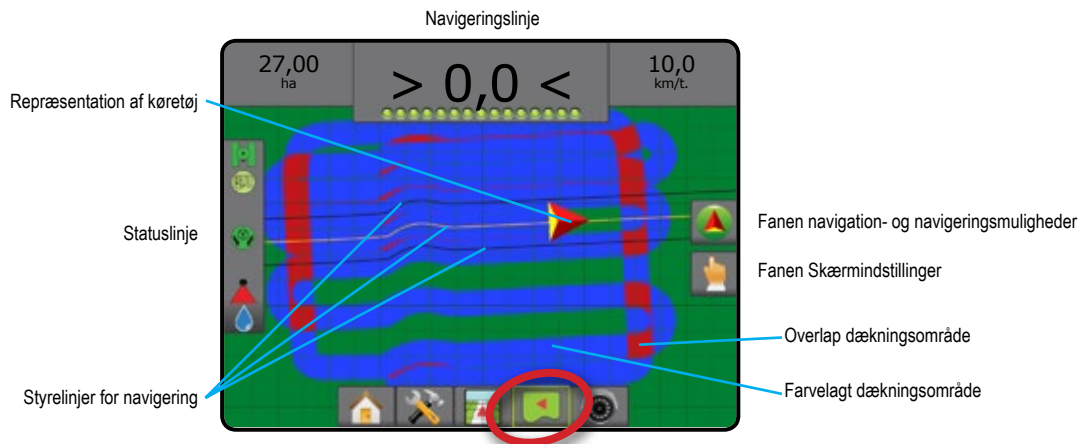
Figur 6-13: Køretøjsvisning med visning af ikoner



Markvisning

Markvisning giver et computergenereret billede af køretøjets position og udbringningsarealet set fra luften. Fra denne skærm kan du få adgang til alle indstillinger for opsætning, navigation og panorama på fanerne i skærmens højre side.

Figur 6-14: Markvisning



Navigering på skærmen

- Styrelinjer
 - ◀ Orange – aktiv styrelinje
 - ◀ Sort (multipel) – tilstødende styrelinjer
 - ◀ Sort – skillelinje
- Punkter – markører for oprettede punkter
 - ◀ Rødt punkt – Retur-til-punkt
 - ◀ Blåt punkt – Punkt A
 - ◀ Grønt punkt – Punkt B
- Dækningsareal – illustrerer bearbejdet område og overlap:
 - Blå - én udbringning
 - ◀ Rød – to eller flere udbringninger

- Panorama – justerer det synlige areal på kortet uden at flytte køretøjet.
- Zoom ind/ud – justerer kortets synlige areal.

Knap/taste-funktion for Matrix Pro 840GS-konsol

- Zoom ind/ud – Op/Ned-knapper justerer det synlige areal på kortet.
- Hovedmenu-/jobskærm – Hovedmenu-knappen giver adgang til Hovedmenu/job-skærm-billedet.

For adgang til Markvisningsskærmen:

1. Tryk på fanen NAVIGERING I MARKVISNING

Figur 6-15: Markvisning med visning af ikoner



RealView-navigering

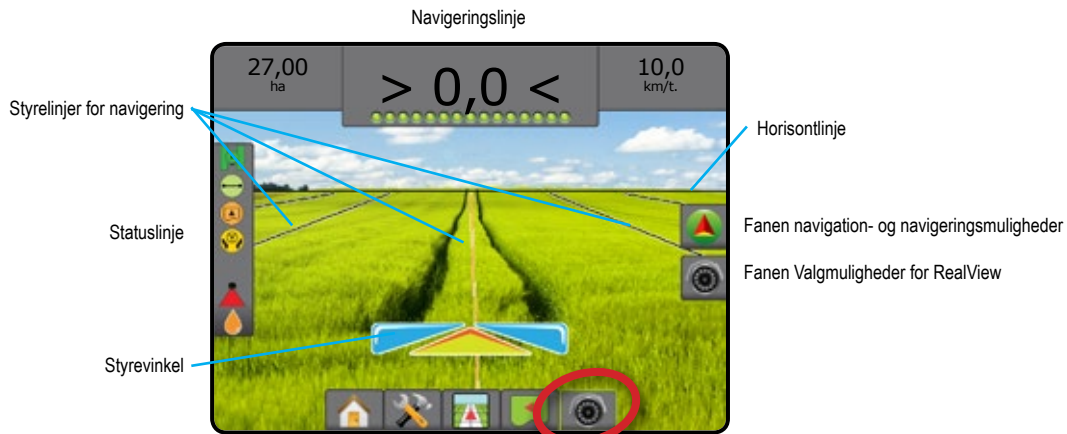
RealView-navigering giver et levende videoinput til skærmen i stedet for et computergenereret billede. Fra denne skærm kan du få adgang til alle indstillinger for opsætning og navigation på fanen i skærmens højre side.

Hvis et videovælgermodul (VSM) er installeret på systemet, er der to mulige videoindstillinger:

- Enkelt skærbillede – en ud af op til otte kamerainput kan vælges for at ændre visningen af videoinput.
- Opdelt skærbillede – der kan vælges mellem et eller to sæt af fire billeder (A/B/C/D eller E/F/G/H), således at skærmen er inddelt i fire separate billeder.

Fra denne skærm kan du få adgang til funktionerne for navigering over video og styrevinkel på ikonfanerne i skærmens højre side.

Figur 6-16: RealView-navigering



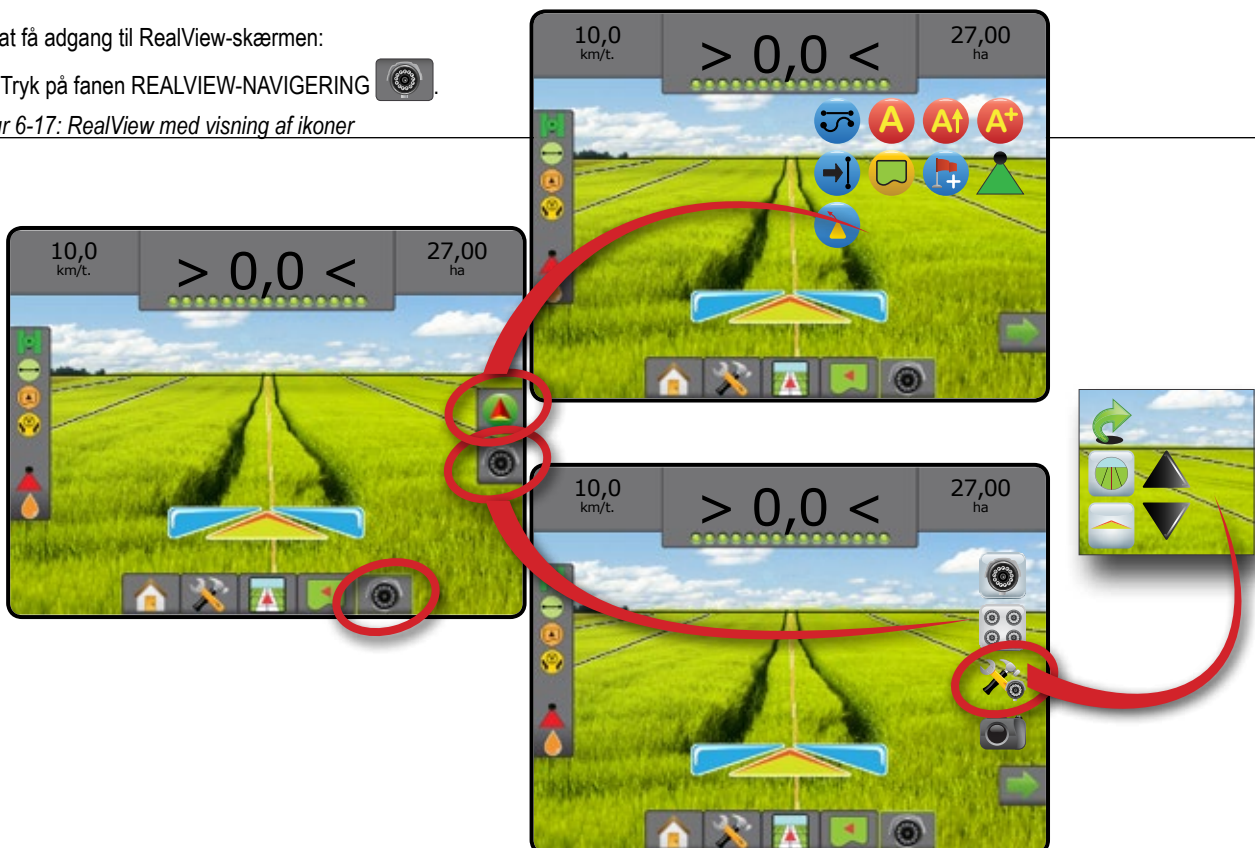
Navigation på skærmen

- Styrelinjer
 - ◀ Orange – aktiv navigeringslinje
 - ◀ Sorte (multiple) – tilstødende navigeringslinjer
- ◀ Horizontal sort linje – justerbar horisontlinje

For at få adgang til RealView-skærmen:

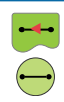
1. Tryk på fanen REALVIEW-NAVIGERING 

Figur 6-17: RealView med visning af ikoner





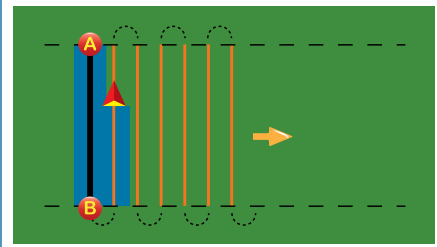
NAVIGERINGSTILSTANDE



Lige AB-navigering

Sporvisning som Lige AB-navigering viser en sporvisning i lige linje baseret på referencepunkterne A og B. De oprindelige A- og B-punkter anvendes til at beregne alle de andre parallelle styrelinjer.

BEMÆRK: Offset til tilstødende styrelinjer bliver beregnet ved hjælp af Vejledende bredde, der er oprettet i Opsætning af konsol i Redskabsindstillinger.



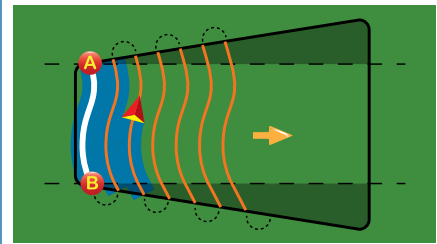
Kurvet AB-navigering

Sporvisning som Kurvet AB-navigering viser sporvisning langs kurvede linjer baseret på den oprindelige AB-referencelinje. Denne oprindelige baselinje bruges til at beregne alle andre styrelinjer.

BEMÆRK: Det anbefales, at kurvet Navigering ikke overstiger 30° inden for AB guideline.

Offset til tilstødende styrelinjer vil blive beregnet ved hjælp af Vejledende bredde, der er oprettet i Opsætning af konsol i Redskabsindstillinger.

TIP: Når du arbejder inden for et afgrænset areal, vil den del af navigationsmønsteret, der ligger uden for de oprettede AB-punkter være lige linje navigering.

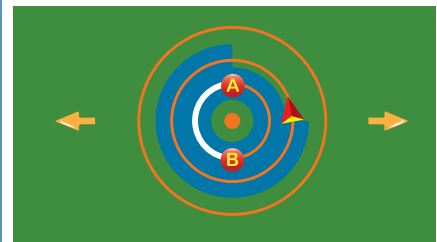


Cirkelpivoterings-navigering

Sporvisning som Cirkelpivoterings-navigering giver sporvisning omkring et centralt sted, der går indad eller udad baseret på en oprindelig AB referencelinje. Denne oprindelige baselinje bruges til at beregne alle andre styrelinjer.

Den bruges til produktudbringning på en center-pivot-mark, samtidig med at den styres langs en cirkulær styrelinje, der matcher et center-pivot-vandingsanlægs radius.

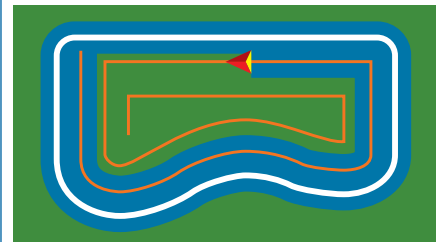
BEMÆRK: Offset til tilstødende styrelinjer vil blive beregnet ved hjælp af Vejledende bredde, der er oprettet i Opsætning af konsol i Redskabsindstillinger.



Sidste passage-navigering

Sporvisning som Sidste passage-navigering giver en reel navigation for sidste passage. Konsollen lokaliserer automatisk det nærmeste bearbejdede areal og navigerer parallelt på basis heraf.

BEMÆRK: Hvis der ikke foregik nogen udbringning under grænseprocessen, selvom der er oprettet en markgrænse, vil navigering ikke starte.

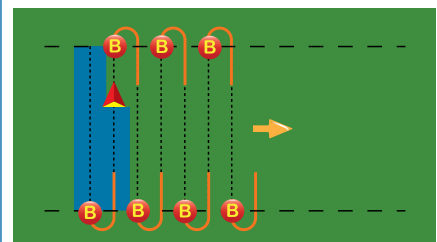


Næste række-navigering

Sporvisning som Næste række-navigering angiver, hvor den næste række befinder sig og giver sporvisning ved rækkens afslutning til den næste tilstødende række. Når operatøren markerer afslutningen af en række og begynder at dreje hen mod den næste række, vises en Lige AB-navigering i den næste række. Når køretøjet er i næste række, er der lukket ned for navigering.

BEMÆRK: Offset til næste række bliver beregnet ved hjælp af Vejledende bredde, der er oprettet i Opsætning af konsol i Redskabsindstillinger.

Næste række-navigering understøtter ikke at springe rækker over.



Ingen navigering

Ingen navigering lukker ned for navigering.

BEMÆRK: Tilstanden Ingen navigering sletter ikke etablerede styrelinjer og punkter fra konsollen. Der henvises til afsnittet Datastyring under Opsætning af konsol for oplysninger om, hvordan oprettede/gemte data slettes fra konsollen.

OVERSIGT

INDLEDNING

HOVEDMENU

FULD SKÆRM

OPSÆTNING


NAVIGERING

GPS


REDSKAB

DRÅBEMONITOR

STYRELINJER


Kurvet lookahead  angiver hvilken retning køretøjet vil tage ved styring i en given retning.

AB-styrelinjer, azimut-styrelinjer, næste-spor-styrelinjer og næste-række-styrelinjer er hver især tilgængelige, afhængigt af den aktuelle navigeringstilstand. Der kan gemmes op til 25 styrelinjer i konsollen per job. Hvis man skifter fra en navigeringstilstand til en anden, vil det ændre de aktuelt tilgængelige styrelinjer.



Flere styrelinjer kan oprettes i hver navigeringstilstand. Hvis der gemmes mere end én styrelinje i en enkelt navigeringstilstand, vil funktionen Næste styrelinje blive tilgængelig. Ved at trykke på funktionen Næste styrelinje , vil køretøjet navigeres til den næste styrelinje, gemt i konsollen.

Ved hjælp af Fieldware Link eller Data->Jobdata->Administrér indstilling, kan en bruger kopiere og redigere jobs for at genbruge markgrænser og styrelinjer til forskellige udbringninger over den samme mark.

Kurvet lookahead-styrelinje

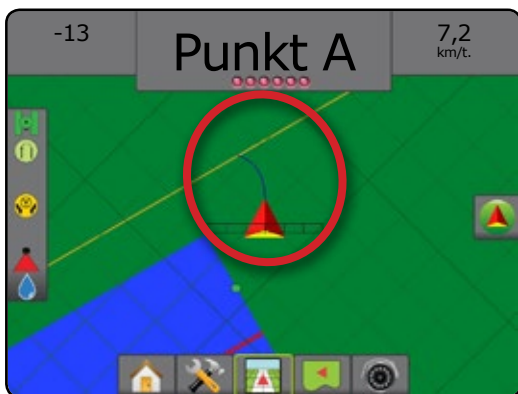
 Styrelinje med kurvet lookahead giver ved hjælp af en pil en indikation for, hvor den aktuelle styring vil føre køretøjet hen. Indstillingen for kurvet lookahead er tilgængelig i alle navigeringstilstande.

For at aktivere styrelinjen med kurvet lookahead:



1. Tryk på fanen NAVIGATION- OG NAVIGERINGSMULIGHEDER  for at vise navigationsindstillinger.
2. Vælg ikonet KURVET LOOKAHEAD .

En pil vises på navigationsskærmen.


Figur 6-18: Kurvet lookahead








For at fjerne styrelinjen med kurvet lookahead:

1. Tryk på fanen NAVIGATION- OG NAVIGERINGSMULIGHEDER  for at vise navigationsindstillinger.
2. Vælg ikonet KURVET LOOKAHEAD .

Markering af punkt A og B


 For at oprette en AB-styrelinje:

1. Kør til den ønskede position for Punkt A .
2. Tryk på fanen NAVIGATION- OG NAVIGERINGSMULIGHEDER  for at vise navigationsindstillinger.
3. **Imens køretøjet er i bevægelse**, tryk på ikonet PUNKT A .
4. Kør til den ønskede position for Punkt B .
5. Tryk på ikonet Punkt B  for at oprette en AB-linje.
6. "Vil du give denne styrelinje et navn?"


Tryk:

- Ja – for at indtaste et navn og gemme styrelinjen i konsollen
- Nej – for at oprette et navn automatisk og gemme styrelinjen i konsollen

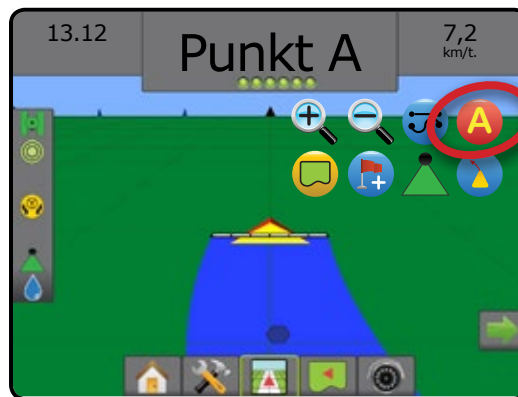
Konsollen begynder at vise navigationsinformation.

BEMÆRK: Ikonet PUNKT B  kan ikke vælges (gråt), før du har kørt minimumsafstanden (3,0 meter i Lige eller Kurvet navigering, 50,0 meter i navigeringen Cirkel Navigering).

BEMÆRK: Det er ikke nødvendigt at køre hele omkredsen af center-pivoteringen for at starte Cirkel Navigering.

Tryk på ikonet ANNULLER MARKERING  for at annullere kommandoen for Punkt A og vende tilbage til den forrige styrelinje (hvis oprettet).

Figur 6-19: Punkt A markering



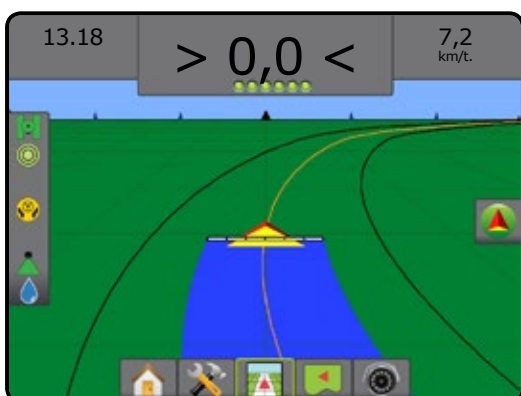
Figur 6-20: Punkt B markering



Figur 6-21: Gem styrelinje





Figur 6-22: Følg navigering



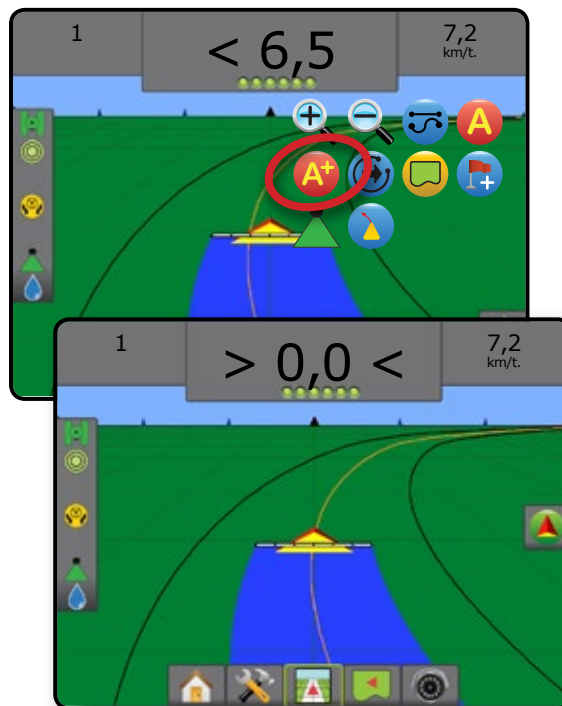
A+ tilpasningsfunktion

A+ tilpasningsfunktionen flytter den eksisterende styrelinje til køretøjets aktuelle position.


For at justere styrelinjen:

1. Tryk på fanen NAVIGATION- OG NAVIGERINGSMULIGHEDER  for at vise navigationsindstillinger.
2. Tryk på ikonet A+ TILPASNING .



Figur 6-23: A+ Tilpasning




Funktionen for næste styrelinje

Hvis der gemmes mere end en styrelinje, vil funktionen Næste styrelinje blive tilgængelig. Når der trykkes på funktionen for næste styrelinje , vil køretøjet blive rettet mod den næste styrelinje, der er gemt i konsollen.

For at skifte til andre tilgængelige styrelinjer:

1. Tryk på fanen NAVIGATION- OG NAVIGERINGSMULIGHEDER  for at vise navigationsindstillinger.
2. Tryk på ikonet NÆSTE STYRELINJE .

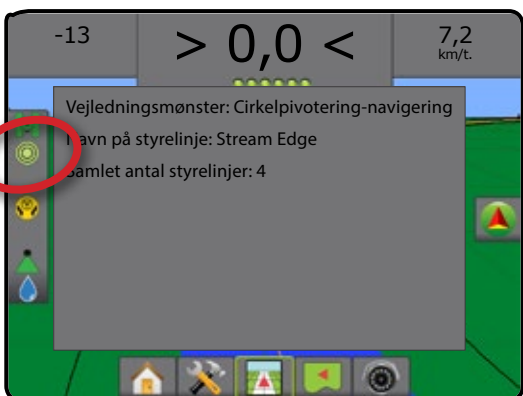
Skift mellem alle styrelinjer ved igen at trykke på ikonet NÆSTE STYRELINJE .

Figur 6-24: Næste styrelinje




For at se, hvilken styrelinje der er aktiv, tryk på ikonet Navigeringstilstand på statuslinjen.

Figur 6-25: Se hvilken styrelinje, der er aktiv.



Styrelinjer for Sidste passage

 Sidste passage-navigering muliggør reel sidste passage-navigering. Konsollen lokaliserer automatisk det nærmeste bearbejdede areal og navigerer parallelt på basis heraf.

For at aktivere styrelinjer for Sidste passage:

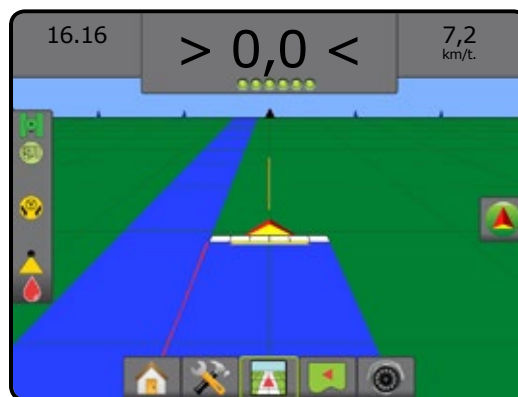
1. Kør til den ønskede position, og begynd behandling af det første spor.
2. Kør langs det bearbejdede areal.
3. Konsollen begynder at vise navigationsinformation.

BEMÆRK: Hvis der ikke foregik nogen udbringning under grænseprocessen, selvom der er oprettet en markgrænse, vil navigering ikke starte.

Figur 6-26: Anvend første spor



Figur 6-27: Følg navigering






Styrelinjer for Næste række

Næste række-navigering angiver, hvor den næste række befinder sig baseret på den programmerede Vejledende bredde, og muliggør navigering ved rækkens afslutning til den næste tilstødende række. Når operatøren signalerer enden af rækken, vil en lige Lige AB blive oprettet i den aktuelle række, og navigeringen muliggøres for den næste række. Når køretøjet befinder sig i Næste række, afbrydes navigeringen.

BEMÆRK: *Offset til næste række bliver beregnet ved hjælp af Vejledende bredde, som er oprettet i Opsætning af konsol under Opsætning af redskab.*

For at aktivere styrelinjer for Næste række:

1. Tryk på fanen NAVIGATION- OG NAVIGERINGSMULIGHEDER  for at vise navigationsindstillinger.
2. Ved afslutning af en række (mens man kører i lige linje) skal der trykkes på ikonet Punkt B .
 - ◀ Afslutningen af rækken markeres med et grønt punkt .
3. Vending mod den næste række.
4. På baggrund af retningens vending muliggøres navigering for den næste, tilstødende række.
 - ◀ Når køretøjet er i rækken, fjernes styrelinjen
5. Gentag ved afslutningen af den næste række.

BEMÆRK: *Funktionen Næste række-navigering understøtter ikke, at der springes rækker over.*

Figur 6-28: Markér slutning af række







Azimuth-grad

En azimuth er defineret som en vandret vinkel målt i urets retning fra en nordlig basislinje. Når der bruges en azimuth, er punktet, hvorfra azimuth-graden starter, centrum i en imaginær cirkel. Denne cirkel er opdelt i 360°. Nord = 0, Øst = 90, Syd = 180, Vest = 270.

En azimuth-grad kan indtastes for at bestemme den nøjagtige placering af køretøjet. Når en navigationstilstand er valgt, kan azimuth-graden indtastes.

For at oprette en styrelinje for azimuth-grad:

1. Tryk på fanen NAVIGATION- OG NAVIGERINGSMULIGHEDER  for at vise navigationsindstillinger.
2. Tryk på ikonet AZIMUTH  for at indtaste azimuth-grad.
3. Brug indtastnings-skærmen for at fastsætte azimuth-grad.
4. Tryk:
 - ▶ Accepter  for at gemme indstillingerne
 - ▶ Annuller  for at forlade tastaturet uden at gemme
5. "Vil du give denne guideline et navn?"
 - Tryk på:
 - ▶ Ja – for at indtaste et navn og gemme styrelinjen
 - ▶ Nej – for at oprette et navn automatisk

Konsollen vil begynde at levere navigationsinformation.

For at oprette yderligere azimuth-styrelinjer følger du samme fremgangsmåde som for den første azimuth-styrelinje.

Figur 6-29: Azimuth Navigering







UDBRINGNINGSGRÆNSE

Udbringningsgrænser opretter områder, hvor udbringning afvikles og ikke afvikles ved brug af ABSC eller BoomPilot. Markgrænser kan oprettes i alle navigeringstilstande. Én udvendig grænse og op til fem (5) indvendige grænser kan gemmes på én gang.



Ved hjælp af Data->Jobdata->Administrér eller med Fieldware Link kan en bruger kopiere og redigere jobs til at genbruge markgrænser og styrelinjer til forskellige udbringninger over den samme mark.


For at oprette en ekstern markgrænse:

1. Kør til det ønskede sted i udkanten af marken/udbringningsarealet.
2. Tryk på fanen NAVIGATION- OG NAVIGERINGSMULIGHEDER  for at vise navigeringsindstillinger.
3. Mens køretøjet er i bevægelse, tryk på ikonet MARKGRÆNSE .
4. Kør langs markens/arealets ydergrænse.
5. Fuldfør markgrænse:
 - ▶ Kør til en bredde af et spor fra udgangspunktet. Markgrænsen lukkes automatisk (den hvide sporvisning bliver sort).
 - ▶ Tryk på ikonet FULDFØR MARKGRÆNSE . En lige linje fuldfører markgrænsen mellem din aktuelle position og udgangspunktet
6. Tryk på:
 - ▶ Gem – for at gemme markgrænsen
 - ▶ Slet – for at slette markgrænsen

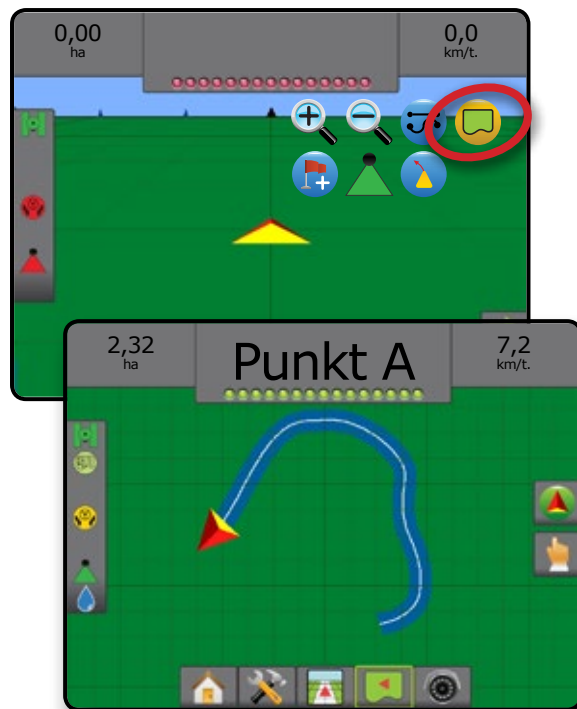
BEMÆRK: På den eksterne eller oprindelige markgrænse er ikonet for FULDFØR MARKGRÆNSE  ikke valgbart (fremstår i gråt), før du har kørt minimumsafstanden (fem gange sporbredden).

Hvis der kortlægges en markgrænse med en eller flere bomme foldet og slået fra, er det nødvendigt at opretholde denne bomkonfiguration for grænsesporrets løbetid. Eventuelle ændringer i antallet af aktive bomme, og derfor bredden af maskinen, efter grænsekortlægningsprocessen er startet, vil resultere i udbringningens kortlægning af markgrænsen ved yderkanten af alle de programmerede bomme - ikke nødvendigvis dem, som er aktive på ethvert givet tidspunkt under grænsesporret.

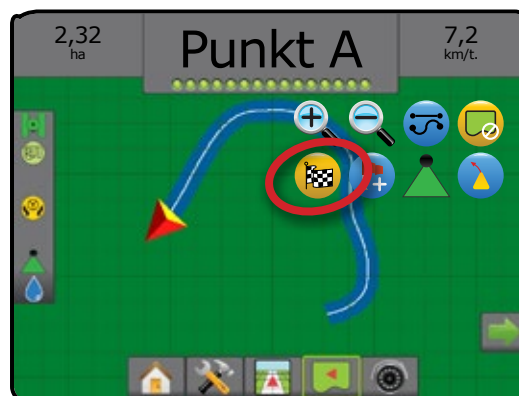
Ved kortlægningen af en markgrænse med nogle bomme slået fra, er det nødvendigt at sætte BoomPilot til manuel tilstand  og aktivere masteren og Bom-kontakter til alle bomme, der vil blive anvendt under grænsesporret. Når grænsesporret er fuldført, kan Bom-kontakterne slås fra, hovedkontakt forbliver slået TIL, BoomPilot kan returneres til Automatisk tilstand  og automatisk bomsektionskontrol kan derefter anvendes.

BEMÆRK: Hvis en markgrænse er kortlagt med nogle bomme foldet som beskrevet ovenfor, kan det være nødvendigt at anvende ikonet A + TILPASNING  på styrelinjen over til den korrekte position for efterfølgende spor i marken.

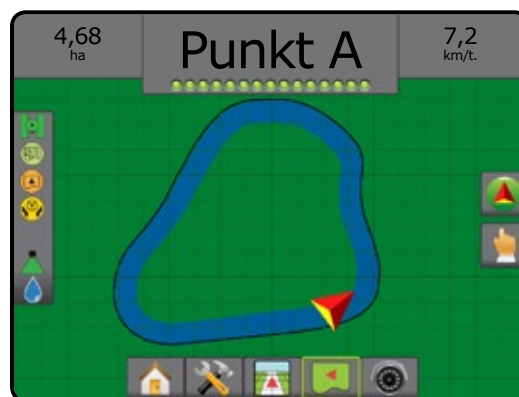
Figur 6-30: Markgrænse under udførelse



Figur 6-31: Fuldfør markgrænse – Lige linje til udgangspunktet




Figur 6-32: Fuldfør markgrænse – Kør til udgangspunktet



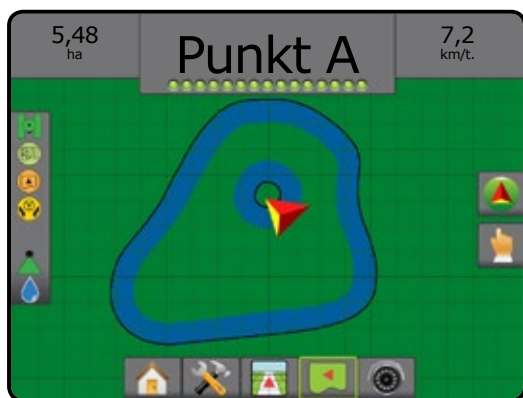
Figur 6-33: Gem markgrænse




Brug ikonet ANNULLER MARKGRÆNSE  for at annullere oprettelsen af den nye markgrænse og vende tilbage til den forrige markgrænse (hvis den er oprettet).

For at oprette en eller flere indvendige markgrænser følg de samme trin som den oprindelige markgrænse.

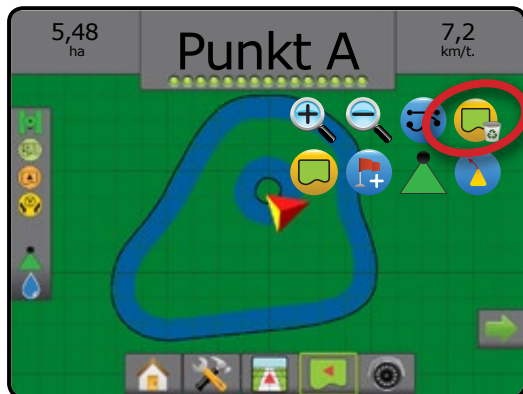
Figur 6-34: Tilføj intern markgrænse





Når du opretter en ekstern eller oprindelig markgrænse, vil grænselinjen være på ydersiden af den ydre bomsektion. Når du opretter en indre eller yderligere markgrænse, vil grænselinjen være på indersiden af den indre bomsektion.

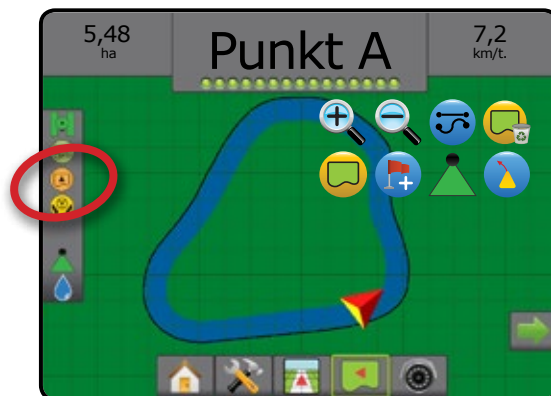
Brug ikonet SLET MARKGRÆNSE  for at slette alle markgrænser for det aktuelle job.

Figur 6-35: Fuldfør markgrænse – Kør til udgangspunktet



Ud for din aktuelle position vises ikonet INDENFOR MARKGRÆNSE  eller ikonet UDENFOR MARKGRÆNSE  på statuslinjen, når markgrænsen er oprettet.

Figur 6-36: Fuldfør markgrænse – Kør til udgangspunktet



OVERSIGT

INDLEDNING

HOVEDMENU

FULD SKÆRM

OPSÆTNING

NAVIGERING

GPS

REDSKAB

DRÅBEMONITOR




RETUR-TIL-PUNKT

Retur-til-punkt muliggør navigering tilbage til et oprettet punkt i Køretøjsvisning og Markvisning. I Køretøjsvisning vejleder en pil køretøjet tilbage til det etablerede punkt. I Markvisning vises kun punktet.

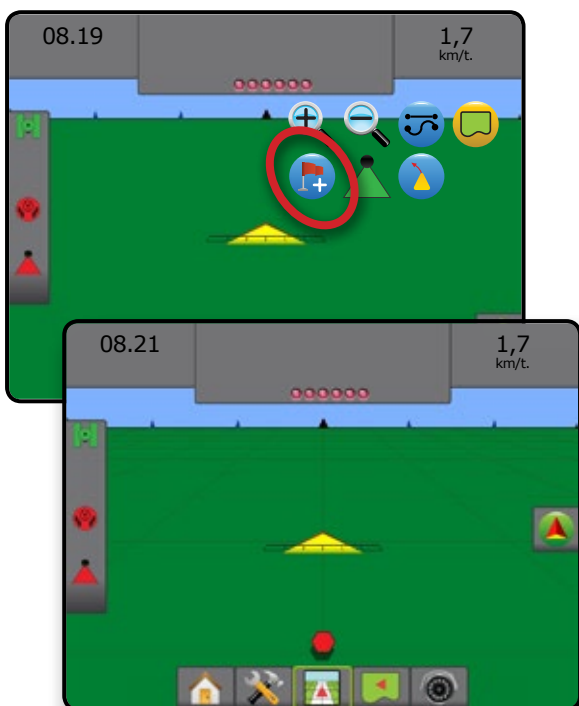
Et returpunkt er jobspecifikt og forbliver aktivt i det aktive job, indtil det annulleres.

Markering af et returpunkt

For at markere et returpunkt:



1. Kør til den ønskede position for returpunkt .
2. Tryk på fanen NAVIGATION- OG NAVIGERINGSMULIGHEDER  for at vise navigationsindstillinger.
3. Tryk på ikonet TILFØJ PUNKT .

Figur 6-37: Returpunkt oprettet – Køretøjsvisning



Slet returpunktet

For at slette det oprettede returpunkt:

1. Tryk på fanen NAVIGATION- OG NAVIGERINGSMULIGHEDER  for at vise navigationsindstillinger.
2. Tryk på ikonet SLET PUNKT .



Ikonet for Slet punkt er ikke tilgængeligt, når Retur-til-punkt navigering er aktiv.

Figur 6-38: Slet punkt




Navigering til et returpunkt

For at vise afstand og navigering til det oprettede returpunkt:

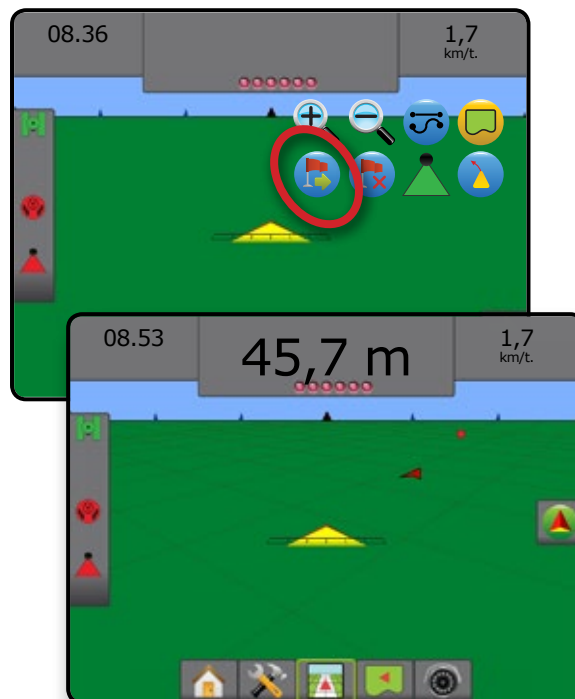
1. Tryk på fanen NAVIGATION- OG NAVIGERINGSMULIGHEDER  for at vise navigationsindstillinger.
2. Tryk på ikonet RETUR-TIL-PUNKT NAVIGERING .

Konsollen begynder at levere information i navigeringslinjen om afstanden fra køretøjet til det markerede punkt.

Brug ikonet ANNULLER RETUR-TIL-PUNKT NAVIGERING  for at skjule afstanden og navigeringen til det oprettede punkt.

Navigering kan ikke beregnes, når "?" vises i navigeringslinjen.

Figur 6-39: Retur-til-punkt navigering – Køretøjsvisning



BOOMPILOT



Enkel sektion


Hvis et SmartCable eller et Sektionstyremodul (SDM) er til stede, bruges BoomPilot til at slå alle bomme til eller fra. Der vises kun én bomsektionsbredde, og der er intet ikon i statuslinjen.

BEMÆRK: Hvis SmartCable eller Sektionstyremodul (SDM) er til stede, henvises der til SmartCable- eller SDM-sektionen for yderligere oplysninger.


Konsol alene

For at slå udbringning til eller fra ved hjælp af konsollen:

1. Tryk på fanen NAVIGATION- OG NAVIGERINGSMULIGHEDER  for at vise navigationsindstillinger.
2. Tryk på ikonet BOOMPILOT .

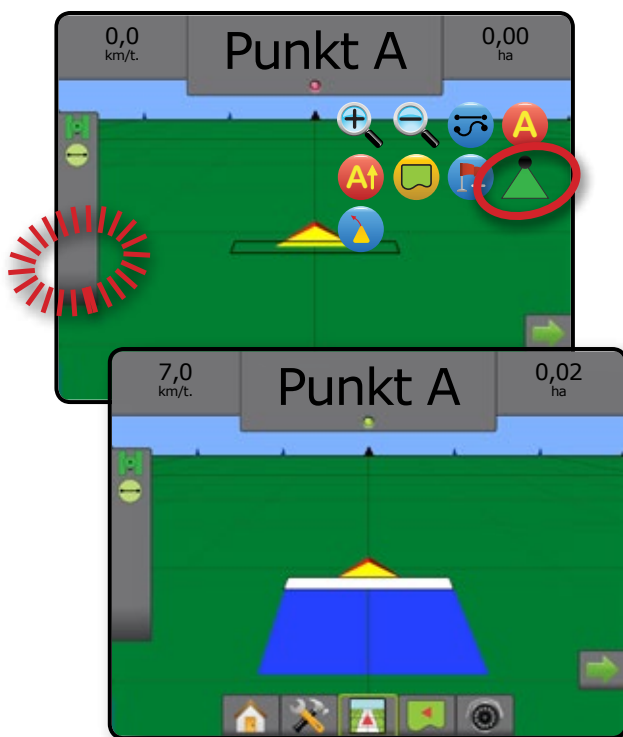
BEMÆRK: GPS er ikke tilgængelig, når ikonet BOOMPILOT er gråt .

I områder, hvor udbringning ikke er ønsket:

- ◀ Tryk på ikonet BOOMPILOT .


Tryk igen på ikonet BOOMPILOT  for at genoptage udbringning.

Figur 6-40: Alle bomme slået til/fra – Ingen SDM



Med valgfri arbejde til/fra-kontakt

BoomPilot kan tilsidesættes ved hjælp af kontakten Arbejde til/fra.

BEMÆRK: Hvis kontakten til Arbejde til/fra står i positionen "til", vil hele sektionen blive aktiveret, og ikonet BOOMPILOT  vil ikke have nogen virkning.

Brug af arbejde til/fra-kontakten

For at slå udbringning til ved hjælp af arbejde til/fra-kontakten:



1. Drej kontakten Arbejde til/fra til positionen "til".

For at slå udbringning fra ved hjælp af arbejde til/fra-kontakten:

1. Drej kontakten Arbejde til/fra til positionen "fra".

Brug af konsollen

For at styre udbringning ved hjælp af konsollen:

1. Arbejde til/fra-kontakt skal forblive i "fra"-position.
2. Tryk på fanen NAVIGATION- OG NAVIGERINGSMULIGHEDER  for at vise navigationsindstillinger.
3. Tryk på ikonet BOOMPILOT .




BEMÆRK: GPS er ikke tilgængelig, når ikonet BOOMPILOT er gråt .

I områder, hvor udbringning ikke er ønsket:



1. Tryk på ikonet BOOMPILOT .

Tryk igen på ikonet BOOMPILOT  for at genoptage udbringning.

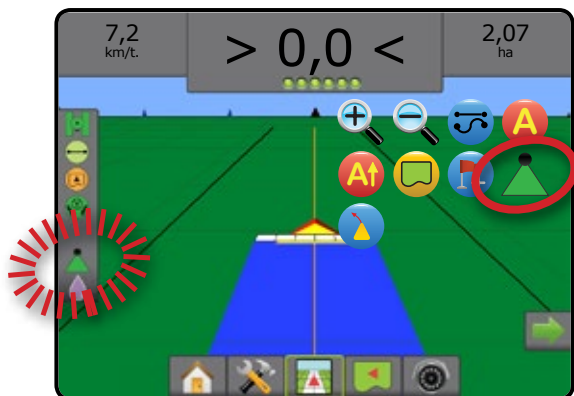
SmartCable eller Sektionstyremodul (SDM)

Hvis et SmartCable eller Sektionstyremodul (SDM) er til stede, bruges BoomPilot til at indstille automatisk sektionstyring til fra/manuel , automatisk  eller alle er slået til .

BEMÆRK: Der henvises til Enkel sektion for at se eksempler, hvis SmartCable eller Sektionstyremodul (SDM) ikke er til stede.




GPS er ikke tilgængelig, når ikonet BOOMPILOT er gråt . BoomPilot statuslinje-ikon vil være fra/manuel .

Figur 6-41: Fra automatisk til tilstanden for alle sektioner er slået til






Konsol alene


For at skifte BoomPilot til automatisk :




1. Tryk på fanen NAVIGATION- OG NAVIGERINGSMULIGHEDER  for at vise navigationsindstillinger.
2. Tryk på ikonet BOOMPILOT .
◀Automatisk – statuslinje-ikonet bliver grønt 

I områder, hvor udbringning ikke er ønsket:



1. Tryk på fanen NAVIGATION- OG NAVIGERINGSMULIGHEDER  for at vise navigationsindstillinger.
2. Tryk på ikonet BOOMPILOT .
◀Fra/Manuel – statuslinje-ikonet bliver rødt 

Tryk igen på ikonet BOOMPILOT  for at genoptage udbringning.



For at slå alle sektioner til :




1. Tryk på fanen NAVIGATION- OG NAVIGERINGSMULIGHEDER  for at vise navigationsindstillinger.
2. Tryk på og hold ikonet BOOMPILOT  nede.
◀Alle slået til – statuslinje-ikonet bliver gult 

Matrix Pro GS BoomPilot kontaktkonfiguration




BoomPilot (ABSC)-system	Mængdestyring		RC med intern SDM		Arbejdsafbryder	Sprøjteikon
	Master	Bom-kontakter	Master	Bom-kontakter		
Automatisk tilstand	Til	Fra	Til	Til	Fra	
Manuel tilstand	Til	Til	Til	Til	Fra	

Mængdestyring eller Switchbox

For at skifte BoomPilot mellem positionerne fra/manuel  og automatisk , når en mængdestyring eller switchbox er i systemet:


1. Drej mængdestyringens hovedkontakt til positionen "Til". De enkelte bomsektionskontakter skal forblive på positionen "Fra".
2. Tryk på fanen NAVIGATION- OG NAVIGERINGSMULIGHEDER  for at vise navigationsindstillinger.
3. Tryk på ikonet BOOMPILOT .
◀Automatisk – statuslinje-ikonet bliver grønt 

I områder, hvor udbringning ikke er ønsket:


1. Tryk på fanen NAVIGATION- OG NAVIGERINGSMULIGHEDER  for at vise navigationsindstillinger.
2. Tryk på ikonet BOOMPILOT .
◀Fra/Manuel – statuslinje-ikonet bliver rødt 




Tryk igen på ikonet BOOMPILOT  for at genoptage udbringning.

ELLER

1. Slå manuelt hovedkontakten til mængdestyring "fra" for at lukke for bommene.
◀Fra/Manuel – statuslinje-ikonet bliver rødt 

Slå hovedkontakten "til" igen for at genoptage udbringning.

For at slå alle sektioner til :

1. Tryk på fanen NAVIGATION- OG NAVIGERINGSMULIGHEDER  for at vise navigationsindstillinger.
2. Tryk på og hold ikonet BOOMPILOT  nede.
◀Alle slået til – statuslinje-ikonet bliver gult 

Mængdestyring med internt sektionstyremodul (SDM)

Når du bruger mængdestyring med et internt sektionstyremodul, skal både hovedkontakten og bomsektionskontakter være i "Til" position.

Arbejde til/fra-kontakt

Når installeret, skal arbejde til/fra-kontakten forblive i "fra" position for alle opsætningsindstillinger.

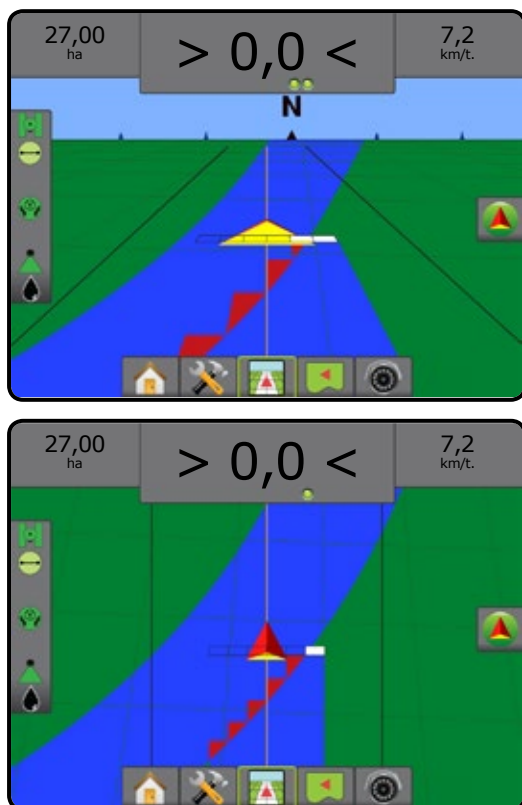
ZOOM IND/UD

Køretøjsvisning

Zoom ind/ud og Perspektiv bruges til at justere køretøjets visning eller perspektiv fra køretøjsvisning til fugleperspektiv.

- Zoom ind justerer visning til køretøjsvisning og viser et kompas i horisonten.
- Zoom ud justerer visning til fugleperspektiv

Figur 6-42: Zoom ind til zoom ud



Markvisning

Zoom ind/ud bruges til at justere det synlige areal på kortet.

- Zoom ind vil mindske størrelsen af det synlige kortlagte areal
- Zoom ud vil øge størrelsen af det synlige kortlagte areal

PANORAMA

I Navigering i Markvisning gør Panorama det muligt manuelt at flytte fokus som ønsket. Den asymmetriske position på skærmen vil bevares, indtil der trykkes på ikonet Verden.

For at få adgang til Panorama og panorere hen over skærmen:

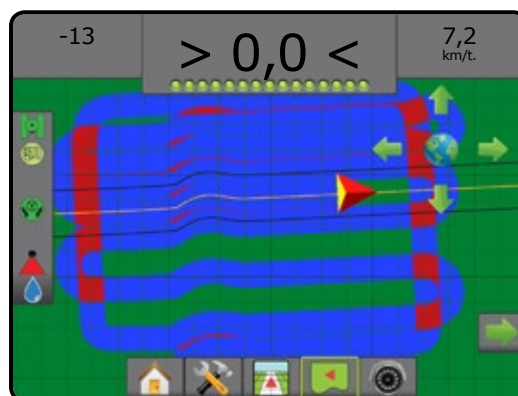
1. Tryk på fanen SKÆRMINDSTILLINGER .
2. Tryk på
 - ▶ OG TRÆK SKÆRM i den tilsvarende retning for at flytte visningen på skærmen.
 - ▶ PILE i den tilsvarende retning for at flytte visningen på skærmen (ned, venstre, højre, op).
 - ▶ VERDENSVISNING-ikon for at centrere køretøj på skærmen og udvide skærmvisningen det bredeste areal til rådighed.

BEMÆRK: Tryk, og hold PILENE nede for hurtig justering af indstillingerne.

For at lukke indstillinger for panorama:

1. Tryk på fanen LUK INDSTILLINGER .



Figur 6-43: Panorama




SÆRLIGE INDSTILLINGER FOR REALVIEW

RealView-navigering giver et levende videoinput til skærmen i stedet for et computergenereret billede.

Hvis et videovælgermodul (VMS) er installeret på systemet, er to (2) videoindstillinger tilgængelige:

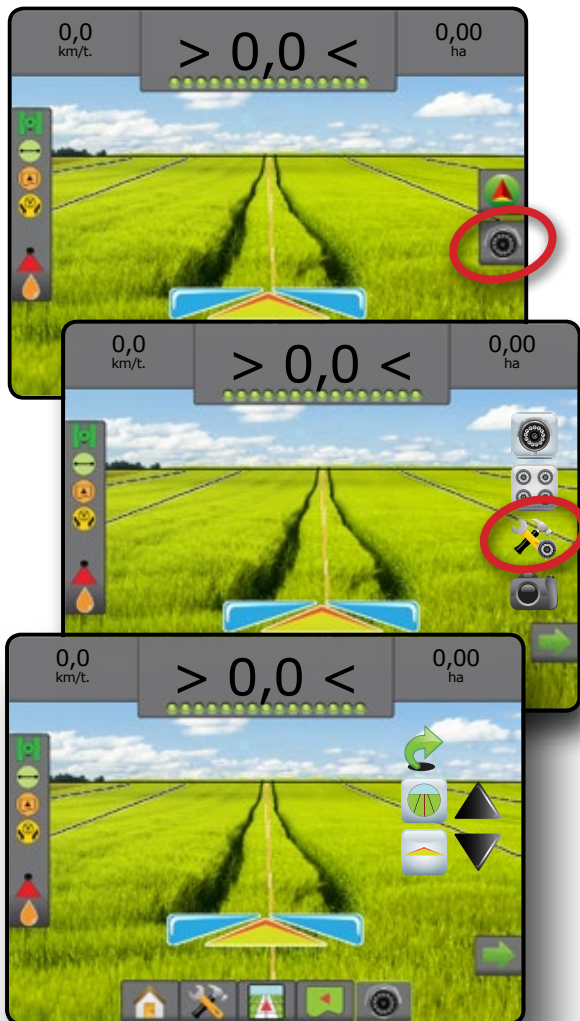
- ▶ Enkelt skærbillede  – en (1) ud af op til otte (8) kamerainput kan vælges for at ændre visningen af videoinput.
- ▶ Opdelt skærbillede  – der kan vælges mellem et (1) eller to sæt (2) af fire (4) billeder (A/B/C/D eller E/F/G/H), således at skærmen er inddelt i fire separate billeder.

Også tilgængelige er:

- ▶ RealView kamera  – gemmer et stillbillede af den aktuelle visning på skærmen til et USB-drev

RealView-navigering omfatter også navigering over video, en styrevinkelindikator og mulighed for at tage et billede.

Figur 6-44: Indstillinger for RealView




Figur 6-45: Valg af enkelt kamera









Figur 6-46: Vælg Opdelt skærbillede



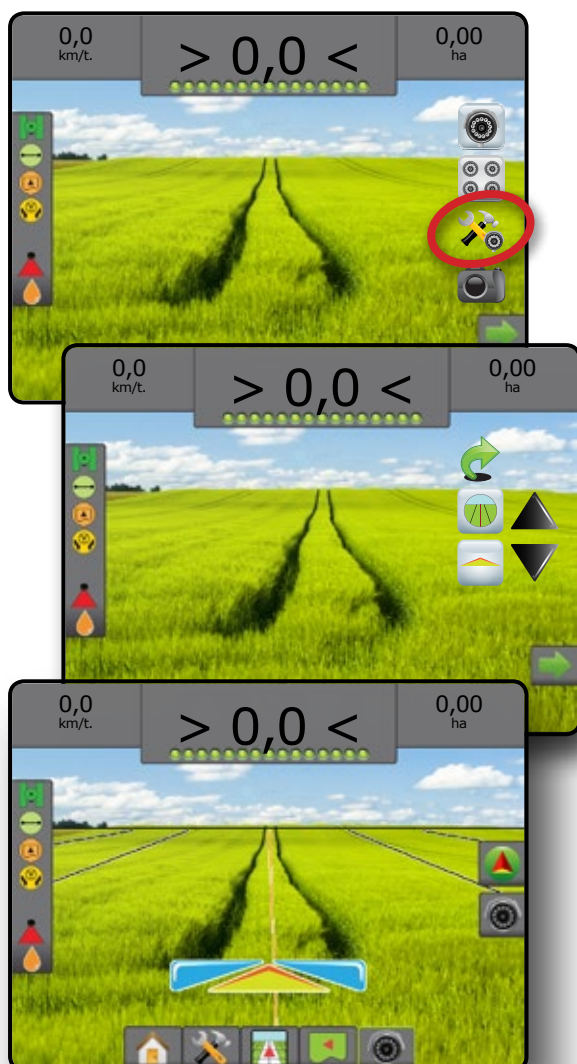
Opsætningsindstillinger for RealView

 Opsætningsindstillinger for RealView åbner yderligere navigeringsværktøjer, herunder navigering over video og en styrevinkelindikator.

For at åbne indstillinger for RealView:

1. Tryk på fanen INDSTILLINGER FOR REALVIEW  for at vise indstillinger for RealView
2. Tryk på ikonet INDSTILLINGER FOR REALVIEW-NAVIGERING .
3. Vælg mellem:
 - ▶ Navigering over video  – placerer tredimensionale styrelinjer over billederne for navigationshjælp
 - ▶ Styrevinkelindikator  – viser, i hvilken retning rattet skal justeres
 - ▶ Justering af horisontlinje   – justerer skærmmhorisontlinjen op eller ned

Figur 6-47: Opsætningsindstillinger for RealView






KAPITEL 7 - GPS

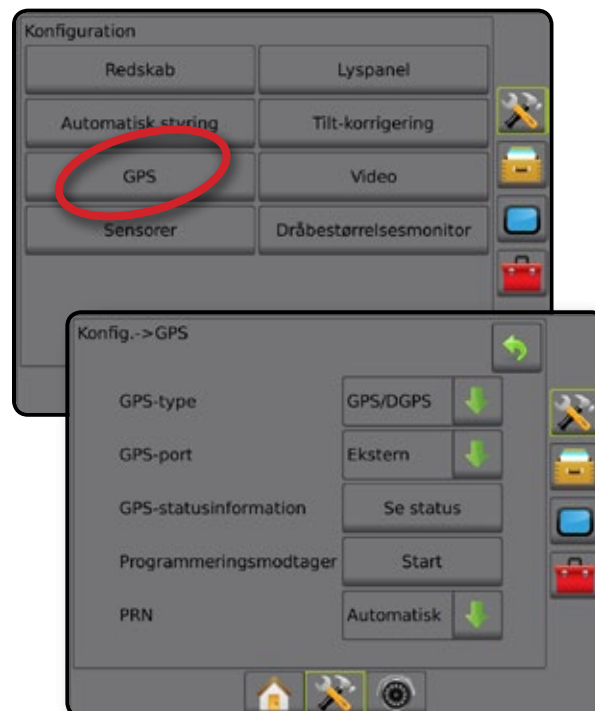
GPS bruges til at konfigurere GPS-type, GPS-Port og PRN samt til visning af GPS-statusinformation.

GPS

BEMÆRK: Disse indstillinger er nødvendige for Assisteret/automatisk styring og drift af tilt-sensor, såvel som til korrekt redskabsbetjening.

1. Tryk på sidefanen KONFIGURATION .
2. Tryk på **GPS**.
3. Vælg mellem:
 - ▶ GPS-type – sætter til at acceptere GPS- kildetransmission
 - ▶ GPS-port – sætter (D)GPS kommunikationsport
 - ▶ GPS-statusinformation – viser information om GGA/VTG (dataniveauer), antal satellitter, HDOP, PRN, GGA kvalitet, GPS-modtager, modtagerversion og UTM-zone
 - ▶ Programmeringsmodtager – giver mulighed for direkte programmeringsmodtager af GPS-modtageren via en kommandolinje-grænseflade
 - ▶ PRN – vælger den SBAS PRN, der vil levere GNSS differential korrektionsdata
 - ▶ Skift PRN – når PRN ikke er automatisk, vil et andet alternativ SBAS PRN levere et andet sæt af GNSS differential korrektionsdata.
4. Tryk på RETUR-pilen  eller på sidefanen KONFIGURATION  for at vende tilbage til Konfiguration-skærmen.

Figur 7-1: GPS

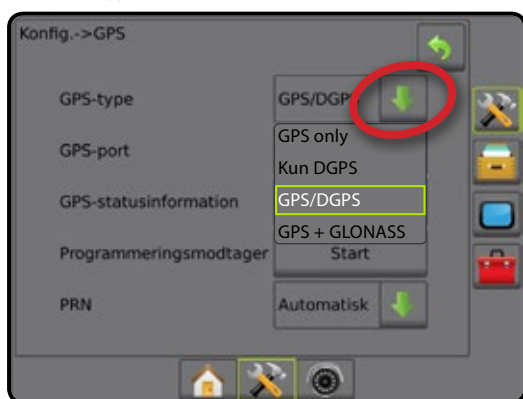


GPS-type

GPS-typen kan brugerdefineres til at bruge GPS-signaler (kun ukorrigerede signaler), DGPS-signaler (kun korrigerede signaler) eller begge signaltyper.

- Tryk på NED-pilen ↓ for at åbne listen over indstillinger.
- Vælg:
 - ▶ GPS only – ukorrigerede signaler
 - ▶ Kun DGPS – differentielt korrigerede signaler
 - ▶ GPS/DGPS – begge signaltyper
 - ▶ GPS+GLONASS – ukorrigerede signaler fra både GPS- og GLONASS-systemer

Figur 7-2: GPS-type



BEMÆRK: Når "GPS + GLONASS" er valgt, er PRN ikke tilgængelig og vises heller ikke på skærmen.

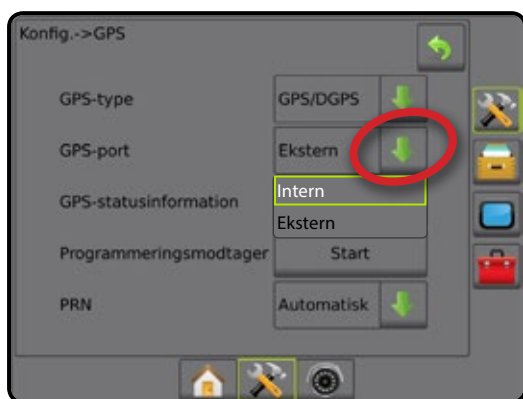
GPS-port

COM-porten kan indstilles til "Intern" for at bruge det interne (D) GPS (hvis installeret) og send ud, eller "Ekstern" for at modtage eksterne (D) GPS-data.

- Tryk på NED-pilen ↓ for at åbne listen over indstillinger.
- Vælg:
 - ▶ Intern – brug det interne (D)GPS (hvis installeret) og send ud
 - ▶ Ekstern – modtag eksterne (D)GPS-data

BEMÆRK: GPS-porten skal være sat til ekstern, hvis der arbejdes med GPS-signaler som Omnistar HP/XP eller RTK.

Figur 7-3: GPS-port



Minimumskrav til konfiguration af ekstern modtager

Nedenstående minimumskrav til konfiguration skal opfyldes, før at Matrix'en kan tilsluttes og arbejde sammen med en ekstern GPS-modtager.

Seriel Port indstillinger	
Baud-rate:	19.200
Data bits:	8
Paritet:	Ingen
Stop bits:	1

Seriel Port tilslutningskrav	
Serielt RS-232 kabel m 9-pin hanstik	
BEMÆRK: Kan kræve Nul-modem adapter afhængigt af modtagerens stikforbindelse.	

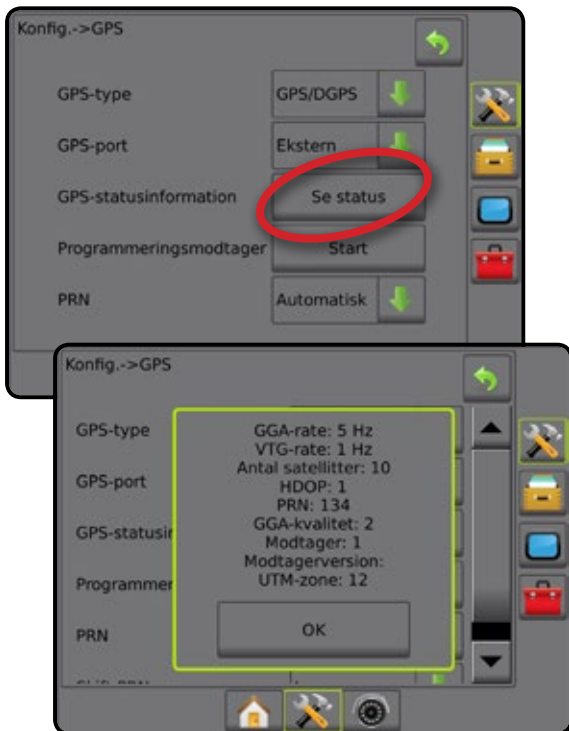
NMEA-streng	
GGA	5 Hz
Valgfri VTG	5 Hz, 2 Hz, Fra
ZDA	0,2 Hz

GPS-statusinformation

GPS-status illustrerer et snapshot af den aktuelle GPS-statusinformation.

- Tryk på **Se status**.
 - Vis data, herunder:
 - ◀GGA/VTG (Data-rates) – antal GPS-positioner per sekund.
 - ◀Antal satellitter – antallet af synlige GPS-satellitter (et minimum på 4 er nødvendigt for at modtage DGPS)
 - ◀HDOP – udtryk for kvaliteten af satellitgeometrien i det horisontale plan. En HDOP-værdi på mindre end 2 foretrækkes.
 - ◀PRN – den aktuelle DGPS satellit-ID
 - ◀GGA kvalitet – den nuværende kvalitetsindikator for GPS-signalet (se GGA-diagram)
 - ◀Modtager – den nuværende modtagerindikator
 - ◀Modtagerversion – softwareversionen, som er installeret på modtageren
 - ◀UTM-zone – zone, hvor man i øjeblikket er lokaliseret
 - Tryk på **OK** for at vende tilbage til skærmen for GPS -opsætning
- BEMÆRK:** Alle informationerne er "ugyldige", hvis der ikke modtages et GPS-signal.

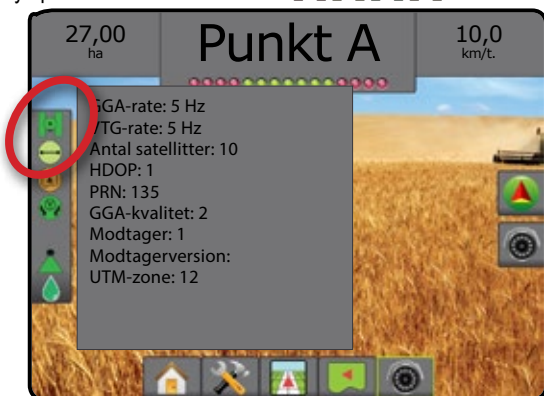
Figur 7-4: GPS-statusinformation



GPS-statusinformation på navigeringsskærme

GPS-status viser information om datahastigheder, antal tilgængelige satellitter og satellitkvalitet samt ID.

1. Tryk på ikonet for GPS-STATUS :



GGA krav

Den GGA-kvalitet, der kræves for at kunne arbejde med forskellige signaltyper, kan variere. Se nedenstående tabel.

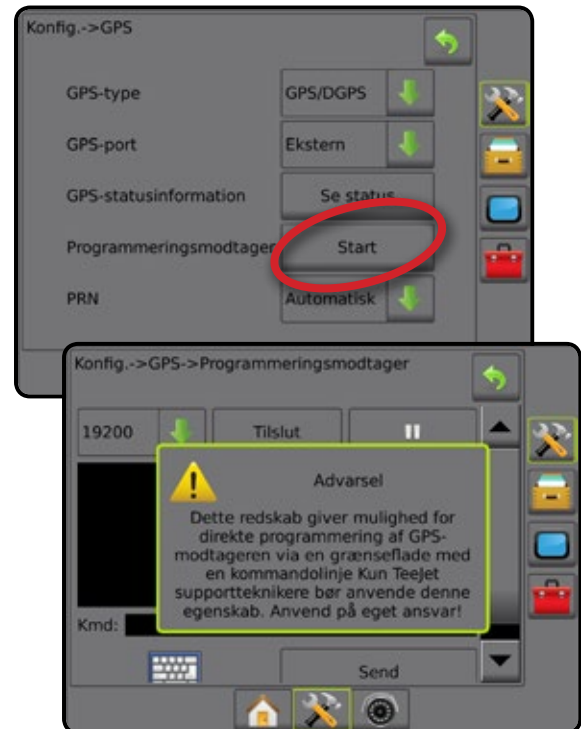
Service	Indikator	Nøjagtighed
Kun GPS	1	<3 m
WAAS/EGNOS/Beacon	2	<1 m
RTK	4	4 cm
Omnistar HP/XP	5	10 cm
Glide/ClearPath	9	<1 m

Programmeringsmodtager

Programmeringsmodtager - giver mulighed for direkte programmeringsmodtager af GPS-modtageren via en grænseflade med en kommandolinje. Kun TeeJet supportteknikere bør anvende denne egenskab. Benyt på eget ansvar!


1. Tryk på **Start**.
2. Juster programmeringsmodtager som krævet.

Figur 7-5: Programmeringsmodtager

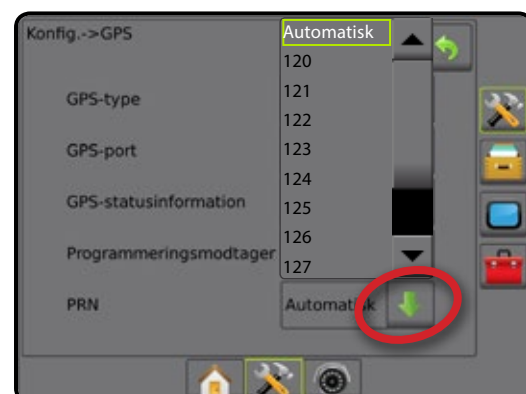


PRN

PRN vælger SBAS PRN, der vil levere GNSS differential korrektionsdata.


1. Tryk på NED-pilen  for at åbne listen over indstillinger.
2. Vælg:
 - ▶ Automatisk – automatisk PRN-udvælgelse
 - ▶ Nummer – kontakt din lokale forhandler for det nummer, som er forbundet med din driftsplacering

Figur 7-6: PRN



Skift PRN

Når PRN ikke er automatisk, vil et andet skift SBAS PRN levere et andet sæt af GNSS differential korrektionsdata.

1. Tryk på NED-pilen  for at åbne listen over indstillinger.
2. Vælg:
 - ▶ Intet – intet Skift PRN-nummer
 - ▶ Nummer – kontakt din lokale forhandler for det nummer, som er forbundet med din driftsplacering

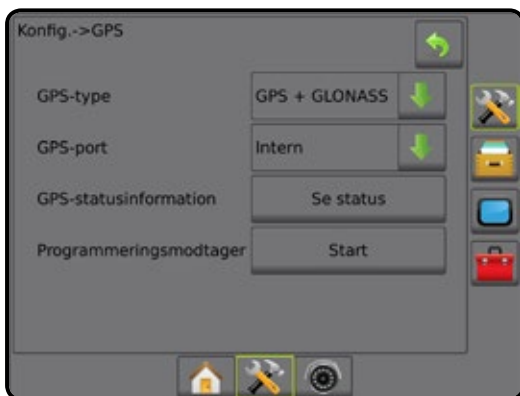
Figur 7-7: Skift PRN



PRN vises ikke

Når GPS-type er indstillet til "GPS + GLONASS", er PRN-indstillinger ikke tilgængelige og vises heller ikke på skærmen.

Figur 7-8: PRN



KAPITEL 8 - OPSÆTNING AF REDSKAB

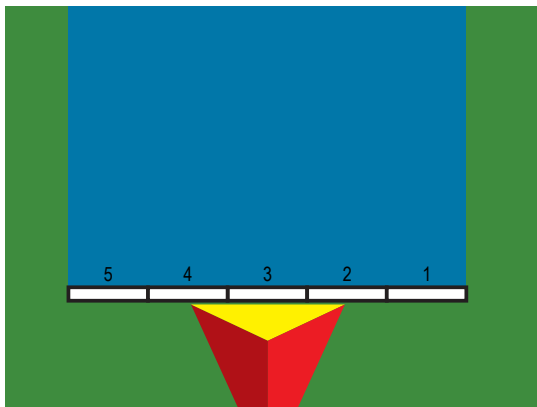
Opsætning af redskab anvendes til at angive forskellige indstillinger forbundet med enten lige tilstand, spredertilstand eller rystet tilstand. Opsætninger kan variere afhængig af, om SmartCable eller Sektionstyremodul (SDM) er til stede.

Redskabstype

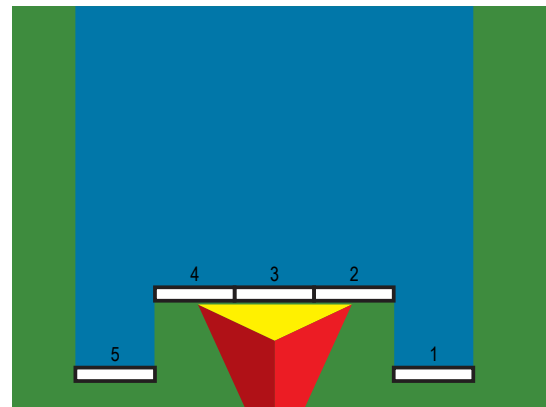
Redskabstype vælger den type udbringningsmønster, der bedst repræsenterer dit system.

- I Lige tilstand – har bomsektioner ingen længde og er på en linje en fast afstand mellem antennen
- I Spredertilstand – er en virtuel linje oprettet i overensstemmelse med de leveringsdiske, hvorfra udbringningssektionen eller sektionerne kan variere i længde og kan være i forskellige afstande fra linjen
- I Rystet tilstand - er en virtuel linje oprettet i overensstemmelse med sektion 1, hvorfra udbringningssektionen eller sektionerne ingen længde har og kan være i forskellige afstande fra antenne

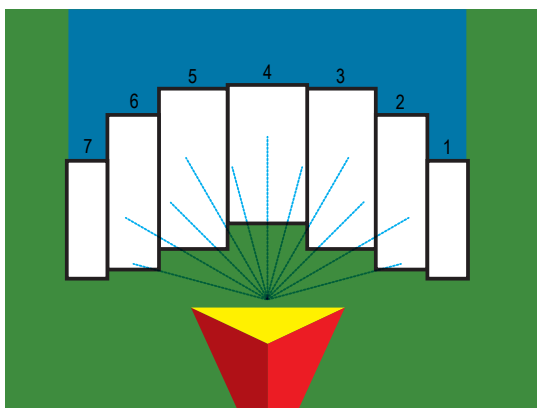
Figur 8-1: Redskabstype – lige



Figur 8-3: Redskabstype – rystet



Figur 8-2: Redskabstype – spreder



Sektionsnumre:

Sektioner er nummereret fra venstre til højre, mens de vender i maskinens fremadgående retning.

GRUNDLÆGGENDE SKÆRMBRUG

Utilgængelige indstillinger, når job er aktivt

Når et job er aktivt, er nogle opsætningsindstillinger ikke tilgængelige. Se diagrammet over menustruktur for konsolopsætning for angivelse af, hvilke indstillinger der ikke er tilgængelige.

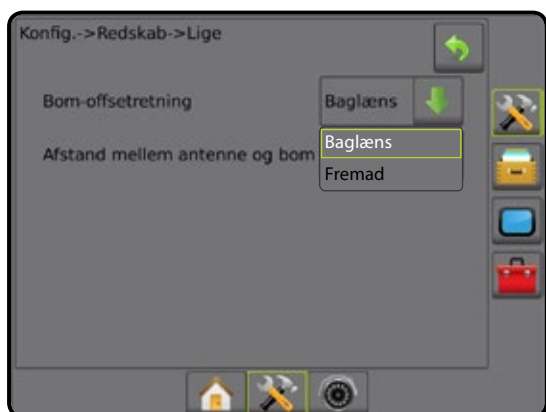
Figur 8-4: Eksempler på utilgængelige indstillinger



Menuvalg fra rullemenu

Tryk på NED-pilen ↓ for at åbne indstillingerne. Brug OP/NED-pile ▲ ▼ eller scrollbar, hvis det er nødvendigt, for at rulle gennem udvidet liste. Vælg den passende indstilling. Tryk et vilkårligt sted på skærmen uden for rullemenuen for at lukke listen uden at vælge en indstilling.

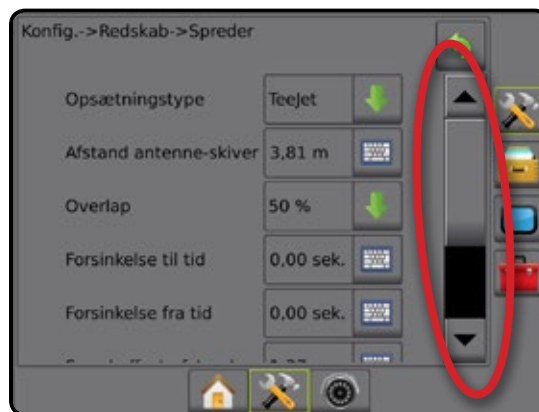
Figur 8-5: Eksempel på rullemenu



Rulleskærme

Nogle skærme har mere information eller flere indstillinger, der er synlige ud over det aktuelle skærbillede. Brug OP/NED-pilene ▲ ▼ eller scrollbar for at få adgang til yderligere indstillinger eller information, som ikke aktuelt vises på skærmen.

Figur 8-6: Eksempel på rulleskærm

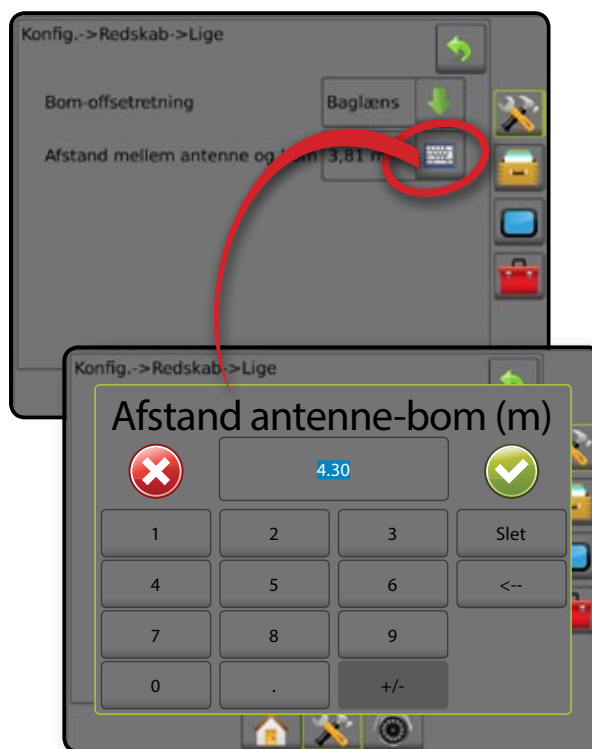


Skærmtastatur

Tryk på ikonet TASTATUR . Brug det numeriske tastatur til at indtaste en værdi.

Tryk på ikonet ACCEPTER for at gemme indstillingerne, eller på ikonet ANNULLER for at forlade tastaturet uden at gemme.


Figur 8-7: Eksempel på tastatur




OPSÆTNING AF ENKEL SEKTION

Opsætning af enkelt sektion bruges, når SmartCable eller Sektionstyremodul (SDM) ikke er i systemet. Hele bom- eller leveringsarealet anses for at være én sektion.

BEMÆRK: Der henvises til "Opsætning af SmartCable eller Sektionstyremodul" for at se opsætningsvejledning, hvis SmartCable eller Sektionstyremodul (SDM) er til stede.

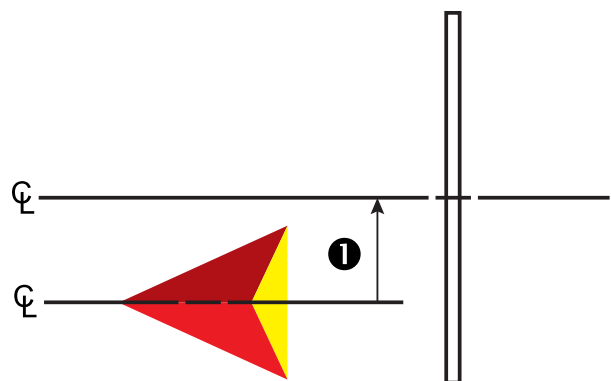
- Tryk på sidefanen KONFIGURATION .
- Tryk på **Redskab**.
- Vælg mellem:
 - ▶ Maskintype – anvendes til at vælge den type maskine, der bedst repræsenterer din maskine.
 - ▶ GPS antennehøjde - anvendes til at måle højden af antennen fra jorden. Intervallet er 0,0 til 10,0 meter.
 - ▶ Redskabstype – anvendes til at vælge sektionlayoutet for bearbejdet produktplacering.
 - ▶ Redskab offset-afstand ① – bruges til at indtaste afstanden fra centerlinjen af maskinen til midten af redskabet. Intervallet er 0 til 10,0 meter.

BEMÆRK: For detaljerede opsætningsanvisninger henvises der til sektionen for Redskab offset i dette kapitel.
 - ▶ Redskab offset-retning ① – retning fra centerlinjen af maskinen til midten af redskabet, mens det vender i maskinens fremadgående retning
 - ▶ Vejledende bredde – bruges til at indtaste afstanden mellem styrelinjerne. Intervallet er 1,0 til 75,0 meter.
 - ▶ Udbringningsbredde [lige redskabstype] – bruges til at indtaste redskabets samlede bredde.
 - ▶ Arbejdsbredde [sprederredskabstype] – bruges til at indtaste den samlede bredde af redskabet.
 - ▶ Anvendt Alarm – bruges til at oprette en advarsel til at signalere, når du indtager eller forlader et bearbejdet areal
 - ▶ Anvendt alarmindgangstid – når alarmer for bearbejdet areal er aktiveret, bruges den til at indstille tiden, før du forlader et bearbejdet areal, hvorved alarmer vil lyde. Intervallet er 0 til 10 sekunder
 - ▶ Anvendt alarmudgangstid – når alarmer for bearbejdet areal er aktiveret, bruges den til at indstille tiden, før et bearbejdet areal indtages, hvorved alarmer vil lyde. Intervallet er 0 til 10 sekunder.
- Tryk på pilen NÆSTE SIDE  for at oprette indstillingerne for den valgte specifikke redskabstype.

Figur 8-8: Redskab – enkel sektion

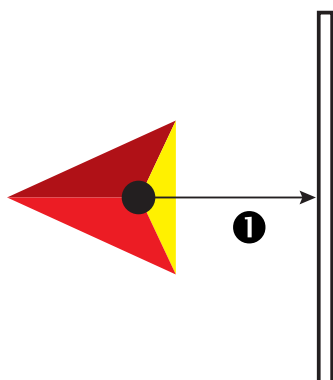


Figur 8-9: Redskab offset-afstand og retning

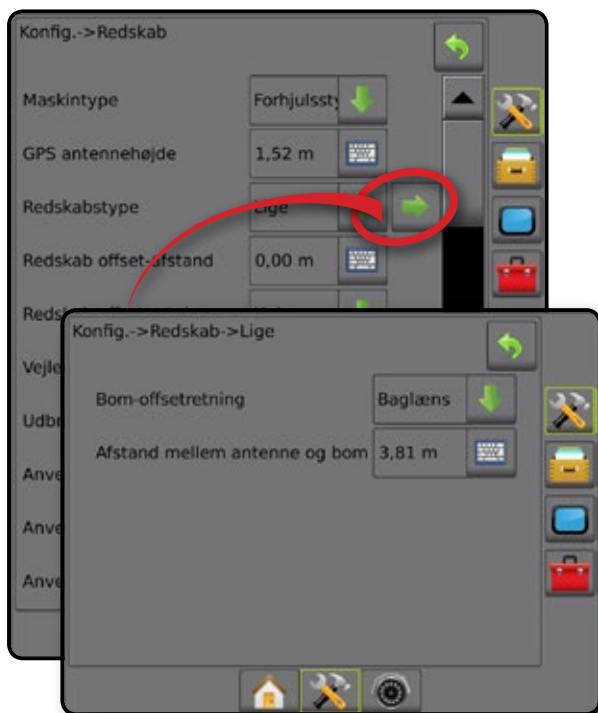


Lige redskabstype

1. Vælg **Lige** redskabstype på skærmen for redskab.
2. Tryk på pilen NÆSTE SIDE ➡.
3. Vælg mellem:
 - ▶ Bom-offsetretning – bruges til at angive om bommen er placeret bagved eller foran GPS-antennen, når køretøjet kører fremad.
 - ▶ Afstand mellem-antenne og bom ❶ – bruges til at indtaste afstanden fra GPS-antennen til bommen. Intervallet er 0,0 til 50,0 meter.
4. Tryk på RETUR-pilen ↶ for at vende tilbage til siden for redskab, eller på sidefanen KONFIGURATION ⚙ for at vende tilbage til Konfiguration-skærmen.

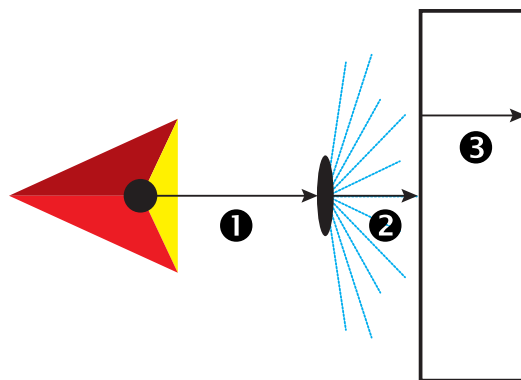


Figur 8-10: Indstillinger for opsætning af redskab i Lige tilstand

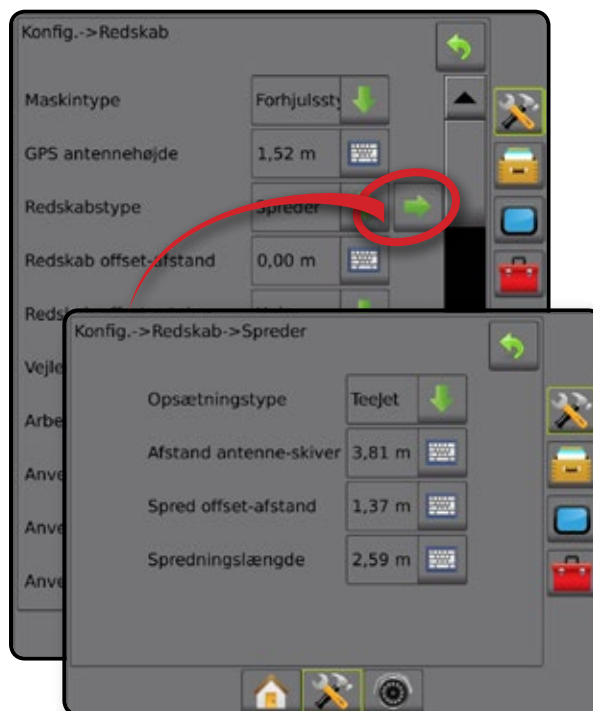


TeeJet spredredskabstype

1. Vælg **Spreader** redskabstype på skærmen for redskab.
2. Tryk på pilen NÆSTE SIDE ➡.
3. Vælg mellem:
 - ▶ Opsætningstype – bruges til at vælge **TeeJet** spredertype
 - ▶ Afstand mellem antenne og skiver ❶ – bruges til at indtaste afstanden fra GPS-antennen til leveringsskiver eller spredningsmekanisme. Intervallet er 0,0 til 50,0 meter.
 - ▶ Spred offset-afstand ❷ – bruges til at indtaste offset-afstand fra skiverne eller spredningsmekanismen til hvor produktet oprindeligt rammer jorden. Intervallet er 0,0 til 75,0 meter.
 - ▶ Spredningslængde ❸ – bruges til at indstille udbringingslængden for sektionen. Intervallet er 0,0 til 75,0 meter.
4. Tryk på RETUR-pilen ↶ for at vende tilbage til siden for redskab, eller på sidefanen KONFIGURATION ⚙ for at vende tilbage til Konfiguration-skærmen.



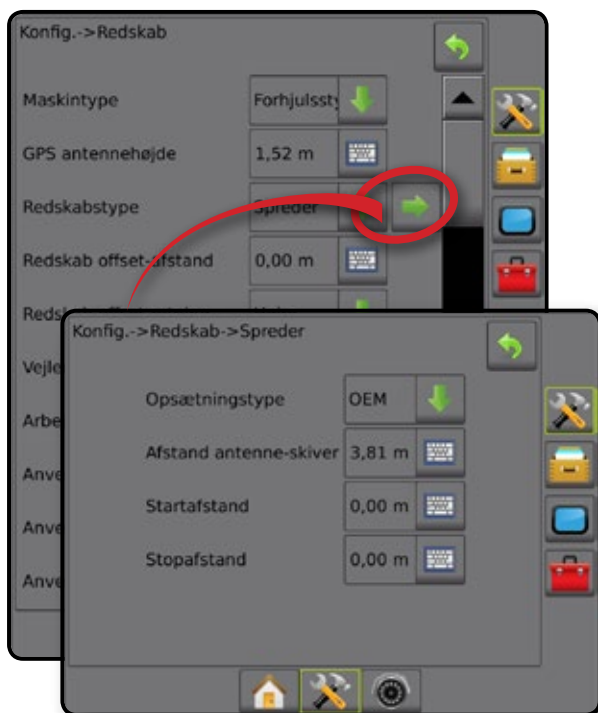
Figur 8-11: Indstillinger for Redskabsopsætning i TeeJet spredertilstand



OEM sprederredskabstype

1. Vælg **Spreader** redskabstype på skærmen for redskab.
2. Tryk på pilen NÆSTE SIDE ➡.
3. Vælg mellem:
 - ▶ Opsætningstype – bruges til at vælge **OEM** spredertype
 - ▶ Afstand mellem antenne og skiver – bruges til at indtaste afstanden fra GPS-antennen til leveringskiver eller spredningsmekanisme. Intervallet er 0,0 til 50,0 meter.
 - ▶ Startafstand – bruges til at indstille start-afstand, når du forlader et bearbejdet areal. Konsulter spredersproducent vedrørende værdi.
 - ▶ Stopafstand – bruges til at indstille stopafstanden, når et anvendt område indtages. Konsulter spredersproducent vedrørende værdi.
4. Tryk på RETUR-pilen ⬅ for at vende tilbage til siden for redskab, eller på sidefanen KONFIGURATION ⚙ for at vende tilbage til Konfiguration-skærmen.


Figur 8-12: Indstillinger for Opsætning af redskab i OEM spredertilstand




OPSÆTNING AF SMARTCABLE ELLER SEKTIONSTYREMODUL (SDM)

Opsætning af SmartCable eller Sektionstyremodul bruges, når et SmartCable eller Sektionstyremodul (SDM) findes i systemet. Bom- eller leveringsarealet kan indtastes som op til 15 sektioner. Hver sektion kan variere i bredden og i spredertilstand, kan de variere i længde. Yderligere indstillinger er tilgængelige med en SDM, som omfatter udbringnings-overlap, udbringningsforsinkelse og Rystet tilstand.

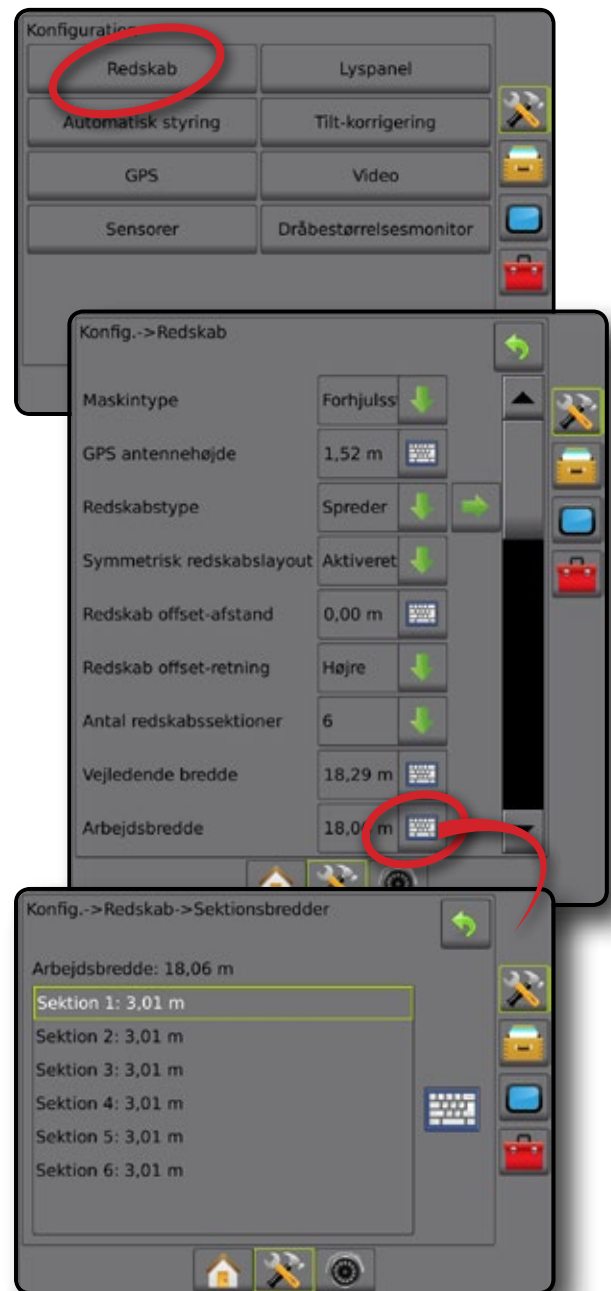
BEMÆRK: Der henvises til "Opsætning af enkel sektion" for at se opsætningsvejledning, hvis SmartCable eller Sektionstyremodul (SDM) ikke er til stede.

1. Tryk på sidefanen KONFIGURATION .
2. Tryk på **Redskab**.
3. Vælg mellem:
 - ▶ Maskintype – anvendes til at vælge den type maskine, der bedst repræsenterer din maskine.
 - ▶ GPS antennehøjde – anvendes til at måle højden af antennen fra jorden. Intervallet er 0,0 til 10,0 meter.
 - ▶ Redskabstype – anvendes til at vælge sektionslayoutet for bearbejdet produktplacering.
 - ▶ Symmetrisk redskabslayout – anvendes til at fastslå, om sektioner er parret og derfor har samme bredde, værdier for offset og længde
 - ▶ Redskab offset-afstand **1** – bruges til at indtaste afstanden fra centerlinjen af maskinen til midten af redskabet. Intervallet er 0 til 10,0 meter.

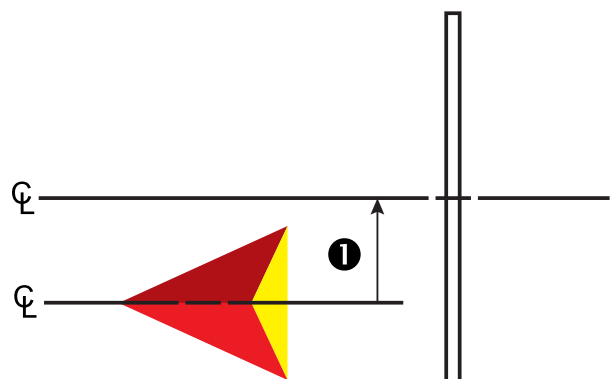
BEMÆRK: For detaljerede opsætningsanvisninger henvises der til sektionen for Redskab offset i dette kapitel.

- ▶ Redskab offset-retning **1** – retning fra centerlinjen af maskinen til midten af redskabet, mens det vender i maskinens fremadgående retning
 - ▶ Antallet af redskabssektioner – bruges til at vælge antallet af redskabssektioner
 - ▶ Vejledende bredde – bruges til at indtaste afstanden mellem styrelinjerne. Intervallet er 1,0 til 75,0 meter.
 - ▶ Udbringningsbredde [lige eller rystet redskabstype] - bruges til at indtaste den samlede bredde af alle redskabssektionerne. Hver sektion kan have en forskellig bredde. Sektioner er nummereret fra venstre til højre, mens de vender i maskinens fremadgående retning. Intervallet for hver sektion er 0,0 til 75,0 meter. Samlet bredde for alle sektioner skal være større end 1,0 meter.
 - ▶ Arbejdsbredde [spredreredskabstype] – bruges til at indtaste den samlede bredde af alle dele af redskabet. Hver sektion kan have en forskellig bredde. Sektioner er nummereret fra venstre til højre, mens de vender i maskinens fremadgående retning. Intervallet for hver sektion er 0,0 til 75,0 meter. Samlet bredde for alle sektioner skal være større end 1,0 meter.
4. Tryk på pilen NÆSTE SIDE  for at oprette indstillingerne for den specifikke redskabstype.

Figur 8-13: Redskab - SmartCable eller Sektionstyremodul (SDM)

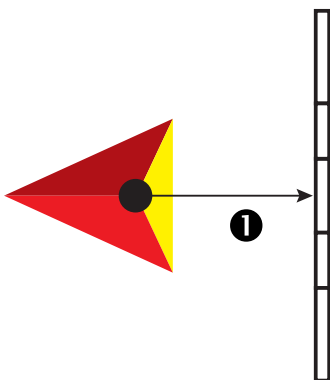


Figur 8-14: Redskab offset-afstand og retning

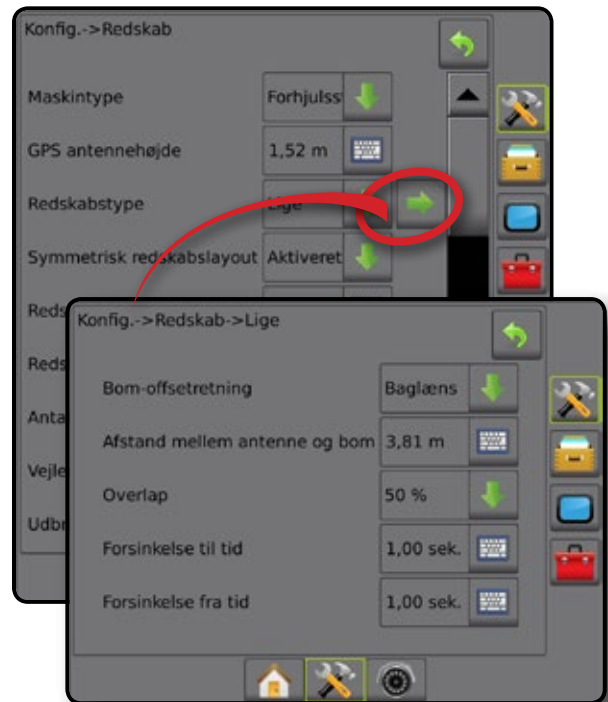


Lige redskabstype

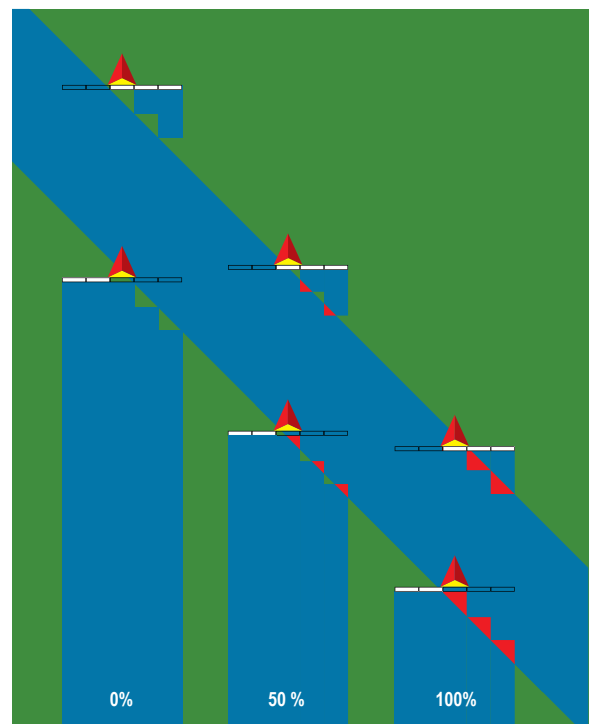
- Vælg **Lige** redskabstype på skærmen for redskab.
- Tryk på pilen **NÆSTE SIDE** ➡.
- Vælg mellem:
 - ▶ Bom offsetretning – bruges til at angive om bommen er placeret bagved eller foran GPS-antennen, når køretøjet kører fremad.
 - ▶ Afstand mellem antenne og bom ① – bruges til at indtaste afstanden fra GPS-antennen til bommen. Intervallet er 0,0 til 50,0 meter.
 - ▶ Overlap – bruges til at vælge den mængde tilladte overlap, når sektionerne slås til og fra, mens du bruger automatiske bomsektionskontrol
 - ▶ Forsinkelse til tid – bruges til at indstille det tidspunkt, hvor hver sektion vil blive slået til, når du indtaster et areal, der ikke har været bearbejdet. Hvis udbringningen slår til for tidligt, når et ikke-bearbejdet areal indtages, skal forsinkelse start tid mindskes. Hvis udbringningen slår til for sent, skal værdien for forsinkelse start tid øges. Intervallet er 0 til 10 sekunder.
 - ▶ Forsinkelse fra tid – bruges til at indstille tiden for, hvornår hver sektion vil blive slået fra, når et bearbejdet areal indtages. Hvis udbringningen slår fra for tidligt, når et bearbejdet areal indtages, skal værdien for Forsinkelse stop-tid sænkes. Hvis udbringningen slår fra for sent, skal værdien for forsinkelse stop tid øges. Intervallet er 0 til 10 sekunder.
- Tryk på **RETUR**-pilen ↶ for at vende tilbage til siden for redskab, eller på sidefanen **KONFIGURATION** ⚙ for at vende tilbage til Konfiguration-skærmen.



Figur 8-15: Indstillinger for opsætning af redskab i Lige tilstand

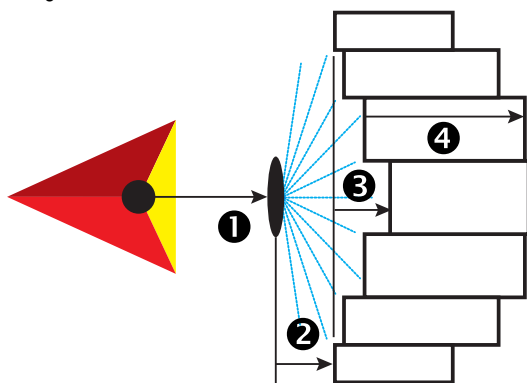


Figur 8-16: Overlap

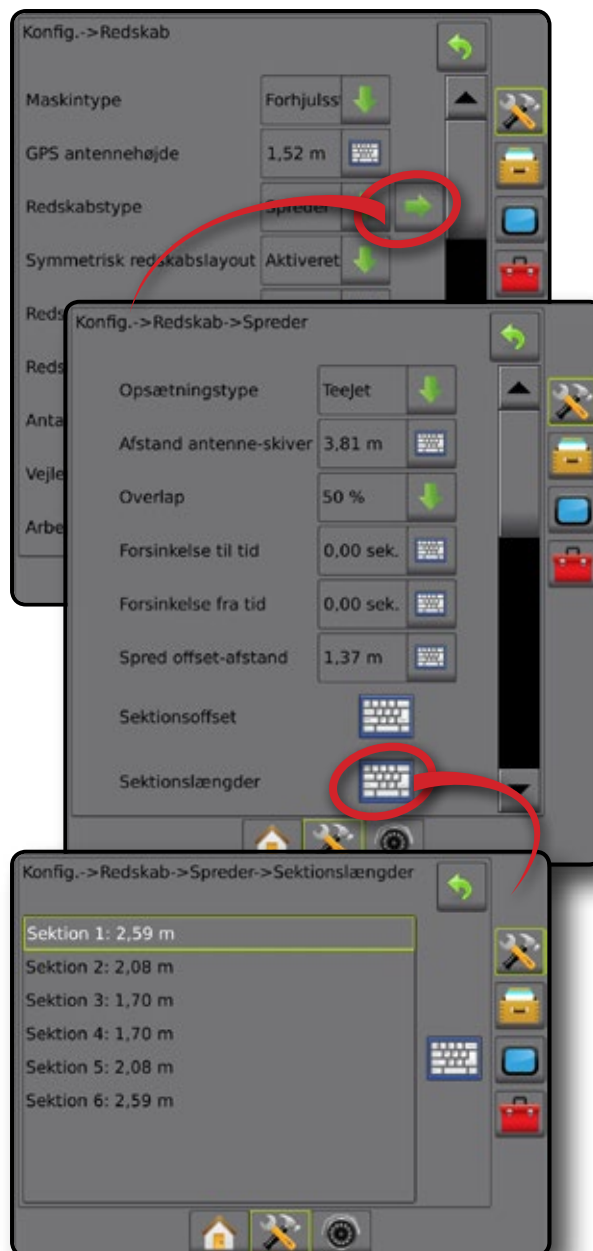


TeeJet spredreredskabstype

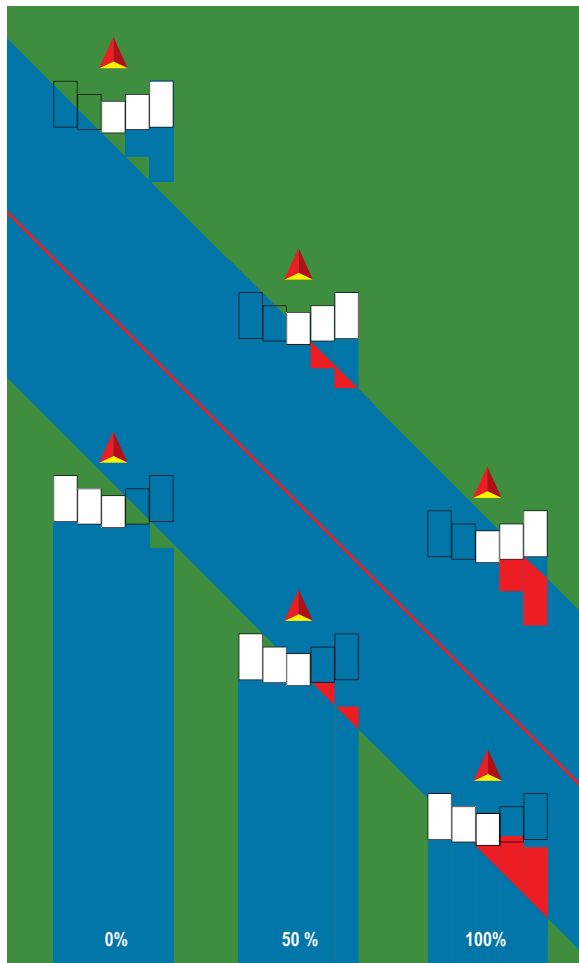
- Vælg **Spreader** redskabstype på skærmen for redskab.
- Tryk på pilen **NÆSTE SIDE** ➡.
- Vælg mellem:
 - ▶ Opsætningstype – bruges til at vælge **TeeJet** spredertype
 - ▶ Afstand mellem antenne og skiver **1** – bruges til at indtaste afstanden fra GPS-antennen til leveringskiver eller spredningsmekanisme. Intervallet er 0,0 til 50,0 meter.
 - ▶ Overlap – bruges til at vælge den mængde tilladte overlap, når sektionerne slås til og fra, mens du bruger automatiske bomsektionskontrol
 - ▶ Forsinkelse til tid – bruges til at indstille det tidspunkt, hvor hver sektion vil blive slået til, når du indtaster et areal, der ikke har været bearbejdet. Hvis udbringningen slår til for tidligt, når et ikke-bearbejdet areal indtages, skal forsinkelse start tid mindskes. Hvis udbringningen slår til for sent, skal værdien for forsinkelse start tid øges. Intervallet er 0 til 10 sekunder.
 - ▶ Forsinkelse fra tid – bruges til at indstille tiden for, hvornår hver sektion vil blive slået fra, når et bearbejdet areal indtages. Hvis udbringningen slår fra for tidligt, når et bearbejdet areal indtages, skal værdien for Forsinkelse stop-tid sænkes. Hvis udbringningen slår fra for sent, skal værdien for forsinkelse stop tid øges. Intervallet er 0 til 10 sekunder.
 - ▶ Spred offset-afstand **2** – bruges til at indtaste offset-afstanden fra skiverne eller spredningsmekanisme til, hvor produktet oprindeligt rammer jorden på sektion 1. Intervallet er 0,0 til 75,0 meter.
 - ▶ Sektionsoffset **3** – bruges til at indtaste offsetafstanden fra forkanten af sektion 1 (spredningsoffsetlinjen) til forkanten af hver sektion. Sektion 1 er altid 0,0 meter. Alle andre sektioner kan have forskellige afstande. Sektioner er nummereret fra venstre til højre, mens de vender i maskinens fremadgående retning. Intervallet er 0,0 til 75,0 meter.
 - ▶ Spredningslængde **4** – bruges til at indtaste længden af udbringningssektionen for hver sektion. Hver sektion kan have en forskellig længde. Sektioner er nummereret fra venstre til højre, mens de vender i maskinens fremadgående retning. Intervallet er 0,0 til 75,0 meter.
- Tryk på **RETUR**-pilen ↶ for at vende tilbage til siden for redskab, eller på sidefanen **KONFIGURATION** ⚙ for at vende tilbage til Konfiguration-skærmen.



Figur 8-17: Indstillinger for Redskabsopsætning i TeeJet spredertilstand



Figur 8-18: Overlap

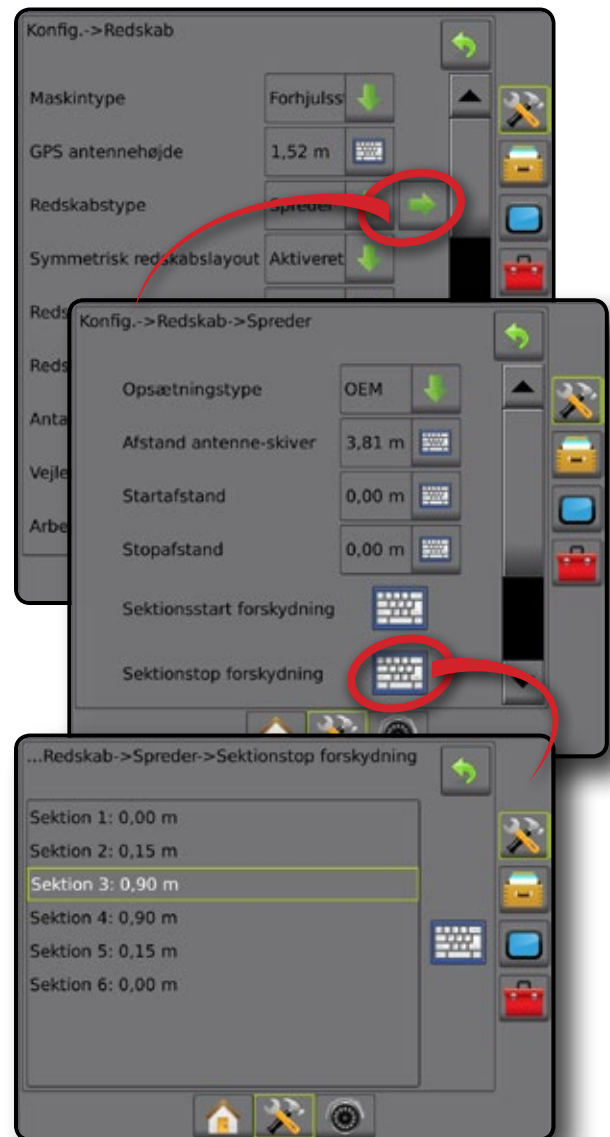


OEM sprederredskabstype

1. Vælg **Spreader** redskabstype på skærmen for redskab.
2. Tryk på pilen NÆSTE SIDE ➡.
3. Vælg mellem:
 - ▶ Opsætningstype – bruges til at vælge **OEM** spredertype
 - ▶ Afstand mellem antenne og skiver – bruges til at indtaste afstanden fra GPS-antennen til leveringskiver eller spredningsmekanisme. Intervallet er 0,0 til 50,0 meter.
 - ▶ Startafstand – bruges til at indstille start-afstand, når du forlader et bearbejdet areal. Konsulter sprednerproducent vedrørende værdi.
 - ▶ Stopafstand – bruges til at indstille stopafstanden, når et bearbejdet område indtages. Konsulter sprednerproducent vedrørende værdi.
 - ▶ Sektionstart offset – bruges til at indstille offset-afstand fra forkanten af sektion 1 til forkanten af hvert afsnit. Sektion 1 er altid 0,0 meter. Alle andre sektioner kan have forskellige afstande. Sektioner er nummereret fra venstre til højre, mens de vender i maskinens fremadgående retning. Konsulter sprednerproducent vedrørende værdi.
 - ▶ Sektionstop offset – bruges til at indstille offset-afstand fra forkanten af sektion 1 til bagkanten af hvert afsnit. Hver sektion kan have forskellige afstande. Sektioner er nummereret fra venstre til højre, mens de vender i maskinens fremadgående retning. Konsulter sprednerproducent vedrørende værdi.

4. Tryk på RETUR-pilen ↶ for at vende tilbage til siden for redskab, eller på sidefanen KONFIGURATION ⚙ for at vende tilbage til Konfiguration-skærmen.



Figur 8-19: Indstillinger for Opsætning af redskab i OEM spredertilstand

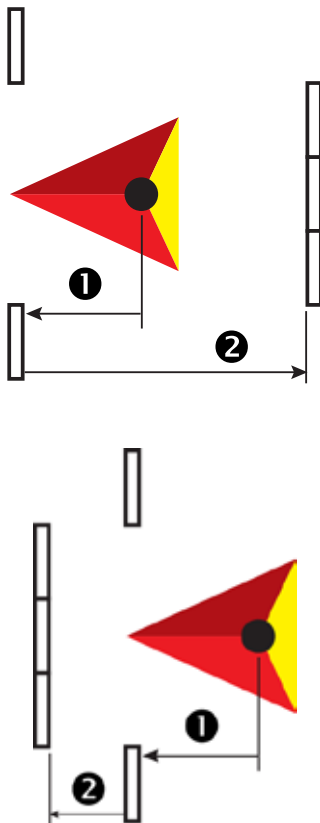


Rystet redskabstype

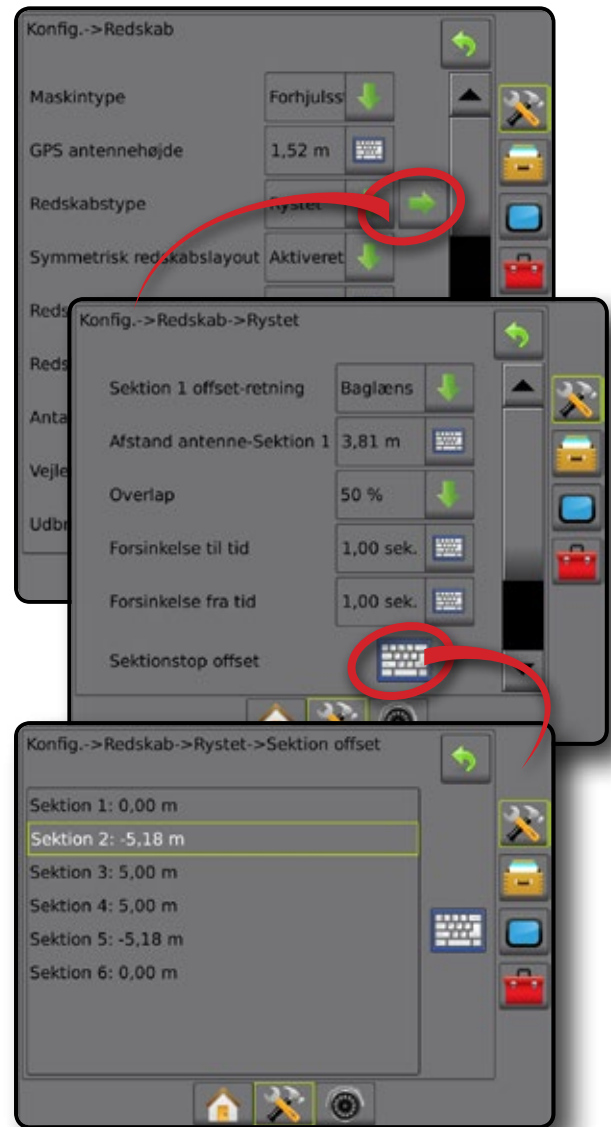
1. Vælg **Rystet** redskabstype på skærmen for redskab.
2. Tryk på pilen NÆSTE SIDE ➡.
3. Vælg mellem:
 - ▶ Sektion 1 offset-retning – bruges til at fastslå, om sektion 1 (nul-punktet i sektionens offset) er placeret foran eller bag GPS-antennen, når køretøjet bevæger sig i en fremadrettet retning
 - ▶ Afstand mellem antenne og Sektion 1 ① – bruges til at indtaste afstanden fra GPS-antennen til sektion 1 (nulpunktet i sektionens offset). Intervallet er 0,0 til 50,0 meter.
 - ▶ Overlap – bruges til at vælge den mængde tilladte overlap, når sektionerne slås til og fra, mens du bruger automatiske bomsektionskontrol

- Forsinkelse til tid – bruges til at indstille det tidspunkt, hvor hver sektion vil blive slået til, når du indtaster et areal, der ikke har været bearbejdet. Hvis udbringningen slår til for tidligt, når et ikke-bearbejdet areal indtages, skal Forsinkelse start tid mindskes. Hvis udbringningen slår til for sent, skal værdien for Forsinkelse start tid øges. Intervallet er 0 til 10 sekunder.
- Forsinkelse fra tid – bruges til at indstille tiden for, hvornår hver sektion vil blive slået fra, når et bearbejdet areal indtages. Hvis udbringningen slår fra for tidligt, når et bearbejdet areal indtages, skal værdien for Forsinkelse stop-tid sænkes. Hvis udbringningen slår fra for sent, skal værdien for forsinkelse stop tid øges. Intervallet er 0 til 10 sekunder.
- Sektion offset ② – bruges til at indstille offset-afstand fra sektion 1 (afstandslinjen mellem antenne og sektion 1) til hvert afsnit. Positive offset-værdier vil flytte sektionen bagved sektion 1. Negative offset-værdier vil flytte sektionen foran sektion 1. Sektion 1 er altid 0 meter. Alle andre sektioner kan have forskellige afstande. Sektioner er nummereret fra venstre til højre, mens de vender i maskinens fremadgående retning. Intervallet er -75,0 til 75,0 meter.

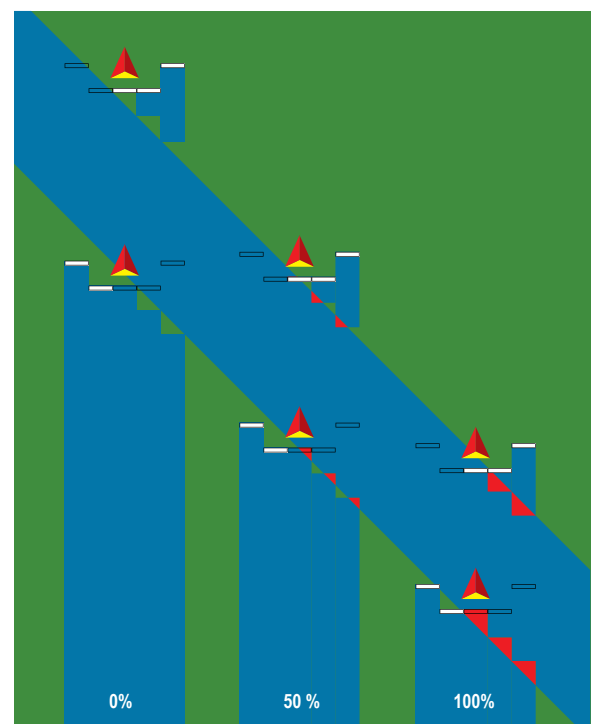
4. Tryk på RETUR-pilen  for at vende tilbage til siden for redskab, eller på sidefanen KONFIGURATION  for at vende tilbage til Konfiguration-skærmen.



Figur 8-20: Indstillinger for Opsætning af redskab i Rystet tilstand



Figur 8-21: Overlap



REDSKAB OFFSET-AFSTANDSJUSTERING

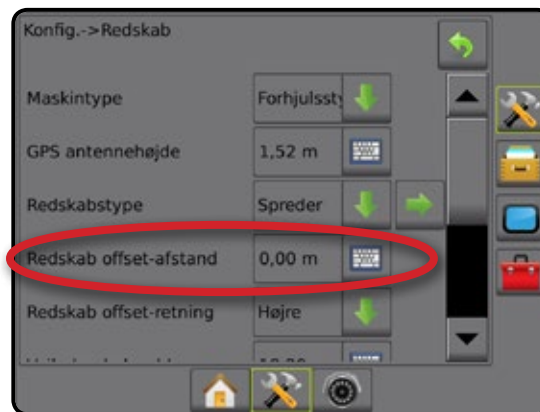
Redskab offset-afstand bruges til at indtaste afstanden fra centerlinjen af maskinen til midten af redskabet. Når på-skærm kortlægning ingen overlap eller mellemrum viser, men mark-udbringning producerer et overlap eller mellemrum konsekvent på kun den ene side i kørselsretningen, så bør der beregnes en justering af redskab offset-afstand, som gøres til redskabets offset-afstandsværdi.

Hvis du bruger en selvkørende sprøjte eller spredere, skal du bruge GPS offset-justeringsberegningen til at beregne redskab offset-afstandsjustering.

Hvis du bruger et træk- eller haleredskab, skal du bruge redskab offset-justeringsberegning til at beregne redskab offset-afstandsjusteringen.

BEMÆRK: Vis på-skærm kortlægning viser overlappinger og mellemrum, mens du bruger Assisteret/automatisk styring, kan det være nødvendigt at justere indstillingerne for Assisteret/automatisk styring.

Figur 8-22: Redskab offset-afstand



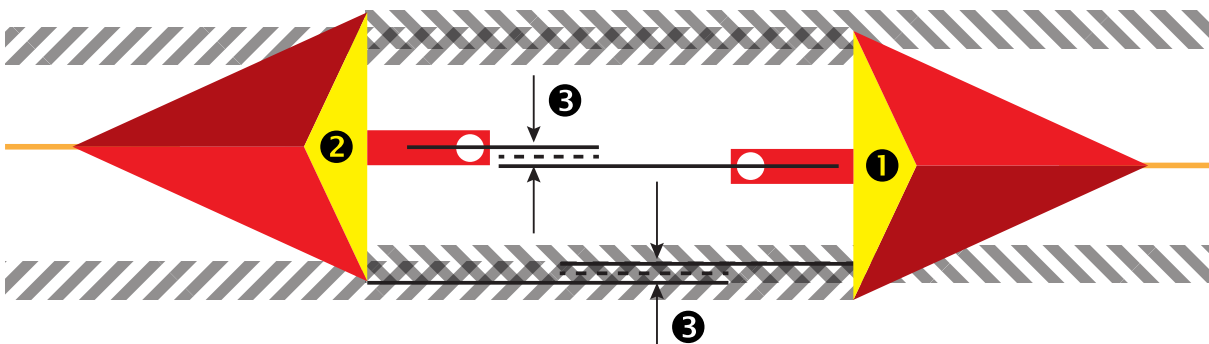
GPS offset-justeringsberegning

For at beregne en GPS offset-justering ved hjælp af den samme styrelinje:

1. Opret en lige AB linje.
2. Med Assisteret/automatisk styring tilkoblet, kørs spor 1 mindst 30 meter, og placer flagene i trækbaren eller ved siden af maskinen.
3. Vend rundt og aktiver Assisteret/automatisk styring på spor 2 på den samme AB styrelinje. Sæt flagene i trækstangen eller ved siden af maskinen, eller stop, mens du er på AB styrelinjen ved siden af de flag, du satte på sporet 1.
4. Mål forskellen 3 mellem flagspor 1 og spor 2.
5. Del den målte afstand 3 midt over. Denne forskel vil være offset-justeringen.
6. Øg eller reducer offset-afstanden efter behov afhængig af, hvor markudbringnings-overlappet sker og den aktuelle indstilling af redskab offset-retning.

Markudbringnings-overlap	Aktuelle offset-indstillinger		
	Offsetretning = venstre	Offsetretning = højre	Offsetretning = højre Offsetafstand = 0 m
Til højre for spor 1	øg afstandens offsetværdi	minsk afstandens offsetværdi	øg afstandens offsetværdi
Til venstre for spor 1	minsk afstandens offsetværdi	øg afstandens offsetværdi	skift til redskab offset-retning til venstre og øg afstandens offsetværdi

Figur 8-23: GPS offsetafstand



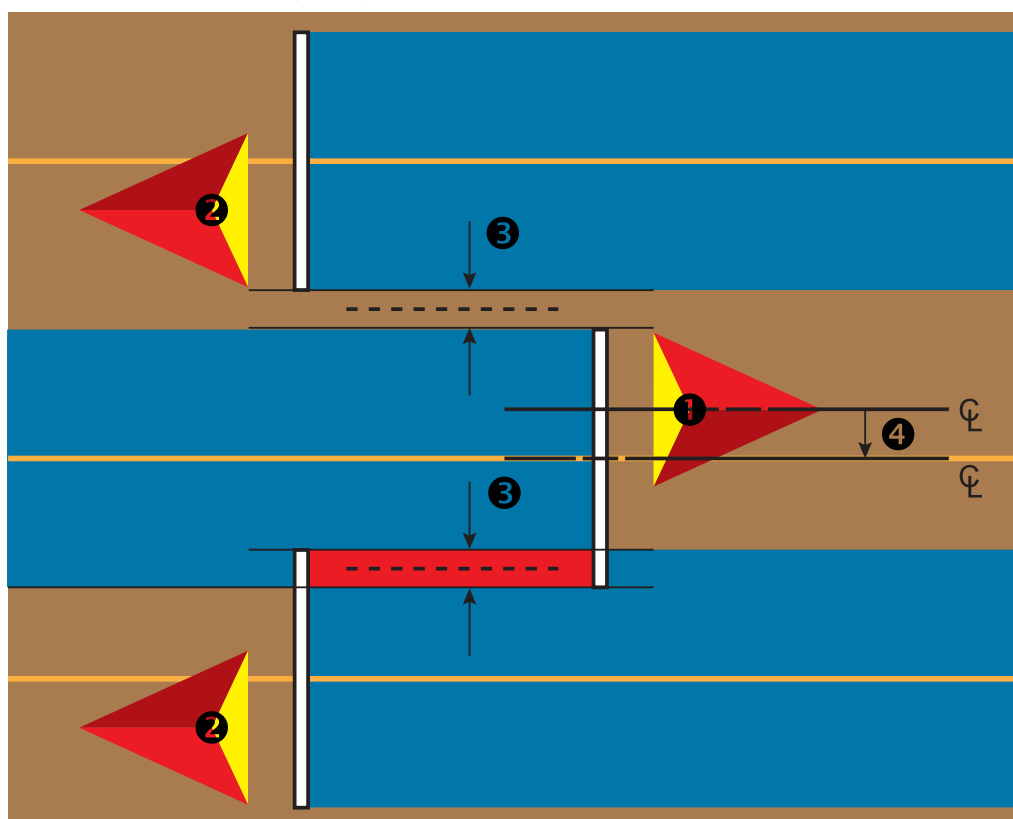
Redskab offset-justering

For at beregne en redskab offset-justering ved hjælp af tilstødende styrelinjer:

1. Opret en lige AB linje.
2. Med Assisteret/automatisk styring tilkoblet, kører du spor ①, som hvis du betjente redskabet, og sæt flag på de yderste kanter af redskabet
3. Vend rundt og aktiver Assisteret/automatisk styring på spor ② på den tilstødende AB styrelinje. Sæt yderligere flag på ydersiden af redskabet, eller stop, mens du er på AB styrelinjen ved siden af de flag, du satte på sporet ①.
4. Mål forskellen ③ mellem flagspor ① og spor ②.
5. Del den målte afstand ③ midt over. Denne forskel vil være offset-justeringen.
6. Øg eller reducer offset-afstanden ④ efter behov afhængig af, hvor markudbringnings-overlappet sker og den aktuelle indstilling af redskab offset-retning.

Markudbringning	Aktuelle offset-indstillinger		
	Offsetretning = venstre	Offsetretning = højre	Offsetretning = højre Offsetafstand = 0 m
Overlap til højre for spor ① eller Mellemrum til venstre for spor ①	øg afstandens offsetværdi	mindsk afstandens offsetværdi	øg afstandens offsetværdi
Overlap til venstre for spor ① eller Mellemrum til højre for spor ①	mindsk afstandens offsetværdi	øg afstandens offsetværdi	skift til redskab offset-retning til venstre og øg afstandens offsetværdi

Figur 8-24: Redskab offset-afstand og retning



FABRIKSINDSTILLINGER OG VARIATIONER
Enkel sektion

Beskrivelse	Fabriksindstillinger	Interval
Maskintype	Forhjul	
GPS antennehøjde	3,81 m	0,0 til 10,0 m
Redskabstype	Lige	
Redskab offset-afstand	0,0 m	0,0 til 10,0 m
Redskab offset-retning	Højre	
Vejledende bredde	18,288 m	1,0 til 75,0 m
Vejledende bredde / Arbejdsbredde	3,6576 m	1,0 til 75,0 m
Anvendt Alarm	Deaktiveret	
Gå ud af alarm	0,0 sek.	0,0 til 10,0 sek.
Adgangsalarm	0,0 sek.	0,0 til 10,0 sek.

Lige redskabstype

Beskrivelse	Fabriksindstillinger	Interval
Bom-offsetretning	Baglæns	
Antenne til bom	0,0 m	0,0 til 50,0 m

TeeJet spredrerredskabstype

Beskrivelse	Fabriksindstillinger	Interval
Opsætningstype	TeeJet	
Antenne til skiver	0,0 m	0,0 til 50,0 m
Spred offset-afstand	0,0 m	0,0 til 75,0 m
Spredningslængde	0,0 m	0,0 til 75,0 m

OEM spredrerredskabstype

Beskrivelse	Fabriksindstillinger	Interval
Opsætningstype	OEM	
Antenne til skiver	0,0 m	0,0 til 50,0 m
Startafstand	Konsultér spredrerproducent vedrørende værdi	
Stopafstand	Konsultér spredrerproducent vedrørende værdi	

SmartCable eller Sektionstyremodul (SDM)

Beskrivelse	Fabriksindstillinger	Interval
Maskintype	Forhjul	
GPS antennehøjde	3,81 m	0,0 til 10,0 m
Redskabstype	Lige	
Symmetrisk redskabslayout	Aktiveret	
Redskab offset-afstand	0,0 m	0,0 til 10,0 m
Redskab offset-retning	Højre	
Antal redskabssektioner	Afhænger af kabel eller SDM	
Vejledende bredde	18,288 m	1,0 til 75,0 m
Vejledende bredde / Arbejdsbredde	Samlet bredde for alle sektioner skal være større end 1,0 m.	
Sektionsbredde	3,6576 m	0,0 til 75,0 m

Lige redskabstype

Beskrivelse	Fabriksindstillinger	Interval
Bom-offsetretning	Baglæns	
Antenne til bom	0,0 m	0,0 til 50,0 m
Overlap	50 %	
Forsinkelse start tid	1,0 sek.	0,0 til 10,0 sek.
Forsinkelse stop tid	1,0 sek.	0,0 til 10,0 sek.

TeeJet spredrerredskabstype

Beskrivelse	Fabriksindstillinger	Interval
Opsætningstype	TeeJet	
Antenne til skiver	0,0 m	0,0 til 50,0 m
Overlap	50 %	
Forsinkelse start tid	0,0 sek.	0,0 til 10,0 sek.
Forsinkelse stop tid	0,0 sek.	0,0 til 10,0 sek.
Spred offset-afstand	0,0 m	0,0 til 75,0 m
Sektions offset	0,0 m	0,0 til 75,0 m
Spredningslængde	0,0 m	0,0 til 75,0 m

OEM spredredskabstype

Beskrivelse	Fabriksindstillinger	Interval
Opsætningstype	OEM	
Antenne til skiver	0,0 m	0,0 til 50,0 m
Startafstand	Konsultér spredreproducent vedrørende værdi	
Stopafstand	Konsultér spredreproducent vedrørende værdi	
Sektionsstart offset	Konsultér spredreproducent vedrørende værdi	
Sektionstop offset	Konsultér spredreproducent vedrørende værdi	

Rystet redskabstype

Beskrivelse	Fabriksindstillinger	Interval
Sektion 1 offset-retning	Baglæns	
Afstand fra antenne-Sektion 1	0,0 m	0,0 til 50,0 m
Overlap	50 %	
Forsinkelse start tid	1,0 sek.	0,0 til 10,0 sek.
Forsinkelse stop tid	1,0 sek.	0,0 til 10,0 sek.
Sektion offset	0,0 m	-75,0 til 75,0 m

KAPITEL 9 - DRÅBESTØRRELSMONITOR







Opsætning af dråbestørrelsesmonitor bruges til at konfigurere og aktivere dråbestørrelsesmonitoren (DSM). Et Trykfølerrænsefladesæt er nødvendig for at aktivere dråbestørrelsesmonitoren. DSM'en er tilgængelig på alle vejledningssider via statuslinjen.

OPSÆTNING AF DRÅBESTØRRELSMONITOR

Trykføler

Når et Trykfølerrænsefladesæt er til stede, bruges indstillingerne for Trykføleren til at indtaste sensorfabrikantens maksimale trykniveau og sætte høje og lave brugerbestemte trykalarmer.

BEMÆRK: Hvis et Trykfølerrænsefladesæt bliver brugt, vil dråbestørrelsesmonitoren være tilgængelig.




1. Tryk på sidefanen KONFIGURATION .
2. Tryk på **Sensorer**.
3. Tryk på **Trykføler**.
4. Tryk på TASTATUR-ikonet  for at vælge mellem:
 - ▶ Maksimal trykvurdering – anvendes til at fastslå Trykfølerens maksimale trykniveau, som anbefalet af fabrikanten
 - ▶ Alarm ved lavt tryk – bruges til at indtaste det brugerbestemte lavtrykspunkt, hvorved alarmer vil lyde
 - ▶ Alarm ved højt tryk – bruges til at indtaste det brugerbestemte højtrykspunkt, hvorved alarmer vil lyde
5. Brug det numeriske tastatur til at indtaste en værdi.
6. Tryk på ikonet ACCEPTER  for at gemme indstillingerne, eller på ikonet ANNULLER  for at forlade tastaturet uden at gemme.
7. Tryk på RETUR-pilen  eller på sidefanen KONFIGURATION  for at vende tilbage til Konfiguration-skærmen.

Figur 9-1: Trykføler



Dråbestørrelsesmonitor

Når et Trykfølgrænsefladesæt er til stede, bruges dråbestørrelsesmonitoren bruges til at aktivere/deaktivere dråbestørrelsesmonitoren (DSM), forudindstil til fem (5) hældning, og vælg den aktuelle dyse.

1. Tryk på sidefanen **KONFIGURATION** .
2. Tryk på **Dråbestørrelsesmonitor**.
3. Vælg om dråbestørrelsesmonitor er aktiveret eller inaktiveret.
4. Hvis aktiveret, vælg mellem:
 - ▶ Forudindstilling af hældning – vælg op til fem (5) hældning til hurtig tilbagekaldelse
 - ▶ Nuværende hældning – vælg den aktuelle dyse til bestemmelse af dråbestørrelse information
5. Tryk på **RETUR**-pilen  eller på sidefanen **KONFIGURATION**  for at vende tilbage til Konfiguration-skærmen.

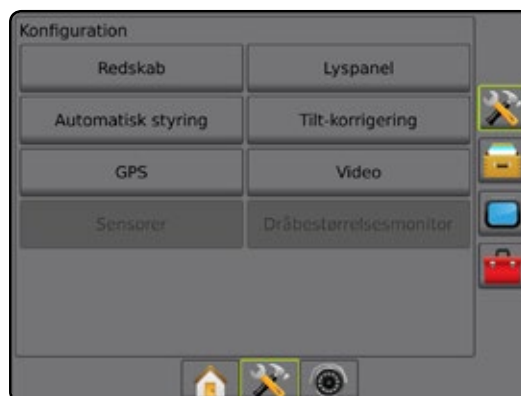
Figur 9-2: Dråbestørrelsesmonitor og hældning



Dråbestørrelsesmonitor er ikke tilgængelig


Hvis der ikke er installeret et Trykfølgrænsefladesæt, vil opsætningsindstillinger ikke være tilgængelige.

Figur 9-3: Trykfølgrænsefladesæt ikke fundet



Aktiver/Deaktiver dråbestørrelsesmonitor

Indstil dråbestørrelsesmonitor (DSM) til aktiveret eller deaktiveret.

1. Tryk på **NED**-pilen  for at åbne listen over indstillinger.
2. Vælg:
 - ▶ Aktiveret
 - ▶ Deaktiveret

Hvis DSM er sat til "deaktiveret", vil alle hældningskapacitet og opsætningsfunktioner være deaktiveret (indstillinger vil blive nedtonet).

Figur 9-4: Deaktiveret og aktiveret DSM-indstillinger

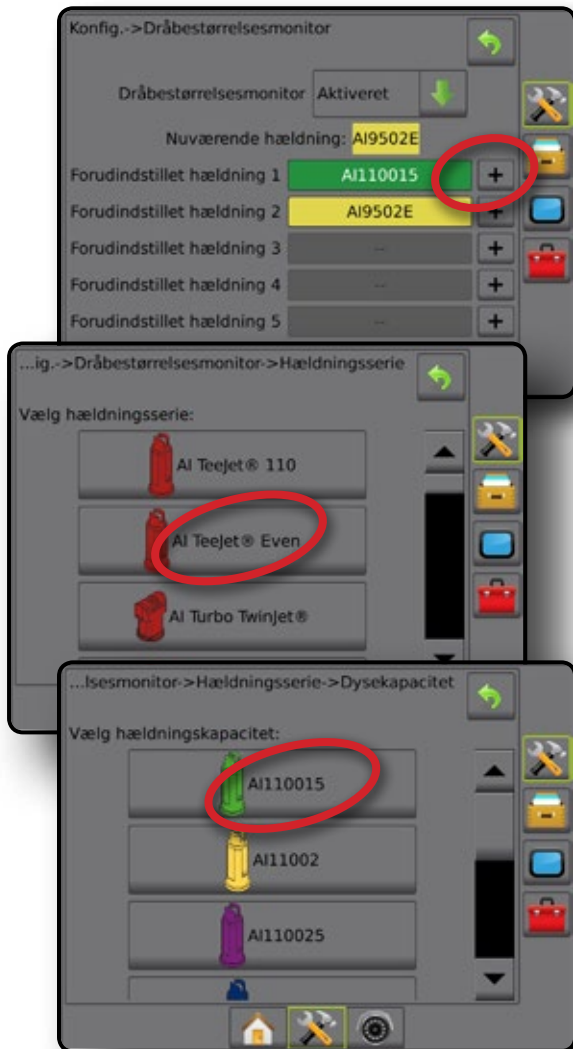


Forudindstillede hældninger

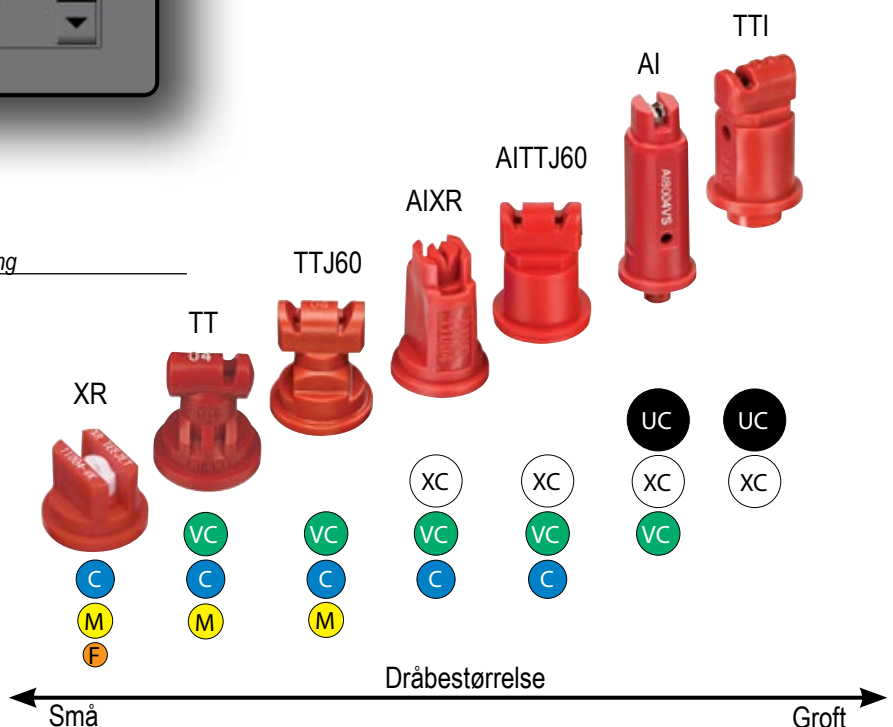
Forudindstillede hældning tillader at gemme op til fem hældning i hukommelsen.

1. Tryk på **+**.
2. Vælg en TeeJet Hældningsserie.
3. Vælg hældningskapacitet.

Figur 9-5: Forudindstillet hældninger



Figur 9-6: Dråbestørrelse for valgte TeeJet hældning



Nuværende hældning

Nuværende hældninger viser den aktive dyse for at afgøre dråbestørrelsesinformation. Hældning skal være forudindstillet til at være til rådighed for det aktuelle dysevalg.

1. Tryk på den ønskede hældninger.

Valgte hældninger vil også være synlig på Dråbe/Tryk-statusvisning fra statuslinjen på navigeringsskærmene.


Figur 9-7: Aktuel dyse



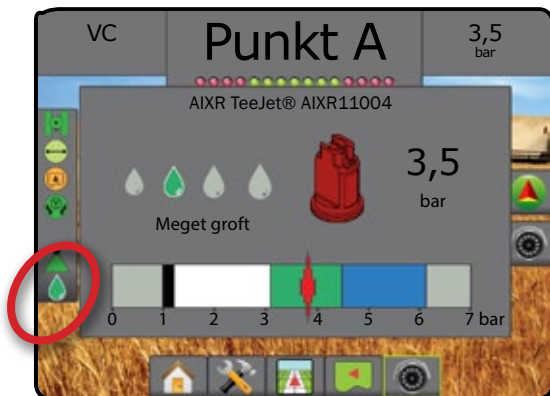
BETJENING AF DRÅBESTØRRELSESMONITOR

Statuslinje




Status dråbe/tryk viser informationer om den aktuelle status dråbestørrelse og systemtryk.

1. Tryk på ikonet for Status DRÅBE/TRYK 
2. Tryk hvor som helst på skærmen for at vende tilbage til navigeringsskærmen.

Figur 9-8: Status dråbe/tryk



Status dråbe/tryk

-  Farvet = tilkoblet. Dråbens farve er direkte forbundet med den aktuelle dråbestørrelse. Farveindstillinger omfatter: 
-  Overstreget = deaktiveret
- Intet ikon = intet Trykfølgergrænsefladesæt er installeret i systemet

Dråbestørrelsesdiagram

Når du vælger en sprøjtedyse, der producerer en dråbestørrelse i en af de otte kategorier, er det vigtigt at huske, at én enkelt dyse kan producere forskellige dråbestørrelsesklassifikationer ved forskellige tryk. En dyse kan producere medium dråber ved lavt tryk, mens den producerer små dråber efterhånden som trykket øges.

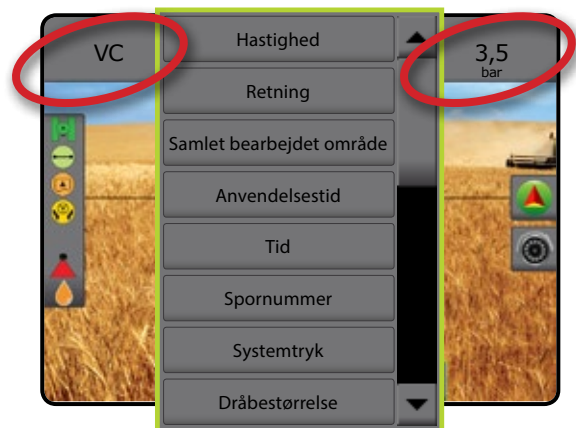
Kategori	Symbol	Farvekode
Særdeles fine	XF	Violet
Meget fine	VF	Rød
Fine	F	Orange
Medium	M	Gul
Grove	C	Blå
Meget grove	VC	Grøn
Ekstremt små	XC	Hvid
Ultra store	UC	Sort

Navigeringslinje

Navigeringslinjen holder dig informeret om dit valg af valgbare informationer, herunder nuværende systemtryk og aktuelle dråbestørrelse.

1. Tryk på boksen for VALGBAR INFORMATION
2. Vælg mellem:
 - ▶ Systemtryk – viser det aktuelle systemtryk
 - ▶ Dråbestørrelse – viser den aktuelle dysedråbestørrelse
3. Tryk udenfor markeringsboksen for at vende tilbage til navigeringsskærmen.

Figur 9-9: Navigationslinje valgbare information



Enhedsspecifikationer

Størrelse	Matrix Pro 570GS	16,15 x 14,91 x 5,84 cm
	Matrix Pro 840GS	27,0 x 18,0 x 6,0 cm
Vægt	Matrix Pro 570GS	0,794 kg
	Matrix Pro 840GS	1,06 kg
Tilslutning	Strøm/CAN	8 pin Conxall
	Kamera	5 pin Conxall
	Hastighed/Status	8 pin Conxall <i>ADVARSEL! Nogle originale Matrix-konsoller har en 4-pin-conxall-kabelforbindelse. 4-pin og 8-pin-kabler må IKKE ombyttes.</i>
Omgivelser	På lager	-10 til +70 °C
	Ved brug	0 til +50 °C
	Fugtighed	90 % kondensfri
Skærm	Matrix Pro 570GS	Opløsning 320 x 240 14,5 cm
	Matrix Pro 840GS	Opløsning 800 x 600 21,3 cm
Input/output		USB 2.0
Strømkrav		< 9 watt @ 12 VDC

Copyright

© 2013 TeeJet Technologies. Alle rettigheder forbeholdes. Ingen dele af dette dokument eller de heri beskrevne computerprogrammer må gengives, kopieres, fotokopieres, oversættes eller reduceres i nogen form eller ved noget middel, det være sig elektronisk, optisk, magnetisk, manuelt eller på anden vis, uden forudgående skriftlig tilladelse fra TeeJet Technologies.

Varemærker

Medmindre andet er angivet, tilhører alle øvrige firma- eller produktnavne varemærker eller registrerede varemærker deres respektive ejere.

Ansvarsbegrænsning

TEEJET TECHNOLOGIES LEVERER DETTE PRODUKT "SOM DET ER OG FOREFINDES" UDEN NOGEN FORM FOR GARANTI, HVERKEN UDTRYKKELIG ELLER UNDERFORSTÅET. INTET COPYRIGHT- ELLER PATENTRETTLIGT ANSVAR PÅTAGES. TEEJET TECHNOLOGIES HÆFTER UNDER INGEN OMSTÆNDIGHEDER FOR DRIFTSTAB, TAB AF FORTJENESTE, TAB AF BRUG ELLER DATA, DRIFTSAFBRYDELSE, ELLER FOR INDIREKTE, SÆRLIGE, TILFÆLDIGE SKADER ELLER FØLGESKADER AF NOGEN ART, UANSET OM TEEJET TECHNOLOGIES ER BLEVET UNDERRETTET OM MULIGHED FOR, AT SÅDAN SKADE KAN OPSTÅ SOM FØLGE AF ANVENDELSE AF TEEJET TECHNOLOGIES-SOFTWARE.

MATRIX[®] PRO GS

BETJENINGSVEJLEDNING

Tilgængelige produktopgraderinger

- FieldPilot[®] automatisk styring
- UniPilot[®] assisteret styring
- BoomPilot[®] automatisk bomsektionskontrol
- Tilt-gyromodul
- Videovalgsmoduler for op til 8 kameraer
- Opgraderinger til ekstern GPS-modtager eller -antenne
- Fieldware[®] Link-forbedret dataorganiseringsapplikation
- Trykfølørsæt til dråbestørrelsesmonitor



TeeJet Technologies
1801 Business Park Drive
Springfield, Illinois 62703
USA

www.teejet.com

TeeJet Aabybro
Mølhavevej 2
DK 9440 Aabybro
Danmark

A Subsidiary of  **Spraying Systems Co.**

98-05273-DA R4 Danish/Dansk
© TeeJet Technologies 2013