

MATRIX™
840G




MATRIX™

ANVÄNDARMANUAL

MATRIX™
570G



A Subsidiary of  Spraying Systems Co.®

UPPHOVSRÄTT

© 2011 TeeJet Technologies. Alla rättigheter reserverade. Ingen del av detta dokument eller datorprogram som beskrivs i det får reproduceras, kopieras, fotokopieras, översättas, eller överföras i någon form eller på något sätt, elektroniskt eller maskinläsbart, inspelning eller annat, utan skriftligt medgivande från TeeJet Technologies.

VARUMÄRKEN

Om inget annat anges, är alla andra märken eller produktnamn är varumärken eller registrerade varumärken som tillhör respektive företag eller organisationer.

ANSVARSBEGRÄNSNING

TEEJET TECHNOLOGIES TILLHANDAHÅLLER DETTA MATERIAL "SOM DET ÄR" UTAN GARANTI AV NÅGOT SLAG, VARKEN UTTRYCKLIGEN ELLER UNDERFÖRSTÅTT. INGET UPPHOVSRÄTTANSVAR ELLER PATENT FÖRUTSÄTTTS. UNDER INGA OMSTÄNDIGHETER SKALL TECHNOLOGIES HÅLLAS ANSVARIG FÖR FÖRLUST AV AFFÄRER, FÖRLUST AV VINST, FÖRLUST AV ANVÄNDNING ELLER DATA, AVBROTT I VERKSAMHETEN, ELLER FÖR INDIREKTA, SÄRSKILDA, TILLFÄLLIGA ELLER FÖLJDSKADOR AV NÅGOT SLAG, ÄVEN OM TEEJET TECHNOLOGIES HAR AVISERATS AV SÅDANA SKADOR TILL FÖLJD AV PROGRAMVARA FRÅN TEEJET TECHNOLOGIES.

SÄKERHETSFORESKRIFTER GÄLLANDE AUTOSTYRNING

När ditt Matrix-systemet är anslutet till FältPilot-autostyrning (läge för "assisterande styrning"), måste du följa några förnuftiga försiktighetsåtgärder, bland annat:

1. Det FältPilot-systemet måste förbli AV när fordonet körs på allmän väg. Om systemet är på, kan det störa styrning och generera en potentiellt farlig situation.
2. Aktivering av inställningar och testfunktioner kan orsaka att fordonets styrmekanism flyttas, även när fordonet står stilla och ingen riktlinje är aktiv. All personal måste befinna sig på ett säkert avstånd från klämpunkter i styrinrättningen när FältPilot-systemet är PÅ.
3. Aktivering av autostyr-läget i höga hastigheter kan orsaka att fordonet plötsligt ändrar riktning när det lägger sig i linje med riktlinjerna. Systemet får inte aktiveras när operatören inte är säkert sittande och har kontroll över fordonet.
4. FältPilot-systemet kommer noggrant följa dess väg och minska belastning på operatören; men det är aldrig ett substitut för en vaken och alert operatör. Fordonsoperatören måste sitta, alert och medveten om eventuella risker i vägen för fordonet hela tiden då det är i rörelse.
5. Använd inte systemet utan sätesströmbrytaren och rattsensorn ordentligt anslutna.
6. Installationen av den hydrauliska styrventilen för FältPilot omfattar högtryckshydrauliska systemanslutningar. Dessa måste ske i enlighet med riktiga säkerhetsförfaranden inklusive material, verktyg, slangdragnig, systemtest och rutinmässigt underhåll / inspektion.

Table of Contents

KAPITEL 1– PRODUKTÖVERSIKT..... 1

SYSTEMFUNKTIONER..... 1

SYSTEMKOMPONENTER..... 1

Matrix 570G-konsol _____ 1

Matrix 840G-konsol _____ 2

RealView-kamera _____ 2

KONFIGURATIONER..... 5

Hastighet / Arealbrytning-kabel _____ 5

STRÖM PÅ/AV..... 7


Uppstartssekvens _____ 8


ALLMÄN ANVÄNDNINGSPÅGÅENHET..... 8

Sidolayout och navigation _____ 10

KAPITEL 2 – VERKTYG..... 11

Allmän information _____ 11

 Hem-meny _____ 11

 VERKTYG..... 12

 Ljusramp _____ 12

 LED-avstånd _____ 12

 Skärmläge _____ 13

 LED-ljusstyrka _____ 13

 Kultur _____ 14

 Enheter _____ 14




















 Språk _____ 14




















 Tidszon _____ 15














 GPS _____ 15


















 GPS-typ _____ 15





 GPS-port _____ 16

	Lägsta Konfigurationskrav För Extern Mottagare	16
	GPS-status	16
	PRN	17
	GGA-krav	17
	Instrument	17
	Volym	17
	LCD-ljusstyrka	18
	Pekskärmskalibrering med programvaruversion från 1.00 till 1.02	18
	Nästa strömcykel	18
	Pekskärmskalibrering med programvaruversion 1.03	19
	Skärmbild	19
	Aktivera/Avaktivera	19
	Ta en bild	20
	Om/Spara	20
	Spara Om-information	20
	Bild	21
	Åtta-kanal VSM	21
	8-kanal VSM m/Endast A, B, C & D	22
	Fyra-kanal VSM	22
	BOOMPILOT/EN ARBETSBREDD	23
	BoomPilot-installation	23
	Överlappning	23
	Fördröjning På	24
	Fördröjning Av	24
	Antal Rampsektioner	24
	Rampsektionsbredd	25
	En arbetsbredd	25
	Rampsektionsbredd	25
	FORDONSINSTALLATION	26
	Fordonstyp	26
	Antennhöjd	26












	Riktning till Ramp	27
	Rampoffsetavstånd	27
	TILTYGROMODULINSTALLATION	27
	Tiltkorrigering Ej tillgänglig	28
	Tiltkorrigering På och Kalibrera	28
	På/Av	28
	Nivåtiltposition 1	28
	Nivåtiltposition 2	28
	Tiltkalibrering Slutförd	28
	Tiltkorrigering Av	29
	FIELDPILOT-INSTALLATION	29
	FieldPilot Ej tillgänglig	29
	Autopilot	30
	Ventilinstallation	30
	Ventilfrekvens	30
	Minimal Tjänstecykel	31
	Cykel Vänster	31
	Cykel Höger	31
	Maximal tjänstecykel	32
	Ventiltest	32
	Konfigurera FieldPilot	33
	Grovjustering av styrning	33
	Finjustering av styrning	34
	Dödband	34
	Seframåt	35
	KAPITEL 3 – SPÅRFÖLJNING	37
	SPÅRFÖLJNING ARBETSLÄGEN	37
	Rak A-B-spårföljning	37

	Kurva A-B-spårföljning	37
	Cirkelpivå-spårföljning	37
	Senaste spår-spårföljning	38
	SPÅRFÖLJNINGSFÄLT & STATUSFÄLT	38
	Spårföljningsfält	38
	Statusfält	38
	DRIFTBILD.....	39
	Spårföljning	39
	Knapp-assistans	39
	Driftbild	40
	Spårföljningsläge Val	40
	<i>Spårföljning med SmartKabel eller SDM</i>	40
	Rak A-B-spårföljning	40
	Aktivera Rak A-B-spårföljning	40
	Markera A- och B-punkter	40
	A+ Flytta linjen-funktion	40
	Kurva A-B-spårföljning	41
	Aktivera Kurva A-B-spårföljning	41
	Markera A- och B-punkter	41
	A+ Flytta linjen-funktion	41
	Cirkelpivå-spårföljning	41
	Aktivera Cirkelpivå-spårföljning	41
	Markera A- och B-punkter	41
	Senaste spår-spårföljning	42
	Aktivera Senaste spår-spårföljning	42
	Senaste spår	42
	Skapa Fältgräns	42
	Inget Spårföljningsläge	43
	Ta bort Spårföljningslägen	43
	Hem-meny	43



		Zooma In/Ut & Perspektiv	44
	BoomPilot	44	
	<i>Spårföljning med SmartKabel eller SDM</i>	44	
	Av/Manuell & Automatisk	44	
	Alla sektioner På-läge	44	
	FÄLTKARTA	45	
	Spårföljning	45	
	Hjälpknappar	45	
	Fältkarta	45	
	Fältgräns	45	
	Retur till Punkt	46	
	Markera Retur-punkt	46	
	Avstånd till Upprättad Punkt	46	
	Spårföljning Tillbaka till Upprättad Punkt i Driftbild	47	
	Hem-meny	47	
		Zooma In/Ut	47
	Totalbild	47	
	Panoreringsläge	48	
	REALVIEW-SPÅRFÖLJNING	48	
	Spårföljning	48	
	RealView-spårföljning	49	
	Helskärm	49	
	Spårföljning Över Video	49	
	Styrvinkelsindikator	50	

	Hem-menyn	50
	Enskild Kamera-val	51
	Ingen VSM	51
	Åtta-kanals VSM	51
	Fyra-kanals VSM	51
	Delad Kameravyn	52
	Ingen VSM	52
	Åtta-kanal VSM	52
	Fyra-kanal VSM	53
	Justering av Körlinje	53

KAPITEL 4 – ÖVERVAKNING..... 55

	ARBETSBILD.....	55
	Arbetsinformation	55
	Spara Information	55
	PDF-rapport	56
	KML-data	56
	ESRI-data	57
	Hem-menyn	57
	RAMPÖVERVAKNING.....	57
	Rampövervakning	57
	<i>BoomPilot Ej tillgänglig</i>	58
	Hem-menyn	58
	BoomPilot	58
	Av/Manuell & Automatisk	58
	Alla sektioner På-läge	58

KAPITEL 5 – BILAGA..... 59

BILAGA A - IKONREFERENSER	59		
	Menyval	59	
	Verktygsmeny	59	
	Systeminstallation	59	
	BoomPilot/Helbredd-installation	60	
	Fordonsinstallation	60	
	Tiltkompenseringsinstallation	60	
	FieldPilot-installation	60	
	Generella kommandon	60	
		Skärmar för Spårföljning	61
	Statusfält-ikoner	61	
	Driftbildsalternativ	61	
	Alternativ för Fältkarta	61	
	Realview-alternativ	62	
	Spara arbete	62	
BILAGA B - TIDSZONER	62		
BILAGA C - FABRIKSINSTÄLLNINGAR & INTERVALLER	63		
BILAGA D - ENHETSSPECIFIKATIONER.....	64		

KAPITEL 1 – PRODUKTÖVERSIKT

Matrix™ gör det möjligt att hantera flera anslutna moduler plus GPS-kartläggning, navigering, FieldPilot®, BoomPilot®, och datainsamling i en enda konsol med hjälp av CAN-bus teknik. Detta ersätter flera konsoler i hytten med ett enda robust system.

SYSTEMFUNKTIONER

- RealView™-navigering över video
Navigeringsinformation och video visas samtidigt med upp till åtta kameror anslutna
- BoomPilot® (automatisk rampsektionskontroll) kan stänga av sprut- eller spridarsektioner automatiskt för att minska överlappningar och eliminera mistorr
- FieldPilot® (automatisk styrning) kan utföras på raka eller kurviga banor.
- Enkel att använda, 3-D-grafisk navigering i färg som är precis och noggrann i all terräng
- Ljuslistsnavigering för fordon eller spår, plus en grafisk display för fullständig navigeringsinformation
- Bearbetningskartläggning/dataexport i PDF, KML eller SHP
- Ljusstark skärm som är läsbar i dagsljus i antingen storleken 14,5 cm (5,7 ") eller 21,3 cm (8,4").
- Produktuppgaderingar inkluderar:
 - FieldPilot-automatiserad styrning
 - BoomPilot-automatiserad bomsektionskontroll
 - Tiltgyro-modul
 - Bildvalsmoduler för video för upp till 8 kameror
 - Extern GPS-mottagare eller antennuppgaderingar
- Hanterar upp till 15 enskilda sektioner
- 3-D-navigering i färg i fyra lägen – Rak AB, Kurva AB, Cirkelpivå och Adaptiv kurva
- 13 språk för internationell användning
- Förenklad hantering av produktkontroll och GPS-registerhållning
- Tydliga visuella ikoner guidar användaren genom menyurvalsprocessen
- Högkvalitativ inbyggd GPS-motor med extern antenn
- Två tillämpade arealräknare

SYSTEMKOMPONENTER

Matrix 570G-konsol

Matrix 570G är utformad för att ge många års tjänst under driftförhållanden typiska för jordbruket. Ett tätt hölje, i kombination med gummiskydd för alla anslutningar innebär att dammiga miljöer inte kommer att orsaka driftsproblem. Även om enstaka stänk av vatten inte skadar enheten, är Matrix 570G inte avsedd för direkt exponering av regn. Var noga med att inte använda Matrix under våta förhållanden.

Figur 1-1: Fram- och baksida av konsol



Matrix 840G-konsol

Matrix 840G är utformad för att ge många års tjänst under driftförhållanden typiska för jordbruket. Ett tätt hölje, i kombination med gummiskydd för alla anslutningar innebär att dammiga miljöer inte kommer att orsaka driftsproblem. Även om enstaka stänk av vatten inte skadar enheten, är Matrix 840G inte avsedd för direkt exponering av regn. Var noga med att inte använda Matrix under våta förhållanden.

Figur 1-2: Fram-och baksida av konsol



RealView-kamera

TeeJet Technologies RealView-kamera kan visa videobilder på Matrix-skärmen. Kameran kan köras framåt för att möjliggöra RealView-navigering över video, eller så kan den placeras för att visa andra operativa delar av din maskinutrustning. Kameran är utrustad med en flexibel RAM-montering, integrerat solskydd och ger infrarött ljus, vilket möjliggör tydliga videobilder även under mörka förhållanden.

Figur 1-3: Videokamera



Matrixkonsolsanslutning är kompatibel med AgCam-kameror.

Bildvalsmoduler

En Bildvalsmodul, videoselektormodul (VSM) tillåter anslutning av upp till 8 videokameror till din Matrix-konsol. Modulen är kompakt och robust, och kan monteras på valfri lämplig plats. Ingen interaktion krävs efter installation.

Figur 1-4: Bildvalsmodul - 4-Kanal



Figur 1-5: Bildvalsmodul - 8-Kanal



GPS-antenner

TeeJet erbjuder ett komplett sortiment av högkvalitativa GPS-mottagare som passar dina precisionsodlingsbehov.

RXA 25 och RXA-30 GPS-antennen är en GPS-mottagare av högre kvalitet med kraftigare signalförstärkning och filtrering som kan förbättra GPS-prestandan i områden med ej optimal GPS-mottagning.

Figur 1-6: GPS RXA-25-antenn



Figur 1-7: GPS RXA-30-antenn



Patch Antenna II ger bra resultat under normala förhållanden. Den lilla storleken på patch-antennen gör den lätt att montera, och sannolikheten för skador minskas.

Figur 1-8: GPS-antenn



FieldPilot-styrkontrollmodul

FieldPilot-styrkontrollmodulen utför automatisk styrning på raka och kurviga banor. Matrix-systemet kan länkas samman med FieldPilot-systemet för att ta överta kontrollen över fordonets position. Operatören kontrollerar det automatiska styrsystemet med Matrix – en fördel med en enda konsol i hyten. Automatisk styrning kör ett fordon med repeterbar noggrannhet i både raka och böjda mönster med den noggrannhet som det antensystem man valt erbjuder. Förmågan att verka i dimma eller torrdammiga miljöer, dag eller natt med hög noggrannhet innebär en bättre avkastning på investerat kapital för utrustning, en effektivare bearbetning och en mer uppmärksam och alert förare.

Figur 1-9: FieldPilot-styrkontrollmodul



BoomPilot-sektionsdelsmodul

I kombination med inbyggd mjukvara i Matrix-Matrixen, gör Sektionsdelsmodulen (SDM) det möjligt för BoomPilot (automatisk rampsektionskontroll). SDM skall kombineras med rätt kabelanslutning för att kommunicera med ditt BoomPilot-system, sprutatornhet och/eller spruta för snabb och enkel installation. Sektionsdelsmoduler och tillhörande kablar är utformade för en så enkel montering som möjligt och för att styra det antal rampsektioner till vilken de är anslutna, upp till högst 15 Rampsektioner.

Figur 1-10: Sektionsdelsmodul



Fotpedal

TeeJet-fotpedalen är en bekväm metod för att koppla in FieldPiloten. Den är ansluten till systemet via SCM kabelnätet.

Figur 1-11: Fotpedal



Tiltgyromodul

Om din GPS-antennen är monterad 4 meter över marken, kan en 10 % sidolutning orsaka 0,6 meter missberäkning av positionen. Den nya TeeJet-tiltgyrokomensationssmodulen korrigerar GPS-positioneringsfel som orsakas av sidolutningssituationer. Den monterar på fast underlag i ditt fordon, och kommer att korrigera GPS-signaler från din mottagare och tillhandahålla korrigerad positioneringsdata till din Matrix.

- Diagnostiska lysdioder indikerar status för TGM (Strömstatus, driftstatus, och status för inkommande GPS-data)
- Väderbeständig kontakt för problemfri drift
- Monteringshål inbyggd i kåpa
- Identifierar automatiskt GPS-sensorns baudfrekvens och anpassar utgående effekt efter detta
- Kompatibel med Matrix-navigeringsystem

OBS: Om FieldPilot används, är en TGM inbyggd i systemet.

Figur 1-12: Tiltgyromodul



Kablar

TeeJet-kablar är utformade för säker drift i tuffa miljöer. Avskärmning och väderbeständiga anslutningar säkerställer att kablar och elektriska anslutningar är tillförlitliga och problemfria.

Figur 1-13: kabel



Kabelförlängningar

Kabelförlängningar finns tillgängliga för speciella bearbetningar. Kontakta din TeeJet-återförsäljare för information om standardkablarna som medföljer systemet inte är tillräckligt långa.

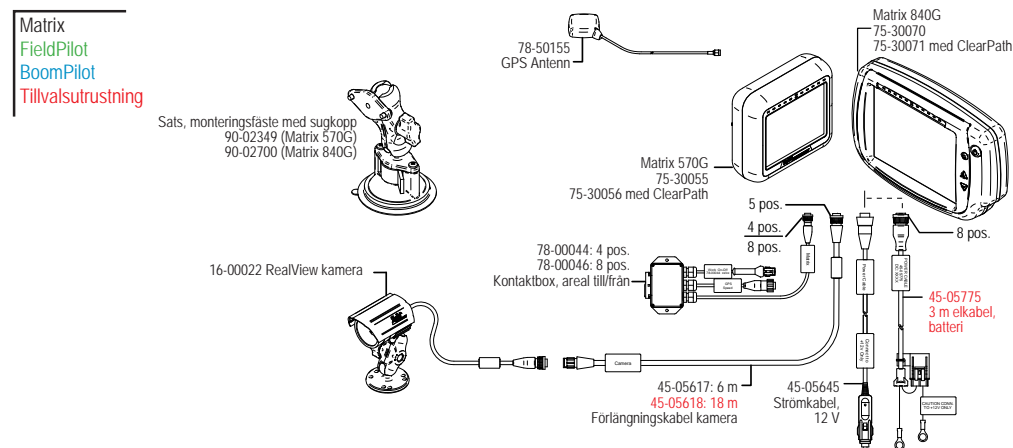
Förlängd garanti

TeeJet erbjuder en förlängd garanti för många navigeringsprodukter. Ej tillgängligt på alla marknader. Kontakta din TeeJet-återförsäljare för mer information.

KONFIGURATIONER

Följande diagram visar typiska Matrix-konfigurationer. På grund av mängden möjliga konfigurationer, bör dessa endast användas som referens.

Figur 1-14: Matrix med RealView-kamera



Hastighet / Arealbrytning-kabel

hastighet/arealbrytare-kabeln består av ytterligare två anslutningar som:

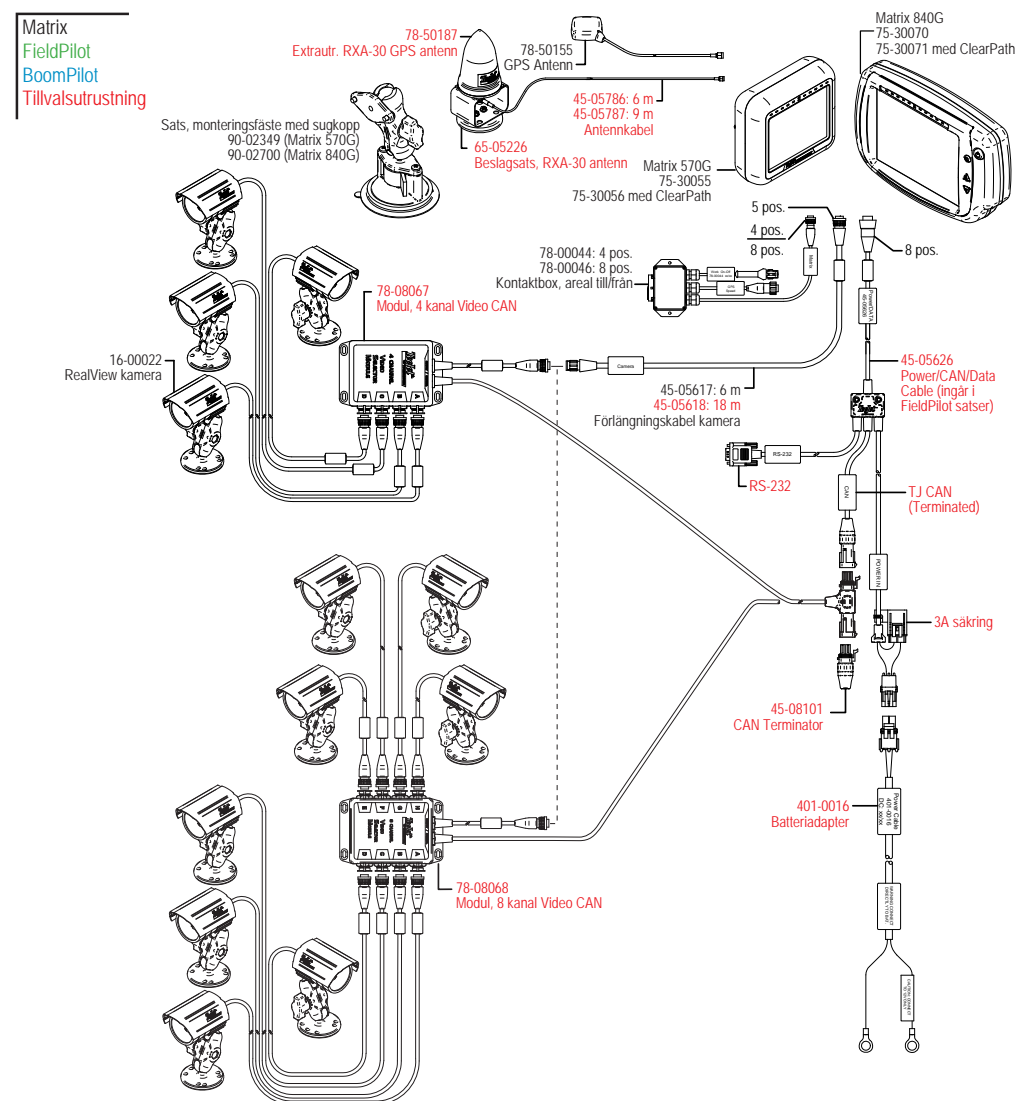
- Skickar en radarhastighetssignal till en extern enhet
- Tillåter användaren att använda arealfunktionen i Matrix i serie med en extern anstängning med en givare eller en befintlig av/på kontakt. Men om dessa anslutningar inte finns tillgängliga så kan den medföljande vippbrytaren manuellt slå arealmätaren av och på.

Anslutning till olika konsoler kräver olika adapterar och kalibreringar.

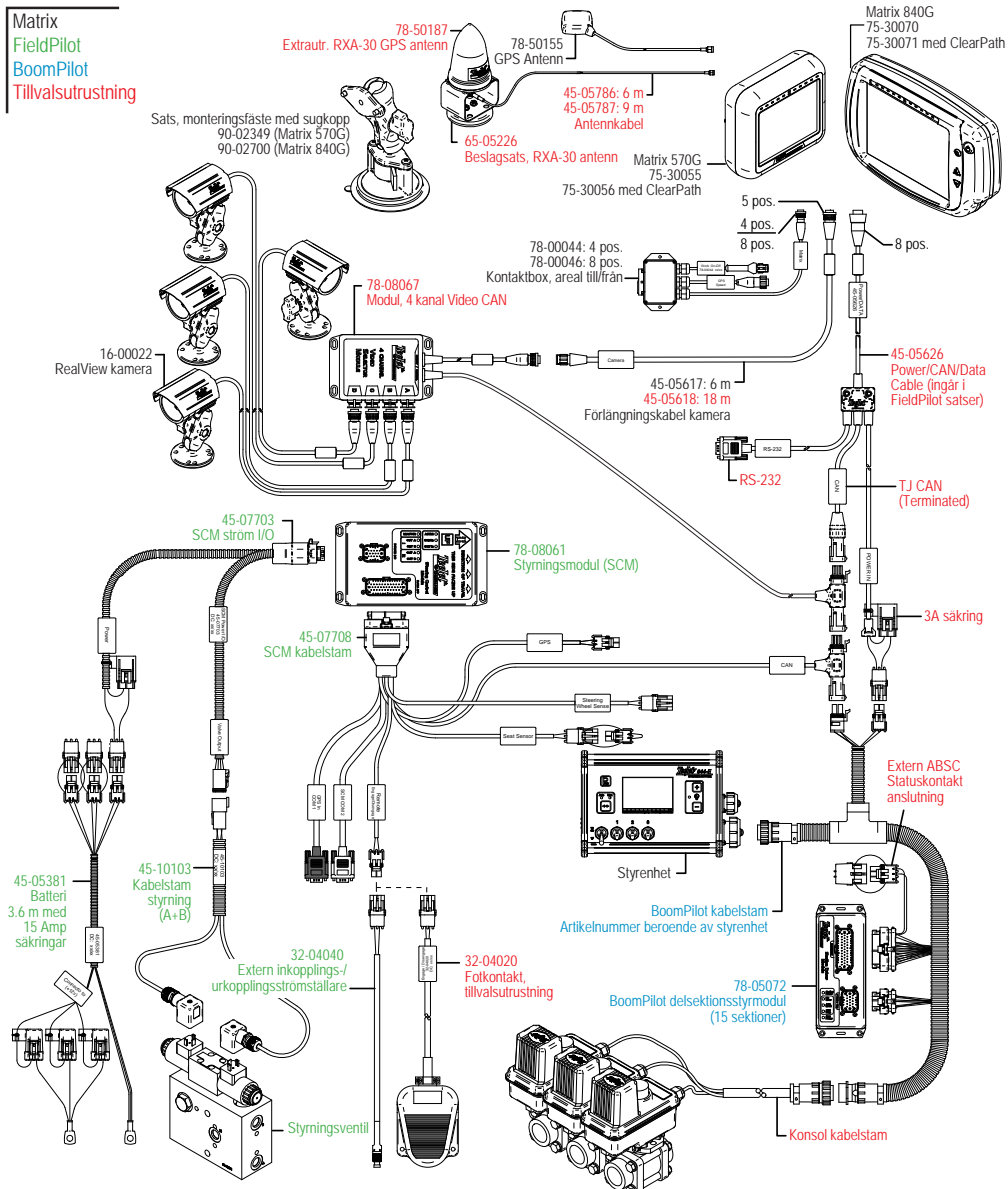
- Vid anslutning till TeeJet-konsoler, använd hastighetsadapter 45-20042
 - ◀ mata in kalibrering # 1000 (#1000 i Europa) för teeJet 8xx serie i RADAR läge,
 - ◀ mata in kalibrering # 10000 (#10000 i Europa) för LH 70-serie, LH 85, 500-serie 5000, 6000, IC 24 och IC 34
- Vid anslutning till Mid-Tech-konsoler krävs ingen adapter,
 - ◀ mata in kalibrering # 1000
- Vid anslutning till Raven-konsoler använd hastighetsadapter 45-05508 (anslut inte 12v röd tråd från 45-05.508)
 - ◀ mata in kalibrering # 730 i SP 2

Vid avkänning av rampavstängning från en befintlig konsol, skall den gröna kabeln märkt 1 erhålla + vid arealräkning. Den röda tråden används inte i detta fall.

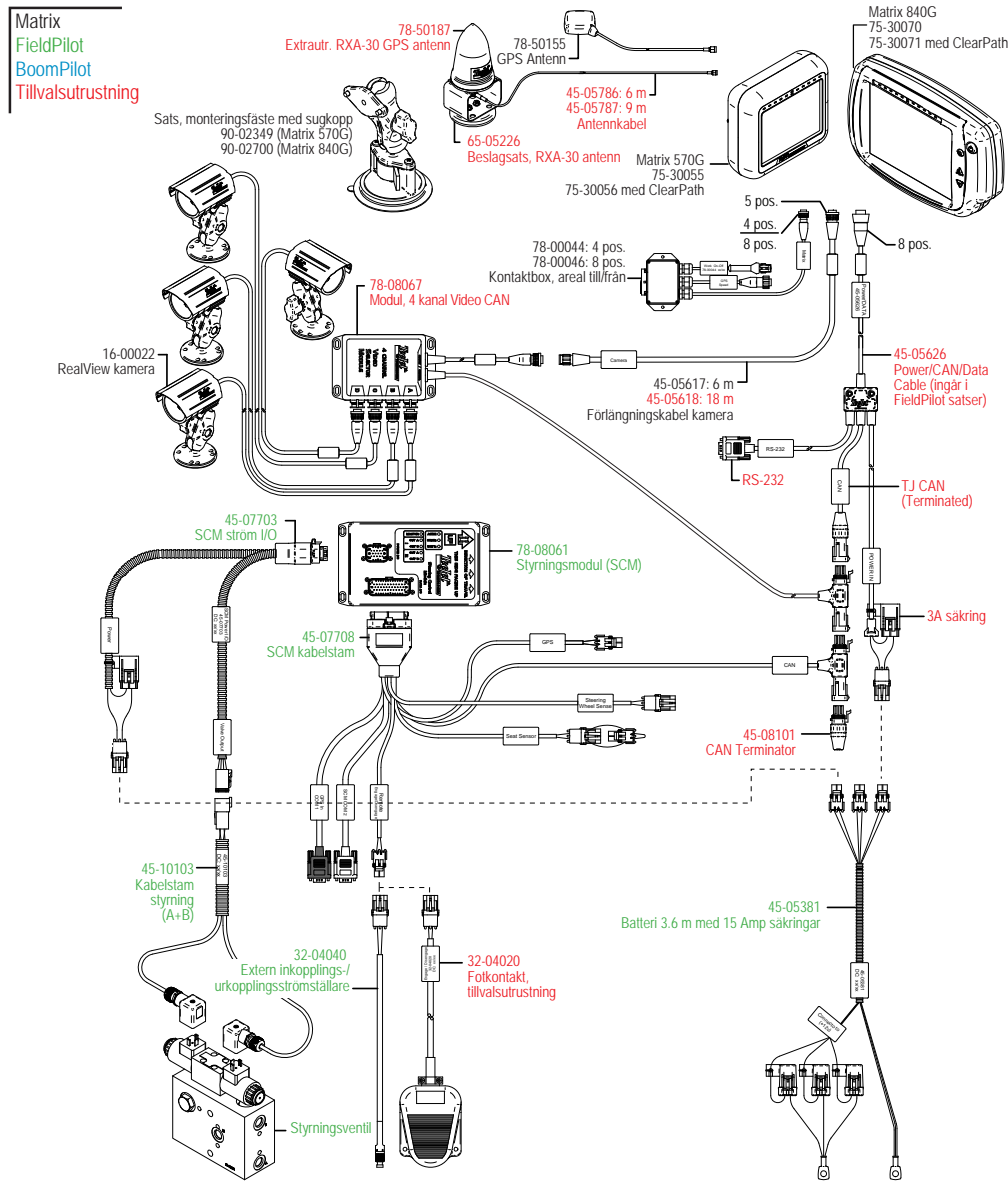
Figur 1-15: Matrix med 8-Kanal eller 4-Kanal VSM & Multipla RealView-kameror



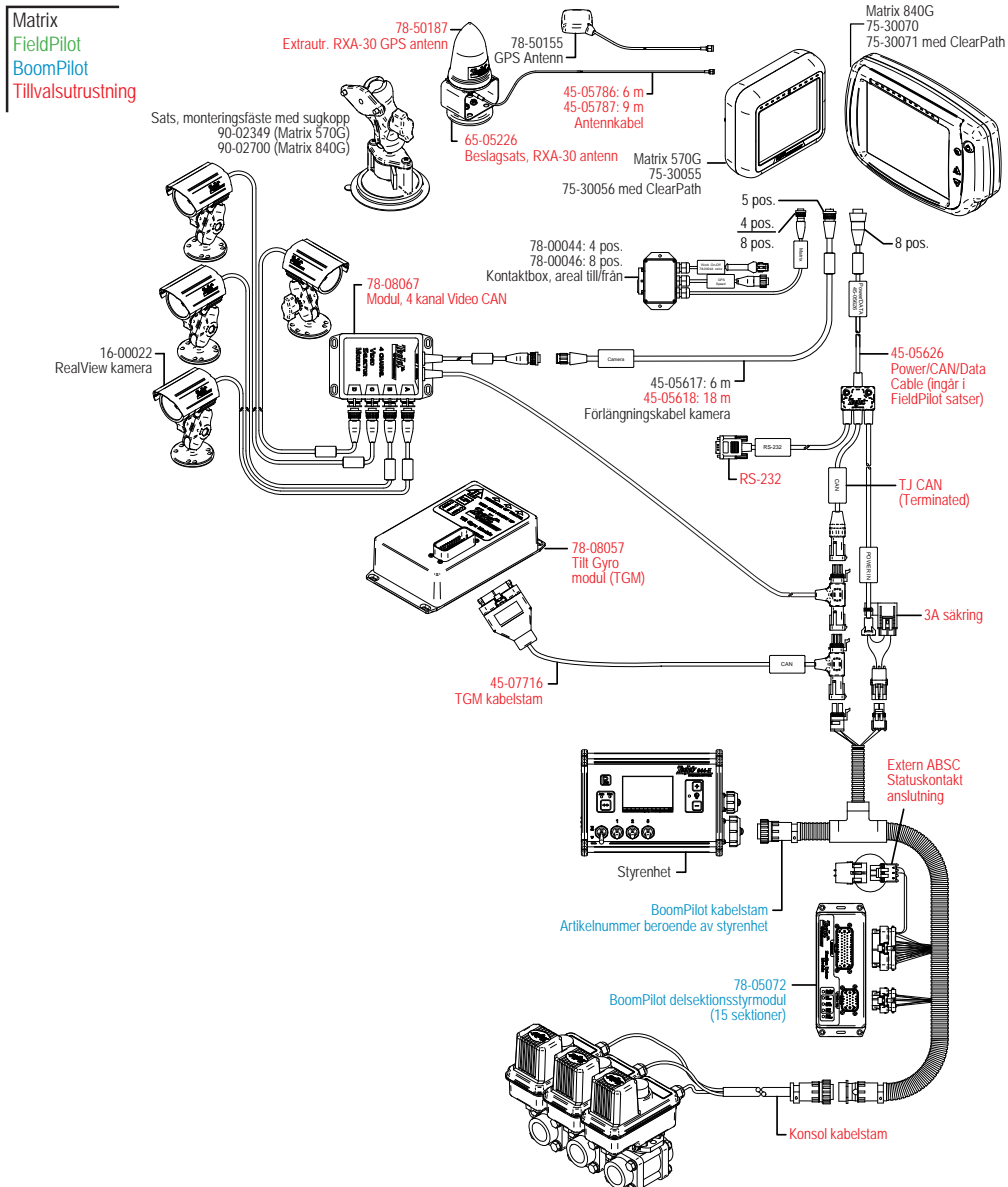
Figur 1-16: Matrix med VSM & Multipla RealView-kameror, FieldPilot och BoomPilot



Figur 1-17: Matrix med VSM & Multipla RealView-kameror och FieldPilot



Figur 1-18: Matrix med VSM, Tiltgyro och BoomPilot



STRÖM PÅ/AV

Tryck på strömbrytaren för att slå på Matrixen. Matrix kommer nu att påbörja sin Uppstartssekvens.

Tryck och håll kort in strömbrytaren (tills skärmen blir svart) för att stänga av Matrixen.

Figur 1-19: Strömbrytare



Uppstartsssekvens

Matrixen tar ungefär 40 sekunder för att starta upp. Under denna tid kommer TeeJet Technologies-logotypen att visas (LED-lampor kommer att blinka och ljusstyrkan kommer att fluktuera.)

Figur 1-20: Uppstartsskärm



När uppstartsssekvensen är klar, visas följande meddelande:

“Vill du rensa arbetsdatan och påbörja ett nytt arbete?”

Tryck på

- ▶ Nej – Det tidigare arbetet kommer att återupptas.
- ▶ Ja – Ett nytt arbete kommer att upprättas och all data från tidigare arbete kommer att rensas. Meddelandet “All jobbdata rensad” visas. Väj “OK” för att fortsätta.

Startbilden kommer att visas under cirka en minut.

Startbilden listar modulens senaste version av programvaran. Informationen finns också tillgänglig på menyskärmen Om.

OBS: Ett stadigt tryck krävs vid val eller godkännande av skärmalternativ. Se mer under skärmkalibrering.

Figur 1-21: Rensa jobbdata-skärmar



Figur 1-22: Startbild



ALLMÄN ANVÄNDNINGSPINFORMATION

Ett stadigt tryck krävs vid val av en skärmikon.

Vid första uppstarten laddar Matrixen Driftbild-skärmen som standard. Alla efterföljande strömcykler kommer att återvända till sista sidan som visades innan du stängde av.

Ikoner på navigeringsskärmar kommer att visas och kommer att försvinna från fönstret efter 6 sekunders inaktivitet. För att återfå dessa ikoner, peka var som helst på skärmen.

Figur 1-23: Med och utan ikoner på skärmen



Tryck på ikonen för något menyalternativ för att visa en definition av det objektet. För att ta bort informationsrutan, tryck någonstans på skärmen.

Figur 1-24: Exempel på informationstextruta



För snabb justering av en inställning, tryck och håll in

- ▶ PLUS/MINUS IKONERNA + -
- ▶ UPP/NED-PILIKONERNA ▲ ▼
- ▶ ZOOMA IN/UT-IKONERNA 🔍
- ▶ ZOOMA IN/UT-KNAPPARNA ▲ ▼ (endast Matrix 840G).

In/Ut-knapparna ▲ ▼ på Matrix 840G kommer inte att justera Plus/Minus- eller Upp/Ned-inställningarna.

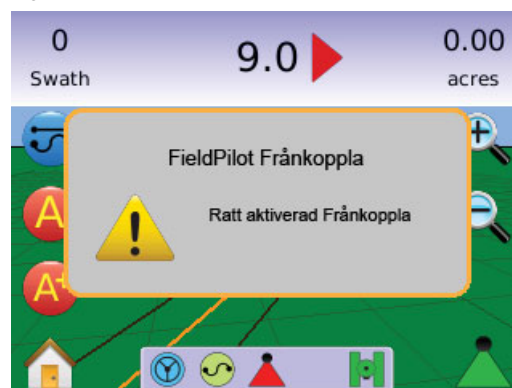
GPS-statusändring – en popup-varning visas i cirka 2,5 sekunder. För att ta bort en pop-up tidigare, tryck någonstans på skärmen.

Figur 1-25: Exempel på GPS-statusändring



FieldPilot frånkopplad – en popup-varning visas i cirka 2,5 sekunder. För att ta bort en pop-up tidigare, tryck någonstans på skärmen.

Figur 1-26: FieldPilot frånkopplad-skärm



Alla ändringar sparas automatiskt.









Om Matrix arbetar i ett nytt arbetsregister kan tidigare arbeten inte återkallas.

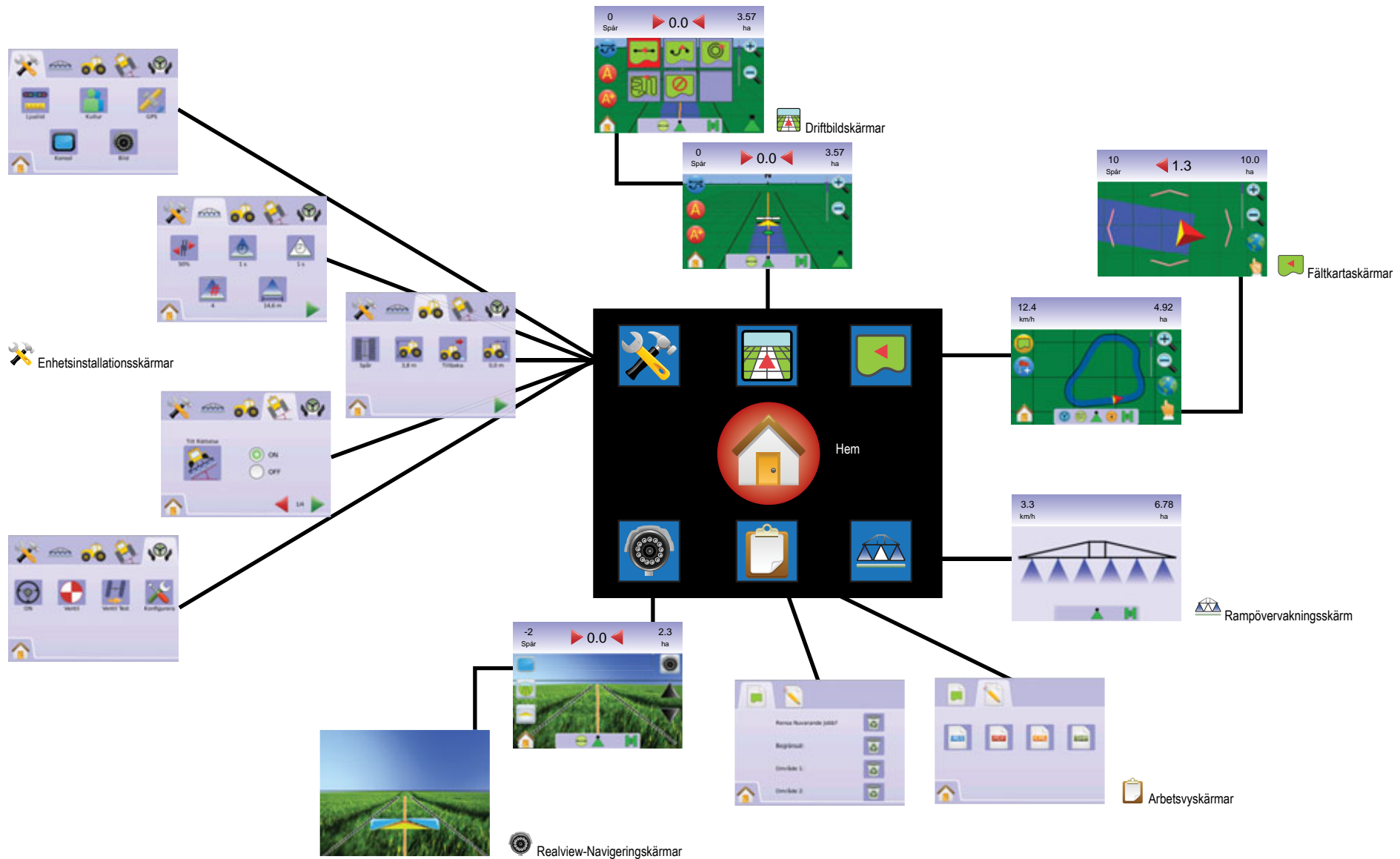
Matrixen måste slås av och på igen när du byter eller kopplar på add on-utrustning till Matrix-systemet.

Rengöringsråd – Matrix-konsoler bör rengöras med mildt rengöringsmedel, som fönsterputs och en mjuk trasa. Var noga med att inte damm eller andra nötande material raspar i pekskärmens yta.

- Använd en mjuk luddfri trasa.
- Trasan kan användas torr eller lätt fuktad med ett mildt rengöringsmedel eller etanol.
- Se till att trasan bara är lätt fuktad, inte blöt. Applicera aldrig rengöringsmedel direkt på pekskärmens yta; om rengöringsmedel spills på pekskärmens yta, sug upp det direkt med absorberande trasa.
- Rengöringsmedel får varken vara sura eller alkaliska (neutralt pH).
- Använd aldrig sura eller alkaliska rengöringsmedel, eller organiska kemikalier såsom: färgthinner, aceton, toluen, xylol, propyl eller isopropyl-alkohol eller fotogen.
- Lämpliga rengöringsprodukter finns kommersiellt tillgängliga.
- Användning av felaktiga rengöringsmedel kan leda till optisk försämring av pekskärm och/eller funktionalitetsskador.

Sidolayout och navigation

Matrix är mycket enkel att navigera. HEM-KNAPPEN  eller HEM-IKONEN  ger dig tillgång till Matrix-instrumentets tre funktioner: (Verktyg, Spårföljning och Övervakning. Dessa sex pekskrämsmenyalternativ Vrktvgn , Driftbild , Fältkarta , Realview-Navigering , Arbetsbild  och Rampövervakning ) ger snabb tillgång till Matrix-instrumentets alla 'möjligheter.



KAPITEL 2 – VERKTYG



Verktyg används för att konfigurera Verktyg, BoomPilot/En arbetsbredd, Fordonsinstallation, Tiltgyromodulininstallation och FieldPilot-installation.

OBS: Alla inställningar sparas automatiskt när de väljs.

För att komma åt Verktyg-skärmarna:

1. Tryck på HEM-KNAPPEN eller tryck på skärmen för att aktivera ikonerna och välj HEM-IKONEN i nedre vänstra hörnet av skärmen.
2. Välj VERKTYG från Hem-meny .
3. Välj mellan:

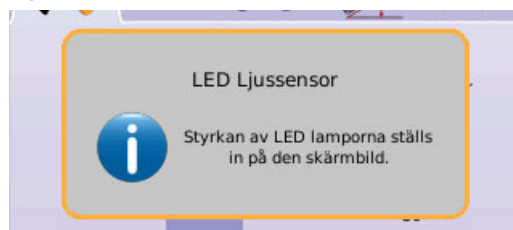
- ▶ Verktyg – används för att konfigurera:
 - ◀ Ljusramp – används för att konfigurera LED-avstånd , Skärm/Spår-läge och inställningar för LED-ljusstyrka.
 - ◀ Kultur – används för att konfigurera Enheter , Språk och Tidszon .
 - ◀ GPS – används för att konfigurera GPS-typ och GPS-port , samt visa GPS-statusinformation .
 - ◀ Instrument – används för att konfigurera Volym , LCD-ljusstyrka , Skärmkalibrering och Skärmbildsinställningar , samt visa Om-information och information om Spara systemprogramvara .
 - ◀ Bild – används för att ställa in individuella kameror .
- ▶ BoomPilot/En arbetsbredd – används för att konfigurera Överlappning , Fördröjning På , Fördröjning Av , Antal Rampsektioner och inställningar för Rampsektionsbredd .

- ▶ Fordonsinstallation – används för att konfigurera Fordonstyp , Antennhöjd , Riktning till Ramp och inställningar för Rampoffsetavstånd .
- ▶ Tiltgyromodulininstallation – används för att kalibrera Tiltgyromodulen, som gör det möjligt för tiltkorrigering för bearbetning i kuperad eller sluttande terräng.
- ▶ FieldPilot-installation – används för att konfigurera:
 - ◀ Aktivera/Avaktivera FieldPilot .
 - ◀ Ventilinstallation – används för att konfigurera Ventilfrekvens, Minimal tjänstecykel Vänster, Minimal tjänstecykel Höger och inställningar för Maximal tjänstecykel.
 - ◀ Ventiltest – verifierar att styrning är korrekt körad och används för att finjustera oljeflödet.
 - ◀ Konfigurera FieldPilot – används för att konfigurera Grovjustering av styrning, Finjustering av styrning, Dödband- och Seframåt-inställningar.

Allmän information

Tryck på ikonen för något menyalternativ för att visa en definition av det objektet. För att ta bort informationsrutan, tryck någonstans på skärmen.

Figur 2-1: Exempel på informationstextruta



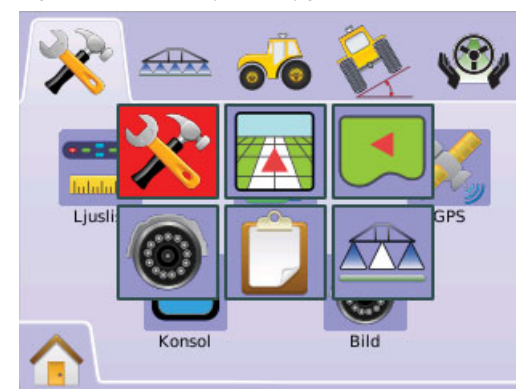
Hem-meny

Hem-knappen eller Hem-ikonen ger dig tillgång till Matrix-instrumentets tre funktioner: Verktyg, Spårföljning och Övervakning. Dessa sex pekskrämsmenyalternativ (Verktyg , Driftbild , Fieldvy , RealView-Spårföljning , Arbetsbild och Rampövervakning) kan snabbt ge tillgång till Matrix-instrumentets alla delar.

För att se Hem-menyalternativen:

1. Tryck på HEM-KNAPPEN eller välj HEM-IKONEN i nedre vänstra hörnet av skärmen.

Figur 2-2: Hem-meny - Verktyg



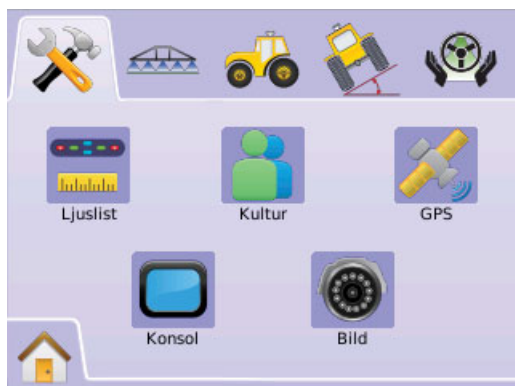


VERKTYG

Verktyg används för att konfigurera Ljusramp-, Kultur-, GPS-, Instrument- och Bild-inställningarna.

1. Välj VERKTYG från Hem-meny .
2. Tryck på FLIKEN FÖR VERKTYG .
3. Välj mellan:
 - ▶ Ljusramp – används för att konfigurera LED-avstånd, Skärmläge och LED-ljusstyrka
 - ▶ Kultur – används för att konfigurera Enheter, Språk och Tidszon
 - ▶ GPS – används för att konfigurera GPS-typer och GPS-port, samt visa GPS-statusinformation
 - ▶ Instrument – används för att konfigurera Volym, LCD-ljusstyrka, Skärmläge och Skärmbildsinställningar, samt se Om-information och information för Spara systemprogramvara
 - ▶ Bild – används för att ställa in individuella kameror

Figur 2-3: Verktyg



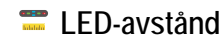
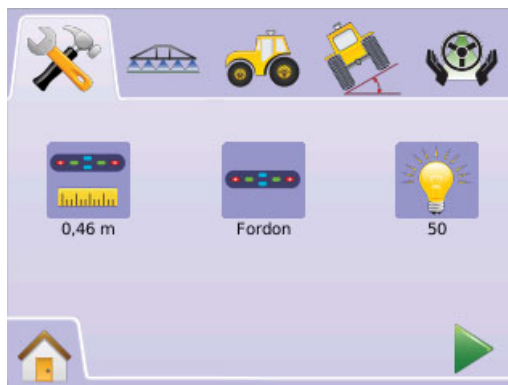
Ljusramp

Ljusrampsinstallation används för att konfigurera LED-avstånd, Skärm/Spår-läge och LED-ljusstyrka.

1. Tryck på FLIKEN FÖR VERKTYG .
 2. Tryck på LJUSRAMPSIKONEN .
 3. Välj mellan:
 - ▶ LED-avstånd – ställer in avståndet som illustreras med de upplysta lysdioderna
 - ▶ Skärmläge – avgör om Ljusrampen representerar Spåret eller fordonet
 - ▶ LED-ljusstyrka – justera LED-ljusstyrka
- ELLER
- Tryck på SIDOHÖGERPIL för att bläddra igenom alla inställningar.

OBS: Skärmen visar nuvarande inställningar. Vid en inställningsskärm, tryck på ikonen för att visa tillgängliga fabriksinställningarna och InställningsOmråden.

Figur 2-4: Ljusrampsalternativ



LED-avstånd

LED-avstånd anger avståndet som illustreras av de belysta lysdioderna. Avstånden är 0,04 till 9,8 fot / 0,01 till 3,0 meter.






1. Tryck på LJUSRAMPSIKONEN .
2. Tryck på LED-AVSTÅNDSIKONEN .
3. Använd inledningsskärmen för att skapa LED-avstånd.
4. Tryck på
 - ▶ HÖGER SIDOPIL för att gå till Skärmläge.
 - ▶ FLIKEN FÖR VERKTYG för att återgå till huvudskärmen för Verktyg.

Figur 2-5: LED-avstånd

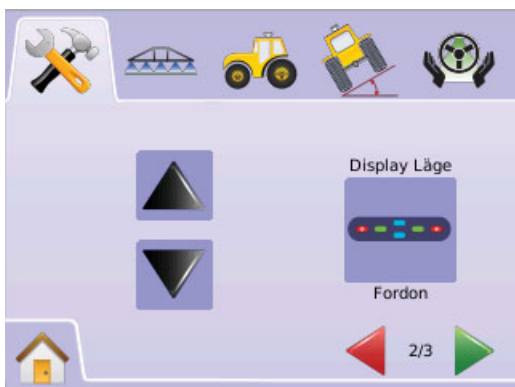


Skärmläge

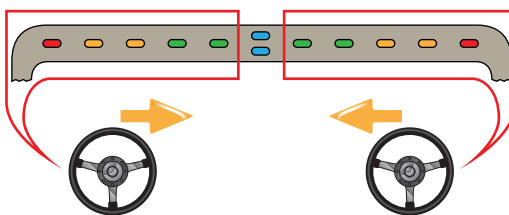
Skärm/Spår-läge avgör huruvida Ljusrampen representerar Spåret eller fordonet.

1. Tryck på LJUSRAMPSIKONEN .
2. Tryck på SKÄRM IKONEN .
3. Tryck på UPP/NED-PIL- IKONERNA  för att växla mellan:
 - ▶ Spår – lysdioderna representerar Spåret och den rörliga LEDn representerar fordonet.
 - ▶ Fordon – centrum-LEDn representerar fordonets placering och den rörliga LEDn representerar Spåret.
4. Tryck på
 - ▶ HÖGER SIDOPIL  för att gå till Skärmläge.
 - ▶ FLIKEN FÖR VERKTYG  för att återgå till huvudskärmen för Verktyg.

Figur 2-6: Skärmläge - Forgon



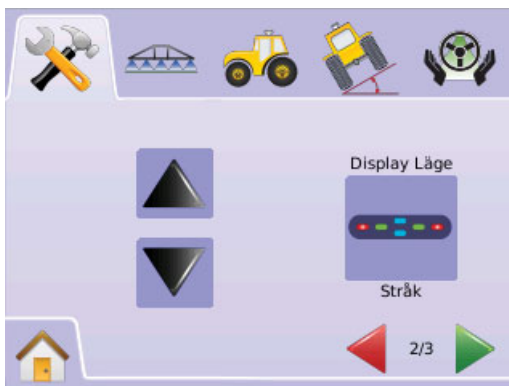
Figur 2-7: Spår Ljusramp



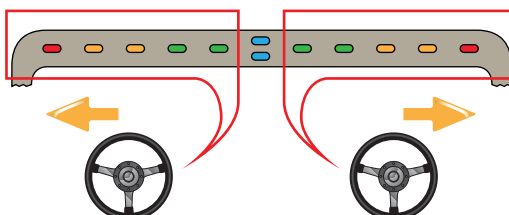
Tända ljus på vänster sida av Ljusrampen kräver en styrjustering till höger.

Tända ljus på höger sida av Ljusrampen kräver en styrjustering till vänster.

Figur 2-8: Skärmläge - Fordon



Figur 2-9: Fordon Ljusramp








Tända ljus på vänster sida av Ljusrampen kräver en styrjustering till vänster.

Tända ljus på höger sida av Ljusrampen kräver en styrjustering till höger.

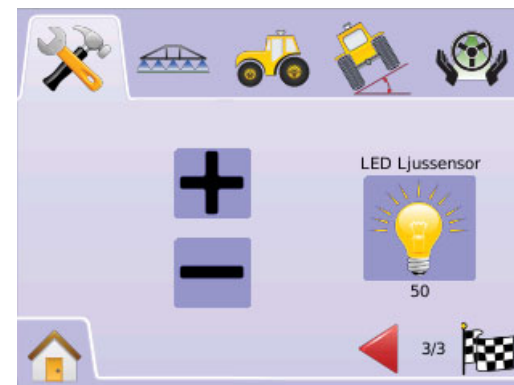
LED-ljusstyrka

LED-ljusstyrka justerar ljusstyrkan för Ljusramplysdioderna. Området är 0 - 100.

1. Tryck på LJUSRAMPSIKONEN .
2. Tryck på LED-LJUSSTYRKEIKONEN .
3. Tryck på PLUS/MINUS- IKONERNA  för att justera LED-ljustyrka.
 - ◀ Högre nummer, desto ljusare LEDer.
 - ◀ Lägre nummer, desto svagare LEDer.
4. Tryck på
 - ▶ RUTIG FLAGGA  för att slutföra Ljusrampinstallationen.
 - ▶ FLIKEN FÖR VERKTYG  för att återgå till huvudskärmen för Verktyg.



OBS: Tryck & håll in PLUS/MINUS- IKONERNA  för att snabbt justera inställningar.

Figur 2-10: LED-ljustyrka






Kultur

Kultur används för att konfigurera Enheter, Språk och Tidszon.

1. Tryck på FLIKEN FÖR VERKTYG .
2. Tryck på IKONEN FÖR KULTUR .

Välj mellan:

- ▶ Enheter  – definierar systemmåtenheter
- ▶ Språk  – definierar systemspråk
- ▶ Tidszon  – fastställer lokal tidszon

ELLER

Tryck på HÖGER SIDOPIL  för att bläddra igenom alla inställningar.







OBS: Skärmen visar nuvarande inställningar. Vid en inställningsskärm, tryck på ikonen för att visa tillgängliga fabriksinställningarna och inställningsOmråden.

Figur 2-11: Kultur



Enheter

Enheter definierar systemmåtenheter (USA eller Meter).

1. Tryck på IKONEN FÖR KULTUR .
2. Tryck på ENHETS IKONEN .
3. Tryck på UPP/NED-PIL- IKONERNA   för att växla mellan:
 - ▶ USA
 - ▶ Meter
4. Tryck på
 - ▶ HÖGER SIDOPIL  för att gå till Språk.
 - ▶ FLIKEN FÖR VERKTYG  för att återgå till huvudskärmen för Verktyg.







OBS: Denna inställning krävs för FieldPilot- och TiltSensor- användning, liksom för korrekt drift av BoomPilot.

Figur 2-12: Enheter



Språk

Språk definierar systemspråk. Alternativen inkluderar tjeckiska, danska, nederländska, engelska, franska, tyska, ungerska, italienska, polska, portugisiska, ryska, spanska och svenska.

1. Tryck på IKONEN FÖR KULTUR .
2. Tryck på SPRÅK IKONEN .
3. Tryck på UPP/NED-PIL- IKONERNA   för att växla mellan språk.
4. Tryck på
 - ▶ HÖGER SIDOPIL  för att gå till Tidszon.
 - ▶ FLIKEN FÖR VERKTYG  för att återgå till huvudskärmen för Verktyg.

OBS: Tryck & håll in UPP/NED- IKONERNA   för att snabbt justera inställningar.







OBS: Denna inställning krävs för FieldPilot- och TiltSensor- användning, liksom för korrekt drift av BoomPilot.

Figur 2-13: Språk



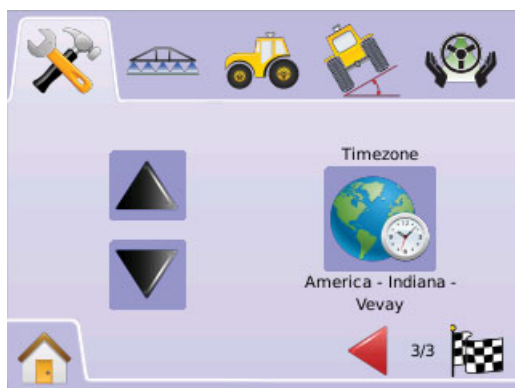
Tidszon

Tidszon fastställer lokal tidszon.

1. Tryck på IKONEN FÖR KULTUR .
2. Tryck på TIDSZONIKONEN .
3. Tryck UPP/NED-PILIKONERNA   för att välja en lämplig tidszon.
4. Tryck på
 - ▶ RUTIG FLAGGA  för att slutföra Kulturinstallationen.
 - ▶ FLIKEN FÖR VERKTYG  för att återgå till huvudskärmen för Verktyg.

OBS: Tryck & håll in UPP/NED- IKONERNA   för att snabbt justera inställningar.







Figur 2-14: Tidszon



Tidszoner listas i bokstavsordning efter kontinent och därefter stad. En förteckning över kontinenter och städer finns i Bilaga B.

GPS

GPS används för att konfigurera GPS-typ och GPS-port, samt visa GPS-statusinformation.

1. Tryck på FLIKEN FÖR VERKTYG .
 2. Tryck på GPS- IKONEN .
 3. Välj mellan:
 - ▶ GPS-typ  – välj sändningar för GPS-källa
 - ▶ GPS-port  – ställer in (D)GPS COM-port
 - ▶ GPS-status  – visar information om GGA/VTG (Datahastigheter), Num Sat, HDOP, PRN and Kvalitet. ELLER
- Tryck på HÖGER SIDOPIL  för att bläddra igenom alla inställningar.





OBS: Skärmen visar nuvarande inställningar. Vid en inställningsskärm, tryck på ikonen för att visa tillgängliga fabriksinställningarna och inställningsOmråden.

Figur 2-15: GPS



GPS-typ

GPS-typ anpassar systemet för att acceptera sändningar för GPS-källa eller DGPS-källa.

1. Tryck på GPS- IKONEN .
2. Tryck på GPS-TYP- IKONEN .
3. Välj
 - ▶ Endast GPS – okorrigerade signaler
 - ▶ Endast DGPS – differentielt korrigerade signaler
 - ▶ GPS/DGPS – båda signaltyperna
4. Tryck på
 - ▶ HÖGER SIDOPIL  för att gå till GPS-port.
 - ▶ FLIKEN FÖR VERKTYG  för att återgå till huvudskärmen för Verktyg.





OBS: Denna inställning krävs för FieldPilot- och Tiltensor- användning, liksom för korrekt drift av BoomPilot.

Figur 2-16: GPS-typ



GPS-port

GPS-port ställer in portöverföring till intern eller extern.

1. Tryck på GPS-IKONEN .
2. Tryck på GPS-PORT-IKONEN .
3. Välj
 - ▶ Intern – använd intern (D)GPS (om utrustad) och sänd ut
 - ▶ Extern – mottag extern (D)GPS-data
4. Tryck på
 - ▶ HÖGER SIDOPIL  för att gå till GPS-status.
 - ▶ FLIKEN FÖR VERKTYG  för att återgå till huvudskärmen för Verktyg.

OBS: Denna inställning krävs för FieldPilot- och Tiltensor-användning, liksom för korrekt drift av BoomPilot.

Figur 2-17: GPS-port



OBS: Att arbeta med GPS-signaler såsom Omnistar HP/XP eller RTK kräver att GPS-porten skall ställas till Extern.





Lägsta Konfigurationskrav För Extern Mottagare

Innan Matrix ansluter och arbetar med en extern GPS-mottagare, måste de minimala konfigurationskraven vara uppfyllda.

Serieport-inställningar	
Baud:	19-200
Bit:	8
Paritet:	Ingen
Stoppbit:	1
Serieport, anslutningskrav	
Hane 9-pin RS-232 serikabel	
OBS: Kan kräva nollmodemadapter beroende på mottagarens stift.	
NMEA-strängar	
GGA	5 Hz
VTG	5 Hz
ZDA	0,2 Hz

GPS-status

GPS-status visar information om datahastighet, antal satelliter i sikte, och satellit-kvalitet och ID.

1. Tryck på GPS-IKONEN .
2. Tryck på GPS-PORT-IKONEN  för att visa data inklusive:
 - ◀ GGA/VTG (datahastighet) – antalet GPS-positioner per sekund.
 - ◀ Num Sats – antalet GPS-satelliter i sikte (minst 4 krävs för DGPS)
 - ◀ HDOP – ett mått av satellitgeometristyrka i det horisontella planet. Ett HDOP värde på mindre än 2 är att föredra.
 - ◀ PRN – nuvarande DGPS-satellit-ID. (se diagram PRN)
 - ◀ GGA Kvalitet – nuvarande kvalitetsindikator av GPS-signal. (se diagram GGA)
3. Tryck på
 - ▶ RUTIG FLAGGA  för att slutföra GPS-installationen.
 - ▶ FLIKEN FÖR VERKTYG  för att återgå till huvudskärmen för Verktyg.

OBS: Om GPS ej är tillgänglig, kommer alla poster att vara "ogiltiga"

Figur 2-18: GPS-status



PRN

Plats	PRN
Västra USA	135
Östra USA	138
Centrala USA	135 eller 138
Sydamerika	N/A
Europa	120 eller 124









GGA-krav

GGA-kvalitet som krävs för att kunna arbeta med olika typer av signaler kan variera. Se tabellen nedan för krav.

Service	GGA-kvalitet	Noggrannhet
Omnistar HP/XP	5	10 cm
RTK	4	4 cm
Glide	9	<1 m
WAAS/EGNOS/Beacon	2	<1 m
Endast GPS	1	<3 m

Instrument

Instrumentinstallation används för att konfigurera Volym, LCD-ljusstyrka, Skärmskalibrering och Skärmbildsinställningar, samt visa Om-information och information om Spara systemprogramvara.

1. Tryck på FLIKEN FÖR VERKTYG .
 2. Tryck på INSTRUMENTIKONEN .
 3. Välj mellan:
 - ▶ Volym  – justerar volymen på högtalare
 - ▶ LCD-ljusstyrka  – justerar Instrumentskärmens ljusstyrka
 - ▶ Pekskärmskalibrering  – används för att tvinga en pekskärmskalibrering
 - ▶ Skärmbild  – låter skärmbilder sparas på ett USB-minne
 - ▶ Om/Spara  – visar systemets programvaruversion samt programvaruversioner av moduler anslutna till CAN-bussen ELLER
- Tryck på HÖGER SIDOPIL  för att bläddra igenom alla inställningar.







OBS: Vid en inställningsskärm, tryck på ikonen för att visa tillgängliga fabriksinställningarna och inställningsOmråden.

Figur 2-19: Instrument



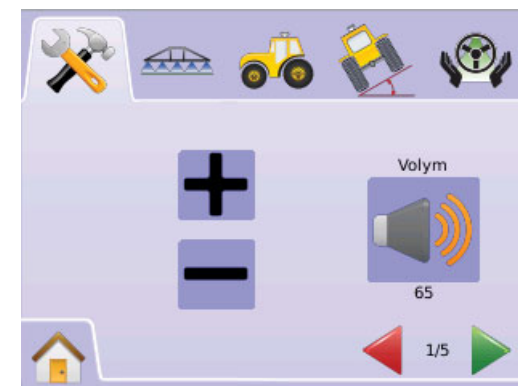
Volym

Volym justerar volymnivån för högtalaren. Området är 0 - 100.

1. Tryck på INSTRUMENTIKONEN .
2. Tryck på VOLYMIKONEN .
3. Tryck på PLUS/MINUS-IKONERNA   för att justera volymnivå.
 - ◀ Högre nummer, desto starkare ljud.
 - ◀ Lägre nummer, desto svagare ljud.
4. Tryck på Tryck på
 - ▶ HÖGER SIDOPIL  för att gå till LCD-ljusstyrka.
 - ▶ FLIKEN FÖR VERKTYG  för att återgå till huvudska skärmen för Verktøy.







OBS: Tryck & håll in PLUS/MINUS-IKONERNA   för att snabbt justera inställningar.

Figur 2-20: Volym



💡 LCD-ljusstyrka

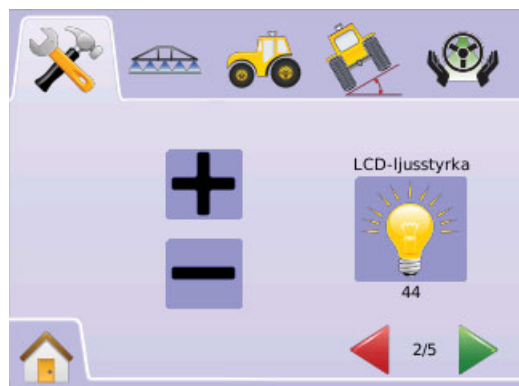
LCD-ljusstyrka justerar ljusstyrkan på Instrumentskärmen. Området är 0 - 100.

1. Tryck på INSTRUMENTIKONEN .
2. Tryck på LCD-LJUSSTYRKEIKONEN .
3. Tryck på PLUS/MINUS-IKONERNA   för att justera LED-ljustyrka.
 - ◀ Högre nummer, desto ljusare LCD.
 - ◀ Lägre nummer, desto svagare LCD.
4. Tryck på
 - ▶ HÖGER SIDOPIL  för att gå till pekskämskalibrering.
 - ▶ FLIKEN FÖR VERKTYG  för att återgå till huvudskärmen för Verktyg.

OBS: Tryck & håll in PLUS/MINUS-IKONERNA   för att snabbt justera inställningar.






WARNING!: Varma miljöer över 50 kan orsaka en Hög Temperatur Varning. Instrumenten kommer automatiskt att tona ned skärmen för att minska Instrumenttemperaturen.

Figur 2-21: LCD-ljusstyrka



📱 Pekskämskalibrering med programvaruversion från 1.00 till 1.02

Pekskämskalibrering används för att tvinga en pekskämskalibrering nästa gång en strömcykel inträffar.

1. Tryck på INSTRUMENTIKONEN .
2. Tryck på KALIBRERA PEKSKÄRM-IKONEN .
3. Tryck på HAND-IKONEN  för att aktivera processen för pekskämskalibrering.
4. "Tvinga pekskärm kalibrering nästa gång enheten startas upp?" Tryck på
 - ▶ Ja – för att återvända till skärmen för pekskämskalibrering. Kalibreringen kommer att utföras när strömmen till Instrumenten är cyklad.
 - ▶ Nej – för att återgå till skärmen för pekskämskalibrering
5. Tryck på
 - ▶ HÖGER SIDOPIL  för att gå till Skärmbild.
 - ▶ FLIKEN FÖR VERKTYG  för att återgå till huvudskärmen för Verktyg.

Figur 2-22: Pekskämskalibrering




Figur 2-23: Pekskämskalibrering

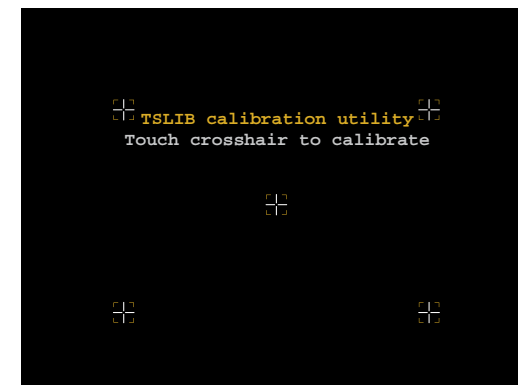


Nästa strömcykel

Skärmen för kalibrering visas innan Instrumenten startas upp.







1. "TSLIB-kalibreringsverktyg Peka på hårkors för att kalibrera" Peka på en serie av 5 hårkors .
2. Instrumenten kommer att återuppta uppstart. Efter det femte hårkors har pekats på, tar kalibreringen ca 30 - 45 sekunder att slutföra.

Figur 2-24: Process för pekskämskalibrering



Peksärmskalibrering med programvaruversion 1.03

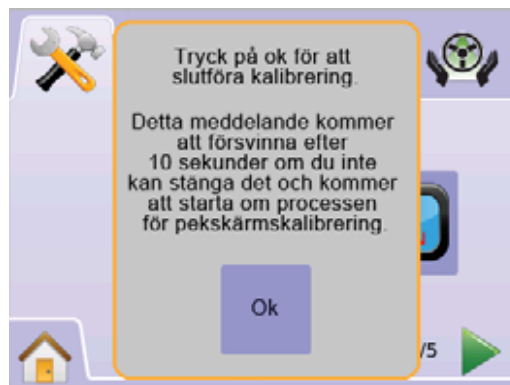
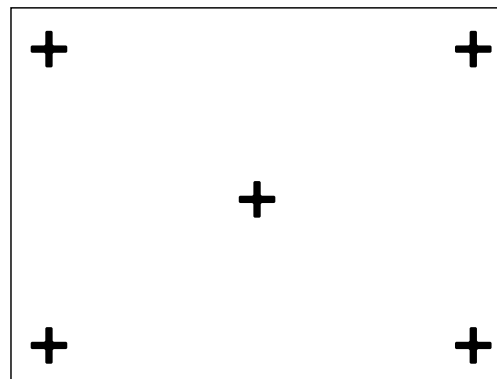
Peksärmskalibrering används för att aktivera en peksärmskalibrering.

1. Tryck på INSTRUMENTIKONEN .
2. Tryck på KALIBRERA PEKSKÄRM-IKONEN .
3. Tryck på HAND-IKONEN  för att aktivera processen för peksärmskalibrering.
4. "Påbörja peksärmskalibrering?"
Tryck på
 - ▶ Ja – för att påbörja peksärmskalibrering.
 - ▶ Nej – för att återgå till skärmen för peksärmskalibrering
5. Tryck på en serie av 5 hårkors .
6. Tryck på OK för att slutföra peksärmskalibrering.
7. Tryck på
 - ▶ HÖGER SIDOPIL  för att gå till Skärmbild.
 - ▶ FLIKEN FÖR VERKTYG  för att återgå till huvudskärmen för Verktyg.

Figur 2-25: Peksärmskalibrering




Figur 2-26: Process för peksärmskalibrering







Skärmbild

För att underlätta vid felsökning av problem ute i fält, kan slutanvändaren använda Skärmbild för att spara en bild till ett USB-minne, sedan e-posta bilden för att bistå personal.

När Skärmbild är aktiverat, visas en SKÄRMBILDSIKON  i övre högra hörnet på varje skärm.

Aktivera/Avaktivera

1. Tryck på INSTRUMENTIKONEN .
2. Tryck på SKÄRMBILDSIKONEN .
3. Välj
 - ▶ Aktivera
 - ▶ Avaktivera
4. Tryck på
 - ▶ HÖGER SIDOPIL  för att gå till Om/Spara.
 - ▶ FLIKEN FÖR VERKTYG  för att återgå till huvudskärmen för verktyg.

Figur 2-27: Skärmbild



Ta en bild

1. Sätt i ett USB-minne i USB-porten.
2. Tryck på SKÄRMBILDSIKONEN .

OBS: Skärmbild fångar inte live-utmatning från video.





Figur 2-28: Exempel på Skärmbild på skärmen



 Om/Spara

Skärmen för Om/Spara visar systemets programvaruversion samt programvaruversioner av moduler anslutna till CAN-bussen.

För att se systeminformation:

1. Tryck på INSTRUMENTIKONEN .
2. Tryck på OM-IKONEN  för att se data inklusive:
 - ◀ Modellnummer för enhet
 - ◀ Mjukvaruversion
 - ◀ Anslutna moduler
3. Tryck på
 - ▶ RUTIG FLAGGA  för att slutföra Instrumentinstallationen.
 - ▶ FLIKEN FÖR VERKTYG  för att återgå till huvudskärmen för Verktyg.

Figur 2-29: Om Matrix 570G









Figur 2-30: Om Matrix 840G



Spara Om-information

För att underlätta vid felsökning av problem ut i fält, kan slutanvändaren använda Spara för att ladda ned en textfil innehållandes nuvarande mjukvaruinformation till ett USB-minne, sedan e-posta den för att bistå personal.

1. Tryck på INSTRUMENTIKONEN .
2. Tryck på OM-IKONEN .
3. Sätt i ett USB-minne i USB-porten.
4. Tryck på IKONEN SPARA . "Versionsinformation har sparats på USB-enhet" kommer att bekräfta att data har sparats.
5. Tryck på
 - ▶ RUTIG FLAGGA  för att slutföra Instrumentinstallationen.
 - ▶ FLIKEN FÖR VERKTYG  för att återgå till huvudskärmen för Verktyg.

OBS: IKONEN SPARA  är inte tillgänglig för val (nedtonad) förrän ett USB-minne är ordentligt isatt.

Figur 2-31: Om Verifiering



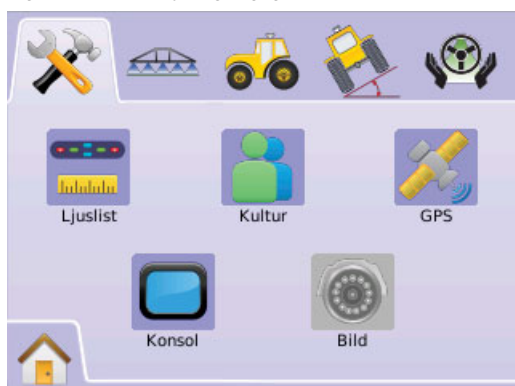


Bild

Bildinstallation används för att ställa upp individuella kameror vid användning av en Åtta (8) -kanal- eller Fyra (4) -kanal-bildvalsmodul (VSM). Upp till 8 kameror kan konfigureras om en VSM är installerad.

OBS Om en VSM inte är installerat, så är BILDINSTALLATION inte tillgänglig för val (nedtonad).

Figur 2-32: Bild Ej Tillgänglig



OBS: Bildinstallation kommer inte att ändra inställningen för en direkt ansluten kamera även när en VSM är i systemet. Justeringsalternativ kommer inte att påverka en direkt ansluten kamera.

Åtta-kanal VSM

När en åtta(8)-kanal VSM är i systemet, kan upp till åtta (8) kameror installeras och konfigureras.

1. Tryck på FLIKEN FÖR VERKTYG
2. Tryck på BILDIKONEN

3. Välj

- ▶ Kamera A
- ▶ Kamera B
- ▶ Kamera C
- ▶ Kamera D
- ▶ Kamera E
- ▶ Kamera F
- ▶ Kamera G
- ▶ Kamera H

ELER

Tryck på HÖGER SIDOPIL för att bläddra mellan alla kameror.

4. Markera lämplig kryssruta(or):

- ▶ Normal – **ABC**
- ▶ Omvänd – **ABC**
- ▶ Upp och ned – **CBA**
- ▶ Omvänd & Upp och ned – **ABC**

5. Tryck på HÖGER SIDOPIL för att bläddra mellan de återstående kamerorna.

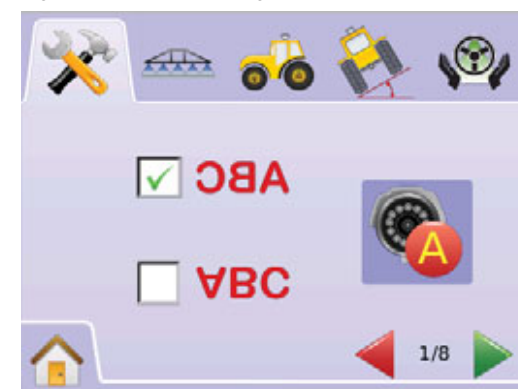
6. Tryck på

- ▶ RUTIG FLAGGA för att slutföra Bild-installationen.
- ▶ FLIKEN FÖR VERKTYG för att återgå till huvudskärmen för Verktøy.

Figur 2-33: Bild m/Åtta-kanal VSM



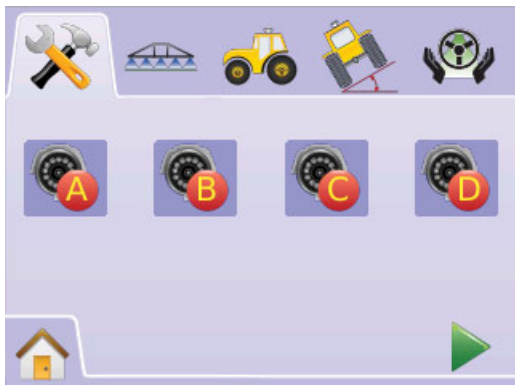
Figur 2-34: Kamerakonfiguration



8-kanal VSM m/Endast A, B, C & D

Om kameror endast installeras i portarna A, B, C och D, kommer kameror E, F, G och H inte vara tillgängliga för konfigurering.

Figur 2-35: Kamerakonfiguration



Figur 2-36: Bild m/Fyra-kanal BVM

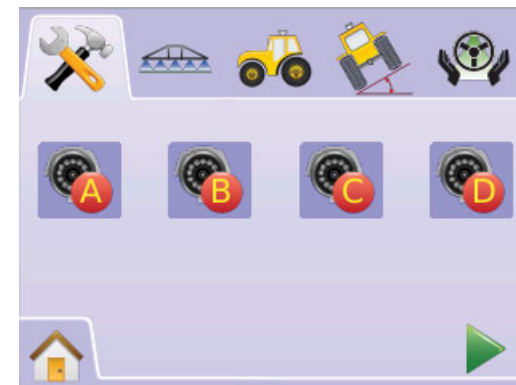


Fyra-kanal VSM

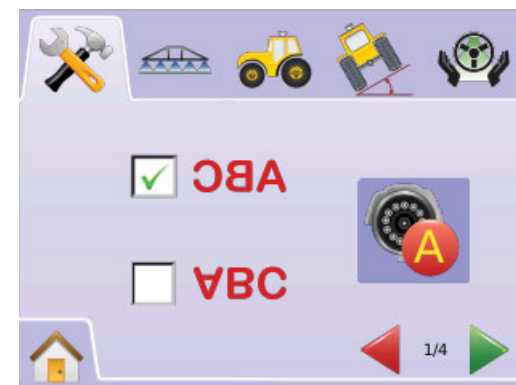
När en fyra(4)-kanal VSM är i systemet, kan upp till fyra (4) kameror installeras och konfigureras. Endast kamera A, B, C och D kommer att finnas tillgängliga för installation.

1. Tryck på FLIKEN FÖR VERKTYG
2. Tryck på BILDIKONEN
3. Välj
 - ▶ Kamera A
 - ▶ Kamera B
 - ▶ Kamera C
 - ▶ Kamera D
 ELLER
 Tryck på HÖGER SIDOPIL för att bläddra mellan alla kameror.
4. Markera lämplig kryssruta(or):
 - ▶ Normal – **ABC**
 - ▶ Omvänd – **CBA**
 - ▶ Upp och ned – **CBA**
 - ▶ Omvänd & Upp och ned – **ABC**
5. Tryck på HÖGER SIDOPIL för att bläddra mellan de återstående kamerorna.
6. Tryck på
 - ▶ RUTIG FLAGGA för att slutföra Bild-installationen.
 - ▶ FLIKEN FÖR VERKTYG för att återgå till huvudskärmen för Verktyg.

Figur 2-37: Bild m/Fyra-kanal VSM



Figur 2-38: Kamerakonfiguration












BOOMPILOT/EN ARBETSBREDD

BoomPilot-installation används för att konfigurera Överlappning, Fördröjning På, Fördröjning Av, Antal Rampsektioner och inställningar för Rampsektionsbredd.

En arbetsbredd är tillgänglig när en SmartKabel eller Sektionsdelsmodul (SDM) inte är närvarande. Konfigurationer för Överlappning, Fördröjning På, Fördröjning Av, Antal Rampsektioner kommer inte att vara tillgängliga, och endast en Rampsektionsbredd kan anges.

BoomPilot-installation

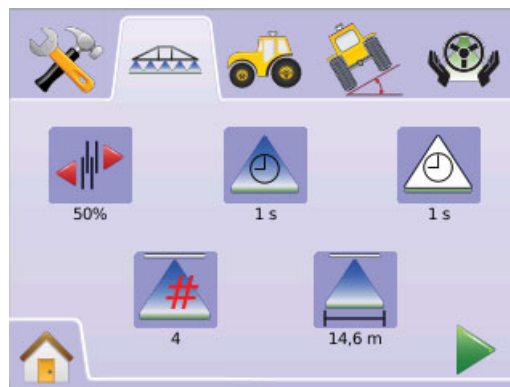
Om en SmartKabel eller Sektionsdelsmodul (SDM) är närvarande, kan upp till 15 Sektionbredder anges.

1. Välj VERKTYG  från Hem-meny .
2. Tryck på FLIKEN FÖR BOOMPILOT/EN ARBETSBREDD .
3. Välj mellan:
 - ▶ Överlappning  – bestämmer storleken på tillåten överlappning
 - ▶ Fördröjning På  – fastställer tidpunkten då Rampsektionsventilerna ska slås på
 - ▶ Fördröjning Av  – fastställer tidpunkten då Rampsektionsventilerna ska slås av
 - ▶ Antal Rampsektioner  – fastställer antalet tillgängliga Rampsektioner
 - ▶ Rampsektionsbredd  – fastställer varje Rampsektions breddELLER
Tryck på HÖGER SIDOPIL  för att bläddra mellan alla inställningar.

OBS: Skärmen visar nuvarande inställningar. Vid en inställningsskärm, tryck på ikonen för att visa tillgängliga fabriksinställningarna och inställningsOmråden.





OBS: BoomPilot-inställningar är endast synliga och nödvändiga om en SmartKabel eller SDM är närvarande. Om ingen är närvarande, se sektionen för Enskild Sektion-inställning.

Figur 2-39: Rampsektionsinstallation (SDM upptäckt)

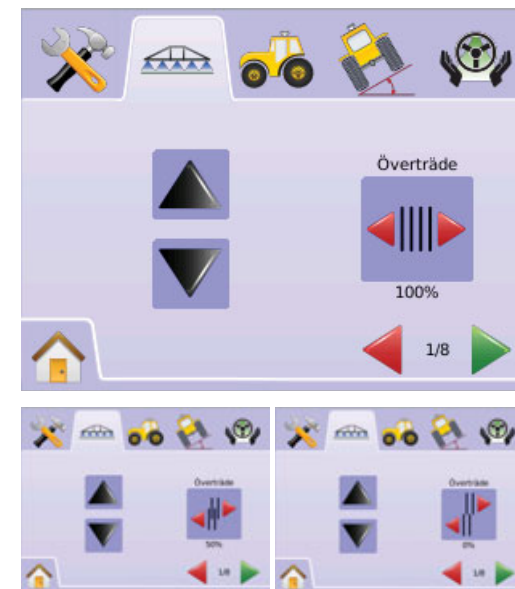


Överlappning

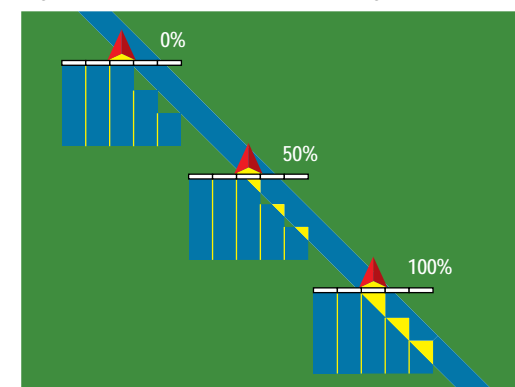
Överlappning avgör mängden överlappning som tillåts när Rampsektionerna slås av och på med BoomPilot.

1. Tryck på IKONEN FÖR ÖVERLAPPNING .
2. Tryck på UPP/NED-PIL-IKONERNA  för att växla mellan:
 - ▶ 0%
 - ▶ 50%
 - ▶ 100%
3. Tryck på
 - ▶ HÖGER SIDOPIL  för att gå till Fördröjning På.
 - ▶ FLIKEN FÖR BOOMPILOT/EN ARBETSBREDD  för att återgå till huvudskärmen för Rampsektionsinstallation.

Figur 2-40: Överlappning






Figur 2-41: Exempel på Överlappning



Fördrojning På

Fördrojning På fungerar som en "se framåt" för att fastställa tidpunkten då Rampsektionsventilerna ska sättas på exakt när du kommer in i ett Område som inte har bearbetats. Om Rampen sätts på för tidigt när du kommer in i ett icke-bearbetat Område, minska Fördrojning På-inställningen. Om Rampen sätts på för sent när du kommer in i ett icke-bearbetat Område, öka Fördrojning På-inställningen. Området är 0,0 - 10,0 sekunder.




1. Tryck på IKONEN FÖR FÖRDRÖJNING PÅ .
2. Använd inledningsskärmen för att skapa en fördröjningstid.
3. Tryck på
 - ▶ HÖGER SIDOPIL  för att gå till Fördrojning Av.
 - ▶ FLIKEN FÖR BOOMPILOT/EN ARBETSBREDD  för att återgå till huvudskärmen för Rampsektionsinstallation.

Figur 2-42: Fördrojning På

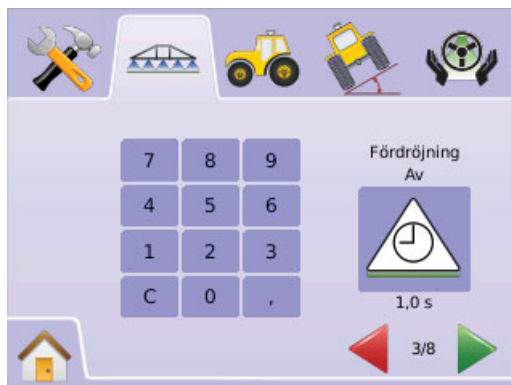


Fördrojning Av

Fördrojning AV fungerar som en "se framåt" för att fastställa tidpunkten då Rampsektionsventilerna ska slås av exakt när du kommer in i ett Område som har bearbetats. Om Rampen slås av för tidigt när du kommer in i ett bearbetat Område, minska Fördrojning Av-inställningen. Om Rampen slås av för sent när du kommer in i ett bearbetat Område, öka Fördrojning Av-inställningen. Området är 0,0 - 10,0 sekunder






1. Tryck på IKONEN FÖR FÖRDRÖJNING AV .
2. Använd inledningsskärmen för att skapa en fördröjningstid.
3. Tryck på
 - ▶ HÖGER SIDOPIL  för att gå till Antal Rampsektioner.
 - ▶ FLIKEN FÖR BOOMPILOT/EN ARBETSBREDD  för att återgå till huvudskärmen för Rampsektionsinstallation.

Figur 2-43: Fördrojning Av



Antal Rampsektioner

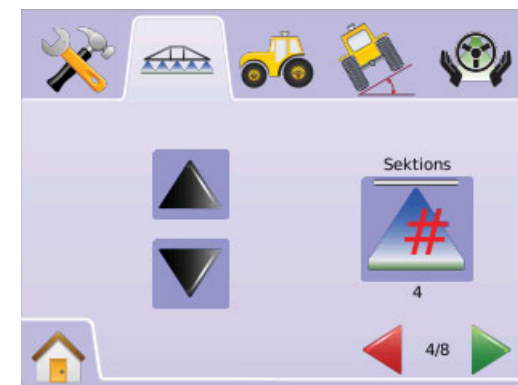
Antal Rampsektioner fastställer antalet tillgängliga Rampsektioner, från 1 till 15 beroende på vilken SmartKabel eller Sektionsdelsmodul (SDM) som upptäcks.

1. Tryck på IKONEN FÖR ANTAL RAMPSEKTIONER .
2. Tryck på IKONERNA FÖR UPP/NED PIL   för att fastställa antal Rampsektioner.
3. Tryck på
 - ▶ HÖGER SIDOPIL  för att gå till Rampsektionsbredd.
 - ▶ FLIKEN FÖR BOOMPILOT/EN ARBETSBREDD  för att återgå till huvudskärmen för Rampsektionsinstallation.

OBS: Tryck & håll in UPP/NED- IKONERNA   för att snabbt justera inställningar.





OBS: Vid mer än en sektion kommer det totala antalet steg för att slutföra BoomPilot-installationen att ändras respektive.

Figur 2-44: Antal Rampsektioner



Rampsektionsbredd

Rampsektionsbredd fastställer bredden på varje Rampsektion. Avstånden är 0,0 - 50,0 meter. Med blicken körad framåt, är Rampsektionerna ordnade från vänster till höger längs Rampen.

1. Tryck på IKONEN FÖR RAMPSEKTIONSBREDD .
2. Använd inledningsskärmen för att skapa Rampsektionsbredd..
3. Tryck på
 - ▶ HÖGER SIDOPIL  för att fortsätta till de återstående individuella Rampsektionsbredderna.
 - ▶ RUTIG FLAGGA  för att slutföra Rampsektionsinstallationen.
 - ▶ FLIKEN FÖR BOOMPILOT/ENSKILD SEKTIONS-INSTALLATION  för att återgå till huvudskärmen för Rampsektionsinstallation.

OBS: Vid inmatning av Rampsektionsbredd, måste summan av alla sektionerna vara större än 34 tum / 0,9 meter.

OBS Enskilda Rampsektioner kan ställas in i olika bredder.

OBS: Denna inställning krävs för användning av FieldPilot.

Figur 2-45: Rampsektionsbredd










En arbetsbredd

En arbetsbredd är tillgänglig när en SmartKabel eller Sektionsdelsmodul (SDM) inte är närvarande. Konfigurationer för Överlappning, Fördrojning På, Fördrojning Av, Antal Rampsektioner kommer inte att vara tillgängliga, och endast en arbetsbredd kan anges.

Rampsektionsbredd

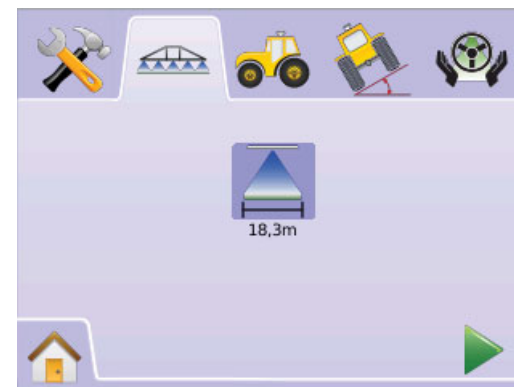
Rampsektionsbredd fastställer hela arbetsbredden. Avståndet är 0,9 - 50,0 meter.

1. Välj VERKTYG  från Hem-menyn .
2. Tryck på FLIKEN FÖR BOOMPILOT/EN ARBETSBREDD .
3. Tryck på
 - ▶ IKONEN FÖR RAMPSEKTIONSBREDD .
 - ▶ HÖGER SIDOPIL .
4. Använd inledningsskärmen för att skapa arbetsbredd.
5. Tryck på
 - ▶ RUTIG FLAGGA  för att slutföra Rampsektionsinstallationen.
 - ▶ FLIKEN FÖR BOOMPILOT/EN ARBETSBREDD  för att återgå till huvudskärmen för Rampsektionsinstallation.

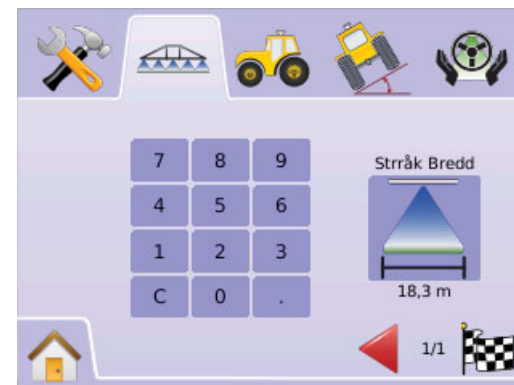
OBS: Skärmen visar nuvarande inställning. Vid en inställningsskärm, tryck på ikonen för att visa tillgängliga fabriksinställningarna och inställningsOmråden.

OBS: Denna inställning krävs för användning av FieldPilot och Tiltensor.

Figur 2-46: Enskild Rampsektionsbredd (Ingen SDM)



Figur 2-47: Post för Enskild Rampsektionsbredd



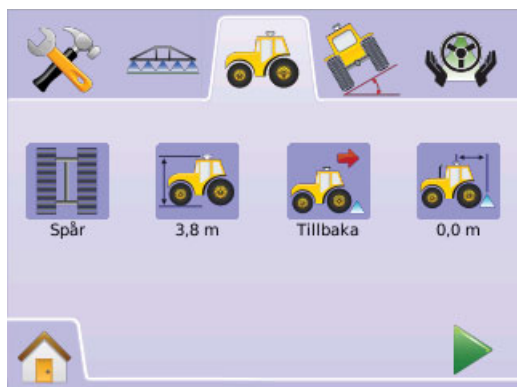
FORDONSINSTALLATION

Fordonsinstallation används för att konfigurera Fordonstyp, Antennhöjd, Riktning till Ramp och Rampoffsetavstånd.

- Välj VERKTYG från Hem-meny .
 - Tryck på FLIKEN FÖR FORDONSINSTALLATION .
 - Välj mellan:
 - Fordonstyp – väljer den typ av fordon som bäst motsvarar ditt fordon
 - Antennhöjd – ställer in höjden på antennen från marken
 - Riktning till Ramp – anger om Rampen finns bakom eller framför GPS-antennen
 - Rampoffsetavstånd – definierar avstånd från GPS-antennen till Rampen
- ELLER
- Tryck på HÖGER SIDOPIL för att bläddra igenom alla inställningar.

OBS: Skärmen visar nuvarande inställningar. Vid en inställningsskärm, tryck på ikonen för att visa tillgängliga fabriksinställningarna och inställningsOmråden.

Figur 2-48: Fordonsinstallation



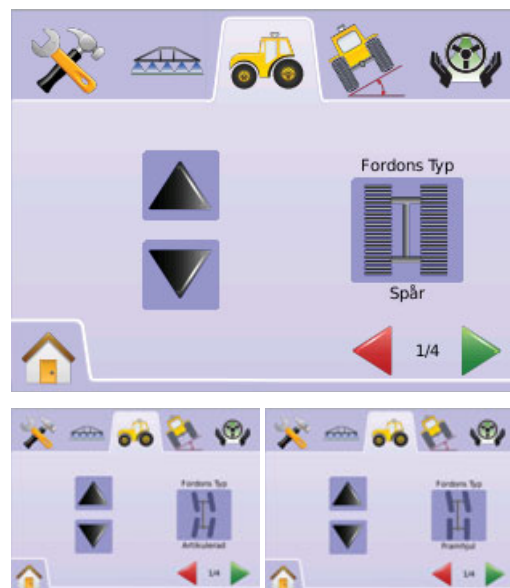
Fordonstyp

Fordonstyp väljer den typ av fordonstyrning som bäst motsvarar ditt fordon.

- Tryck på IKONEN FÖR FORDONSTYP .
- Tryck på IKONERNA FÖR UPP/NED-PIL för att växla mellan:
 - Framhjulstyrning (används även för tröskor)
 - Midjestyrd
 - Band
- Tryck på
 - HÖGER SIDOPIL för att gå till Antennhöjd.
 - FLIKEN FÖR FORDONSINSTALLATION för att återgå till huvudskärmen för Fordonsinstallation.

OBS: Denna inställning krävs för FieldPilot- och TiltSensor-användning, liksom för korrekt drift av BoomPilot.

Figur 2-49: Fordonstyp



Antennhöjd

Antennhöjd ställer in antennenhöjden från marken. Avstånden är 0,0 - 32,8 fot / 0,0 - 10,0 meter.

- Tryck på IKONEN FÖR ANTENNHÖJD .
- Använd inledningsskärmen för att fastställa antennhöjd.
- Tryck på
 - HÖGER SIDOPIL för att gå till Antennhöjd.
 - FLIKEN FÖR FORDONSINSTALLATION för att återgå till huvudskärmen för Fordonsinstallation.








OBS: Denna inställning krävs för FieldPilot- och TiltSensor-användning, liksom för korrekt drift av BoomPilot.

Figur 2-50: Antennhöjd



Riktning till Ramp

Riktning till Ramp anger om Rampen ligger bakom eller framför GPS-antennen när fordonet rör sig framåt.

1. Tryck på IKONEN FÖR RIKTNING TILL RAMP .
2. Tryck på IKONERNA FÖR UPP/NED-PIL   för att växla mellan:
 - ▶ Bakåt  – anger att Rampen finns bakom GPS-antennen
 - ▶ Framåt  – anger att Rampen finns framför GPS-antennen
3. Tryck på
 - ▶ HÖGER SIDOPIL  för att gå till Rampoffsetavstånd.
 - ▶ FLIKEN FÖR FORDONSINSTALLATION  för att återgå till huvudskärmen för Fordonsinstallation.




OBS: Denna inställning krävs för FieldPilot- och Tiltensor-användning, liksom för korrekt drift av BoomPilot.

Figur 2-51: Riktning till Ramp



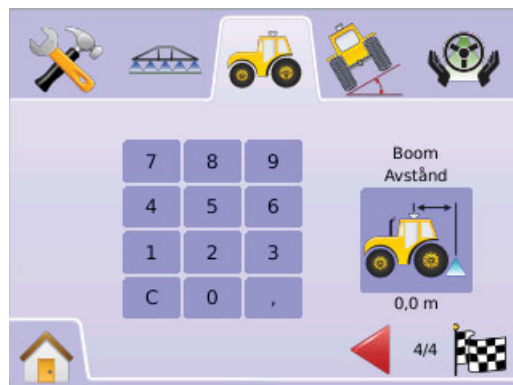
Rampoffsetavstånd

Rampoffsetavstånd definierar avståndet från GPS-antennen till Rampen. Avstånden är 0,0 - 50,0 meter.

1. Tryck på IKONEN FÖR RAMPOFFSETAVSTÅND .
2. Använd inlednings-skärmen för att fastställa offsetavstånd.
3. Tryck på
 - ▶ RUTIG FLAGGA  för att slutföra Fordonsinstallationen.
 - ▶ FLIKEN FÖR FORDONSINSTALLATION  för att återgå till huvudskärmen för Fordonsinstallation.






OBS: Denna inställning krävs för FieldPilot- och Tiltensor-användning, liksom för korrekt drift av BoomPilot.

Figur 2-52: Rampoffsetavstånd



TILTGYROMODULINSTALLATION

Tiltgyromodulinstallation (TGM) används för att kalibrera gyron, som gör det möjligt för tiltkorrigering för bearbetning i kuperad eller sluttande terräng.

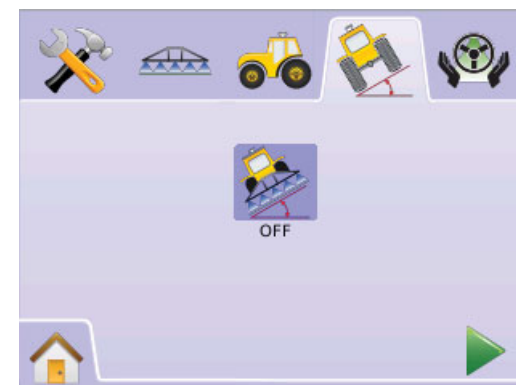
1. Välj VERKTYG  från Hem-menyn .
2. Tryck på FLIKEN FÖR TILTGYROMODULINSTALLATION .
3. Tryck på IKONEN FÖR TILTKORRIGERING .
4. Välj
 - ▶ På – tiltkorrigering kommer att tillämpas till GPS-antennens position
 - ▶ Av – tiltkorrigering kommer inte att tillämpas ELLERTryck på HÖGER SIDOPIL  för att bläddra igenom alla inställningar.

OBS: Om FieldPilot används, är en Tiltgyromodul inbyggd i systemet.

OBS: Antennhöjd måste matas in före Tiltkalibrering.

OBS: Skärmen visar nuvarande inställning.

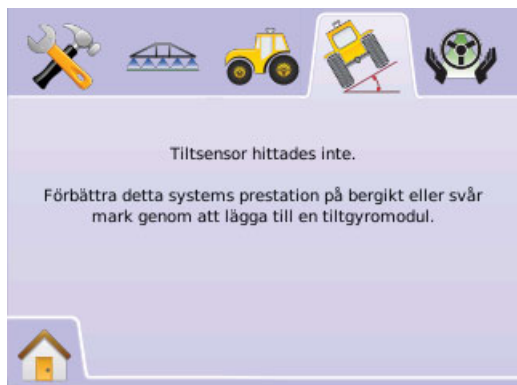
Figur 2-53: Tiltkorrigering



Tiltkorrigering Ej tillgänglig

Om en TGM eller SCM inte är ansluten, kommer kalibreringsval inte att vara tillgängliga.

Figur 2-54: Tiltgyromodul Ej upptäckt



Tiltkorrigering På och Kalibrera

Tiltkorrigering och kalibrering används för att sätta på/stänga av Tiltgyromodul (TGM) och för att kalibrera gyron.

På/Av

1. Tryck på IKONEN FÖR TILTKORRIGERING
2. Välj "På"
3. Tryck på
 - ▶ HÖGER SIDOPIL för Nivåtiltposition 1.
 - ▶ FLIK FÖR GYROMODULINSTALLATION för att återgå till skärmen för Tiltgyromodulinstallation.

Figur 2-55: Tiltkorrigering På



Nivåtiltposition 1

4. Positionera fordonet på en plan yta.
5. Tryck på
 - ▶ OK IKON för Nivåtiltposition 2.
 - ▶ HÖGER SIDOPIL för Nivåtiltposition 2.
 - ▶ FLIK FÖR GYROMODULINSTALLATION för att återgå till skärmen för Tiltgyromodulinstallation.

Figur 2-56: Nivåtiltposition 1



Nivåtiltposition 2

6. Vänd fordonet 180 grader på samma plats.
7. Tryck på
 - ▶ OK-IKONEN för Tiltkalibrering Slutförd.
 - ▶ HÖGER SIDOPIL för Tiltkalibrering Slutförd.
 - ▶ FLIK FÖR GYROMODULINSTALLATION för att återgå till skärmen för Tiltgyromodulinstallation.

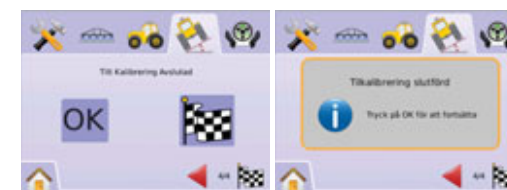
Figur 2-57: Nivåtiltposition 2



Tiltkalibrering Slutförd




8. Tryck på
 - ▶ OK-IKONEN
 - ▶ RUTIG FLAGGA för att slutföra Tiltgyromodulinstallation.
 - ▶ FLIK FÖR TILTYGROMODULINSTALLATION för att återgå till skärmen för Tiltgyromodulinstallation.

Figur 2-58: Tiltkalibrering Slutförd

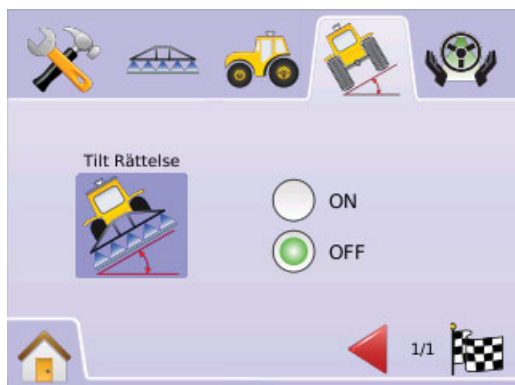


Tiltkorrigering Av

Tiltkalibrering används för att sätta på/stänga av Tiltgyromodul (TGM).








1. Tryck på IKONEN FÖR TILTKORRIGERING 
2. Välj "Av"
3. Tryck på
 - ▶ RUTIG FLAGGA  för att slutföra Tiltgyromodulinstallation.
 - ▶ FLIK FÖR TILTYROMODULINSTALLATION  för att återgå till skärmen för Tiltgyromodulinstallation.

Figur 2-59: Tiltkorrigering Av



FIELDPILOT-INSTALLATION

FieldPilot-installation används för att aktivera/inaktivera FieldPilot och konfigurera Ventil-installation, Ventil-test och konfigurera FieldPilot.

1. Välj VERKTYG  från Hem-meny .
2. Tryck på FLIKEN FÖR FIELDPILOTINSTALLATION .
3. Välj mellan:
 - ▶ Autopilot  – ställer FieldPilot på eller av
 - ▶ Ventil  – används för att konfigurera Ventilfrekvens, Minimal tjänstecykel Vänster, Minimal tjänstecykel Höger och Maximal tjänstecykel
 - ▶ Ventiltest  – kontrollerar att styrningen är körad korrekt och används för att finjustera oljeflödet
 - ▶ Konfigurera  – används för att konfigurera Grovjustering, Finjustering, Dödband och Seframåt

Figur 2-60: FieldPilot



FieldPilot Ej tillgänglig



Om ett FieldPilot-system inte är installerat, kommer kalibreringsval inte vara tillgängliga.

Figur 2-61: Autostyrssystem Ej upptäckt



Autopilot

Autopilot ställer FieldPilot på eller av.

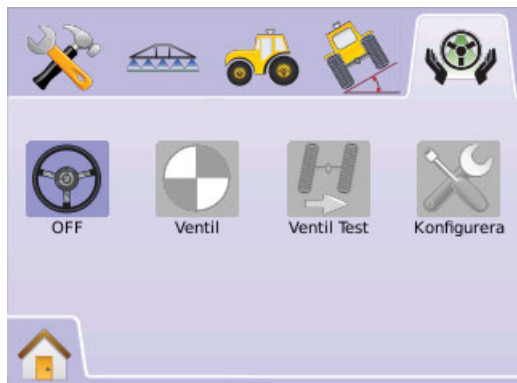
1. Tryck på AUTOPILOTIKONEN .
2. Välj
 - ▶ På
 - ▶ Av
3. Tryck på FLIKEN FÖR FIELDPILOTINSTALLATION  för att återgå till Fieldpilotinstallation.

Figur 2-62: Autopilot På/Av









Om "Av" är vald, kommer inga FieldPilot-resurser eller installationsfunktioner att vara aktiverade (ikoner kommer att vara nedtonade).

Figur 2-63: FieldPilot med Autopilot Av



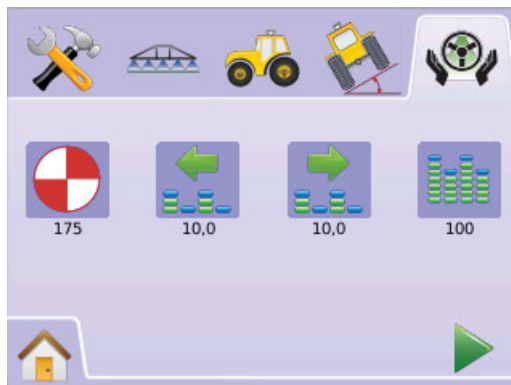
Ventilinstallation

Ventilinstallation används för att konfigurera Ventilfrekvens, Minimal tjänstecykel Vänster, Minimal tjänstecykel Höger och Maximal tjänstecykel.

1. Tryck på IKONEN FÖR VENTILINSTALLATION .
 2. Välj mellan:
 - ▶ Ventilfrekvens  – används för att driva styrventilen
 - ▶ Minimal tjänstecykel Vänster  – ställer minsta oljeflödet som krävs för att börja styra fordonet till vänster
 - ▶ Minimal tjänstecykel Höger  – ställer minsta oljeflödet som krävs för att börja styra fordonet till höger
 - ▶ Maximal tjänstecykel  – ställer högsta oljeflödet som hjulen kommer att styra från vänster till höger/höger till vänster (ytterläge till ytterläge)
- ELLER
- Tryck på HÖGER SIDOPIL  för att bläddra igenom alla inställningar.




OBS: Skärmen visar nuvarande inställningar. Vid en inställningsskärm, tryck på ikonen för att visa tillgängliga fabriksinställningarna och inställningsOmråden.

Figur 2-64: Ventilinstallation



Ventilfrekvens

Ventilfrekvens används för att driva styrventilen. Den typ av ventil som används bestämmer frekvensen. Området är 1 - 5000.

1. Tryck på FREKVENSIKONEN .
2. Använd inledningsskärmen för att fastställa ventilfrekvensen.
3. Tryck på
 - ▶ HÖGER SIDOPIL  för att gå till Minimal tjänstecykel Vänster.
 - ▶ FLIKEN FÖR FIELDPILOTINSTALLATION  för att återgå till huvudskärmen för FieldPilotinstallation.

Figur 2-65: Ventilfrekvens



Följande är vanliga frekvenser/ventiler:

TeeJet Technologies		
Part #	Ventil	Frekvens
35-02151	FP,CC,NP	2 Hz
35-02152	FP,OC,HF,NP	2 Hz
35-02153	FP,OC,NP	2 Hz
35-02173	FP, PC,LS,NP	2 Hz
35-02172	FP, PC,LS PWM	175 Hz
35-02179	FP,PC,LS, PWM	175 Hz
35-02180	FP, CC PWM	110 Hz
35-02181	FP, CC, PWM, LS	110 Hz
35-02182	FP. CC, PWM	175 Hz
35-02183	FP. CC, PWM 1.1 OC	110 Hz
35-02184	FP. CC, PWM 7,9 OC	175 Hz
35-02185	FP. CC, PWM 2,1 OC	110 Hz
35-02186	FP. CC, PWM 4,0 OC	110 Hz
35-02187	FP. CC, PWM 7,9 OC	175 Hz

För ventiler som tillverkas av andra än TeeJet Technologies, se tillverkarens specifikationer för lämplig ventilfevens.

Minimal Tjänstecykel

Minimal tjänstecykel ställer det minsta oljeflödet som krävs för att börja styra fordonet till vänster eller höger. Området är 0,0 - 50,0.

REKOMMENDATION – Ha en stor yta med fritt utrymme tillgängligt för att utföra testcykler.







OBS: Om ventilfevensen är satt under 15 Hz (icke-proportionell), ställ in oljeflödet för enheten till "25.0". Cykeltest är ej nödvändigt.

WARNING: FARA FÖR SKADA!

För att undvika allvarliga skador eller dödsfall, undvik osäker användning vid manuellt arbete med de hydrauliska kretsarna. Håll andra och dig själv borta från mekaniska kopplingar.

Cykel Vänster

Cykel Vänster ställer det minsta oljeflödet som krävs för att börja styra fordonet till vänster. .

1. Tryck på IKONEN FÖR MINIMAL TJÄNSTECYKEL VÄNSTER .
2. Medan fordonet rör sig i en långsam rörelse och i linje rakt framåt, tryck på den GRÖNA STOPPLJUSET .
3. Öka långsamt tjänstecykelvärdet med hjälp av PLUSKNAPPEN  tills fordonet börjar att svänga vänster.
4. Tryck på det RÖDA STOPPLJUSET  för att slutföra det vänstra testet.
5. Tryck på
 - ▶ HÖGER SIDOPIL  för att gå till Minimal tjänstecykel Höger.
 - ▶ FLIKEN FÖR FIELDPILOTINSTALLATION  för att återgå till huvudskärmen för FieldPilotinstallation.







OBS: Tryck & håll in PLUS/MINUS-IKONERNA   för att snabbt justera inställningar.

Figur 2-66: Minimal tjänstecykel Vänster



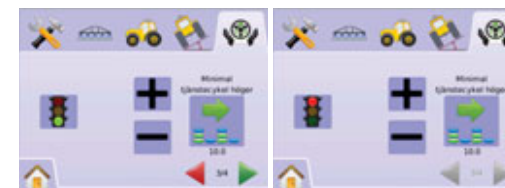
Cykel Höger

Cykel Höger ställer det minsta oljeflödet som krävs för att börja styra fordonet till höger. .

1. Tryck på IKONEN FÖR MINIMAL TJÄNSTECYKEL HÖGER .
2. Medan fordonet rör sig i en långsam rörelse och i linje rakt framåt, tryck på den GRÖNA STOPPLJUSET .
3. Öka långsamt tjänstecykelvärdet med hjälp av PLUSKNAPPEN  tills fordonet börjar att svänga höger.
4. Tryck på det RÖDA STOPPLJUSET  för att slutföra det högra testet.
5. Tryck på
 - ▶ HÖGER SIDOPIL  för att gå till Maximal tjänstecykel.
 - ▶ FLIKEN FÖR FIELDPILOTINSTALLATION  för att återgå till huvudskärmen för FieldPilotinstallation.

OBS: Tryck & håll in PLUS/MINUS-IKONERNA   för att snabbt justera inställningar.

Figur 2-67: Minimal tjänstecykel Höger











Maximal tjänstecykel

Maximal tjänstecykel ställer den högsta hastighet som hjulen kommer att styra från vänster till höger/höger till vänster (ytterläge till ytterläge). Området är 25 - 100.

OBS: Om ventilfrekvensen är lägre än 15 Hz (icke-proportionell), ställ värdet till 100. Hastighet kommer att ställas in under Ventiltest.

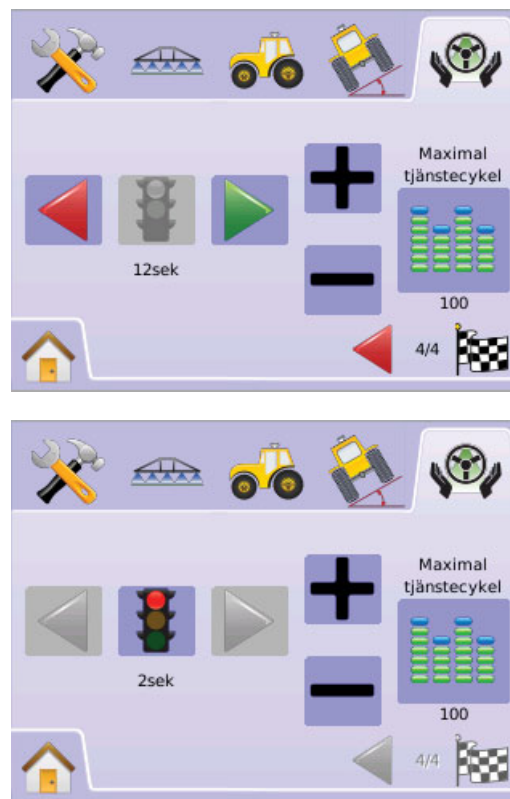
VARNING: FARA FÖR SKADA!

För att undvika allvarliga skador eller dödsfall, undvik osäker användning vid manuellt arbete med de hydrauliska kretsarna. Håll andra och dig själv borta från mekaniska kopplingar.

1. Tryck på IKONEN FÖR MAXIMAL TJÄNSTECYKEL .
2. Ställ Maximal tjänstecykelsvärde till ca 60 (eller hänvisa till FieldPilot-handboken för önskade tider).
3. Vrid hjulen hela vägen till vänster (eller höger).
4. Tryck på den GRÖNA PILEN  (eller RÖDA PILEN ). Detta startar en timer under STOPPLJUSET och vrider också hjulen till höger (eller vänster).
5. Tryck på det RÖDA STOPPLJUSET  när hjulen är hela vägen till höger (eller vänster). Tiden som visas under STOPPLJUSET är ytterläge till ytterläge-tiden.
6. Tryck på PLUS/MINUS-IKONERNA   för att justera värdet för Maximal tjänstecykel.
7. Upprepa steg 3 till 6.
8. När tiden från vänster till höger/ höger till vänster (ytterläge till ytterläge) börjar öka (det tar längre tid att vända på däckena) tryck
 - ▶ RUTIG FLAGGA  för att slutföra Ventilinstallation.
 - ▶ FLIK FÖR FieldPILOTINSTALLATION  för att återgå till huvudskärmen för FieldPilotinstallation.

OBS: Tryck & håll in PLUS/MINUS-IKONERNA   för att snabbt justera inställningar.







Figur 2-68: Maximal tjänstecykel



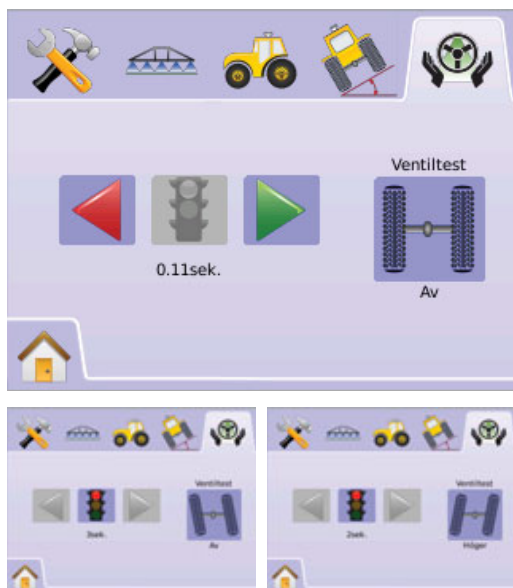
Ventiltest

Ventiltestet kontrollerar att styrningen är korrekt körad och används vanligen för att finjustera oljeflödet för att ordentligt kalibrera tiden det tar för att styra hjulen från full vänster till full höger (ytterläge till ytterläge) för proportionella ventiler.

OBS: För icke-proportionella ventiler, kommer tiden för vänster till höger/höger till vänster att fastställas med mekanisk justering av oljeflödet genom ventilen. Se användarmanualen för ditt fordon för specifika instruktioner.







1. Tryck på IKONEN FÖR VENTILTEST .
2. Vrid hjulen hela vägen till vänster.
3. Tryck på GRÖN PIL . Detta startar en timer under STOPPLJUSET och vänder också fordonet till höger.
4. Tryck på det RÖDA STOPPLJUSET  när hjulen är hela vägen till höger. Tiden som visas under STOPPLJUSET är ytterläge till ytterläge-tiden. Rek.värde 4-5 sek
5. Vrid hjulen hela vägen till höger.
6. Tryck på RÖD PIL . Detta startar en timer under STOPPLJUSET och vänder också fordonet till vänster.
7. Tryck på det RÖDA STOPPLJUSET  när hjulen är hela vägen till vänster. Tiden som visas under STOPPLJUSET är ytterläge till ytterläge-tiden.
8. Tryck på FLIKEN FÖR FieldPILOTINSTALLATION  för att återgå till huvudskärmen för Fieldpilotinstallation.

Figur 2-69: Ventiltest



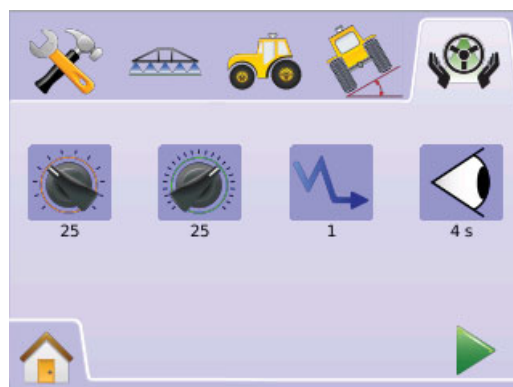
Konfigurera FieldPilot

Inställningen används för att konfigurera Grovjustering, Finjustering, Dödband- och Seframåt-inställningar.

1. Tryck på IKONEN FÖR KONFIGURERA .
 2. Välj mellan:
 - ▶ Grovjustering av styrning  – justerar hur snabbt fordonet närmar sig en körlinje i Rak A-B
 - ▶ Finjustering av styrning  – justerar hur snabbt fordonet närmar sig en körlinje i Kurva A-B
 - ▶ Dödband  – justerar om styrning är för hackig/responsiv eller konsekvent förblir utanför körlinjen
 - ▶ Seframåt  – används under Rakt A-B-läge för att justera fordonets framförhållning (styrriktning) mot körlinjen ELLER
- Tryck på HÖGER SIDOPIL  för att bläddra igenom alla inställningar.






OBS: Skärmen visar nuvarande inställningar. Vid en inställningsskärm, tryck på ikonen för att visa tillgängliga fabriksinställningarna och inställningsOmråden.

Figur 2-70: Konfigureringskärm



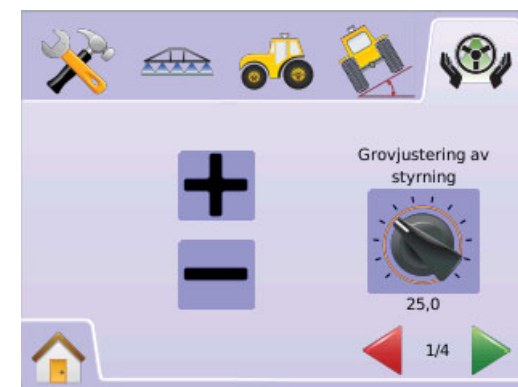
Grovjustering av styrning

Grovjustering av styrning justerar hur aggressivt fordonet upprätthåller en körlinje i Rakt A-B-läge. Området är 1,0 - 100,0.

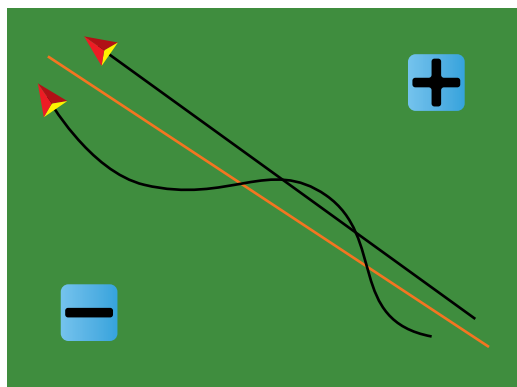
1. Tryck på IKONEN FÖR GROVJUSTERING AV STYRNING .
2. Tryck på
 - ▶ PLUS-IKONEN  för att göra styrningen mera aggressiv, om fordonet driver iväg ifrån körlinjen eller inte "orkar" närma sig den tillräckligt fort.
 - ▶ MINUS-IKONEN  om fordonet slingar sig snabbt eller överstyr från körlinjen.
3. Tryck på
 - ▶ HÖGER SIDOPIL  för att gå till Finjustering.
 - ▶ FLIKEN FÖR FIELDPILOTINSTALLATION  för att återgå till huvudskärmen för FieldPilotinstallation.

OBS: Tryck & håll in PLUS/MINUS-IKONERNA   för att snabbt justera inställningar.

Figur 2-71: Grovjustering






Figur 2-72: Exempel på Grovjustering



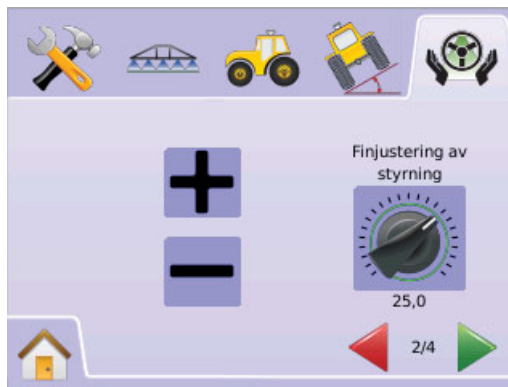
Finjustering av styrning

Finjustering av styrning justerar hur aggressivt fordonet upprätthåller en körlinje i Kurvig AB-läge. Området är 1,0 - 100,0.

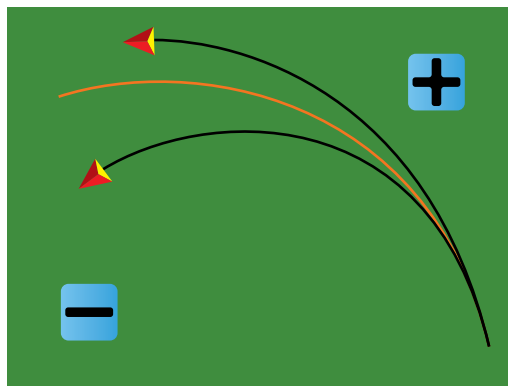
1. Tryck på IKONEN FÖR FINJUSTERING AV STYRNING .
2. Tryck på
 - ▶ PLUS-IKONEN **+** om fordonet kör utanför hörn i svängar.
 - ▶ MINUS-IKONEN **-** om fordonet skär hörn i svängar.
3. Tryck på
 - ▶ HÖGER SIDOPIL  för att gå till Dödband.
 - ▶ FLIKEN FÖR FIELDPILOTINSTALLATION  för att återgå till huvudskärmen för FieldPilotinstallation.

OBS: Tryck & håll in PLUS/MINUS-IKONERNA **+** **-** för att snabbt justera inställningar.

Figur 2-73: Finjustering av styrning






Figur 2-74: Exempel på Finjustering av styrning



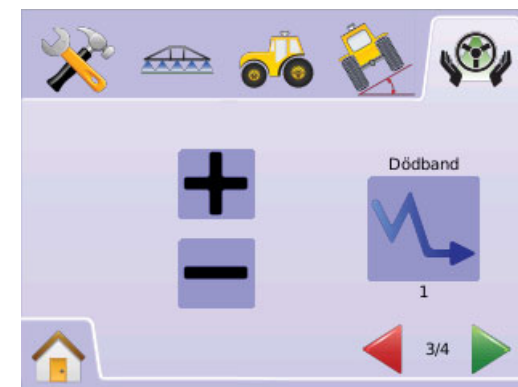
Dödband

Dödband justerar om styrning är för hackig/lyhörd eller förblir konsekvent bort från körlinjen. När värdet är ökat, ökar stabiliteten men också steady state-fel. Området är 1 - 10.

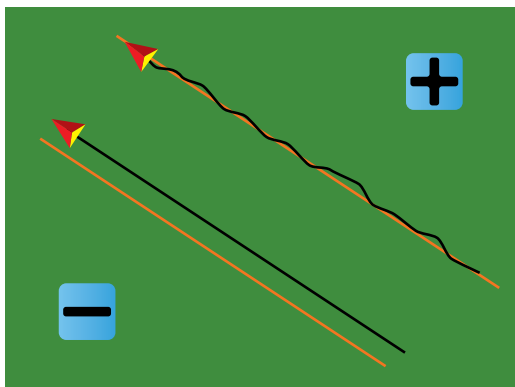
1. Tryck på DÖDBAND-IKONEN .
2. Tryck på
 - ▶ PLUS-IKONEN **+** om styrning är för hackig eller för lyhörd.
 - ▶ MINUS-IKONEN **-** om fordonet konsekvent befinner sig bort ifrån körlinjen.
3. Tryck på
 - ▶ HÖGER SIDOPIL  för att gå till Seframåt.
 - ▶ FLIKEN FÖR FIELDPILOTINSTALLATION  för att återgå till huvudskärmen för FieldPilotinstallation.

OBS: Tryck & håll in PLUS/MINUS-IKONERNA **+** **-** för att snabbt justera inställningar.

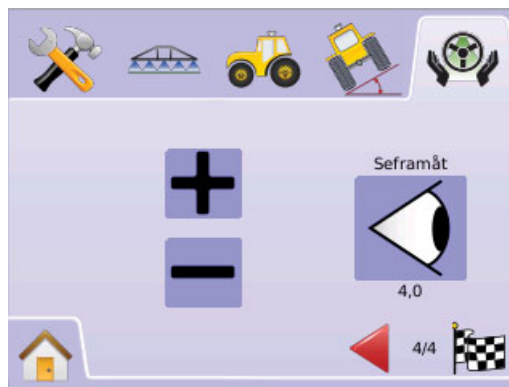
Figur 2-75: Dödband



Figur 2-76: Exempel på Justering av Dödband



Figur 2-77: Seframåt



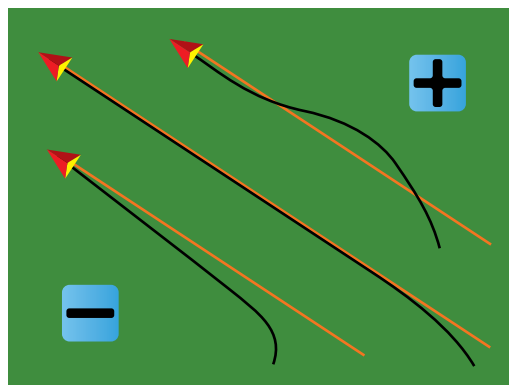
◀ Seframåt

Seframåt används under Rak A-B-vägledningsläge för att justera fordonets framfart till körlinjen. Finjustera Seframåt genom att utföra ett flertal närmanden mot körlinjen. Området är 0,0 - 10,0 sekunder.

1. Tryck på SEFRAMÅT-IKONEN ◀.
2. Tryck på
 - ▶ PLUS-IKONEN + om fordonet överskrider körlinjen vid närmandet.
 - ▶ MINUS-IKONEN - om fordonet tar för lång tid att komma till körlinjen.
3. Tryck på
 - ▶ RUTIG FLAGGA [checkered flag icon] för att slutföra Konfiguration-installationen.
 - ▶ FLIKEN FÖR FIELDPILOTINSTALLATION [steering wheel icon] för att återgå till huvudskärmen för FieldPilot-installation.

OBS: Tryck & håll in PLUS/MINUS-IKONERNA + - för att snabbt justera inställningar.

Figur 2-78: Exempel på Justering av Seframåt



KAPITEL 3 – SPÅRFÖLJNING

Matrix erbjuder produkt dosering och spårföljning att användas samtidigt. När värden angetts i Verktygsmenyn kan spårföljning påbörjas. Matrix tillhandahåller fyra spårföljningslägen, Rak A-B (—), Kurva A-B (—), Cirkelpivå (⊙) och Senaste spår (—) samt Skapa fältgräns (—), Retur till punkt (—) spårföljning och RealView-spårföljning över video (—), ger användaren valmöjligheter.

Tre olika skärmbilder håller användaren informerad.

- Driftbild skapar en datogenererad bild av fordonets position som visas i fältet som skall bearbetas. Från denna skärm kan man få tillgång till alternativ för spårföljningslägen, fältgränser och BoomPilot.
- Fältkarta skapar en datogenererad bild av fordonets position och arbetsOmråde från ett luftperspektiv. Från denna skärm kan man få tillgång till alternativ för fältgränser och markera punkt eller gå in i Totalbild och Panoreringslägen.
- RealView-spårföljning låter en livevideo visas i stället för en datogenererad bild. Om en Bildvalsmodul (VSM) är installerad i systemet, finns två bildalternativ tillgängliga:
 - ▶ En kamerabild - en av upp till åtta kameraingångar kan väljas för att ändra bilden från bildinmatningen.
 - ▶ Splitkamera-bild - en av två set bestående av fyra kamera-inmatningar (A/B/C/D eller E/F/G/H) kan väljas att dela upp skärmen i fyra olika separata videosekvenser. Från denna skärm kan man få tillgång till spårföljning över video och styrningsvinkel.



SPÅRFÖLJNING ARBETSLÄGEN

Spårföljningslägen (—) inklusive Rak A-B (—), Kurva A-B (—), Cirkelpivå (⊙), och Senaste spår (—).

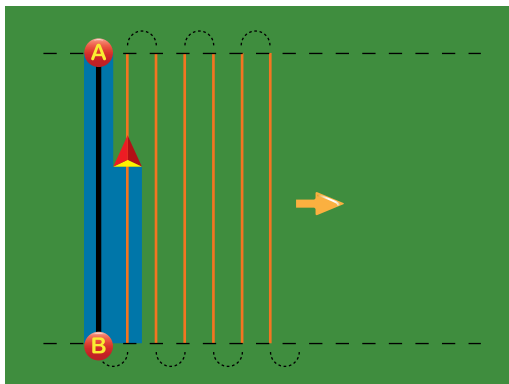
Fältgränser upprättar användningsOmråde och fastställer ej bearbetad zon. En gräns kan upprättas i Senaste spår (—) eller i Fältkarta (—).



Rak A-B-spårföljning

Rak A-B-spårföljning ger en rak linje-spårföljning baserad på A- och B-referenspunkter. Den ursprungliga A- och B-punkten används för att beräkna alla andra parallella körlinjer.

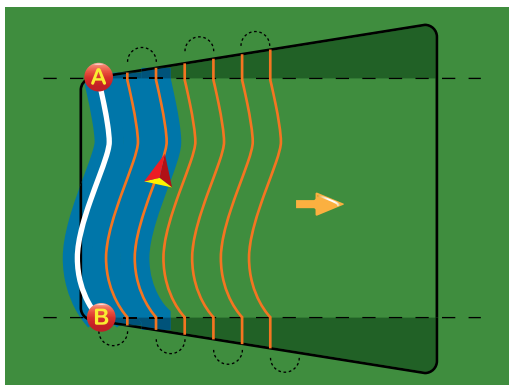
Figur 3-1: Rak A-B-spårföljning



Kurva A-B-spårföljning

Kurva A-B-spårföljning ger spårföljning längs krökta linjer baserade på en inledande A-B-referenslinje. Denna första baslinje används för att beräkna alla andra körlinjer.

Figur 3-2: Kurva A-B-spårföljning



OBS: Kurva-spårföljning rekommenderas att inte överstiga 30 gr inom A-B-körlinjen.

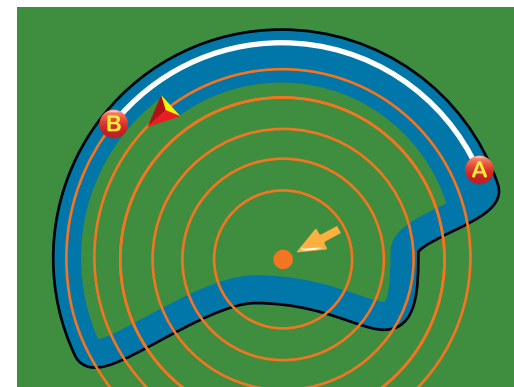
TIPS: Starta från den längsta kurvan av fältet. Vid arbete i avgränsat Område, kommer spårföljningsmönstret som sträcker sig utanför de etablerade A-B-punkterna att övergå till rak linje-spårföljning.



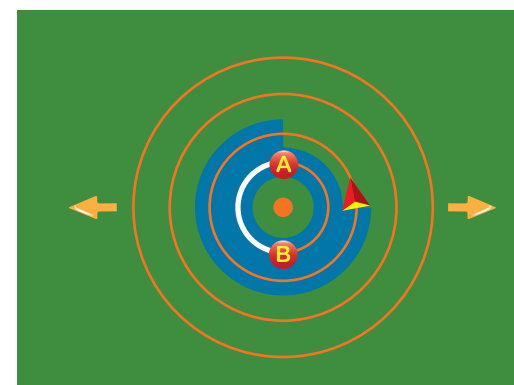
Cirkelpivå-spårföljning

Cirkelpivå-spårföljning ger spårföljning kring ett centralt läge som radierar inåt eller utåt. Den används för arbeten i ett centrumpivotOmråde samtidigt som den guidar längs en cirkulär körlinje som matchar en centrumpivot-radie.

Figur 3-3: Cirkelpivå-spårföljning Inåt



Figur 3-4: Cirkelpivå-spårföljning Utåt

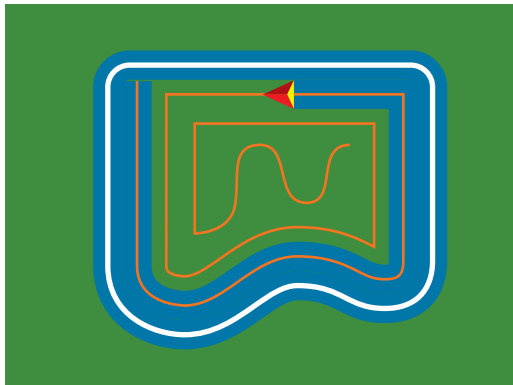


Senaste spår-spårföljning

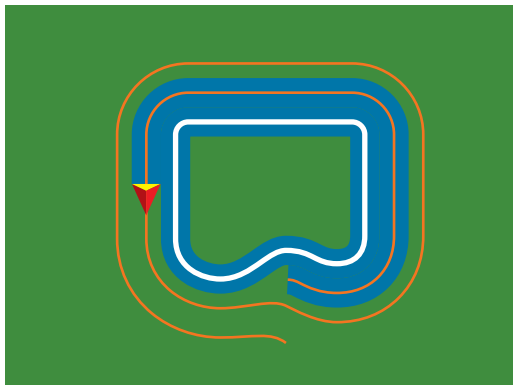
Senaste spår-spårföljning erbjuder äkta senaste spår-navigering. Matrixen kommer att automatiskt upptäcka närmaste körlinje och etablera parallella spår baserade på denna körlinje.

OBS: Om en gräns har upprättats, men ingen Arealloggning skedde under gränsprocessen, kommer körlinjerna inte att initieras.

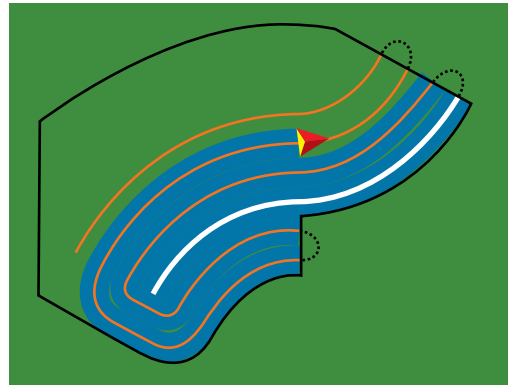
Figur 3-5: Senaste spår-spårföljning Inåt



Figur 3-6: Senaste spår-spårföljning Utåt



Figur 3-7: Senaste spår-spårföljning med Gräns



SPÅRFÖLJNINGSFÄLT & STATUSFÄLT

Spårföljningsfältet och Statusfältet ger dig en snabb referens till den aktuella spårföljningsinformationen och inställningarna.

Spårföljningsfält

Informerar dig om din Nuvarande hastighet, Spår-antal (positivt värde = till höger om A-B baslinjen, negativt tal = till vänster om AB utgångsvärdet), Navigationsaktivitet (Spårkorsningsfel (fot/meter), Nuvarande verksamhet och GPS-status) och Bearbetad Areal.

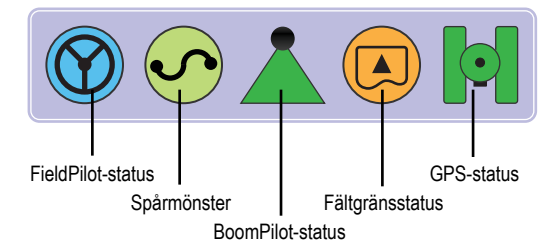
Figur 3-8: Exempel på Spårföljningsfält

0 Spår	Ingen GPS	0,00 Ha
14,4 km/h	8,9 ▶	1,35 Ha
2,5 km/h	Markera A	1,20 ha
Nuvarande Hastighet eller Spårnummer	Navigationsaktivitet GPS-status Spårkorsningsfel Nuvarande Aktivitet	Bearbetat Område

Statusfält

Informerar dig om status för Fieldpilot, Spårföljningsläge, BoomPilot, FältgränsOmråde och GPS.

Figur 3-9: Statusfält



Figur 3-10: Statusfält-ikoner

Ikön	Beskrivning
	FieldPilot-status Ikön = inkopplad Ingen ikön = Urkopplad
	Spårmonster
	Rak A-B-mönster - Ger en rak körlinje baserad på A- och B-referenspunkter
	Kurva A-B-mönster - Ger en kurvig körlinje baserad på en A- och B-referenslinje
	Cirkelpivå-mönster - Ger en körlinje runt en central punkt som radierar inåt eller utåt
	Senaste spår-mönster - Datorn detekterar närmast angränsande körlinje och etablerar en ny linje baserad på denna
	Inget körmonster - Stänger av spårföljning. Ingen ikön visas
	BoomPilot-status Röd = Från/manuell Grön = Automatisk Gul = Alla på Ingen ikön = Hel arbetsbredd (Ingen smartkabel eller SDM-modul ansluten)
	Fältgränsstatus Utanför Fältgräns = Fordonet färdas utanför en skapad fältgräns Innanför Fältgräns = Fordonet färdas innanför en skapad fältgräns Ingen Ikön = Ingen fältgräns etablerad
	GPS-status Röd = ingen GPS Gul = GPS endast Grön = DGPS, Egnos/RTK Orange = Glide/ClearPath



DRIFTBILD

Driftbild skapar en datorgenererad bild av fordonets position som visas i fältet som skall bearbetas. Från denna skärm kan man få tillgång till alternativ för spårföljningslägen, fältgränser och BoomPilot.

Spårföljning

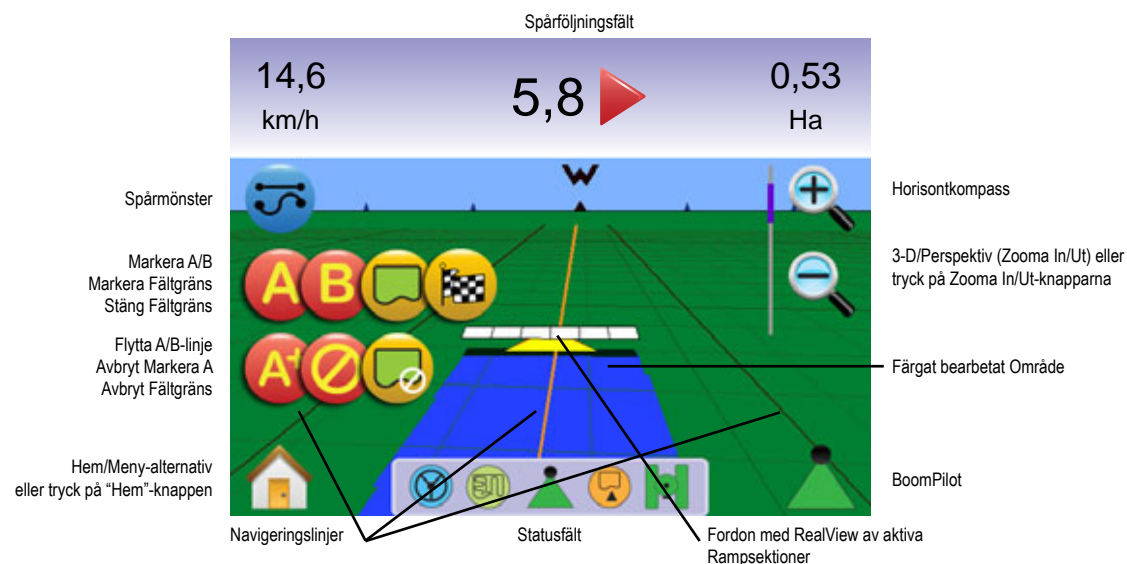
- Körlinjer
 - ▶ Orange Linje – aktiv spårföljningslinje
 - ▶ Svarta Linjer – angränsande spårföljningslinjer
- Punkter - markörer för etablerade punkter
 - ▶ Röd Punkt – Retur till Punkt
 - ▶ Blå Punkt – MARKERA A
 - ▶ Grön Punkt – MARKERA B
- Horisontkompass – Väderstecksriktning kan visas vid horisont (vid inzoomning)

- Bearbetad areal – illustrerar bearbetad areal och överlappning
 - ▶ Blå – en bearbetning
 - ▶ Röd – två eller fler bearbetningar
- Zooma In/Ut & Perspektiv – justerar fordonets vy eller perspektiv till horisonten från 3-D till 2-D.
- Rampsektioner
 - ▶ Färglösa rutor – inaktiva Ramper
 - ▶ Vita rutor – aktiva Ramper.

Knapp-assistans

- Zooma In/Ut & Perspektiv – justera fordonets vy eller perspektiv till horisonten från 3-D till 2-D.

Figur 3-11: Översikt av Fordonsvy

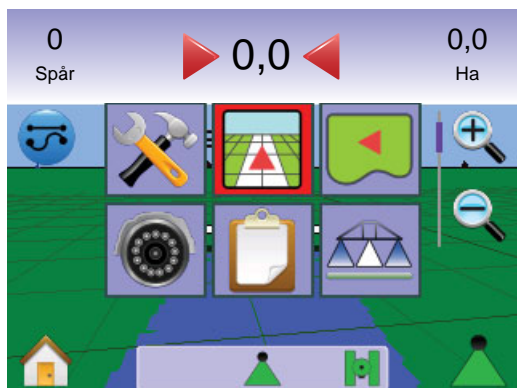


Driftbild

För att komma åt Driftbild-skärmen.

1. Tryck på HEM-KNAPPEN eller tryck på skärmen för att aktivera ikonerna och välj HEM-IKONEN i nedre vänstra hörnet av skärmen.
2. Välj DRIFTBILD från Hem-menyn .

Figur 3-12: Hem-menyn



Spårföljningsläge Val

Spårföljningslägen inklusive Rak A-B , Kurva A-B , Cirkelpivå , Senaste spår , och Inget Spårföljningsläge .

Spårföljning med SmartKabel eller SDM

- Slå sprutdatorns huvudströmbrytare till läget "På". Den individuella Rampsektionsbrytarna bör ligga kvar i läget "Av".
- Aktivera BoomPilot. Se sektionen för BoomPilot för detaljer.
- I Områden där bearbetning ej önskas, stäng manuellt "av" sprutdatorns huvudströmbrytare för att stänga av sektionerna. Slå "på" huvudströmbrytaren för att återuppta bearbetning.

OBS: Detta gäller bara om en SmartKabel eller SDM är installerad i systemet.

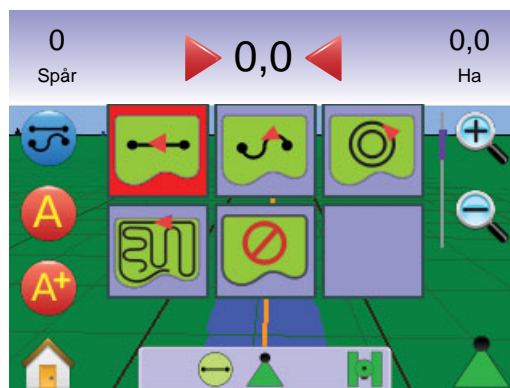
Rak A-B-spårföljning

Rak A-B-spårföljning ger en rak linje-spårföljning baserad på A- och B-referenspunkter. Den ursprungliga A- och B-punkterna används för att beräkna alla andra parallella körlinjer.

Aktivera Rak A-B-spårföljning

1. Tryck på skärmen för att aktivera ikonerna och markera IKONEN FÖR SPÅRFÖLJNINGSLÄGE .
2. Välj RAK A-B-SPÅRFÖLJNING .
 - ◀ Statusfält-ikonen kommer att ändras till .

Figur 3-13: Spårföljningsläge Val



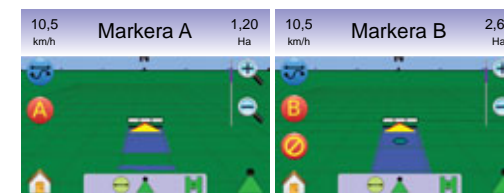
Markera A- och B-punkter

1. Kör till önskad plats på punkt A .
2. Medan fordonet är i rörelse, tryck på MARKERA A-IKONEN .
3. Kör till önskad plats på punkt B (så långt som möjligt, normalt i slutet av samma spår) .
4. Tryck på MARKERA B-IKONEN för att fastställa A-B-linjen.

OBS: MARKERA B-IKONEN är inte tillgänglig för val (nedtonad) tills minsta avstånd har nåtts (3,0 m).

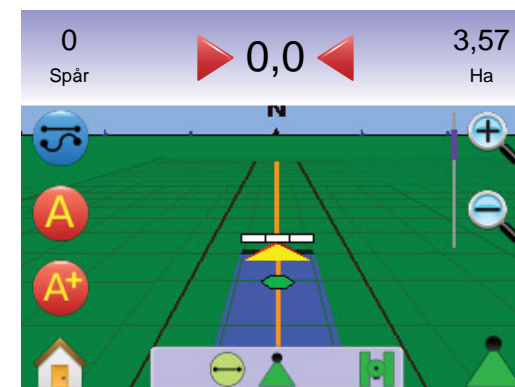
Använd IKONEN FÖR AVBRYT MARKERA för att avbryta Markera A-kommandot och återgå till föregående A-B-körlinjen (om sådan finns).

Figur 3-14: Markera A- och B-punkter



Matrixen kommer att börja lämna navigeringsinformation.

Figur 3-15: Rak A-B-spårföljning



OBS: Kompassen visas under perspektivvy (ZOOMA IN-KNAPPEN eller ZOOMA IN-IKONEN används för att visa horisonten).

A+ Flytta linjen-funktion

A+ Flytta linjen-funktionen låter A-B-körlinjen flyttas till fordonets nuvarande position.

1. Tryck på A+ FLYTTA LINJEN-IKONEN för att fastställa de nya körlinjerna.




Figur 3-16: A+ Flytta linjen



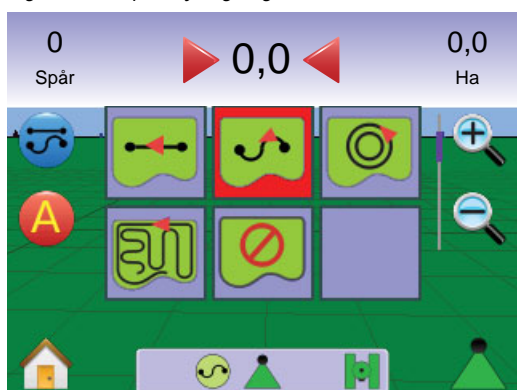
Kurva A-B-spårföljning

Kurva A-B-spårföljning ger spårföljning längs krökta linjer baserade på en inledande A-B-referenslinje. Denna första baslinje används för att beräkna alla andra körlinjer.





Aktivera Kurva A-B-spårföljning

1. Tryck på skärmen för att aktivera ikonerna och markera IKONEN FÖR SPÅRFÖLJNINGSLÄGE .
2. Välj KURVA A-B-SPÅRFÖLJNING .
◀ Statusfält-ikonen kommer att ändras till .


Figur 3-17: Spårföljningsläge Val



Markera A- och B-punkter

1. Kör till önskad plats på punkt A .
2. Medan fordonet är i rörelse, tryck på MARKERA A- IKONEN .
3. Kör till önskad plats på punkt B (så långt som möjligt, normalt i slutet av samma spår) .
4. Tryck på MARKERA B- IKONEN .

OBS: MARKERA B- IKONEN  är inte tillgänglig för val (nedtonad) tills minsta avstånd har nåtts (3,0 m).

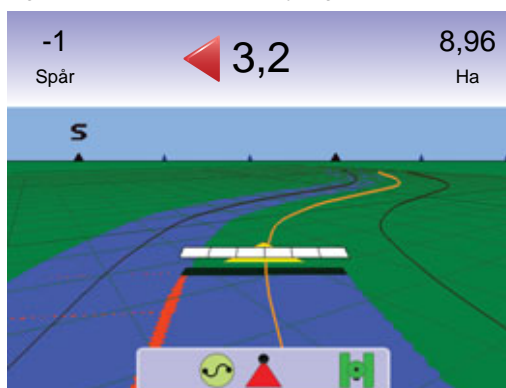
Använd IKONEN FÖR AVBRYT MARKERA  för att avbryta Markera A-kommandot och återgå till föregående A-B-körlinjen (om sådan finns).

Figur 3-18: Markera A- och B-punkter




Matrizen kommer att börja lämna navigeringsinformation.

Figur 3-19: Kurva A-B-spårföljning

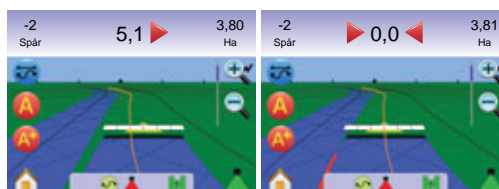


A+ Flytta linjen-funktion

A + Flytta linjen-funktionen låter A-B-körlinjen flyttas till fordonets nuvarande position.

1. Tryck på A+ FLYTTA LINJEN- IKONEN  för att fastställa de nya körlinjerna.




Figur 3-20: A+ Flytta linjen



Cirkelpivå-spårföljning

Cirkelpivå-spårföljning ger spårföljning kring en central punkt som radierar inåt eller utåt. Den används för arbeten i ett centrumpivotområde samtidigt som den guidar längs en cirkulär körlinje som matchar en centrumpivotradie.





Aktivera Cirkelpivå-spårföljning


1. Tryck på skärmen för att aktivera ikonerna och markera IKONEN FÖR SPÅRFÖLJNINGSLÄGE .
2. Välj CIRKELPIVÅ A-B-SPÅRFÖLJNING .
◀ Statusfält-ikonen kommer att ändras till .


Figur 3-21: Spårföljningsläge Val



Markera A- och B-punkter

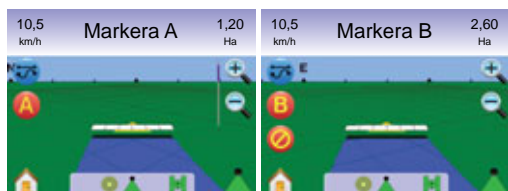
1. Kör till önskad plats på punkt A .
2. Medan fordonet är i rörelse, tryck på MARKERA A- IKONEN .
3. Kör längs bågen som pivån skulle skapa (en spårvidd är ett bra mått) till önskad plats i punkt B .
4. Tryck på MARKERA B- IKONEN  (kör minst ett halvt varv) för att fastställa A-B-bågen.

OBS: MARKERA B- IKONEN  är inte tillgänglig för val (nedtonad) tills minsta sträcka har nåtts (50,0 m) eller vid körning längs en rak linje.

Använd IKONEN FÖR AVBRYT MARKERA  för att avbryta Markera A-kommandot och återgå till föregående A-B-körlinjen (om sådan finns).

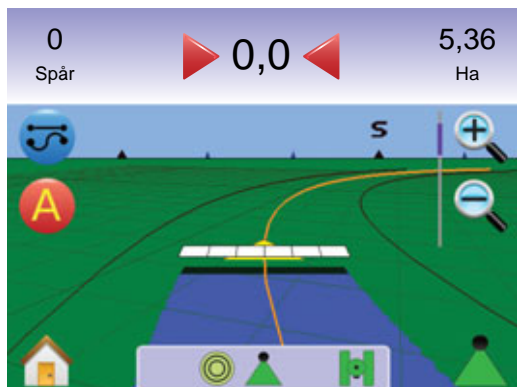
OBS: Det är inte nödvändigt att köra runt hela omkretsen av centrumpivån för att inleda spårföljning.

Figur 3-22: Markera A- och B-punkter



Matrixen kommer att börja lämna navigeringsinformation.

Figur 3-23: Cirkelpivå-spårföljning



Senaste spår-spårföljning

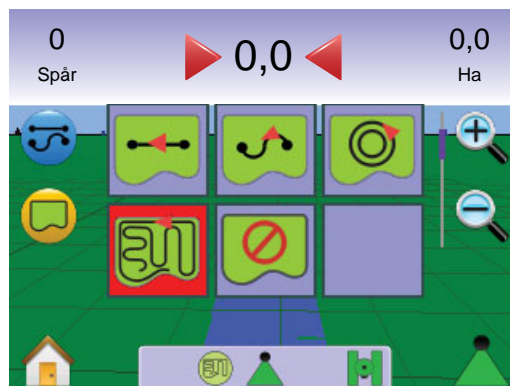
Senaste spår-spårföljning erbjuder äkta senaste spår-navigering. Matrixen kommer att automatiskt upptäcka närmaste bearbetade Område och etablera parallell körlinje baserade på dessa tidigare spår.

OBS: Denna funktion är bara tillgänglig när någon form av Areal-loggning har installerats och används.

Aktivera Senaste spår-spårföljning

1. Tryck på skärmen för att aktivera ikonerna och markera IKONEN FÖR SPÅRFÖLJNINGSLÄGE.
2. Välj SENASTE SPÅR A-B-SPÅRFÖLJNING. Statusfält-ikonen kommer att ändras till.

Figur 3-24: Spårföljningsläge Val

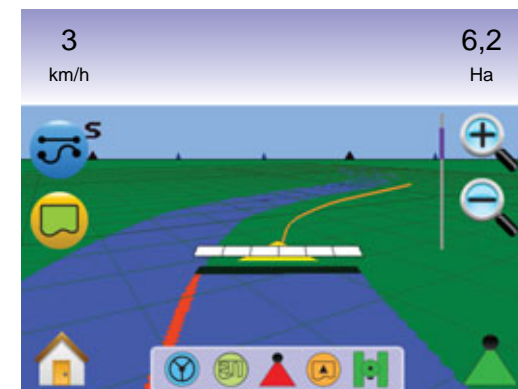


Senaste spår

1. Kör till önskad plats för att börja bearbeta första spåret.
2. När spår 2 påbörjats börjar navigeringsinformation att visas.

OBS: Denna funktion är bara tillgänglig när någon form av Areal-loggning har installerats och används.

Figur 3-25: Senaste spår-spårföljning



Skapa Fältgräns


Fältgränser upprättar fält och fastställer bearbetningsfri zon.


OBS: En Fältgräns kan skapas i antingen Senaste spår-spårföljning under Driftbild eller under något annat spårföljningsmönster under Fältkarta.

För att skapa en fältgräns:

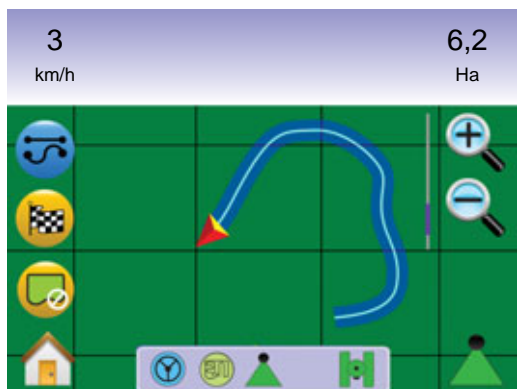
1. Kör till önskad startplats vid fältgränsen
2. Medan fordonet är i rörelse, tryck på GRÄNS-IKON.
3. Kör yttervarvet på fältet/Området. Låt redskapet följa fältgränsen. Gränsen flyttas ut från antennen till redskapets yttre del.
4. Avsluta gränsen:
 - Kör till en halv arbetsbredd från utgångspunkten. Gränsen kommer att stängas automatiskt (den vita körlinjen kommer att bli svart).
 - Tryck på IKONEN FÖR AVSLUTA GRÄNS. En rak linje kommer att fullfölja gränsen mellan din nuvarande position och utgångspunkten.

OBS: Om ett spår har bearbetats när du skapade en gräns, kommer gränslinjen att vara på utsidan av det bearbetade spåret

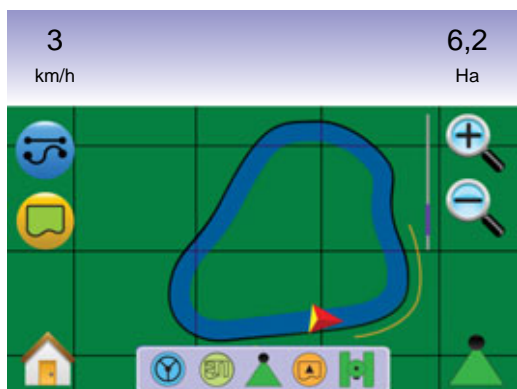
OBS: IKONEN FÖR AVSLUTA GRÄNS  är inte tillgänglig för val (nedtonade) förrän minsta avstånd har uppnåtts (fem gånger arbetsbredden).



Använd AVBRYT GRÄNS-IKONEN  för att avbryta gränsprocessen och återgå till den tidigare gränsen (om sådan finns).

Figur 3-26: Pågående Gräns







Figur 3-27: Slutförd Gräns





OBS: Fordonets position visas som INOM-FÄLTGRÄNS-IKONEN  eller UTOM-FÄLTGRÄNS-IKONEN  på statusfältet när gränsen har fastställts.

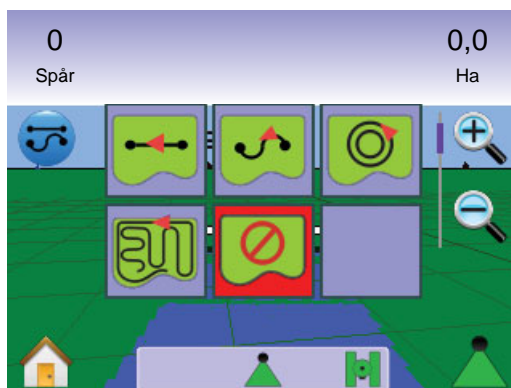
Inget Spårföljningsläge

Inget Spårföljningsläge stänger av spårföljningarna Rak A-B , Kurva A-B , Cirkelpivå  och Senaste spår . Upprättade punkter och körlinjer kan sättas på igen genom att välja lämplig spårföljning.

För att stänga av spårföljning:

1. Tryck på skärmen för att aktivera ikonerna och markera IKONEN FÖR SPÅRFÖLJNINGSLÄGE .
2. Välj INGEN SPÅRFÖLJNING .
 - ◀ Statusfält kommer inte att ha någon ikon.






Figur 3-28: Spårföljning Av



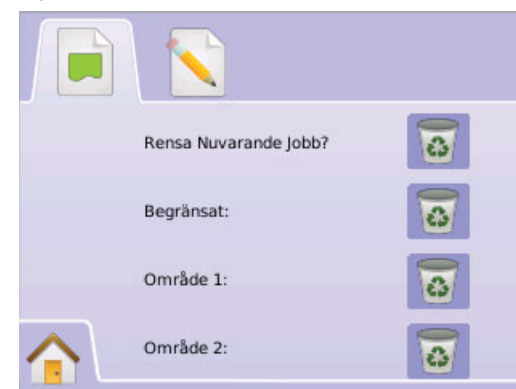
OBS: Inget Spårföljningsläge tar inte bort etablerade körlinjer eller punkter från Matrixen.

Ta bort Spårföljningslägen









För att ta bort alla spårföljningspunkter, linjer, gränser och summer:

1. Tryck på HEM-KNAPPEN  eller tryck på skärmen för att aktivera ikonerna och välj HEM-IKONEN  i nedre vänstra hörnet av skärmen.
2. Tryck på ARBETSILD .
3. Tryck på FLIKEN FÖR ARBETSINFORMATION .
4. Tryck på IKONEN FÖR PAPPERSKORG  för att ta bort data.



Figur 3-29: Arbetsinformation



Hem-meny

Hem-knappen  eller Hem-ikonen  ger dig tillgång till Matrixens tre funktioner: Verktyg, Spårföljning och Övervakning. Dessa sex pekskrämsmenyalternativ (Verktyg , Driftbild , Fältkarta , RealView-spårföljning , Arbetsbild  och Rampövervakning ) kan snabbt ge tillgång till Matrix-instrumentets alla delar.

För att se Hem-menyalternativen:

1. Tryck på HEM-KNAPPEN  eller tryck på skärmen för att aktivera ikonerna och välj HEM-IKONEN  i nedre vänstra hörnet av skärmen.

Figur 3-30: Hem-meny



Zooma In/Ut & Perspektiv

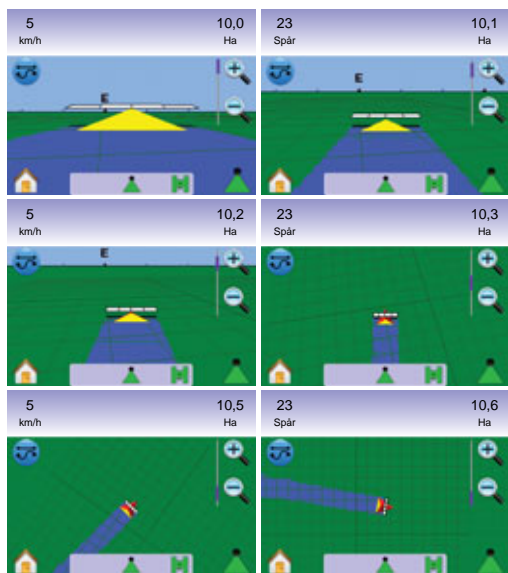
Zooma In/Ut & Perspektiv används för att justera fordonets vy eller perspektiv till horisonten från 3-D till 2-D.

För att justera vy eller perspektiv:

- Tryck på
 - ▶ ZOOMA IN/UT-KNAPPARNA ▲ ▼
 - ▶ skärmen för att aktivera ikoner och väljer ZOOM IN/UT-IKONER 🔍 🔍 .
 - ◀ Zooma In 🔍 ▲ kommer att justera bilden till 3-D och visa en kompass vid horisonten
 - ◀ Zooma Ut 🔍 ▼ kommer att justera bilden till 2-D

OBS: Tryck och håll in ZOOMA IN/UT-KNAPPARNA ▲ ▼ eller ZOOM IN/UT-IKONERNA 🔍 🔍 för att snabbt justera inställningar.

Figur 3-31: Zooma In till Ut



BoomPilot

BoomPilot används för att ställa BoomPilot på Av/Manuell ▲, Automatisk ▲ eller Alla På ▲.

OBS: GPS är inte tillgänglig när BOOMPILOT-IKONEN är grå ▲. BoomPilot-statusfältsikonen kommer att vara Av/Manuell ▲.

OBS: BOOMPILOT-IKONEN ▲ är inte tillgänglig om en SmartKabel eller Sektionsdelsmodul (SDM) saknas. För att aktivera Areal-loggning, måste i dessa fall en strömbrytare/givare i medföljande vippbrytarebox användas. Endast en arbetsbredd kommer att illustreras och Statusfältet kommer inte att ha någon ikon.

Spårföljning med SmartKabel eller SDM

- Slå sprutatorns huvudströmbrytare till läget "På". Den individuella Rampsektionsbrytarna bör ligga kvar i läget "Av".
- I Områden där bearbetning ej önskas, stäng manuellt "av" sprutatorns huvudströmbrytare för att stänga av sektionerna. Slå "på" huvudströmbrytaren för att återuppta bearbetning.

OBS: Detta gäller bara om en SmartKabel eller SDM är installerad.

Av/Manuell & Automatisk

För att växla BoomPilot mellan Av/Manuell ▲ och Automatisk ▲

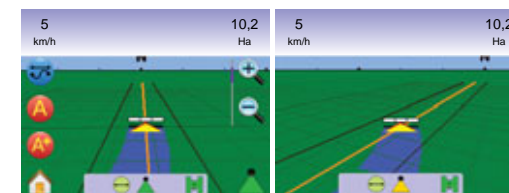
- Tryck på BOOMPILOT-IKONEN ▲ .
 - ◀ Av/Manuell – Statusfältikonen kommer att ändras till Röd ▲
 - ◀ Automatisk – Statusfältikonen kommer att ändras till Grön ▲ .

Alla sektioner På-läge

Sätt på alla Rampsektioner ▲

- Tryck och håll in BOOMPILOT-IKONEN ▲ .
 - ◀ Alla På – Statusfältikon kommer att ändras till Gul ▲ .

Figur 3-32: Automatisk till Alla sektioner På-läge





FÄLTKARTA

Fältkarta skapar en datorgenererad bild av fordonets position och arbetsOmråde från ett luftperspektiv. Från denna kan man få tillgång till alternativ för fältgränser och markera punkt eller gå in i Totalbild och Panoreringsslägen.

Spårföljning

- Körlinjer
 - ▶ Orange – aktiv spårföljningslinje
 - ▶ Svart – gränslinje
- Punkter – markörer för etablerade punkter
 - ▶ Röd Punkt – Retur till Punkt
 - ▶ Blå Punkt – Markering A
 - ▶ Grön Punkt – Markering B
- Färgat Område – illustrerar bearbetad areal och överlappning
 - ▶ Blå – en bearbetning
 - ▶ Röd – två eller fler bearbetningar
- Zooma In/Ut – justerar kartans synliga Område.

Hjälpknappar

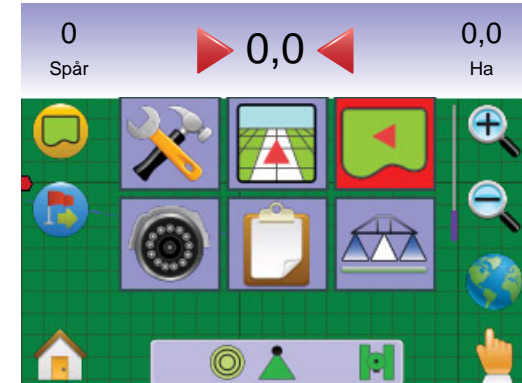
- Zooma In/Ut & Perspektiv – justerar kartans synliga Område.



Fältkarta

För att komma åt Fältkarta-skärmen.

1. Tryck på HEM-KNAPPEN eller tryck på skärmen för att aktivera ikonerna och välj HEM-IKONEN i nedre vänstra hörnet av skärmen.
2. Välj FÄLTKARTA från Hem-menyn .



Fältgräns

Fältgränser upprättar fält och fastställer bearbetningsfri zon.

OBS: En Fältgräns kan skapas i antingen Senaste spår-spårföljning under Driftbild eller under någon annan spårföljning under Fältkarta.

För att skapa en fältgräns:

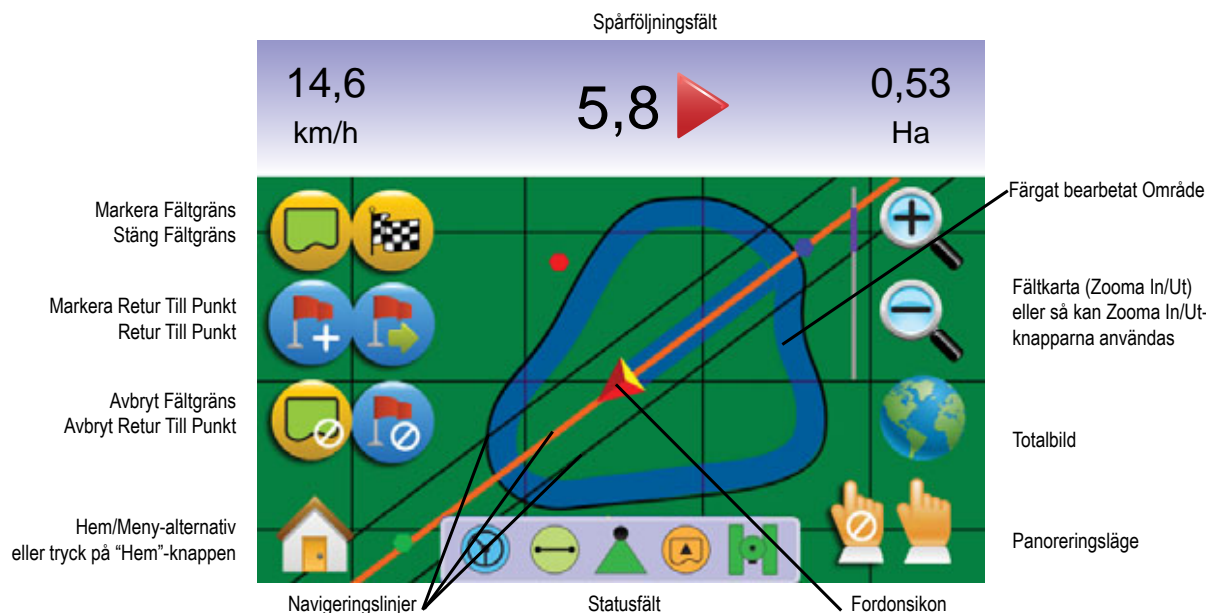
1. Kör till önskad startplats vid fältgränsen
2. Medan fordonet är i rörelse, tryck på GRÄNS-IKON .
3. Kör yttervarvet på fältet/Området.
4. Avsluta gränsen:
 - ▶ Kör till en halv arbetsbredd från utgångspunkten. Gränsen kommer att stängas automatiskt (den vita körlinjen kommer att bli svart). eller
 - ▶ Tryck på IKONEN FÖR AVSLUTA GRÄNS . En rak linje kommer att fullfölja gränsen mellan din nuvarande position och utgångspunkten.

OBS: Om ett spår har bearbetats när du skapade en gräns, kommer gränslinjen att vara på utsidan av det bearbetade spåret

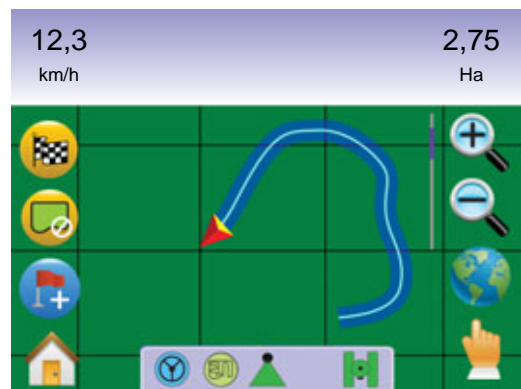
OBS: IKONEN FÖR AVSLUTA GRÄNS är inte tillgänglig för val (nedtonade) förrän minsta avstånd har uppnåtts (fem gånger arbetsbredden).

Använd AVBRYT GRÄNS-IKONEN för att avbryta gränsprocessen och återgå till den tidigare gränsen (om sådan finns).

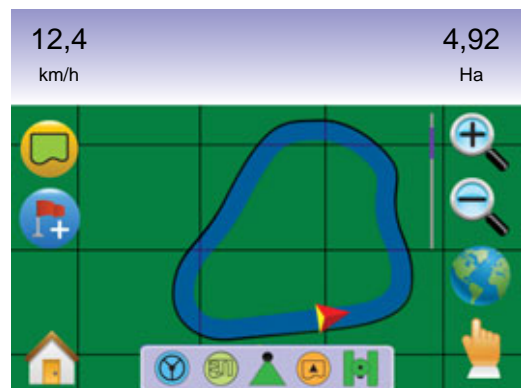
Figur 3-33: Hemmeny - Fältkarta





Figur 3-34: Pågående Gräns



Figur 3-35: Gräns Fastställd





OBS: Fordonets position visas som INOM-FÄLTGRÄNS-IKONEN  eller UTOM-FÄLTGRÄNS-IKONEN  på statusfältet när gränsen har fastställts..

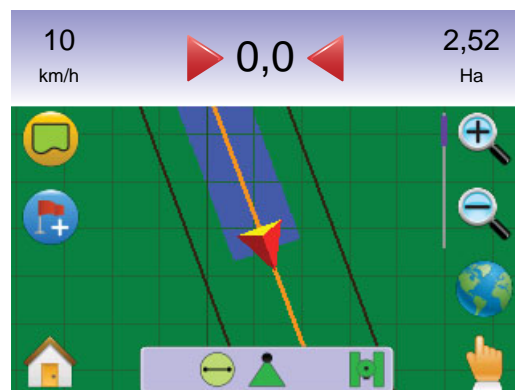
Retur till Punkt

Retur till Punkt-spårföljning i Fältkartan ger ett rakt linjeavstånd till en upprättad punkt. I Driftbilden ger Retur till Punkt också navigation tillbaka till en upprättad punkt.

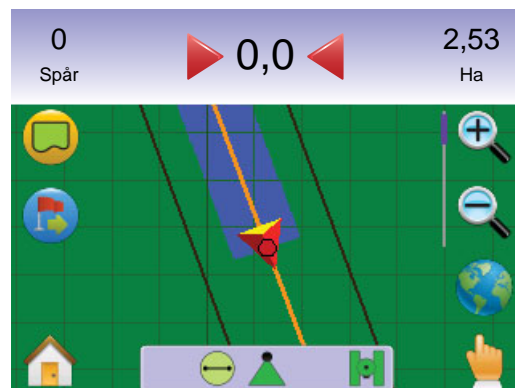
Markera Retur-punkt

1. Kör till önskad plats för Retur Punkt .
2. Tryck på LÄGG TILL PUNKT-IKON .

Figur 3-36: Markera Retur-punkt




Figur 3-37: Retur-punkt Upprättad



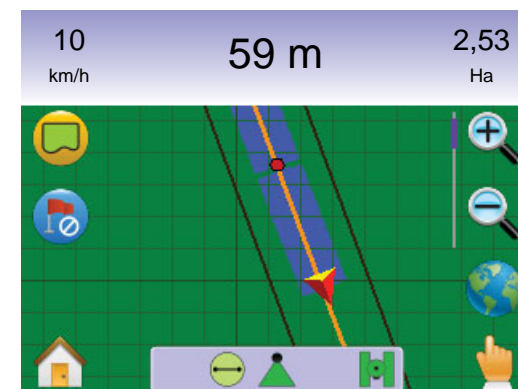
Avstånd till Upprättad Punkt

1. Tryck på RETUR TILL PUNKT-IKON .

Matrixen kommer att börja lämna avståndsinformation i Spårföljningsfältet från fordonet till den upprättade punkten.

Använd AVBRYT RETUR TILL PUNKT-IKONEN  för att ta bort den upprättade punkten.




Figur 3-38: Retur till Punkt-spårföljning



Spårföljning Tillbaka till Upprättad Punkt i Driftbild

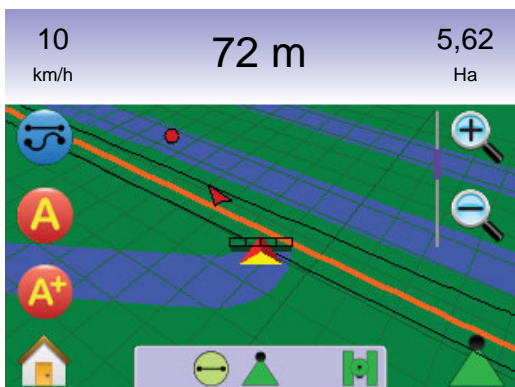
Retur till Punkt-spårföljning kan följas i Driftbilden.

För att följa spårföljning i Driftbild:

1. Tryck på HEM-KNAPPEN  eller tryck på skärmen för att aktivera ikonerna och välj HEM-IKONEN  i nedre vänstra hörnet av skärmen.
2. Tryck på DRIFTBILD .




Matrixen kommer att börja lämna navigeringsinformation. Avstånd till den upprättade punkten visas i Spårföljningsfältet.

Figur 3-39: Retur till Punkt i Driftbild












För att avbryta Retur till Punkt-spårföljning och ta bort den upprättade punkten, återvänd till Fältkarta.


För att återgå till Fältkarta:

1. Tryck på HEM-KNAPPEN  eller tryck på skärmen för att aktivera ikonerna och välj HEM-IKONEN  i nedre vänstra hörnet av skärmen.
2. Tryck på FÄLTKARTA .

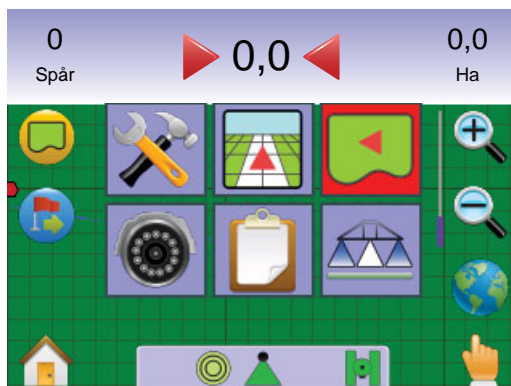
Hem-meny

Hem-knappen  eller Hem-ikonen  ger dig tillgång till Matrix-instrumentets tre funktioner: Verktyg, Spårföljning och Övervakning. Dessa sex pekskärmsmenyalternativ (Verktyg , Spårföljning  och Övervakning , Fältkarta , RealView-spårföljning , Arbetsbild  och Rampövervakning ) kan snabbt ge tillgång till Matrix-instrumentets alla delar.

För att se Hem-menyalternativen:

1. Tryck på HEM-KNAPPEN  eller tryck på skärmen för att aktivera ikonerna och välj HEM-IKONEN i nedre vänstra hörnet av skärmen.







Figur 3-40: Hem-meny



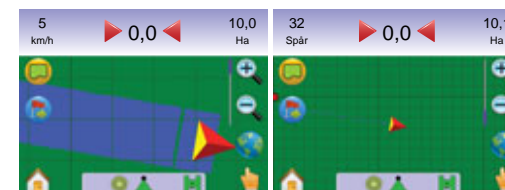
Zooma In/Ut

Zooma In/Ut används för att justera kartans synliga Område.

För att justera bilden:


1. Tryck på
▶ ZOOMA IN/UT-KNAPPARNA 
▶ skärmen för att aktivera ikoner och väljer ZOOM IN/UT-IKONER .
◀ Zooma In  kommer att minska kartans synliga Område
◀ Zoom Ut  kommer att öka kartans synliga Område
OBS: Tryck och håll in ZOOMA IN/UT-KNAPPARNA  eller ZOOM IN/UT-IKONERNA  för att snabbt justera inställningar.

Figur 3-41: 100 % Zooma In till Ut

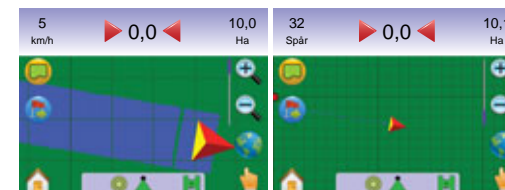


Totalbild

Totalbild kan med ett enkelt tryck användas för att zooma ut så långt som möjligt för att visa allt som är bearbetat.

1. Tryck på skärmen för att aktivera ikonerna och markera TOTALBILD-IKONEN .

Figur 3-42: Totalbild



För att zooma in:

1. Tryck på ZOOMA IN-KNAPPEN  eller ZOOMA IN-IKONEN .

☞ Panoreringsläge

I panoreringsläge kan skärmbilden flyttas manuellt efter behov.

För att gå in i Panoreringsläge och panorera över skärmen:

1. Tryck på skärmen för att aktivera ikonerna och välj PANORERINGS-IKONEN ☞ för att manuellt justera bilden på skärmen.
2. Tryck på PILARNA ◁ ▷ i motsvarande riktning för att flytta bilden på skärmen (ned, vänster, höger, upp).

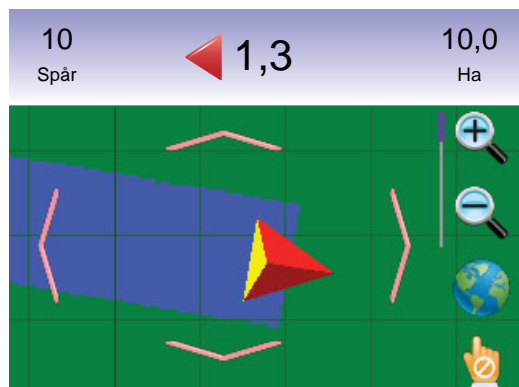
OBS: Tryck & håll in PILARNA ◁ ▷ för att snabbt justera inställningar.

För att stänga Panoreringsläge:

1. Tryck på IKONEN FÖR STÄNG PANORERING ☞.

OBS: Tryck på TOTALBILD-IKONEN 🌐 för att centrera fordonet på skärmen.

Figur 3-43: Panoreringsläge



OBS: Panoreringsläget måste stängas av för att kunna återgå till en annan skärmbild.



REALVIEW-SPÅRFÖLJNING

RealView-spårföljning betyder att livevideo visas i stället för en datorgenererad bild.

Om en Bildvalsmodul (VSM) är installerad i systemet, finns två bildalternativ tillgängliga:

- En kamerabild - en av upp till åtta kameror kan väljas för att ändra bilden från kameraingångarna.
- Splitkamera-bild - en av två set bestående av fyra kamera-inmatningar (A/B/C/D eller E/F/G/H) kan väljas att dela upp skärmen i fyra olika separata videosekvenser.

Från denna skärm kan man få tillgång till spårföljning över video och styrvinkelslägen.

Spårföljning

Körlinjer





- ▶ Orange Linje – aktiv spårföljningslinje
- ▶ Svarta Linjer – angränsande spårföljningslinjer

Figur 3-44: Överblick över RealView-spårföljning



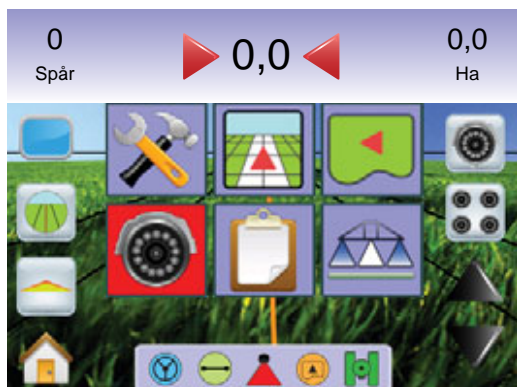
RealView-spårföljning

För att komma åt skärmen för RealView-spårföljning

1. Tryck på HEM-KNAPPEN  eller tryck på skärmen för att aktivera ikonerna och välj HEM-IKONEN  i nedre vänstra hörnet av skärmen.
2. Välj REALVIEW-SPÅRFÖLJNING  från Hem-meny .

OBS Om en VSM eller enskild kamera inte är installerad, kommer RealView-spårföljning  inte vara tillgänglig från Hem-meny

Figur 3-45: Hem-meny - RealView-spårföljning



Helskärm

Helskärmsläge gör att videosekvenser visas över hela skärmen. Körlinjer och Styrningsvinkel kommer att visas. Spårföljningsfält och Statusfält kommer inte att visas.

För att aktivera Helskärmsläge:

1. Tryck på skärmen för att aktivera ikonerna och markera IKONEN FÖR HELSKÄRM .

För att stänga Helskärmsläge:

1. Tryck någonstans på skärmen.

Figur 3-46: Helskärm m/Spårföljning & Styrning



Figur 3-47: Delad Helskärm






Spårföljning Över Video

Spårföljning Över Video placerar tre tredimensionella körlinjer över videobilden som navigationshjälp.

OBS: Spårföljning (Rak A-B, Kurva A-B, Cirkelpivå eller Senaste spår) måste vara igång i Driftbild eller Fältkarta. Inga körlinjer kommer att synas om spårföljningslinjer inte upprättats.

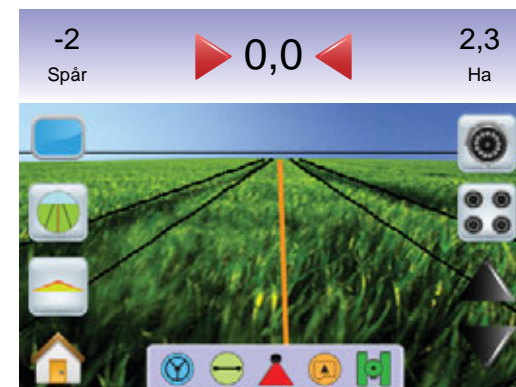
För att aktivera Spårföljning Över Video:

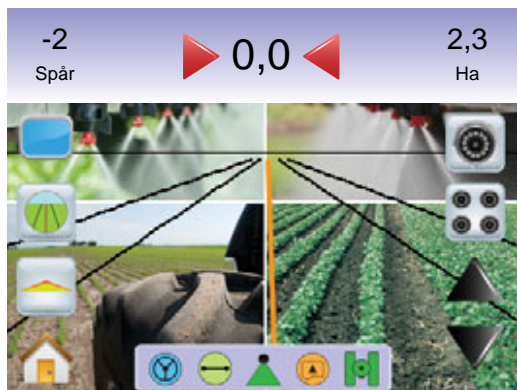
1. Tryck på skärmen för att aktivera ikonerna och markera IKONEN FÖR SPÅRFÖLJNING ÖVER VIDEO .

UPP/NED-PILARNA   används för att anpassa körlinjerna till horisonten.


OBS: Tryck & håll in UPP/NED-IKONERNA   för att snabbt justera inställningar.

Figur 3-48: Spårföljning Över Video





För att aktivera Spårföljning Över Video:

1. Tryck på skärmen för att aktivera ikonerna och markera IKONEN FÖR SPÅRFÖLJNING ÖVER VIDEO .


Figur 3-49: Spårföljning ej tillgänglig



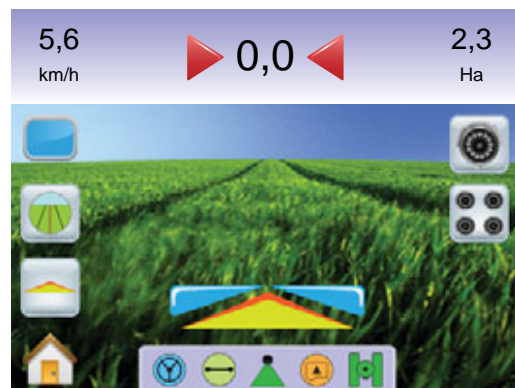
Styrvinkelsindikator

Styrvinkelsindikatorn visar i vilken riktning ratten behöver justeras.


För att aktivera Styrvinkelsindikator:

1. Tryck på skärmen för att aktivera ikonerna och markera IKONEN FÖR STYRNINGSVINKEL .









Figur 3-50: Styrvinkelsindikator





För att stänga av Styrvinkelsindikator:

1. Tryck på skärmen för att aktivera ikonerna och markera IKONEN FÖR STYRNINGSVINKEL .

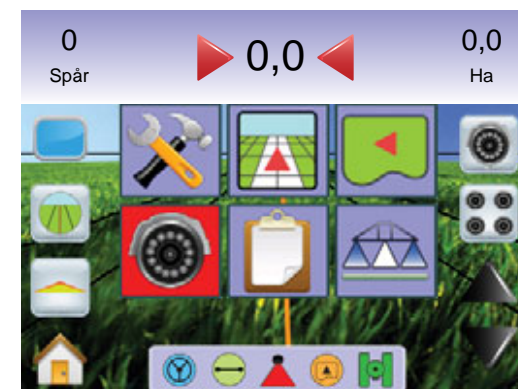
Hem-meny

Hem-knappen  eller Hem-ikonen  ger dig tillgång till Matrix-instrumentets tre funktioner: Verktyg, Spårföljning och Övervakning. Dessa sex pekskrämsmenyalternativ (Verktyg , Driftbild , Fältkarta , RealView-spårföljning , Arbetsbild  och Rampövervakning ) kan snabbt ge tillgång till Matrix-instrumentets alla delar.

För att se Hem-menyalternativen:

1. Tryck på HEM-KNAPPEN  eller tryck på skärmen för att aktivera ikonerna och välj HEM-IKONEN  i nedre vänstra hörnet av skärmen.


Figur 3-51: Hem-meny



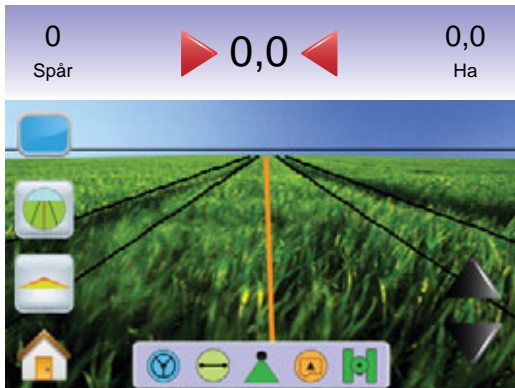
Enskild Kamera-val

En av upp till åtta kamerabilder kan aktiveras i RealView-spårföljning om en Bildvalsmodul (VSM) används.

Ingen VSM

Om en VSM inte är installerad, är BILD-IKONEN  inte tillgänglig och endast en (1) videobild kommer att vara tillgänglig.

Figur 3-52: VSM Ej Installerad














Åtta-kanals VSM

När en åtta(8)-kanals VSM finns, kan upp till åtta (8) kameror installeras och konfigureras.

OBS: Vid installation av fyra eller färre kameror, alla i portarna A, B, C eller D, kommer inställningsbilderna att följa Fyra-kanals VSM-instruktionerna.

För att aktivera en enskild kamerabild:

1. Tryck på skärmen för att aktivera ikonerna och markera IKONEN FÖR BILD .
2. Tryck på önskad KAMERA , , , , , , ,  eller  för att ändra bild.

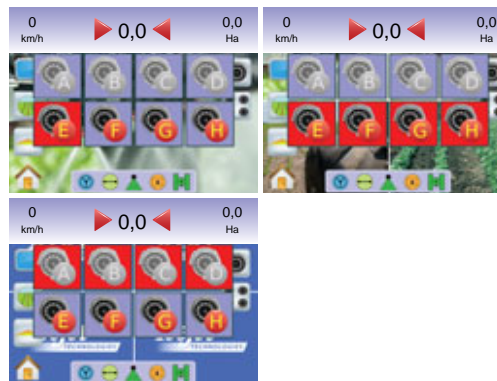
OBS: En kamera  är inte tillgänglig för val (nedtonad) när den är otillgänglig. Om inga ikoner finns tillgängliga, är en VSM installerad, men en enskild kamera är direkt inkopplad.

OBS: Om en VSM inte är installerad, är BILDIKONEN  inte tillgänglig.

Figur 3-53: Kamera-val








Figur 3-54: Kameror A/B/C/D Ej tillgängliga




Fyra-kanals VSM

När en fyra(4)-kanals VSM finns, kan upp till fyra (4) kameror installeras och konfigureras. Endast kamera A, B, C och D kommer att finnas tillgängliga för installation.

För att aktivera en enskild kamerabild:

1. Tryck på skärmen för att aktivera ikonerna och markera IKONEN FÖR BILD .
2. Tryck på önskad KAMERA , ,  eller  för att ändra bild.

OBS: En kamera  är inte tillgänglig för val (nedtonad) när den är otillgänglig. Om inga ikoner finns tillgängliga, är en VSM installerad, men en enskild kamera är direkt inkopplad.

OBS: Om en VSM inte är installerad, är BILDIKONEN  inte tillgänglig.

Figur 3-55: Kamera-val



Figur 3-56: Endast En Kamera Tillgänglig

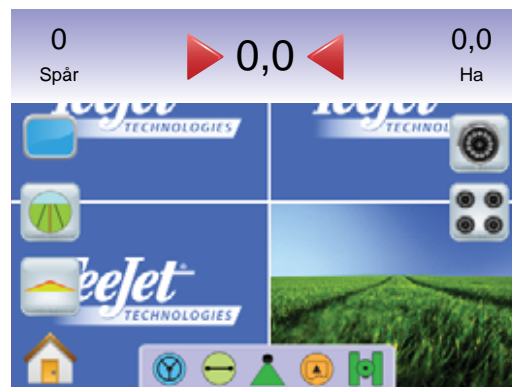


Delad Kameravy


Splitkamera-vy låter en av två set bestående av fyra kamera-inmatningar (A/B/C/D eller E/F/G/H) väljas för att dela upp skärmen i fyra olika separata videosekvenser medan i RealView-spårföljning om en Bildvalsmodul (VSM) är inkopplad.

Om en VSM-port inte har en kamera installerad, kommer en blå skärm med TeeJet logotypen att fylla denna ports fjärdedel av skärmen.

Figur 3-57: Inaktiva Kameraportar



Ingen VSM

Om en VSM inte är installerad, är DELAD BILD-IKONEN  inte tillgänglig och endast en (1) videosekvens kommer att vara tillgänglig.

Figur 3-58: VSM Ej Installerad




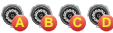

Åtta-kanal VSM

När en åtta(8)-kanal VSM är i systemet, kan upp till åtta (8) kameror installeras. Två uppsättningar av fyra kamera-ingångar (A/B/C/D eller E/F/G/H) kan väljas.

OBS: Vid installation av fyra eller mindre kameror, alla i portarna A, B, C eller D, kommer installations-skärmar att följa Fyra-kanal VSM-instruktioner.

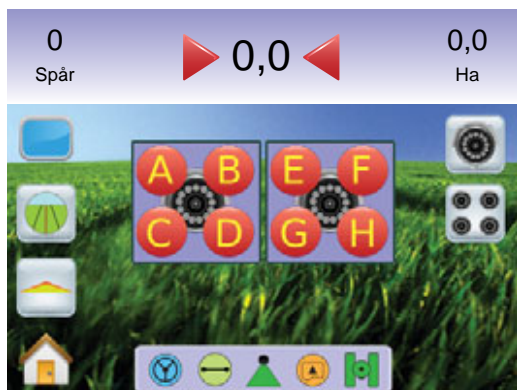
OBS: Om en VSM inte är installerad, är SPLIT VY-IKONEN  inte tillgänglig.

För att aktivera en uppsättning av delade kameravyer:

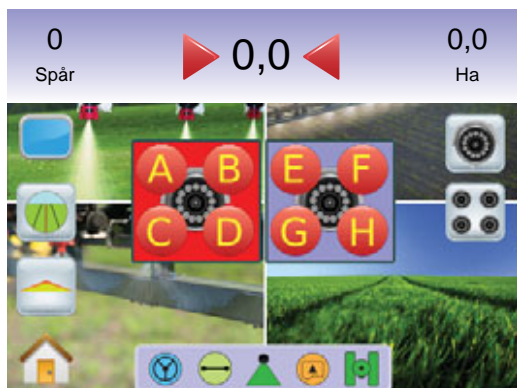
1. Tryck på skärmen för att aktivera ikonerna och markera IKONEN FÖR DELAD VY .
2. Välj
 - ▶ KAMEROR A/B/C/D 
 - ▶ KAMEROR E/F/G/H 

OBS: Om endast uppsättning A/B/C/D är tillgänglig, är kameror bara installerade vid portarna A, B, C och D.

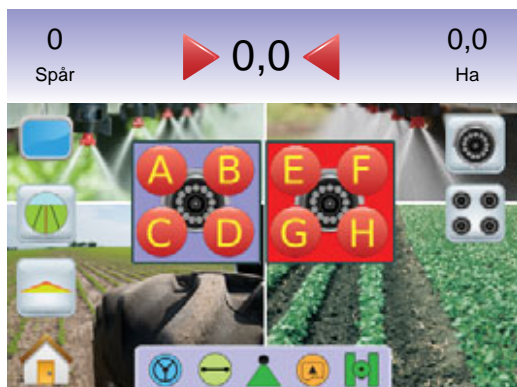
Figur 3-59: Delad Vy




Figur 3-60: Delad Vy-val A/B/C/D



Figur 3-61: Delad Vy-val E/F/G/H



Fyra-kanal VSM

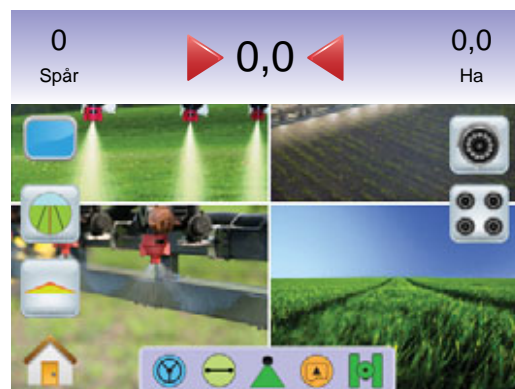
När en fyra(4)-kanal VSM är i systemet, kan upp till fyra (4) kameror installeras och konfigureras. En uppsättning av fyra kamera-ingångar (Kameror A/B/C/D ) kan aktiveras.

OBS: Om en VSM inte är installerad, är SPLIT VY-IKONEN  inte tillgänglig.

För att ändra till delad kamera-vy:

1. Tryck på skärmen för att aktivera ikonerna och markera IKONEN FÖR DELAD VY .



Figur 3-62: Delad Vy-val A/B/C/D



Justering av Körlinje

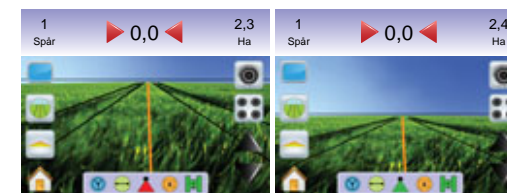
Justering av Körlinje används för att justera körlinjerna för att matcha kamerans vy.

För att justera körlinjerna:

1. Tryck på skärmen för att aktivera ikonerna och markera IKONERNA FÖR UPP/NED-PIL  .
 - ◀ Uppåtpil flyttar upp horisontlinjen
 - ◀ Nedåtpil flyttar ned horisontlinjen

OBS: KNAPPARNA FÖR ZOOMA IN/UT   kommer inte att justera horisontlinjen uppåt eller nedåt.

Figur 3-63: Justering av Körlinje



OBS: Tryck & håll in UPP/NED-IKONERNA   för att snabbt justera inställningar.

KAPITEL 4 – ÖVERVAKNING

Tillsammans med att navigera dig genom Området, övervakar Matrixen din arbetsinformation och rampsektionerna.

Arbetsbild används för att rensa nuvarande arbetsinformation eller för att spara nuvarande arbetsinformation till ett USB-minne.

Rampövervakning visar rampsektioners verksamhet, Spårföljningsaktivitet och Statusfält-aktivitet. BoomPilot-funktionen kan också aktiveras eller inaktiveras från denna skärm.



ARBETSBILD

Arbetsbild används för att rensa nuvarande arbetsinformation eller för att spara nuvarande arbetsinformation till ett USB-minne.

För att komma åt Arbetsbild-skärmarna.

- Tryck på HEM-KNAPPEN eller tryck på skärmen för att aktivera ikonerna och välj HEM-IKONEN i nedre vänstra hörnet av skärmen.
- Välj ARBETSBILD från Hem-menyn .

Figur 4-1: Hemmeny - Arbetsbild



Arbetsinformation

Alternativen för arbetsinformation Rensa nuvarande arbetsinformation, Nuvarande avgränsat Område, Areal 1 eller Areal 2 uppgår till:

- Välj ARBETSBILD från Hem-menyn .
- Tryck på FLIKEN FÖR ARBETSBILD .
- Tryck på IKONEN FÖR PAPPERSKORG för att ta bort tillhörande data.
- "Ok att rensa all arbetsdata?"
Tryck på
▶ Ja – en "All arbetsdata rensad."-bekräftelse kommer att visas.
Välj "OK" för att återgå till skärmen för arbetsinformation
▶ Nej – för att återgå till skärmen för arbetsinformation

Figur 4-2: Arbetsinformation



OBS: Rensa nuvarande arbete? rensar inte Areal 1 eller Areal 2.



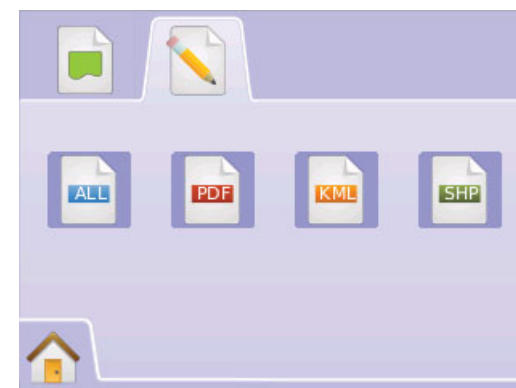
Spara Information

För att säkerhetskopiera jobbet och spara informationen på ett USB-minne:

- Välj ARBETSBILD från Hem-menyn .
- Tryck på FLIKEN FÖR SPARA INFORMATION .
- Välj mellan:
 - ▶ ALLA – alla tillgängliga filformat
 - ▶ PDF – rapport för utskrift
 - ▶ KML – Google Earth-karta
 - ▶ SHP – ESRI-formdata
- Tryck på
 - ▶ Ja – ett "Sparade rapport/data till USB-minne." meddelande kommer att visas i cirka 10 sekunder. För att ta bort ett pop-up tidigare, tryck någonstans på skärmen.
 - ▶ Nej – för att återgå till skärmen för Spara information

OBS: INFORMATIONSIKONERNA är inte tillgängliga för val (nedtonad) förrän ett USB-minnet är ordentligt isatt.

Figur 4-3: Spara Information



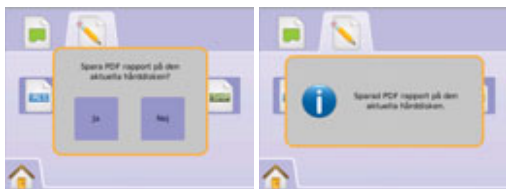
Figur 4-4: Spara Allt



PDF-rapport

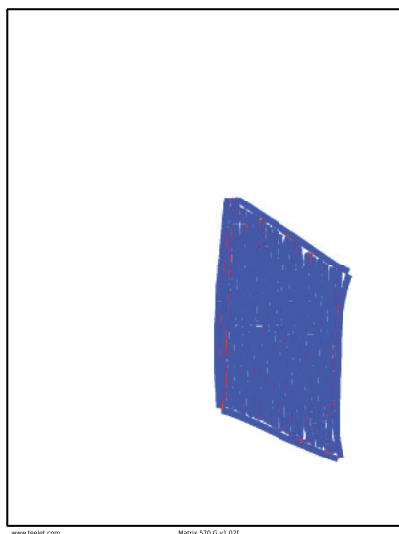
PDF-rapporten kommer att skapa en färdig PDF-rapport med tillhörande bearbetningskarta. Kundinformation, väderdata och fältdata måste skrivas in manuellt.

Figur 4-5: Spara PDF



Figur 4-6: Exempel på PDF-rapport

TeeJet TECHNOLOGIES		Application Report			
Customer		Applicator	Supervisor		
Application Statistics		Job ID: Report Created: 3/16/10 at 11:15 AM			
Start Date: 3/16/10	Total Run Time: 24 (minutes)	Impementation: 18.42 ft			
Start Time: 4:50 PM	Total Appl Time: 18 (minutes)	Area of Field: 5.0 (ac)			
End Date: 3/16/10	Latitude: 39.7829	Altitude: 12.73 (m)			
End Time: 5:13 PM	Longitude: -89.6131	Num. Products:			
Product Name	EPK Range	Target Rate	Area Applied	Total Amount	Acc. Distance
Weather	Crop	Soil Conditions			
Wind Speed:	Name:	Moisture:			
Wind Dir:	Growth:	Texture:			
Temp/Humidity:		Fillage:			
Sky:		Condition:			
Additional Notes:					



OBS: PDF-rapporten finns tillgänglig på alla språk och genereras i det nuvarande språkvalet.

KML-data

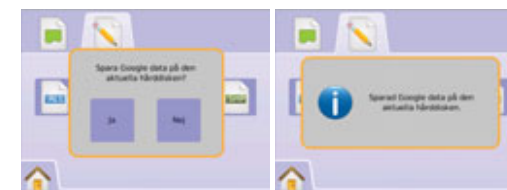
Vid val att spara en KML-fil kommer en Google Earth-fil att skapas. En KML-fil kan överlagras ovanpå Google Maps för att visa bearbetade områden på en karta.

KML, eller Keyhole Markup Language, är ett XML-grammatiskt filformat för modellering och lagring av geografiska objekt såsom punkter, linjer, bilder, polygoner och modeller för visning i Google Earth, Google Maps och andra program. Du kan använda KML för att dela platser och information med andra användare av dessa program.

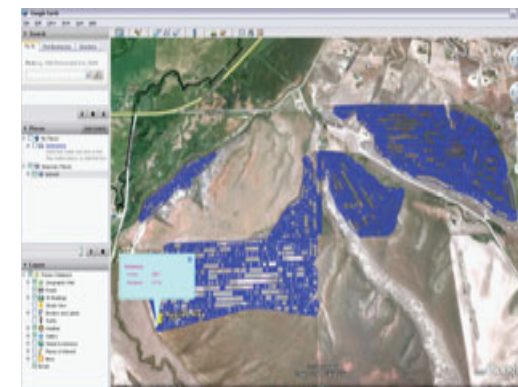
En KML-fil behandlas av Google Earth på ett liknande sätt som HTML- och XML-filer bearbetas av webbläsare. Precis som HTML, har KML en tagg-baserad struktur med namn och attribut som används för särskilda visningsändamål. Således fungerar Google Earth som en webbläsare för KML-filer.

Besök Google.com för mer information och visningsinstruktioner.

Figur 4-7: Spara KML



Figur 4-8: KML Google-data Överlagringsexempel



ESRI-data

Vid val att spara en SHP-fil kommer en GIS- (Geographic Information System) eller formfil att skapas. Formfiler är ett användbart verktyg eftersom många kunder använder tredje-parts GIS-programvara för att rita, lagra och analysera data som samlats in av Matrix 570G.

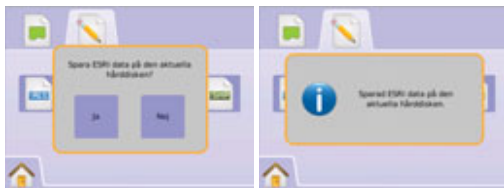
"Att kontrollera in-och outputs på en gård är avgörande för dess framgång och lönsamhet. Möjligheten för GIS att analysera och visualisera jordbruksmiljöer och arbetsflöden har visat sig vara mycket fördelaktigt för de som deltar i jordbruksindustrin.

Från mobil GIS på fältet till vetenskaplig analys av produktionsdata på gårdschefens kontor, spelar GIS en allt större roll i jordbruksproduktionen världen över genom att hjälpa jordbrukarna att öka produktionen, sänka kostnaderna och förvalta sin mark på ett mer effektivt sätt."

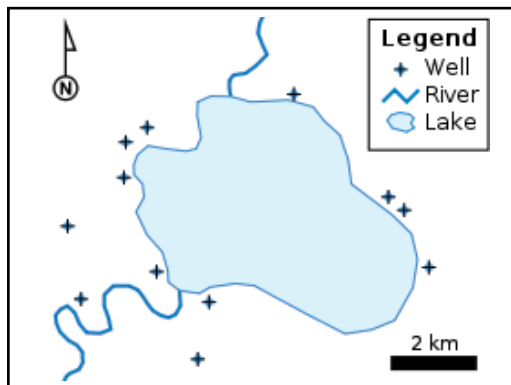
– ESRI.com

En formfile är ett digitalt vektorlagringsformat för lagring av geometriskt läge och tillhörande attributinformation.









Figur 4-9: Spara SHP



Figur 4-10: Exempel på ESRI-data



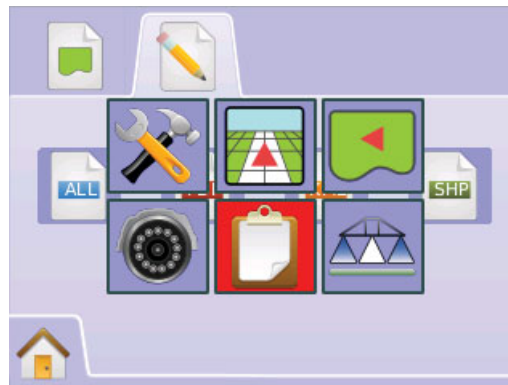
Hem-meny

Hem-knappen  eller Hem-ikonen  ger dig tillgång till Matrixens tre funktioner: Installation, Spårföljning och Övervakning. Dess sex pekskrämsmenyalternativ Verktyg , Driftbild , Fältkarta , RealView-spårföljning , Arbetsbild  och Rampövervakning ) kan snabbt ge tillgång till Matrixens alla delar.

För att se HEM-menyalternativen:

1. Tryck på HEM-KNAPPEN  eller välj HEM-IKONEN  i nedre vänstra hörnet av skärmen.

Figur 4-11: Hem-meny







RAMPÖVERVAKNING

Rampövervakning visar rampsektioners verksamhet, Spårföljningsaktivitet och Statusfält-aktivitet. BoomPilot kan ställas in från denna skärm.

Rampövervakning

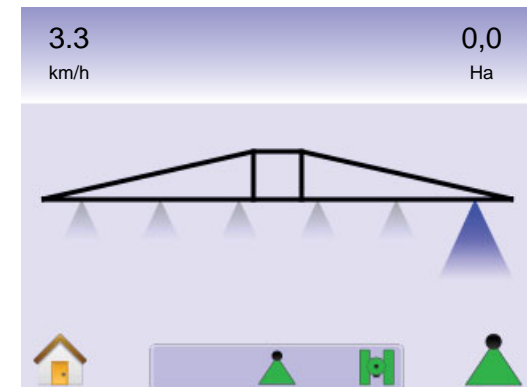
För att se skärmen för Rampövervakning:

1. Tryck på HEM-KNAPPEN  eller tryck på skärmen för att aktivera ikonerna och välj HEM-IKONEN  i nedre vänstra hörnet av skärmen.
2. Välj RAMPÖVERVAKNING  från Hem-meny .

Figur 4-12: Hem-meny - Rampövervakning



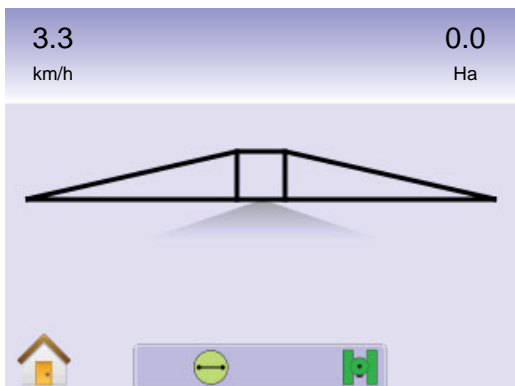
Figur 4-13: Rampövervakning



BoomPilot Ej tillgänglig

Om en SmartKabel eller Sektionsdelsmodul (SDM) inte är installerad, måste en strömbrytare för på/av användas. Endast en sektion eller bredd kommer att illustreras, BOOMPILOT-IKONEN kommer inte att vara tillgänglig och statusfältet kommer inte att ha någon ikon.

Figur 4-14: Ramp Ej tillgänglig



Hem-meny

Hem-knappen (🏠) eller Hem-ikonen (🏠) ger dig tillgång till Matrixens tre funktioner: Installation, Spårföljning och Övervakning. Dess sex pekskärmsmenyalternativ Verktyg (🔧), Driftbild (📺), Fältkarta (🗺️), RealView-spårföljning (📍), Arbetsbild (📄) och Rampövervakning (📊) kan snabbt ge tillgång till Matrixens alla delar.

För att se HEM-menyalternativen:

1. Tryck på HEM-KNAPPEN (🏠) eller tryck på skärmen för att aktivera ikonerna och välj HEM-IKONEN (🏠) i nedre vänstra hörnet av skärmen.

Figur 4-15: Hem-meny



BoomPilot

BoomPilot används för att ställa BoomPilot till Av/Manuell (🔴) Automatisk (🟢) eller Alla På (🟡).

OBS: GPS är inte tillgänglig när BOOMPILOT-IKONEN är grå (👤). BoomPilot-statusfältet kommer att vara Av/Manual (🔴).

OBS: BOOMPILOT-IKONEN (🟢) är bara tillgänglig om en SmartKabel eller Sektionsdelsmodul (SDM) är installerad. För att aktivera rampvisningen, måste en strömbrytare användas. Endast en rampsektionsbredd kommer att illustreras och Statusfältet kommer inte att ha någon ikon.

Spårföljning med SmartKabel eller SDM

- Slå sprutdatorns huvudströmbrytare till läget "På". Den individuella Rampsektionsbrytarna bör ligga kvar i läget "Av".
- I Områden där bearbetning ej önskas, stäng manuellt "av" sprutdatorns huvudströmbrytare för att stänga av sektionerna. Slå "på" huvudströmbrytaren för att återuppta bearbetning.

OBS: Detta gäller bara om en SmartKabel eller SDM är installerad.

Av/Manuell & Automatisk

För att växla BoomPilot mellan Av/Manuell (🔴) och Automatisk (🟢)

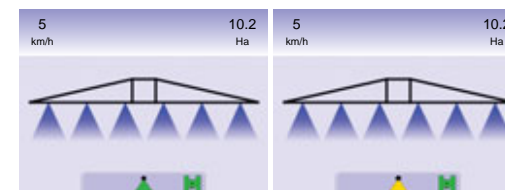
1. Tryck på BOOMPILOT-IKONEN (🟢).
 - ◀ Av/Manuell – Statusfältet kommer att ändras till Röd (🔴).
 - ◀ Automatisk – Statusfältet kommer att ändras till Grön (🟢).

Alla sektioner På-läge

Sätt på alla rampsektioner (🟡)

1. Tryck och håll in BOOMPILOT-IKONEN (🟢).
 - ◀ Alla På – Statusfältet kommer att ändras till Gul (🟡).











Figur 4-16: Automatisk till Alla sektioner På-läge



KAPITEL 5 – BILAGA

BILAGA A - IKONREFERENSER













Menyval


Ikon	Beskrivning
 	Hem - Visar menyvalen Verktyg, Driftbild, Fältkarta, RealView-skärmbild, Spara arbete och Rampövervakning
	Verktygsmeny - För inställning av Systeminstallation, BoomPilot/Helbredd, Fordon, Tiltkompensering och FieldPilot-installation.
	Systeminstallation. Här väljs alternativ för ljusramp, kultur, enheter, språk, GPS, Instrument (volym, ljusstyrka, pekskärmskalibrering, skärmbildskopia) och videokamera/or.
	BoomPilot/Helbredd-installation. Ange BoomPilot-överklappning, Ventilfördröjning, antal delsektioner och delsektionsbredder.
	Fordonsinstallation. Ange fordonstyp, antennhöjd, riktning till ramp och avstånd till ramp.
	Installation av Tiltkompensering. Kalibrering av Tiltsensor
	FieldPilot-installation. Aktivering av autostyrning, alternativ för ventilinstallation (Ventilfrekvens och min/max tjänstecykler) ventilttest och FieldPilot-konfigurering (grovjustering, finjustering, död-band och framförhållning)
	Driftbild - Ger en datogenererad bild av fordonets position på fältet. Ger tillgång till alternativ för körmönster, fältgränser och BoomPilot.
	Fältkarta - Ger en datogenererad översiktsbild av fältet från ett fågelperspektiv. Ger tillgång till fältgränser, markerad punkt, totalbild och panorering.

Ikon	Beskrivning
	RealView-spårföljning – Tillåter en kamerabild eller en uppsättning av upp till fyra livebilder att visas istället för en datogenererad bild. Öppnar upp spårföljning via video och styrningsvinkel.
	Spara arbete - Ger tillgång till att spara data på en USB-enhet eller att radera data.
	Rampövervakning - Ger tillgång till en datogenererad bild av aktiva/inaktiva rampsektioner i BoomPilot-läge.

Verktygsmeny

Systeminstallation

Ikon	Beskrivning
 	Ljusrampinstallation - LED-avstånd. Körsätt och Ljusstyrka.
 	Ljusramp/LED-avstånd. Ange avstånd som varje LED skall representera.
 	Körsätt. Ange om ljusrampens mitt-LED skall representera körspåret eller fordonet.
	Ljusstyrka. Justerar ljusrampens ljusstyrka.
	Kultur-installation - Enheter, språk och tidszon.
	Enheter. Definiera måtenheter
	Ange språk
	Ange tidszon
	GPS-installation - GPS-typ, GPS-port och GPS-status.

Ikon	Beskrivning
	GPS-typ Anpassa systemet att acceptera enbart GPS, DGPS eller båda.
	GPS-port Ställ Com-porten att använda intern eller extern mottagare (t.ex. RTK)
	GPS-status. Visar information angående datahastighet, antal satelliter, satellitsignalkvalitet och ID
	Instrument-installation - Volym, Skärm-ljusstyrka, Peksärms-kalibrering, skärmbildskopia och Om/spara.
	Justerar volymen.
	Justerar skärmens ljusstyrka.
	Kalibrering av pekskärm. Används för att påbörja kalibrering av pekskärmen.
	Skärmbildskopia. Tar en skärmbildskopia som kan sparas till en USB-enhet.
	Om. Visar mjukvaruinformation och -version på instrument och eventuella moduler anslutna på CAN-bussen.
	Spara. Sparar instrument-installationsdata till en USB-enhet.
	Videokamera-installation - Används för att konfigurera en kamera (upp till 8 kameror med en Videovalsmodul),
	Kameror. Konfigurerar varje kamera till normal, baklänges, upp och ner, eller baklänges och upp och ner.

BoomPilot/Helbredd-installation

Ikon	Beskrivning
	<p>Överlappning. Bestämmer den överlappning som skall accepteras innan delsektionen slår av eller på. (BoomPilot funktioner är endast aktiva om SmartKabel har anslutits).</p> <p>0 % överlappning </p> <p>50 % överlappning </p> <p>100 % överlappning </p>
	Ventilfördröjning av/på. Används för att tjäma att delsektionen stänger/öppnar så exakt som möjligt när den kommer in i ett behandlat/obehandlat område.
	Antal delsektioner. Ange antal delsektioner (1 - 15 st)
	Delsektionsbredd(er). Ange arbetsbredden för varje enskild delsektion eller hela arbetsbredden.

Tiltkompenseringsinstallation

Ikon	Beskrivning
	Tiltkompensering av/på. (Endast aktiv om tilsensor har anslutits)
	Nivellering av tiltpositioner. Kalibrering av tilsensorn

FieldPilot-installation

Ikon	Beskrivning
	Autostyrning. Aktivering av FieldPilot. (Endast aktiv om Styrkontrollmodul har anslutits)
	Ventilinstallation - Ventilfrekvens, minimala tjänstecykler vänster/höger och maximala tjänstecykler.
	Ventilfrekvens. Används för att driva styrventilen.
	Minimala tjänstecykler. Ställer minvärdet för att fordonet skall börja styra åt vänster resp. höger.
	Maximala tjänstecykler. Ställer maxvärdet för att fordonet styr fullt ut från vänster till höger och omvänt.
	Ventiltest vänster/höger. Kontrollerar att styrningen är inställd ordentligt. Används för att finjustera oljeflödet och bestämma tiden som åtgår för ett fullt rattutslag.
	Konfigurera FieldPilot - Grovjustering, finjustering, Död-band och framförhållning.
	Grovjustering. Ställer in hur aggressivt fordonet skall upprätthålla linjen i Rak A-B-mönster.
	Finjustering. Ställer in hur aggressivt fordonet skall upprätthålla linjen i Kurva A-B-mönster.
	Död-Band. Justerar styrningen om den är för hackig/responsiv eller inte orkar styra ända in på linjen.
	Se Framåt. Ställer under Rak A-B körning in hur snabbt fordonet skall närma sig linjen vid låga/höga hastigheter.





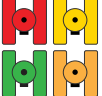
Generella kommandon

Ikon	Beskrivning
	Hem-knapp. Åtkomst till Hem-menyalternativ inklusive Enhetsinstallation, Driftbild, Fältkarta, RealView-spårföljning, Arbetsöversikt och Rampövervakning.
	Zooma In/Ut-knappar. Justerar zoom-inställningarna i Fordonsvyn och Fältvyn.
	Plus & Minus. Ökar och minskar ett värde.
	Röd = Bläddra sida vänster eller start test vänster Grön = Bläddra sida höger eller start test höger
	Upp & Ned. Ändrar en inställning eller ökar och minskar ett värde.
	trafikljus. Grönt ljus = Startar test. Rött ljus = Stoppar test. Grått ljus = Inget test.
	Slutfört och OK. Båda används för att slutföra en uppgift.

Fordonsinstallation

Ikon	Beskrivning
	Fordonstyp. Välj den typ av styrning som närmast representerar ditt fordon.
	Antennhöjd. Avståndet från marken till antennen.
	Riktning till ramp. Ange om rampen eller nedsläppspunkten finns framför eller bakom antennen.
	Avstånd till ramp. Ange avståndet från antennen till rampen/ nedsläppspunkten.


Statusfält-ikoner

Ikon	Beskrivning
	FieldPilot-status Ikon = inkopplad. Ingen ikon = Urkopplad
	Spårmonster Rak A-B-mönster. Ger en rak körlinje baserad på A- och B-referenspunkter. Kurv A-B-mönster. Ger en kurvig körlinje baserad på en A- och B-referenslinje. Cirkelpivå-mönster. Ger en körlinje runt en central punkt som radierar inåt eller utåt. Senaste spår-mönster. Datorn detekterar närmast angränsande körlinje och etablerar en ny linje baserad på denna. Inget körmonster. Stänger av spårföljning. Ingen ikon visas.
	BoomPilot-status Röd = Från/manuell Grön = Automatisk Gul = Alla på Ingen ikon = Hel arbetsbredd (Ingen smartkabel eller SDM-modul ansluten).
	Fältgränsstatus Utanför Fältgräns = Fordonet färdas utanför en skapad fältgräns. Innanför Fältgräns = Fordonet färdas innanför en skapad fältgräns. Ingen Ikon = Ingen fältgräns etablerad.
	GPS-status Röd = ingen GPS, Gul = GPS endast, Grön = DGPS, Egnos/RTK, Orange = Glide/Clearpath
















Driftbildsalternativ

Ikon	Beskrivning
	Spårmonster. Tryck ikon för att välja körsätt. Välj mellan Rak A-B  , Kurva A-B  , Cirkelpivå  , Adaptiv eller Senaste pass  samt Ingen Spårföljning  .
	Markering A  . Tryck för att markera den första punkten i utgångslinjen.
	Markering B  . Tryck för att markera den andra punkten i utgångslinjen. Grå ikon = minimalt avstånd mellan punkterna har ej uppnåtts.
	Avbryt Markering A. Upphäver den nyss satta A-punkten och återgår till föregående A-B-linje. (Om sådan har etablerats)
	Flytta A-B-linje. Flyttar existerande linje till fordonets aktuella position. (med bibehållen parallellitet)
	Markera Fältgräns. Etablerar en fältgräns och fastställer applikationsfri zon. Fältgränsen etableras med en halv arbetsbredd utanför antennens placering. Grå = GPS ej tillgänglig.
	Stäng Fältgräns. Slutför fältgränsprocessen. Gränser kan också stängas genom att förflytta sig till inom en halv arbetsbredd från startpunkten. Grå = minimalt avstånd har inte uppnåtts.
	Avbryt Fältgräns. Upphäver den nya fältgränsprocessen och återgår till föregående gräns. (Om sådan har etablerats)
	Zooma In/Ut. Ikonerna eller knapparna justerar bilden från fordonet eller perspektivet mot horisonten sett från fordonet till ett fågelperspektiv.
	BoomPilot. Väljer BoomPilot-skärmbild. Grå = GPS ej tillgänglig.



Alternativ för Fältkarta

Ikon	Beskrivning
	Markerar Fältgräns. Etablerar fältgräns och fastställer applikationsfri zon. Fältgräns skapas en halv arbetsbredd utanför antennens placering. Grå = GPS ej tillgänglig.
	Stäng Fältgräns. Slutför fältgränsprocessen. Gränsen kan också slutföras genom att färdas till inom en halv arbetsbredd från startpunkten. Grå = minimalt avstånd har inte uppnåtts.
	Avbryt Fältgräns. Upphäver den nya fältgränsprocessen och återgår till föregående gräns. (Om sådan har etablerats)
	Markerar Punkt  . Etablerar en punkt för fordonets position. Grå = GPS ej tillgänglig.
	Återvänd Till Punkt. Ger avståndet tillbaka till en etablerad punkt. (Skifta till Driftbilden för att också få navigeringshjälp till punkten).
	Tar bort punkt. Tar bort den markerade punkten.
	Zooma In. Ikonen eller knappen minskar arean som visas på skärmen.
	Zooma Ut. Ikonen eller knappen ökar arean som visas på skärmen.
	Totalbild. Utvidgar skärmbilden till att omfatta största möjliga bearbetade yta.
	Panorering. För fokusering på en specifik kartdel utan att flytta på fordonet. Skärmens pilar  (ner, upp, vänster, höger) flyttar kartan.
	Avbryter panorering. Avbryter fokuseringen och återvänder till normal karta.



Realview-alternativ

Ikon	Beskrivning
	Helskärm. Tar bort ikoner och statusfält från skärmen. Spårföljning över video och styrningsvinkel visas fortfarande.
	Spårföljning över video. Placerar 3-dimensionella spårlinjer över kamerabilden som körhjälp.
	Styrningsvinkel. Visar mot vilken riktning ratten behöver justeras.
	Val av Videokamera. Välj en av upp till åtta kamerabilder om en Bildvalsmodul (VSM) är monterad.
	Delad kamerabild. Väljer en av två uppsättningar bestående av fyra kameraingångar (A/B/C/D eller E/F/G/H) för att dela upp skärmen i fyra separata videofönster.
	Upp & Ned-ikoner. Används för att justera körlinjerna till att överensstämma med kamerabilden. Zooma In/Ut-knapparna kommer inte att justera körlinjerna.



Spara arbete

Ikon	Beskrivning
	Arbetsinformation. Ger möjlighet att radera all nuvarande arbetsdata, fältgränsarealer och arealmätare. Tryck på papperskorgen för att ta bort.
	Spara arbetsdata. Sparar all arbetsdata inklusive PDF , KML- (Google Earth) och SHP-filer (ESRI) eller enskild filtyp till USB minne..

BILLAGA B - TIDSZONER

Afrika

Abidjan
Accra
Addis Abeba
Algeriet
Asmara
Bamako
Bangui
Banjul
Bissau
Blantyre
Brazzaville
Bujumbura
Kairo
Casablanca
Ceuta
Conakry
Dakar
Dar es Salaam
Djibouti
Douala
El Aaiun
Freetown
Gaborone
Harare
Johannesburg
Kampala
Khartoum
Kigali
Kinshasa
Lagos
Libreville
Lome
Luanda
Lubumbashi
Lusaka
Malabo
Maputo
Maseru
Mbabane
Mogadishu
Monrovia
Nairobi
Ndjamena
Niamey
Nouakchott
Ouagadougou
Porto-Novo
Sao Tome
Tripoli
Tunis
Windhoek

Amerika

Adak
Anchorage
Anguilla
Antigua
Araguaina
Argentina - Buenos Aires
Argentina - Catamarca
Argentina - Cordoba
Argentina - Jujuy
Argentina - La Rioja
Argentina - Mendoza
Argentina - Rio Gallegos
Argentina - San Juan
Argentina - Tucuman
Argentina - Ushuaia
Aruba
Asuncion
Atikokan
Bahia
Barbados
Belem
Belize
Blanc-Sablon
Boa Vista
Bogota
Boise
Cambridge Bay
Campo Grande
Cancun
Caracas
Cayenne
Cayman
Chicago
Chihuahua
Costa Rica
Cuiaba
Curacao
Danmarkshavn
Dawson
Dawson Creek
Denver
Detroit
Dominica
Edmonton
Eirunepe
El Salvador
Fortaleza
Glace Bay
Godthåb
Goose Bay
Grand Turk

Grenada
Guadeloupe
Guatemala
Guayaquil
Guyana
Halifax
Havana
Hermosillo
Indiana - Indianapolis
Indiana - Knox
Indiana - Marengo
Indiana - Petersburg
Indiana - Vevay
Indiana - Vincennes
Indiana - Winamac
Inuvik
Iqaluit
Jamaica
Juneau
Kentucky - Louisville
Kentucky - Monticello
La Paz
Lima
Los Angeles
Maceio
Managua
Manaus
Martinique
Mazatlan
Menominee
Merida
Mexico City
Miquelon
Moncton
Monterrey
Montevideo
Montreal
Montserrat
Nassau
New York
Nipigon
Nome
Noronha
North Dakota - Center
North Dakota - New Salem
Panama
Pangnirtung
Paramaribo
Phoenix
Port-au-Prince
Port of Spain
Porto Velho
Puerto Rico

Rainy River
Rankin Inlet
Recife
Regina
Resolute
Rio Branco
Santiago
Santo Domingo
Sao Paulo
Scoresbysund
Shiprock
St Johns
St Kitts
St Lucia
St Thomas
St Vincent
Swift Current
Tegucigalpa
Thule
Thunder Bay
Tijuana
Toronto
Tortola
Vancouver
Whitehorse
Winnipeg
Yakutat
Yellowknife

Antarktis

Casey
Davis
DumontDUrville
Mawson
McMurdo
Palmer
Rothera
South Pole
Syowa
Vostok

Arktis

Longyearbyen

Asia

Aden
Almaty
Amman
Anadyr
Aqtau
Aqtobe
Ashgabat
Bagdad

Bahrain
Baku
Bangkok
Beirut
Bishkek
Brunei
Calcutta
Choibalsan
Chongqing
Colombo
Damascus
Dhaka
Dili
Dubai
Dushanbe
Gaza
Harbin
Hongkong
Hovd
Irkutsk
Jakarta
Jayapura
Jerusalem
Kabul
Kamchatka
Karachi
Kashgar
Katmandu
Krasnoyarsk
Kuala Lumpur
Kuching
Kuwait
Macau
Magadan
Makassar
Manila
Muscat
Nicosia
Novosibirsk
Omsk
Oral
Phnom Penh
Pontianak
Pyongyang
Qatar
Qyzylorda
Rangoon
Riyadh
Saigon
Sakhalin
Samarkand
Seoul
Shanghai
Singapore
Taipei
Tasjkent

Tbilisi
Teheran
Thimphu
Tokyo
Ulaanbaatar
Urumqi
Vientiane
Vladivostok
Jakutsk
Jekaterinburg
Jerevan

Atlanten

Azorema
Bermuda
Kanarieöarna
Kap Verde
Färöarna
Jan Mayen
Madeira
Reykjavik
Sydgeorgien
St Helena
Stanley

Australien

Adelaide
Brisbane
Broken Hill
Currie
Darwin
Eucla
Hobart
Lindeman
Lord Howe
Melbourne
Perth
Sydney

Europa

Amsterdam
Andorra
Aten
Belgrad
Berlin
Bratislava
Bryssel
Bukarest
Budapest
Chisinau
Köpenhamn
Dublin
Gibraltar

Guernsey
Helsingfors
Isle of Man
Istanbul
Jersey
Kaliningrad
Kiev
Lissabon
Ljubljana
London
Luxembourg
Madrid
Malta
Mariehamn
Minsk
Monaco
Moskva
Oslo
Paris
Podgorica
Prag
Riga
Rom
Samara
San Marino
Sarajevo
Simferopol
Skopje
Sofia
Stockholm
Tallinn
Tirane
Uzgorod
Vaduz
Vatikanen
Wien
Vilnius
Volgograd
Warszawa
Zagreb
Zaporozhye
Zürich

Stilla havet

Apia
Auckland
Chatham
Påskön
Efate
Enderbury
Fakaofu
Fiji
Funafuti
Galapagos
Gambier
Guadalcanal
Guam
Honolulu
Johnston
Kiriritimati
Kosrae
Kwajalein
Majuro
Marquesas
Midway
Nauru
Niue
Norfolk
Noumea
Pago Pago
Palau
Pitcairn
Ponape
Port Moresby
Rarotonga
Saipan
Tahiti
Tarawa
Tongatapu
Truk
Wake
Wallis

Indiska

Antananarivo
Chagos
Christmas
Cocos
Comoro
Kerguelen
Mahe
Maldiverna
Mauritius
Mayotte
Reunion

BILAGA C - FABRIKSINSTÄLLNINGAR & INTERVALLER

Verktögsmeny

Systeminstallation

Ikon	Beskrivning	Fabriksinställning	Intervall
	LED-avstånd	0,46 m	0,01 - 3,0 m
	Skärmläge	Fordon	
	LED-ljusstyrka	50	0 - 100
	Enheter	US	
	Språk	Engelska	
	Tidszon	Amerika - Chicago	
	GPS-typ	Endast GPS	
	GPS-port	Intern	
	Volym	50	0 - 100
	LCD-ljusstyrka	50	0 - 100
	Skärmbild	Avaktiverad	
	Kameror	Normal	







BoomPilot/Helbredd-installation

Ikon	Beskrivning	Fabriksinställning	Intervall
	Överlappning	100%	
	Fördröjning Av	1,0 sek	0,0 - 10,0 sekunder
	Fördröjning På	1,0 sek	0,0 - 10,0 sekunder
	Antal sektioner	1	1 - 15
	sektionsbredd(er)	0,9 m	0,9 - 75,0 m




Fordonsinstallation










Ikon	Beskrivning	Fabriksinställning	Intervall
	Fordonstyp	Framhjul	
	Antennhöjd	3,8 m	0,0 - 10,0 m
	Riktning till rampen	Framåt	
	Rampoffset-avstånd	0,0 m	0,0 - 50,0 m



Tiltkompenseringsinstallation

Ikon	Beskrivning	Fabriksinställning	Intervall
	Tiltkorrigering På/Av	På	


FieldPilot-installation

Ikon	Beskrivning	Fabriksinställning	Intervall
	Autopilot	På	
	Ventilfrekvens	175	1 - 5000
	Minimal tjänstecykel Vänster	0,0	0,0 - 50,0
	Minimal tjänstecykel Höger	0,0	0,0 - 50,0
	Maximal tjänstecykel	100	25 - 100
	Grovjustering av styrning	25,0	1,0 - 100,0
	Finjustering av styrning	25,0	1,0 - 100,0
	Dödband	1	1 - 10
	Se Framåt	4,0	0,0 - 10,0

BILAGA D - ENHETSSPECIFIKATIONER

Dimensioner	Matrix 570G	161,5 mm x 149,1 mm x 58,4 mm
	Matrix 840G	27,0 x 18,0 x 6,0 cm
Vikt	Matrix 570G	0,794 kg
	Matrix 840G	1,06 kg
Kontakt	PWR/CAN	8-pin Conxall
	Kamera	5-pin Conxall
	Hastighet/Status	4- eller 8-pin Conxall
Miljö	Lagring	-10 till +70SDgrC
	Manövrera	0 till +50SDgrC
	Luffuktighet	90 % icke-kondenserande
Display	Matrix 570G	320 x 240 upplösning 14,5 cm
	Matrix 840G	800 x 600 upplösning 21,3 cm
Input/Output		USB 2.0
Strömkrav		< 9 watt @ 12 VDC

MATRIX™

A N V Ä N D A R M A N U A L

Matrix-vägledning: Exklusiva funktioner

- RealView™-vägledning över video
 - ◀Vägledning överlagrad över video
 - ◀Endast vägledning
 - ◀Endast video
- Ljus skärm, läsbar i dagsljus
- Enkel att använda 3D-grafisk vägledning
- Täckningskartläggning/Dataexport



Mølhavevej 2
DK 9440 Aabybro
www.teejet.com

A Subsidiary of  *Spraying Systems Co.*

98-05207 R2 Swedish
© TeeJet Technologies 2010