

MATRIX® PRO GS

A N V Ä N D A R H A N D B O K

Programversion 4.21

MATRIX® PRO840GS



MATRIX® PRO570GS

TeeJet®
TECHNOLOGIES

A Subsidiary of  Spraying Systems Co.®


1 slå på strömmen





Tryck på STRÖMBRYTAREN  för att slå på konsolen.

2 Startskärmen

När startsekvensen har slutförts kommer startskärmen att visas med möjlighet att starta ett nytt jobb eller fortsätta ett befintligt jobb.

3 Gå till enhetsinställningarna

1. Tryck på den nedre fliken för ENHETSINSTÄLLNING .

Konfigurationsalternativen  kommer att visas först. Datahantering , konsolinställningar  och verktyg  kan nås via knapparna på sidofliken.


Kulturella inställningar

1. Tryck på innerfliken på KONSOLEN .

2. Tryck på **Kultur**.

Kultur används för att konfigurera inställningar för enheter, språk och tidszon.


GNSS-inställningar

1. Tryck på sidofliken på KONFIGURATION .

2. Tryck på **Konfiguration av GNSS-mottagare**.

GNSS används för att konfigurera GNSS-typ, GNSS-port och PRN såväl som för att visa GNSS-statusinformation.


Verktögsinställningar

1. Tryck på sidofliken på KONFIGURATION .

2. Tryck på **Redskap**.

Verktögsinställningar används för att fastställa de olika inställningar som är förknippade med rakt läge, spridarläge eller sicksacksläge. Inställningar varierar beroende på om ett AutoSteer- eller BoomPilot-system finns.

AutoSteer-inställningar


1. Tryck på sidofliken på KONFIGURATION .

2. Tryck på **AutoSteer**.

När en styrkontrollmodul är närvarande (SCM eller SCM Pro) kommer alternativ för assisterad/automatisk styrning att vara tillgängliga. För detaljerade inställningsanvisningar, se den specifika installationsmanualen för AutoSteer.

4 Gå till spårföljningsskärmen

1. Tryck på flikarna FORDONSVY FÖR SPÅRFÖLJNING , FÄLTVY FÖR SPÅRFÖLJNING  eller REALVIEW-SPÅRFÖLJNING .

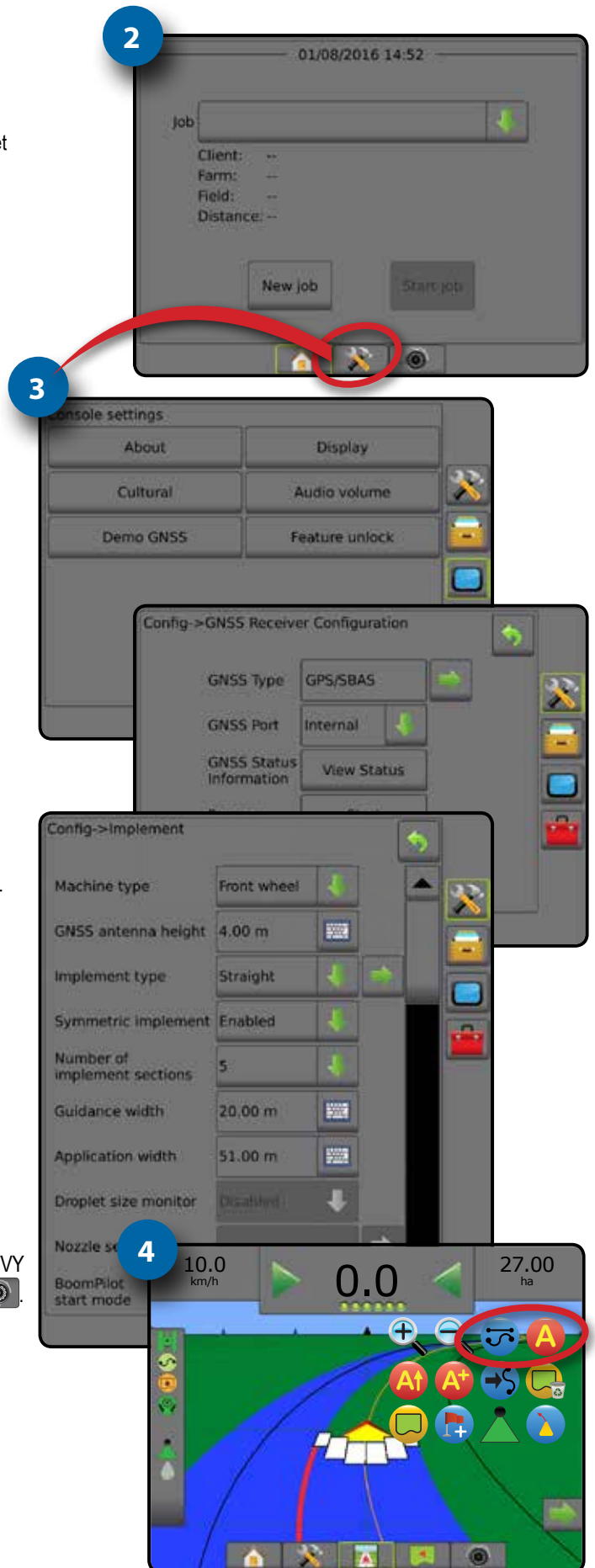
2. Tryck på fliken ALTERNATIV FÖR NAVIGERING OCH SPÅRFÖLJNING  för att visa navigeringsalternativen.

Välj ett spårföljningsläge

- ▶ Rak AB 
- ▶ Kurvig AB 
- ▶ Cirkelpivå 
- ▶ Senaste spår 
- ▶ Nästa rad 

Markera punkterna A och B

För att etablera en AB-spår linje.



Innehållsförteckning

KAPITEL 1 – INLEDNING 1

Produktuppraderingar tillgängliga	1
-----------------------------------------	---

SYSTEMKOMPONENTER 1

Matrix Pro 570GS konsol	1
Matrix Pro 840GS konsol	2
Andra knappar	2
Ytterligare information	2
RealView®-kamera	3

KONFIGURATIONER 3

GRUNDLÄGGANDE SKÄRMANVÄNDNING 3

Knappar på undre fliken	3
Otillgängliga alternativ när jobbet är aktivt	3
Färger på konsolskärmen	4
Enkelt eller avancerat läge	4
Popup-texter för varningar och information	5
Information om inställningsalternativ	5
Val från rullgardinsmenyn	5
Rullningsskärmar	5
Skärm för tangentbordsinmatning	6
Nästa sida	6
Kryssrutor	6

KAPITEL 2 – JOBB/STARTSKÄRMEN 7

Enkelläge	7
Avancerat läge	7

ENKELLÄGE 8

Nytt jobb	8
Fortsätt jobbet	8
Avsluta jobb	8

AVANCERAT LÄGE 8

Nytt jobb	8
Starta jobb	8
<i>Avstånd</i>	8
Avsluta jobb	8

KAPITEL 3 – VISNING AV HELSKÄRMSVIDEO 9

Kamerans översiktsbild	10
VSM kameraalternativ	10

INTRODUKTION
STARTSKÄRM
HELSKÄRM
INSTÄLLNING
GNSS
REDSKAP
VÄGLEDDNING
HASTIGHETSSTYRNING
BILAGA

ÖVERSIKT 11

KONFIGURATION 12

Redskap.....	13
<i>Redskapstyp</i>	13
Enkelsektionsinställning	13
Flera sektioner med SDM/SFM-inställningar.....	14
Droppstorleksmonitor	15
Val av munstycke	16
Backningsavkänningsmodul	16
Spårföljning [Ljusramp].....	17
Konfiguration av GNSS-mottagare.....	18
<i>PRN visas inte</i>	18
Video	18
<i>Videoinställning otillgänglig</i>	18
Sensorer	19
<i>Sensorer ej tillgängliga</i>	19
Trycksensor för in/ut-modul	19
Droppstorleksmonitor	20
AutoSteer.....	20
<i>Assisterad/automatisk styrning otillgänglig</i>	20
FieldPilot [med SCM].....	20
FieldPilot Pro/UniPilot Pro [med SCM Pro]	21
Aktivt fordon.....	22
Tiltkorrigerig	22
<i>Fältnivå ej tillgänglig</i>	22
<i>Tiltkorrigerig ej tillgänglig</i>	22

DATAHANTERING 23

Jobbdata.....	23
<i>Jobbdata ej tillgängliga</i>	23
Överför.....	24
Hantera	24
Rapporter	25
Alternativ (jobbläge).....	25
Maskininställningar.....	26
Överför.....	27
Hantera.....	27

KONSOL 28

Om	28
Display	29
Kulturell.....	29
Ljudvolym.....	30
Demo GNSS	30
Starta om demo GNSS.....	31
Lås upp funktion	31

VERKTYG 32

Ladda upp programvara	32
Extrautrustning	33

KAPITEL 5 – KONFIGURATION AV GNSS-MOTTAGARE

34

Konfiguration av GNSS-mottagare.....	34
GNSS-typ.....	35
GNSS-port	35
<i>Minimikonfigurationskrav för extern mottagare</i>	35
GNSS-statusinformation.....	36
<i>GNSS-statusinformation på spårföljningsskärmen</i>	36
GGA-krav.....	36
Program.....	37
PRN	37
<i>Alternativ PRN</i>	37
<i>PRN visas inte</i>	37
GNSS-ordlista.....	38

KAPITEL 6 – REDSKAPINSTÄLLNING

39

REDSKAPSTYP	39
Avsnittsnummer	39
Rak.....	40
Enkelsektion	40
Flera sektioner	40
Spridare – TeeJet.....	41
Enkelsektion	41
Flera sektioner	42
Spridare – OEM.....	44
Enkelsektion	44
Flera sektioner	44
Spridd.....	45
Flera sektioner	45
APPLIKATION ELLER ARBETSBREDD	47
Enkelsektion	47
Flera sektioner	47
JUSTERING AV REDSKAPETS LATERALA OFFSET-AVSTÅND	48
Beräkning av GNSS offset-justering	48
Redskapets laterala offset-justering.....	49
BACKNINGSAVKÄNNINGSMODUL	50
Backning på spårföljningsskärmen	50
<i>Tillgänglighet med assisterad/automatisk styrning</i>	50
VAL AV MUNSTYCKE	51
Förinställd	51
Aktuellt munstycke	52

INTRODUKTION

STARTSKÄRM

HELSKÄRM

INSTÄLLNING




GNSS







REDSKAP

VÄGLEDNING

HÄSTIGHETSKONTROLL

BILAGA

DROPPSTORLEKSMONITOR		52
Inställning.....		52
Aktivera/inaktivera DSM		52
Val av munstycke/aktuellt munstycke.....		53
Trycksensor för in/ut-modul		53
Drift.....		53
Statusfält.....		53
Droppstorlekstabell		53
Spårföljningsfält		53
BOOMPILOT		54
BoomPilot startläge		54
BoomPilot-ikon.....		54
KAPITEL 7 – SPÅRFÖLJNING		55
Alternativ på navigeringsskärmarna		56
SPÅRFÖLJNINGSFÄLT		58
Navigeringsaktivitet och bomstatus		58
Korsspårspel.....		58
Valbar information		58
STATUSFÄLT		59
Status-/informations-skärmar		59
 NAVIGERINGSSKÄRMAR		61
Fordonsvy.....		62
Fältvy.....		63
RealView-spårföljning		64
 SPÅRFÖLJNINGSLÄGEN		65
Rak AB-spårföljning		65
Kurvig AB-spårföljning		65
Cirkelpivå-spårföljning		65
Senaste spår-spårföljning.....		65
Nästa rad-spårföljning		65
Ingen spårföljning		65
SPÅRLINJER		66
Kurvig framåtseende spårlinje.....		66
Markera punkterna A och B		66
A+ flyttfunktion		67
Funktion för nästa spårlinje		68
Senaste spår-spårlinjer		68
Nästa rad-spårföljning		69
Azimut-grad.....		69
 APPLIKATIONSGRÄNS		70

	RETURNERA TILL PUNKT	72
	Markera en returpunkt	72
	Radera en returpunkt	72
	Spår till en returpunkt	72
	BOOMPILOT	73
	Ingen sektionskontrollmodul	73
	Endast konsol	73
	Med valfri brytare för på/av-omkopplare	73
	<i>Använda konsolen</i>	73
	Med TeeJet sektionskontrollmodul och brytare eller ISM	74
	Med TeeJet sektionskontrollmodul	74
	ZOOMA IN/UT	74
	Fordonsvy	74
	Fältvy	74
	PANORERINGSLÄGE	75
	APPLIKATIONSARTLÄGGNING	75
	REALVIEW-SPECIFIKA ALTERNATIV	76
	RealView-spårföljningsalternativ	77
	Kamerans översiktsbild	77
	VSM kameraalternativ	77
KAPITEL 8 – TREDJE PARTS HASTIGHETSKONTROLL		79
TREDJE PARTS HASTIGHETSKONTROLLUPPLÅSNING		79
INSTÄLLNINGSLTERNATIV		80
	Tredje parts hastighetskontroll	80
	Produkt	80
ALTERNATIV PÅ SPÅRFÖLJNINGSSKÄRMEN		81
	Spårföljningsfält	81
	Statusfält	81
	Applikationskartläggning	81
	<i>Duplicering och överföring av kartor</i>	82
	Täckningskarta	82
	<i>Kartläggning på skärmen</i>	82
	Receptkarta	82
	<i>Kartläggning på skärmen</i>	82
	Applikationskarta	83
	<i>Kartläggning på skärmen</i>	83
	<i>Val av färgintervall</i>	83
	Målhastighetskarta	84
	<i>Kartläggning på skärmen</i>	84
	<i>Måldoser</i>	84

BILAGA A – SYSTEMKONFIGURATIONER	85
-----------------------------------------	-----------

BILAGA B – MENYINSTÄLLNINGAR FÖR MATRIX PRO GS KONSOL	87
--------------------------------------------------------------	-----------

BILAGA C – ENHETSSPECIFIKATIONER	90
-----------------------------------------	-----------

BILAGA D – INSTÄLLNINGSOMRÅDEN	91
---------------------------------------	-----------

BILAGA E – UTM-KOORDINATER OCH ZONER	91
---------------------------------------------	-----------

INTRODUKTION

STARTSKÄRM

HELSKÄRM

INSTÄLLNING

GNSS

REDSKAP

VÄGLEDDNING

HASTIGHETSKONTROLL

BILAGA

KAPITEL 1 – INLEDNING

Matrix Pro GS möjliggör hantering av flera anslutna moduler plus GNSS-kartläggning, spårföljning, FieldPilot®, BoomPilot®, hastighetskontroll och datainsamling i en enda konsol med hjälp av CAN-bussteknik. Detta ersätter flera konsoler i hytten med ett enskilt system.

Produktuppgraderingar tillgängliga

- FieldPilot® eller FieldPilot® Pro autostyrning
- UniPilot® eller UniPilot® Pro autostyrning
- BoomPilot® automatisk sektionskontroll
- Tiltgyromodul
- Videourvalsmoduler för upp till 8 kameror
- Extern GNSS-mottagare eller antennuppgraderingar
- Fieldware® Link utökad dataorganiseringsapplikation
- Trycksensorgränssnittssats för droppstorleksmonitor
- Tredje parts hastighetskontroll

SYSTEMKOMPONENTER

Matrix Pro 570GS konsol

Matrix Pro 570GS är avsedd att kunna arbeta många år under typiska jordbruksförhållanden. Ett åtsittande hölje, i kombination med gummiskydd för alla anslutningar innebär att den typiskt dammiga miljön inte kommer att orsaka driftproblem. Även om enstaka stänk av vatten inte skadar enheten har Matrix Pro 570GS inte konstruerats för direkt exponering för regn. Var noga med att inte använda Matrix Pro GS under våta förhållanden.

Figur 1-1: Matrix Pro 570GS-konsolen fram och bak



Matrix Pro 840GS konsol

Matrix Pro 840GS är avsedd att kunna arbeta många år under typiska jordbruksförhållanden. Ett åtsittande hölje, i kombination med gummiskydd för alla anslutningar innebär att den typiskt dammiga miljön inte kommer att orsaka driftproblem. Även om enstaka stänk av vatten inte skadar enheten har Matrix Pro 840GS inte konstruerats för direkt exponering för regn. Var noga med att inte använda Matrix Pro GS under våta förhållanden.


Figur 1-2: Matrix Pro 840GS-konsolen fram och bak



Andra knappar

Slå på/av

På – Tryck på STRÖMBRYTAREN  för att slå på konsolen. Vid uppstart kommer Matrix Pro GS att starta dess startsekvens.



Av – Tryck på och håll in strömknappen  tills en bekräftelseskärm bekräftar avstängningen.

VARNING! Vänta 10 sekunder innan du startar om konsolen.

Startskärm (endast Matrix Pro 840GS)

Knappen för startskärmen  erbjuder en genväg till startskärmen.

Upp/ned (endast Matrix Pro 840GS)

Knapparna upp/ned   ändrar fordonets vy eller perspektiv för horisonten från fordonsvy till fågelperspektiv under Fordonsvy och Fältsky.

Ytterligare information

Alla ändringar sparas automatiskt.

Konsolen måste stängas av och slås på igen när du ändrar eller fäster utrustning på Matrix Pro GS-systemet.

Startsekvens

Konsolen tar ungefär två minuter att starta upp. Under denna tid kommer en serie skärmbilder att visas, LED-lampor kommer att tändas och släckas och ljusstyrkan kommer att variera. När startsekvensen är klar kommer startskärmen att visas.

Rekommenderad antenninstallation

GNSS-antennen bör monteras så långt fram som möjligt ovanpå hytten på en kvadratisk metallplatta med sidan minst 10 cm/4 tum.

RealView®-kamera

Med TeeJet Technologies RealView-kamera kan videobilder visas på Matrix Pro GS-skärmen. Kameran kan pekats framåt för att möjliggöra RealView-spårföljning via video, eller den kan placeras för att visa andra operativa aspekter av utrustningen. Kameran är utrustad med en flexibel RAM-montering, integrerat solskydd och använder IR-belysning, vilket ger tydliga videobilder även i mörker.

KONFIGURATIONER

Diagrammet som fanns på den här platsen för tidigare programversioner har flyttats till bilagan.

GRUNDLÄGGANDE SKÄRMANVÄNDNING

Matrix Pro GS kan användas som ett enkelt system för aktuellt jobb eller ett avancerat flerjobbssystem. Oavsett vilket läge konsolen befinner sig i är de grundläggande skärmfunktionerna desamma.

- Undre flikar och sidoflikar ger tillgång till olika skärmar och underskrmar
- Popup-texter för varningar och information informerar användaren om konsolaktiviteter och information om inställningar eller spårföljningsfunktioner
- Inställningsalternativen kan enkelt ställas in med hjälp av rullgardinsmenyerna eller skärmarna för tangentbordsinmatning

För att snabbt hitta en inställningsfunktion, se "Menyinställningar för Matrix Pro GS-konsolen" i denna handbok.

Knappar på undre fliken

Knapparna på den nedre fliken finns alltid tillgängliga på skärmen. Dessa knappar ger tillgång till jobb, installationsalternativ och navigering.

-  Jobb/startskärmen
-  Systeminställningar
-  Fordonsvyspårföljning
-  Fältvyspårföljning
-  RealView-spårföljning eller RealView-kamera visning av helskärmvideo

OBS! RealView-spårföljningsalternativ är endast tillgängliga med en kamera monterad på systemet.

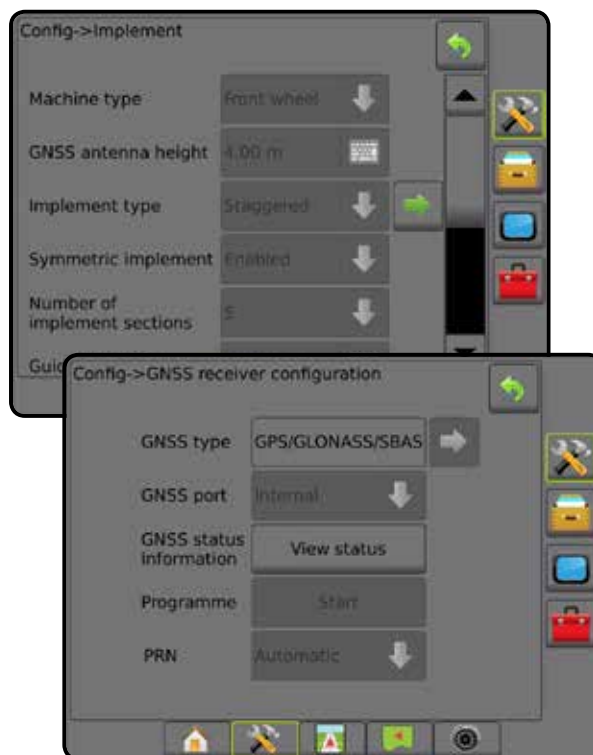
Figur 1-3: Knappar på undre fliken





Otillgängliga alternativ när jobbet är aktivt

När ett jobb är aktivt är vissa inställningsalternativ tillgängliga: se "Menyinställningar för Matrix Pro GS-konsolen" i denna handbok.

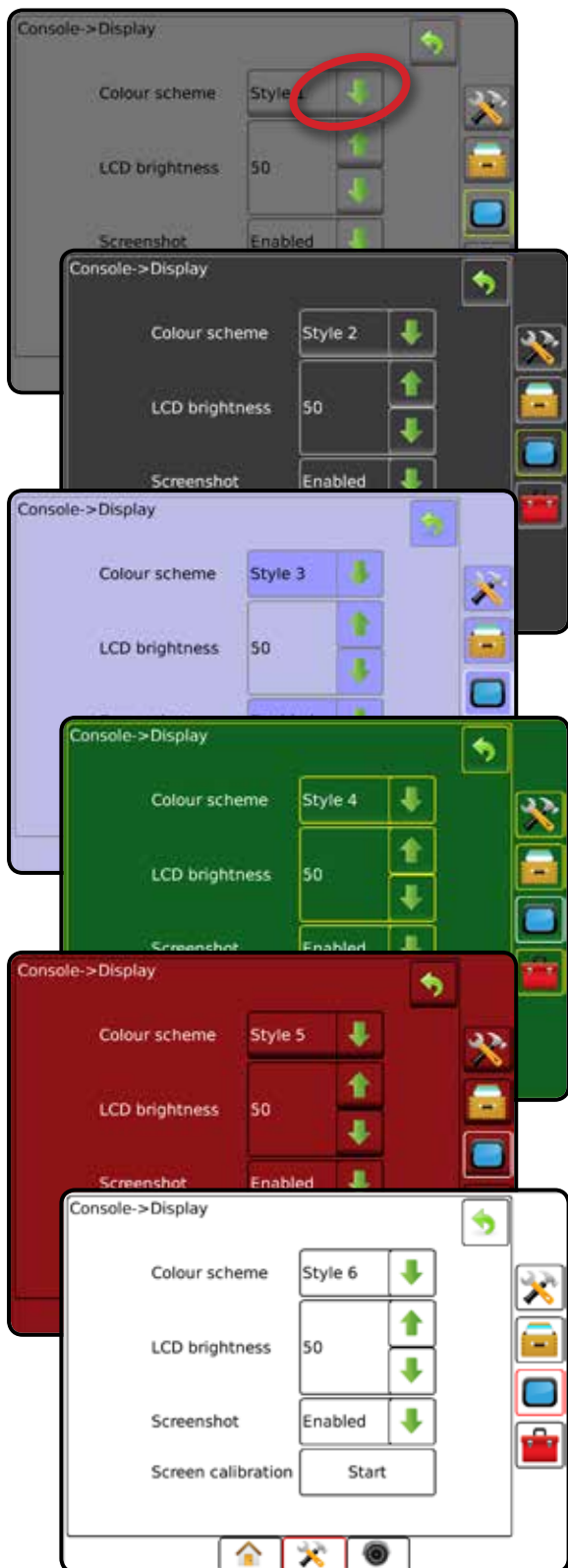
Figur 1-4: Exempel på otillgängliga alternativ



Färger på konsolskärmen

Konsolen finns i sex färger. Från nedre knappen för systeminställning, tryck på sidofliken på KONSOLEN  och ange **displayalternativ**. Tryck på NEDÅTPILEN  för att komma till alternativen för färgschema för att välja ett färgläge.

Figur 1-5: Färgscheman

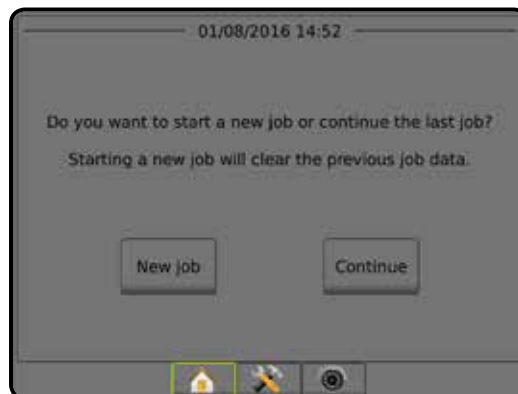


Enkelt eller avancerat läge

För att ändra mellan enkelt läge och avancerat läge, se konfigurationskapitlet under Data → Alternativ.

I enkelt läge kommer endast ett jobb att vara tillgängligt åt gången. Endast avgränsat område och täckningsområden visas på startskärmen. Endast det aktuella jobbet är tillgängligt för att sparas under Rapporten. Användning med Fieldware Link är inte tillgänglig.

Figur 1-6: Startskärmen för enkelt läge

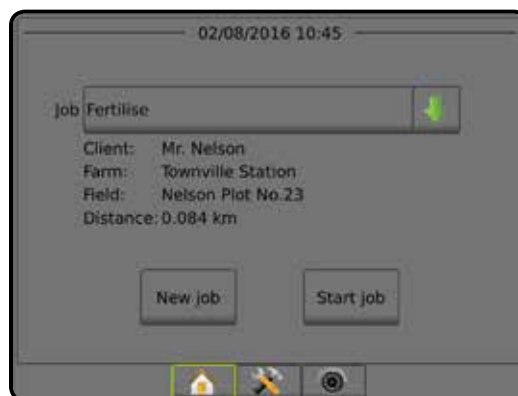


I avancerat läge kan fler än ett jobb att vara tillgängliga åt gången. Klient, gård, fält och jobbnamn, avgränsade områden och täckningsområden; applikationstid och avstånd från det valda jobbet visas på startskärmen. Alla sparade jobbprofiler kan exporteras som en PDF-, SHP- eller KML-fil till en USB-enhet med hjälp av Data → Rapporten.

Kundinformation, jordbruksinformation, fältinformation och receptkartor kan endast matas in med hjälp av Fieldware Link. Ett jobbnamn kan endast redigeras med Fieldware Link.

En användare kan kopiera jobb för återanvändning av gränser, spårinjer, täckningsdata och receptkartor med hjälp av Fieldware Link eller Data → Jobbdata → Hantera på konsolen.

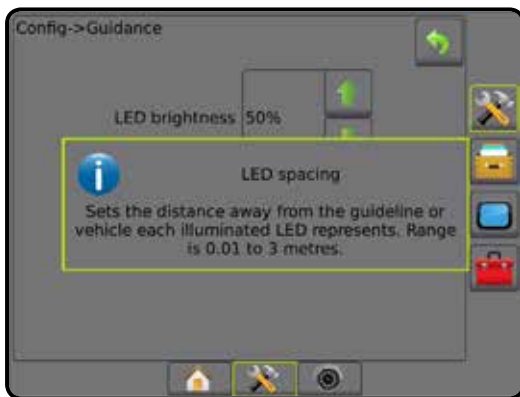
Figur 1-7: Startskärmen för avancerat läge



Pop-up-texter för varningar och information

En pop-up-ruta med varning eller information kommer att visas under omkring fem (5) sekunder. Ta bort informationsrutan genom att trycka någonstans på skärmen.

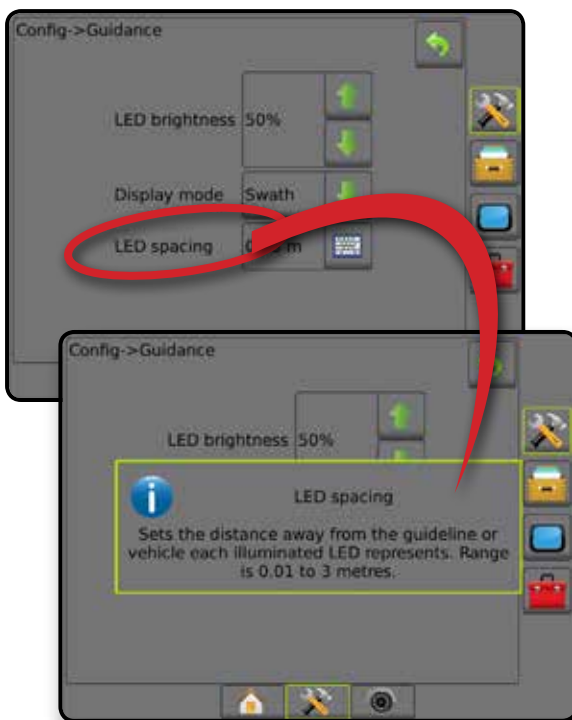
Figur 1-8: Exempel på en informationstextruta



Information om inställningsalternativ

Tryck på alternativets ikon eller alternativnamnet på menyn för att visa en definition och intervallvärdena för objektet. Ta bort informationsrutan genom att trycka någonstans på skärmen.

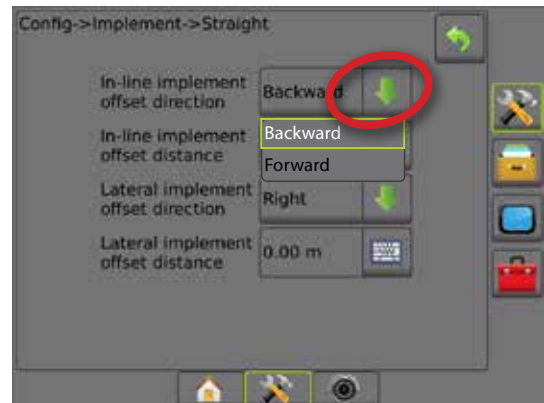
Figur 1-9: Exempel på en informationstextruta



Val från rullgardningsmenyn

Tryck på NEDÅTPILEN för att komma åt alternativen. Använd UPPÅT-/NEDÅT-pilarna eller rullningslistan om det behövs för att bläddra genom den utökade listan. Välj lämpligt alternativ. Du kan stänga listan utan att välja ett alternativ genom att trycka någonstans på skärmen utanför rullgardningsmenyn.

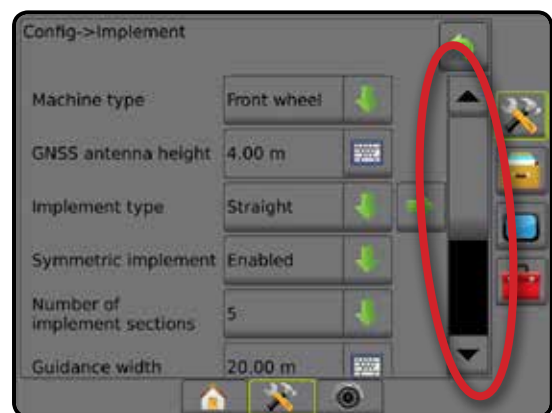
Figur 1-10: Exempel på rullgardningsmeny




Rullningsskärmar



Vissa skärmar har mer information eller fler alternativ än vad som kan visas på den aktuella skärmen. Använd UPPÅT-/NEDÅT-pilarna eller rullningslistan att få tillgång till ytterligare alternativ eller visa information som inte syns på skärmen.

Figur 1-11: Exempel på rullningsskärm

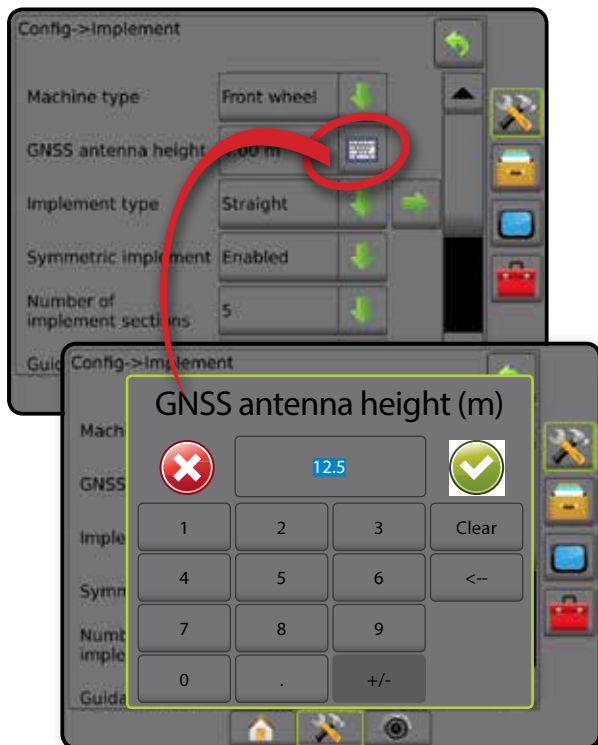


Skärm för tangentbordsinmatning

Tryck på KNAPPSATS-ikonen . Använd nummerknapparna för att ange ett värde.

Tryck på ikonen ACCEPTERA  för att spara inställningarna eller på ikonen AVBRYT  om du vill lämna knappsatsen utan att spara.

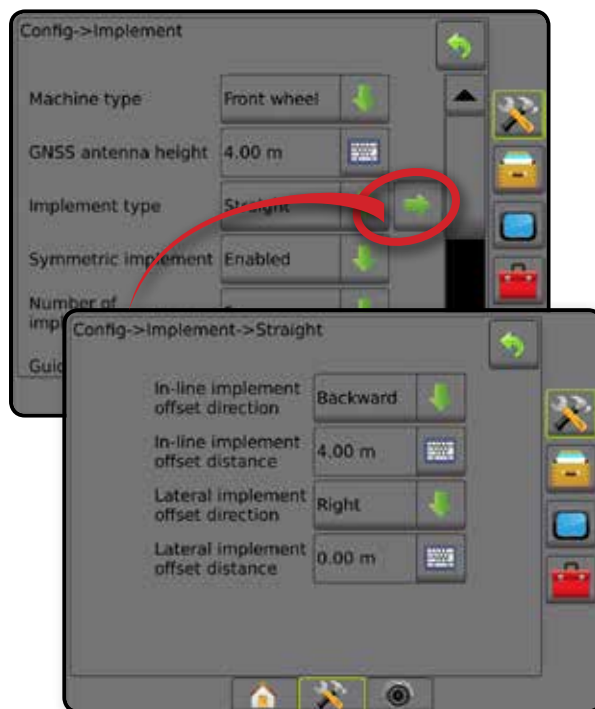
Figur 1-12: Exempel på knappsats



Nästa sida

Tryck på pilen NÄSTA SIDA  för att ange ytterligare alternativ för det markerade objektet.

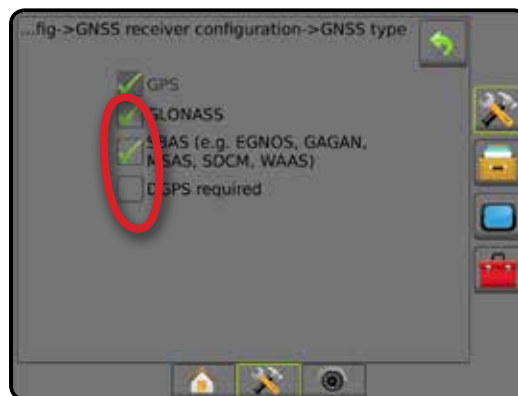
Figur 1-13: Exempel på nästa sida



Kryssrutor

Tryck på KRYSSRUTAN / för att välja eller välja bort.

Figur 1-14: Exempel på kryssrutor



KAPITEL 2 – JOBB/STARTSKÄRMEN

När startsekvensen har slutförts och konsolen tar emot GNSS kommer startskärmen att visas med möjlighet att starta ett nytt jobb eller fortsätta ett befintligt jobb.

Inställningar för den specifika maskinen och dess komponenter måste slutföras innan ett jobb startas.

När ett jobb har aktiverats kan vissa inställningsalternativ inte längre ändras. Se "Menyinställningar för Matrix Pro GS konsol" i bilagan till denna handbok.

För att växla mellan enkelt och avancerat läge ska du gå till Data-> Alternativ-> Jobbläge i Systeminställningar.

Enkelläge

I enkelt läge kommer endast ett jobb att vara tillgängligt åt gången. Endast avgränsat område, täckningsområden och applikationstid visas på startskärmen. Endast det aktuella jobbet är tillgängligt för att sparas under Rapporter. Användning med Fieldware Link är inte tillgänglig.

Figur 2-1: Startskärmen för enkelt läge



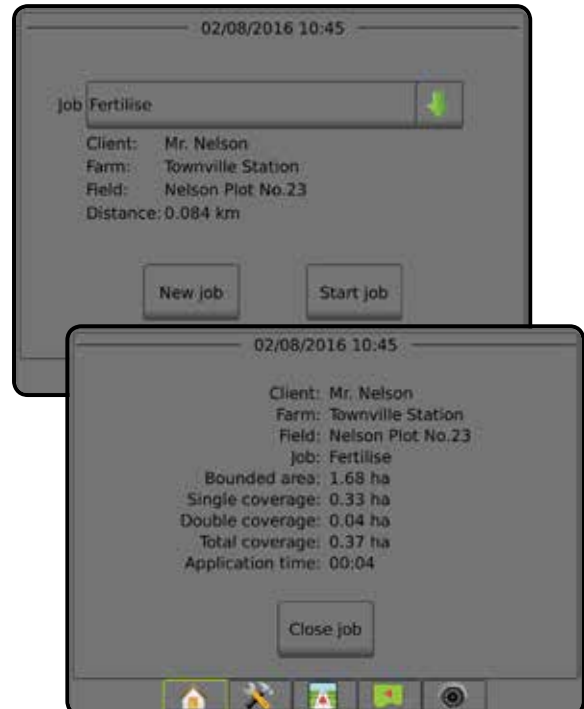
Avancerat läge

I avancerat läge kan fler än ett jobb att vara tillgängliga åt gången. Klient, gård, fält och jobbnamn, avgränsade områden och täckningsområden; applikationstid och avstånd från det valda jobbet visas på startskärmen. Alla sparade jobbprofiler kan exporteras som en PDF-, SHP- eller KML-fil till en USB-enhet med hjälp av Data -> Rapporter.

Kundinformation, jordbruksinformation, fältinformation och receptkartor kan endast matas in med hjälp av Fieldware Link. Ett jobbnamn kan endast redigeras med Fieldware Link.

En användare kan kopiera jobb för återanvändning av gränser, spårinjer, täckningsdata och receptkartor med hjälp av Fieldware Link eller Data -> Jobbdata -> Hantera på konsolen.

Figur 2-2: Startskärmen för avancerat läge



ENKELLÄGE

När startsekvensen har slutförts kommer startskärmen att visas med möjlighet att starta ett nytt jobb eller fortsätta ett befintligt jobb.

Konsolen måste ha GNSS innan man startar eller fortsätter ett jobb.

Nytt jobb

När ett nytt jobb startas rensas data från tidigare jobb.

För att starta ett nytt jobb:

1. På startsidan  trycker du på **Nytt jobb**.

Konsolen kommer att ändras till fordonsvy.

Fortsätt jobbet

För att fortsätta de befintliga jobbet:

1. På startsidan  trycker du på **Fortsätt**.

Konsolen kommer att ändras till fordonsvy och börja ge navigeringsinformation.

Om ett jobb som valts är i en annan UTM-zon än den aktuella eller angränsande UTM-zonen kommer **Fortsätt** att vara inaktiverat.


OBS! För mer information, se bilagan UTM-zon.

Avsluta jobb

För att stänga ett jobb:

1. På startsidan  trycker du på **Stäng jobb**.

För att skapa en rapport för jobbet när du stänger ett jobb:

1. Sätt i en USB-enhet i USB-porten på konsolen.
2. På startsidan  trycker du på **Stäng jobb**.
3. Välj:
 - ▶ Ja – för att skapa en rapport för det senaste jobbet
 - ▶ Nej – för att återgå till startskärmen utan att spara

AVANCERAT LÄGE

När startsekvensen har slutförts kommer startskärmen att visas med möjlighet att starta ett nytt jobb eller fortsätta ett befintligt jobb.

Konsolen måste ha GNSS innan man startar eller fortsätter ett jobb.

Nytt jobb

När ett nytt jobb startas rensas data från tidigare jobb.

För att starta ett nytt jobb:

1. På startsidan  trycker du på **Nytt jobb**.

2. Tryck på:

- ▶ Ja – för att generera ett namn automatiskt
- ▶ Nej – för att ange ett namn med hjälp av skärmtangentbordet



Kundinformation, jordbruksinformation och fältinformation anges med hjälp av Fieldware Link.

Konsolen kommer att ändras till fordonsvy.

Starta jobb

Matrix Pro GS har programmerats med ett fältsökningsverktyg för att hjälpa användaren att hitta det jobb som finns närmast fordonets position. Med GPS-kontakt upprättad kommer jobblistan att uppdateras var tionde sekund. Under den här uppdateringen sorteras en lista över jobb efter avståndet till dem och de närmaste två jobben visas överst i listan. De återstående jobben anges under dessa i listan.

För att fortsätta de befintliga jobbet:

1. På startsidan  trycker du på NEDÅTPILEN  för att visa listan över jobb som sparats på konsolen.
2. Välj det jobbnamn som ska startas/fortsättas.
3. Tryck på **Starta jobb**.

Konsolen kommer att ändras till fordonsvy och börja ge navigeringsinformation.

Avstånd

Om ett jobb som valts är i en annan UTM-zon än den aktuella eller angränsande UTM-zonen kommer "Utanför intervallet" att visas bredvid Avståndet och

Starta jobb kommer att inaktiveras.

OBS! För mer information, se bilagan UTM-zon.


Om ett valt jobb saknar registrerad information kommer Avstånd att visa "Inga data".

Avsluta jobb

För att stänga ett jobb:

1. På startsidan  trycker du på **Stäng jobb**.

För att skapa en rapport för jobbet när du stänger ett jobb:

1. Sätt i en USB-enhet i USB-porten på konsolen.
2. På startsidan  trycker du på **Stäng jobb**.
3. Välj:
 - ▶ Ja – för att skapa en rapport för det senaste jobbet
 - ▶ Nej – för att återgå till startskärmen utan att spara






KAPITEL 3 – VISNING AV HELSKÄRMSVIDEO

Med RealView visning av helskärmvideo kan livevideo visas. Visa videoflöde(n) och ställ in kameror utan tillgänglig GNSS. Alternativ för Realview-spårföljning finns inte på den här skärmen.

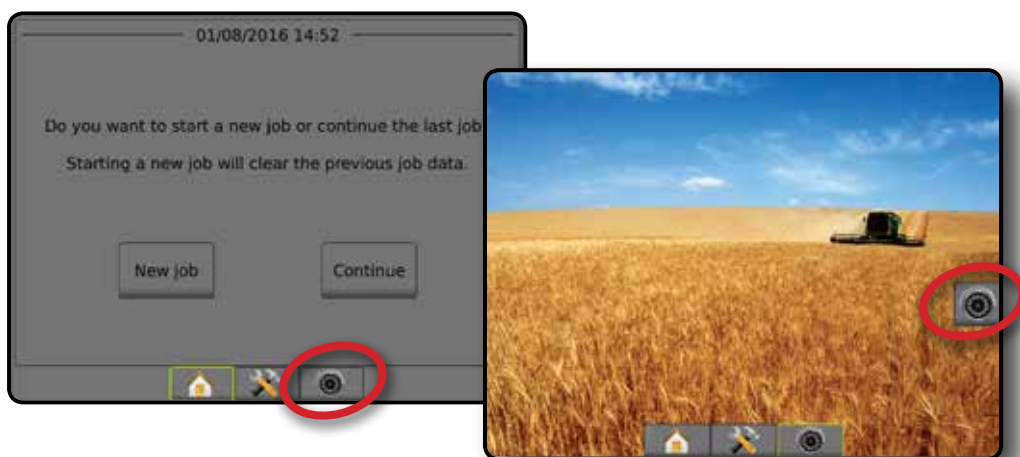
- ▶ Enskild kamera – en enda kamera är direkt monterad på konsolen
- ▶ Videourvalsmodul – om en videourvalsmodul (VSM) har installerats på systemet finns två (2) videoalternativ:
 - Enskild kameravy – en av upp till åtta kameror kan väljas för att ändra bilden från kameraingångarna.
 - Delad kameravy – en av två uppsättningar bestående av fyra kameraingångar (A/B/C/D eller E/F/G/H) kan väljas att dela in skärmen i fyra olika separata videoflöden.

För att justera kameravyn [backning, upp och ner], gå till Inställningar-> Konfiguration-> Video.


För att ändra till läget helskärmvideo:




1. Tryck på den nedre fliken REALVIEW-KAMERA VISNING AV HELSKÄRMSVIDEO .
2. Tryck på fliken REALVIEW-ALTERNATIV  för att visa RealView-alternativen.
3. Välj mellan:
 - ▶ Enskild kameravy  [endast VSM] – en (1) av upp till åtta (8) kameror kan väljas för att ändra bilden från kameraingångarna
 - ▶ Delad kameravy  [endast VSM] – en (1) av två (2) uppsättningar bestående av fyra (4) kameraingångar (A/B/C/D eller E/F/G/H) kan väljas att dela in skärmen i fyra olika separata videoflöden
 - ▶ RealView-kamera bildtagning  – sparar en stillbild av den aktuella vyn på skärmen till en USB-enhet

Figur 3-1: RealView visning av helskärmvideo



Kamerans översiktsbild

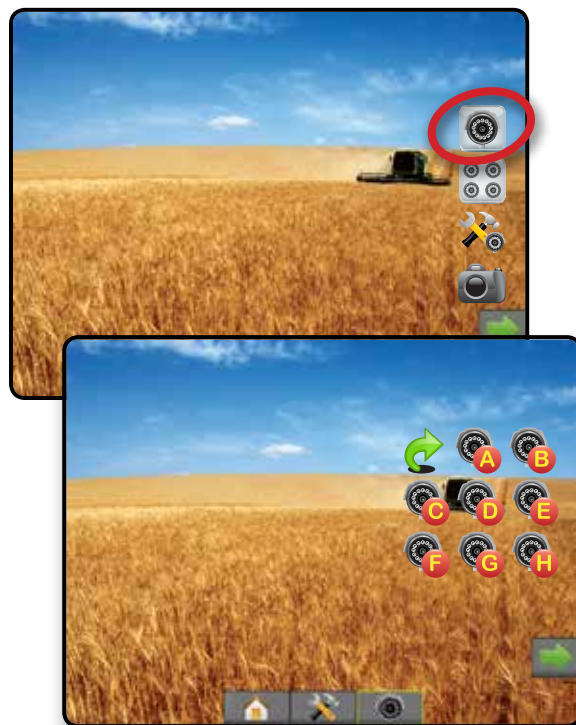
 RealView-kamera översiktsbild sparar en stillbild av den aktuella vyn på skärmen till en USB-enhet.

1. Infoga USB-enheten.
2. Tryck på den nedre fliken REALVIEW-KAMERA VISNING AV HELSKÄRMSVIDEO .
3. Tryck på fliken REALVIEW-ALTERNATIV  för att visa RealView-alternativen.
4. Tryck på ikonen för KAMERANS ÖVERSIKTSBILD .

Figur 3-2: RealView-kamera visning av helskärmvideo





Figur 3-3: Val av enskild kamera med VSM







Figur 3-4: Välj delad vy med VSM



VSM kameraalternativ

  Om en videourvalsmodul (VSM) har installerats på systemet finns två (2) videoalternativ:

1. Tryck på den nedre fliken REALVIEW-KAMERA VISNING AV HELSKÄRMSVIDEO .
2. Tryck på fliken REALVIEW-ALTERNATIV  för att visa RealView-alternativen.
3. Välj mellan:
 - ▶ Enskild kameravy  – en (1) av upp till åtta (8) kameror kan väljas för att ändra bilden från kameraingångarna.
 - ▶ Delad kameravy  – en (1) av två (2) uppsättningar bestående av fyra (4) kameraingångar (A/B/C/D eller E/F/G/H) kan väljas att dela in skärmen i fyra olika separata videoflöden.

KAPITEL 4 – SYSTEMINSTÄLLNING

Systeminställning används för att konfigurera konsolen, maskinen och dess redskap. Fyra sidoflikar ger åtkomst till alternativ för Maskin-/redskapskonfiguration, Datahantering, Konsolinställningar och Verktyg.

ÖVERSIKT

Fyra sidoflikar ger åtkomst till konfigurationsalternativ för:

Redskapskonfiguration

- Redskap (redskapskonfiguration rak, spridare eller spridd, val av munstycke, inklusive dropstorleksmonitor, backningskonfiguration)
- Spårföljningskänslighet (ljusramp, extern ljusramp)
- Konfiguration av GNSS-mottagare
- Videokonfiguration
- Sensorer (trycksensor för in/ut-modul (IOM))
- AutoSteer
 - ◀ FieldPilot (Ventilinstallation, Styrinställningar, Ventiltest, Ventildiagnostik, Rattsensor, Styrvinkelsensor)
 - ◀ FieldPilot Pro/UniPilot Pro (Hantera fordon, Kalibreringar, Justeringar, Välj QI-värden, Transportläge, Serviceläge)
- Tiltkorrigering

Datahantering

- Jobbdata (Överför, Hantera)
- Rapporter
- Alternativ (jobbläge)
- Maskininställningar (Överför, Hantera)

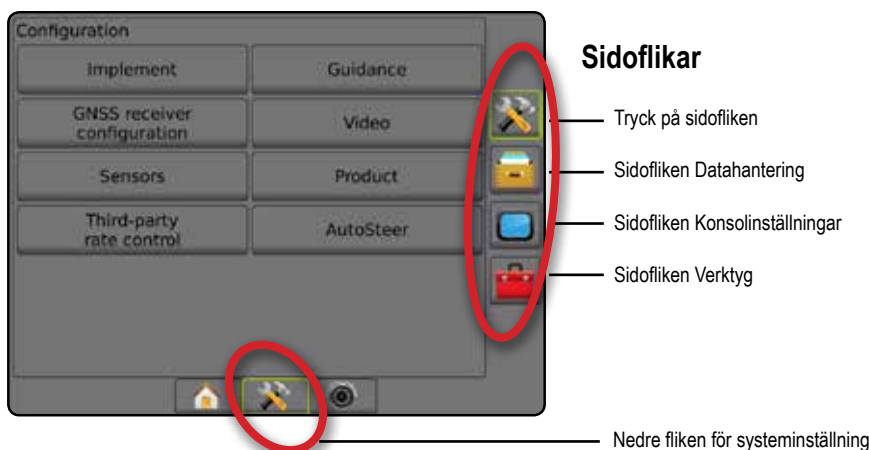
Konsolinställningar

- Om (systeminformation)
- Display
- Kulturell
- Ljudvolym
- Demo GNSS
- Lås upp funktion

Verktyg

- Ladda upp programvara
- Extrautrustning (Räknare, Enhetskonverterare)



Figur 4-1: Inställningsalternativ



KONFIGURATION

Konfiguration används för att konfigurera redskapet, Spårföljning, GNSS-mottagare, Video, Sensorer, AutoSteer, och Tiltkorrigering.

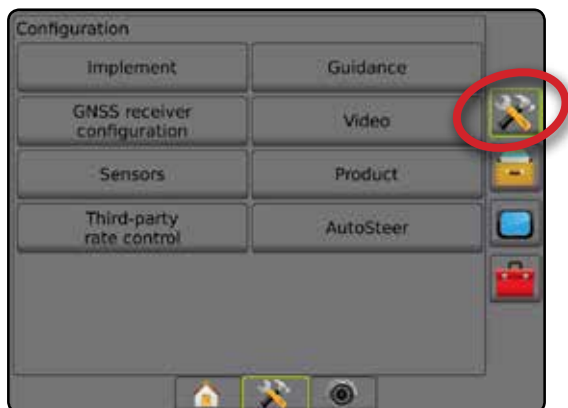
OBS! Funktionernas tillgänglighet kommer att variera beroende på vilka enheter som finns på Matrix Pro GS-systemet.

1. Tryck på den nedre fliken för SYSTEMINSTÄLLNING .
2. Tryck på sidofliken på KONFIGURATION .
3. Välj mellan:

- ▶ Redskap – används för att ställa in (i förekommande fall) maskintyp, GNSS-antennhöjd, redskapstyp, symmetrisk redskapslayout, sektionutgångsmoduler, antal redskapssektioner, vägledningsbredd, applikation/arbetsbredd, droppstorleksmonitor, val av munstycke, munstycksavstånd, BoomPilot startläge, backningsavkänningsmodul
 - I rakt läge – Redskapets raka/laterala offset-riktning/avstånd, överlappningsprocent, redskapets fördröjda på/av-tid
 - I spridarläge:
 - TeeJet – avstånd från antenn till skiva, redskapets laterala offset-riktning/avstånd, överlappningsprocent, redskapets fördröjda på/av-tid, sprid ut offsetsavstånd, sektionoffsetsavstånd, sektionlängder
 - OEM – avstånd från antenn till skiva, redskapets laterala offset-riktning/avstånd, start-/stoppavstånd, sektion start-/stoppoffsetsavstånd
 - I spritt läge – rak/lateral sektion 1 offset-riktning/avstånd, överlappningsprocent, fördröjd på/av-tid

- ▶ Spårföljning – används för att ange avståndet kring den spårinje som ses som noll fel
- ▶ Konfiguration av GNSS-mottagare – används för att konfigurera GNSS-typ, port och PRN, såväl som för att visa GNSS-statusinformation
- ▶ Video – används för att ställa in enskilda kameror
- ▶ Sensorer – används för att fastställa trycksensorinställningarna
- ▶ AutoSteer – används för att aktivera/inaktivera och kalibrera assisterad/automatisk styrning
 - FieldPilot – används för att fastställa ventilinställningarna, styrinställningar, rattsensor- och styrvinkelsensorinställningar och för att utföra ventiltester eller ventildiagnostik
 - FieldPilot Pro/UniPilot Pro – används för att hantera fordonsinställningar, kalibrera sensorer, välj QI-värden, samt etablera transportläge och serviceläge
- ▶ Tiltkorrigering – används för att aktivera/inaktivera och kalibrera tiltkorrigeringsfunktionen och förbättra tillämpningen i kuperad eller sluttande terräng

Figur 4-2: Konfigurationsalternativ



Redskap

Redskapsinställningar används för att fastställa de olika inställningar som är förknippade med rakt läge, spridarläge eller sicksacksläge. Tillgängliga inställningar varierar beroende på den specifika utrustning som finns i systemet.

Det här avsnittet inkluderar inställningsalternativ för följande redskapskonfigurationer:

- ▶ Enkelsektion
- ▶ Flera sektioner med sektiondelsmodul eller brytarfunktionsmodul

OBS! Mer information ges i redskapkapitlet i denna handbok.

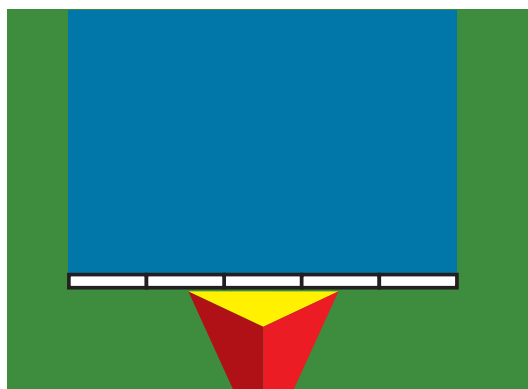
Redskapstyp

Redskapstyp väljer den typ av applikationsmönster som bäst representerar ditt system.

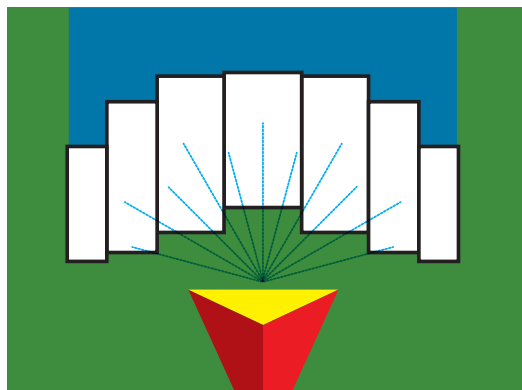
- I rakt läge – bomsektionerna har ingen längd och är i en linje på ett fast avstånd från antennen
- I spridarläge – en virtuell linje skapas i linje med leveransdiskarna från vilka applikationssektionen eller sektionerna kan variera i längd och kan vara på olika avstånd från linjen (tillgängligheten beror på den specifika utrustningen i systemet)
- I spritt läge – en virtuell linje skapas i linje med sektion 1 från vilka applikationssektionen eller sektionerna inte har någon längd och kan vara på olika avstånd från linjen (tillgängligheten beror på den specifika utrustningen i systemet)

OBS! Mer information ges under "Redskapstyp" i kapitlet Redskap i denna handbok.

Figur 4-3: Redskapstyp – rak



Figur 4-4: Redskapstyp – spridare





Figur 4-5: Redskapstyp – spridd



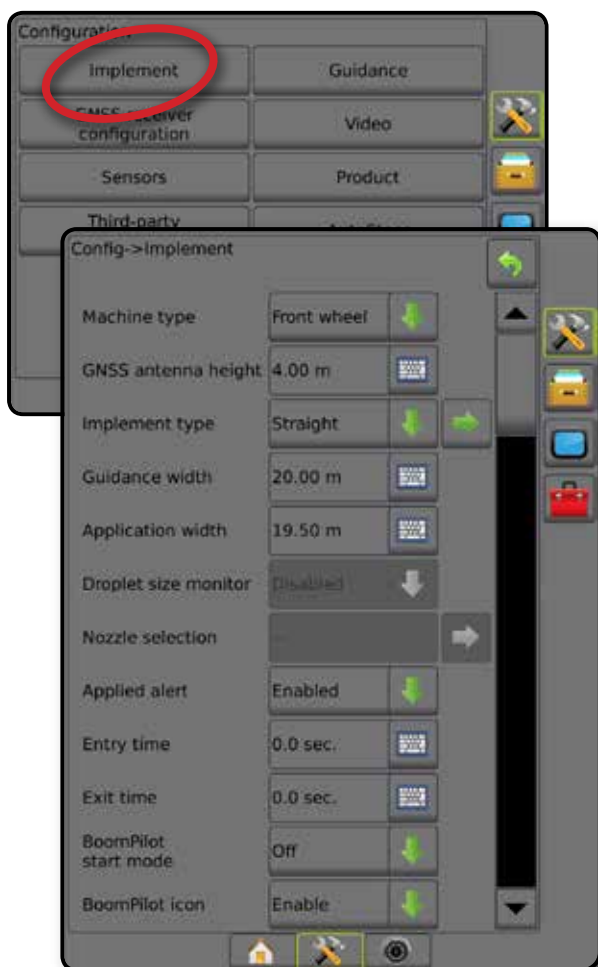
Enkelsektionsinställning

Enkelsektionsinställning används när en SmartCable, sektiondelsmodul (SDM) eller brytarfunktionsmodul (SFM) inte finns på systemet (det vill säga, då det inte finns någon sektionsskontroll). Hela bom- eller kraftuttagsområdet anses vara en enda sektion.

1. Tryck på sidofliken på KONFIGURATION .
2. Tryck på **Redskap**.
3. Välj mellan:
 - ▶ Maskintyp [när tillgänglig] – används för att välja den typ av maskin som bäst representerar din maskin
 - ▶ GNSS-antennhöjd [när tillgänglig] – används för höjden på antennen uppmätt från marken
 - ▶ Redskapstyp – används för att välja layouten för sektionerna för den tillämpade produktens placering
 - ▶ Vägledningsbredd – används för att ställa in avståndet mellan spårinjer
 - ▶ Arbetsbredd [redskapstypen spridare] – används för att ange den totala bredden på redskapet
 - ▶ Applikationsbredd [redskapstypen rak] – används för att ange den totala bredden på redskapet
 - ▶ Droppstorleksmonitor [när det är tillgängligt] – används för att aktivera droppstorleksövervakning för upp till fem förvalda sprutmunstycken
 - ▶ Val av munstycke [när det är tillgängligt] – används för att välja typ av sprutmunstycke (serie och kapacitet) för att bestämma droppstorleken

- ▶ Tillämpat larm – används för att upprätta ett larm som signalerar när man lämnar eller går in i ett bearbetat område
 - ▶ BoomPilot startläge – används för att ange huruvida BoomPilot ska kontrolleras av hastigheten eller av BoomPilot-ikonen
 - ▶ BoomPilot-ikonen – används för att aktivera spårföljningsskärmikonen för manuell kontroll av redskapet på skärmen
4. Tryck på pilen NÄSTA SIDA ➡ för att inrätta särskilda redskapsalternativ. Se kapitlet Redskap för mer information.
 5. Tryck på RETURPILEN ⬅ eller sidofliken KONFIGURATION  för att återgå till den huvudsakliga konfigurations-skärmen.



Figur 4-6: Redskap – Enkelsektionsinställning



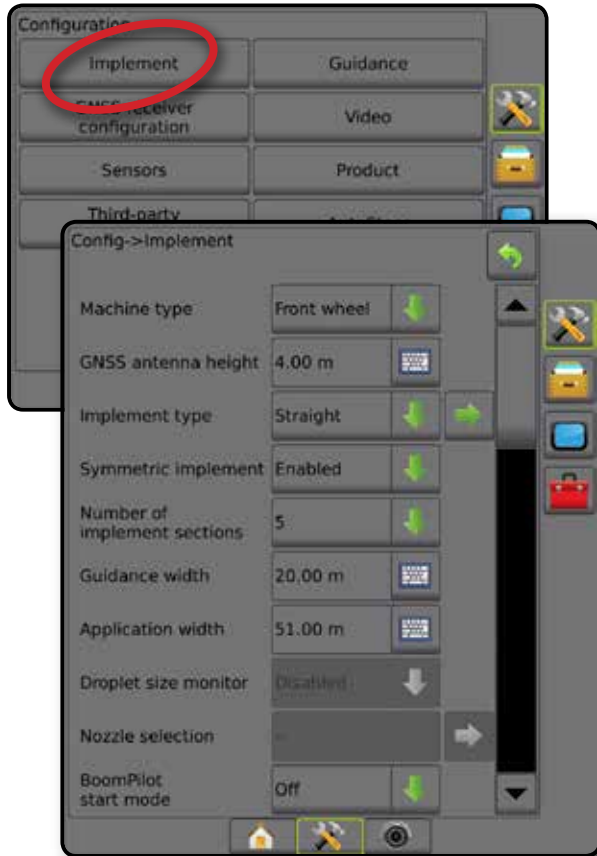
Flera sektioner med SDM/SFM-inställningar

Flera sektioner med SDM/SFM-inställningar används när en sektiondelsmodul (SDM) eller brytarfunktionsmodul (SFM) finns på systemet. Bommen eller kraftuttagsområdet kan innehålla upp till 15 sektioner av varierande bredd och (i spridarläge) längd. Ytterligare alternativ som är tillgängliga med en SDM inkluderar applikationsöverlappning, applikationsfördröjning och spritt läge.

Brytarfunktionsmodulen aktiverar manuell och automatisk styrning av upp till 20 bommar.

1. Tryck på sidofliken på KONFIGURATION .
2. Tryck på **Redskap**.
3. Välj mellan:
 - ▶ Maskintyp [när tillgänglig] – används för att välja den typ av maskin som bäst representerar din maskin
 - ▶ GNSS-antennhöjd [när tillgänglig] – används för höjden på antennen uppmätt från marken
 - ▶ Redskapstyp – används för att välja layouten för sektionerna för den tillämpade produktens placering
 - ▶ Symmetriskt redskap – används för att dela in sektionerna i par och de delar därför samma bredd-, offset- och längdvärden
 - ▶ Flera sektionsutgångsmoduler – används för att möjliggöra användning av flera sektioner utgångsmoduler på CAN-buss
 - ▶ Antal redskapssektioner – används för att välja antal redskapssektioner
 - ▶ Vägledningsbredd – används för att ange avståndet mellan spårinjer
 - ▶ Applikationsbredd [redskapstypen rak eller spridd] – används för att ange den totala bredden för alla sektioner på redskapet
 - ▶ Arbetsbredd [redskapstypen spridare] – används för att ange den totala bredden på redskapet
 - ▶ Droppstorleksmonitor [när det är tillgängligt] – används för att aktivera droppstorleksövervakning för upp till fem förvalda sprutmunstycken
 - ▶ Val av munstycke [redskapstypen rak eller spridd] – används för att välja typ av sprutmunstycke
4. Tryck på pilen NÄSTA SIDA ➡ för att inrätta särskilda redskapsalternativ. Se kapitlet Redskap för mer information.
5. Tryck på RETURPILEN ⬅ eller sidofliken KONFIGURATION  för att återgå till den huvudsakliga konfigurations-skärmen.




Figur 4-7: Redskap – Flera sektioner med SDM- eller SFM-inställningar



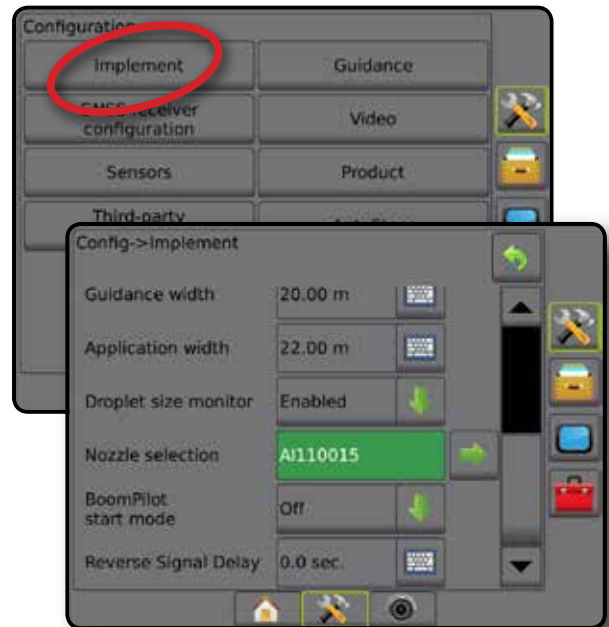
Dropstorleksmonitor

När systemet inkluderar en trycksensorgränssnittssats (PSIK) eller en dubbel kontrollmodul med produktkontrollapplikationstypen angiven till "Vätska" och Primär sensor eller en Monitor inställd på "Tryck" kan dropstorleksmonitorn aktiveras/inaktiveras. DSM blir sedan tillgänglig på driftsskärmarna.

OBS! Mer information ges under "Dropstorleksmonitor" i kapitlet Redskap i denna handbok.

1. Tryck på sidofliken på KONFIGURATION .
2. Tryck på **Redskap**.
3. Välj om dropstorleksmonitorn är aktiverad eller inaktiverad. (Vid aktivering ska du även läsa den visade informationen och trycka på **Acceptera**.)
4. Tryck på RETURPILEN  eller sidofliken KONFIGURATION  för att återgå till den huvudsakliga konfigurationskärmen.





Figur 4-8: Dropstorleksmonitor



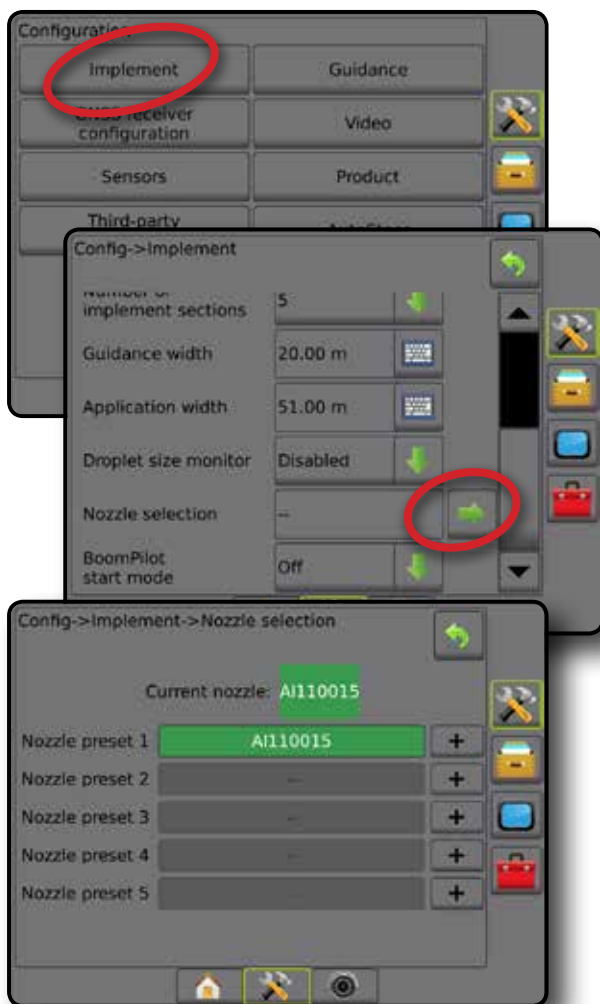
Val av munstycke

Val av munstycke möjliggör att upp till fem (5) munstycken kan ställas in för snabbval och det aktuella munstycket kan väljas.

OBS! Mer information ges under "Val av munstycke" i kapitlet Redskap i denna handbok.

1. Tryck på sidofliken på KONFIGURATION .
2. Tryck på **Redskap**.
3. Tryck på pilen NÄSTA SIDA  vid Val av munstycke.
4. Välj mellan:
 - Förinställningar för munstycke 1–5 – väljer upp till fem (5) munstycken för snabb åtkomst och det valda aktuella munstycket för att bestämma droppstorleken
 - Aktuellt munstycke – visar det aktuella munstycket
5. Tryck på RETURPILEN  eller sidofliken KONFIGURATION  för att återgå till den huvudsakliga konfigurationskärmen.




Figur 4-9: Val av munstycke



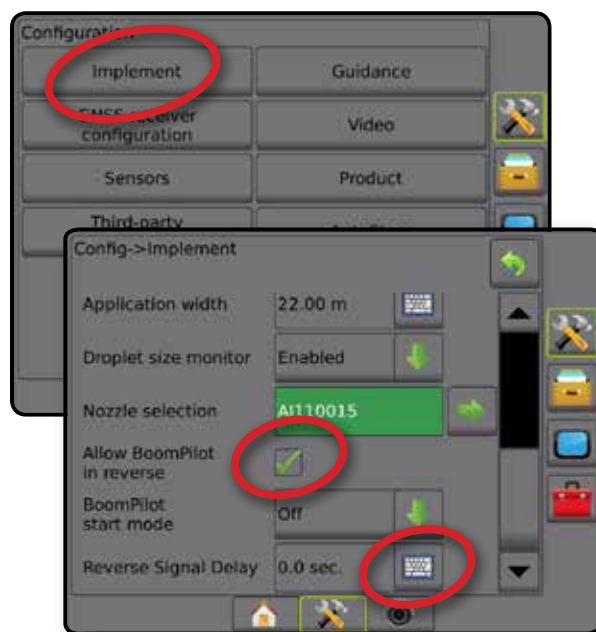
Backningsavkänningsmodul

Inställningen för backningsavkänningsmodul används när en backningsavkänningsmodul eller SCM Pro (Steering Control Module Pro) läggs till i någon konfiguration.

OBS! Mer information ges under "Backningsavkänningsmodul" i kapitlet Redskap i denna handbok.

1. Tryck på sidofliken på KONFIGURATION .
2. Tryck på **Redskap**.
3. Välj:
 - Tillåt BoomPilot under backning [när det är tillgängligt] – används för att aktivera BoomPilot-funktionen under backning
 - Fördröjning av backningssignal – används för att ange fördröjningen vid ändring från framåt till bakåt eller från bakåt till framåt varefter fordonsikonen på navigeringsskärmen ändrar riktning
4. Tryck på RETURPILEN  eller sidofliken KONFIGURATION  för att återgå till den huvudsakliga konfigurationskärmen.

Figur 4-10: Backningsavkänningsmodul






Spårföljning [ljusramp]

Spårföljningsalternativ används för att konfigurera det Korsspårsofel som visas på ljusrampen.

OBS! I tidigare programversioner kallades den här funktionen för "ljusramp".

En extra extern ljusrampsmodul (ELM) kan användas för att ge ytterligare spårföljningsvägledning.

- Tryck på sidofliken på KONFIGURATION .
- Tryck på **Spårföljning**.
- Välj mellan:
 - ▶ LED-ljusstyrka – används för att justera ljusstyrkan för LED-lamporna
 - ▶ Displayläge – används för att fastställa om ljusrampen representerar stråket eller fordonet
 - När inställd på "stråk", representerar LED-lamporna spårets placering och den rörliga LED:en representerar fordonet
 - När inställd på "Fordon", representerar den mittersta LED-lampan fordonets plats och den rörliga LED-lampan representerar spårinjen
 - ▶ LED-mellanrum – används för att fastställa avståndet bort från spårinjen eller fordonet som varje upplyst LED representerar
- Med en extern ljusrampsmodul (ELM), välj från:
 - ▶ Extern ljusramp – aktivera/inaktivera användningen av den externa ljusrampen
 - ▶ Ljusstyrka för extern ljusramp – justerar ljusstyrkan för ljusrampens LED-lampor
 - ▶ Textljusstyrka för extern ljusramp – justerar ljusstyrkan för ljusrampens text
 - ▶ Externt korsspår – aktivera/inaktivera visning av information om tvärspårsfel på den externa ljusrampen
 - ▶ Externt stråknummer – aktivera/inaktivera visning av information om stråkantall på den externa ljusrampen
 - ▶ Extern hastighet – aktivera/inaktivera visning av information om hastighet på den externa ljusrampen
 - ▶ Extern faktisk frekvens [tillgänglig med Tredje parts hastighetskontroll] – aktivera/inaktivera visning av information om aktuell hastighet på den externa ljusrampen
 - ▶ Extern målfrekvens [tillgänglig med Tredje parts hastighetskontroll] – aktivera/inaktivera visning av information om målhastighet på den externa ljusrampen.
 - ▶ Extern tillämpad produkt [tillgänglig med Tredje parts hastighetskontroll] – aktivera/inaktivera visning av information om målhastighet på den externa ljusrampen
- Tryck på RETURPILEN  eller sidofliken KONFIGURATION  för att återgå till den huvudsakliga konfigurationsskärmen.

Figur 4-11: Spårföljning med extern ljusrampsmodul (ELM)







Konfiguration av GNSS-mottagare

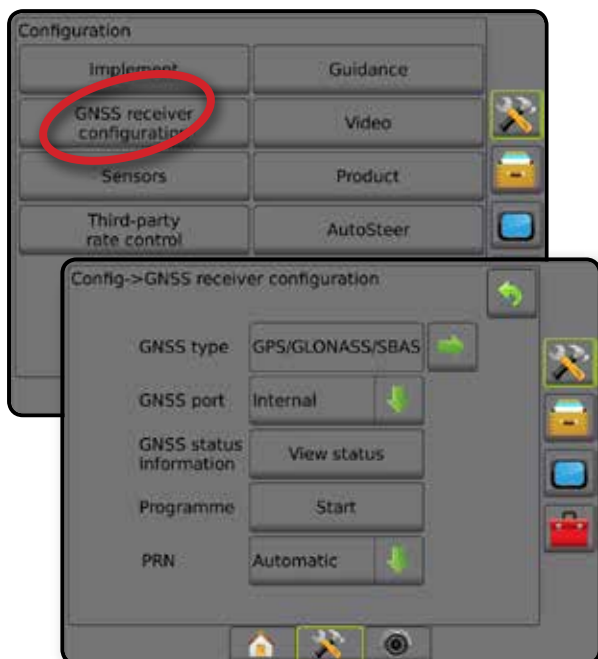
GNSS-mottagarkonfiguration används för att konfigurera GNSS-typ, GNSS-port och PRN såväl som för att visa GNSS-statusinformation.

OBS! Mer information ges i kapitlet GNSS-mottagarkonfiguration i denna handbok.

Dessa inställningar krävs för assisterad/automatisk styrning, tiltssensor och hastighetskontrollfunktion, såväl som lämplig redskapsanvändning.

- Tryck på sidofliken på KONFIGURATION .
- Tryck på **Konfiguration av GNSS-mottagare**.
- Välj mellan:
 - ▶ GNSS-typ – anger att acceptera GNSS-källsändningar: GPS, GLONASS, SBAS (med eller utan DGPS krävs)
 - ▶ GNSS Port – anger GNSS-kommunikationsporten till antingen internt eller externt
 - ▶ GNSS-statusinformation – visar aktuell GNSS-statusinformation
 - ▶ Program – denna funktion bör bara användas av TeeJet:s supporttekniker
 - ▶ PRN – väljer SBAS PRN som ska tillhandahålla GNSS differentiell korrigeringsdata. Ställ in på **Automatisk** för automatiskt PRN-val.
- Tryck på pilen NÄSTA SIDA  för att inrätta särskilda GNSS-alternativ.
- Tryck på RETURPILEN  eller sidofliken KONFIGURATION  för att återgå till den huvudsakliga konfigurationskärmen.

Figur 4-12: Alternativ för konfiguration av GNSS-mottagare






PRN visas inte

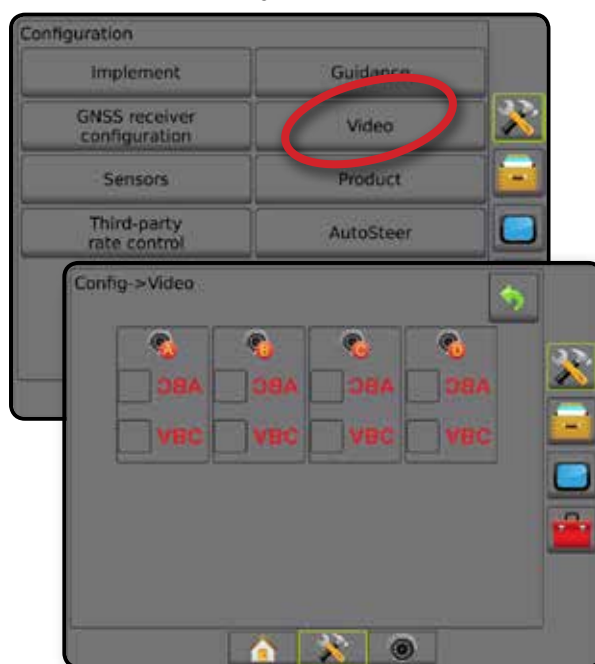
PRN-alternativ är endast tillgängliga med SBAS GNSS-typ vald.

Video

Videoinställning används för att konfigurera en enda direktansluten kamera eller enskilda kameror när du använder en videourvalsmodul (VSM) med åtta (8) kanaler eller fyra (4) kanaler. Upp till 8 kameror kan konfigureras om en VSM har installerats.

- Tryck på sidofliken på KONFIGURATION .
- Tryck på **Video**.
- Markera de tillämpliga kryssrutorna:
 - ▶ Backning – **08A**
 - ▶ Upp och ner – **VBC**
 För normal videovisning **ABC** avmarkerar du alla kryssrutor.
- Tryck på RETURPILEN  eller sidofliken KONFIGURATION  för att återgå till den huvudsakliga konfigurationskärmen.

Figur 4-13: Video med 4-kanalig VSM-alternativ




Videoinställning otillgänglig

Om en kamera eller VSM inte är ansluten kommer inställningsalternativ inte att vara tillgängliga.

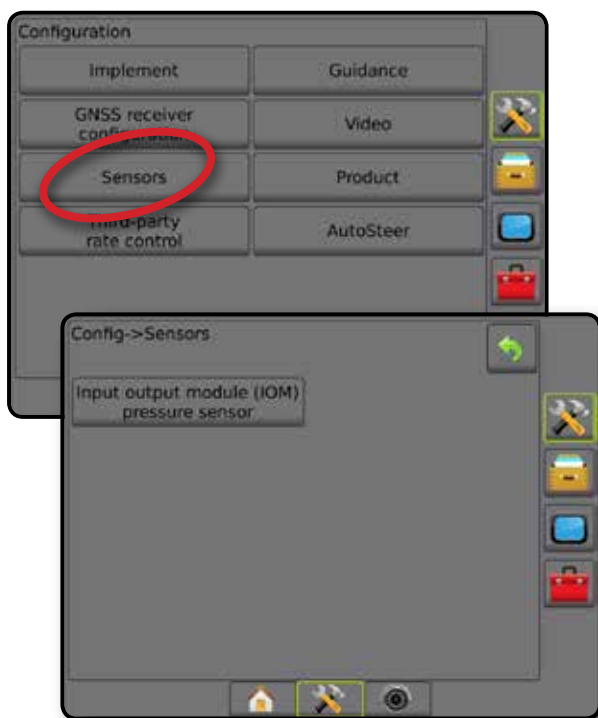
Sensorer

När en trycksensorgränssnittssats (specifikt, en in/ut-modul (IOM)) finns på systemet kommer alternativ för att installera och konfigurera sensorn att finnas tillgängliga.

OBS! Dessa inställningar påverkas inte av användningen av en trycksensor på en dubbel kontrollmodul.

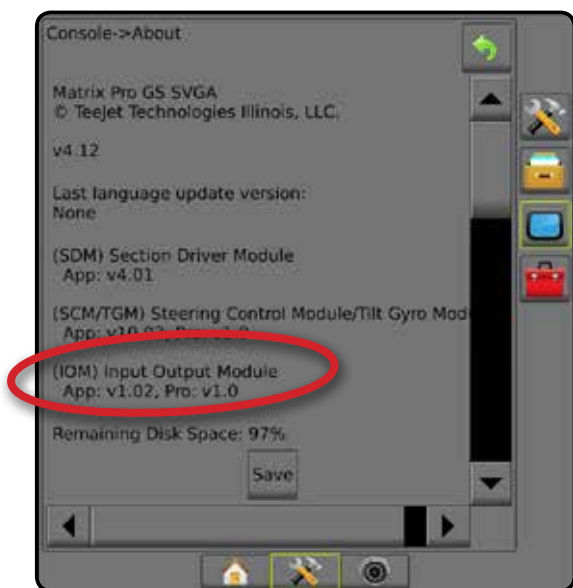
1. Tryck på sidofliken på KONFIGURATION .
2. Tryck på **Sensorer**.

Figur 4-14: Sensorer



Trycksensorgränssnittssatsen registreras på konsolens skärm Om som en in/ut-modul (IOM).

Figur 4-15: In/ut-modul






Sensorer ej tillgängliga

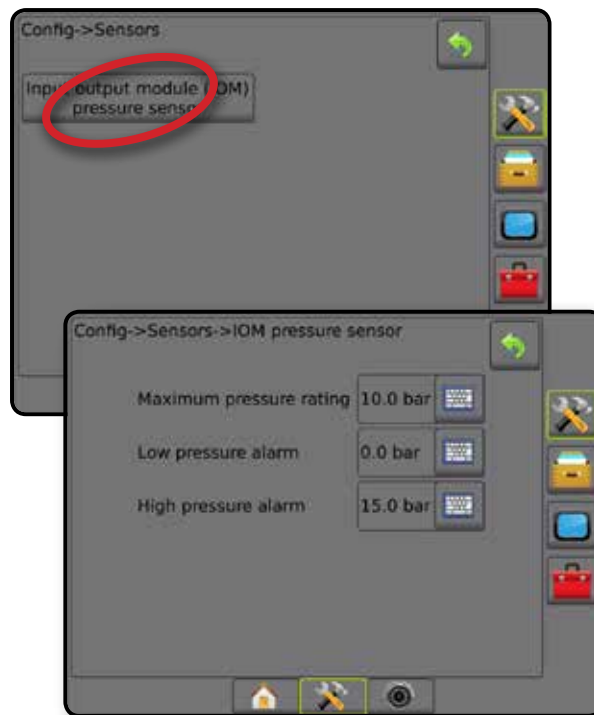
Om en trycksensorgränssnittssats inte är ansluten kommer inställningsalternativ inte att vara tillgängliga.

Trycksensor för in/ut-modul

När en trycksensorgränssnittssats finns används trycksensoralternativen för att ange sensortillverkarens maximala tryckvärdering och ställa in användarbestämda punkter för högt tryck och lågt tryck då larm ska utlösas.


1. Tryck på sidofliken på KONFIGURATION .
2. Tryck på **Sensorer**.
3. Tryck på **Trycksensor för in/ut-modul (IOM)**.
4. Välj mellan:
 - Max. tryckvärdering – används för att ställa in maximalt tryckvärde för trycksensorn enligt tillverkarens rekommendationer
 - Larm lågt tryck – används för att ange den användarbestämda lågtryckspunkten då larmet ska utlösas
 - Larm högt tryck – används för att ange den användarbestämda högtryckspunkten då larmet ska utlösas
5. Tryck på RETURPILEN  eller sidofliken KONFIGURATION  för att återgå till den huvudsakliga konfigurationskärmen.

Figur 4-16: Alternativ för trycksensor för in/ut-modul

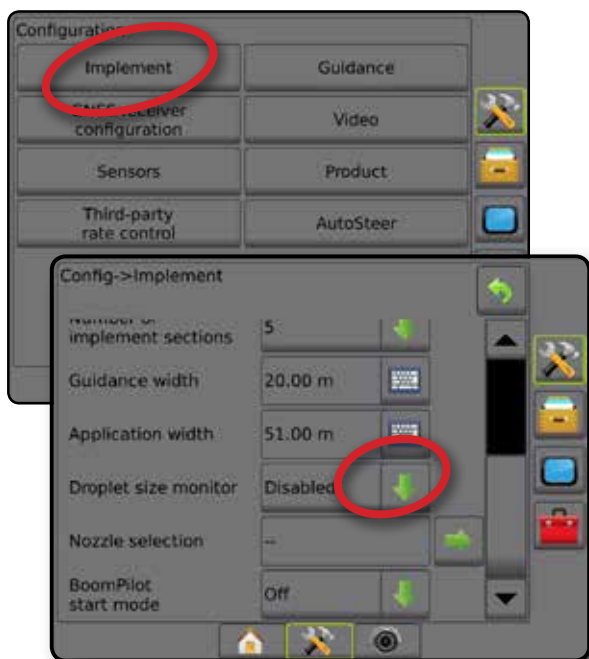


Dropstorleksmonitor

Om en trycksensorgränssnittssats inte används kommer alternativ för dropstorleksmonitor att vara tillgängliga.

1. Tryck på sidofliken på KONFIGURATION .
2. Tryck på **Redskap**.
3. Tryck på **Dropstorleksmonitor**.
4. Välj om dropstorleksmonitorn är aktiverad eller inaktiverad.
5. Tryck på RETURPILEN  eller sidofliken KONFIGURATION  för att återgå till den huvudsakliga konfigurationskärnan.

Figur 4-17: Dropstorleksmonitor



AutoSteer

När en styrkontrollmodul är närvarande (SCM eller SCM Pro) kommer alternativ för assisterad/automatisk styrning att vara tillgängliga.

OBS! För detaljerade installationsanvisningar, se den specifika installationsmanualen för assisterad/automatisk styrning.

AutoSteer-inställningar används för att aktivera/inaktivera och kalibrera assisterad/automatisk styrning

- FieldPilot [med SCM] – används för att fastställa ventilinställningarna, styrinställningar, rattsensor- och styrvinkelsensorinställningar och för att utföra ventiltester eller ventildiagnostik
- FieldPilot Pro/UniPilot Pro [med SCM Pro] – används för att hantera fordonsinställningar, kalibrera sensorer, välj QI-värden, samt etablera transportläge och serviceläge


Assisterad/automatisk styrning otillgänglig



Om assisterad/automatisk styrning inte har installerats kommer inställningsalternativ inte att vara tillgängliga.

Figur 4-18: Assisterad/automatisk styrning detekterades inte



FieldPilot [med SCM]


1. Tryck på sidofliken på KONFIGURATION .
2. Tryck på **AutoSteer**.
3. Välj om assisterad/automatisk styrning är aktiverad eller inaktiverad.
4. När det är aktiverat, välj mellan:
 - ▶ Ventilinställningar – används för att konfigurera Ventiltyp, Ventilfrekvens, Minimal arbetscykel vänster/höger och Maximal arbetscykel vänster/höger
 - ▶ Styrinställningar – används för att ange Grovjustering av styrning, Finjustering av styrning, Dödband och Framåtseende
 - ▶ Ventiltest – används för att verifiera om styrningen är korrekt inriktad
 - ▶ Ventildiagnostik – används för att testa ventilerna för att se om de är korrekt anslutna
 - ▶ Alternativ: Rattsensor – används för att välja om styrfrikopplingssensorn är magnetisk eller trycksensorbaserad

- Styrvinkelsensor – används för att fastställa och kalibrera styrvinkelsensorn (SAS) som den primära återkopplingssensorn för automatisk styrning
- 5. Tryck på RETURPILEN  eller sidofliken KONFIGURATION  för att återgå till den huvudsakliga konfigurationskärmen.




Figur 4-19: AutoSteer



FieldPilot Pro/UniPilot Pro [med SCM Pro]


1. Tryck på sidofliken på KONFIGURATION .
2. Tryck på **AutoSteer**.
3. Välj mellan:
 - Hantera fordon – ger operatören möjlighet att välja, redigera, kopiera, ta bort eller exportera/importera fordonsp profiler samt

OBS! När en ny fordonprofil skapas eller en befintlig fordonprofil redigeras bör Manuell frånkoppling anges innan en automatisk kalibrering utförs.

 - ◀ Ny  – skapar en ny fordonprofil.
 - ◀ Ladda – aktiverar den markerade fordonsp profilen.
 - ◀ Redigera  – ger operatören möjlighet att ändra parametrar för den aktiva fordonsp profilen, inklusive Axelavstånd, Antennens raka offsetriktning och avstånd, Antennoffset sidriktning och avstånd, Antennhöjd, SCM Pro rak offset-riktning och avstånd, SCM Pro lateral offset-riktning och avstånd, SCM Pro-höjd och SCM Pro-riktning
 - ◀ Kopiera – skapar en kopia av den aktiva fordonsp profilen
 - ◀ Automatisk kalibrering  – guidar användaren genom kalibreringsprocessen för det aktiva fordonet. Kalibreringsstegen lär FieldPilot Pro-systemet eller

UniPilot Pro-systemet fordonets egenskaper och de steg som måste utföras för att uppnå optimal kontroll.

◀ Justera – efter att fordonet har kalibrerats bör det fungera på rätt sätt för de flesta normala fältåtgärder. Men i vissa situationer kan det vara nödvändigt att justera styrfunktionen baserat på fältets förhållanden, implementera val, körhastigheten etc. Skärmen Fordonsjustering gör det möjligt för operatören att justera fordonets styrningsbeteende för att matcha särskilda förutsättningar.

– Manuell frånkoppling  – justerar den gräns vid vilken FieldPilot Pro eller UniPilot Pro är frikopplad när ratten vrids manuellt.

◀ Radera – ger operatören möjlighet att ta bort en fordonsp profil som inte längre behövs. Den aktiva fordonsp profilen kan inte raderas.

► Välj QI-värden – tillåter användaren att konfigurera de minsta kraven för GNSS-positionens kvalitet (precisionsnivå) för att tillåta FieldPilot Pro eller UniPilot Pro att aktiveras och förbli aktiverade

► Maximal DOP – Maximal DOP (Dilution Of Precision) anger det maximala värdet för den totala kvaliteten för en GNSS-position baserat på satellitgeometri som används för att beräkna den.

Ett värde på 1 till 2 är utmärkt, 2-5 är bra, 5-10 är måttligt, 10-20 är hyggligt och över 20 är dåligt.


Assisterad-/autostyrning bör utföras då DOP är lägre än 4 för bästa resultat.

► Transportläge – när det är aktiverat är alla AutoSteer-funktioner inaktiverade och kan inte aktiveras.

► Serviceläge – när det är aktiverat kommer WiFi att vara tillgängligt under nästa startcykel så att en tekniker kan ansluta till SCM Pro direkt för serviceuppgifter.

► Operatörnärvaro – ange operatörnärvarobrytarens åtgärd

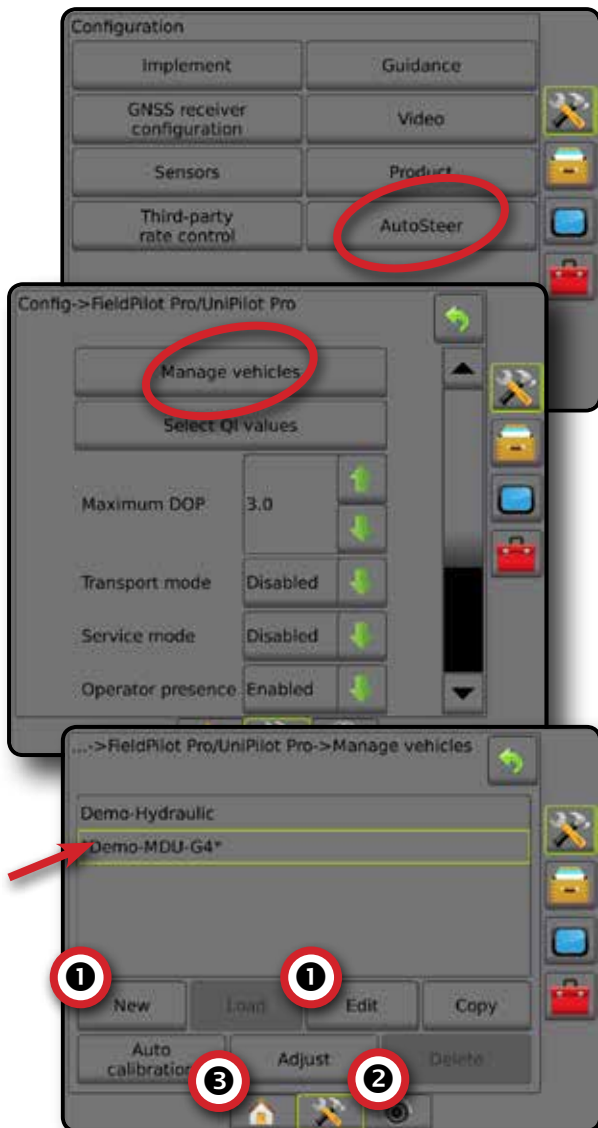
- Aktivera – FieldPilot Pro eller UniPilot Pro är inte möjligt med brytaren ÖPPEN. Rekommenderad inställning oavsett om operatörnärvarobrytare finns eller inte.
- Inaktivera – operatörnärvarodetektering har inaktiverats och kommer inte att påverka FieldPilot Pro eller UniPilot Pro. Detta är en kritisk säkerhetsfunktion som endast bör inaktiveras på uppmaning av maskintillverkaren eller TeeJet Technologies.

4. Tryck på RETURPILEN  eller sidofliken KONFIGURATION  för att återgå till den huvudsakliga konfigurationskärmen.

Aktivt fordon

Det aktiva fordonet markeras med en uppsättning av asterisker (*). Detta är den fordonsprofil som FieldPilot Pro-systemet eller UniPilot Pro-systemet för närvarande har programmerats att använda.




Figur 4-20: FieldPilot Pro eller UniPilot Pro inställningsöppningsskärm



Tiltkorrigering

När en styrkontrollmodul är närvarande (SCM) eller en Tiltgyromodul (TGM) är tiltkorrigering tillgänglig. Detta korrigerar GNSS-signalen för att kompensera för fel i GNSS-positionen under drift i kuperad eller sluttande terräng.

För detaljerade inställningsanvisningar, se den specifika installationsmanualen för assisterad/automatisk styrning eller tiltinställningsbuletin.

1. Tryck på sidofliken på KONFIGURATION .
2. Tryck på **Tiltkorrigering**.
3. Välj om Tiltkorrigering är aktiverad eller inaktiverad.
4. När det är aktiverat väljer du **Fältnivå** för att kalibrera tiltkorrigering.
5. Tryck på RETURPILEN  eller sidofliken KONFIGURATION  för att återgå till den huvudsakliga konfigurations-skärmen.

OBS! Om FieldPilot eller UniPilot används finns en tiltgyromodul inbyggd i systemet.

OBS! Antennhöjd måste matas in före tiltkalibrering.

Figur 4-21: Tiltkorrigering



Fältnivå ej tillgänglig



Om fordonet är i rörelse kommer alternativet fältnivå inte att vara tillgängligt. Fordonet måste stoppas under minst 10 sekunder för att börja kalibrera tiltkorrigeringen.

Tiltkorrigering ej tillgänglig

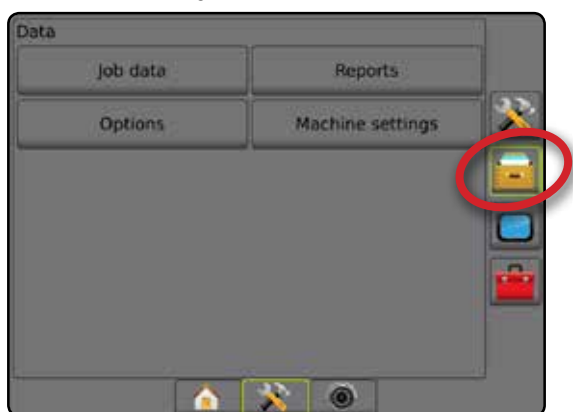
Om en SCM eller TGM inte är ansluten kommer inställningsalternativ inte att vara tillgängliga.

DATAHANTERING

Datahanteringen möjliggör överföring och hantering av jobbdata, rapportering av jobbdata, byte av jobbläge och överföring och hantering av maskininställningar.

1. Tryck på den nedre fliken för SYSTEMINSTÄLLNING .
2. Tryck på sidofliken DATAHANTERING .
3. Välj mellan:
 - ▶ Jobbdata – i avancerat jobbläge, används för att överföra jobbinformation (radera, importera, exportera) och hantera jobbinformation (skapa ett nytt jobb, radera ett jobb eller kopiera ett jobs spårlinjer, gränser, tillämpade data och/eller receptkarta för ett nytt jobb)
 - ▶ Rapporter – används för att skapa jobbrapporter och spara dem till en USB-enhet
 - ▶ Alternativ – används för att välja ett enkelt jobbläge eller ett avancerat jobbläge
 - ▶ Maskininställningar – används för att överföra maskininställningar (radera, importera, exportera) och hantera maskininställningar (skapa en ny maskininställning, kopiera en maskininställning, radera en maskininställning, spara den aktuella maskininställningen till den valda filen, eller ladda den valda filens maskininställning)

Figur 4-22: Datahanteringsalternativ






Jobbdata

I avancerat jobbläge används jobbdatalternativ för att överföra jobbinformation (radera, importera, exportera) och hantera jobbinformation (skapa ett nytt jobb, radera ett jobb eller kopiera ett jobs spårlinjer, gränser, tillämpade data och/eller receptkarta för ett nytt jobb).

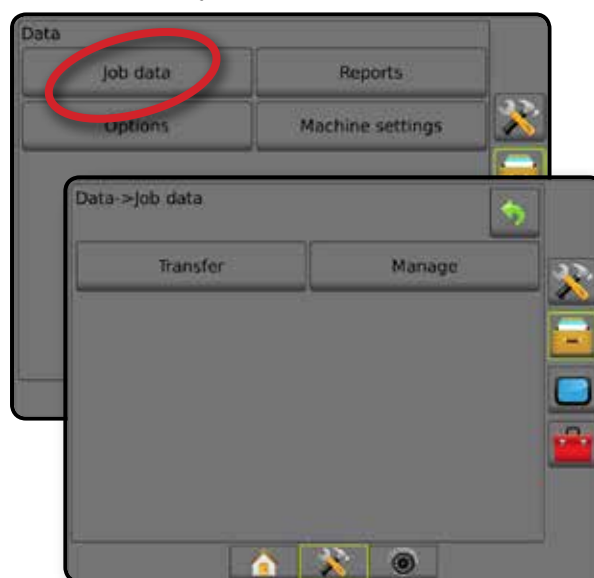
Jobbdatalternativ inkluderar:

- Jobbnamn
- Klient, gård och fältnamn
- Gräns
- Täckningsområde
- Spårinjer
- Kartor (täckning, recept, applikation, förinställd målhastighet)
- Munstyckesfel

1. Tryck på sidofliken DATAHANTERING .
2. Tryck på **Jobbdatalternativ**.

3. Välj mellan:
 - ▶ Överföra – i avancerat jobbläge, tillåter överföring av utvalda jobb till eller från en USB-enhet, och jobb kan även raderas
 - ▶ Hantera – i avancerat jobbläge, möjliggör skapandet av ett nytt tomt jobb, kopiering av ett valt jobs spårinjer, gränser, tillämpade data och/eller receptkarta för ett nytt jobb, och ett valt jobb kan även raderas
4. Tryck på RETURPILEN  eller sidofliken DATAHANTERING  för att återgå till den huvudsakliga datahanteringskärnan.

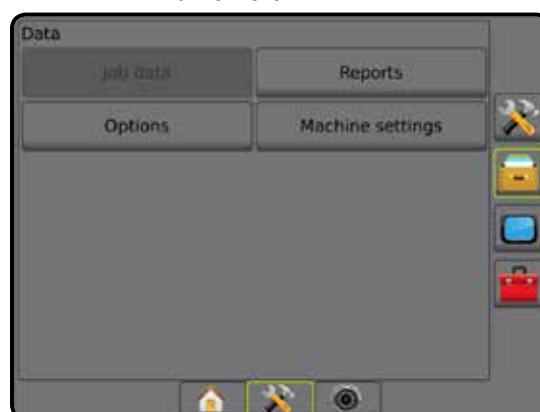
Figur 4-23: Alternativ för jobbdatalternativ



Jobbdatalternativ ej tillgängliga

I enkelt jobbläge kommer jobbdatalternativ inte att vara tillgängliga.

Figur 4-24: Jobbdatalternativ ej tillgängliga









Överför

I avancerat jobbläge tillåter överföringsskärmen för jobbdata överföring av utvalda jobb till eller från en USB-enhet, och jobb kan även raderas.

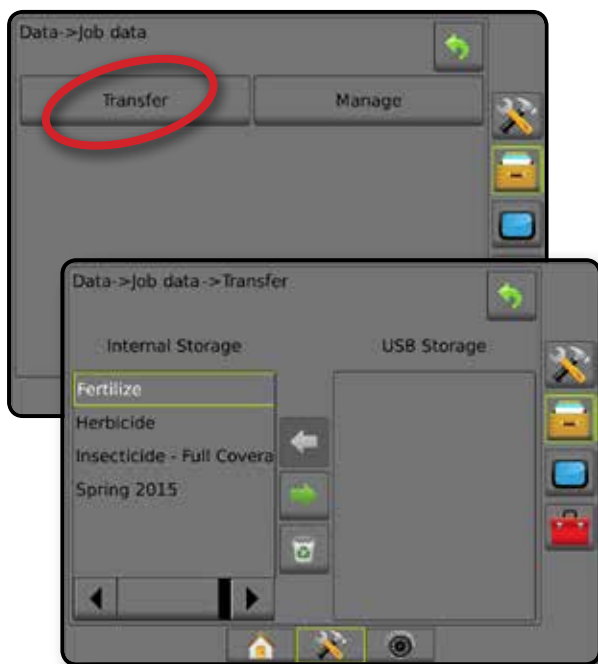
Jobb som överförts till ett USB-minne kan öppnas och uppdateras med hjälp av Fieldware Link. I Fieldware Link kan en användare ange klient, gård och fältdata samt kopiera/redigera jobb för återanvändning av gränser och spårinjer. Från Fieldware Link kan jobb sparas tillbaka till ett USB-minne för flyttning tillbaka till konsolens internminne för fortsatt användning.

OBS! När ett jobb är aktivt/startat är överföring inte längre ett tillgängligt alternativ. Avbryt det pågående jobbet för att aktivera den funktionen.

Jobb som överförts till en lagringsenhet avlägsnas från konsolen och är inte längre tillgängligt för användning.

- Tryck på sidofliken DATAHANTERING .
- Tryck på **Jobbdata**.
- Tryck på **Överföra**.
- Välj mellan:
 - Flytta jobbdata till USB-minne  – används för att flytta jobbdata från internminnet till USB-minnet
 - Flytta jobbdata till internminnet  – används för att flytta jobbdata från USB-minnet till internminnet
 - Radera jobbdata  – används för att radera jobbdata från internminnet
- Tryck på RETURPILEN  eller sidofliken DATAHANTERING  för att återgå till den huvudsakliga datahanteringskärmen.




Figur 4-25: Jobbdata – överföring



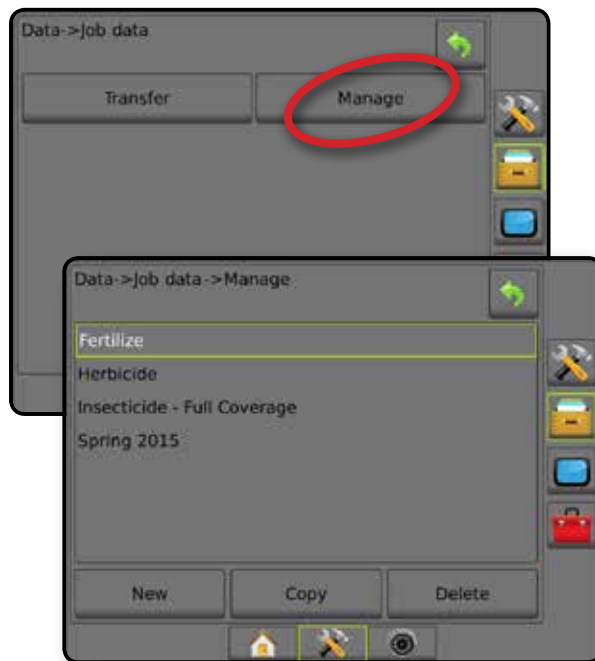
Hantera

I avancerat jobbläge, möjliggör hanteringskärmen för jobbdata skapandet av ett nytt tomt jobb, kopiering av ett valt jobbs spårinjer, gränser, tillämpade data och/eller receptkarta för ett nytt jobb, och ett valt jobb kan även raderas.

OBS! När ett jobb är aktivt/startat är hanteringsalternativ inte längre tillgängliga. Avbryt det pågående jobbet för att aktivera den funktionen.

- Tryck på sidofliken DATAHANTERING .
- Tryck på **Jobbdata**.
- Tryck på **Hantera**.
- Välj mellan:
 - Nytt – används för att skapa ett nytt tomt jobb utan tillhörande spårinjer, gränser, tillämpade data eller receptkarta
 - Kopiera – används för att kopiera det valda jobbet spårinjer, gränser, tillämpade data och/eller receptkarta till ett nytt jobb
 - Radera – används för att radera jobbdata från internminnet
- Tryck på RETURPILEN  eller sidofliken DATAHANTERING  för att återgå till den huvudsakliga datahanteringskärmen.

Figur 4-26: Jobbdata – hantera










Rapporter

Rapporter används för att skapa jobbrapporter och spara dem till en USB-enhet.

OBS! Om Enkelt jobbläge väljs på sidan Alternativ kan endast det aktuella jobbet sparas.

När ett jobb är aktivt/startat är rapporter inte längre tillgängliga. Avbryt det pågående jobbet för att aktivera den funktionen.

När du stänger ett jobb med en USB-enhet i konsolen får du möjlighet att skapa en rapport om det aktuella jobbet.

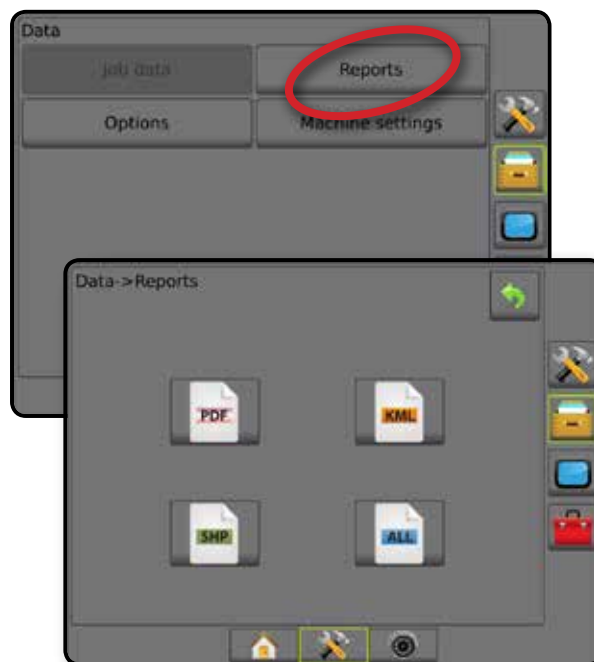
1. Tryck på sidofliken DATAHANTERING .
2. Tryck på **Rapporter**.
3. Sätt in en USB-enhet i konsolen.
4. Välj det jobb som ska sparas.
5. Välj:
 - ▶ PDF  – rapport för utskrift
 - ▶ KML  – Google Earth-karta
 - ▶ SHP  – ESRI-formdata
 - ▶ ALL  – alla tillgängliga filtyper
6. Tryck på RETURPILEN  eller sidofliken DATAHANTERING  för att återgå till den huvudsakliga datahanteringskärmen.

OBS! Filikonerna     eller knapparna är inte tillgängliga för val (nedtonade) tills en USB-enhet är insatt.

Figur 4-27: Rapporter – avancerat jobbläge



Figur 4-28: Rapporter – enkelt jobbläge





Alternativ (jobbläge)

Alternativ ger operatören möjlighet att välja mellan enkelt eller avancerat jobbläge.

OBS! När ett jobb är aktivt/startat är ändring av jobbläge inte tillgängligt. Avbryt det pågående jobbet för att aktivera den funktionen.

WARNING! Ändring av jobbläge raderar alla interna jobbdatabaser.

1. Tryck på sidofliken DATAHANTERING .
2. Tryck på **Alternativ**.
3. Tryck på NEDÅTPILEN  för att komma åt listan med alternativen.
4. Välj:
 - ▶ Enkel – endast avgränsat område och täckningsområden visas på startskärmen. Endast det aktuella jobbet är tillgängligt för att sparas under Rapporter. Användning med Fieldware Link är inte tillgänglig.
 - ▶ Avancerat läge – fler än ett jobb kan vara tillgängligt åt gången. Klient, gård, fält och jobbnamn, avgränsade områden och täckningsområden; applikationstid och avstånd från det valda jobbet visas på startskärmen. Alla sparade jobbprofiler kan exporteras som en PDF-, SHP- eller KML-fil till en USB-enhet med hjälp av Data -> Rapporter.
 - Kundinformation, jordbruksinformation, fältinformation och receptkartor kan endast matas in med hjälp av Fieldware Link. Ett jobbnamn kan endast redigeras med Fieldware Link.
 - En användare kan kopiera jobb för återanvändning av gränser, spårinjer, täckningsdata och receptkartor med hjälp av Fieldware Link eller Data -> Jobbdatabaser -> Hantera på konsolen.

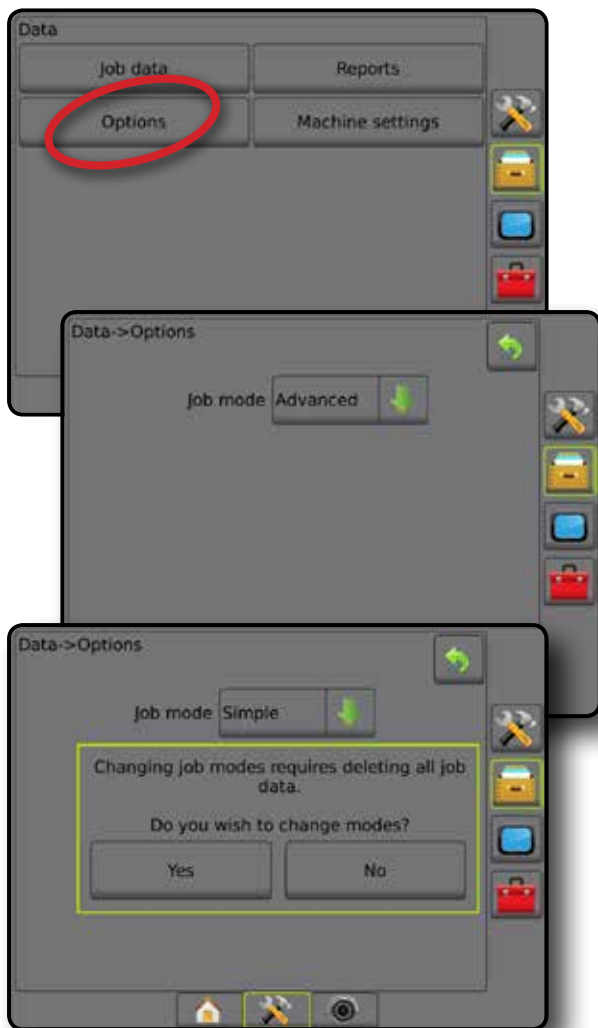
5. "Ändring av jobbläge kräver att alla jobbdatabaser raderas. Vill du ändra läge?"

Tryck på:

- ▶ Ja – för att göra ändringen
- ▶ Nej – för att behålla den aktuella inställningen

6. Tryck på RETURPILEN  eller sidofliken DATAHANTERING  för att återgå till den huvudsakliga datahanteringskärmen.

Figur 4-29: Alternativ – ändra jobbläge






Maskininställningar

Maskininställningar används för att överföra profiler för maskininställningar (radera, importera, exportera) och hantera maskininställningar (skapa en ny profil, kopiera eller radera en profil, spara den aktuella profilen till den valda profilen eller ladda den valda profilens maskininställningar).

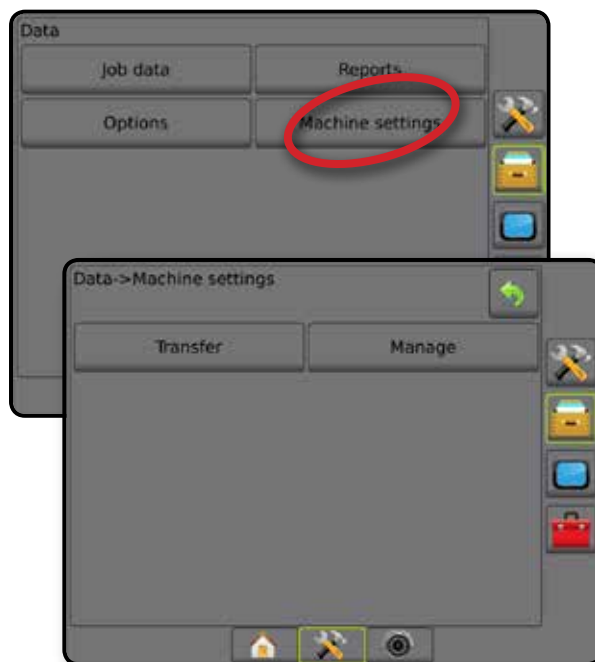
Maskininställningar inkluderar:

- Redskapsinställningar
- AutoSteer/tiltkorrigeringsinställningar
- Hastighetskontrollinställningar
- Jobbspecifika inställningar (inklusive applikationshastighet, programtyp och produktkanaltilldelningar)

OBS! Inte alla inställningar sparas som en del av maskininställningarna. Se bilagan "Menyinställningar för Matrix Pro GS konsol" för mer information.

1. Tryck på sidofliken DATAHANTERING .
2. Tryck på **Maskininställningar**.
3. Välj mellan:
 - ▶ Överföra tillåter överföring av utvalda maskininställningar till eller från en USB-enhet, och maskininställningar kan även raderas
 - ▶ Hantera – möjliggör skapandet av nya tomma maskininställningar, kopiering av en vald maskininställning till en ny maskininställning, radering av en vald maskininställning, sparande av aktuella maskininställningar till de valda maskininställningarna eller laddning av de valda maskininställningarna till de aktuella inställningarna
4. Tryck på RETURPILEN  eller sidofliken DATAHANTERING  för att återgå till den huvudsakliga datahanteringskärmen.

Figur 4-30: Maskininställningar









Överför

Maskininställningarna tillåter överföring av utvalda maskininställningar till eller från en USB-enhet, och maskininställningar kan även raderas.

Maskininställningar som överförts till ett USB-minne kan öppnas och uppdateras med hjälp av Fieldware Link. Från Fieldware Link kan maskininställningar sparas tillbaka till ett USB-minne för flyttning tillbaka till konsolens internminne för fortsatt användning.

OBS! Inte alla inställningar som sparats som en del av maskininställningarna kan redigeras i Fieldware Link. Se tabellen över inställningstillgänglighet för mer information.

Maskininställningar som överförts till en lagringsenhet avlägsnas från konsolen och är inte längre tillgängligt för användning.

- Tryck på sidofliken DATAHANTERING .
- Tryck på **Maskininställningar**.
- Tryck på **Överföra**.
- Välj mellan:
 - Flytta maskininställningar till USB-minne  – används för att flytta maskininställningar från internminnet till USB
 - Flytta maskininställningar till internminnet  – används för att flytta maskininställningar från USB till internminnet
 - Radera maskininställningar  – används för att radera maskininställningar från internminnet eller USB-minnet
- Tryck på RETURPILEN  eller sidofliken DATAHANTERING  för att återgå till den huvudsakliga datahanteringskärmen.




Figur 4-31: Maskininställningar – Överföra



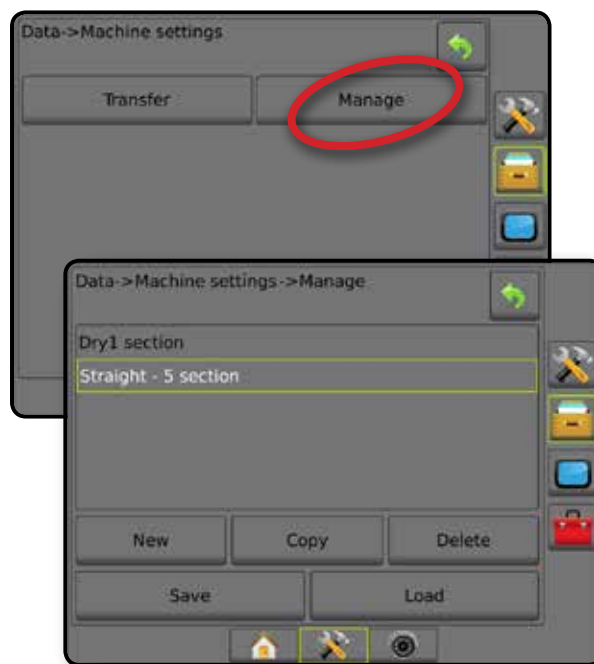
Hantera

Skärmen för hantering av maskininställningar möjliggör skapandet av nya tomma maskininställningar, kopiering av en vald maskininställning till en ny maskininställning, radering av en vald maskininställning, sparande av aktuella maskininställningar till de valda maskininställningarna eller laddning av de valda maskininställningarna till de aktuella inställningarna.

OBS! Inte alla inställningar sparas som en del av maskininställningarna. Se bilagan "Menyinställningar för Matrix Pro GS konsol" för mer information.



- Tryck på sidofliken DATAHANTERING .
- Tryck på **Maskininställningar**.
- Tryck på **Hantera**.
- Välj mellan:
 - Nytt – används för att skapa en ny maskininställning utan tillhörande redskapsinformation
 - Kopiera – används för att kopiera en vald maskininställning till en ny maskininställning
 - Radera – används för att radera en vald maskininställning från internminnet
 - Spara – används för att spara de aktuella maskininställningarna till de valda maskininställningarna
 - Ladda – används för att ladda valda maskininställningar till de aktuella inställningarna
- Tryck på RETURPILEN  eller sidofliken DATAHANTERING  för att återgå till den huvudsakliga datahanteringskärmen.

Figur 4-32: Maskininställningar – Hantera

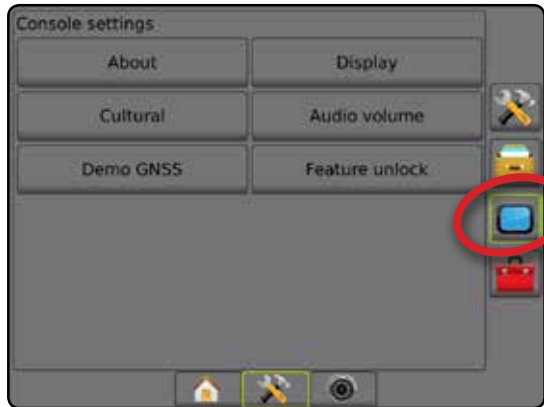


KONSOL

Konsolinställningar används för att konfigurera inställningarna för displayen och kulturinställningar, låsa upp avancerade funktioner, ansluta till det trådlösa nätverket och spela upp demo GNSS-data. Information om andra enheter som är anslutna till systemet finns i avsnittet Om.

1. Tryck på den nedre fliken för SYSTEMINSTÄLLNING .
2. Tryck på innerfliken på KONSOLEN .
3. Välj mellan:
 - ▶ Om – används för att visa systemets programvaruversion samt programvaruversioner av moduler anslutna till CAN-bussen
 - ▶ Display – används för att konfigurera färgschema och LCD-skärmens ljusstyrka, etablera skärmbildstillgänglighet och kalibrera pekskärmen
 - ▶ Kultur – används för att konfigurera inställningar för enheter, språk och tidszon
 - ▶ Ljudvolym – används för att justera volymnivån för högtalaren
 - ▶ Demo GNSS – används för att starta uppspelning av simulerade GNSS-data
 - ▶ Lås upp funktion – används för att låsa upp avancerade funktioner




Figur 4-33: Konsolalternativ



Om

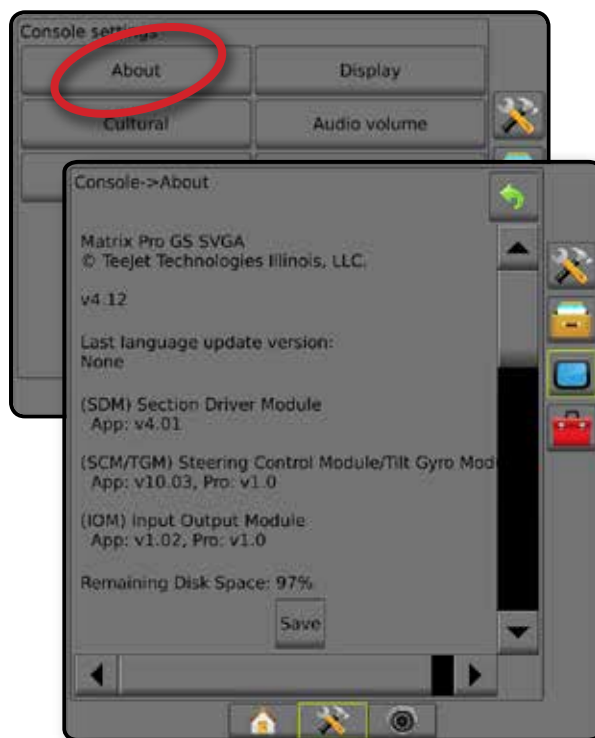
Skärmen Om/Spara visar systemets programvaruversion samt programvaruversioner av moduler anslutna till CAN-bussen.

För att underlätta vid felsökning av problem på fältet kan en slutanvändare använda knappen Spara för att ladda ner en textfil med aktuell information från programvaran till ett USB-minne och sedan skicka filen per e-post till supportpersonalen.

1. Tryck på innerfliken på KONSOLEN .
2. Tryck på **Om**.
3. Välj mellan:
 - ▶ Visa information om enhetens serienummer, programvaruversion och anslutna moduler
 - ▶ Med en USB-enhet i konsolen, trycker du på **Spara** för att spara informationen som visas för Om till USB-enheten. Sparad versionsinformation till USB-minnet kommer att bekräfta sparandet.
4. Tryck på RETURPILEN  eller KONSOLENS sidoflik  för att återgå till den huvudsakliga konsolinställningsskärmen.




OBS! Alternativet **Spara** är inte tillgängliga för val (nedtonade) tills en USB-enhet är insatt.

Figur 4-34: Alternativ för Om

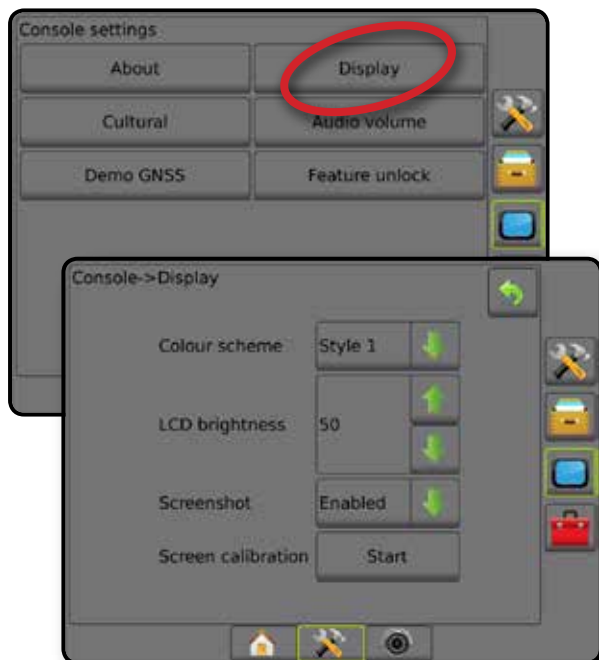


Display

Display används för att konfigurera färgschema och LCD-skärmens ljusstyrka, etablera skärmbildstillgänglighet och kalibrera pekskärmen.




1. Tryck på innerfliken på KONSOLEN .
2. Tryck på **Display**.
3. Välj mellan:
 - ▶ Färgschema – används för att välja det färgschema som är enklast att läsa
 - ▶ LED-ljusstyrka – används för att justera ljusstyrkan för konsoldisplayen
 - ▶ Skärmbild – används för att spara skärmbilder till en USB-enhet
 - ▶ Skärmskalibrering – används för att kalibrera pekskärmen
4. Tryck på RETURPILEN  eller KONSOLENS sidoflik  för att återgå till den huvudsakliga konsolinställningsskärmen.

Figur 4-35: Skärmlalternativ



Kulturell

Kultur används för att konfigurera inställningar för enheter, språk och tidszon.





1. Tryck på innerfliken på KONSOLEN .
2. Tryck på **Kultur**.
3. Välj mellan:
 - ▶ Enheter – används för att definiera systemenheter
 - ▶ Språk – används för att definiera systemspråket
 - ▶ Tidszon – används för att ange den lokala tidszonen
4. Tryck på RETURPILEN  eller KONSOLENS sidoflik  för att återgå till den huvudsakliga konsolinställningsskärmen.

Figur 4-36: Kulturella alternativ



Ljudvolym

Ljudvolym justerar volymnivån för högtalaren.

1. Tryck på innerfliken på KONSOLEN .
2. Tryck på **Ljudvolym**.
3. Tryck på:
 - ▶ UPP-pilen  för att öka ljudet
 - ▶ NED-pilen  för att sänka ljudet
4. Tryck på RETURPILEN  eller KONSOLENS sidoflik  för att återgå till den huvudsakliga konsolinställningsskärmen.




Figur 4-37: Alternativ för ljudvolym



Demo GNSS

Demo GNSS används för att starta uppspelning av en simulerad GNSS-signal.

WARNING! Detta verktyg inaktiverar inkommande GNSS-positioner och startar uppspelningen av simulerade data. En konsolstart är nödvändig för att återställa verklig GNSS.

1. Tryck på innerfliken på KONSOLEN .
2. Tryck på **Demo GNSS**.
3. Tryck på **Start**.
4. Tryck på RETURPILEN  eller KONSOLENS sidoflik  för att återgå till den huvudsakliga konsolinställningsskärmen.




OBS! En konsolstart är nödvändig för att återställa verklig GNSS.

Figur 4-38: Demo GNSS



Starta om demo GNSS

Demonstration av GNSS kan startas om.

1. Tryck på innerfliken på KONSOLEN .
2. Tryck på **Demo GNSS**.
3. Tryck på **Starta om**.
4. Tryck på RETURPILEN  eller KONSOLENS sidoflik  för att återgå till den huvudsakliga konsolinställningsskärmen.



Figur 4-39: Starta om demo GNSS



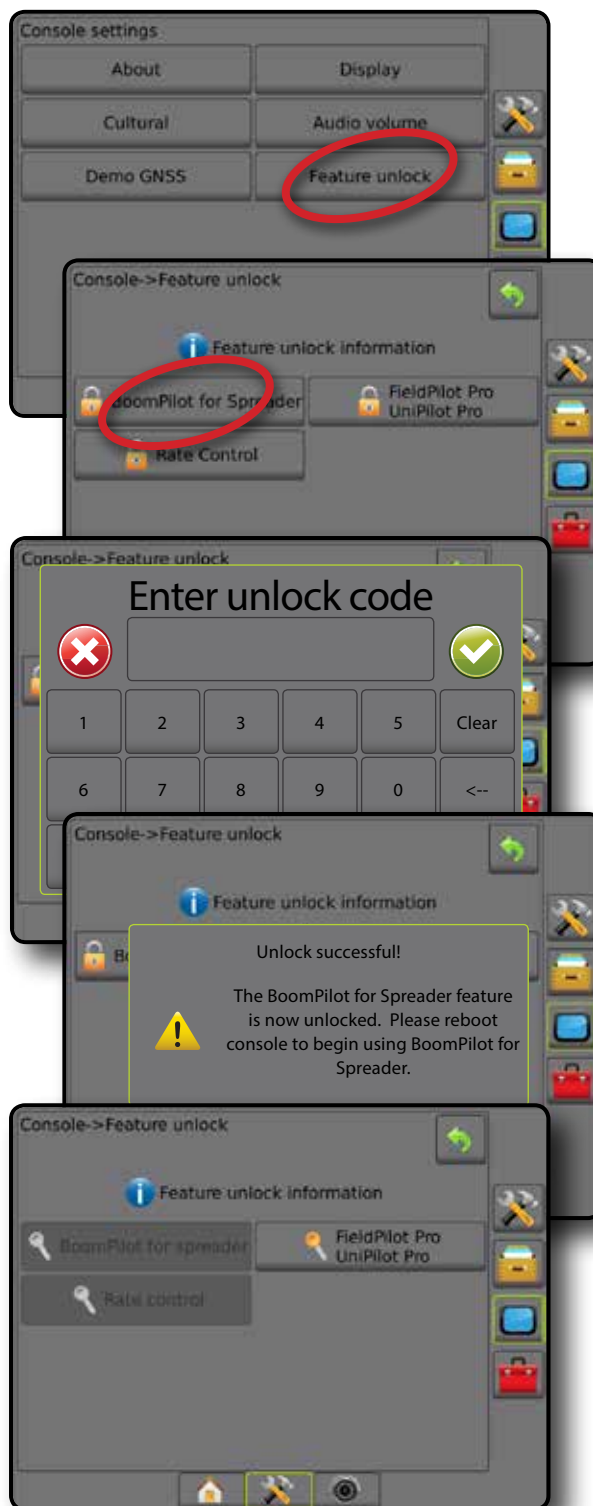
Lås upp funktion

Funktionen Lås upp används för att låsa upp avancerade funktioner.

OBS! Upplåsningskoden är unik för varje konsol. Kontakta kundtjänsten för TeeJet Technologies. När en funktion har låsts upp kommer en funktion att vara upplåst tills konsolen har återställts helt.



1. Tryck på innerfliken på KONSOLEN .
2. Tryck på **Lås upp funktion**.
3. Tryck på knappen för låst funktion  för den låsta funktionen:
 - ▶ BoomPilot för spridare – möjliggör användning av redskapsalternativ för spridare när ett kompatibelt spridarredskap används
 - ▶ FieldPilot Pro/UniPilot Pro – möjliggör användning av AutoSteer-alternativ när SCM Pro används
 - ▶ Tredje parts hastighetskontroll – möjliggör för hastighetskontroll vid användning med en kompatibel tredjepartshastighetskontroll
4. Ange upplåsningskoden om så krävs.
5. Starta om konsolen.

Figur 4-40: Funktion upplåst

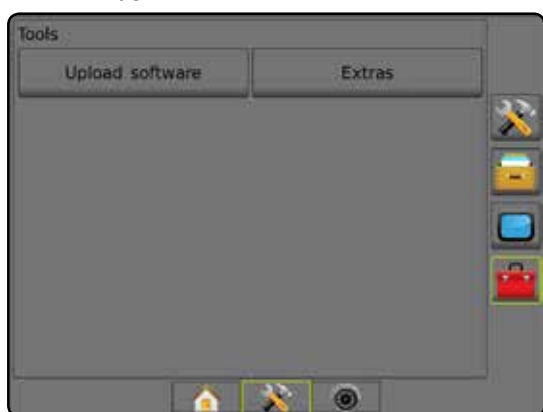


VERKTYG

Verktøy används för att ladda upp programuppdateringar för systemenheter och för att göra olika beräkningar på en vanlig kalkylator eller en enhetskonverterare.

1. Tryck på den nedre fliken för SYSTEMINSTÄLLNING .
2. Tryck på sidofliken på KONSOLEN .
3. Välj mellan:
 - ▶ Ladda upp programvara – används för att överföra programuppdateringar från en USB-enhet för systemenheter.
 - ▶ Extrautrustning – ger åtkomst till en kalkylator och en enhetsomvandlare






Figur 4-41: Verktøysalternativ



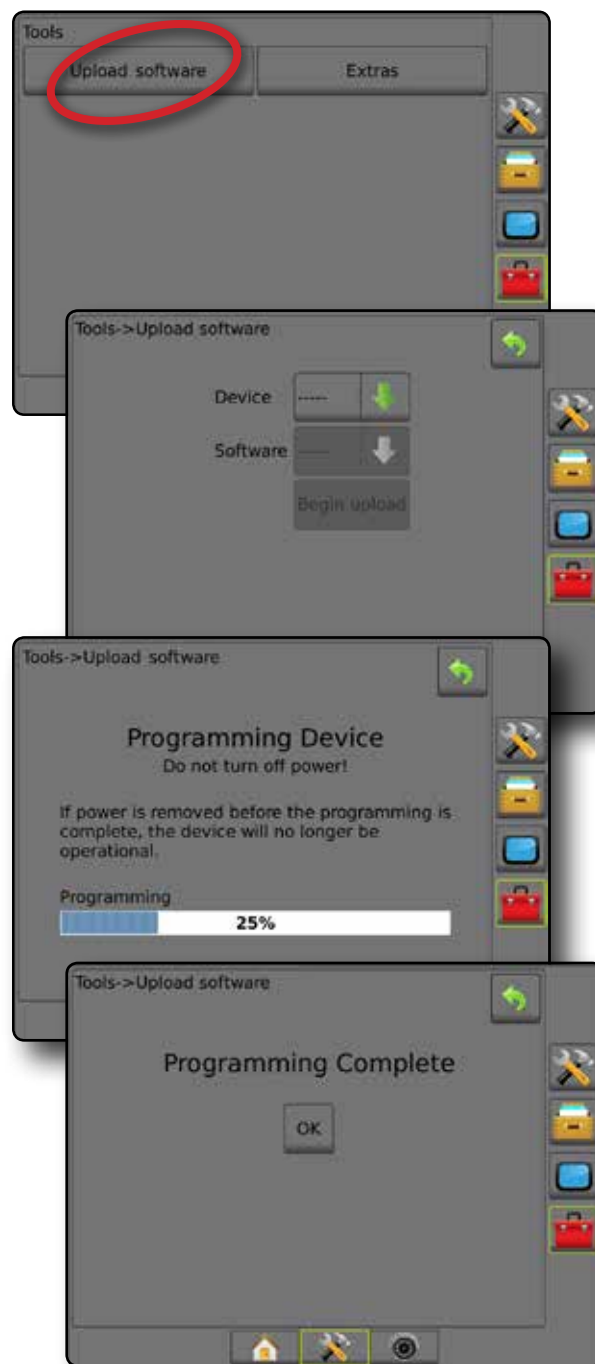
Ladda upp programvara

Skärmen Ladda upp programvara används för att överföra programuppdateringar från en USB-enhet för systemenheter.


OBS! Tillgänglighet av denna funktion varierar beroende på mjukvaruversionen.

1. Tryck på sidofliken på KONSOLEN .
2. Tryck på **Ladda upp programvara**.
3. Sätt in en USB-enhet med programuppdateringar i konsolen.
4. Tryck på enhetens NED-pil  och välj den enhet som programvaran ska uppdateras för:
5. Tryck på NED-pilen för programvara  och välj den programuppdatering som ska laddas upp till enheten.
6. Tryck på **Starta uppladdningen**.
7. När du uppmanas trycker du på **OK**.
8. Tryck på RETURPILEN  för att återgå till verktygsskärmen eller tryck på sidofliken för KONSOLEN  för att återgå till den huvudsakliga konsolinställningar.

Figur 4-42: Ladda upp programvara



Extrautrustning

1. Tryck på sidofliken på KONSOLEN .
2. Tryck på **Extrautrustning**.
3. Välj mellan:
 - ▶ Kalkylator – används för att utföra matematiska beräkningar
 - ▶ Enhetskonverterare – används för att utföra enhetsomvandlingar för area, längd, volym, tryck, massa, temperatur eller vinkel

Figur 4-43: Räknare



Figur 4-44: Enhetskonverterare






KAPITEL 5 – KONFIGURATION AV GNSS-MOTTAGARE

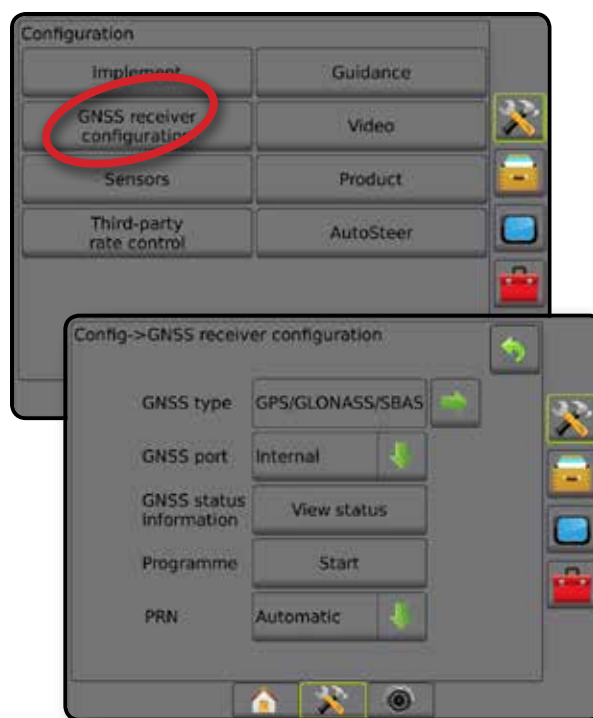
GNSS-mottagarkonfiguration används för att konfigurera GNSS-typ, GNSS-port och PRN och andra GNSS-parametrar för att visa GNSS-statusinformation.

Konfiguration av GNSS-mottagare

OBS! Dessa inställningar krävs för hastighetskontroll, assisterad/automatisk styrning och tiltssensor, såväl som lämplig redskapsanvändning.

1. Tryck på sidofliken på KONFIGURATION .
2. Tryck på **Konfiguration av GNSS-mottagare**.
3. Välj mellan:
 - ▶ GNSS-typ – anger att acceptera GNSS-källsändningar: GPS, GLONASS eller SBAS (med eller utan DGPS krävs).
 - ▶ GNSS Port – anger GNSS-kommunikationsporten: Intern eller extern
 - ▶ GNSS Status Information – visar aktuell baudhastighet, baudhastighetstatus, GNSS-statusinformation: GGA/VTG (datahastigheter), Antal satelliter, HDOP, PRN, GGA-kvalitet, Mottagare, Mottagarversion, UTM-zon och korrigeringsmodell
 - ▶ Program – tillåter direkt programmering av GNSS-mottagaren genom ett kommandolinje-gränssnitt. Denna funktion bör endast användas av TeeJet:s supporttekniker. Använd på egen risk!
 - ▶ PRN – väljer SBAS PRN som ska tillhandahålla GNSS differentiell korrigeringsdata. Ställ in på **Automatisk** för automatiskt PRN-val.
 - ▶ Alternativ PRN – när PRN inte är automatiskt, ett andra alternativt SBAS PRN kommer att ge en andra uppsättning av GNSS differentiella korrigeringsdata
4. Tryck på RETURPILEN  eller sidofliken KONFIGURATION  för att återgå till den huvudsakliga konfigurationsskärmen.

Figur 5-1: GNSS-alternativ

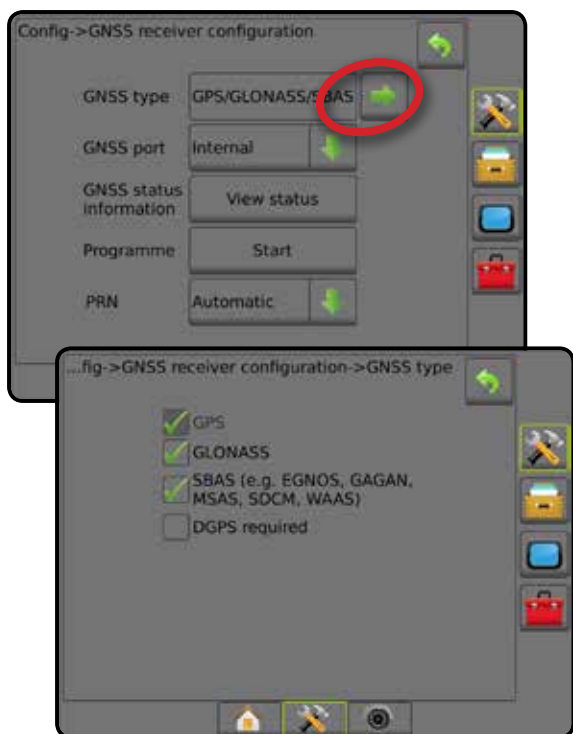


GNSS-typ

Förutom GPS-signaler kan GNSS-typen ställas in för att acceptera GNSS-förhöjningssignaler: differentiellt korrigerade SBAS-källsignaler, okorrigerade GLONASS-källsignaler eller båda signaltyperna. DGPS-källsändningar kan också krävas.

- Tryck på pilen NÄSTA sida → för att komma åt listan med alternativen.
- Välj:
 - ▶ GPS – okorrigerade signaler från GPS-systemet
OBS! GPS är alltid valt.
 - ▶ GLONASS – lägger till okorrigerade signaler från GLONASS-systemet
 - ▶ SBAS (t.ex. EGNOS, GAGAN, MSAS, SDCM, WAAS) – lägger till okorrigerade signaler från SBAS-systemet
 - ▶ DGPS krävs – lägger till okorrigerade GPS-signaler (SBAS måste också väljas)
OBS! Konsolen kommer inte att tillåta spårföljning i läget DGPS krävs utan den korrigerade DGPS-signalen.
- Lämna denna skärm för att börja initiera GNSS-mottagaren. Detta tar ungefär en minut och konsolen kommer inte att svara innan initieringen har slutförts.

Figur 5-2: GNSS-typ



GNSS-port

COM-porten kan ställas in till "Intern" för att använda intern GNSS-mottagaren för sändning, eller "Extern" för att ta emot externa GNSS-data.

- Tryck på NEDÅTPILEN ↓ för att komma åt listan med alternativen.
- Välj:
 - ▶ Intern – använd intern GNSS och sändning
 - ▶ Extern – mottag externa GNSS-data

OBS! För arbete med signaler som t.ex. OmniSTAR HP/XP eller RTK måste GNSS Port vara angivet till Extern.

Figur 5-3: GNSS-port



Minimikonfigurationskrav för extern mottagare

Innan Matrix Pro GS kommer att anslutas och arbeta med en extern GNSS-mottagare måste dessa minimikonfigurationskrav uppfyllas.

Inställningar för seriell port

Baudhastighet:	lägre än 38 400 inte tillåtet
Rekommenderad	38 400, 56 000, 57 600, 76 800 eller 115 200
FieldPilot Pro/UniPilot Pro	115 200
Databitar:	8
Paritet:	Ingen
Stoppbitar:	1

Serieportsanslutningskrav

9-stifts hankontakt RS-232 seriell kabel

OBS! Kan kräva en nollmodemadapter beroende på mottagarens stiftkonfiguration.

NMEA-strängar

GGA	10,0 Hz
Valfri VTG	10,0 Hz
ZDA	1,0 Hz

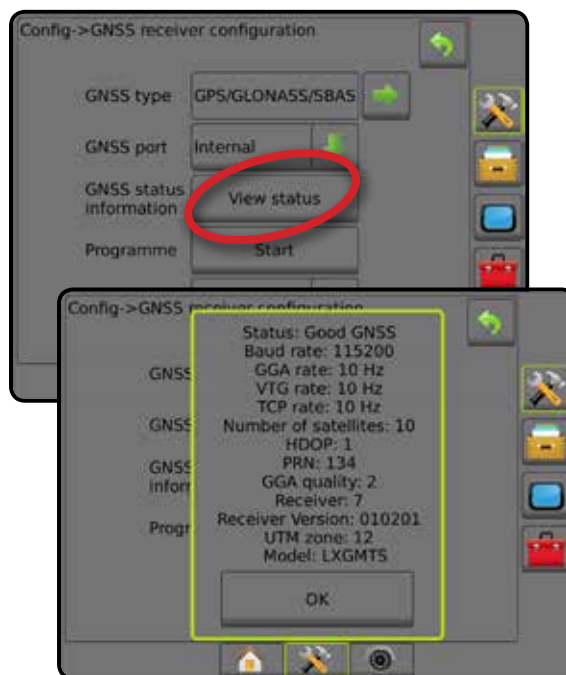
GNSS-statusinformation

GNSS-statusinformation visar en översiktsbild över aktuell GNSS-statusinformation.

- Tryck på **Visa status**.
- Visa data, inklusive:
 - ◀ Baudhastighet – aktuell status för GNSS
 - ◀ Baudhastighetsstatus – den hastighet med vilken information överförs/kommuniceras.
OBS! En minimal överföringshastighet kan krävas för att vissa programversioner ska arbeta med maximal prestanda.
 - ◀ GGA/VTG-datahastigheter – antalet GNSS-positioner per sekund.
 - ◀ Antal satelliter – antalet GNSS-satelliter som tas emot (minst fyra krävs för DGPS)
 - ◀ HDOP – ett mått på den satellitgeometriska styrkan i horisontalplanet. Ett HDOP-värde som är mindre än 2 är att föredra.
 - ◀ PRN – aktuellt satellit-ID för DGPS
 - ◀ GGA-kvalitet – den aktuella indikatorn för GNSS-signalen (se tabellen över GGA-krav)
 - ◀ Mottagare – den aktuella indikatorn på mottagaren
 - ◀ Mottagarversion – programvaruversionen som installerats på mottagaren
 - ◀ UTM-zonen – den lokala zon där enheten finns (se "UTM-koordinater och zoner" i denna handbok)
 - ◀ Modell – de korrigeringsmodeller som är tillgängliga för att användas med den aktuella mottagarkonfigurationen
- Tryck på **OK** för att återgå till skärmen för GNSS-mottagarkonfiguration.

OBS! Om GNSS inte är tillgängligt kommer alla poster att vara "Ogiltigt".

Figur 5-4: GNSS-statusinformation



GNSS-statusinformation på spårföljningsskärmen

GNSS-status visar information om gällande GNSS-status, inklusive datahastigheter, antal satelliter som tas emot, HDOP- och PRN-status, mottagare och version, satellitkvalitet och ID och UTM-zon.

- Tryck på ikonen för BOOMPILOTSTATUS

Figur 5-5: GNSS-statusinformation för spårföljningsskärmen



GGA-krav

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

Service	Indikator	Noggrannhet
Endast GPS	1	<3 m
WAAS/EGNOS/Beacon	2	<1 m
RTK	4	4 cm
OmniSTAR HP/XP	5	10 cm
Glide/ClearPath	9	<1 m

Program

Program tillåter direkt programmering av GNSS-mottagaren genom ett kommandolinje-gränssnitt. Denna funktion bör endast användas av TeeJet:s supporttekniker. Använd på egen risk!

1. Tryck på **Start**.
2. Justera programmeringen efter behov.

Figur 5-6: Programmerar mottagare

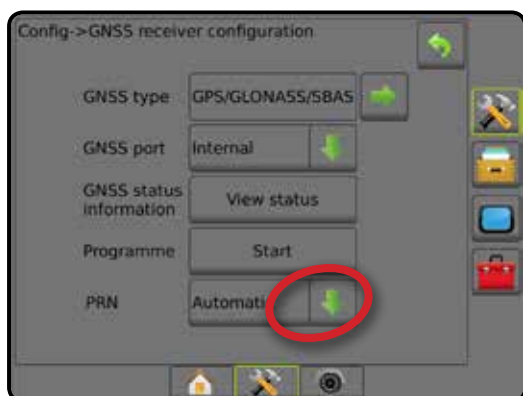


PRN

PRN väljer SBAS PRN som ska tillhandahålla GNSS differentiell korrigeringsdata.

1. Tryck på NEDÅTPILEN ▼ för att komma åt listan med alternativen.
2. Välj:
 - Automatisk – automatiskt val av PRN
 - Nummer – kontakta din lokala återförsäljare för det nummer som gäller för ditt arbetsområde

Figur 5-7: PRN

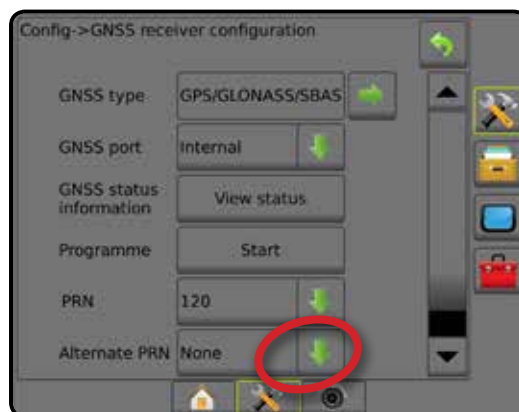


Alternativ PRN

När PRN inte är automatiskt, ett andra alternativt SBAS PRN kommer att ge en andra uppsättning av GNSS differentiella korrigeringsdata.

1. Tryck på NEDÅTPILEN ▼ för att komma åt listan med alternativen.
2. Välj:
 - Inget – inget alternativt PRN-nummer
 - Nummer – kontakta din lokala återförsäljare för det nummer som gäller för ditt arbetsområde

Figur 5-8: Alternativ PRN



PRN visas inte

PRN-alternativ är endast tillgängliga med SBAS GNSS-typ vald.

Figur 5-9: PRN visas inte



GNSS-ordlista

Kommersiell satellitleverantör:

En annan vanlig källa för DGPS-signaler.

Felkorrigeringsinformation som erhålls från deras basstationer sänds till en kommunikationssatellit (separat från GPS-satelliterna) och sänds till användaren. Dessa satellitbaserade korrigeringar tenderar att ha mer omfattande täckning än tornbaserade sändningar (FM-länkar) och systemnoggrannhet påverkas inte i hög grad av användarens avstånd från basstationsmottagaren. De flesta av dessa tjänsteleverantörer kräver en abonnemangsavgift för att kunna användas. En känd leverantör är OmniSTAR®.

CORS (Continuously Operating Reference Station)/Network RTK:

En serie av basstationer spridda över ett visst geografiskt område (t.ex. ett landskap/landsdel) som är nätverksanslutna via en central dator och som sänder RTK-korrektionsdata över Internet. CORS-nätverk kan vara offentliga eller privatägda och kan erbjuda gratis signal eller kräva en årlig abonnemangsavgift. Genom åtkomst till ett CORS-nätverk via en mobilanslutning behöver slutanvändaren inte äga en basstation.

Differential GPS (DGPS):

Det vanligaste sättet att korrigera för normalt förekommande GPS-fel. Exempel på DGPS inkluderar WAAS, EGNOS, OmniSTAR® och RTK.

EGNOS (European Geostationary Navigation Overlay Service):

Ett satellitbaserat stödsystem (SBAS) utvecklades gemensamt av European Space Agency (ESA), europeiska gemenskapen och EUROCONTROL. Systemet är gratis att använda och ger differentialkorrigeringstäckning främst över den europeiska kontinenten. EGNOS levererar noggrannheten 15–25 cm/6–10 tum per varv och noggrannheten +/-1 m/3 fot från år till år.

GLONASS (Global Navigation Satellite System):

Ett globalt satellitnavigeringssystem som utvecklats och drivs av de ryska myndigheterna. Det består av ungefär 24 satelliter som kontinuerligt kretsar kring jorden. Medan tidiga GNSS-mottagare vanligtvis använde endast GPS-signaler kan många av dagens GNSS-mottagare använda signaler från både GPS- och GLONASS-systemet, vilket effektivt ökar det totala antalet satelliter som är tillgängliga för användning.

GPS (Global Positioning System) satellitnavigeringssystem:

Namnet på det satellitnavigationsnätverk som upprätthålls av USA:s försvarsdepartement. Det består av ungefär 30 satelliter som kontinuerligt kretsar kring jorden. Termen används även för någon typ av enhet som är beroende av navigations satelliter för sin funktion.

NTRIP (Networked Transportation of RTCM via Internet Protocol):

En internetbaserad applikation som gör RTCM-korrigeringsdata från CORS stationer tillgängliga för vem som helst med en internetuppkoppling och korrekta inloggningsuppgifter till NTRIP-servern. Använder vanligtvis en mobiltelefonlänkning för att komma till internet och NTRIP-servern.

GPS Drift:

Positionsförskjutning som kan orsakas av förändringar i satellitkonstellationen, användning nära träd eller andra hinder och fel i satellitklockor. RTK-korrigering rekommenderas för fältapplikationer där effekterna av GPS-drift måste minimeras.

GNSS (Global Navigation Satellite System):

En allmän term som hänvisar till en mottagares användning av flera satellitnavigeringssystem för att beräkna sin position. Exempel på dessa system inkluderar: GPS som utvecklades av USA och GLONASS av Ryssland. Ytterligare system under utveckling inkluderar Galileo från EU och Compass från Kina. Nya generationens GNSS-mottagarna konstrueras för att kunna utnyttja flera GNSS-signaler (som till exempel GPS och GLONASS). Beroende på konstellationen och önskade noggrannhetsnivåer kan systemets prestanda förbättras genom att ha tillgång till ett större antal satelliter.

RTK (Real Time Kinematic):

För närvarande det mest exakta GPS-korrigeringsystemet som är tillgängligt som använder en landbaserad referensstation relativt nära GPS-mottagaren. RTK kan ge centimernoggrannhet för varje varv och ger även positionsstabilitet från år till år. RTK-användare kan ha egna basstationer, prenumerera på RTK-nätverk eller använda CORS.

SBAS (Satellite Based Augmentation System):

En allmän term som används för alla satellitbaserade differentialkorrigeringssystem. Exempel på SBAS inkluderar: WAAS i USA, EGNOS i Europa och MSAS i Japan. Ytterligare SBAS som täcker andra delar av världen kommer sannolikt att göras tillgängliga i framtiden.

WAAS (Wide-Area Augmentation System):

En satellitkorrigeringstjänst som utvecklats av Federal Aviation Administration (FAA). Det är gratis att använda och ger täckning över hela USA och delar av Kanada och Mexiko. WAAS levererar noggrannheten 15-25 cm/6-10 tum per varv och noggrannheten +/-1 m/3 fot från år till år.

KAPITEL 6 – REDSKAPSINSTÄLLNING

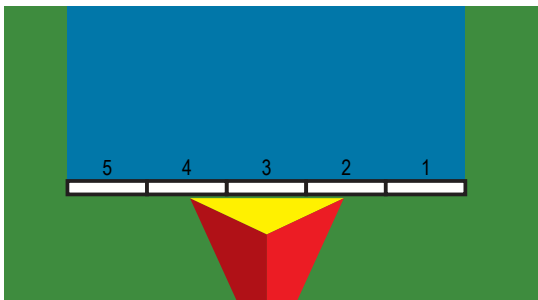
Verktögsinställningar används för att fastställa de olika inställningar som är förknippade med rakt läge, spridarläge och sicksacksläge. Inställningar kommer att variera beroende på om det finns sektionsskontroll: SmartCable, Section Driver Module (SDM) eller Switch Function Module (SFM).

REDSKAPSTYP

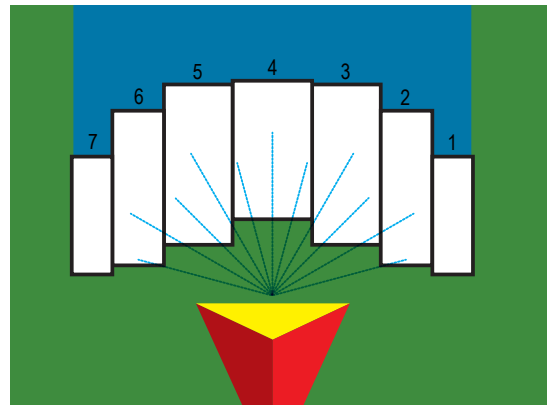
Redskapstyp väljer den typ av applikationsmönster som bäst representerar ditt system.

- I rakt läge – bomsektionerna har ingen längd och är i en linje på ett fast avstånd från antennen
- I spridarläge – en virtuell linje skapas i linje med leveransdiskarna från vilka applikationssektionen eller sektionerna kan variera i längd och kan vara på olika linjen från linjen (tillgängligheten beror på den specifika utrustningen i systemet)
- I spridd läge – en virtuell linje skapas i linje med sektion 1 från vilka applikationssektionen eller sektionerna inte har någon längd och kan vara på olika avstånd från antennen (tillgängligheten beror på den specifika utrustningen i systemet)

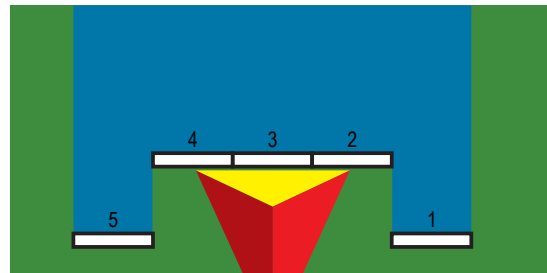
Figur 6-1: Redskapstyp – rak



Figur 6-2: Redskapstyp – spridare



Figur 6-3: Redskapstyp – spridd



Avsnittsnummer

Sektionerna är numrerade från vänster till höger i maskinens framåtgående riktning.

Rak

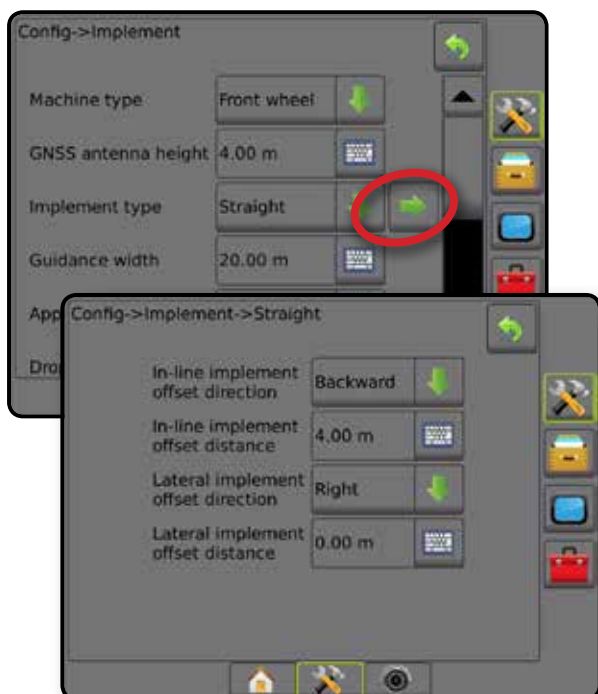
Bomsektionerna har ingen längd och är i en linje på ett fast avstånd från antennen.

Enkelsektion

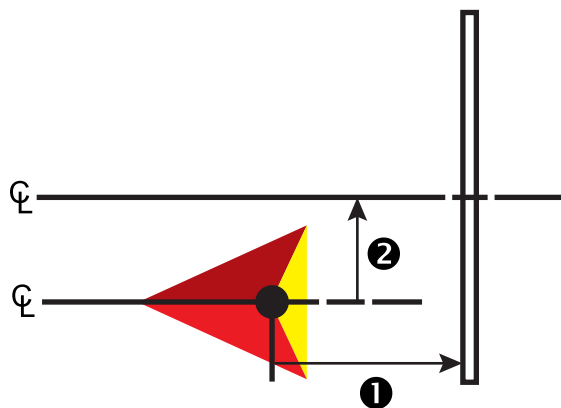
Ingen sektionsskontroll finns på systemet.

1. Välj redskapstypen **Rak** på redskapsskärmen.
2. Tryck på redskapstypen pilen NÄSTA SIDA ➡.
3. Välj mellan:
 - ▶ Redskapets raka offsetriktning ❶ – används för att ange om redskapet är placerat framför eller bakom GNSS-antennen när fordonet rör sig i riktningen framåt
 - ▶ Redskapets raka offsetavstånd ❶ – används för att definiera det raka avståndet från GNSS-antennen till redskapet.
 - ▶ Redskapets laterala offset-riktning ❷ – används för att välja sidoriiktningen från maskinens mittlinje till redskapets mitt när man tittar i samma riktning som maskinens framåtriktning
 - ▶ Redskapets laterala offset-avstånd ❷ – används för att definiera sidoavståndet från maskinens mittlinje till redskapets mitt
4. Tryck på RETURPILEN ↶ för att återgå till redskapsskärmen eller sidofliken KONFIGURATION ⚙ för att återgå till den huvudsakliga konfigurationsskärmen.

Figur 6-4: Enkelsektion



Figur 6-5: Offsetriktningar och avstånd

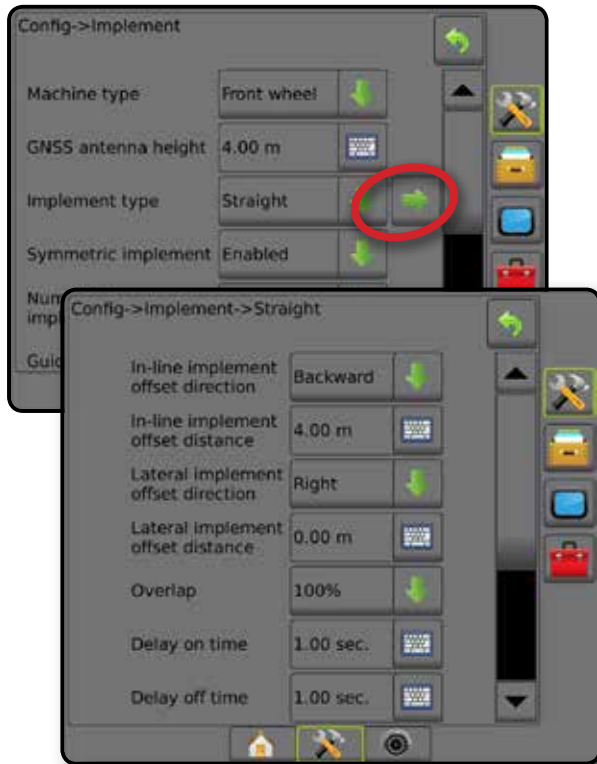


Flera sektioner

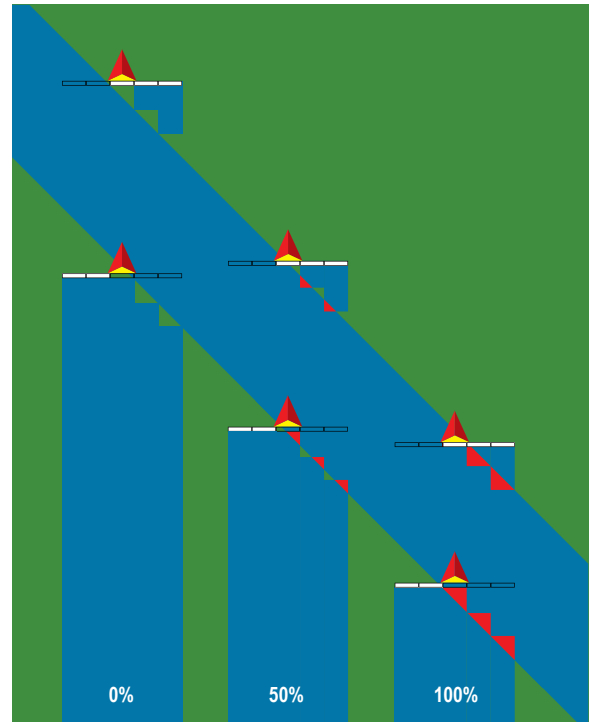
Sektionskontroll är tillgänglig (SmartCable, Section Driver Module (SDM) eller Switch Function Module (SFM) eller ISOBUS).

1. Välj redskapstypen **Rak** på redskapsskärmen.
2. Tryck på redskapstypen pilen NÄSTA SIDA ➡.
3. Välj mellan:
 - ▶ Redskapets raka offsetriktning ❶ – används för att ange om redskapet är placerat framför eller bakom GNSS-antennen när fordonet rör sig i riktningen framåt
 - ▶ Redskapets raka offsetavstånd ❶ – används för att definiera det raka avståndet från GNSS-antennen till redskapet.
 - ▶ Redskapets laterala offset-riktning ❷ – används för att välja sidoriiktningen från maskinens mittlinje till redskapets mitt när man tittar i samma riktning som maskinens framåtriktning
 - ▶ Redskapets laterala offset-avstånd ❷ – används för att definiera sidoavståndet från maskinens mittlinje till redskapets mitt
 - ▶ Överlappning – används för att definiera mängden tillåten överlappning när automatisk sektionsskontroll används
 - ▶ Fördröj starttid – används för att ange tiden när en sektion slås på när man går in i ett område som inte har bearbetats
OBS! Om applikationen sätts på för snabbt när man går in i ett område som inte har bearbetats, minska fördröjningen av starttiden. Om applikationen sätts på för sent, öka fördröjningen av starttiden.
 - ▶ Fördröj av-tid – används för att ange tiden när en sektion slås av när man går in i ett område som har bearbetats
OBS! Om applikationen slås av för snabbt när man går in i ett område som har bearbetats, minska fördröjningen av av-tiden. Om applikationen slås av för sent, öka fördröjningen av av-tiden.
4. Tryck på RETURPILEN ↶ för att återgå till redskapsskärmen eller sidofliken KONFIGURATION ⚙ för att återgå till den huvudsakliga konfigurationsskärmen.

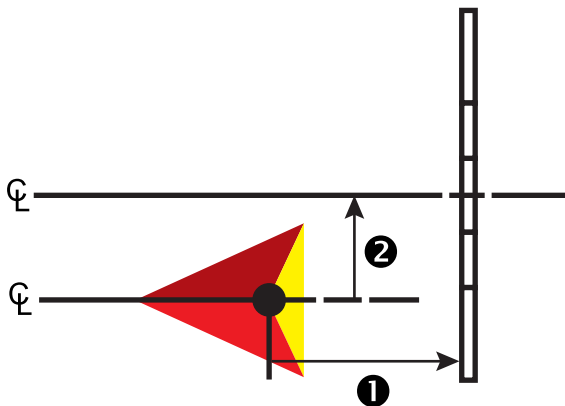
Figur 6-6: Flera sektioner



Figur 6-8: Överlappning



Figur 6-7: Offsetriktningar och avstånd



Spridare – TeeJet

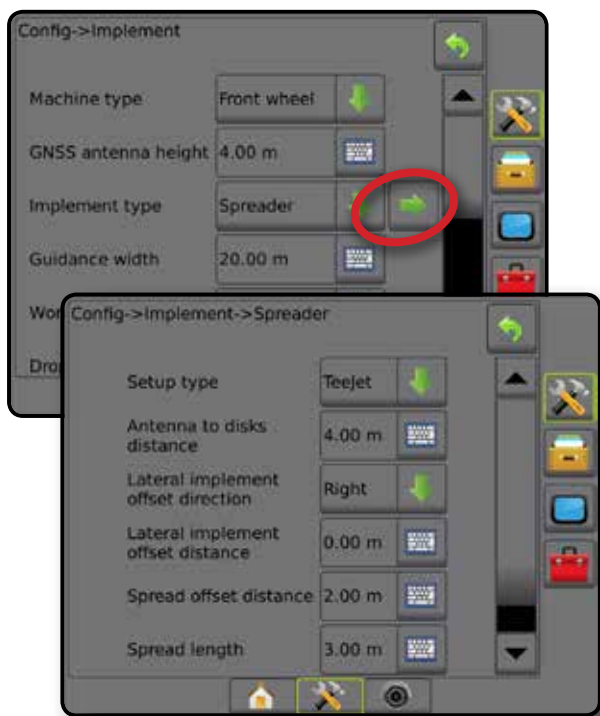
En virtuell linje skapas i linje med leveransdiskarna från vilka applikationssektionen eller sektionerna kan variera i längd och kan vara på olika avstånd från linjen (tillgängligheten beror på den specifika utrustningen i systemet).

Enkelsektion

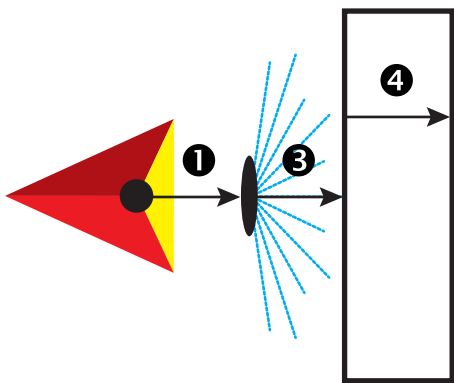
Ingen sektionsskontroll finns på systemet.

- Välj **redskapstypen** Spridare på redskapsskärmen.
- Tryck på redskapstypen pilen NÄSTA SIDA ➡.
- Välj mellan:
 - Inställningstyp – används för att välja spridartypen **TeeJet**
 - Avstånd från antenn till skiva ① – används för att definiera avståndet från GNSS-antennen till skivorna eller spridningsmekanismen
 - Redskapets laterala offset-riktning ② – används för att välja sidoriiktningen från maskinens mittlinje till redskapets mitt när man tittar i samma riktning som maskinens framåtriktning
 - Redskapets laterala offset-avstånd ③ – används för att definiera sidoavståndet från maskinens mittlinje till redskapets mitt
 - Sprid ut offsetsavstånd ④ – används för att ange avståndet mellan skivorna, eller spridningsmekanismen, och där produkten först når marken för sektionen
 - Spridningslängd ⑤ – används för att ange applikationslängden för sektionen
- Tryck på RETURPILEN ↶ för att återgå till redskapsskärmen eller sidofliken KONFIGURATION ⚙ för att återgå till den huvudsakliga konfigurations-skärmen.

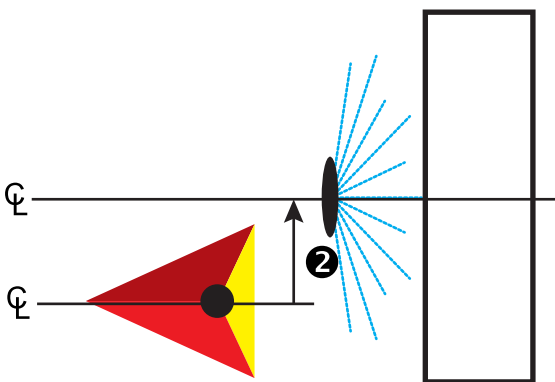
Figur 6-9: Enkelsektion



Figur 6-10: Avstånd och längd



Figur 6-11: Sidooffsetriktningar och avstånd

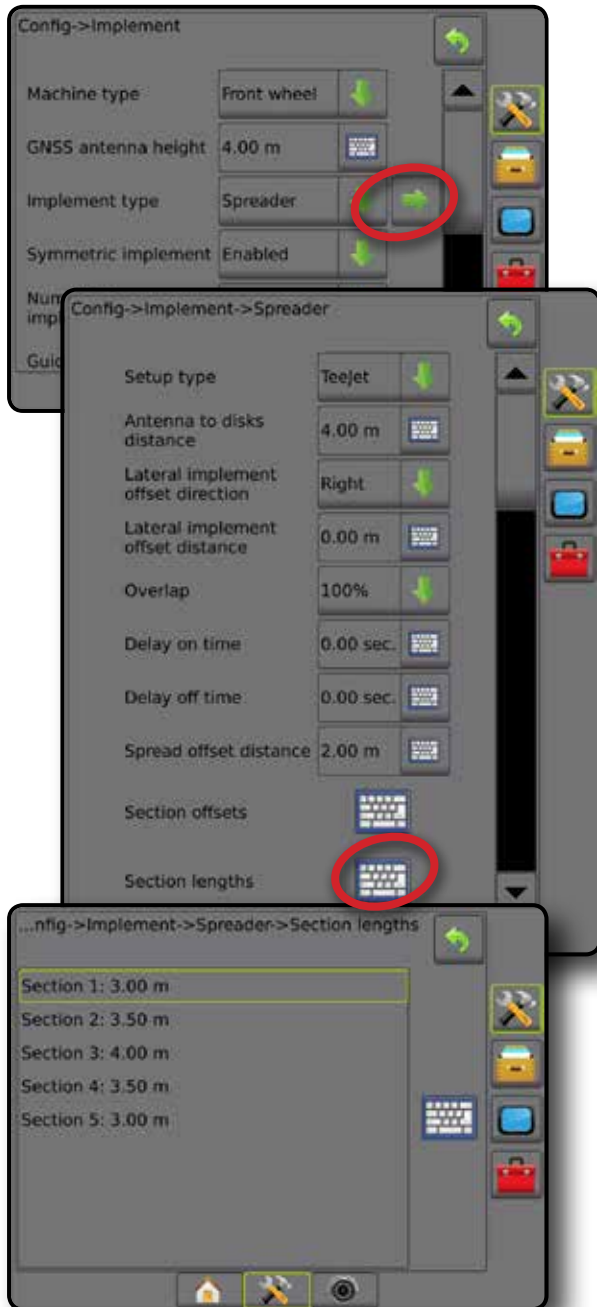


Flera sektioner

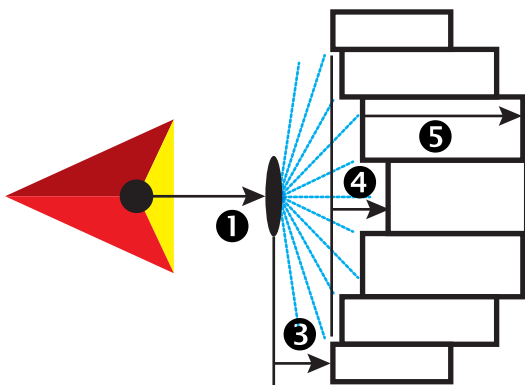
Sektionskontroll är tillgänglig (SmartCable, Section Driver Module (SDM) eller Switch Function Module (SFM) eller ISOBUS).

- Välj **redskapstypen** Spridare på redskapsskärmen.
- Tryck på redskapstypen pilen NÄSTA SIDA ➡.
- Välj mellan:
 - Inställningstyp – används för att välja spridartypen **TeeJet**
 - Avstånd från antenn till skiva ❶ – används för att definiera avståndet från GNSS-antennen till skivorna eller spridningsmekanismen
 - Redskapets laterala offset-riktning ❷ – används för att välja sidoriiktningen från maskinens mittlinje till redskapets mitt när man tittar i samma riktning som maskinens framåtriktning
 - Redskapets laterala offset-avstånd ❷ – används för att definiera sidoavståndet från maskinens mittlinje till redskapets mitt
 - Överlappning – används för att definiera mängden tillåten överlappning när automatisk sektionsskontroll används
 - Fördröj starttid – används för att ange tiden när en sektion slås på när man går in i ett område som inte har bearbetats
OBS! Om applikationen sätts på för snabbt när man går in i ett område som inte har bearbetats, minska fördröjningen av starttiden. Om applikationen sätts på för sent, öka fördröjningen av starttiden.
 - Fördröj av-tid – används för att ange tiden när en sektion slås av när man går in i ett område som har bearbetats
OBS! Om applikationen slås av för snabbt när man går in i ett område som har bearbetats, minska fördröjningen av av-tiden. Om applikationen slås av för sent, öka fördröjningen av av-tiden.
 - Sprid ut offsetsavstånd ❸ – används för att ange avståndet mellan skivorna, eller spridningsmekanismen, och där produkten först når marken för sektion 1.
 - Sektionsoffset ❹ – används för att fastställa offsetsavståndet mellan sektion 1 och (spridningsoffsetlinjen) till den ledande gränsen för varje sektion. Sektion 1 är alltid 0. Alla andra sektioner kan vara på olika avstånd.
 - Sektionslängd ❺ – används för att ange applikationslängden i varje sektion. Varje sektion kan vara av olika längd.
OBS! Sektionerna är numrerade från vänster till höger i maskinens framåtgående riktning.
- Tryck på RETURPILEN ↶ för att återgå till redskapsskärmen eller sidofliken KONFIGURATION ⚡ för att återgå till den huvudsakliga konfigurationsskärmen.

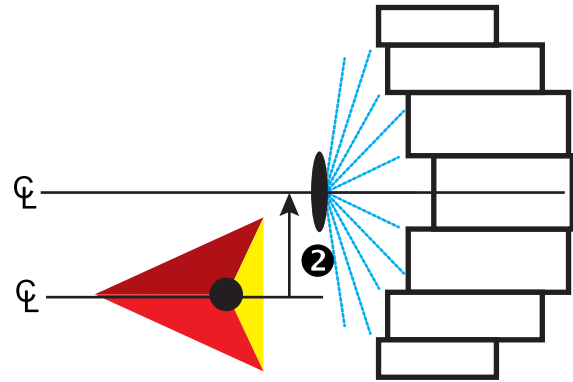
Figur 6-12: Flera sektioner



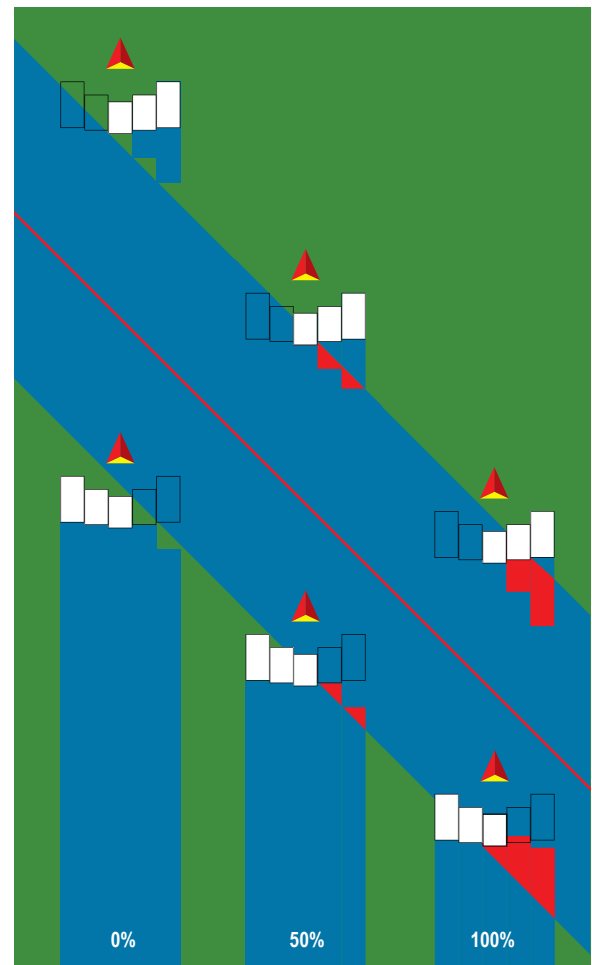
Figur 6-13: Avstånd och längd



Figur 6-14: Sidooffsetriktningar och avstånd



Figur 6-15: Överlappning



Spridare – OEM

En virtuell linje skapas i linje med leveransdiskarna från vilka applikationssektionen eller sektionerna kan variera i längd och kan vara på olika avstånd från linjen.

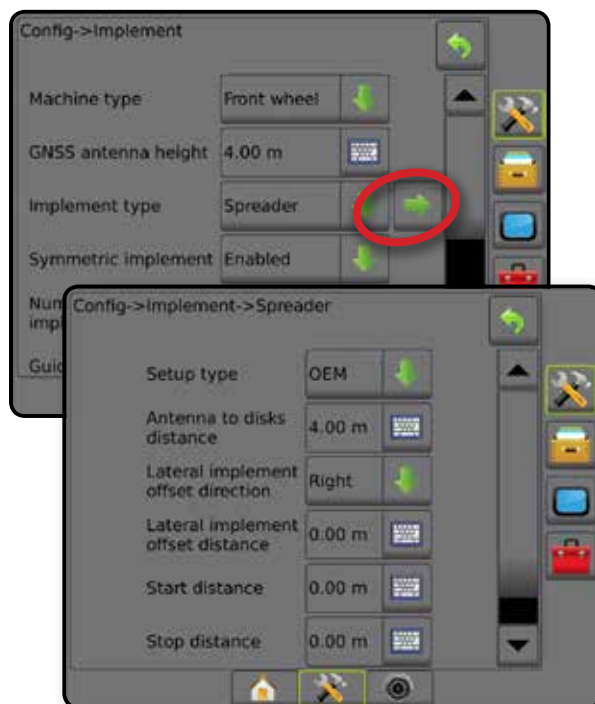
Enkelsektion

Ingen sektionsskontroll finns på systemet.

1. Välj **redskapstypen** Spridare på redskapsskärmen.
2. Tryck på redskapstypen pilen NÄSTA SIDA ➡.
3. Välj mellan:
 - ▶ Inställningstyp – används för att välja spridartypen **OEM**
 - ▶ Avstånd från antenn till skiva – används för att definiera avståndet från GNSS-antennen till skivorna eller spridningsmekanismen
 - ▶ Redskapets laterala offset-riktning – används för att välja sidoriiktningen från maskinens mittlinje till redskapets mitt när man tittar i samma riktning som maskinens framåtriktning
 - ▶ Redskapets laterala offset-avstånd – används för att definiera sidoavståndet från maskinens mittlinje till redskapets mitt
 - ▶ Startavstånd – används för att ange startavståndet när man lämnar ett bearbetat område (rådfråga spridningstillverkaren för värdet)
 - ▶ Stoppavstånd – används för att ange stoppavståndet när man går in i ett bearbetat område (rådfråga spridningstillverkaren för värdet)

OBS! Rådfråga spridningstillverkaren för start- och stoppavstånd.
4. Tryck på RETURPILEN ↶ för att återgå till redskapsskärmen eller sidofliken KONFIGURATION ⚙ för att återgå till den huvudsakliga konfigurationsskärmen.

Figur 6-16: Enkelsektion



Flera sektioner

Sektionskontroll är tillgänglig (SmartCable, Section Driver Module (SDM) eller Switch Function Module (SFM) eller ISOBUS).

1. Välj **redskapstypen** Spridare på redskapsskärmen.
2. Tryck på redskapstypen pilen NÄSTA SIDA ➡.
3. Välj mellan:
 - ▶ Inställningstyp – används för att välja spridartypen **OEM**
 - ▶ Avstånd från antenn till skiva – används för att definiera avståndet från GNSS-antennen till skivorna eller spridningsmekanismen
 - ▶ Redskapets laterala offset-riktning – används för att välja sidoriiktningen från maskinens mittlinje till redskapets mitt när man tittar i samma riktning som maskinens framåtriktning
 - ▶ Redskapets laterala offset-avstånd – används för att definiera sidoavståndet från maskinens mittlinje till redskapets mitt
 - ▶ Startavstånd – används för att ange startavståndet när man lämnar ett bearbetat område (rådfråga spridningstillverkaren för värdet)
 - ▶ Stoppavstånd – används för att ange stoppavståndet när man går in i ett bearbetat område (rådfråga spridningstillverkaren för värdet)

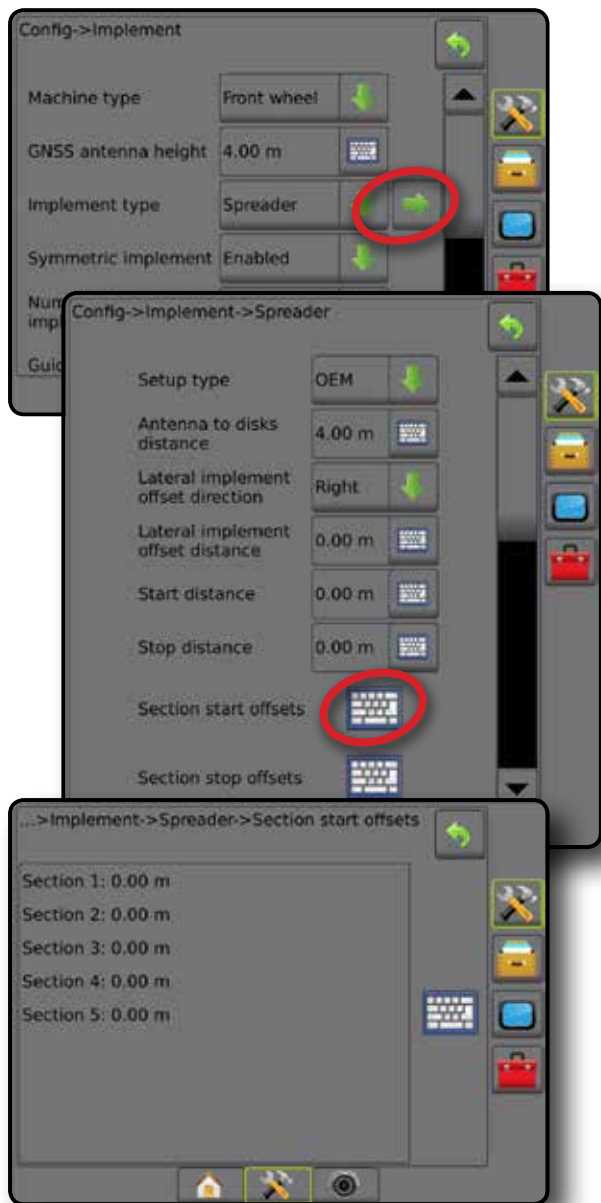
OBS! Rådfråga spridningstillverkaren för start- och stoppavstånd.
- ▶ Sektionsstartoffset – används för att fastställa offsetsavståndet mellan sektion 1 till den ledande gränsen för varje sektion. Sektion 1 är alltid 0. Alla andra sektioner kan vara på olika avstånd.

- Sektionsstoppoffset – används för att fastställa offsetsavståndet mellan sektion 1 till den bakkanten för varje sektion. Varje sektion kan vara av olika avstånd.

OBS! Rådfråga spridningstillverkaren för sektionens offsetvärden för start och stopp. Sektionerna är numrerade från vänster till höger i maskinens framåtgående riktning.

- Tryck på RETURPILEN ↶ för att återgå till redskapsskärmen eller sidofliken KONFIGURATION ⚙ för att återgå till den huvudsakliga konfigurations-skärmen.

Figur 6-17: Flera sektioner



Spridd

En virtuell linje skapas i linje med sektion 1 från vilka applikationssektionen eller sektionerna kan sakna längd och kan vara på olika avstånd från linjen.

Flera sektioner

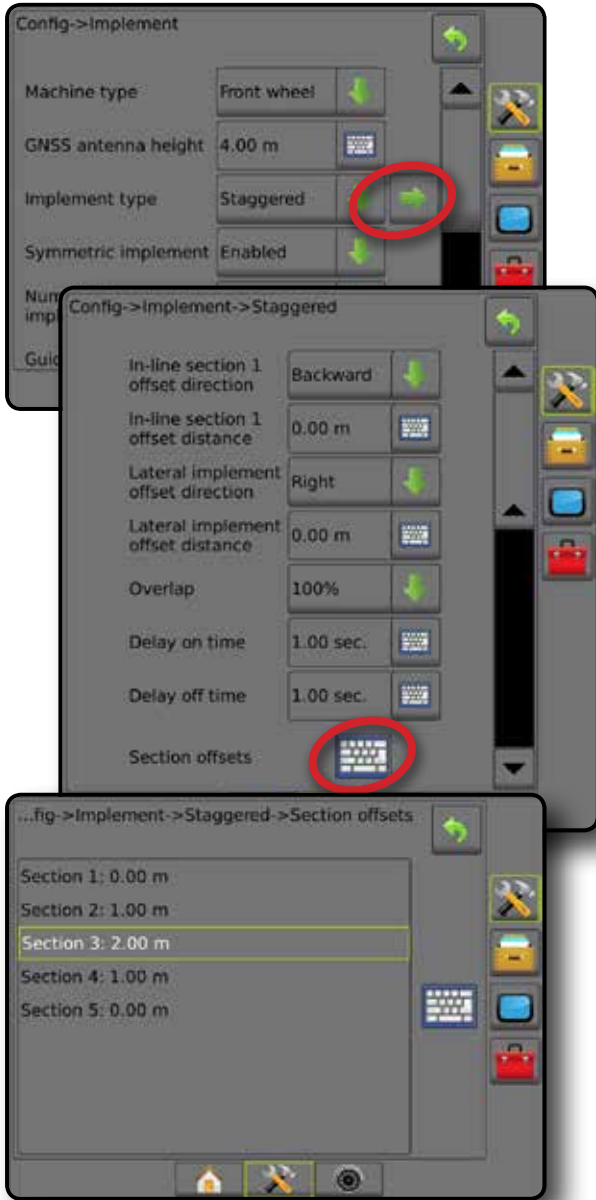
Sektionskontroll är tillgänglig (SmartCable, Section Driver Module (SDM) eller Switch Function Module (SFM) eller ISOBUS).

- Välj **redskapstypen** Spridd på redskapsskärmen.
- Tryck på redskapstypen pilen NÄSTA SIDA ➡.
- Välj mellan:

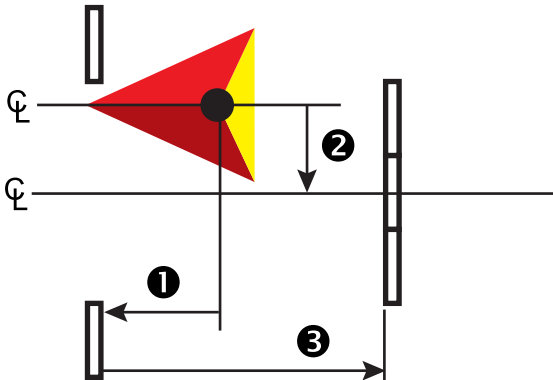
- Sektion 1 rak offsetriktning ❶ – används för att ange om Sektion 1 (nollpunkten för sektionsoffset) är placerad framför eller bakom GNSS-antennen när fordonet rör sig i riktningen framåt
- Rakt offsetavstånd för sektion 1 ❶ – används för att definiera det raka avståndet från GNSS-antennen till sektion 1 (nollpunkten för sektionsoffset)
- Redskapets laterala offset-riktning ❷ – används för att välja sidoriiktningen från maskinens mittlinje till redskapets mitt när man tittar i samma riktning som maskinens framåtriktning
- Redskapets laterala offset-avstånd ❷ – används för att definiera sidoavståndet från maskinens mittlinje till redskapets mitt
- Överlappning – används för att definiera mängden tillåten överlappning när automatisk sektionsskontroll används
- Fördröj starttid – används för att ange tiden när en sektion slås på när man går in i ett område som inte har bearbetats
OBS! Om applikationen sätts på för snabbt när man går in i ett område som inte har bearbetats, minska fördröjningen av starttiden. Om applikationen sätts på för sent, öka fördröjningen av starttiden.
- Fördröj av-tid – används för att ange tiden när en sektion slås av när man går in i ett område som har bearbetats
OBS! Om applikationen slås av för snabbt när man går in i ett område som har bearbetats, minska fördröjningen av av-tiden. Om applikationen slås av för sent, öka fördröjningen av av-tiden.
- Sektionsoffset ❸ – används för att fastställa offsetsavståndet mellan sektion 1 (från rak linje till sektion 1 avståndslinje) till varje sektion. Positivt offsetvärde kommer att förflytta sektionen bakom sektion 1. Negativt offsetvärde kommer att förflytta sektionen framför sektion 1. Sektion 1 är alltid 0. Alla andra sektioner kan vara på olika avstånd.

- Tryck på RETURPILEN ↶ för att återgå till redskapsskärmen eller sidofliken KONFIGURATION ⚙ för att återgå till den huvudsakliga konfigurations-skärmen.

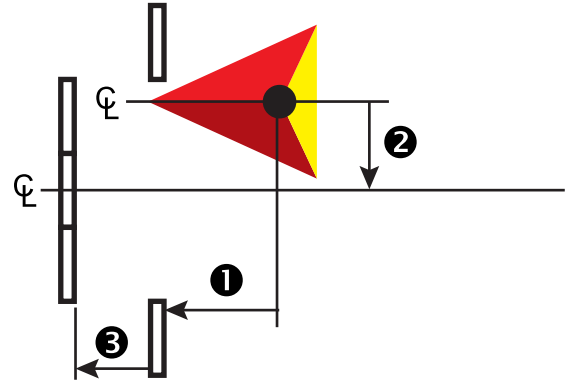
Figur 6-18: Flera sektioner



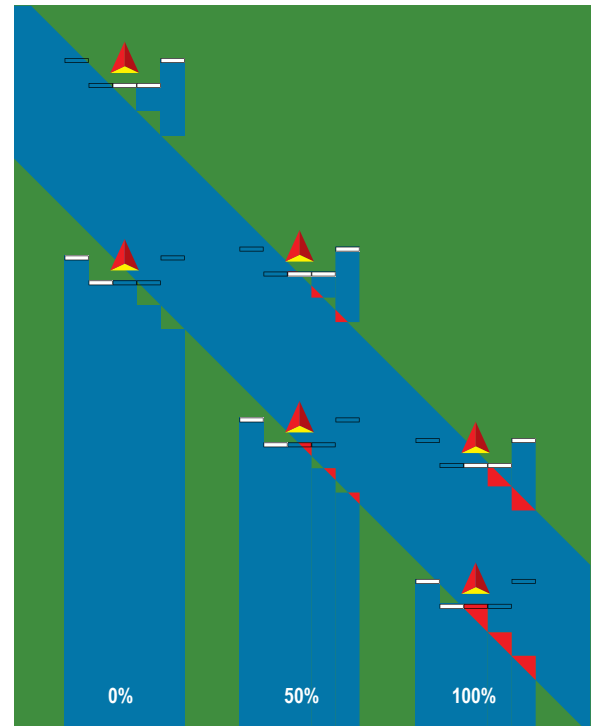
Figur 6-19: Offsetriktningar och avstånd – bakom sektion 1



Figur 6-20: Offsetriktningar och avstånd – framför sektion 1



Figur 6-21: Överlappning







APPLIKATION ELLER ARBETSBREDD

Applikationsbredd [redskapstypen rak eller spridd] eller Arbetsbredd [redskapstypen spridare] används för att ange bredden för den inre delen eller bredden för varje sektion för att beräkna den totala bredden av redskapet.

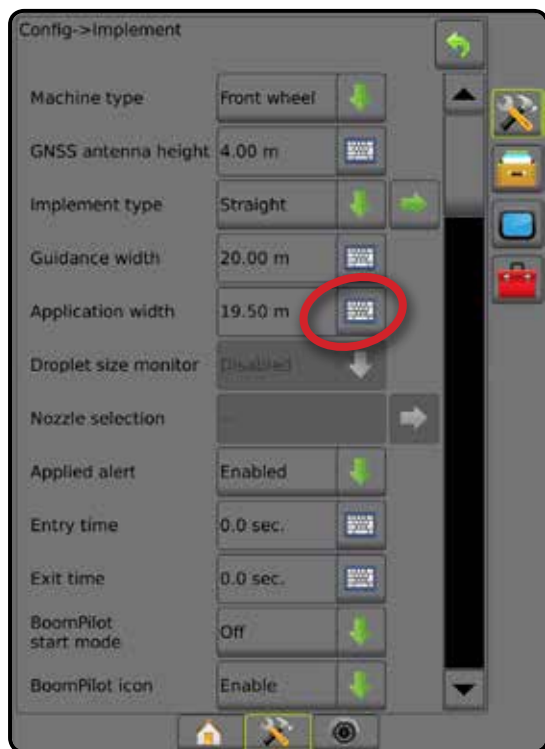
Enkelsektion

Ingen sektionsskontroll finns på systemet.

Applikationsbredd eller arbetsbredd används för att ange den totala bredden för en enskild sektion på redskapet. Intervallet är från 1,0 till 75,0 meter.

1. Tryck på sidofliken på KONFIGURATION .
2. Tryck på **Redskap**.
3. Tryck på ikonen Applikationsbredd [redskapstypen rak] eller Arbetsbredd [redskapstypen spridare] på KNAPPSATSEN .
4. Använd nummerknapparna för att ange ett värde.
5. Tryck på RETURPILEN  eller sidofliken KONFIGURATION  för att återgå till den huvudsakliga konfigurationsskärmen.






Figur 6-22: Enkelsektion – applikations- eller arbetsbredd



Flera sektioner

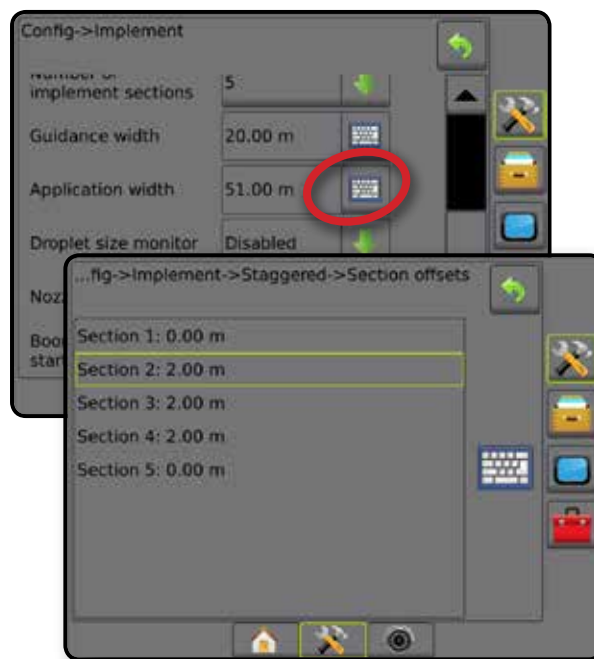
Sektionskontroll är tillgänglig (SmartCable, Section Driver Module (SDM) eller Switch Function Module (SFM) eller ISOBUS).

Applikationsbredd eller arbetsbredd används för att ange den totala bredden för en enskild sektion på redskapet. Varje sektion kan vara av olika bredd. Sektionerna är numrerade från vänster till höger i maskinens framåtgående riktning. Intervallet för varje sektion är 0,0 till 75,0 meter. Totalt för alla sektioner måste vara mer än 1.0 meter.

1. Tryck på sidofliken på KONFIGURATION .
2. Tryck på **Redskap**.
3. Tryck på ikonen Applikationsbredd [redskapstypen rak eller spridd] eller Arbetsbredd [redskapstypen spridare] på KNAPPSATSEN .
4. Markera det avsnitt som ska anges eller redigeras.
5. Tryck på KNAPPSATS-ikonen .
6. Använd den numeriska knappsatsen för att ange bredden för den valda sektionen.
7. Tryck på RETURPILEN  eller sidofliken KONFIGURATION  för att återgå till redskapsskärmen eller den huvudsakliga konfigurationsskärmen.

OBS! Om symmetrisk redskapslayout har aktiverats och det första av varje par av inriktade sektioner kommer att vara tillgängligt för markering.

Figur 6-23: Flera sektioner – applikations- eller arbetsbredd



JUSTERING AV REDSKAPETS LATERALA OFFSET-AVSTÅND

Redskapets laterala offset-avstånd används för att definiera sidoavståndet från maskinens mittlinje till redskapets mitt. När kartläggning på skärmen inte visar någon överlappning eller spalt, men fältapplikationen konsekvent ger en överlappning eller spalt endast på en sida i färdriktningen ska en sidledsjustering av offsetsavståndet beräknas och anges för redskapets offsetsavståndsvärde.

Om en självdriven spridare används ska beräkning av GNSS offset-justering användas för att beräkna justeringen av redskapets offsetsavstånd.

Om ett draget verktyg används ska beräkning av redskapets offset-justering användas för att beräkna justeringen av redskapets offsetsavstånd.

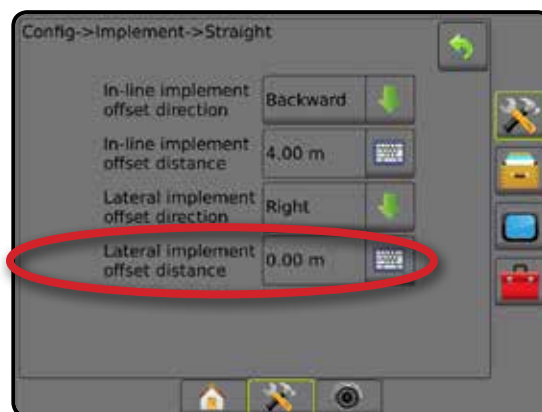
OBS! När du använder assisterad/automatisk styrning, om kartläggning på skärmen visar överlappningar och spalter kan justeringar behöva göras för assisterad/automatisk styrningsinställningar.

Beräkning av GNSS offset-justering

För att beräkna en GNSS-offsetjustering genom användning av samma spår linje:

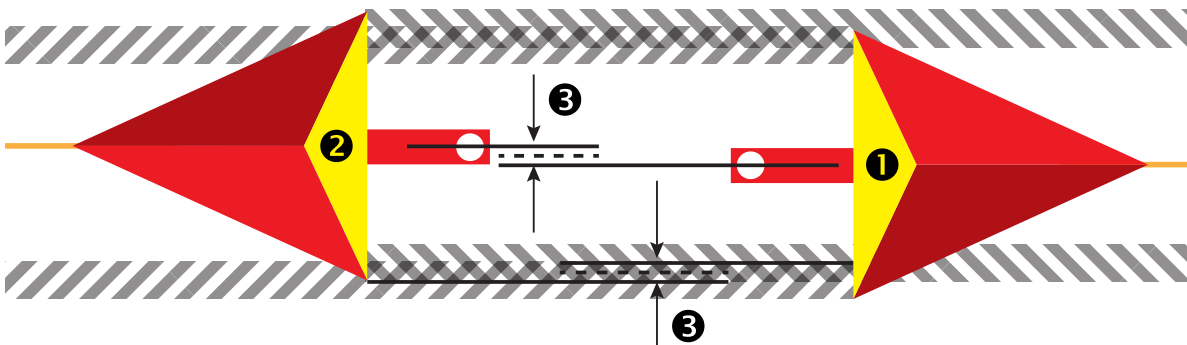
1. Skapa en rak AB-linje.
2. Med assisterad/automatisk styrning inkopplad kör du varv ① minst 30 meter och placerar flaggor vid dragstängen eller bredvid maskinen.
3. Vänd och aktivera assisterad/automatisk styrning för varv ② längs samma AB-spår linje. Placera flaggor vid dragstängen eller bredvid maskinen eller stoppa på AB-spår linjen bredvid de flaggor som du placerade ut under varv ①.
4. Mät skillnaden ③ mellan flaggor från varv ① och varv ②.
5. Dela det uppmätta avståndet ③ i hälften. Denna skillnad kommer att vara offsetjusteringen.
6. Öka eller minska offsetsavståndet efter behov beroende på var fältapplikationens överlappning inträffar och inställningen för det aktuella redskapets offsetriktning.

Figur 6-24: Redskapets laterala offset-avstånd



Fältapplikations- överlappning	Aktuella offsetinställningar		
	Offsetriktning = vänster	Offsetriktning = höger	Offsetriktning = höger Offsetavstånd = 0 fot/m
Till höger om varv ①	Öka offsetvärdet för avståndet	Minska offsetvärdet för avståndet	Öka offsetvärdet för avståndet
Till vänster om varv ①	Minska offsetvärdet för avståndet	Öka offsetvärdet för avståndet	Ändra till redskapets offsetriktning till vänster och öka offsetvärdet för avståndet

Figur 6-25: GNSS-offsetsavstånd



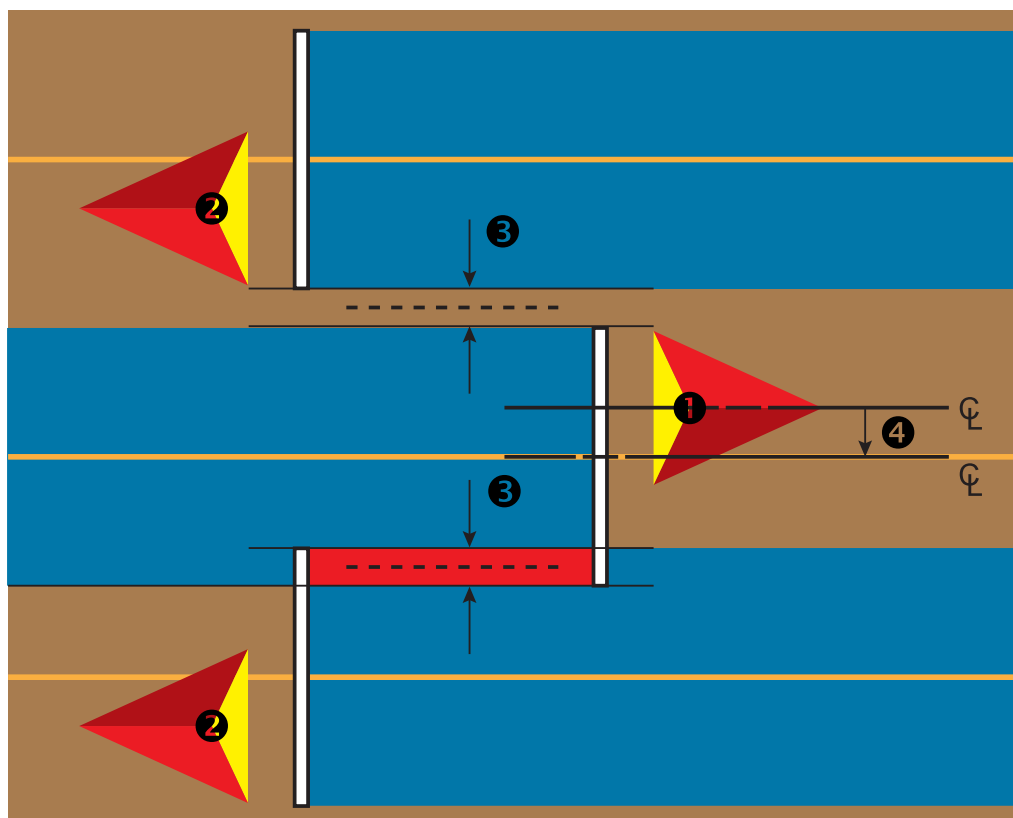
Redskapets laterala offsetjustering

För att beräkna en redskapsoffsetjustering genom användning av intelligande spårinjer:

1. Skapa en rak AB-linje.
2. Med assisterad/automatisk styrning inkopplad kör du varv ① som om du använde redskapet och placera ut flaggor vid redskapets ytterkanter.
3. Vänd och aktivera assisterad/automatisk styrning för varv ② längs intelligande AB-spårinje. Placera ytterligare flaggor i utkanterna för redskapet eller stoppa på AB-spårinjen bredvid de flaggor som du placerade ut under varv ①.
4. Mät skillnaden ⑤ mellan flaggor från varv ① och varv ②.
5. Dela det uppmätta avståndet ③ i hälften. Denna skillnad kommer att vara offsetjusteringen.
6. Öka eller minska offsetavståndet ④ efter behov beroende på var fältapplikationens överlappning inträffar och inställningen för det aktuella redskapets offsetriktning.


Tillämpningsområden	Aktuella offsetinställningar		
	Offsetriktning = vänster	Offsetriktning = höger	Offsetriktning = höger Offsetavstånd = 0 m
Överlappning till höger om varv ① eller Spalt till vänster om varv ①	Öka offsetvärdet för avståndet	Minska offsetvärdet för avståndet	Öka offsetvärdet för avståndet
Överlappning till vänster om varv ① eller Spalt till höger om varv ①	Minska offsetvärdet för avståndet	Öka offsetvärdet för avståndet	Ändra till redskapets offsetriktning till vänster och öka offsetvärdet för avståndet

Figur 6-26: Lateralt avstånd och riktning för redskapsförskjutning

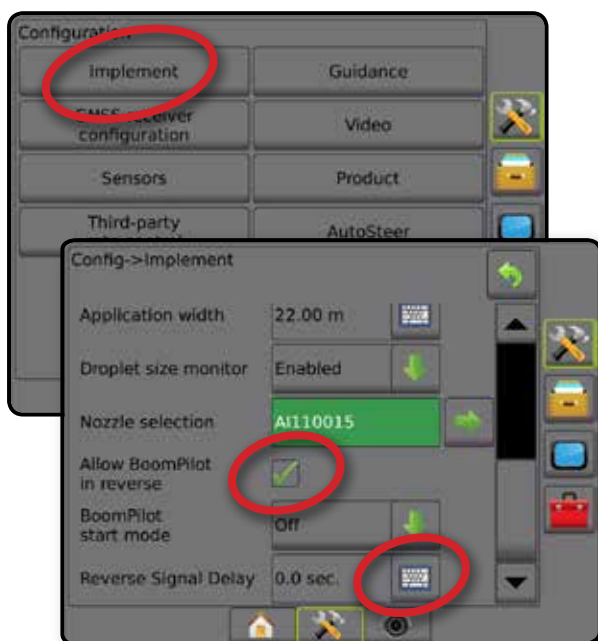


BACKNINGSAVKÄNNINGSMODUL

Inställningen för backningsavkänningsmodul används när en backningsavkänningsmodul läggs till i någon konfiguration. Detta möjliggör applikationskartläggning och kontroll och vägledning på skärmen under backning.

1. Tryck på sidofliken på KONFIGURATION .
2. Tryck på **Redskap**.
3. Förutom standardalternativ kan du välja mellan:
 - ▶ Tillåt BoomPilot under backning – används för att aktivera BoomPilot-funktionen under backning
 - ▶ Fördröjning av backningssignal – används för att ange fördröjningen vid ändring från framåt till bakåt eller från bakåt till framåt varefter fordonsikonen på navigeringsskärmen ändrar riktning

Figur 6-27: Backningsavkänningsmodul

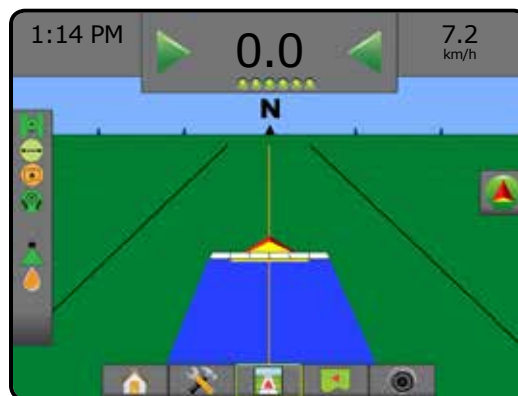


Backning på spårföljningsskärmen

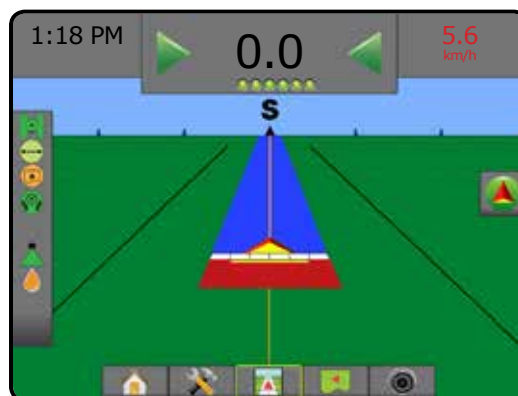
Under backning med BoomPilot under backning aktiverat möjliggör automatisk sektionskontroll. Applikationskartläggning och applikationshastighetskontroll kommer att fungera som om maskinen körs framåt.

◀ Hastigheten i spårföljningsfältet visas röd under backning

Figur 6-28: Körning framåt



Figur 6-29: Körning bakåt







Tillgänglighet med assisterad/automatisk styrning

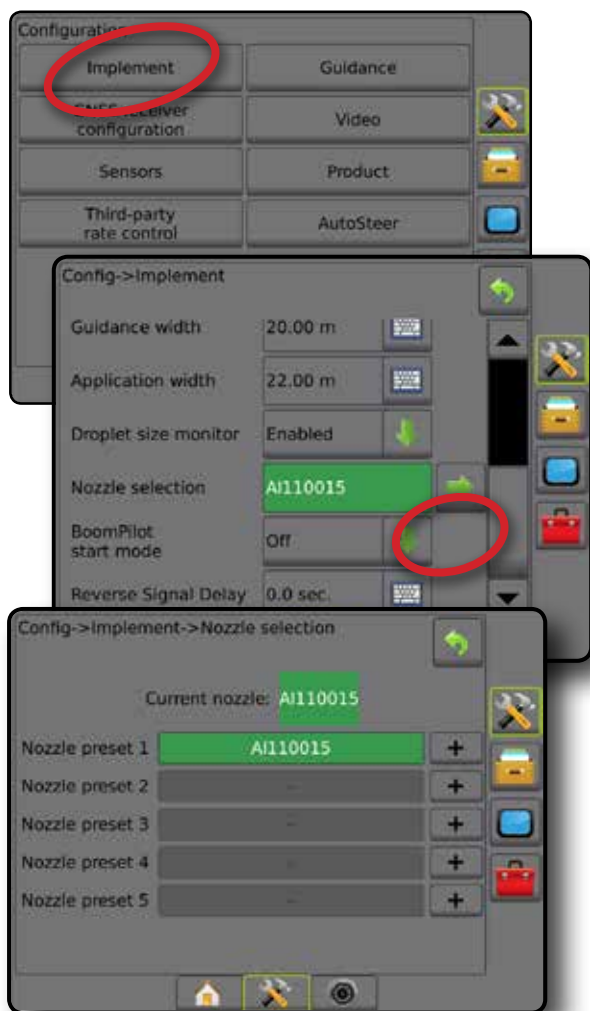
Systemet för assisterad/automatisk styrning inaktiverat	Backningsavkänningsmodul (RSM)	Sektionsdelsmodul (SDM)	Tillgänglighet för Tillåt BoomPilot under backning	Fördröjning backningssignal, tillgänglighet
FieldPilot IV	✓	✓	✓	✓
FieldPilot Pro/UniPilot Pro	✓	✓	✓	✗

VAL AV MUNSTYCKE

När systemet inkluderar en trycksensorgränssnittssats (PSIK) används Val av munstycke för att välja typen av sprutmunstycke (serie och kapacitet) för att bestämma droppstorleken.

1. Tryck på sidofliken på KONFIGURATION .
2. Tryck på **Redskap**.
 - ◀ Aktuellt val av munstycke visas i informationsrutan
3. Tryck på pilen NÄSTA SIDA  vid Val av munstycke.
4. Välj mellan:
 - ▶ Förinställningar för munstycke 1–5 – väljer upp till fem (5) munstycken för snabb åtkomst och det valda aktuella munstycket för att bestämma droppstorleken
 - ▶ Aktuellt munstycke – visar det aktuella munstycket
5. Tryck på RETURPILEN  eller sidofliken KONFIGURATION  för att återgå till den huvudsakliga konfigurationsskärmen.

Figur 6-30: Droppstorleksmonitor

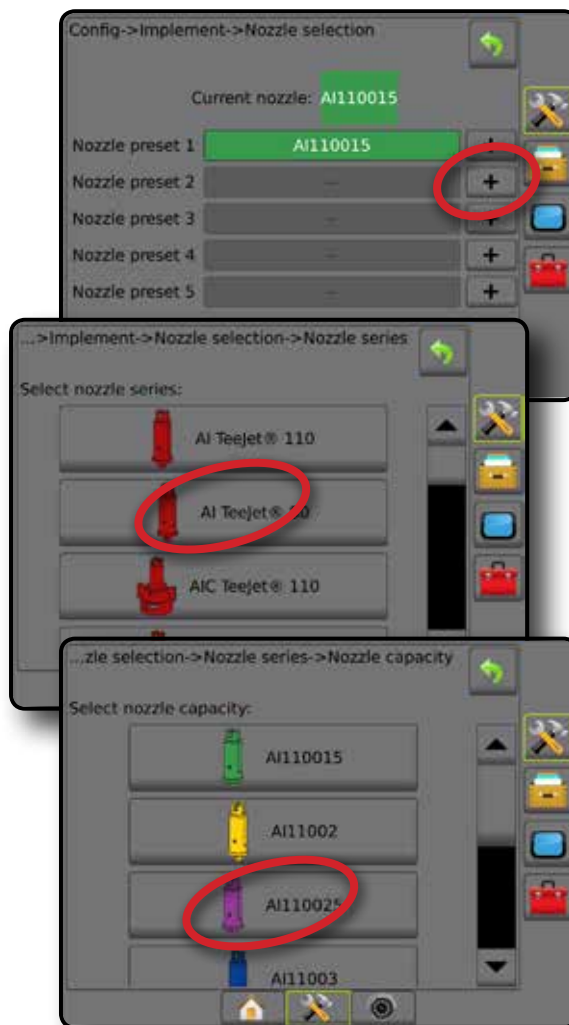


Förinställd

Förinställningar för munstycke tillåter att man sparar upp till fem munstycken för snabb ihågkomst.

1. Tryck **+**.
2. Välj en TeeJet-munstyckesserie.
3. Välj munstyckekapacitet.

Figur 6-31: Förinställt munstycke



Aktuellt munstycke

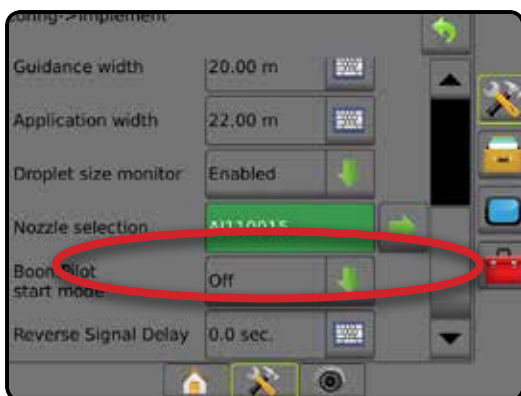
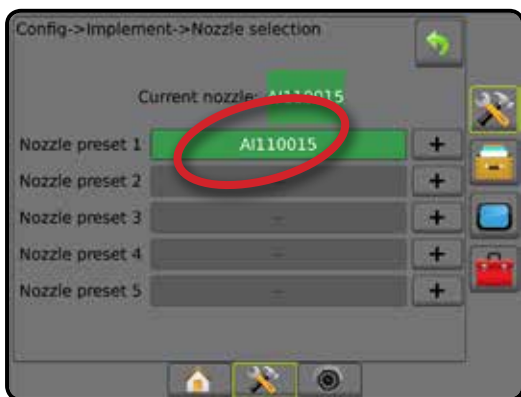
Aktuellt munstycke visar det aktiva munstycket för att bestämma aktuell droppstorlek. Munstycken måste vara förställda för att kunna vara tillgängliga för val av munstycke.

1. Tryck på önskat munstycke.

Det valda munstycket visas:

- ◀ Informationsrutan på redskapsskärmen
- ◀ Skärmen Dropp-/tryckstatus från statusfältet på spårföljningsskärmarna

Figur 6-32: Aktuellt munstycke






DROPPSTORLEKSMONITOR

När systemet inkluderar en trycksensorgränssnittssats (PSIK) kan droppstorleksmonitorn aktiveras/inaktiveras. DSM blir sedan tillgänglig på driftsskärmarna.

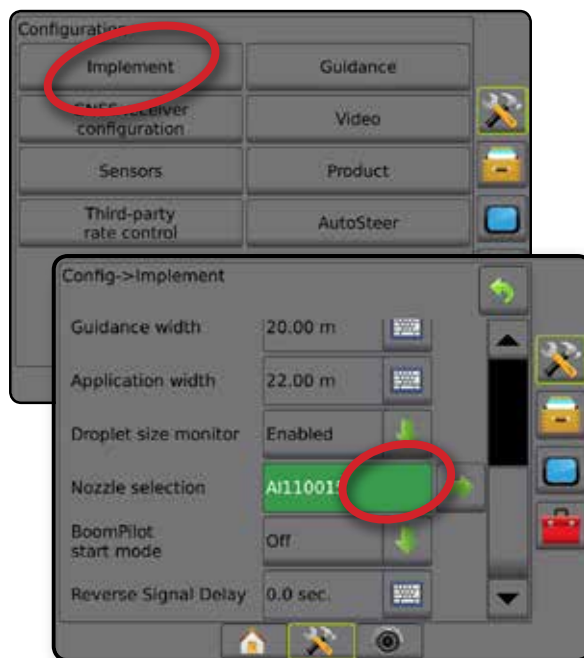
Inställning

Aktivera/inaktivera DSM

1. Tryck på sidofliken på KONFIGURATION .
2. Tryck på **Redskap**.
3. Tryck på **Droppstorleksmonitor**.
4. Välj om droppstorleksmonitorn är aktiverad eller inaktiverad.
5. Tryck på RETURPILEN  eller sidofliken KONFIGURATION  för att återgå till den huvudsakliga konfigurations-skärmen.

OBS! När droppstorleksmonitorn är inaktiverad är skärmen för dropp-/tryckstatus inte tillgänglig i statusfältet på spårföljningsskärmarna.

Figur 6-33: Droppstorleksmonitor



Val av munstycke/aktuellt munstycke

För att fastställa munstyckets förinställningar och det aktuella munstycket, se "Val av munstycke" i detta kapitel.

Trycksensor för in/ut-modul


När en trycksensorgränssnittssats finns används trycksensoralternativen för att ange sensortillverkarens maximala tryckvärdering och ställa in användarbestämda punkter för högt tryck och lågt tryck då larm ska utlösas.

OBS! Mer information ges under "Sensorer" i kapitlet Redskap i denna handbok.

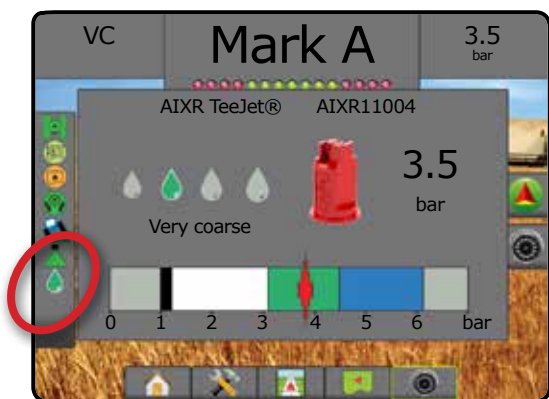
Drift

Statusfält




Skärmen Dropp-/tryckstatus visar information om aktuell status för droppstorleken och systemtrycket.

- Tryck på ikonen DROPP-/TRYCKSTATUS .
- Tryck var som helst på skärmen för att återgå till spårföljningsskärmen.

Figur 6-34: Dropp-/tryckstatus



Dropp-/tryckstatus

-  Färgad = aktiverad. Färgen på droppen är direkt förknippad med den aktuella droppstorleken. Färgalternativen inkluderar: 
-  Överkorsad = inaktiverad
- Ingen ikon = ingen trycksensorgränssnittssats har installerats på systemet

Droppstorlekstabell

Vid val av ett sprutmunestycke som producerar droppstorlekar i en av de åtta droppstorleksklassificeringarna ska du inte glömma att ett enda munstycke kan ge olika droppstorleksklassificeringar vid olika tryck. Ett munstycke kan producera medelstora droppar vid låga tryck och producera en fin droppstorlek när trycket ökar.

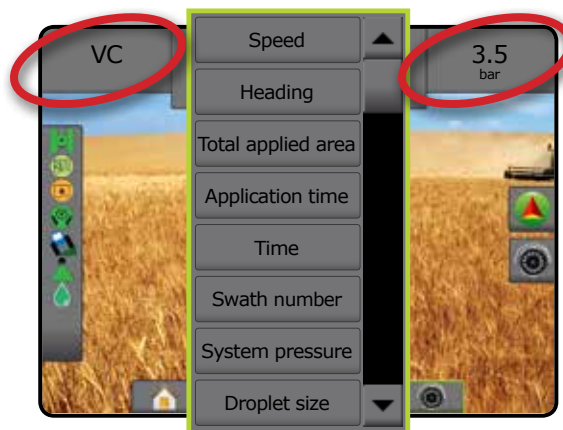
Kategori	Beteckning	Färgkod
Extremt tunn	XF	Violett
Väldigt tunn	VF	Röd
Tunn	F	Orange
Medel	M	Gul
Grov	C	Blå
Väldigt grov	VC	Grön
Extremt grov	XC	Vit
Ultragrov	UC	Svarta

Spårföljningsfält

Spårföljningsfältet håller dig informerad om ditt val av valbar information, inklusive aktuellt systemtryck och aktuell droppstorlek.




- Tryck på rutan VALBAR INFORMATION.
- Välj mellan:
 - Systemtryck – visar det aktuella systemtrycket
 - Droppstorlek – visar det aktuella munstyckets droppstorlek
- Tryck utanför urvalsrutorna för att återgå till spårföljningsskärmen.

Figur 6-35: Valbar information spårföljningsfältet





BOOMPILOT

Beroende på om det finns ett sektionskontrollsystem och i så fall vilken typ av sektionskontroll som används samt vilka alternativ som är aktiverade finns det flera alternativ för sektionskontroll med BoomPilot. Inställningarna för BoomPilot startläge och ikonerna för BoomPilot ändrar hur sektionskontrollen hanteras på spårföljningsskärmarna.

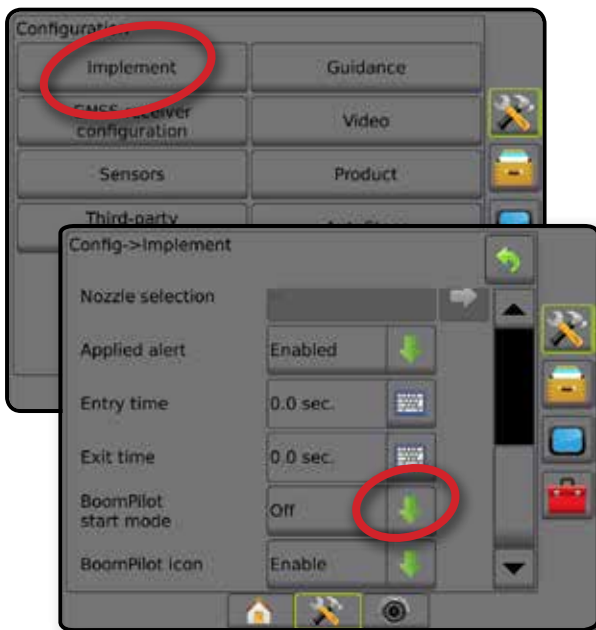
1. Tryck på sidofliken på KONFIGURATION .
2. Tryck på **Redskap**.
3. Välj mellan:
 - ▶ BoomPilot startläge – används för att möjliggöra automatisk aktivering av BoomPilot per hastighet (annars manuellt med hjälp av ikonerna)
 - ▶ BoomPilot-ikonerna – används för att aktivera ikonerna för manuell kontroll av BoomPilot
4. Tryck på RETURPILEN  eller sidofliken KONFIGURATION  för att återgå till den huvudsakliga konfigurations-skärmen.

BoomPilot startläge

BoomPilot startläge används för att ställa in om kontrollen av BoomPilot ska startas automatiskt med hastigheten eller manuellt med BoomPilot-ikonerna.



1. Tryck på sidofliken på KONFIGURATION .
2. Tryck på **Redskap**.
3. Tryck på NED-pilen  för att välja Av eller Automatisk.
 - ◀ Av – BoomPilot kommer att kontrolleras av BoomPilot-ikonerna under Alternativ för navigering och spårföljning på spårföljningsskärmarna
 - ◀ Automatisk – BoomPilot kommer att kontrolleras av hastigheten

Figur 6-36: BoomPilot startläge

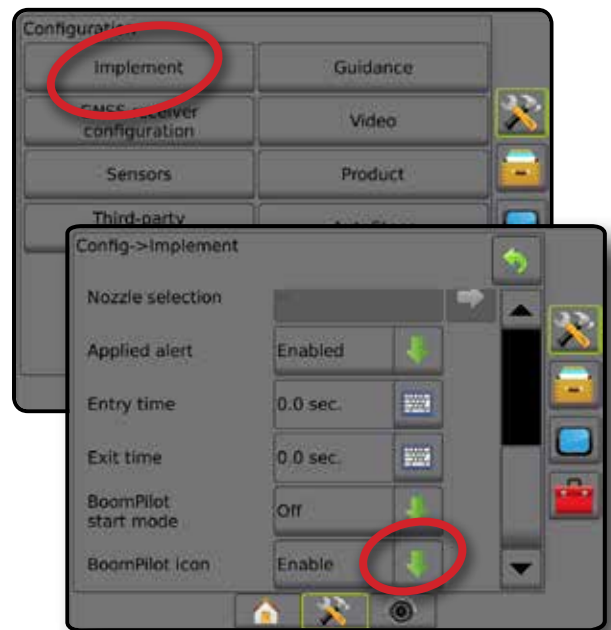


BoomPilot-ikon

BoomPilot-ikonerna används för att aktivera en ikon under alternativ för navigering och spårföljning för manuell kontroll av BoomPilot

1. Tryck på sidofliken på KONFIGURATION .
2. Tryck på **Redskap**.
3. Tryck på NED-pilen  för att välja aktiverad eller inaktiverad.
 - ◀ Aktivera – BoomPilot-ikonerna kommer att vara tillgänglig under Alternativ för navigering och spårföljning på spårföljningsskärmarna för att reglera automatisk sektionskontroll
 - ◀ Inaktivera – BoomPilot-ikonerna kommer inte att vara tillgänglig under Alternativ för navigering och spårföljning

Figur 6-37: BoomPilot-ikon



Figur 6-38: BoomPilot-ikonerna på spårföljningsskärmarna

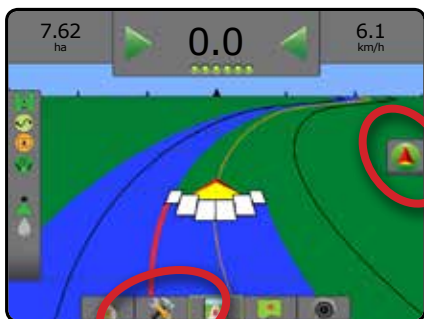


KAPITEL 7 – SPÅRFÖLJNING

Matrix Pro GS möjliggör att produktapplikering och fordonsspårföljning kan utföras samtidigt. När enhetsinstallationen är klar kan spårföljningen påbörjas. Fem spårföljningslägen gör att föraren kan optimera fältarbetet: Rak AB (→), Kurvig AB (↷), Cirkelpivå (⊙), Senaste spår (↶) och Nästa rad (↷). Ytterligare optimering kan uppnås med gränstillämpning (↷), kurvig framåtseende (↷), Returnera till punkt (↶) spårföljning och RealView-spårföljning via video (📹). Dessutom kan funktioner för täcknings- (↷) och applikationskartläggning (↷) visa och registrera produktapplikation och recept- (↷) och målhastighetskartor (📍) kan styra produktapplikationen.

Tre vägledningsskärmar hjälper till att hålla dig informerad.

Fordonsvårföljning skapar en datorgenererad bild av fordonets position, som visas i applikationsområdet.



Fältvårföljning skapar en datorgenererad bild av fordonets position och applikationsområde från ett fågelperspektiv.



Med **RealView-spårföljning** kan direktsänd video visas i stället för en datorgenererad bild.



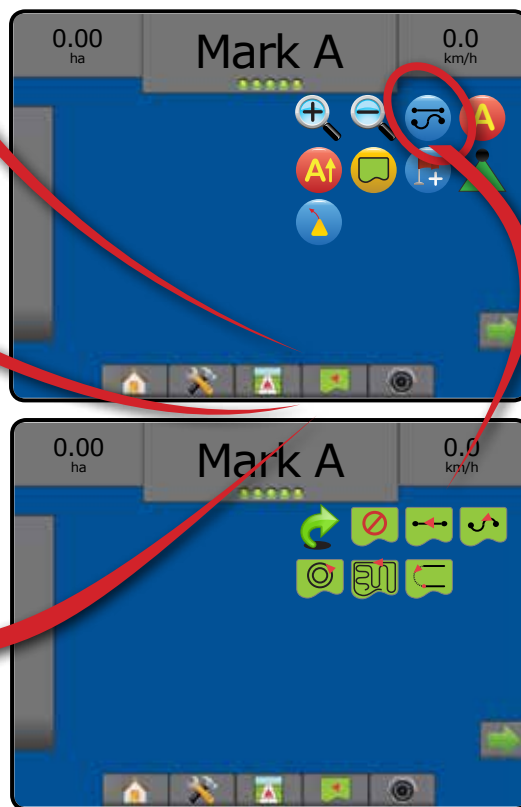
Välj ett spårföljningsläge:

1. Tryck på fliken ALTERNATIV FÖR NAVIGERING OCH SPÅRFÖLJNING (📍) för att visa navigeringsalternativen.
2. Tryck på ikonen för VÄGLEDNINGSLÄGE (📍).
3. Välj mellan:

- ▶ Rak AB-spårföljning (→)
- ▶ Kurvig AB-spårföljning (↷)
- ▶ Cirkelpivå-spårföljning (⊙)
- ▶ Senaste spår-spårföljning* (↶)
- ▶ Nästa rad-spårföljning* (↷)
- ▶ Ingen spårlinje (🚫)













*Spårföljningsalternativ kanske inte är tillgängliga beroende på det servo-/automatstyrningssystem som finns.





Figur 7-1: Välj ett spårföljningsläge




Alternativ på navigeringsskärmar















Alternativ för navigering och spårföljning

Spårföljningsläge	
	Spårföljningsläge – åtkomst till spårföljningslägesalternativ
	Rak AB-spårföljning  – ger spårföljning i rät linje baserat på referenspunkterna A och B
	Kurvig AB-spårföljning  – ger spårföljning längs kurviga linjer baserade på en ursprunglig AB-referenslinje
	Cirkelpivå-spårföljning  – ger spårföljning kring en central plats som strålar inåt eller utåt baserat på en ursprunglig AB-referenslinje
	Senaste spår-spårföljning  – erbjuder äkta navigering efter senaste spår
	Nästa rad-spårföljning  – indikerar var Nästa rad är belägen och ger spårföljning vid radvändning till nästa intilliggande rad
	Ingen spårföljning – stänger av spårföljningen

Gränser	
	Markera gränser – upprättar applikationsområdet och bestämmer zoner utan applikation. Samtidigt som det skapar en extern eller första gräns kommer gränslinjen att vara den yttre av den yttersta sektionen. Samtidigt som det skapar en intern eller ytterligare gräns kommer gränslinjen att vara den inre av den innersta sektionen. Nedtonad = GNSS är inte tillgängligt.
	Slutgräns – slutför gränsprocessen. Gränser kan även slutas genom att åka till inom en halv stråkbredd från startpunkten. Nedtonad = det minimala avståndet har inte färdats.
	Avbryt gräns – avbryter den nya gränsmarkeringsprocessen. Återgår till föregående gräns (när sådan finns).
	Radera gräns – raderar alla etablerade gränser från det befintliga jobbet.

BoomPilot	
	Växlar automatisk sprutkontroll (ASC) på eller av. Nedtonad = GNSS är inte tillgängligt.

Returnera till punkt	
	Markera punkt  – upprättar en punkt vid fordonets position. Nedtonad = GNSS är inte tillgängligt.
	Spårföljningen returnera till punkt – ger avstånd och spårföljning tillbaka till en etablerad punkt.
	Radera punkt – raderar markerad punkt.
	Avbryt spårföljning – döljer avståndet och spårföljningen tillbaka till markerad punkt.

Spårlinjer	
	Märke A  – markerar den första punkten för spårlinjen.
	Märke B  – markerar slutpunkten för spårlinjen. Nedtonad = det minimala avståndet har inte färdats.
	Avbryt märke A – avbryter processen för märke A. Återgår till föregående AB-spårlinje (när sådan finns).
	Nästa rad märke B  – markerar slutpunkten för raden.
	Azimut-grad  – upprättar en rak spårlinje uppmätt i grader medurs från en nordsydlig spårlinje. Nord = 0, Öst = 90, Syd = 180, Väst = 270.
	A+ flyttfunktion – ändrar befintliga spårlinjer till fordonets aktuella position.
	Nästa raka spårlinje – visar nästa raka AB- eller Azimut-gradspårlinje som sparats i det aktuella jobbet.
	Nästa kurviga AB-spårlinje – visar nästa kurviga AB-spårlinje som sparats i det aktuella jobbet.
	Nästa cirkelpivå-spårlinje – visar nästa cirkelpivå-AB-spårlinje som sparats i det aktuella jobbet.
	Kurvig framåtseende – anger vart den aktuella styrningen för fordonet är riktad med hjälp av en "pekare" som indikation.



Skärmlalternativ

Zooma in/ut



Ikoner – används med Matrix Pro 570GS



Knappar – används med Matrix Pro 840GS

Fordonsvy – ikoner eller knappar ändrar fordonets vy eller perspektiv för horisonten från fordonsvy till fågelperspektiv.



Fältvy – ikoner eller knappar ökar/minskar området som visas på skärmen.



Panorering



Pilar – flytta den visade kartans område i motsvarande riktning utan att flytta fordonet.



Världsvy – utökar skärmen till att visa ett så stort område som möjligt.



RealView-spårföljningsalternativ



Val av videokamera – väljer en av upp till åtta kameravyer om en videourvalsmodul (VSM) finns monterad.



Delad kameravy – väljer en av två uppsättningar bestående av fyra kameraingångar (A/B/C/D eller E/F/G/H) för att dela in skärmen i fyra olika separata videoflöden.



Inställning för spårföljning via video – öppna för att aktivera spårföljning via video eller styrvinkel och justera spårföljningen.



Spårföljning via video – ger tredimensionell spårföljning över video för körhjälp.



Styrvinkel – visar i vilken riktning ratten behöver justeras.



Upp- och nedikoner – används för att justera styrinjer och horisontlinje för att matcha kamerans vy.



Kamera bildtagning – sparar en stillbild av den aktuella vyn på skärmen till en USB-enhet.



Kartläggningsalternativ

Endast tillgängligt när en tredje parts hastighetskontroll används på systemet.



Täckningskarta – visar områden som täcks av redskapet, oavsett om produkten applicerats eller ej.



Receptkarta – förinstallerad karta som ger information till hastighetskontrollen för användning vid distribution av produkten



Applikationskarta – visar var produkten har tillämpats med hjälp av färg för att indikera nivå baserat på de förinställda högsta och lägsta nivåerna



Målhastighetskarta – visar den applikationshastighet som hastighetskontrollen kommer att försöka uppnå (kan övervakas från den nedre fliken Hastighetskontroll)



Fordonsvy – ikoner ändrar fordonets vy eller perspektiv för horisonten från fordonsvy till fågelperspektiv.



Fältvy – ikoner för ökning/minskning av området som visas på skärmen.



SPÅRFÖLJNINGSFÄLT

Spårföljningsfältet håller dig informerad om ditt val av valbar information, navigeringsaktivitet och sektionstatus.

Navigeringsaktivitet och bomstatus

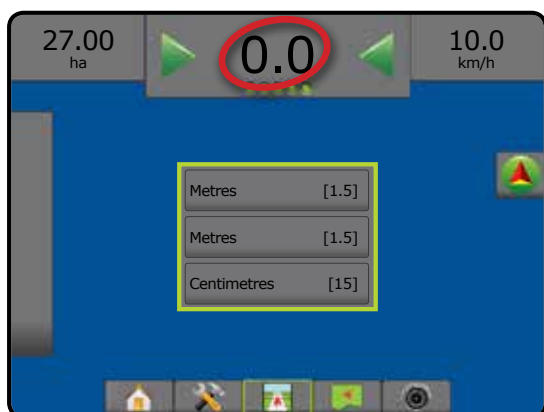
GNSS-status – visar "Ingen GNSS" när GNSS är otillgängligt eller "Långsam GNSS" när GNSS mottar GGA-data med mindre än 5Hz

Korsspårslinje – visar avståndet från önskad spårinje

Aktuell aktivitet – visar aktiviteter, som till exempel markering av en A- eller B-punkt, närmande sig slutet av en rad, anvisning om att vända nu och avstånd till att återgå till en markerad punkt

Sektionsstatus – en punkt visas för varje sektion som programmerats: en grön punkt visar att sektionen är aktiverad och en röd punkt visar att sektionen inte är aktiverad

Figur 7-2: Navigeringsaktivitet/sektionsstatus



Korsspårslinje

Avståndet kring spårinjen som upplevs som noll fel kan justeras med Konfiguration-> Spårföljning-> Spårföljningskänslighet.

Om du vill ändra format för visning av avstånd:

1. Tryck på rutan Navigeringsaktivitet på spårföljningsfältet.
2. Välj mätningensformatet.

Valbar information

Hastighet – visar den aktuella färdhastigheten

Riktning – visar rörelseriktningen medurs från en nord-sydlig baslinje. Nord = 0°, Öst = 90°, Syd = 180°, Väst = 270°.

Total applicerad areal – visar den totala sammanlagda arealen där produkten applicerats, inklusive dubbeltäckningsområden

Applikationstid – visar den totala tid som applikationen varit aktiverad under det aktuella jobbet

Tid – visar aktuell tid baserat på den valda tidszonen

Stråknnummer – visar det aktuella stråknnumret med hänvisning till den ursprungliga AB-spårföljningslinjen, vänd i riktningen från A till B. Numret kommer att vara positivt när fordonet är till höger om AB-baslinjen eller negativt när fordonet är till vänster om AB-baslinjen.

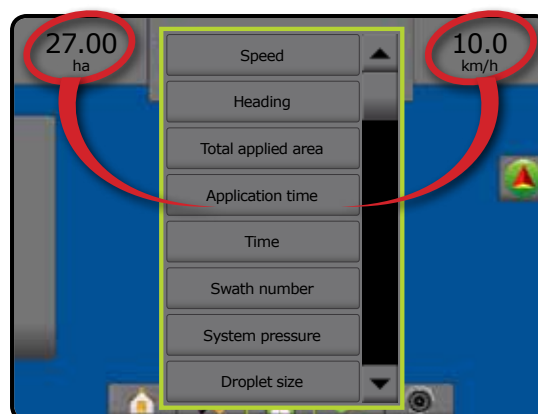
Systemtryck – visar det aktuella systemtrycket (endast tillgängligt när en in/ut-modul finns på systemet)

Dropstorlek – visar den aktuella dropstorleken (endast tillgängligt när en in/ut-modul finns på systemet)

Faktisk applikationshastighet – visar den aktuella applikationshastigheten (endast tillgängligt när en tredje parts hastighetskontroll används på systemet)

Målapplikationshastighet – visar målapplikationshastigheten (endast tillgängligt när en tredje parts hastighetskontroll används på systemet)

Figur 7-3: Valbar information

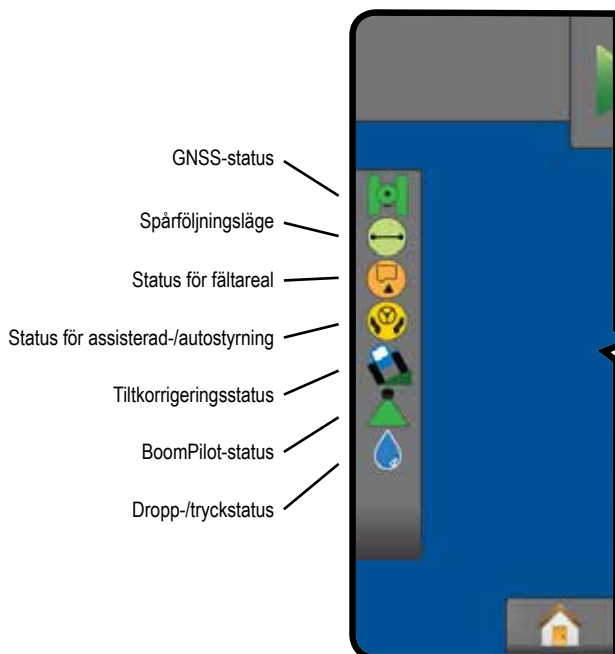


STATUSFÄLT

Statusraden ger information om GNSS-status, spårföljningsläge, gränsområde, assisterad/automatisk styrning, tiltkorrigering, redskapskontrollstatus, dropp-/tryckstatus, munstycksflödesstatus och hastighetskontrollens status.

Tryckning på en ikon visar relaterad statusinformation.

Figur 7-4: Statusfält



GNSS-status

- Grön = GPS, GLONASS, SBAS (med eller utan DGPS krävs)
- Gul = endast GPS
- Röd = ingen GNSS
- Orange = Glide/ClearPath

Spårföljningsläge

- Rak AB-spårföljning
- Kurvig AB-spårföljning
- Cirkelpivå-spårföljning
- Senaste spår-spårföljning
- Nästa rad-spårföljning
- Ingen ikon = ingen spårföljning

Status för fältareal

- Utanför gräns = körning utanför fältarealen
- Innanför gräns = körning inom fältarealen
- Ingen ikon = ingen gräns har fastställts

Status för assisterad-/autostyrning

- Grön = inkopplat, aktiv styrning
- Gul = aktiverad, alla villkor har uppfyllts för att tillåta assisterad/automatisk styrning
- Röd = inaktiverad, alla villkor har inte uppfyllts för att tillåta assisterad/automatisk styrning
- Ingen ikon = inget system för assisterad/automatisk styrning installerat

Tiltkorrigeringsstatus

- Färgad = anslutet, aktivt tillämpande av tiltkorrigering
- Röd = inaktiverad
- Ingen ikon = ingen tiltgyromodul installerad på systemet eller lutning associeras med systemet för assisterad/automatisk styrning

BoomPilot-status

- Grön = automatiskt
- Gul = på
- Röd = av/manuellt
- Ingen ikon = enkelsektion (ingen SmartCable eller SDM installerad på systemet)

Dropp-/tryckstatus

- Färgad = aktiverad. Färgen på droppen är direkt förknippad med den aktuella droppstorleken. Färgalternativen inkluderar:
- Överkorsad = inaktiverad
- Ingen ikon = ingen trycksensorgränssnittssats har installerats, ingen trycksensormonitor på DCM

Status-/informationsskärmar

GNSS-status

GNSS-status visar information om gällande GNSS-status, inklusive datahastigheter, antal satelliter som tas emot, HDOP- och PRN-status, mottagare och version, satellitkvalitet och ID och UTM-zon.

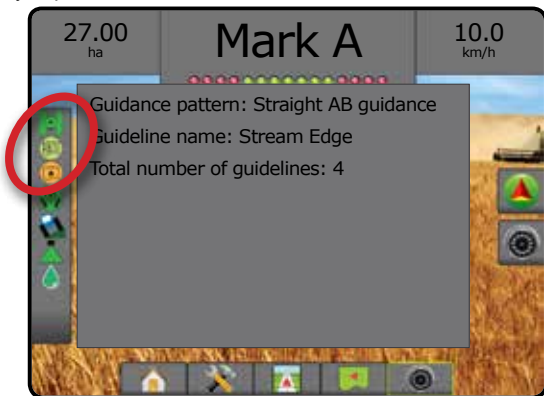
1. Tryck på ikonen för GNSS-STATUS



Spårföljningslägesstatus


Spårföljningslägesstatus visar information om spårföljningsmönster, namnet på den nuvarande spårlinjen och hur många spårlinjer som sparats på konsolen.

- Tryck på ikonen för VÄGLEDNINGSLÄGE .



Status för fältareal

Status för fältareal visar information om arealen inom de aktuella gränserna.

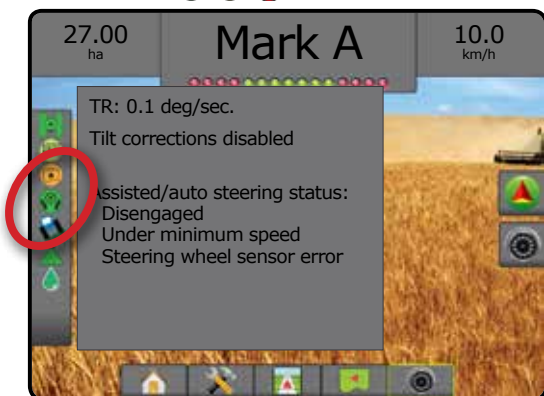
- Tryck på ikonen för FÄLTAREAL .



Status för assisterad-/autostyrning

Status för assisterad/automatisk styrning visar information om aktuell status för systemet för assisterad/automatisk styrning, inklusive tiltstatus.

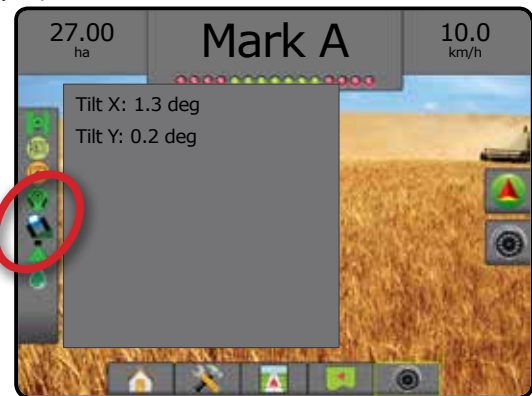
- Tryck på ikonen för STATUS FÖR ASSISTERAD-/AUTOSTYRNING .



Tiltkorrigeringsstatus

Tiltkorrigeringsstatus visar information om aktuell status för systemet för tiltkorrigering.

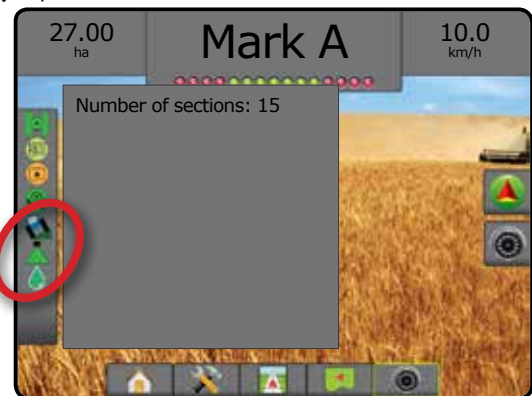
- Tryck på ikonen för TILTKORRIGERINGSSTATUS .



BoomPilot-status

BoomPilotstatus visar information om aktuell status för systemet för BoomPilot.

- Tryck på ikonen för BOOMPILOTSTATUS .



Dropp-/tryckstatus



Skärmen Dropp-/tryckstatus visar information om aktuell status för droppstorleken och systemtrycket.

- Tryck på ikonen DROPP-/TRYCKSTATUS

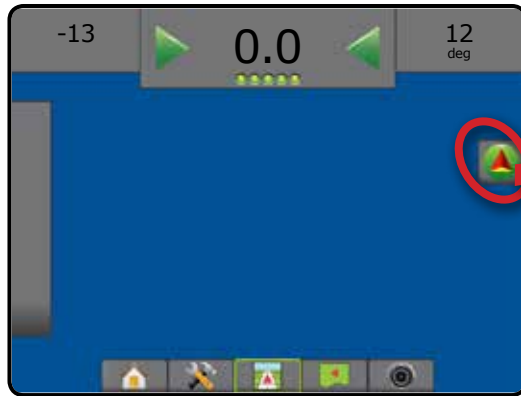


NAVIGERINGSSKÄRMAR

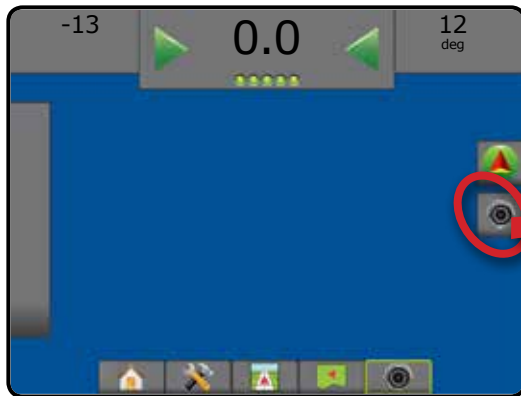
Spårföljning och navigering kan nås från skärmen Fordonsvy, Fältvy eller RealView.

- Tryck på fliken ALTERNATIV FÖR NAVIGERING OCH SPÅRFÖLJNING  för att visa navigeringsalternativen.
- Tryck på fliken REALVIEW-ALTERNATIV  för att alternativ för kamerainställning och spårföljning.

Figur 7-5: Alternativ på spårföljningsskärmen



Ikoner för zooma in/ut är inte tillgängliga på Matrix Pro 840GS eller på RealView-spårföljningsskärmar



- Jobb/startskärmen (eller tryck på knappen för startskärmen)
- Enhetsinställningar
- Fordonsvyspårföljning
- Fältvyspårföljning
- RealView-spårföljning

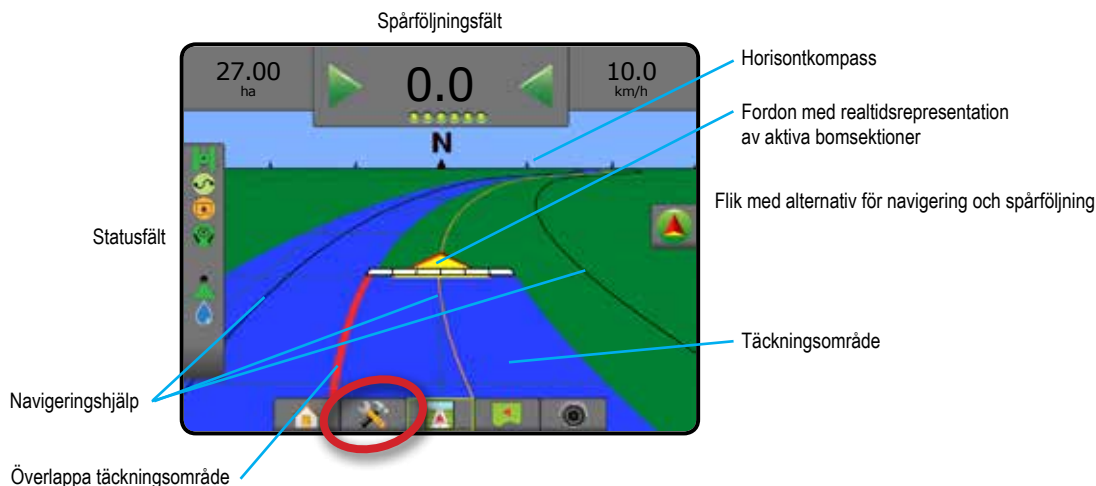
Fordonsvy

Fordonsvy skapar en datorgenererad bild av fordonets position, som visas i applikationsområdet. Från den här skärmen kan alla inställningar och navigeringsalternativ nås via alternativflikarna till höger på skärmen.

Visa skärmen Fordonsvy:

1. Tryck på fliken för FORDONSVY-SPÅRFÖLJNING .

Figur 7-6: Fordonsvy




Spårföljning på skärmen

- Spårlinjer
 - ◀ Orange – aktiv spårlinje
 - ◀ Svart (flera) – intilliggande spårlinjer
 - ◀ Svart – gränslinje
- Punkter – markörer för etablerade punkter
 - ◀ Röd punkt – returnera till punkt
 - ◀ Blå punkt – Märke A
 - ◀ Grön punkt – Märke B
- Horisontkompass – den allmänna riktningen kan visas på horisonten (vid inzoomning)
- Täckningsområde – visar applicerat område och överlappning:
 - ◀ Blå – en applikation
 - ◀ Röd – två eller flera applikationer
- Sektioner
 - ◀ Tomma rutor – inaktiva sektioner
 - ◀ Vita rutor – aktiva sektioner

Flik med alternativ för navigering och spårföljning



Matrix Pro 840GS konsolknapphjälp

- Zooma in/ut och perspektiv – knappar upp/ned  ändrar fordonets vy eller perspektiv för horisonten från fordonsvy till fågelperspektiv.

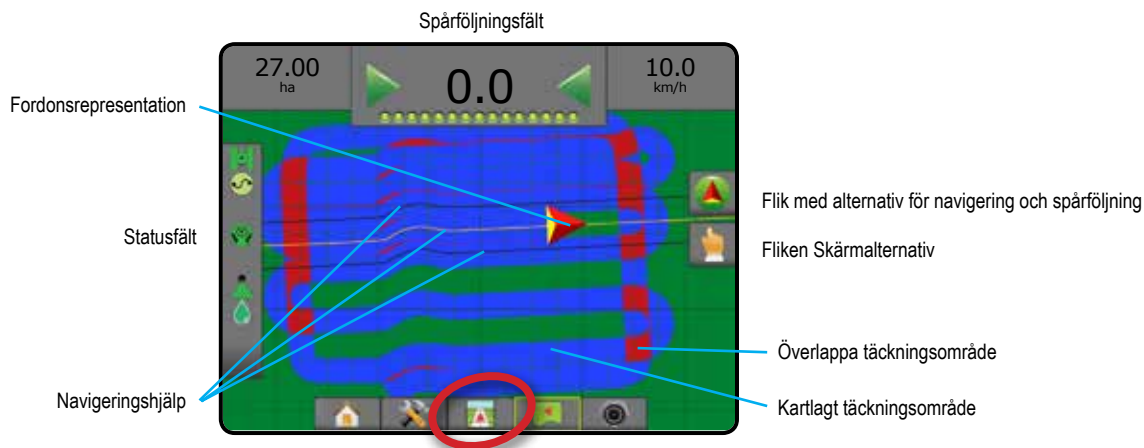
Fältvy

Fältvy skapar en datorgenererad bild av fordonets position och applikationsområde från ett fågelperspektiv. Från den här skärmen kan alla inställningar och navigeringsalternativ, såväl som panoreringslägen, nås via alternativflikarna till höger på skärmen.

Visa skärmen Fältvy:

1. Tryck på fliken för FÄLTVYSPÅRFÖLJNING .

Figur 7-7: Fältvy




Spårföljning på skärmen

- Spårinjer
 - ◀ Orange – aktiv spårinje
 - ◀ Svart (flera) – intelligande spårinjer
 - ◀ Svart – gränslinje
- Punkter – markörer för etablerade punkter
 - ◀ Röd punkt – returnera till punkt
 - ◀ Blå punkt – Märke A
 - ◀ Grön punkt – Märke B
- Täckningsområde – visar applicerat område och överlappning
 - ◀ Blå – en applikation
 - ◀ Röd – två eller flera applikationer

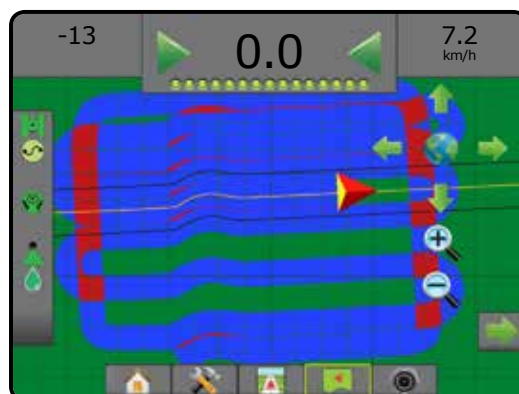
Flik med alternativ för navigering och spårföljning



Matrix Pro 840GS konsolknapphjälp

- Zooma in/ut – knapparna upp/ned  justerar det synliga området på kartan.

Fliken Skärmalternativ



RealView-spårföljning

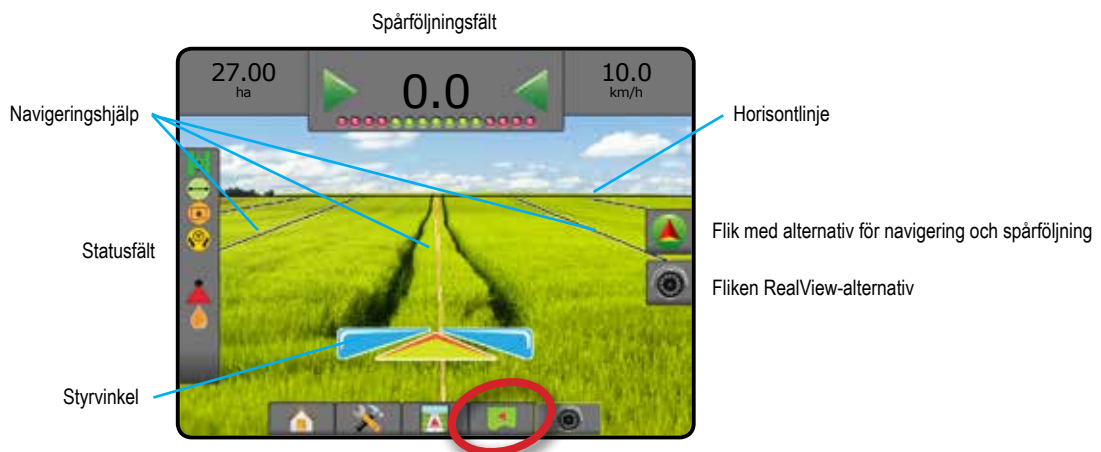
Med RealView-spårföljning kan direktsänd video visas i stället för en datorgenererad bild. Från den här skärmen kan alla inställningar och navigeringsalternativ nås via flikarna till höger på skärmen. För att justera kameravyn [backning, upp och ner], gå till Inställningar-> Konfiguration-> Video.

- ▶ Enskild kamera – en enda kamera är direkt monterad på konsolen
- ▶ Videourvalsmodul – om en videourvalsmodul (VSM) har installerats på systemet finns två (2) videoalternativ:
 - Enskild kameravy – en av upp till åtta kameror kan väljas för att ändra bilden från kameraingångarna.
 - Delad kameravy – en av två uppsättningar bestående av fyra kameraingångar (A/B/C/D eller E/F/G/H) kan väljas att dela in skärmen i fyra olika separata videoflöden.

Visa RealView-skärmen:

1. Tryck på fliken för REALVIEW-SPÅRFÖLJNING .

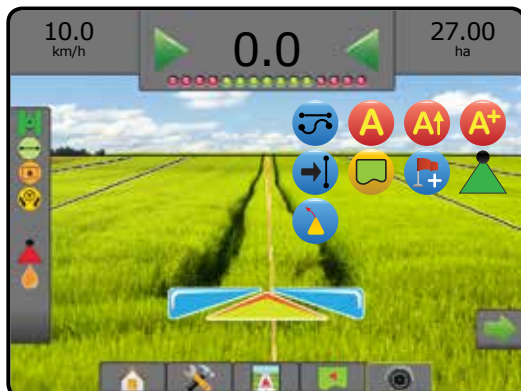
Figur 7-8: RealView-spårföljning



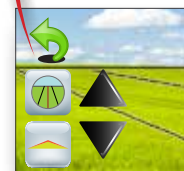
Spårföljning på skärmen

- Spårlinjer
 - ◀ Orange – aktiv spårlinje
 - ◀ Svart (flera) – intilliggande spårlinjer
 - ◀ Horisontell Svart linje – justerbar horisontlinje


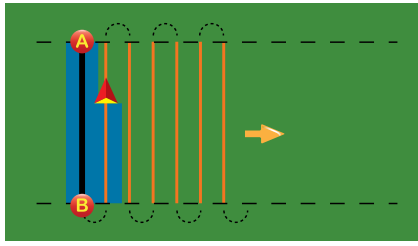

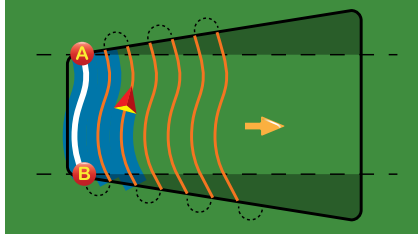

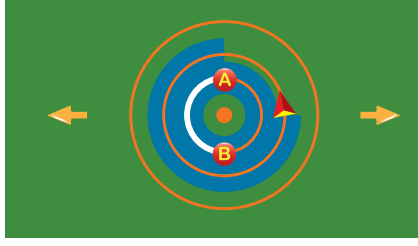

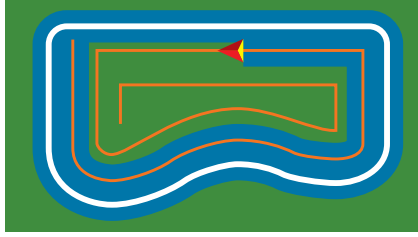

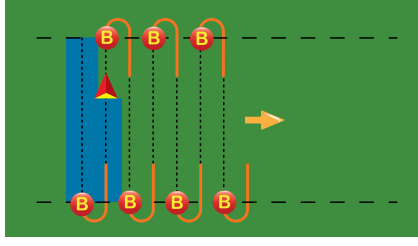

Flik med alternativ för navigering och spårföljning



Fliken RealView-alternativ (med VSM)






SPÅRFÖLJNINGSLÄGEN

	<p>Rak AB-spårföljning</p> <p>Rak AB-spårföljning ger spårföljning i rät linje baserat på referenspunkterna A och B. De ursprungliga A- och B-punkterna används för att beräkna alla andra parallella spårinjer.</p> <p><i>OBS! Offset till intilliggande spårinjer kommer att beräknas med hjälp av spårinjebredden: se "Konfiguration" i kapitlet Systeminställningar.</i></p>	
	<p>Kurvig AB-spårföljning</p> <p>Kurvig AB-spårföljning ger spårföljning längs kurviga linjer baserade på en ursprunglig AB-referenslinje. Denna initiala baslinje används för att beräkna alla andra spårinjer.</p> <p><i>OBS! Kurvig spårföljning rekommenderas inte överskrida 30° inom AB-spårinjen.</i></p> <p><i>Offset till intilliggande spårinjer kommer att beräknas med hjälp av spårinjebredden: se "Konfiguration" i kapitlet Systeminställningar.</i></p> <p><i>TIPS: Vid arbete i ett begränsat område kommer spårföljningsmönstret som sträcker sig utanför de etablerade AB-punkterna att vara en rak linjär spårföljning.</i></p>	
	<p>Cirkelpivå-spårföljning</p> <p>Cirkelpivå-spårföljning ger spårföljning kring en central plats som strålar inåt eller utåt baserat på en ursprunglig AB-referenslinje. Denna initiala baslinje används för att beräkna alla andra spårinjer.</p> <p>Används för produktapplicering i ett centrerat pivåfält under ledning längs en cirkulär spårinje som matchar en centrumpivåradie för bevattningssystemet.</p> <p><i>OBS! Offset till intilliggande spårinjer kommer att beräknas med hjälp av spårinjebredden: se "Konfiguration" i kapitlet Systeminställningar.</i></p>	
	<p>Senaste spår-spårföljning</p> <p>Senaste spår-spårföljning* erbjuder äkta navigering efter senaste spår. Konsolen kommer automatiskt att upptäcka närmaste applicerade område och upprätta parallella spårinjer baserade på det området.</p> <p><i>OBS! Om en gräns har upprättats men ingen applikation inträffade under gränsprocessen kommer spårföljning inte att påbörjas.</i></p>	
	<p>Nästa rad-spårföljning</p> <p>Nästa rad-spårföljning* indikerar var Nästa rad är belägen och ger spårföljning vid radvändning till nästa intilliggande rad. När föraren markerar slutet på raden och börjar vända till nästa rad visas en rak AB-spårinje för nästa rad. När fordonet är i nästa rad stängs spårföljningen av.</p> <p><i>OBS! Offset till nästa rad kommer att beräknas med hjälp av spårinjebredden: se "Konfiguration" i kapitlet Systeminställningar.</i></p> <p><i>Nästa rad-spårföljning saknar stöd för överhoppade rader.</i></p>	
	<p>Ingen spårföljning</p> <p>Ingen spårföljning* stänger av spårföljningen.</p> <p><i>OBS! Läget Ingen spårföljning raderar inte etablerade spårinjer eller punkter från konsolen. Om du vill radera etablerade/ sparade data från konsolen, se "Datahantering" i kapitlet Systeminställningar.</i></p>	

*Spårföljningsalternativ kanske inte är tillgängliga beroende på det servo-/automatstyrningssystem som finns.


SPÅRLINJER

AB-spår linjer, Azimut-spår linjer, nästa varv-spår linjer och Nästa rad-spår följning är tillgängliga beroende på det aktuella spår följningsläget. Upp till 25 fastställda spår linjer kan sparas i konsolen per jobb. Byte från ett spår följningsläge till ett annat kommer att ändra de aktuella spår linjerna.



Flera spår linjer kan skapas för varje spår följningsläge. Om mer än en spår linje sparas i ett enda spår följningsläge kommer funktionen för nästa spår linje att bli tillgänglig. Genom att trycka på alternativet för nästa spår linje    kommer fordonet att omdirigeras till nästa spår linje som sparas på konsolen.

En användare kan kopiera och redigera jobb för återanvändning av gränser och spår linjer för olika applikationer på samma fält med Fieldware Link eller alternativet Data -> Jobbdata -> Hantera.

Kurvig framåtseende spår linje

 Kurvig framåtseende ger en indikation om vart den aktuella styrningen för fordonet är riktad med hjälp av en "pekare" som indikation. Alternativet för kurvig framåtseende spår linje finns tillgängligt i alla spår följningslägen.

Aktivera kurvig framåtseende spår linje:



1. Tryck på fliken ALTERNATIV FÖR NAVIGERING OCH SPÅRFÖLJNING  för att visa navigeringsalternativen.
2. Välj ikonen KURVIG FRAMÅTSEENDE .

Pekaren kommer att synas på navigationskärmen.



Figur 7-9: Kurvig framåtseende








Ta bort kurvig framåtseende spår linje:

1. Tryck på fliken ALTERNATIV FÖR NAVIGERING OCH SPÅRFÖLJNING  för att visa navigeringsalternativen.
2. Välj ikonen KURVIG FRAMÅTSEENDE .

Markera punkterna A och B


  För att etablera en AB-spår linje:

1. Kör till önskad plats för punkt A .
2. Tryck på fliken ALTERNATIV FÖR NAVIGERING OCH SPÅRFÖLJNING  för att visa navigeringsalternativen.
3. **Medan fordonet är i rörelse**, tryck på ikonen MÄRKE A .
4. Kör till önskad plats för punkt B .
5. Tryck på ikonen för MÄRKE B  för att fastställa AB-linjen.
6. "Vill du ge spår linjen ett namn?"


Tryck på:

- Ja – om du vill ange ett namn och spara spår linjen i konsolen
- Nej – om du vill skapa ett namn automatiskt och spara spår linjen i konsolen

Konsolen kommer att börja att tillhandahålla navigeringsinformation.

OBS! Ikonen för MÄRKE B  finns inte tillgängligt för val (nedtonad) innan det minsta avståndet har körts (3,0 meter med rak eller kurvig spår följning, 50,0 meter med cirkelpivå-spår följning).

OBS! Det är inte nödvändigt att köra hela omkretsen för en centrumpivå innan Cirkelpivå-spår följning kan startas.

Använd ikonen AVBRYT MÄRKE  för att avbryta kommandot Märke A och återgå till den föregående spår linjen (när sådan finns).

Figur 7-10: Markerad punkt A



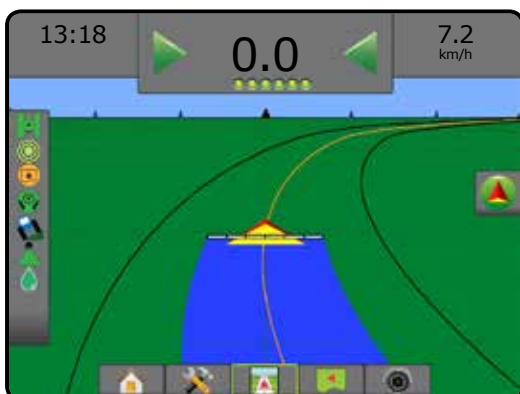
Figur 7-11: Markerad punkt B



Figur 7-12: Spara spårlinje




Figur 7-13: Följ spårföljningen



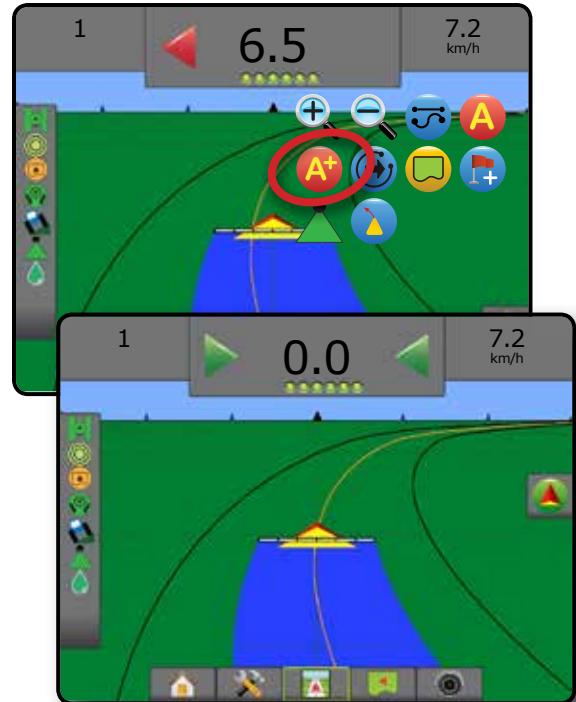
A+ flyttfunktion

A+ A+ flyttfunktionen ändrar den befintliga spårlinjen till fordonets aktuella position.

Justera spårlinjen:

1. Tryck på fliken ALTERNATIV FÖR NAVIGERING OCH SPÅRFÖLJNING  för att visa navigeringsalternativen.
2. Tryck på ikonen för A+ FLYTTFUNKTIONEN **A+**.

Figur 7-14: A+ flyttfunktion



Funktion för nästa spårlinje

Om mer än en spårlinje sparats kommer funktionen för nästa spårlinje att bli tillgänglig.

Genom att trycka på alternativet för nästa spårlinje kommer fordonet att omdirigeras till nästa spårlinje som sparats på konsolen.

Om du vill ändra till andra tillgängliga spårlinjer:

1. Tryck på fliken ALTERNATIV FÖR NAVIGERING OCH SPÅRFÖLJNING för att visa navigeringsalternativen.
2. Tryck på ikonen för NÄSTA SPÅRLINJE igen.

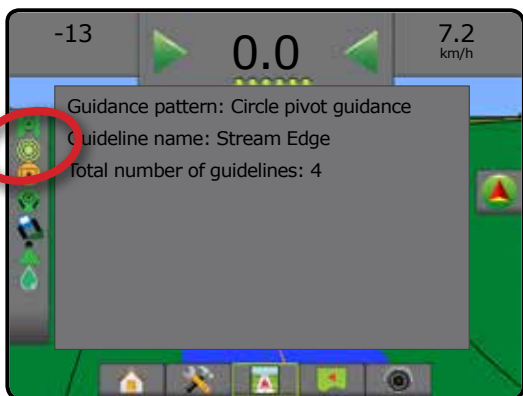
Växla mellan alla spårlinjer genom att trycka på ikonen NÄSTA SPÅRLINJE igen.

Figur 7-15: Nästa spårlinje



För att se vilken spårlinje som är aktiverad trycker du på ikonen för spårföljningsläge i statusfältet.

Figur 7-16: Visa vilken spårlinje som är aktiverad



Senaste spår-spårlinjer

Senaste spår-spårföljning* erbjuder äkta navigering efter senaste spår. Konsolen kommer automatiskt att upptäcka närmaste applicerade område och upprätta parallella spårlinjer baserade på det området.

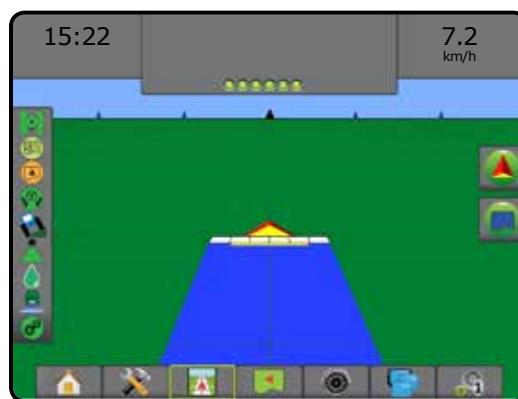
OBS! Senaste spår-spårföljning kanske inte är tillgängligt beroende på det servo-/automatstyrningssystem som finns.

Aktivera Senaste spår-spårlinjer:

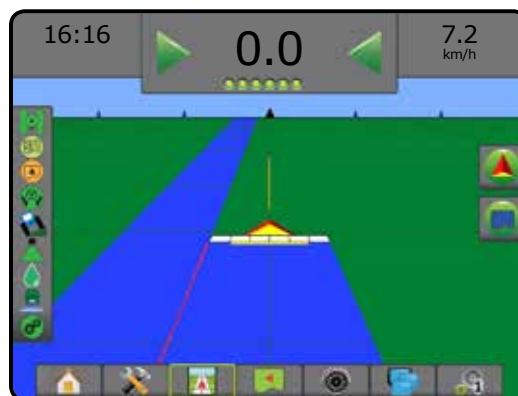
1. Kör till önskad plats för det första spåret.
2. Kör bredvid det applicerade området.
3. Konsolen kommer att börja att tillhandahålla navigeringsinformation.

OBS! Om en gräns har upprättats men ingen applikation inträffade under gränsprocessen kommer spårföljning inte att påbörjas.

Figur 7-17: Aktivera det första varvet



Figur 7-18: Följ spårföljningen






Nästa rad-spårföljning

Nästa rad-spårföljning indikerar var Nästa rad är belägen baserat på den programmerade spårföljningsbredden och ger spårföljning vid den användarmarkerade radvändningen till nästa intilliggande rad. När föraren signalerar slutet på raden skapas en rak AB-linje för den aktuella raden och spårföljning ges till nästa rad. När fordonet är i nästa rad stängs spårföljningen av.

OBS! Offset till nästa rad kommer att beräknas med hjälp av spårlinjebredden: se "Konfiguration" i kapitlet Systeminställningar.

OBS! Nästa rad-spårföljning kanske inte är tillgängligt beroende på det servo-/automatstyrningssystem som finns.

Aktivera Nästa rad-spårföljning:


- Tryck på fliken ALTERNATIV FÖR NAVIGERING OCH SPÅRFÖLJNING  för att visa navigeringsalternativen.
- Vid slutet av en rad (vid körning i en rak linje) trycker du på ikonen för MÄRKE B .
 - ◀ Slutet av raden kommer att markeras med en grön punkt .
- Sväng mot nästa rad.
- Baserat på i vilken riktning svängen är kommer information att visas för nästa intilliggande rad.
 - ◀ När fordonet kör i raden tas spårlinjen bort.
- Upprepa i slutet av nästa rad.

OBS! Funktionen Nästa rad-spårföljning saknar stöd för överhoppade rader.

Figur 7-19: Mark slutet på raden





Azimut-grad

 En azimuth definieras som en horisontell vinkel uppmätt medurs från en nordlig baslinje. När en azimuth används är den punkt från vilken en azimuth härleds centrum i en imaginär cirkel. Nord = 0°, Öst = 90°, Syd = 180°, Väst = 270°.

En azimuthgrad kan anges för att bestämma fordonets exakta position. När läget Rak AB-spårföljning har valts kan en azimuthgrad anges.

För att etablera en Azimuth-gradspårlinje:

- Tryck på fliken ALTERNATIV FÖR NAVIGERING OCH SPÅRFÖLJNING  för att visa navigeringsalternativen.
- Tryck på ikonen AZIMUT  för att ange azimuthgrad.
- Använd inmatningsskärmen för att fastställa azimuthgraden.
- "Vill du ge spårlinjen ett namn?"

Tryck på:

- Ja – om du vill ange ett namn och spara spårlinjen
- Nej – för att generera ett namn automatiskt

Konsolen kommer att börja att tillhandahålla navigeringsinformation.

Fastställ ytterligare azimuthspårlinjer genom att följa samma steg som för den första azimuthspårlinjen.

Figur 7-20: Azimutspårföljning







APPLIKATIONSGRÄNS

Applikationsgränser fastställer områden där produkten appliceras och inte appliceras när du använder ABSC eller BoomPilot. Gränser kan upprättas i alla spårföljningslägen. En yttre gräns och upp till fem (5) inre gränser kan lagras samtidigt.



Med hjälp av Data -> Jobbdata -> Hantera eller med hjälp av Fieldware Link kan en användare kopiera och redigera jobb för återanvändning av gränser och spårinjer för olika applikationer på samma fält.


För att etablera en yttre applikationsgräns:

1. Kör till önskad plats på omkretsen för applikationsområdet.
2. Tryck på fliken ALTERNATIV FÖR NAVIGERING OCH SPÅRFÖLJNING  för att visa navigeringsalternativen.
3. Medan fordonet är i rörelse, tryck på ikonen GRÄNS .
4. Kör längs omkretsen för applikationsområdet.
5. Slutför gränsen:
 - ▶ Res till inom en stråkbredd från startpunkten. Gränsen stängs automatiskt (den vita spårinjen blir svart).
 - ▶ Tryck på ikonen SLUTGRÄNS . En rak linje kommer att slutföra gränsen mellan din nuvarande position och startpunkten.
6. Tryck på:
 - ▶ Spara – för att spara gränsen
 - ▶ Radera – för att radera gränsen

OBS! För den externa eller första gränsen är ikonen SLUTGRÄNS  inte tillgänglig för val (nedtonad) innan det minsta avståndet har körts (fem gånger stråkbredden).

Vid kartläggning av en gräns med en eller flera sektioner infällda och avstängda är det nödvändigt att upprätthålla denna sektionskonfiguration under gränskörningen. Alla ändringar som görs för antalet aktiverade sektioner, och därmed bredden för maskinen efter att gränskartlägningsprocessen har startat, kommer att resultera i att applikationen kartlägger gränsen vid den yttre kanten för alla de programmerade sektionerna – inte nödvändigtvis de som är aktiverade under gränskörningen.

Vid gränskartläggning med vissa sektioner avstängda är det nödvändigt att ändra BoomPilot till manuellt läge  och aktivera huvudreglaget och sektionsreglaget för alla sektioner som kommer att användas under gränskörningen. När gränskörningen är klar kan avsnittsbrytarna stängas AV, huvudreglaget är fortfarande PÅ, BoomPilot kan återföras till automatiskt läge  och automatisk avsnittskontroll kan sedan användas.

OBS! Om en gräns avbildas med vissa sektioner infällda, som beskrivits ovan, kan det vara nödvändigt att använda ikonen för A+ FLYTTFUNKTIONEN  på spårinjen över till korrekt läge för efterföljande varv på fältet.

Figur 7-21: Gräns pågår



Figur 7-22: Slutgräns – rak linje till startpunkten




Figur 7-23: Slutgräns – kör till startpunkten



Figur 7-24: Spara gräns



Använd ikonen AVBRYT GRÄNS  för att avbryta den nya fältgränsprocessen och återgå till den föregående gränsen (när sådan finns).


Etablera en eller flera inre gränser genom att följa samma steg som för den första gränsen.

Figur 7-25: Lägg till inre gräns

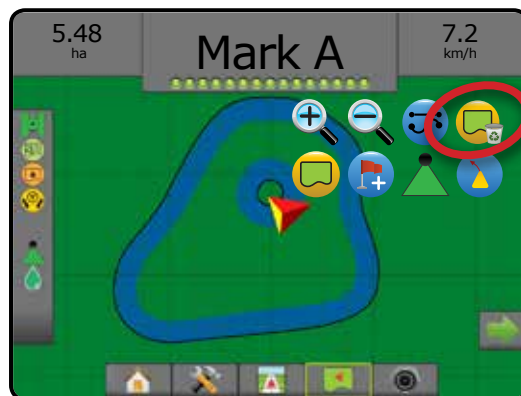




Samtidigt som det skapar en extern eller första gräns kommer gränslinjen att vara den yttre av den yttersta aktiva sektionen. Samtidigt som det skapar en intern eller ytterligare gräns kommer gränslinjen att vara den inre av den innersta aktiva sektionen.

Om inga sektioner är aktiverade kommer gränsen att markeras till slutet av den yttersta sektionen.

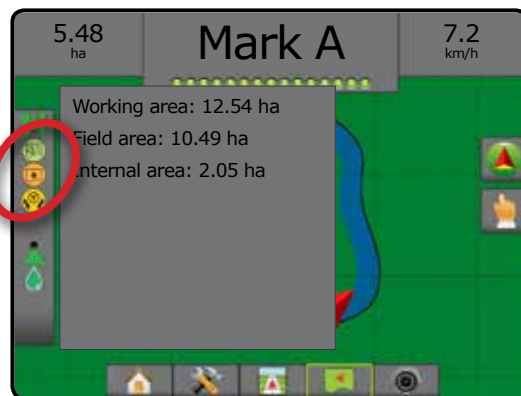
Använd ikonen RADERA GRÄNS  för att radera alla fältgränser för det aktuella jobbet.

Figur 7-26: Radera gräns



Baserat på den aktuella positionen kommer ikonen INOM GRÄNSEN  eller UTOM GRÄNSEN  att visas i statusfältet när gränsen är etablerad.

Figur 7-27: Gräns på statusfältet



RETURNERA TILL PUNKT




Returnera till punkt ger spårföljning tillbaka till en etablerad punkt i Fordonsvy och Fältvy. I Fordonsvy visar en pil vägen tillbaka till den etablerade punkten. I Fältvy visas endast punkten.

En returpunkt är jobbspecifik och kommer att förbli aktiv i det aktiva jobbet tills det avbryts.

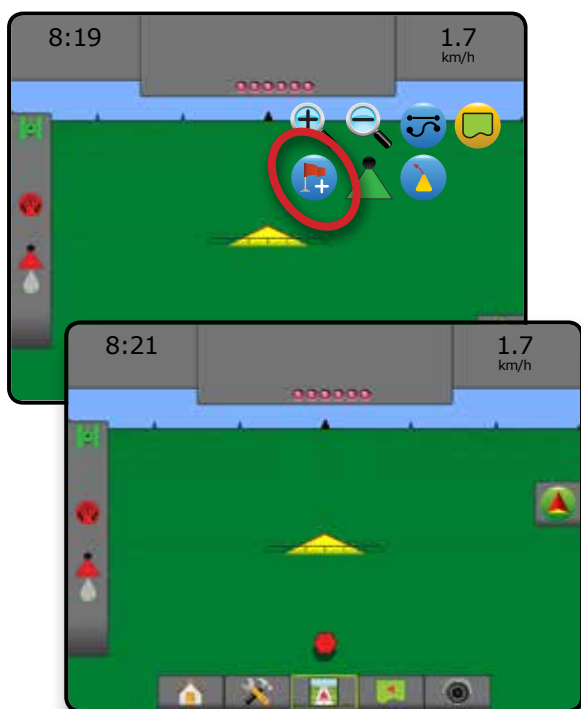
OBS! Spårföljningen Returnera till punkt kanske inte är tillgänglig beroende på det servo-/automatstyrningssystem som finns.

Markera en returpunkt

Markera en returpunkt:



1. Kör till önskad plats för returpunkten .
2. Tryck på fliken ALTERNATIV FÖR NAVIGERING OCH SPÅRFÖLJNING  för att visa navigeringsalternativen.
3. Tryck på ikonen för LÄGG TILL PUNKT .

Figur 7-28: Returpunkt upprättad – fordonsvy



Radera en returpunkt

För att radera den etablerade returpunkten:

1. Tryck på fliken ALTERNATIV FÖR NAVIGERING OCH SPÅRFÖLJNING  för att visa navigeringsalternativen.
2. Tryck på ikonen för RADERA PUNKT .



Ikonen Radera punkt är inte tillgänglig medan spårföljning tillbaka till en etablerad punkt är aktiverad.

Figur 7-29: Radera punkt




Spår till en returpunkt

För att visa avstånd och spårföljning till den etablerade returpunkten:

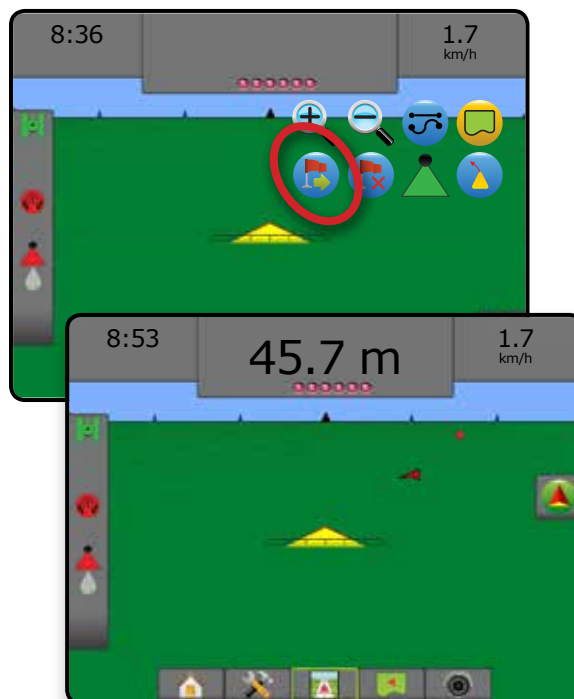
1. Tryck på fliken ALTERNATIV FÖR NAVIGERING OCH SPÅRFÖLJNING  för att visa navigeringsalternativen.
2. Tryck på ikonen SPÅRFÖLJNINGEN RETURNERA TILL PUNKT .

Konsolen kommer att börja tillhandahålla information i spårföljningsfältet som visar fordonets avstånd till den etablerade punkten.

Använd ikonen AVBRYT SPÅRFÖLJNINGEN RETURNERA TILL PUNKT  för att dölja avståndet och spårföljningen till den etablerade punkten.

Spårföljning kan inte beräknas när "?" visas i spårföljningsfältet.

Figur 7-30: Spårföljningen returnera till punkt – fordonsvy



BOOMPILOT

Beroende på om det finns ett sektionssystem och i så fall vilken typ av sektionssystem som används samt vilka alternativ som är aktiverade finns det flera alternativ för sektionssystem med BoomPilot.


Det här avsnittet inkluderar inställningsalternativ för följande konfigurationer:

- ▶ Ingen sektionssystemmodul
 - Endast konsol
 - Med valfri brytare för på/av-omkopplare
- ▶ Med TeeJet sektionssystemmodul och brytare eller ISM
- ▶ Med TeeJet sektionssystemmodul

Ingen sektionssystemmodul

Om ett sektionssystem inte finns används BoomPilot-ikonen eller ett extra reglage för att aktivera eller inaktivera en enskild sektion. Endast en sektionssystembredd kommer att visas och statusraden kommer inte att inkludera någon ikon.



OBS! Om en ISOBUS-kontroll, SmartCable, Section Driver Module (SDM) eller Switch Function Module (SFM) finns, se följande avsnitt för mer information.

OBS! BoomPilot-ikonen visas nedtonad  när GNSS är otillgänglig.

Endast konsol




BoomPilot-ikonen används för att aktivera eller inaktivera en sektion.

Ange konfigurationsinställningar:

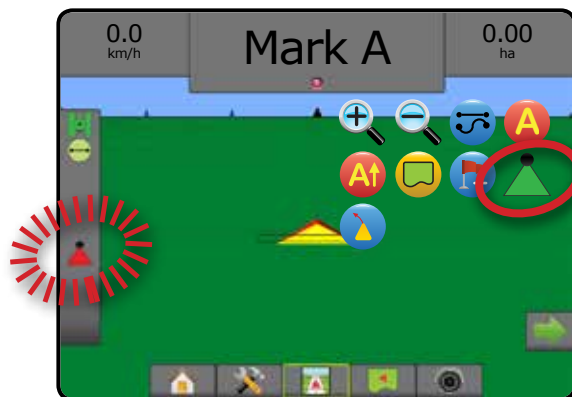
1. Tryck på den nedre fliken för SYSTEMINSTÄLLNING .
2. Tryck på sidofliken på KONFIGURATION .
3. Tryck på **Redskap**.
4. Ange "BoomPilot-ikonen" till **Aktivera**.

OBS! Inställningen för BoomPilot startläge kommer inte att göra någon skillnad när det gäller funktionen för det här alternativet.

Aktivera eller inaktivera applikationen med hjälp av konsolen:

1. Tryck på fliken ALTERNATIV FÖR NAVIGERING OCH SPÅRFÖLJNING  för att visa navigeringsalternativen.
2. Tryck på ikonen för BOOMPILOT .
3. Tryck på BOOMPILOT-ikonen  för att aktivera eller inaktivera en sektion.



Figur 7-31: BoomPilot-ikon och statusfält-indikator



Med valfri brytare för på/av-omkopplare

På/av-omkopplaren används för att aktivera eller inaktivera en sektion.

Ange konfigurationsinställningar:

1. Tryck på den nedre fliken för SYSTEMINSTÄLLNING .
2. Tryck på sidofliken på KONFIGURATION .
3. Tryck på **Redskap**.
4. Ange "BoomPilot-ikonen" till **Inaktivera**.

OBS! Inställningen för BoomPilot startläge kommer inte att göra någon skillnad när det gäller funktionen för det här alternativet.

I områden där applikation önskas:


1. Vrid på/av-omkopplaren till "på"-läget.

I områden där applikation inte önskas:

1. Vrid på/av-omkopplaren till "av"-läget.



Använda konsolen

För att styra sektionen med hjälp av ikonen BoomPilot då det finns en på/av-brytare på systemet:


1. Ange "BoomPilot-ikonen" till **Aktivera**.
2. Arbetets på/av-brytare bör lämnas i positionen "av".
3. Tryck på BOOMPILOT-ikonen  för att aktivera eller inaktivera en sektion.

Med TeeJet sektionskontrollmodul och brytare eller ISM

SmartCable, Section Driver Module (SDM) eller Switch Function Module (SFM) och en brytare eller Implement Status Module (ISM) finns.


OBS! BoomPilot-ikonen visas nedtonad  när GNSS är otillgänglig. BoomPilot-statusfältikonen kommer att vara av/manuell .

Aktivera eller inaktivera applikationen automatiskt:




1. Automatisk/manuell bombrytare måste vara i positionen "Auto".
 ◀Automatisk – statusfältets ikon kommer att vara grön .
2. Huvudreglaget och sektionsreglagen måste vara i läget "På".



OBS! Applikationen kan kontrolleras manuellt medan läget automatisk BoomPilot används med hjälp av reglagen på kopplingsboxen eller brytarna som är anslutna till ISM.

Aktivera eller inaktivera applikationen manuellt:





1. Automatisk/manuell bombrytare måste vara i positionen "Manuell".
 ◀Manuell – statusfältets ikon kommer att vara röd .
2. Använd reglagen på kopplingsboxen eller brytarna som är anslutna till ISM.

Med TeeJet sektionskontrollmodul




SmartCable, Section Driver Module (SDM) eller Switch Function Module (SFM) finns och BoomPilot används för att ställa in automatisk avsnittskontroll till av/manuell , automatisk  eller punktapplikation .

OBS! BoomPilot-ikonen visas nedtonad  när GNSS är otillgänglig. BoomPilot-statusfältikonen kommer att vara av/manuell .

Aktivera eller inaktivera applikationen automatiskt:

1. Tryck på fliken ALTERNATIV FÖR NAVIGERING OCH SPÅRFÖLJNING  för att visa navigeringsalternativen.
2. Tryck på och släpp ikonen BOOMPILOT .
 ◀Aktivera – statusfältets ikon kommer att ändras till grön .
 ◀Inaktivera – statusfältets ikon kommer att ändras till röd .





Applicera en punktapplikation:

1. Tryck på fliken ALTERNATIV FÖR NAVIGERING OCH SPÅRFÖLJNING  för att visa navigeringsalternativen.
2. Tryck på och håll nere BOOMPILOT-ikonen  över det område som ska appliceras.
 ◀Punktapplikation – statusfältets ikon kommer att ändras till gul .

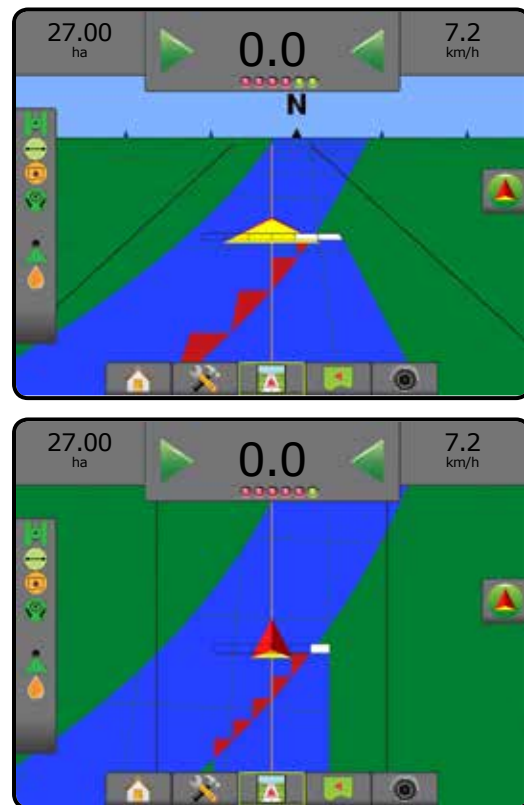
ZOOMA IN/UT

Fordonsvy

Zooma in/ut och perspektiv används för att ändra fordonets vy eller perspektiv för horisonten från fordonsvy till fågelperspektiv.





- Zooma in   kommer att ändra vyn till en fordonsvy som visar en kompass vid horisonten
- Zooma ut   kommer att justera vyn till fågelperspektiv

Figur 7-32: Zooma in till zooma ut



Fältvy






Zooma in/ut används för att justera det synliga området på kartan.




- Zooma in   kommer att minska det område på kartan som visas
- Zooma ut   kommer att öka det område på kartan som visas

PANORERINGSLÄGE

I spårföljningsläget fältvty kan panoreringssläget användas för att rikta skärmen manuellt i önskad riktning. Den nya icke-centrerade riktningen för skärmen kommer att bibehållas tills världssikonen trycks in.

Om du vill aktivera panoreringssläget och panorera över skärmen:

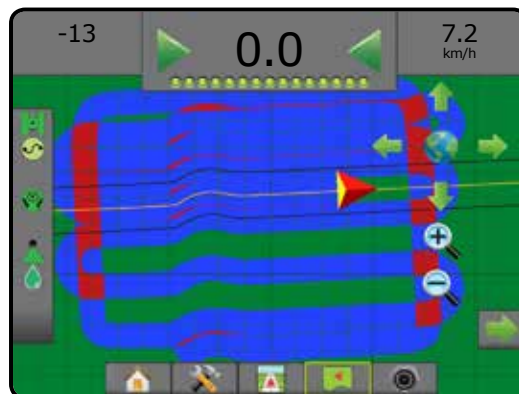
1. Tryck på fliken för SKÄRMALTERNATIV .
2. Tryck på:
 - ▶ OCH DRA SKÄRMEN i önskad riktning för att flytta vyn på skärmen.
 - ▶ PILAR    i olika riktningar visas för att flytta vyn på skärmen (ner, vänster, höger, upp).
 - ▶ Ikonen VÄRLDSVY  används för att centrera fordonet på skärmen och utöka skärmen till att visa ett så stort område som möjligt.

OBS! Tryck på och håll in PILARNA    för att ändra inställningarna snabbare.

Stänga alternativen för panoreringssläget:

1. Tryck på fliken för STÄNG ALTERNATIV .

Figur 7-33: Panoreringssläget










APPLIKATIONSKARTLÄGGNING

GNSS-baserad produktappliceringskartläggning kan användas i Fordonsvy och Fältvy (i alla spårföljningslägen) när tredje parts hastighetskontroll är olåst och en hastighetskontroll används på systemet. Kartläggning kan registrera områden som täckts av redskapet, (Täckning) eller hur mycket produkt som har använts och var (Applikation) och kan dirigera enkel och varierad produktapplicering (förinställd målhastighet respektive recept).

OBS! Innan kartläggning används ska produktens kartläggningsalternativ anges eller verifieras under Konfiguration->Produkt. Se "Produkt" i kapitlet Systeminställningar.

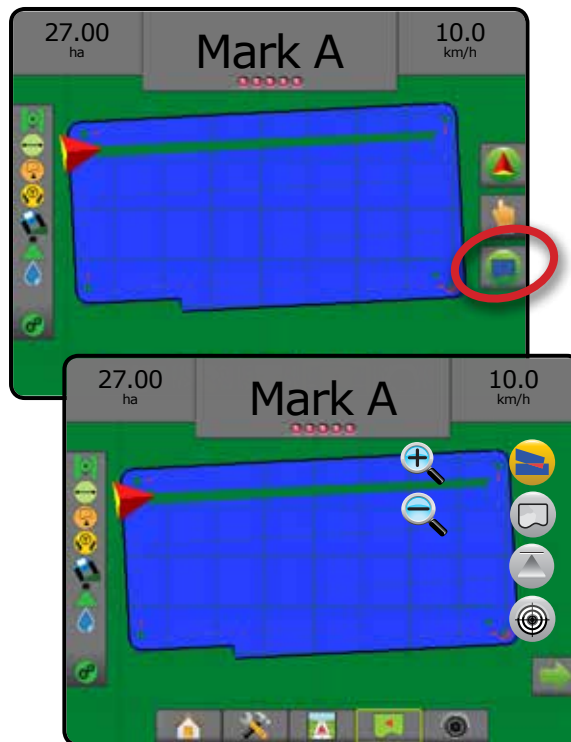
OBS! Mer information ges i kapitlet Hastighetskontroll i denna handbok.

Visa appliceringskartläggning:

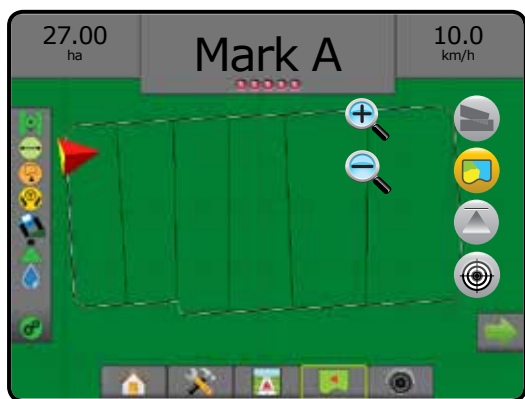
1. Tryck på den nedre fliken FORDONSVYSPÅRFÖLJNING  eller den nedre fliken FÄLTVYSPÅRFÖLJNING .
2. Tryck på fliken KARTLÄGGNINGSALTERNATIV  för att visa kartläggningsalternativen.
3. Välj ett eller flera alternativ:
 - ▶ Täckningskarta  – visar områden som täcks av redskapet, oavsett om produkten applicerats eller ej
 - ▶ Receptkarta  – förinstallerad karta som ger information till hastighetskontrollen för användning vid distribution av produkten
 - ▶ Applikationskarta  – visar hur mycket produkt som har tillämpats och var med hjälp av färg för att indikera nivå baserat på de förinställda eller automatiskt inställda högsta och lägsta nivåerna
 - ▶ Målhastighetskarta  – visar den applikationshastighet som hastighetskontrollen kommer att försöka uppnå för varje plats

OBS! Applikationskarta och målhastighetskarta kan inte väljas samtidigt.

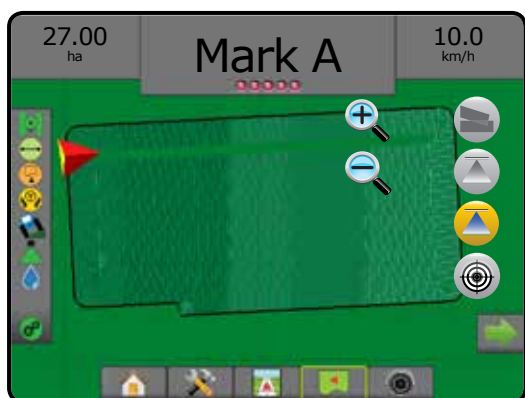
Figur 7-34: Täckningskarta



Figur 7-35: Receptkarta



Figur 7-36: Applikationskarta



Figur 7-37: Målshastighetskarta









REALVIEW-SPECIFIKA ALTERNATIV

Med RealView-spårföljning kan direktsänd video visas i stället för en datorgenererad bild. RealView-inställningsalternativ ger åtkomst till ytterligare spårföljningsverktyg, inklusive spårföljning via video och styrvinkelindikator.

- ▶ Enskild kamera – en enda kamera är direkt monterad på konsolen
- ▶ Videourvalsmodul – om en videourvalsmodul (VSM) har installerats på systemet finns två (2) videoalternativ:
 - Enskild kameravy – en av upp till åtta kameror kan väljas för att ändra bilden från kameraingångarna.
 - Delad kameravy – en av två uppsättningar bestående av fyra kameraingångar (A/B/C/D eller E/F/G/H) kan väljas att dela in skärmen i fyra olika separata videoflöden.

För att justera kameravyn [backning, upp och ner], gå till Inställningar-> Konfiguration-> Video.

Visa RealView-alternativ:





1. Tryck på den nedre fliken för REALVIEW-SPÅRFÖLJNING 
2. Tryck på fliken REALVIEW-ALTERNATIV  för att visa RealView-alternativen.
3. Välj mellan:
 - ▶ Enskild kameravy  [endast VSM] – en (1) av upp till åtta (8) kameror kan väljas för att ändra bilden från kameraingångarna
 - ▶ Delad kameravy  [endast VSM] – en (1) av två (2) uppsättningar bestående av fyra (4) kameraingångar (A/B/C/D eller E/F/G/H) kan väljas att dela in skärmen i fyra olika separata videoflöden
 - ▶ RealView-spårföljningsalternativ  – ger åtkomst till ytterligare spårföljningsverktyg, inklusive spårföljning via video och styrvinkelindikator
 - ▶ RealView-kamera bildtagning  – sparar en stillbild av den aktuella vyn på skärmen till en USB-enhet

Figur 7-38: RealView-spårföljning

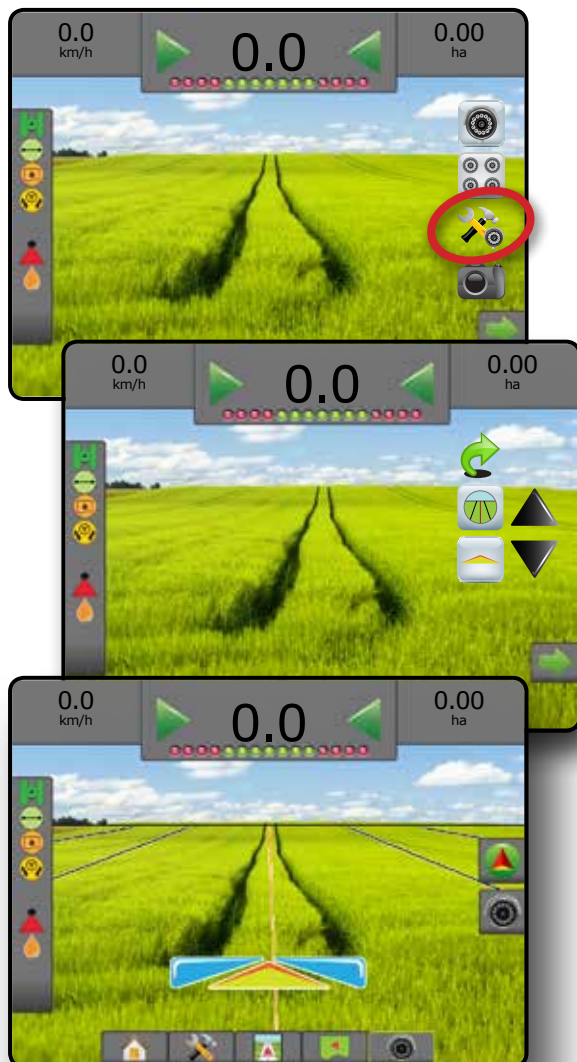


RealView-spårföljningsalternativ

RealView-inställningsalternativ ger åtkomst till ytterligare spårföljningsverktyg, inklusive spårföljning via video och styrvinkelindikator.



1. Tryck på fliken REALVIEW-ALTERNATIV  för att visa RealView-alternativen.
2. Tryck på ikonen för REALVIEW-SPÅRFÖLJNINGALTERNATIV .
3. Välj mellan:
 - ▶ Spårföljning via video  – ger tredimensionell spårföljning över video för körhjälp
 - ▶ Styrvinkelindikator  – visar i vilken riktning ratten behöver justeras
 - ▶ Horisontlinjustering   – justerar horisontlinjen på skärmen uppåt eller nedåt

Figur 7-39: RealView-inställningsalternativ



Kamerans översiktsbild

RealView-kamera översiktsbild sparar en stillbild av den aktuella vyn på skärmen till en USB-enhet.




1. Infoga USB-enheten.
2. Tryck på fliken REALVIEW-ALTERNATIV  för att visa RealView-alternativen.
3. Tryck på ikonen för KAMERANS ÖVERSIKTSBILD .

Figur 7-40: RealView-kamera visning av helskärmvideo

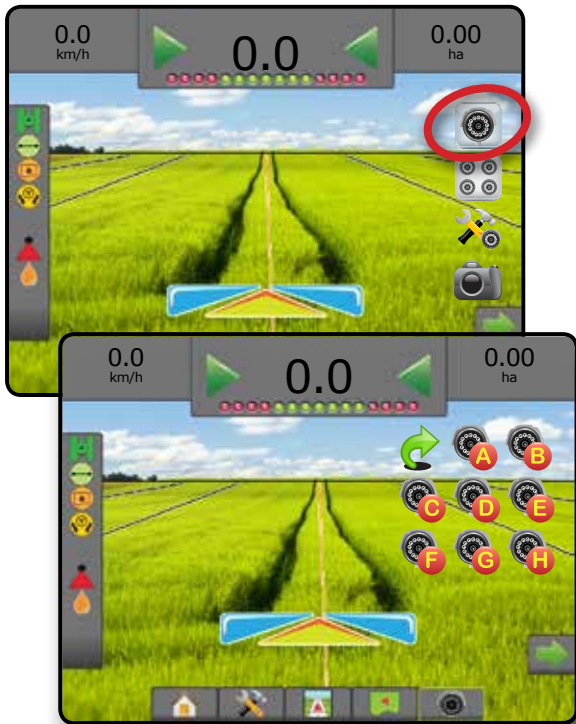


VSM kameraalternativ

Om en videourvalsmodul (VSM) har installerats på systemet finns två (2) videoalternativ:

1. Tryck på fliken REALVIEW-ALTERNATIV  för att visa RealView-alternativen.
2. Välj mellan:
 - ▶ Enskild kameravy  – en (1) av upp till åtta (8) kameror kan väljas för att ändra bilden från kameraingångarna
 - ▶ Delad kameravy  – en (1) av två (2) uppsättningar bestående av fyra (4) kameraingångar (A/B/C/D eller E/F/G/H) kan väljas att dela in skärmen i fyra olika separata videoflöden

Figur 7-41: Val av enskild kamera med VSM



Figur 7-42: Välj delad vy med VSM



KAPITEL 8 – TREDJE PARTS HASTIGHETSKONTROLL

När en tredje parts hastighetskontroll finns och hastighetskontroll har låsts upp kan applikationsinformation och kartläggning visas på spårföljningsskärmarna.



Lägga till en tredje parts hastighetskontroll på systemet:

1. Lägg till en hastighetskontroll på systemet.
2. Slå på hastighetskontrollen.
3. På konsolen för Matrix Pro GS låser du upp funktionen för tredje parts hastighetskontroll.
4. Starta om Matrix Pro GS.
5. På konsolen för Matrix Pro GS konfigurerar du inställningarna för tredje parts hastighetskontroll – används för att konfigurera gränssnittet och kommunikation för hårdvaran.
6. På konsolen för Matrix Pro GS konfigurerar du produktinställningarna – används för att konfigurera produktnamn, tank-/pallvolym, målapplikationshastighet, ökning för justering av målhastigheter och gränser för färgkartläggning av maximal/minimal hastighet och den motsvarande färgvisningen på displayen

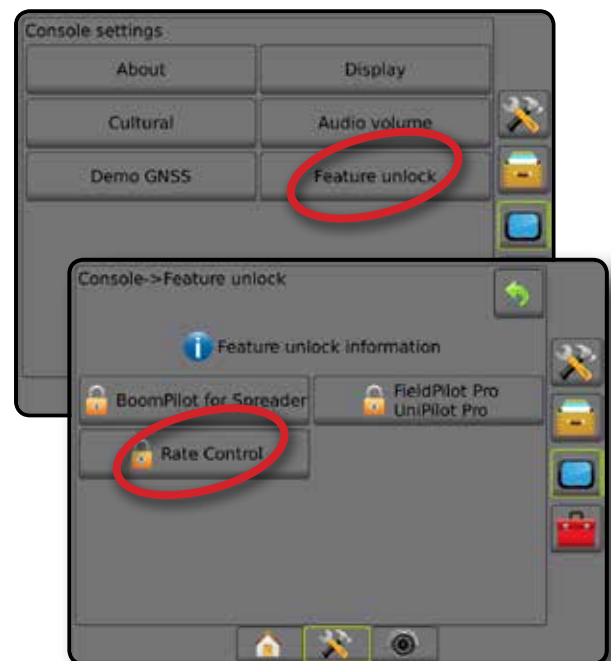
TREDJE PARTS HASTIGHETSKONTROLLUPPLÅSNING

Funktionen Lås upp används för att låsa upp avancerade funktioner.

OBS! Upplåsningskoden är unik för varje konsol. Kontakta kundtjänsten för TeeJet Technologies. När en funktion har låsts upp kommer en funktion att vara upplåst tills konsolen har återställts helt.



1. Tryck på innerfliken på KONSOLEN .
2. Tryck på **Lås upp funktion**.
3. Tryck på knappen för låst funktion  för tredje parts hastighetskontroll.
4. Ange upplåsningskoden.
5. Starta om konsolen.

Figur 8-1: Lås upp funktion



Tredje parts hastighetskontroll

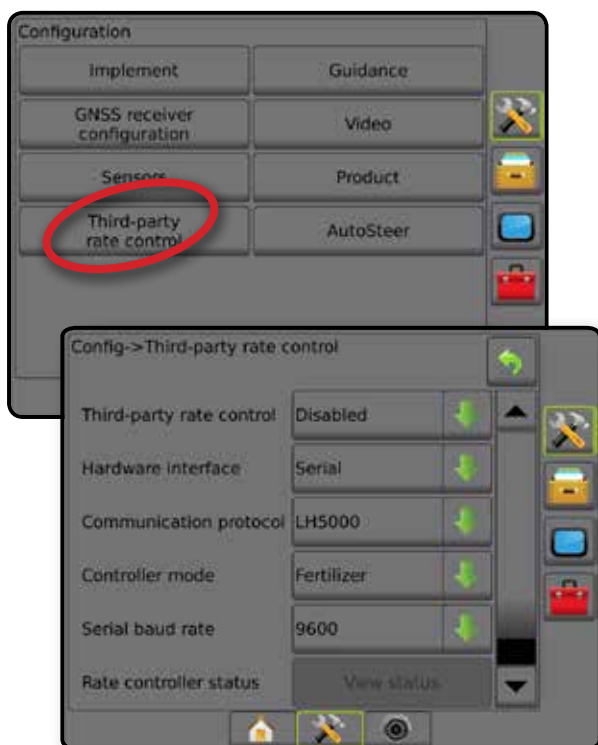
När en tredje parts hastighetskontroll finns och hastighetskontroll har låsts upp kan applikationsinformation aktiveras/inaktiveras.

1. Tryck på den nedre fliken för SYSTEMINSTÄLLNING .
2. Tryck på sidofliken på KONFIGURATION .
3. Tryck på **Tredje parts hastighetskontroll**.
4. Välj om tredje parts hastighetskontroll är aktiverad eller inaktiverad.
5. När det är inaktiverat, välj mellan:
 - ▶ Gränssnitt hårdvara – används för att välja ett gränssnitt för kommunikation med tredje parts hastighetskontroller.
 - ▶ Kommunikationsprotokoll – används för att välja ett protokoll för kommunikation med tredje parts hastighetskontroller.
 - ▶ Styrenhetsläge – används för att välja det kontrolläge som matchar hastighetskontrollens konfiguration om ett tillämpligt protokoll har valts.
 - ▶ Seriell baudhastighet – används för att välja lämplig baudhastighet för kommunikation om du använder ett seriellt gränssnitt.

När som helst, välj:



- ▶ Status hastighetskontroll – används för att visa status för en ansluten tredje parts hastighetskontroller.

Figur 8-2: Tredje parts hastighetskontroll

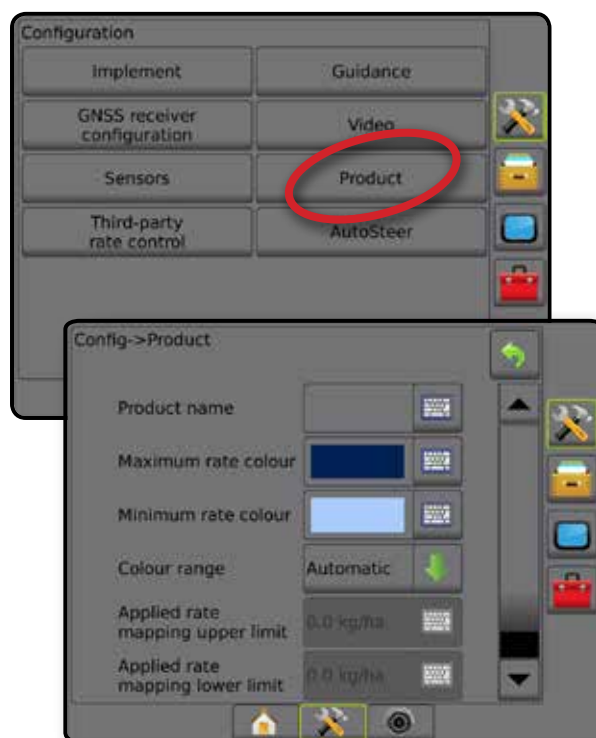


Produkt

När en tredje parts hastighetskontroll finns och hastighetskontroll har låsts upp är produktalternativ tillgängliga för konfiguration av produktkontrollkanalnamn och gränser för maximal/minimal hastighet och motsvarande färgvisning på displayen för kartläggning.

1. Tryck på den nedre fliken för SYSTEMINSTÄLLNING .
2. Tryck på sidofliken på KONFIGURATION .
3. Tryck på **Produkt**.
4. Välj mellan:
 - ▶ Produktnamn – används för att ange namnet på produkten för den aktuella kontrollkanalen
 - ▶ Färg för maximal/minimal hastighet – används för att skapa det färgschema som bäst representerar ändringen i hastighet över en applikation eller målhastighetskarta
 - ▶ Färgintervall – används för att välja automatiskt eller manuellt läge för inställning av färg för maximal hastighet och minimal hastighet
 - ▶ Övre gräns angiven hastighetskartläggning [endast manuellt färgintervall] – används för att ange den maximala hastighet vid vilken färgen för maximal hastighet kommer att användas (hastigheter över denna gräns kommer att använda den valda färgen för maximal hastighet)
 - ▶ Nedre gräns angiven hastighetskartläggning [endast manuellt färgintervall] – används för att ange den minimala hastighet vid vilken färgen för minimal hastighet kommer att användas (hastigheter under denna gräns kommer att använda den valda färgen för minimal hastighet)

Figur 8-3: Produktalternativ



ALTERNATIV PÅ SPÅRFÖLJNINGSSKÄRMEN

När en tredje parts hastighetskontroll har integrerats i systemet finns ytterligare alternativ för hastighetskontroll och kartläggning tillgängliga på spårföljningsskärmarna för fordonsvy och fältvy.

Spårföljning på skärmen

Förutom de vanliga spårföljningsalternativen kommer följande information att bli tillgänglig med en tredje parts hastighetskontroll:

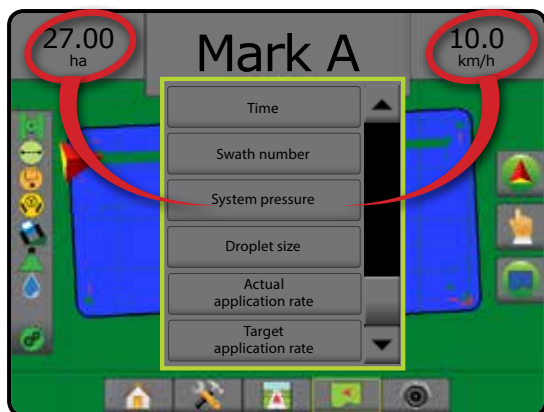
- Spårlinjer
 - ◀ Svart/vit – receptkartans zongränslinje
- Täckningsområde – visar applicerat område och överlappning:
 - ◀ Användarvald – applicerade områden för applikationskarta och målhastighetskarta visar färgade staplar beroende på vald färgskala och markering på kartan.

Spårföljningsfält

Förutom de vanliga spårföljningsfältalternativen kommer följande valbar information att bli tillgänglig med en tredje parts hastighetskontroll:

- ▶ Faktisk applikationshastighet – visar den aktuella applikationshastigheten
- ▶ Målapplikationshastighet – visar målapplikationshastigheten

Figur 8-4: Valbar information spårföljningsfältet



Statusfält

Förutom de vanliga statusfältalternativen ger statusikonen för hastighetskontrollen information om hastighetskontrollens status.

Tryckning på en ikon visar relaterad statusinformation.

1. Tryck på ikonen för HASTIGHETSKONTROLLENS STATUS



Figur 8-5: Hastighetskontrollens status



Hastighetskontrollens status

- Grön = normal drift
- Gul = systemvarning (felaktig hastighet/tryck osv.)
- Röd = systemfel (felaktig hastighet/tryck osv.)
- Ingen ikon = ingen hastighetskontroll installerad



Applikationskartläggning

GNSS-baserad produktappliceringskartläggning kan användas i Fordonsvy och Fältvy i alla spårföljningslägen när en hastighetskontroll finns på systemet. Kartläggning kan registrera områden som täckts av redskapet, (Täckning) eller hur mycket produkt som har använts och var (Applikation) och kan dirigera enkel och varierad produktapplicering (förinställd målhastighet respektive recept).

OBS! Innan kartläggning används ska produktens kartläggningsalternativ anges eller verifieras under Konfiguration -> Produkt.

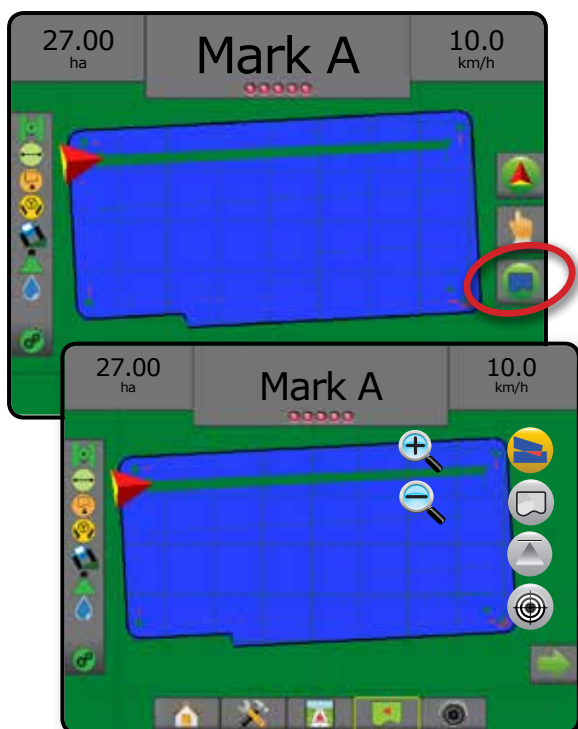
Visa appliceringskartläggning:

1. Tryck på den nedre fliken FORDONSVYSPÅRFÖLJNING eller den nedre fliken FÄLTVYSPÅRFÖLJNING .
2. Tryck på fliken KARTLÄGGNINGSALTERNATIV för att visa kartläggningsalternativen.
3. Välj ett eller flera alternativ:
 - ▶ Täckningskarta – visar områden som täcks av redskapet, oavsett om produkten applicerats eller ej
 - ▶ Receptkarta – förinstallerad karta som ger information till hastighetskontrollen för användning vid distribution av produkten

- ▶ Applikationskarta  – visar hur mycket produkt som har tillämpats och var med hjälp av färg för att indikera nivå baserat på de förinställda eller automatiskt inställda högsta och lägsta nivåerna
- ▶ Målhastighetskarta  – visar den applikationshastighet som hastighetskontrollen kommer att försöka uppnå för varje plats

OBS! Applikationskarta och målhastighetskarta kan inte väljas samtidigt.

Figur 8-6: Täckningskarta




Duplicering och överföring av kartor

Kartor sparas i jobbdata. Med hjälp av Data -> Jobbdata -> Hantera kan jobbdata som innehåller kartor dupliceras eller överföras till Fieldware Link så att kartorna kan öppnas, visas, redigeras och skrivas ut samt överföras tillbaka till konsolen. Se "Jobbdata" i kapitlet Systeminställningar.

Med hjälp av Data -> Rapporter kan rapporter genereras i flera format som innehåller data och alla kartor från jobbet.

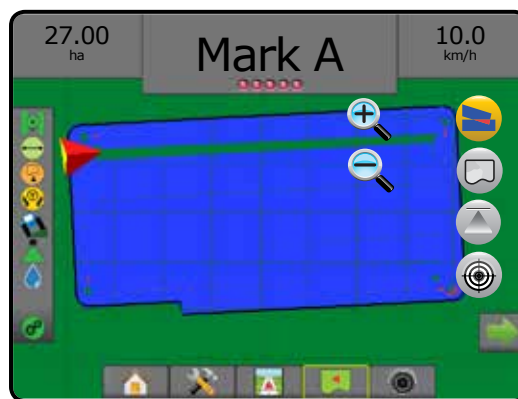
Täckningskarta

 Täckningskarta visar de områden som bearbetats av redskapet. DCM kräver inte att produkt appliceras. ISOBUS kräver att produkt appliceras.


Kartläggning på skärmen

- Täckningsområde – visar applicerat område och överlappning:
 - ◀ Blå – en applikation
 - ◀ Röd – två eller flera applikationer

Figur 8-7: Täckningskarta



Receptkarta

 Receptkarta är en förinstallerad karta som ger information till hastighetskontrollen för användning vid distribution av produkten. Receptkartor innehåller georefererad produktastighetsinformation. Matrix Pro GS kan importera jobbdata som innehåller receptkartor för användning med variabel hastighetsapplicering (VRA) med hjälp av en kompatibel hastighetskontroll.

Kartläggning på skärmen

- Zonlinjer:
 - ◀ Svarta medan man närmar sig appliceringszonen.
 - ◀ Vita inom appliceringszonen.
 - ◀ Andra zoner med samma hastighet kommer också att visas i vitt.
- Täckningsområde – visar olika receptzoner:
 - ◀ Användarvald – zonernas färger väljs vid upprättandet av receptkartan.

Med Fieldware Link (v5.01 eller senare) kan användare importera VRA-jobb som skapats i Fieldware Link såväl som exportera jobbdata från konsolen, redigera de medföljande kartorna för att skapa målhastighet eller receptkartor och sedan återföra till konsolen för användning i jobbet.

OBS! Avancerat jobbläge krävs för applikationer med varierande hastighet. Se "Alternativ (jobbläge)" i kapitlet Systeminställningar.

Figur 8-8: Receptkarta



Applikationskarta

Applikationskarta visar var produkten har tillämpats med hjälp av färg för att indikera nivå baserat på de förinställda högsta och lägsta nivåerna.

OBS! Applikationskarta och mål hastighetskarta kan inte väljas samtidigt.

Kartläggning på skärmen


- Täckningsområde – visar applicerat område:
 - Användarvald – applicerade områden visar färgade staplar beroende på vald färgskala och markering på kartan.

Figur 8-9: Applikationskarta

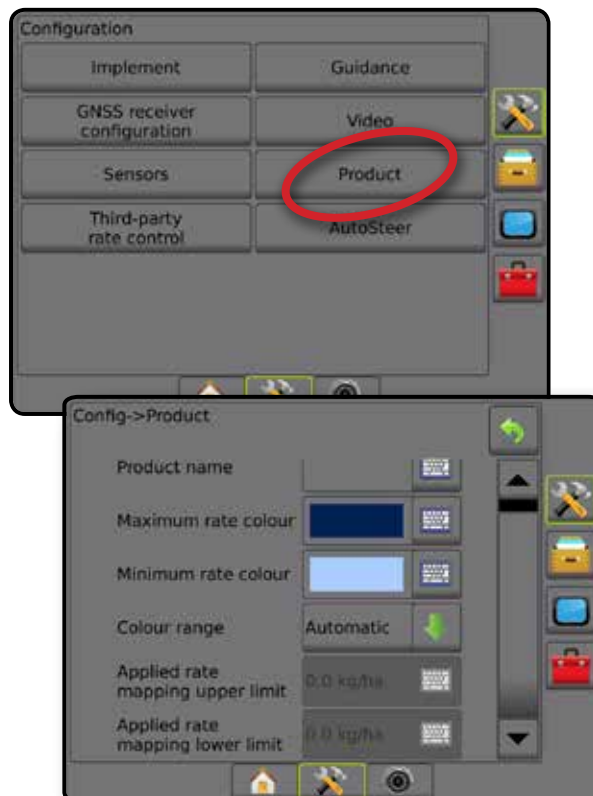


Val av färgintervall

Produktalternativ konfigurerar maximal/minimal hastighet och motsvarande färgvisning på displayen för kartläggning.

- Tryck på sidofliken på KONFIGURATION .
- Tryck på **Produkt**.
- Välj:
 - Färgintervall – läge som används för att ställa in färg för maximal hastighet och minimal hastighet.
 - Automatisk – maximal och minimal kommer att fastställas genom faktiska tillämpade hastighetsvärden eller mål hastighetsvärden
 - Manuell – maximala och minimala gränser kommer att anges som dem i alternativen kartläggning av bearbetningshastighet övre gräns och kartläggning av bearbetningshastighet nedre gräns
 - Färg för maximal hastighet – används för att ange färg för maximal hastighet. I läget manuellt färgintervall kommer denna färg att användas för alla hastigheter över bearbetningshastighetens övre gräns
 - Färg för minimal hastighet – används för att ange färg för minimal hastighet. I läget manuellt färgintervall kommer denna färg att användas för alla hastigheter under bearbetningshastighetens nedre gräns

Figur 8-10: Produktalternativ



Målhastighetskarta

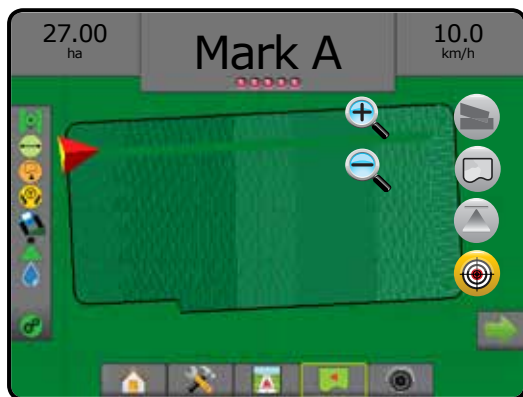
Målhastighetskarta visar den målapplikationshastighet som hastighetskontrollen kommer att försöka uppnå för varje plats.

OBS! Applikationskarta och målhastighetskarta kan inte väljas samtidigt.

Kartläggning på skärmen

- Täckningsområde – visar applicerat område:
 - Användarvald – applicerade områden visar färgade staplar beroende på vald färgskala och markering på kartan.

Figur 8-11: Målhastighetskarta




Måldoser

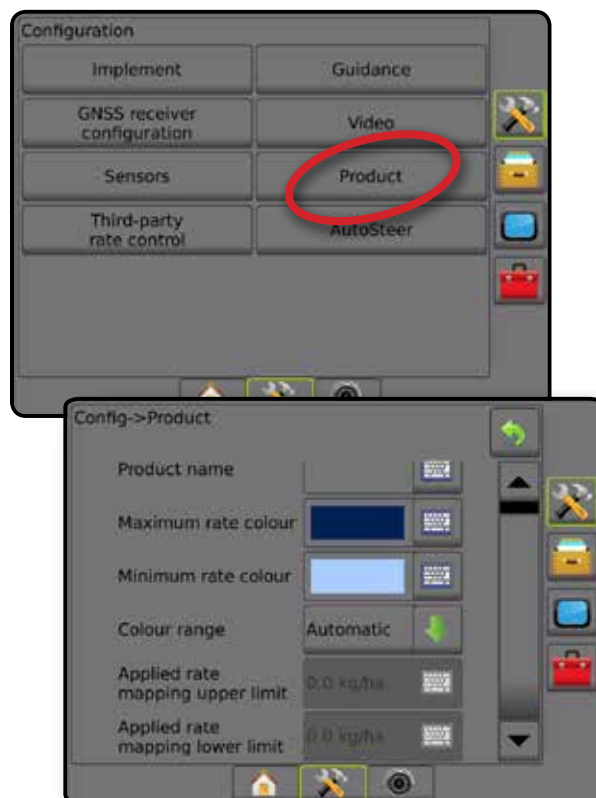
Förinställda målhastigheter anger målhastigheter för applicering av produkt per hektar/tunnland. Dessa inställningar kommer att vara samma för alla aktiva jobb.

Val av färgintervall

Produktalternativ konfigurerar maximal/minimal hastighet och motsvarande färgvisning på displayen för kartläggning.

- Tryck på sidofliken på KONFIGURATION .
- Tryck på **Produkt**.
- Välj:
 - Färgintervall – läge som används för att ställa in färg för maximal hastighet och minimal hastighet.
 - Automatisk – maximal och minimal kommer att fastställas genom faktiska tillämpade hastighetsvärden eller målhastighetsvärden
 - Manuell – maximala och minimala gränser kommer att anges som dem i alternativen kartläggning av bearbetningshastighet övre gräns och kartläggning av bearbetningshastighet nedre gräns
 - Färg för maximal hastighet – används för att ange färg för maximal hastighet. I läget manuellt färgintervall kommer denna färg att användas för alla hastigheter över bearbetningshastighetens övre gräns
 - Färg för minimal hastighet – används för att ange färg för minimal hastighet. I läget manuellt färgintervall kommer denna färg att användas för alla hastigheter under bearbetningshastighetens nedre gräns

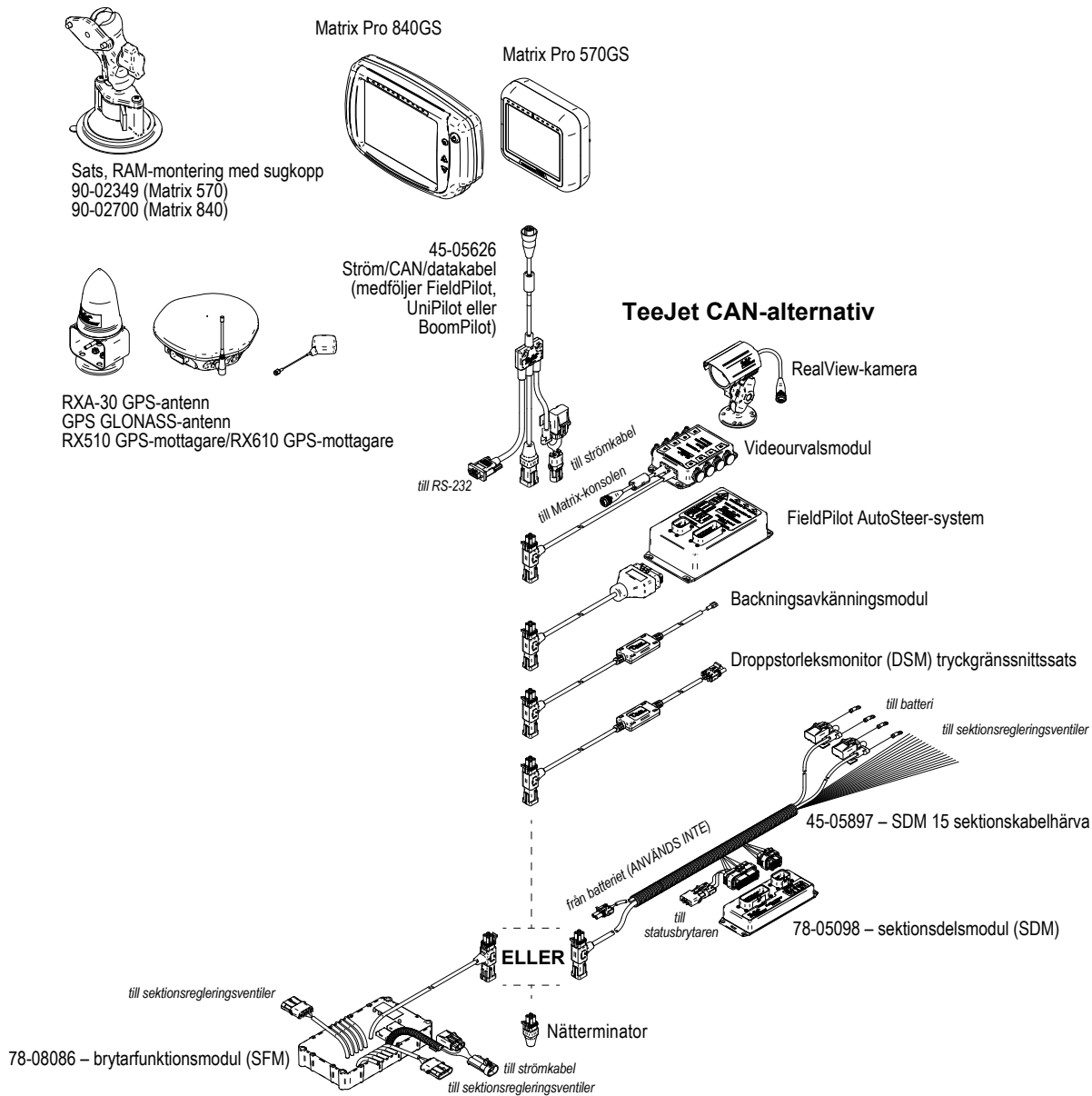
Figur 8-12: Produktalternativ



BILAGA A – SYSTEMKONFIGURATIONER

Följande diagram är exempel på typiska Matrix Pro GS-konfigurationer. På grund av de olika möjliga konfigurationerna bör detta endast användas i referenssyfte.

Figur A-1: Matrix Pro GS med FieldPilot autostyrningssystem



Matrix® Pro 570GS • Matrix® Pro 840GS

Figur A-2: Matrix Pro GS med FieldPilot Pro eller UniPilot Pro autostyrningssystem

INTRODUKTION

STARTSKÄRM

HELSKÄRM

INSTÄLLNING

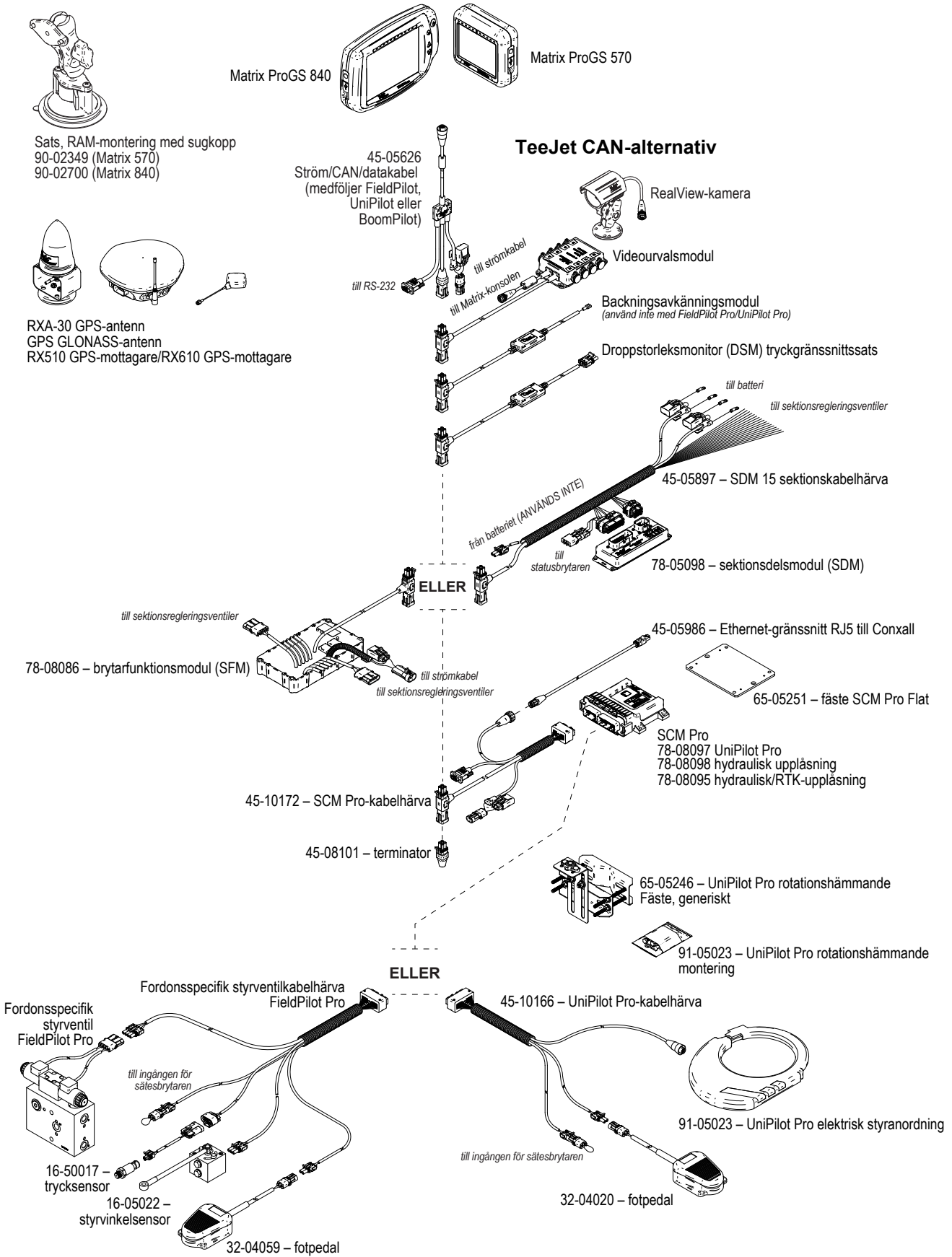
GNSS

REDSKAP

VÄGLÄDNING

HASTIGHETSKONTROLL

BILAGA



BILAGA B – MENYINSTÄLLNINGAR FÖR MATRIX PRO GS KONSOL

Denna bilaga listar Matrix Pro GS-konsolens menyinställningar och ger även följande:

- Inställningar tillgängliga med ett aktivt jobb.
- Inställningar som kan göras på Matrix Pro GS-konsolen eller med hjälp av Fieldware Link.
- Inställningar som inkluderas när de exporteras till en profil från Matrix Pro GS-konsolen eller från Fieldware Link.

Symbolnyckel

I följande tabeller visas dessa symboler om inställningar är tillgängliga under ett aktivt jobb:

- ✓ tillgänglig under ett aktivt jobb
- ✗ inte tillgänglig under ett aktivt jobb
- ◀ Bibehållna från konsolen med profil
- ▶ Bibehållna från Fieldware Link med profil

Konfigurationsinställningar

Konfigurationsinställningar	Tillgänglig med ett aktivt jobb	Kan redigeras i		Sparad till exporterad profil i	
		Matrix Pro	Fieldware Link	Matrix Pro	Fieldware Link
Maskintyp	✗	✓	✗	✓	▶
GNSS-antennhöjd	✗	✓	✓	✓	✓
Redskapstyp	✗	✓	✓	✓	✓
Symmetrisk redskapslayout	✗	✓	✓	✓	✓
Antal redskapssektioner	✗	✓	✓	✓	✓
Vägledningsbredd	✗	✓	✓	✓	✓
Applikation/arbetsbredd	✗	✓	✓	✓	✓
Dropstorleksmonitor	✓	✓	✗	✓	▶
Val av munstycke	✗	✓	✗	✓	▶
Aktuellt munstycke	✗	✓	✗	✓	▶
Förinställningar för munstycke	✗	✓	✗	✓	▶
Tillämpat larm	✓	✓	✗	✓	▶
Ingångstid	✓	✓	✗	✓	▶
Avsluta tid	✓	✓	✗	✓	▶
Tillåt BoomPilot under backning	✓	✓	✗	✓	▶
BoomPilot startläge	✓	✓	✗	✓	▶
BoomPilot-ikon	✓	✓	✗	✓	▶
Fördröjning backningssignal	✓	✓	✗	✓	▶
Rakt läge	Redskapets raka offsetriktning	✗	✓	✓	✓
	Redskapets raka offsetavstånd	✗	✓	✓	✓
	Redskapets laterala offset-riktning	✗	✓	✓	✓
	Redskapets laterala offset-avstånd	✗	✓	✓	✓
	Överlappning	✓	✓	✓	✓
	Fördröjd av/på-tid	✓	✓	✓	✓
Spridarläge	Inställningstyp: TeeJet	✗	✓	✓	✓
	Avstånd från antenn till skiva	✗	✓	✓	✓
	Redskapets laterala offset-riktning	✗	✓	✓	✓
	Redskapets laterala offset-avstånd	✗	✓	✓	✓
	Överlappning	✓	✓	✓	✓
	Fördröjd av/på-tid	✓	✓	✓	✓
	Sprid ut förskjutningsavstånd	✗	✓	✓	✓
	Sektionsförskjutningar	✗	✓	✓	✓
Sektionslängder	✗	✓	✓	✓	
Spritt läge	Inställningstyp: OEM	✗	✓	✓	✓
	Avstånd från antenn till skiva	✗	✓	✓	✓
	Redskapets laterala offset-riktning	✗	✓	✓	✓
	Redskapets laterala offset-avstånd	✗	✓	✓	✓
	Starta/stoppa avstånd	✗	✓	✓	✓
	Sektionsstart-/stopp offset	✗	✓	✓	✓
	Rak sektion 1 offset-riktning	✗	✓	✓	✓
	Rak sektion 1 offset-avstånd	✗	✓	✓	✓
	Redskapets laterala offset-riktning	✗	✓	✓	✓
	Redskapets laterala offset-avstånd	✗	✓	✓	✓
	Överlappning	✓	✓	✓	✓
Fördröjd av/på-tid	✓	✓	✓	✓	
Sektionsförskjutningar	✗	✓	✓	✓	

Matrix® Pro 570GS • Matrix® Pro 840GS

INTRODUKTION

STARTSKÄRM

HELSKÄRM

INSTÄLLNING


GNSS


REDSKAP

VÄGLEDDNING

HASTIGHETSKONTROLL


BILAGA

 Konfigurationsinställningar		Tillgänglig med ett aktivt jobb	Kan redigeras i		Sparad till exporterad profil i		
			Matrix Pro	Fieldware Link	Matrix Pro	Fieldware Link	
Spårföljning	LED-ljusstyrka	✓	✓	✗	✗	✗	
	Displayläge	✓	✓	✗	✗	✗	
	LED-mellanrum	✓	✓	✗	✗	✗	
	Extern ljusramp	✓	✓	✗	✗	✗	
	Ljusstyrka för extern ljusramp	✓	✓	✗	✗	✗	
	Textljusstyrka för extern ljusramp	✓	✓	✗	✗	✗	
	Extern korsspår	✓	✓	✗	✗	✗	
	Extern stråknnummer	✓	✓	✗	✗	✗	
	Extern hastighet	✓	✓	✗	✗	✗	
	Extern faktisk frekvens	✓	✓	✗	✗	✗	
	Extern målfrekvens	✓	✓	✗	✗	✗	
Extern tillämpad produkt	✓	✓	✗	✗	✗		
Konfiguration av GNSS-mottagare	GNSS-typ	✗	✓	✗	✗	✗	
	GNSS-port	✗	✓	✗	✗	✗	
	GNSS-statusinformation	✓	✓	✗	✗	✗	
	Program	✗	✓	✗	✗	✗	
	PRN	✗	✓	✗	✗	✗	
Video	Backning/invertering	✓	✓	✗	✗	✗	
Sensorer	Maximal tryckvärdering	✓	✓	✓	✓	✓	
	IOM trycksensor Larm lågt tryck	✓	✓	✓	✓	✓	
	Larm högt tryck	✓	✓	✓	✓	✓	
Produkt*	Produktnamn	✗	✓	✓	✓	✓	
	Munstyckeskonstant	✗	✗	✓	▶	✓	
	Färg för maximal hastighet	✓	✓	✗	✓	◀	
	Färg för minimal hastighet	✓	✓	✗	✓	◀◀	
	Färgintervall	✓	✓	✗	✓	◀◀	
	Övre/nedre gräns angiven hastighetskartläggning	✗	✓	✗	✓	◀	
Tredje parts hastighetskontroll*	Aktivera/inaktivera	✗	✓	✗	✗	✗	
	Gränssnitt hårdvara	✗	✓	✗	✗	✗	
	Kommunikationsprotokoll	✗	✓	✗	✗	✗	
	Styrenhetsläge	✗	✓	✗	✗	✗	
	Seriell baudhastighet	✗	✓	✗	✗	✗	
Status hastighetskontroll	✓	✓	✗	✗	✗		
AutoSteer med FieldPilot Pro eller UniPilot Pro	Hantera fordon	Ny	✗	✓	✗	✗	✗
		Ladda	✗	✓	✗	✗	✗
		Redigera	✗	✓	✗	✗	✗
		Kopiera	✗	✓	✗	✗	✗
		Autokalibrering	✗	✓	✗	✗	✗
		Justera	✓	✓	✗	✗	✗
	Ta bort	✗	✓	✗	✗	✗	
	Justera	Manuell frikoppling	✗	✓	✗	✗	✗
		Motoraggressivitet	✓	✓	✗	✗	✗
		Spel för Unipilot Pro	✓	✓	✗	✗	✗
		Styrningsreaktion	✓	✓	✗	✗	✗
		Riktningssensitivitet	✓	✓	✗	✗	✗
		Korsspår fel	✓	✓	✗	✗	✗
		Ledningsanskaffning	✓	✓	✗	✗	✗
		Backningssvar	✓	✓	✗	✗	✗
Tiltkalibrering		✗	✓	✗	✗	✗	
Kalibrering av hjulvinkelsensor (WAS)	✗	✓	✗	✗	✗		
Väij QI-värden	✓	✓	✗	✗	✗		
Maximal DOP	✓	✓	✗	✗	✗		
Transportläge	✓	✓	✗	✗	✗		
Service läge	✓	✓	✗	✗	✗		
Föraravkänning	✓	✓	✗	✗	✗		

 Konfigurationsinställningar		Tillgänglig med ett aktivt jobb	Kan redigeras i		Sparad till exporterad profil i		
			Matrix Pro	Fieldware Link	Matrix Pro	Fieldware Link	
AutoSteer	Assisterad/automatisk styrning aktiverad/inaktiverad	✓	✓	✗	✓	◀	
	Ventilinstallation	Ventiltyp	✗	✓	✗	✓	◀
		Ventilfrekvens	✗	✓	✗	✓	◀
		Minimal arbetscykel vänster/höger	✗	✓	✗	✓	◀
		Maximal arbetscykel vänster/höger	✗	✓	✗	✓	◀
	Styrinställningar	Grovjustering av styrning	✓	✓	✗	✓	◀
		Finjustering av styrning	✓	✓	✗	✓	◀
		Dödband	✓	✓	✗	✓	◀
		Framåtseende	✓	✓	✗	✓	◀
	Ventiltest	✗	✓	✗	✓	◀	
	Ventildiagnostik	✗	✓	✗	✓	◀	
	Alternativ	Rattsensor	✗	✓	✗	✓	◀
Styrvinkelsensor		Aktiverad/inaktiverad	✗	✓	✗	✓	◀
	Sensorkalibrering	✓	✓	✗	✓	◀	
	Linjekalibrering	✓	✓	✗	✓	◀	
Tiltkorrigering	Aktiverad/inaktiverad	✗	✓	✗	✓	◀	
	Fältnivå	✗	✓	✗	✓	◀	

*Endast tillgängligt med en aktiverad tredje parts hastighetskontroll på systemet.

Datahanteringsinställningar

 Datahanteringsinställningar		Tillgänglig med ett aktivt jobb	
Jobbdata	Överför	Export	✗
		Importera	✗
		Ta bort	✗
	Hantera	Ny	✗
		Kopiera	✗
		Ta bort	✗
Rapporter	Spara PDF	✗	
	Spara KML	✗	
	Spara SHP	✗	
	Spara alla typer	✗	
Alternativ	Jobbläge	✗	
Maskininställningar	Överför	Export	✓
		Importera	✓
		Ta bort	✓
	Hantera	Ny	✓
		Kopiera	✓
		Ta bort	✓
		Spara	✓
		Ladda	✗

Konsolinställningar

Konsolinställningar		Tillgänglig med ett aktivt jobb
Om	Systeminformation.....	✓
	Spara.....	✓
Display	Färgschema.....	✓
	LCD-ljusstyrka.....	✓
	Skärmbild.....	✓
	Skärmskalibrering.....	✓
Kulturell	Enheter.....	✓
	Språk.....	✓
	Tidszon.....	✓
Ljudvolym	Ljudvolym.....	✓
Demo GNSS	Start.....	✓
Lås upp funktion	BoomPilot för spridare.....	✓
	Tredje parts hastighetskontroll.....	✓
	FieldPilot Pro/UniPilot Pro.....	✓

Verktögsinställningar

Verktögsinställningar		Tillgänglig med ett aktivt jobb
Ladda upp programvara	Anordning.....	✗
	Program.....	✗
Extrautrustning	Räknare.....	✓
	Enhetskonverterare.....	✓

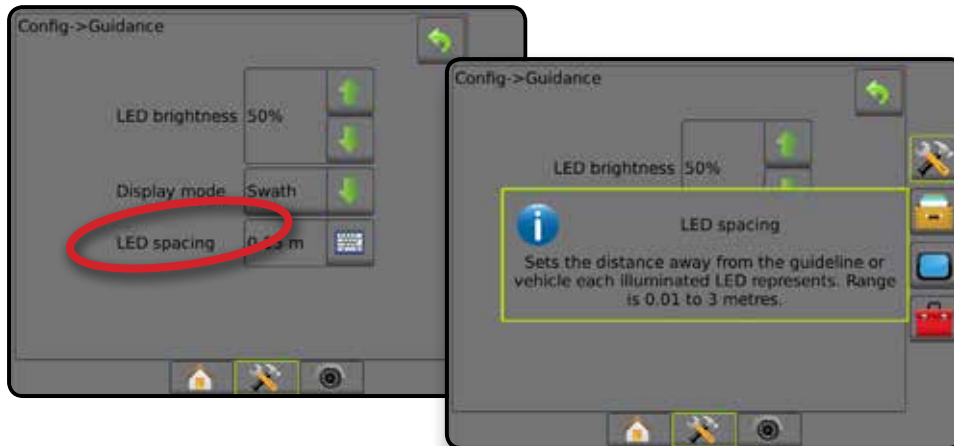
BILAGA C – ENHETSSPECIFIKATIONER

Mått	Matrix Pro 570GS	16,15 x 14,91 x 5,84 cm
	Matrix Pro 840GS	27,0 x 18,0 x 6,0 cm
Vikt	Matrix Pro 570GS	0,794 kg
	Matrix Pro 840GS	1,06 kg
Anslutning	Ström/CAN	8-stifts Conxall
	Kamera	5-stifts Conxall
	Hastighet/status	8-stifts Conxall
<p><i>WARNING! Vissa Matrix-originalkonsoler har en 4-stifts conxall-kabelanslutning. De 4-stifts och 8-stifts kablarna är INTE ekvivalenta.</i></p>		
Miljö	Lagring	-10 till +70°C
	Manövrering	0 till +50°C
	Luftfuktighet	90 % icke-kondenserande
Display	Matrix Pro 570GS	320 x 240 upplösning, 14,5 cm
	Matrix Pro 840GS	800 x 600 upplösning, 21,3 cm
In-/utdata		USB 2.0
Strömförsörjning		< 9 W vid 12 VDC

BILAGA D – INSTÄLLINGSOMRÅDEN

Tryck på alternativets namn på någon meny för att visa en definition och intervallvärdena för objektet.

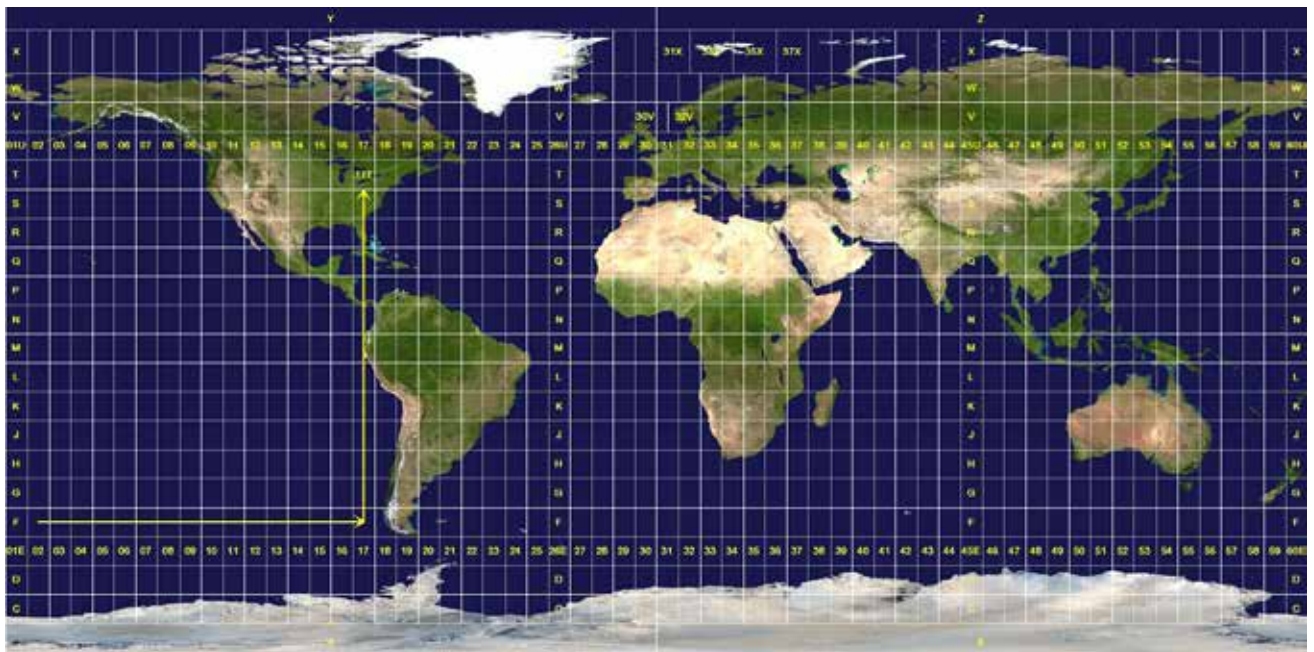
Figur A-3: Exempel på en informationstextruta



BILAGA E – UTM-KOORDINATER OCH ZONER

Matrix® Pro 570GS och Matrix® Pro 840GS använder koordinatsystemet Universal Transverse Mercator (UTM) att spåra positioner för jobb. UTM-koordinatsystemet indelar jordytan i 60 nummerade nord-sydliga zoner, vilka ytterligare indelas i latitudzoner som betecknas med bokstäver, vilket visas nedan.

Figur A-4: UTM-koordinatsystemet – globalt



Matrix Pro GS-konsolen spårar sedan de UTM-zoner där varje produktapplikeringsjobb utförs. Denna zoninformation används sedan för att avgöra om ett jobb kan startas/fortsättas eller för att hitta det sparade jobb som finns närmast fordonets aktuella position.

Om ett jobb som valts är i en annan UTM-zon än den aktuella eller angränsande UTM-zonen kommer "Utanför intervallet" att visas bredvid Avståndet och **Starta jobb** eller **Fortsätt** kommer att inaktiveras.

Om ett valt jobb saknar registrerad information kommer Avstånd att visa "Inga data".

Upphovsrätt

© 2016 TeeJet Technologies. Med ensamrätt. Ingen del av detta dokument eller de dataprogram som beskrivs i det får reproduceras, kopieras, fotokopieras, översättas eller överföras i någon form eller på något sätt, vare sig elektroniskt, maskinläsbart, inspelat eller på något annat sätt utan föregående skriftligt tillstånd från TeeJet Technologies.

Varumärken

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

Ansvarsbegränsning

TEEJET TECHNOLOGIES TILLHANDAHÅLLER DETTA MATERIAL "SOM DET ÄR", UTAN GARANTI AV NÅGOT SLAG, VARKEN UTTRYCKLIGEN ELLER UNDERFÖRSTÅDD. INGET UPPHOVSRÄTTANSVAR ELLER PATENT FÖRUTSÄTTS. UNDER INGA OMSTÄNDIGHETER SKALL TECHNOLOGIES HÅLLAS ANSVARIGT 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 OM ATT SÅDANA SKADOR KAN UPPSTÅ TILL FÖLJD AV ANVÄNDNING AV PROGRAMVARA FRÅN TEEJET TECHNOLOGIES.



Säkerhetsinformation

TeeJet Technologies ansvarar inte för skada eller personskada som orsakats genom underlåtenhet att följa följande säkerhetskrav.

Som fordonets förare ansvarar du för att det används säkert.

Matrix Pro GS i kombination med någon anordning för assisterad/automatisk styrning är inte avsett att ersätta fordonets förare.

Lämna inte fordonet medan Matrix Pro GS är anslutet.

Se till att området kring fordonet är fritt från personer och hinder före och under inkopplingen.

Matrix Pro GS är avsedd att stödja och förbättra effektiviteten under arbete i fälten. Föraren har fullt ansvar för kvaliteten och arbetsrelaterade resultat.

Frikoppla eller ta bort eventuella enheter för assisterad/automatisk styrning före körning på allmänna vägar.

MATRIX® PRO GS

ANVÄNDARHANDBOK

Produktuppgraderingar tillgängliga

- FieldPilot® autostyrning
- UniPilot® servostyrning
- BoomPilot® automatisk sektionskontroll
- Tiltgyromodul
- Videourvalsmoduler för upp till 8 kameror
- Extern GPS-mottagare eller antennuppgraderingar
- Fieldware® Link utökad dataorganiseringsapplikation
- Trycksensorsats för droppstorleksmonitor
- Tredje parts hastighetskontroll



www.teejet.com

A Subsidiary of  Spraying Systems Co.®

98-05273-SV-A4 R6 Swedish/Svenska
© TeeJet Technologies 2016