

# MATRIX® PRO

S N E L S T A R T G I D S



**MATRIX® PRO 840G**

**MATRIX® PRO 570G**




TeeJet Technologies London  
Headley House, Headley Road  
Grayshott, Hindhead  
Surrey GU26 6UH  
Verenigd Koninkrijk

Ga naar [www.teejet.com](http://www.teejet.com)  
bestel document 98-05239 voor een volledige gebruikershandleiding in het Engels.

© TeeJet Technologies 2011 • 98-01385 R0 Dutch/Nederlands-NL

**TeeJet®**  
TECHNOLOGIES

A Subsidiary of  **Spraying Systems Co.®**

### #1 Zet de console aan

Druk op de AAN/UIT-KNOP om de console aan te zetten.

Bij het aanzetten zal de Matrix Pro beginnen met de opstartprocedure.

Om de console uit te zetten houdt u de aan/uit-knop ingedrukt tot een bevestigingsscherm de afsluitmodus bevestigt.

**WAARSCHUWING!** Na het uitschakelen dient u 30 seconden te wachten voordat u de console opnieuw aanzet.



### #2 Een nieuwe taak starten of Verder gaan met de huidige taak

Zodra de opstartprocedure is voltooid, wordt het beginscherm weergegeven met de optie om een nieuwe taak te beginnen of verder te gaan met een bestaande taak.

Om een nieuwe taak te beginnen, drukt u op **Nieuwe taak**.

Om verder te gaan met een bestaande taak, drukt u op

**Verder gaan**.

Afbeelding 1-1: MOET GPS HEBBEN ALVORENS TAAK TE BEGINNEN



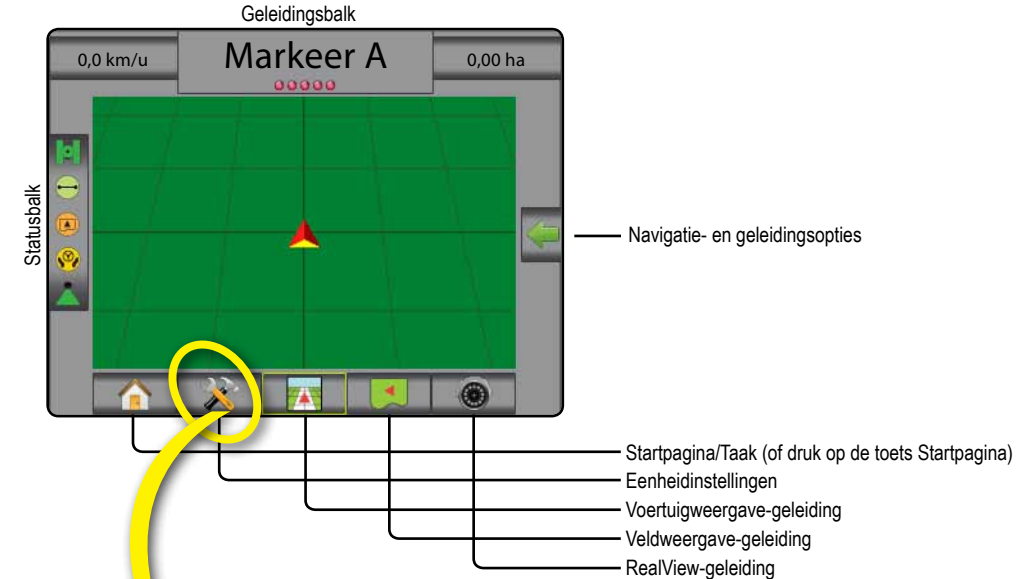
Afbeelding 1-2: Beginscherm met verworven GPS



RealView cameravideo in volledige schermweergave

RealView cameravideo in volledige schermweergave Videofeed(s) weergeven en camera's instellen zonder beschikbare GPS. Opties voor Realview-geleiding zijn niet beschikbaar op dit scherm.

### #3 Scherm voor geleiding



### #4 Ga naar Eenheidsinstellingen

De configuratie-opties worden als eerste weergegeven. Gegevensbeheer, Console-instellingen en Tools zijn toegankelijk met behulp van de tabtoetsen aan de zijkant.









### Licht of donker consolescherm

De console is beschikbaar in twee kleurschema's.

Om te wijzigen in "donker", drukt u op het tabblad CONSOLE aan de zijkant. Druk op **Beeldscherm**. Druk op de pijl OMLAAG van het kleurschema en selecteer de kleurenmodus "Donker" of "Licht".










## #5 Culturele instelling

1. Druk op het tabblad CONSOLE aan de zijkant .
2. Druk op **Cultureel**.
3. Selecteer uit:
  - ▶ Eenheden  – bepaalt de systeemmetingen
  - ▶ Taal  – bepaalt de taal van het systeem
  - ▶ Tijdzone  – bepaalt de lokale tijdzone.
4. Druk op de pijl TERUG  of het tabblad CONSOLE aan de zijkant  om terug te keren naar het hoofdscherm van de console.

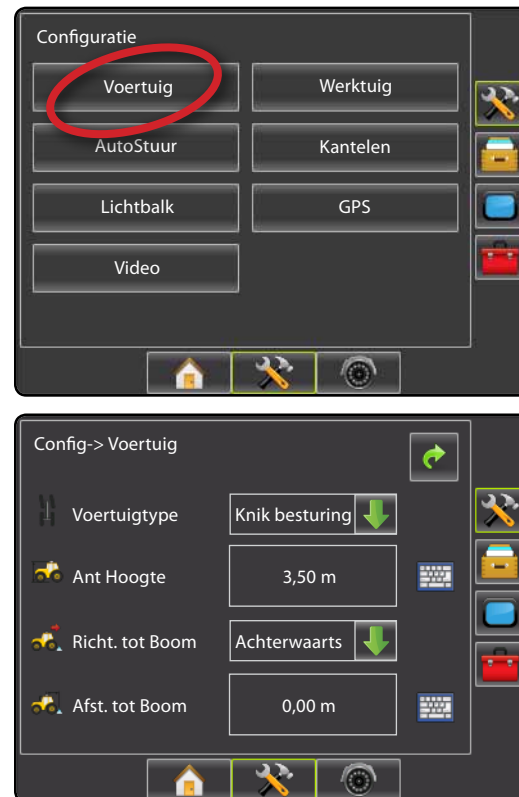
Afbeelding 1-3: Culturele opties



## #6 Voertuiginstelling




1. Druk op het tabblad CONFIGURATIE aan de zijkant .
2. Druk op **Voertuig**.
3. Selecteer uit:
  - ▶ Voertuigtype  – selecteert het voertuig dat het meest aansluit bij uw voertuig
  - ▶ Antennehoogte  – stelt de hoogte van de antenne in vanaf de grond
  - ▶ Richting tot Boom  – stelt in of de boom zich achter of voor de GPS-antenne bevindt
  - ▶ Afstand tot Boom  – bepaalt de afstand vanaf de GPS-antenne tot de boom
4. Druk op de pijl TERUG  of het tabblad CONFIGURATIE aan de zijkant  om terug te keren naar het hoofdscherm van de configuratie.



Afbeelding 1-4: Voertuiginstellingsopties



## #7 Instelling werktuig

Indien er geen SmartCable of Section Driver Module (SDM) aanwezig is, is uitsluitend een enkelvoudige boominstelling beschikbaar. Configuraties voor Overlapping, Vertraging Aan en Vertraging Uit zijn niet beschikbaar, en het aantal secties wordt ingesteld op één.

1. Druk op het tabblad CONFIGURATIE aan de zijkant .
2. Druk op **Werktuig**.
3. Selecteer uit:
  - ▶ Aantal boomsecties  – bepaalt het aantal boomsecties
  - ▶ Begeleiding Breedte  – bepaalt de breedte tussen richtlijnen
  - ▶ Spuitbreedte  – bepaalt de breedte van elke boomsectie voor een totale spuitbreedte
  - ▶ Overlapping  – bepaalt de toegestane hoeveelheid overlapping
  - ▶ Vertraging Aan  – bepaalt de tijdsinstelling voor het inschakelen van de boomsectiekleppen
  - ▶ Vertraging Uit  – bepaalt de tijdsinstelling voor het uitschakelen van de boomsectiekleppen
4. Druk op de pijl TERUG  of het tabblad CONFIGURATIE aan de zijkant  om terug te keren naar het hoofdscherm van de configuratie.

NB: Druk op  of  om tussen Instellingschermen voor implementeren te wisselen.

## #8 AutoStuur-instelling

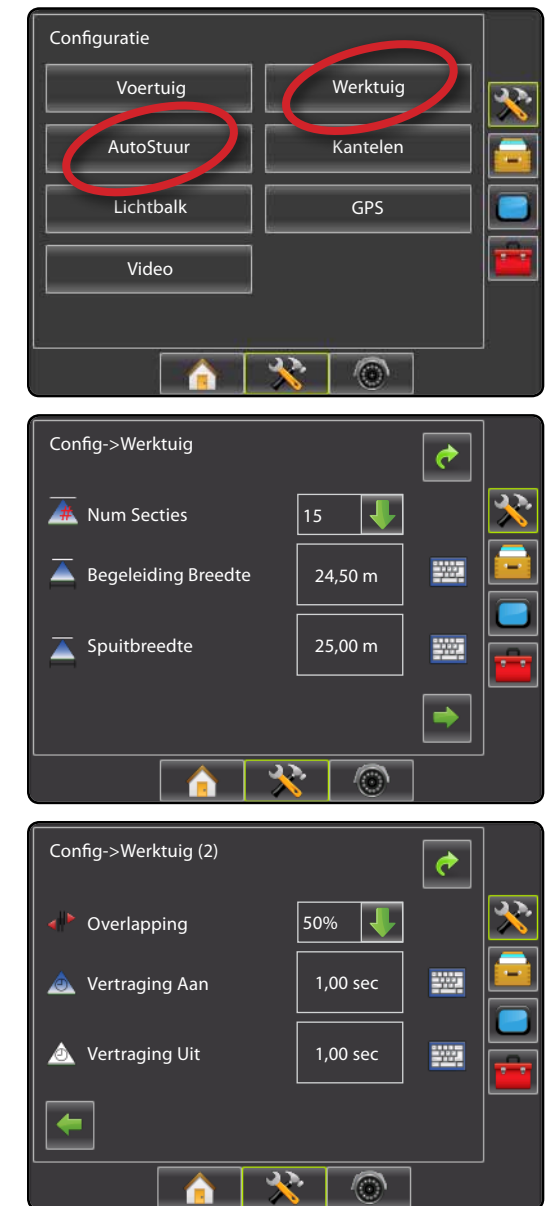
Indien een Stuur Controle Module (SCM) aanwezig is, zijn AutoStuur-opties beschikbaar. Voor gedetailleerde instellingsopties kunt u uw specifieke FieldPilot of de installatiehandleiding voor automatische besturing raadplegen, of [www.teejet.com](http://www.teejet.com) bezoeken voor de volledige gebruikshandleiding van Matrix Pro, deelnummer 98-05239.

NB: Bij het updaten van een bestaande Matrix-console naar Matrix Pro kan tevens het bijwerken van uw SCM-software vereist zijn.

### SCM-softwareversie vereist

SCM-softwareversie	Matrix 1.x	Matrix Pro 2.x
1.03	•	
1.04	•	
1.05	•	
10.0		•

Afbeelding 1-5: Instellingsopties implementeren



## #9 Ga naar Scherm voor geleiding

Afbeelding 1-9: Voertuigweergave-geleiding



Afbeelding 1-10: Veldweergave-geleiding



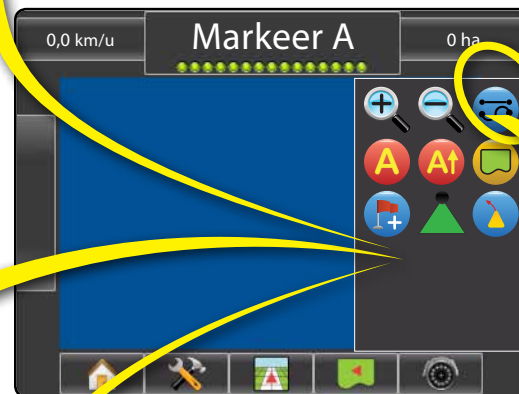
Afbeelding 1-11: RealView-geleiding



## #10 Kies een geleidingsmodus

1. Druk op het pictogram NAVIGATIE- EN GELEIDINGSOPTIES om navigatie-opties weer te geven.
2. Druk op het pictogram GELEIDINGSMODUS .
3. Selecteer uit:
  - ▶ Recht AB
  - ▶ Gebogen AB
  - ▶ Circle Pivot
  - ▶ Laatste doorgang
  - ▶ Volgende rij

Afbeelding 1-12: Kies een geleidingsmodus



## #11 Markeer A en B punten

Om een AB-richtlijn vast te leggen:

1. Rij naar de gewenste locatie van Punt A .
2. Druk op het pictogram NAVIGATIE- EN GELEIDINGSOPTIES om navigatie-opties weer te geven.
3. **Druk terwijl het voertuig in beweging is** op het pictogram Markeer A .
4. Rij naar de gewenste locatie van Punt B .
5. Druk op het pictogram Markeer B om de AB-lijn vast te stellen.
6. "Wilt u deze richtlijn benoemen?"  
Druk op
  - ▶ Ja – om een naam in te voeren en de richtlijn in de console op te slaan.
  - ▶ Nee – om automatisch een naam te genereren en de richtlijn in de console op te slaan.

De console begint met het verstrekken van navigatie-informatie.

NB: Het pictogram Markeer B kan niet geselecteerd worden (in grijs weergegeven), totdat de minimumafstand is bereikt.

Gebruik het pictogram Markeer ANNULEREN om de opdracht Markeer A te annuleren en terug te keren naar de vorige AB-richtlijn (indien vastgesteld).

Volg dezelfde stappen als de oorspronkelijke richtlijn om extra richtlijnen vast te leggen.

Afbeelding 1-13: A punt markeer



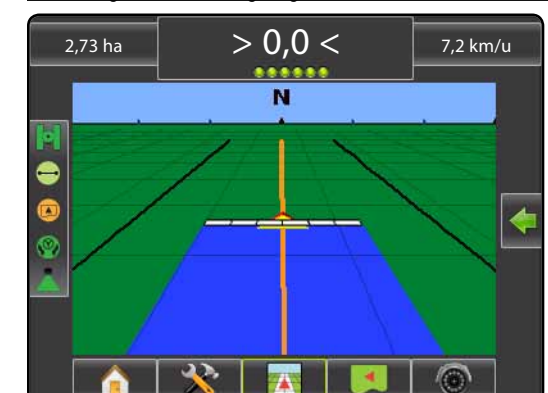
Afbeelding 1-14: B punt markeer



Afbeelding 1-15: Richtlijn opslaan

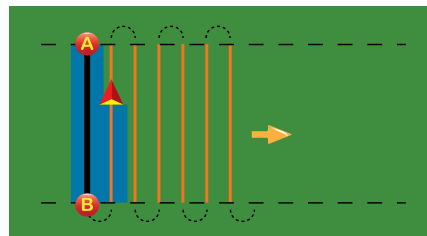


Afbeelding 1-16: Geleiding volgen



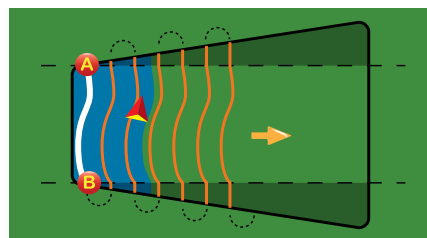
## Rechte AB-geleiding

Rechte AB geleiding biedt geleiding in rechte lijn gebaseerd op referentiepunten A en B. De oorspronkelijke A en B punten worden gebruikt om alle andere overeenstemmende richtlijnen te berekenen.



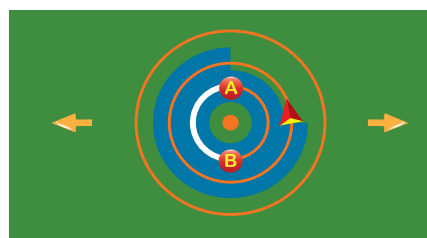
## Gebogen AB-geleiding

Gebogen AB geleiding biedt geleiding langs gebogen lijnen gebaseerd op een oorspronkelijke AB-referentielijn. Deze oorspronkelijke basislijn wordt gebruikt om alle andere richtlijnen te berekenen.



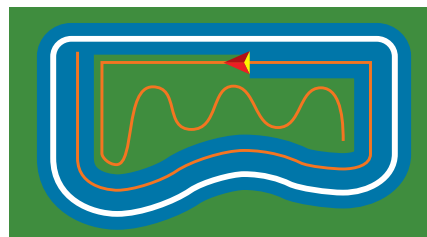
## Circle Pivot-geleiding

Circle Pivot geleiding biedt geleiding rond een centrale locatie die straalsgewijs inwaarts of uitwaarts loopt. Dit wordt gebruikt voor productapplicatie in een centraal draaiend veld tijdens begeleiding langs een circulaire richtlijn die overeenstemt met de omtrek van een centraal draaiend irrigatiesysteem.



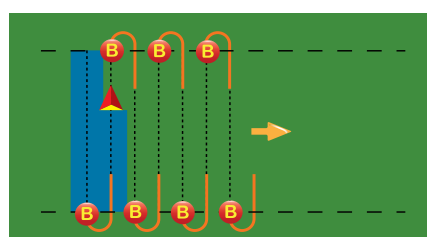
## Laatste doorgang-geleiding

Laatste doorgang geleiding biedt werkelijke laatste doorgang-navigatie. De console detecteert onmiddellijk de laatste "toegepaste" richtlijn en stelt een aangrenzende doorgang vast op basis van die richtlijn.



## Volgende rij-geleiding

Volgende rij geleiding duidt aan waar de volgende rij zich bevindt en biedt geleiding aan de uiteinden van rijen tot de volgende aangrenzende rij. Indien de operator het einde van een rij markeert en naar de volgende rij begint af te draaien, wordt een Rechte AB-richtlijn gegeven in de volgende rij. Wanneer het voertuig zich in de volgende rij bevindt, wordt de geleiding uitgeschakeld.



## Geen geleiding

Geen geleiding schakelt geleiding uit.



### GPS-status

- Rood = geen GPS
- Geel = alleen GPS
- Groen = DGPS, WAAS/RTK, GLONASS
- Perzikkleur = Glijden/Pad wissen

### Geleidingsmodus

- Recht AB-geleiding
- Gebogen AB-geleiding
- Circle Pivot-geleiding
- Laatste doorgang-geleiding
- Volgende rij
- Geen pictogram = Geen geleiding

### Status begrensd gebied

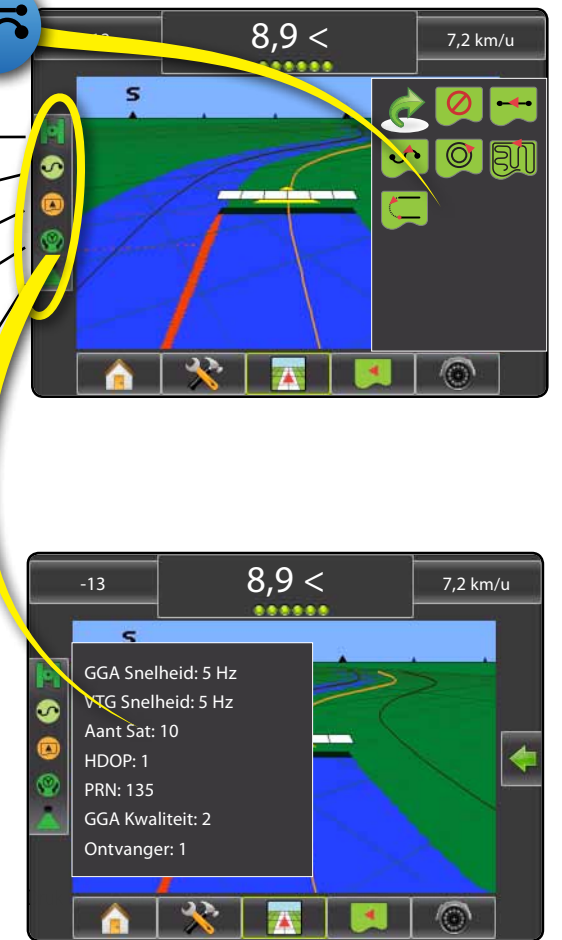
- Buiten grens = Huidige verplaatsing buiten het begrensde gebied
- Binnen grens = Huidige verplaatsing binnen het begrensde gebied
- Geen pictogram = Geen grens vastgesteld

### Status AutoStuur

- Groen = Ingeschakeld
- Geel = Ingeschakeld
- Rood = Uitgeschakeld
- Geen pictogram = Geen automatisch besturingssysteem in systeem geïnstalleerd

### Status BoomPilot

- Rood = Uit/Handmatig
- Groen = Automatisch
- Geel = Alles Aan
- Geen pictogram = Enkele boomsectie (geen SmartCable of SDM in het systeem geïnstalleerd)



## Geleidingsopties

Richtlijnen	
<b>A</b>	Markeer A . Markeert het eerste punt van de richtlijn.
<b>B</b>	Markeer B . Markeert het eindpunt van de richtlijn. Grijskleurig = de minimum afstand is niet bereikt.
	Markeer A annuleren. Annuleert het proces van Markeer A. Keert terug naar vorige AB-richtlijn (indien vastgesteld).
<b>B</b>	Volgende rij Markeer B . Markeert het eindpunt van de rij.
<b>A+</b>	Azimuthgraad . Stelt een rechte geleiding vast gemeten door graden met de klok mee vanaf een noordelijke basislijn. Noorden = 0, Oosten = 90, Zuiden = 180, Westen = 270.
<b>A+</b>	A+ Aligneren. Schakelt de bestaande geleiding naar de huidige positie van het voertuig.
	Volgende rechte AB of Azimuthgraad geleiding. Toont de volgende rechte geleiding die in de huidige taak is opgeslagen.
	Volgende gebogen AB geleiding. Toont de volgende gebogen AB geleiding die in de huidige taak is opgeslagen.
	Volgende Circle Pivot geleiding. Toont de volgende Circle Pivot AB geleiding die in de huidige taak is opgeslagen.
	Gebogen vooruitkijken. Geeft aan waarheen de huidige besturing het voertuig zal brengen met behulp van een 'aanwijzer'

Naar punt terugkeren	
	Punt markeren . Stelt een punt vast op de locatie van het voertuig. Grijskleurig = GPS is niet beschikbaar.
	Naar punt terugkeren. Geeft de afstand terug naar een vastgesteld punt. (Schakel naar Voertuigweergave om terug te navigeren naar een vastgesteld punt.)
	Punt annuleren. Wist het gemarkeerde punt.

Grenzen	
	Grens markeren. Stelt het toepassingsgebied vast en bepaalt de niet toepasselijke zones. De grens wordt vastgesteld tot buiten een toegepaste doorgang. Grijskleurig = GPS is niet beschikbaar.
	Begrenzing beëindigen. Beëindigt het begrenzingsproces. Grenzen kunnen tevens gesloten worden door zich tot aan een werkgangbreedte van het startpunt te begeven. Grijskleurig = de minimumafstand is niet bereikt.
	Grens annuleren. Annuleert het proces voor het markeren van een nieuwe grens. Keert terug naar vorige grens (indien vastgesteld).
	Grens wissen. Wist alle vastgestelde grenzen van de huidige taak.

BoomPilot	
	BoomPilot. Selecteert de modus BoomPilot. Grijskleurig = GPS is niet beschikbaar.

RealView geleidingsopties	
	Videocamera Selectie. Selecteert tot acht cameraweergaven indien een Video Selectie Module (VSM) is bijgevoegd.
	Gesplitste cameraweergave. Selecteer een van de twee reeksen van vier camera-invoeren (A/B/C/D of E/F/G/H) om het scherm in vier verschillende videofeeds op te splitsen.
	Geleiding over video-instelling. Toegang tot het inschakelen van Geleiding over video of stuurhoek en richtlijnen aanpassen.
	Geleiding over video. Plaats dreedimensionale richtlijnen over de videofeed voor begeleiding bij het navigeren.
	Stuurhoek. Geeft de richting weer naar dewelke het stuur moet worden aangepast.
	Vervolgkeuzepictogrammen. Gebruikt om de geleidingslijnen aan te passen in overeenstemming met de cameraweergave.

Navigation-activiteit en boomstatus

GPS-status  
Kruispoorfout  
Huidige activiteit

Startpagina/Taak (of druk op de toets Startpagina)

Eenheidsinstellingen

Voertuigweergave-geleiding

Veldweergave-geleiding

RealView-geleiding

## Schermopties

	Voertuigweergave in-/uitzoemen. Pictogrammen of knoppen passen het gezichtsveld van het voertuig of het horizonperspectief van het voertuig aan naar vogel (vlucht) perspectief. Veldweergave in-/uitzoemen. Pictogrammen of knoppen vergroten/verkleinen het op het scherm weergegeven gebied.
	Pan. Door het scherm aan te raken kan de operator zich richten op specifieke kaartgebieden zonder het voertuig te bewegen. Pijlen op het scherm verplaatsen de weergave  in de desbetreffende richting.
	Wereldweergave. Verspreid de schermweergave tot het grootst mogelijke beschikbare gebied.

## A+ Aligneren-functie

Om een AB-richtlijn aan te passen naar uw huidige locatie:

1. Druk op het pictogram NAVIGATIE- EN GELEIDINGSOPTIES om navigatie-opties weer te geven.
2. Druk op het pictogram A+ ALIGNEREN om de richtlijn aan te passen volgens de huidige locatie.

## A+ Azimuth-graad

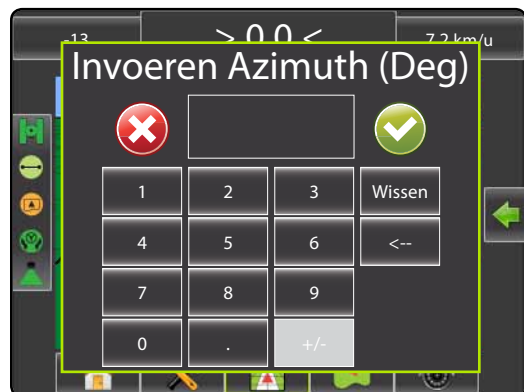
Om de azimuth-richtlijn te bepalen:

1. Druk op het pictogram NAVIGATIE- EN GELEIDINGSOPTIES om navigatie-opties weer te geven.
2. Druk op het pictogram AZIMUTH om de azimuth-graad in te voeren.
3. Gebruik het invoerscherm om de Azimuth-graad vast te stellen.
4. Druk op:
  - ▶ Accepteren om de instellingen op te slaan
  - ▶ Annuleren om het toetsenblok af te sluiten zonder op te slaan
5. “Wilt u deze richtlijn benoemen?”  
Druk op
  - ▶ Ja – om een naam in te voeren en de richtlijn op te slaan.
  - ▶ Nee – om automatisch een naam te genereren.

De console begint met het verstrekken van navigatie-informatie.

Volg dezelfde stappen als de oorspronkelijke azimuth-richtlijn om extra azimuth-richtlijnen vast te stellen.

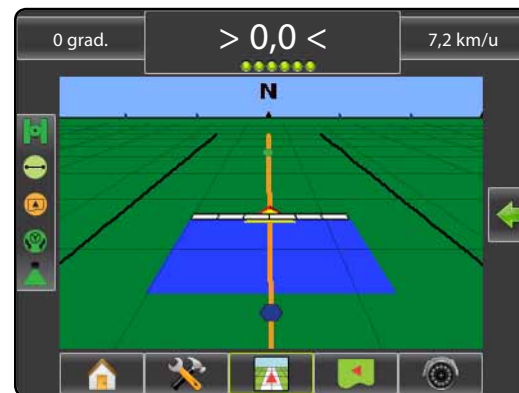
Afbeelding 1-6: Azimuth-graad



Afbeelding 1-7: Richtlijn opslaan



Afbeelding 1-8: Geleiding volgen



## Veldgrens

Om een veldgrens vast te stellen:

1. Rij naar een gewenste locatie aan de omtrek van het veld/gebied.
2. Druk op het pictogram NAVIGATIE- EN GELEIDINGSOPTIES om navigatie-opties weer te geven.
3. Terwijl het voertuig in beweging is, drukt u op het pictogram .
4. GRENS
5. Begrenzing beëindigen:
  - ▶ Verplaats uzelf tot binnen één werkgangbreedte van het startpunt. De begrenzing wordt automatisch gesloten (de breedtegeleiding kleurt zwart).
  - ▶ Druk op het pictogram BEGRENZING BEËINDIGEN . Een rechte lijn vervolledigt de begrenzing tussen uw huidige locatie en het startpunt.
6. Druk op:
  - ▶ Ja – om de grens op te slaan.
  - ▶ Nee – om de grens te wissen.

Afbeelding 1-9: Grens wordt verwerkt



**NB:** Op de externe of oorspronkelijke begrenzing kan het pictogram BEGRENZING BEËINDIGEN niet geselecteerd worden (in grijs weergegeven), totdat de minimumafstand is bereikt (vijf keer de werkgangbreedte).

Volg dezelfde stappen als de oorspronkelijke begrenzing om een interne grens te creëren.

Afbeelding 1-10: Begrenzing opslaan - Veldweergave



Afbeelding 1-11: Begrenzing Voltoid



Indien een werkgang werd toegepast bij het creëren van een externe of oorspronkelijke grens, bevindt de grenslijn zich buiten de toegepaste werkgang. Indien een werkgang werd toegepast bij het creëren van een interne of oorspronkelijke grens, bevindt de grenslijn zich binnen de toegepaste werkgang.




Gebruik het pictogram BEGRENZING ANNULEREN om het proces voor de nieuwe veldgrens te annuleren en terug te keren naar de vorige grens (indien vastgesteld).

Gebruik het pictogram BEGRENZING WISSEN om alle veldgrenzen voor de huidige taak te wissen.

Overeenkomstig uw huidige locatie, wordt het pictogram BEGRENZING IN of BEGRENZING UIT op de statusbalk weergegeven zodra de grens is vastgesteld.

## Naar punt terugkeren




Om een terugkeerpunt te markeren:

1. Rij naar het gewenste terugkeerpunt .
2. Druk op het pictogram NAVIGATIE- EN GELEIDINGSOPTIES  om navigatie-opties weer te geven.
3. Druk op het pictogram PUNT TOEVOEGEN .

Afbeelding 1-12: Terugkeerpunt vastgesteld - Voertuigweergave



Om de afstand en geleiding tot het vastgestelde punt weer te geven:

1. Druk op het pictogram NAVIGATIE- EN GELEIDINGSOPTIES  om navigatie-opties weer te geven.
  2. Druk op het pictogram NAAR PUNT TERUGKEREN .
- Gebruik het pictogram NAAR PUNT TERUGKEREN ANNULEREN  om het vastgestelde punt te wissen.

## Volgende richtlijn

Om andere opgeslagen richtlijnen weer te geven:

1. Druk op het pictogram NAVIGATIE- EN GELEIDINGSOPTIES  om navigatie-opties weer te geven.
2. Druk op het pictogram VOLGENDE RICHTLIJN .

Afbeelding 1-13: Volgende richtlijn



Om de actieve richtlijn weer te geven, drukt u op het pictogram Geleidingsmodus op de statusbalk.

Afbeelding 1-14: De actieve richtlijn weergeven

