

# BRUGERVEJLEDNING

# MATRIX<sup>®</sup> 908



**TeeJet**<sup>®</sup>  
TECHNOLOGIES

98-01578 R0

A Subsidiary of  Spraying Systems Co.<sup>®</sup>

# Matrix 908-områdecomputer

## Indholdsfortegnelse

<b>VIGTIGE SIKKERHEDSOPLYSNINGER</b>	<b>3</b>
GENERELLE ADVARSLER OG FORHOLDSREGLER	3
<b>MÅLESTOKKE AT HAVE VED HÅNDEN, INDEN DU GÅR I GANG</b>	<b>6</b>
<b>KONSOLFORBINDELSER OG FUNKTIONER</b>	<b>8</b>
SYSTEMDIAGRAM	9
<b>OPSÆTNING AF KONSOLLEN</b>	<b>10</b>
NR.1 VELKOMSTSKÆRM	10
NR. 2 GENNEMGANG AF KØRETØJSGUIDEN	11
NR.3 KONFIGURER YDERLIGERE ENHEDER	12
ISOBUS-enhed .....	12
Kortlægning af applikationer.....	13
TeeJet CAN-enhed.....	13
Aktiver en anden enhed.....	14
Slet en enhed .....	14
Assisteret/automatisk styringsenhed.....	15
NR.4 KONFIGURER VEJLEDNING OG KORTLÆGNING	16
Kortlægning af placering.....	16
NR.5 KONFIGURER GNSS	17
NR.6 VÆLG JOBTILSTAND	18
Job Manager.....	19
<b>START ET JOB</b>	<b>20</b>
Enkel jobtilstand .....	20
Avanceret jobtilstand .....	21
Funktioner på vejledningsskærmen.....	22
NR.1 VÆLG EN VEJLEDNINGSTILSTAND	23
NR.2 ETABLER EN AB-RETNINGSLINJE	25
Slet sidste retningslinje .....	25
Dynamisk adaptiv AB-retningslinje, muligheder for handlingslinje.....	26
Juster retningslinje.....	26
Skift retningslinje.....	27
NR.3 OPRET EN APPLIKATIONSGRÆNSE	28
Slet sidste afmærkede grænse.....	29
NR.4 FORSTÅ MERE OM VEJLEDNINGSSKÆRMEN	30
Kortmuligheder.....	30
Informations- og statuslinje.....	31
Vejledningslinje.....	32
<b>ADGANG TIL UNIVERSAL TERMINAL</b>	<b>33</b>

## BILAG A – GNSS-MODTAGEROPLYSNINGER

34

### GENERELLE INDSTILLINGER

34

### AVANCEREDE INDSTILLINGER

35

Oplysninger om GNSS-status ..... 36

### GNSS-ORDLISTE

37

## BILAG B – HJÆLPEMULIGHEDER

39

Om ..... 39

Brugervejledning ..... 39

Produktregistrering ..... 39

## VIGTIGE SIKKERHEDSOPLYSNINGER

Alle sikkerheds- og driftsinstruktioner bør læses, før systemet tages i brug. Sikker drift af maskiner er operatørens ansvar. Sikkerhedsprocedurer skal være anbragt tæt på udstyret og klart synlige for og læselige af operatøren. Sikkerhedsprocedurer bør opfylde alle virksomhedens og de lokale regler, såvel som MSDS-kravene. Kontakt en lokal forhandler for at få hjælp.



### Sikkerhedsoplysninger

TeeJet Technologies er ikke ansvarlig for skader forårsaget af manglende overholdelse af følgende sikkerhedskrav. Som fører af køretøjet er du ansvarlig for sikker drift.

Matrix 908 i kombination med enhver assisteret/automatisk styring er ikke designet til at erstatte køretøjets fører.

Forlad ikke et køretøj, mens den assisterede/automatiske styring er aktiveret.

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

Matrix 908 er designet til at understøtte og forbedre effektiviteten, mens du arbejder i marken. Chaufføren har det fulde ansvar for kvaliteten og de arbejdsrelaterede resultater.

Afbyrd eller fjern enhver assisteret/automatisk styringsenhed, før du kører på offentlig vej.

## GENERELLE ADVARSLER OG FORHOLDSREGLER

Definitioner af sikkerhedsalarmsymboler:



**FARE!** Dette symbol er forbeholdt de mest ekstreme situationer, hvor alvorlig personskade eller død er overhængende.



**FORSIGTIG!** Dette symbol angiver en farlig situation, der kan resultere i mindre eller moderat personskade.



**ADVARSEL!** Dette symbol angiver en farlig situation, der kan resultere i alvorlig personskade eller død.



**BEMÆRK:** Dette symbol henviser til praksis, som operatøren skal være opmærksom på.



### FARE!

- Læs og følg instruktionerne. Hvis instruktionerne er uklare efter at have læst manualen, bedes du kontakte en lokal forhandler.
- Hold børn væk fra udstyret.
- Betjen ikke maskiner, hvis du er under påvirkning af alkohol eller ulovlige stoffer.
- Nogle systemer inkluderer en varmeblæser. Dæk aldrig varmeren til, da det skaber alvorlig brandfare!



## ADVARSEL! FARER FOR ELEKTRISK STØD

- Før du arbejder på en bestemt komponent, skal du sikre dig, at alle strømforsyninger er slukket og ikke kan tændes ved et uheld.
- Afbryd strømkablerne, før du foretager lysbuesvejsning på udstyr eller andet, der er tilsluttet udstyret.
- På systemer inklusive frekvensomformere er der risiko for elektrisk stød på grund af restspænding. Det er ikke tilladt at åbne udstyret, hverken for at afbryde systemet eller nogen hurtig forbindelse, før 5 minutter efter strømmen er blevet afbrudt.
- Betjen kun systemet fra den strømkilde, der er angivet i manualen. Kontakt kvalificeret servicepersonale, hvis du ikke er sikker på strømkilden.
- Brug ikke en højtryksrensers til at rengøre elektriske komponenter. Dette kan beskadige elektriske komponenter og udsætte operatøren for risiko for elektrisk stød.
- Den elektriske forsyning til udstyret skal være korrekt ført og tilsluttet udstyret. Alle forbindelser skal opfylde de specificerede krav.



## ADVARSEL! HYDRAULISKE SYSTEMER UNDER TRYK

- Bær altid personlige værnemidler (PPE), når du udfører arbejde på hydrauliske systemer.
- Overhold maskinfabrikantens godkendte vedligeholdelsesinstruktioner ved arbejde på hydrauliksystemet.
- Sluk altid udstyret, når du arbejder på det hydrauliske system. Tag passende forholdsregler, når du åbner systemer, der tidligere har været under tryk.
- Vær opmærksom på, at hydraulikolie kan være ekstremt varm og under højt tryk.



## ADVARSEL! KEMISK HÅNDTERING

- Bær altid personlige værnemidler ved håndtering af kemiske stoffer.
- Følg altid sikkerhedsetiketter og instruktioner fra kemikalieproducenten eller -leverandøren.
- Operatøren bør have fuldstændig information om arten og mængden af det materiale, der skal distribueres.
- **OVERHOLD FØDERALE, STATSLEGE OG LOKALE REGLER VEDRØRENDE HÅNDTERING, BRUG ELLER BORTSKAFFELSE AF LANDBRUGSKEMIKALIER.**



## ADVARSEL! SPRØJTESYSTEM UNDER TRYK

- Det er vigtigt at genkende de korrekte sikkerhedsforanstaltninger, når du bruger et sprøjtesystem under tryk. Væsker under tryk kan trænge ind i huden og forårsage alvorlig personskade.
- Systemtrykket må aldrig overstige den laveste nominelle komponent. Kend altid dit system og alle komponentegenskaber, maksimale tryk og flowhastigheder.
- Filtre kan kun åbnes, når de manuelle ventiler foran og bagved filtret er i lukket position. Hvis et apparat skal tages ud af rørene, skal manuelle ventiler foran og bagved dette apparat være i lukket position. Hvis de geninstalleres, skal du sikre dig, at dette sker korrekt, at dette apparat er korrekt justeret, og at alle forbindelser er tætte.
- Rørføringsforsyningen til udstyret skal overholde alle virksomhedens og de lokale regler og skal være korrekt ført og tilsluttet udstyret. Alle forbindelser skal opfylde de specificerede krav.
- Det tilrådes at dræne og rense væskeforsyningssystemet, når udstyret ikke skal bruges i længere tid.



## ADVARSEL! SIKKERHED VED AUTOMATISK STYRING

- For at forhindre alvorlig personskade eller dødsfald i forbindelse med at blive kørt over af væskeforsyningssystemet eller ved automatisk bevægelse af styresystemet, må du aldrig forlade køretøjets førersæde, mens systemet er aktiveret.
- For at forhindre alvorlig personskade eller dødsfald i forbindelse med at blive kørt over af køretøjet eller ved automatisk bevægelse af styresystemet, skal du kontrollere, at området omkring køretøjet er fri for mennesker eller forhindringer, før systemet startes, kalibreres, justeres eller aktiveres.
- Sørg for, at udstyret er godt fastgjort til de korrekte komponenter.
- Kør aldrig på offentlig vej med systemet tilkoblet.



## FORSIGTIG! UDSKYRSSIKKERHED, VEDLIGEHOVELDELSE OG SERVICE

- Udstyret bør kun betjenes af korrekt uddannet, kvalificeret personale. De skal kunne dokumentere deres færdigheder i betjeningen af udstyret.
- Før udstyret tages i brug, skal operatøren kontrollere, om udstyret er i god stand og kan bruges sikkert. Er det ikke tilfældet, må udstyret ikke bruges.
- Alle nødvendige personlige værnemidler skal altid være let tilgængelige for operatøren.
- Kontroller rutinemæssigt systemet og komponenterne for slitage og skader. Udskift eller reparer efter behov.
- Kun kvalificerede, autoriserede eksperter må reparere eller vedligeholde installationen. Vedligeholdelses- og driftsinstruktionerne skal overholdes nøje og følges.
- En komplet manual til udstyret skal til enhver tid være tilgængelig for operatøren eller vedligeholdelsesteknikeren.



## FORSIGTIG! KABEL- OG SLANGESIKKERHED

- Kontroller regelmæssigt alle ledninger og slanger for skader eller slitage. Udskift eller reparer efter behov.
- Før ikke ledninger og slanger med skarpe bøjninger.
- Spænd ikke kabler og slanger til ledninger med høje vibrationer eller store midlertidige trykstigninger.
- Spænd ikke kabler og slanger til ledninger, der transporterer varme væsker.
- Beskyt kabler og slanger mod skarpe genstande, udstyrsrester og materialeophobning.
- Sørg for tilstrækkelig længde til, at kabler og slanger kan have fri bevægelse på sektioner, der bevæger sig under drift, og sørg for, at kabler eller slanger ikke hænger under udstyret.
- Sørg for tilstrækkelig frigang til kabler og slanger fra redskabs- og maskindriffts zoner.
- Ved rengøring af udstyr skal kablerne beskyttes mod højtryksspuling.



## BEMÆRK: BERØRINGSSKÆRMPLJE

- Hold skarpe genstande væk fra berøringsskærmen. Berøring af skærmen med en skarp genstand kan resultere i beskadigelse af skærmen.
- Brug ikke skræppe kemikalier til at rengøre konsollen/skærmen. Den korrekte måde at rengøre en konsol/skærm på er at bruge en blød fugtig klud eller antistatisk serviet, svarende til rengøring af en skærm på en computer.



## BEMÆRK: ANBEFALEDE RESERVEDELE

- Systemet er designet med komponenter, der arbejder sammen for at give den bedste systemydelse. Når systemet kræver reservedele, bør der kun bruges TeeJet-anbefalede komponenter for at opretholde korrekt systemdrift og sikkerhed.

### Copyrights

© 2021 TeeJet Technologies. Alle rettigheder forbeholdes. Ingen del af dette dokument eller computerprogrammerne beskrevet i det, må gengives, kopieres, fotokopieres, oversættes eller reduceres i nogen form eller på nogen måde, hverken elektronisk eller maskinlæselig, ved optagelse eller på anden måde, uden forudgående skriftligt samtykke fra TeeJet Technologies.

### Varemærker

Medmindre andet er angivet, er alle andre mærke- eller produktnavne varemærker eller registrerede varemærker tilhørende deres respektive virksomheder eller organisationer.

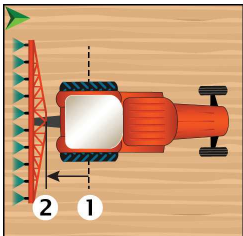
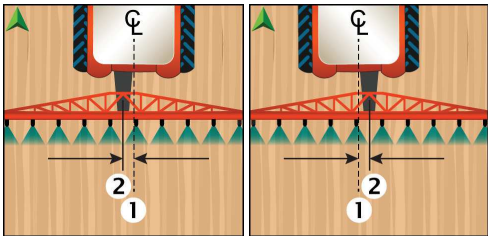
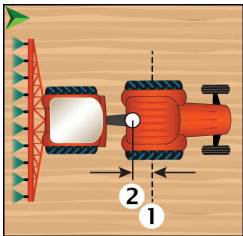
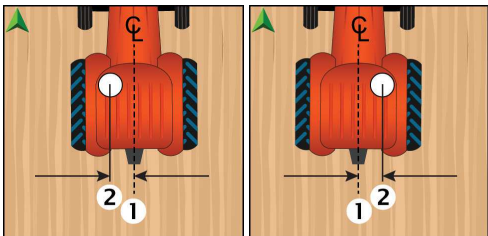
### Ansvarsbegrænsning

TEEJET TECHNOLOGIES LEVERER DETTE MATERIALE "SOM DET ER" UDEN GARANTI AF NOGEN ART, HVERKEN UDTRYKKELEGE ELLER UNDERFORSTÅEDE. INTET OPHAVSRETTLIG ANSVAR ELLER PATENTRET OVERTAGES. UNDER INGEN OMSTÆNDIGHEDER KAN TEEJET TECHNOLOGIES VÆRE ANSVARLIGE FOR EVENTUELLE TABTE FORRETNINGSMULIGHEDER, FORTJENESTE, BRUG ELLER DATA, FOR AFBRYDELSE AF VIRKSOMHEDEN ELLER FOR INDIREKTE, SÆRLIGE, TILFÆLDELIGE ELLER FØLGENDE SKADER, AF SÅDANNE SKADER, SOM OPSTÅR FRA TEEJET TECHNOLOGIES' SOFTWARE.

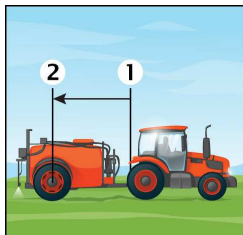
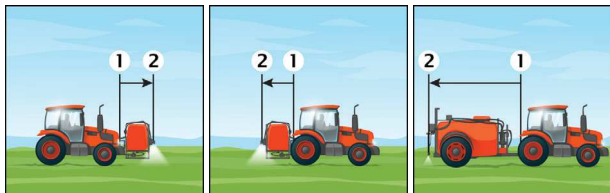
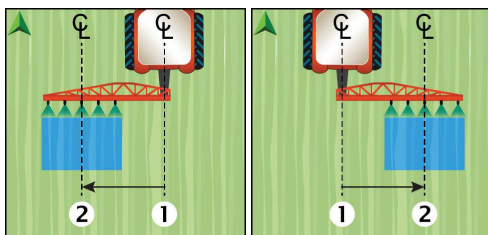
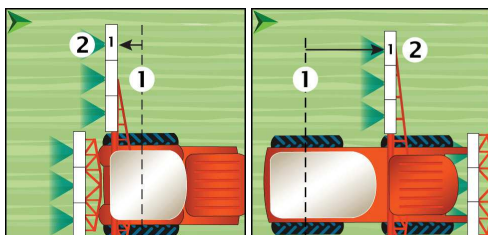
## MÅLESTOKKE AT HAVE VED HÅNDEN, INDEN DU GÅR I GANG

Nogle af de angivne indstillinger er muligvis ikke nødvendige for dit køretøj eller din enhed. Køretøjsguiden og Guiden Enhed vil guide dig gennem hver påkrævet indstilling baseret på dine valg.

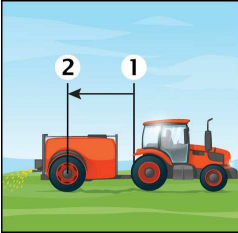
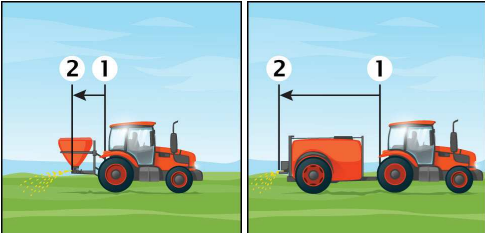
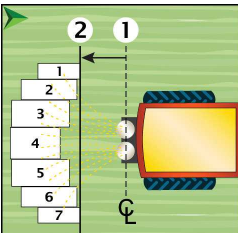
### Generelle afstande for køretøjer

Beskrivelse	Målestok
Afstand på linje fra køretøjets omdrejningspunkt ❶ til anhængerpunkt ❷	
	
Lateral afstand fra køretøjets midterlinje ❶ til anhængerpunkt ❷	
	
Afstand på linje fra køretøjets omdrejningspunkt ❶ til antennen ❷	
	
Lateral afstand fra køretøjets midterlinje ❶ til antennen ❷	
	

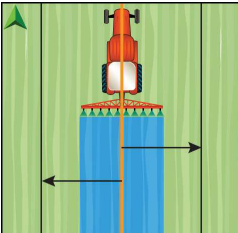
### Kortlægning af sprøjteapplikationer, generelle afstande

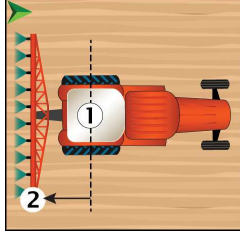
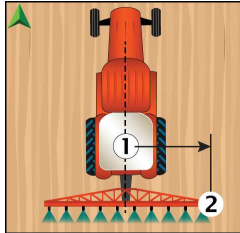
Beskrivelse	Målestok
Afstand på linje fra anhænger-/tilkoblingsanordning ❶ til traileraksel ❷	
	
Afstand på linje fra anhænger-/tilkoblingsanordning ❶ til produktleveringspunkt ❷	
	
Afstand på linje fra køretøjets midterlinje ❶ til midten af bommen ❷	
	
Afstand på linje fra køretøjets omdrejningspunkt ❶ til sektion 1 ❷	
	

## Kortlægning af spredrapplikationer, generelle afstande

Beskrivelse	Målestok
Afstand på linje fra anhænger-/tilkoblingsanordning ❶ til traileraksel ❷	
	
Afstand på linje fra anhænger-/tilkoblingsanordning ❶ til skiver ❷	
	
Afstand på linje fra skiver ❶ til førende kant på sektion 1 ❷	
	

## Vejledning og kortlægning, afstande

Beskrivelse	Målestok
Vejledende bredde	
	

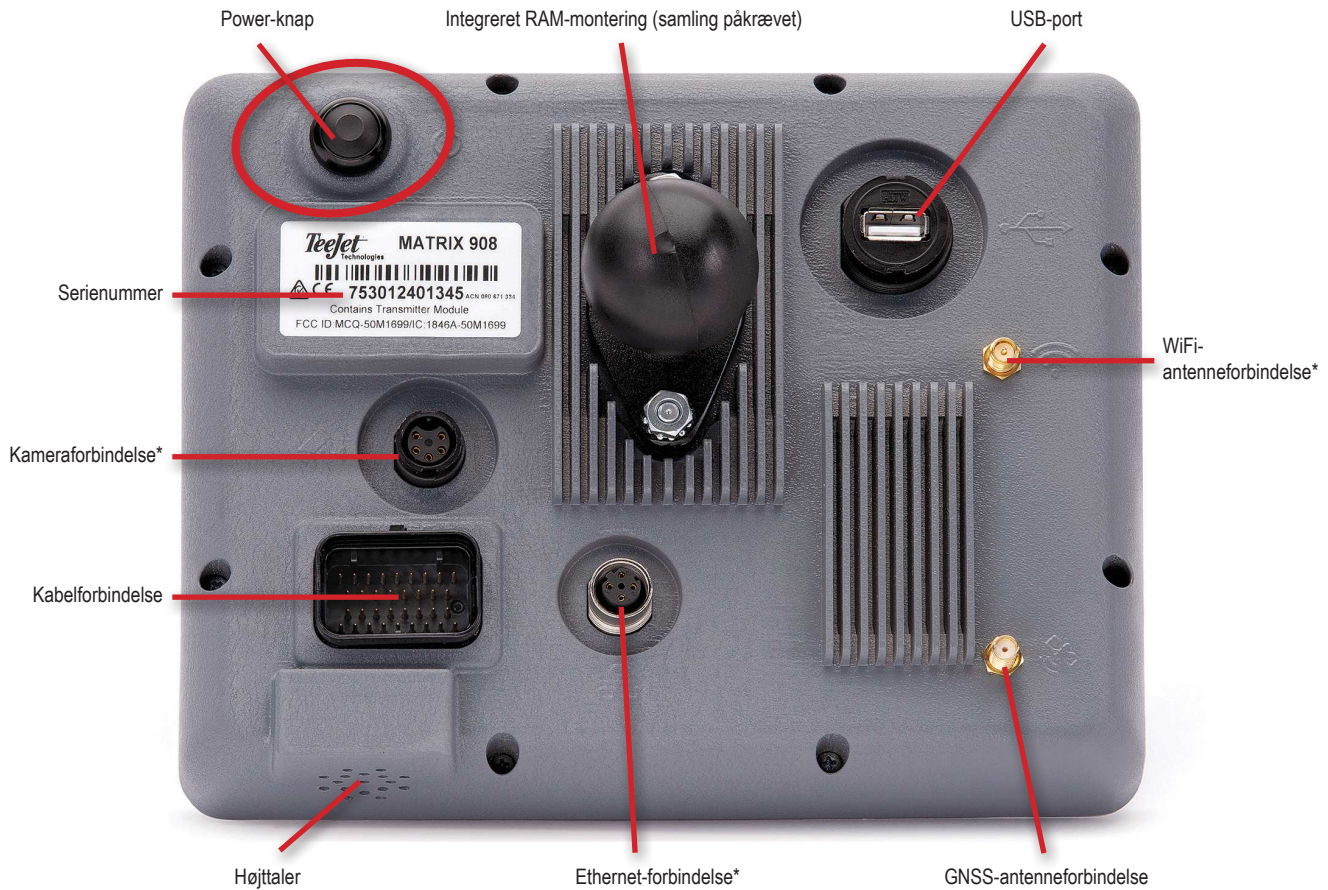
Beskrivelse	Målestok
Kortlægning af placering og afstand på linje fra køretøjets omdrejningspunkt ❶ til kortlægningen af placeringen ❷	
	
Kortlægning af placering og afstand på linje fra køretøjets midterlinje ❶ til kortlægningen af placeringen ❷	
	

## Sektionsoplysninger

Beskrivelse	Målestok		
	Bredde	Bredde	Længde
Sektion 1			
Sektion 2			
Sektion 3			
Sektion 4			
Sektion 5			
Sektion 6			
Sektion 7			
Sektion 8			
Sektion 9			
Sektion 10			
Sektion 11			
Sektion 12			
Sektion 13			
Sektion 14			
Sektion 15			

# Matrix 908-områdecomputer

## KONSOLFORBINDELSER OG FUNKTIONER



\*Forbindelsesaktivitet afhænger af softwareversionen.

### Tænd-/sluk-knap

Tænd – Tryk på POWER-knappen .

Sluk – Tryk og hold kort POWER-knappen inde .

*ADVARSEL! Vent 30 sekunder, før du genstarter konsollen.*

### Serienummer

Skriv dit serienummer ned. Det er påkrævet til produktregistrering.

### Produktregistrering

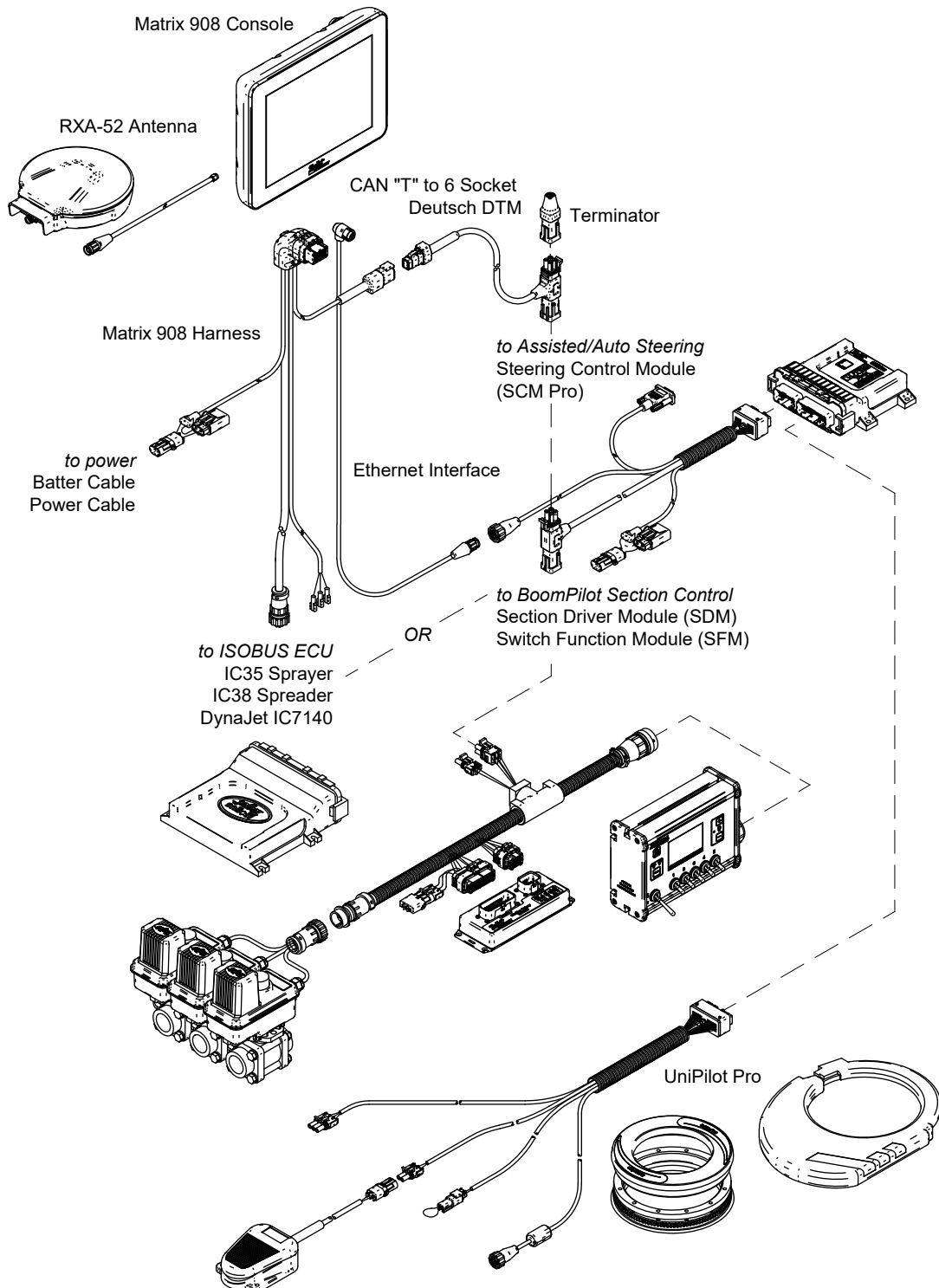




## SYSTEMDIAGRAM

Følgende skal bruges til generel reference. Specifikke konfigurationer vil variere afhængigt af tilgængelige enheder.

**BEMÆRK:** Tilslutning til forskellige enheder kan blive offentliggjort med fremtidige softwareudgivelser. Se altid softwareudgivelsesbemærkningerne for software/systemtilslutning på [www.teejet.com/support/software.aspx](http://www.teejet.com/support/software.aspx).

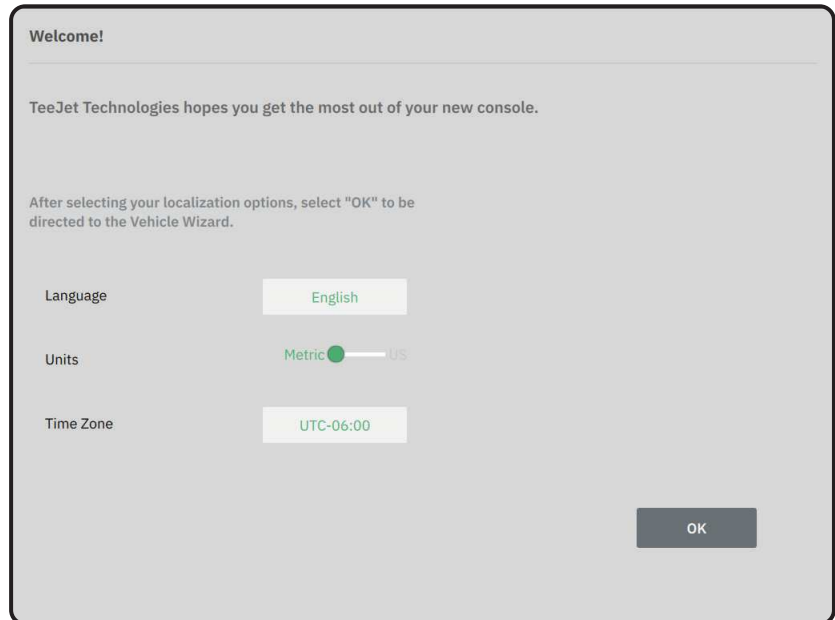


## OPSÆTNING AF KONSOLLEN

### NR.1 VELKOMSTSKÆRM

Når opstartssekvensen er afsluttet, vises velkomstskærmen med muligheder for at vælge et andet sprog, skifte konsolenhed og ændre den lokale tidszone.

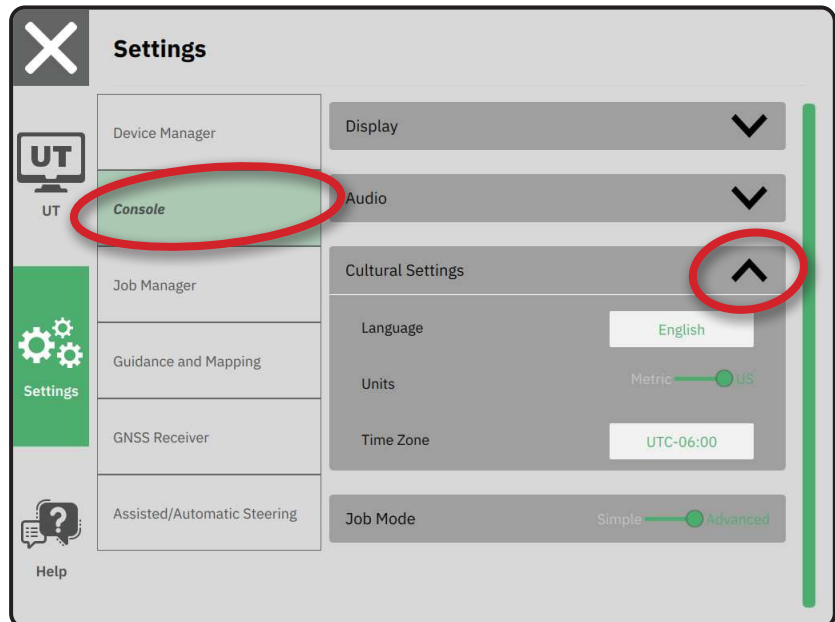
Tryk på **OK** for at hente Køretøjsguiden.



### Adgang til Kulturelle indstillinger efter første opstart






1. I hovedmenuen  vælges **Konsol**.
2. Under **Kulturelle indstillinger** foretages de nødvendige ændringer i indstillingerne.



*BEMÆRK: En konsolgenstart foreslås, når du skifter sprog.*














## NR. 2 GENNEMGANG AF KØRETØJSGUIDEN

1. Følg anvisningerne i køretøjsguiden, og foretag justeringer af køretøjets indstillinger efter behov.

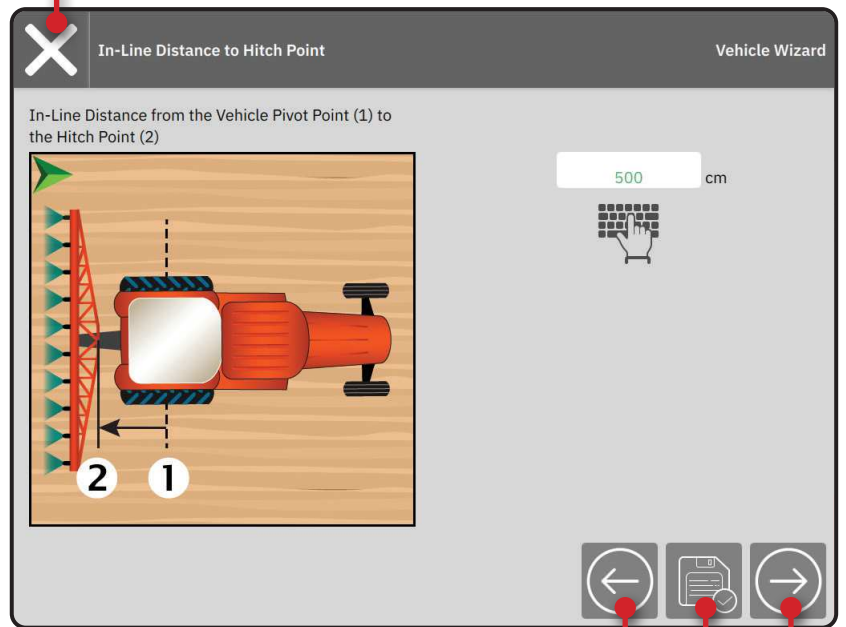
-  Annuller – bruges til at afslutte guiden uden at gemme ændringer
-  Forrige guidemulighed – bruges til at gense den forrige guidemulighed
-  Gem og luk – bruges til at gemme alle aktuelle valg og lukke guiden.
-  Næste guidemulighed – bruges til at gå til den næste guideindstilling.
-  Afslut – vises, når slutningen af guidens muligheder er nået. Bruges til at gemme og lukke guiden.

2. Når du er færdig, skal du vælge TILBAGE PIL  i skærbilledet Oplysninger om køretøjet for at fortsætte til menuen Indstillinger .

### Adgang til Køretøjsguiden efter første opstart

1. I hovedmenuen , i indstillingsmenuen , vælges **Enhedshåndtering** .
2. Under **Køretøjer**  vælges køretøjskortet .
3. På skærbilledet Oplysninger om køretøjet vælges ikonet REDIGER INDSTILLINGER  .
4. Brug knapperne FORRIGE/NÆSTE GUIDEMULIGHED   i køretøjsguiden, og foretag justeringer af køretøjets indstillinger efter behov.
5. Brug når som helst knappen GEM OG LUK  eller knappen AFSLUT  for at gemme eventuelle ændringer og afslutte køretøjsguiden

Knappen annuller

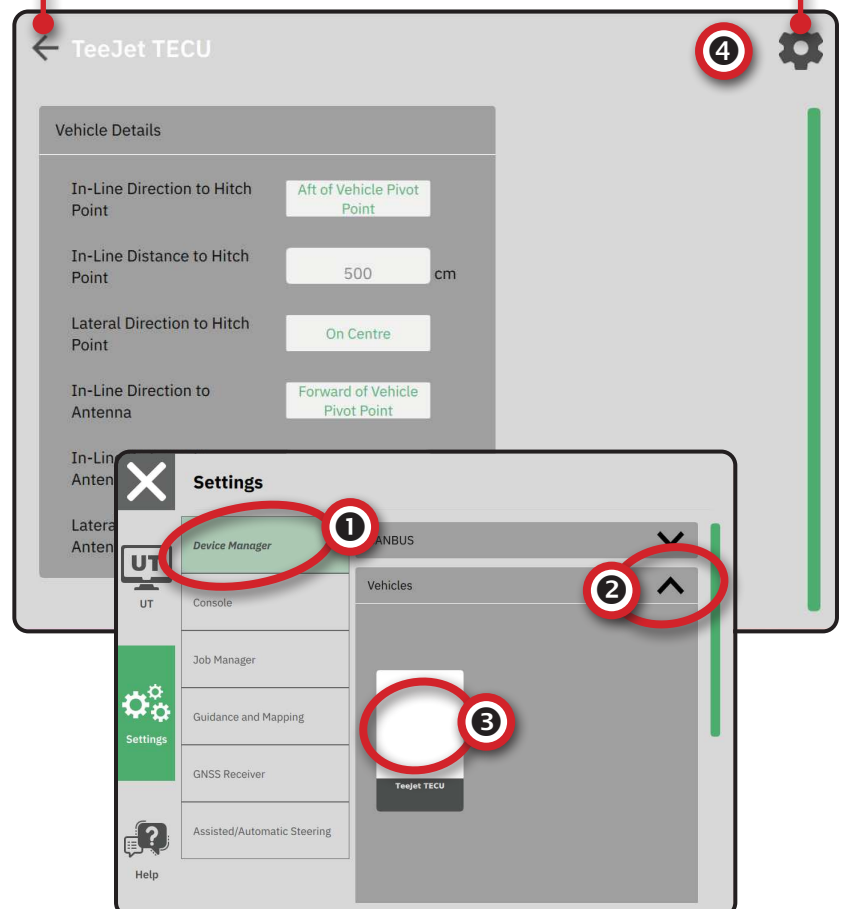


Forrige guidemulighed

Gem og luk

Ny guidemulighed

Pil tilbage



Knappen rediger indstillinger

## NR.3 KONFIGURER YDERLIGERE ENHEDER





Der er flere enhedsmuligheder afhængigt af, hvad der er eller ikke er på systemet.

Før der oprettes en enhed, skal man afgøre:

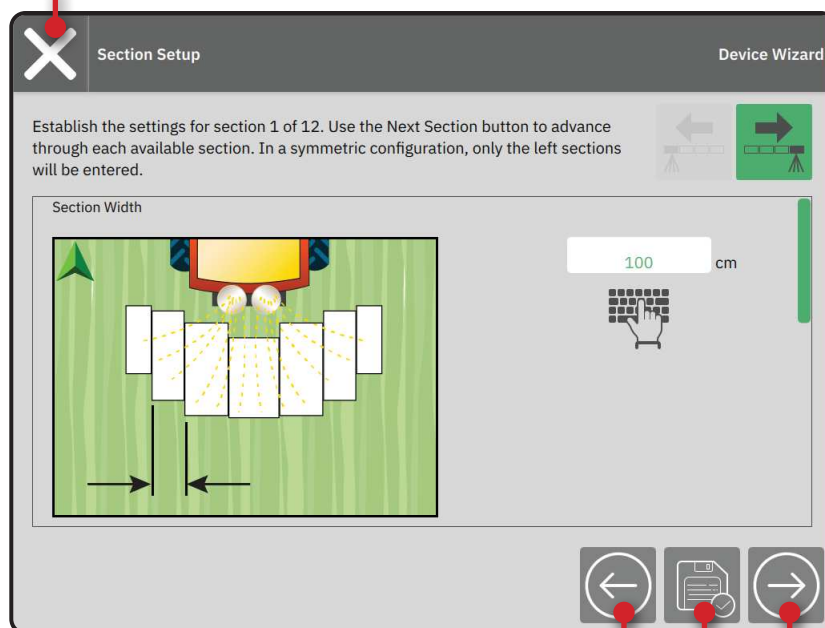
- om der er en ISOBUS-enhed
- om der ikke er en enhed, men kortlægning af applikationer er nødvendig
- om der er en TeeJet CAN-enhed
- om der er en assisteret/automatisk styringsenhed

**BEMÆRK:** TeeJet CAN-enheder og ISOBUS-enheder kan ikke bruges på samme tid. Kun én (1) ISOBUS-enhed understøttes ad gangen.

### Guiden Enhed, almindelige prompter

-  Annuller – bruges til at afslutte guiden uden at gemme ændringer
-  Forrige guidemulighed – bruges til at gense den forrige guidemulighed
-  Gem og luk – bruges til at gemme alle aktuelle valg og lukke guiden.
-  Næste guidemulighed – bruges til at gå til den næste guideindstilling.
-  Afslut – vises, når slutningen af guidens muligheder er nået. Bruges til at gemme og lukke guiden.
-  Opsætning af forrige sektion – bruges til at gense den forrige sektion opsætningskærm
-  Opsætning af næste sektion – bruges til at gense den forrige sektion opsætningskærm

Knappen annuller







Forrige guidemulighed

Gem og luk

Ny guidemulighed

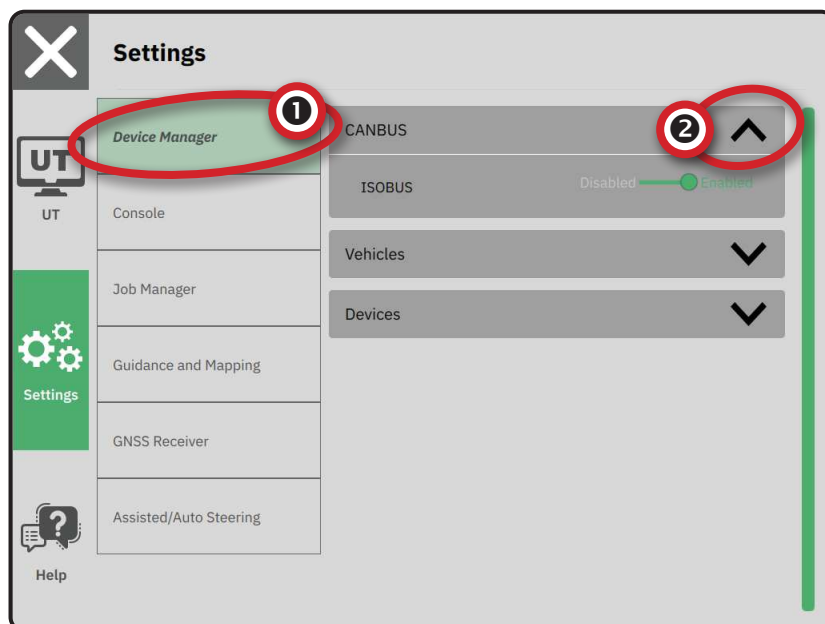
### ISOBUS-enhed

ISOBUS-enheder omfatter TeeJet-produkter såsom IC35-sprøjten, IC38-sprederen eller DynaJet IC7140.








1. I hovedmenuen , i indstillingsmenuen , vælges **Enhedshåndtering** .
2. Under **CANBUS**  aktiveres ISOBUS.
3. Genstart konsollen.
4. Når objektpuljedataene er indlæst, starter Guiden Enhed automatisk og beder brugeren om at indtaste eventuelle manglende oplysninger, der kræves af systemet.
5. Følg beskederne på Guiden Enhed.

**BEMÆRK:** Standardværdier skal bekræftes, før du går videre til den næste guideindstilling.

Nogle indstillinger, der ikke er tilgængelige i Guiden Enhed, kan håndteres via enhedens UT-grænseflade.



## Kortlægning af applikationer








1. I hovedmenuen , i indstillingsmenuen , vælges **Enhedshåndtering** .
2. Under **CANBUS**  bekræftes det, at ISOBUS er deaktiveret.
3. Under **Enheder**  vælges det NYE ENHEDSKORT  .
4. I Guiden Enhed på Enhedsgrundlag-skærmen skal du vælge **Kortlægning af applikationer**.



5. Følg beskederne på Guiden Enhed.

*BEMÆRK: Standardværdier skal bekræftes, før du går videre til den næste guideindstilling.*

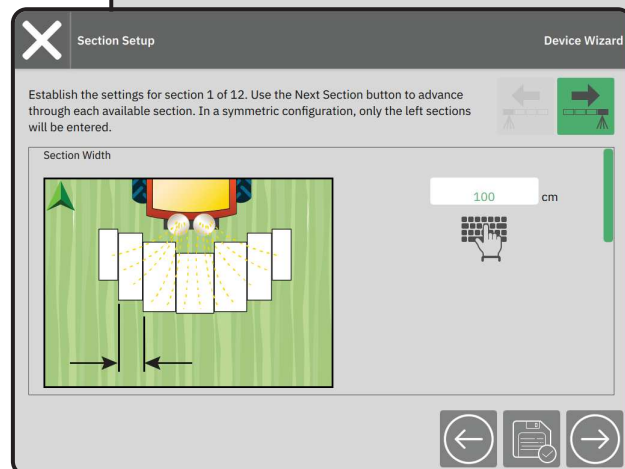
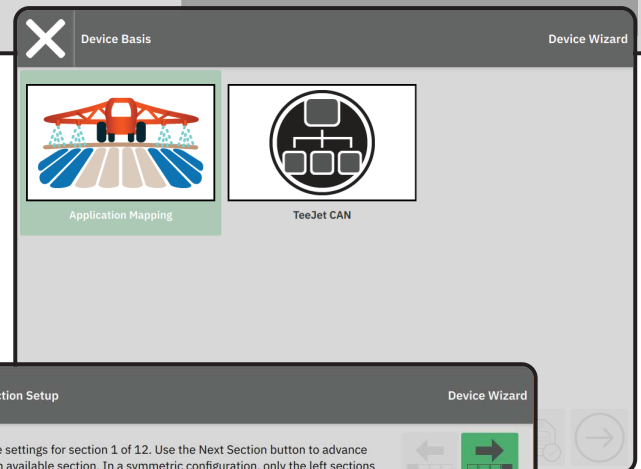
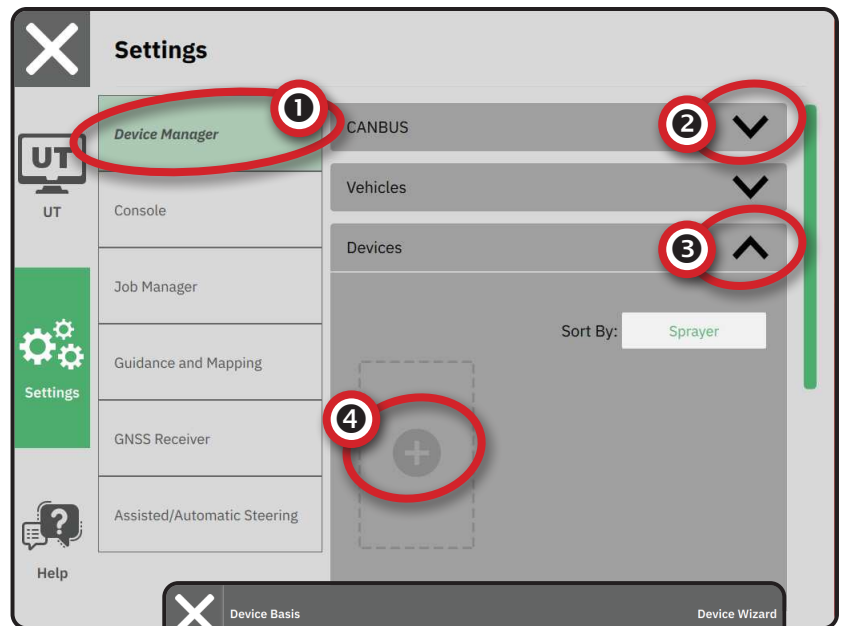
## TeeJet CAN-enhed

1. I hovedmenuen , i indstillingsmenuen , vælges **Enhedshåndtering** .
2. Under **CANBUS**  bekræftes det, at ISOBUS er deaktiveret.
3. Under **Enheder**  vælges det NYE ENHEDSKORT  .
4. I Guiden Enhed på Enhedsgrundlag-skærmen skal du vælge **TeeJet CAN**.



5. Følg beskederne på Guiden Enhed.





*BEMÆRK: Standardværdier skal bekræftes, før du går videre til den næste guideindstilling.*






# Matrix 908-områdecomputer

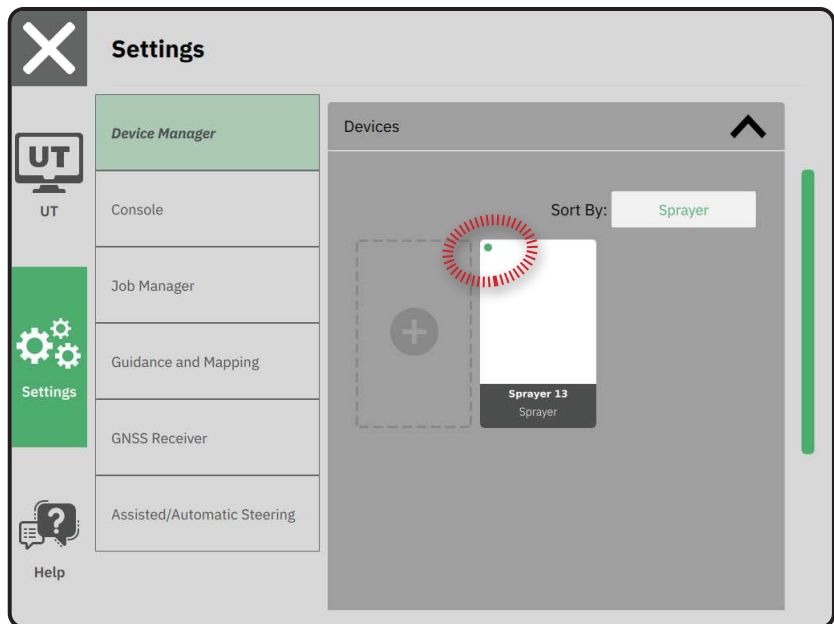
## Aktiver en anden enhed

En aktiv enhed er markeret med en grøn prik i øverste venstre hjørne af enhedskortet.

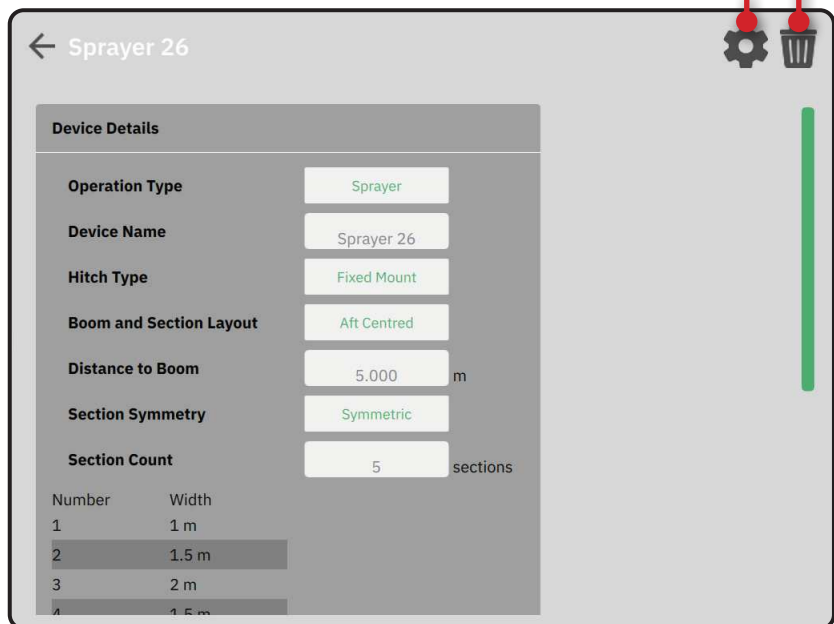
1. I hovedmenuen , i indstillingsmenuen , vælges **Enhedshåndtering**.
2. Under **Enheder** vælges det enhedskort, der skal aktiveres.
3. På skærbilledet Oplysninger om enheden vælges ikonet REDIGER INDSTILLINGER .
4. Vælg knappen GEM OG LUK .
5. Når du er færdig, vælges **JA**, når du bliver spurgt, om du gerne vil gøre denne enhed til den "aktive" enhed.

## Slet en enhed





1. I hovedmenuen , i indstillingsmenuen , vælges **Enhedshåndtering**.
2. Under **Enheder** vælges det enhedskort, der skal slettes.
3. På skærbilledet Oplysninger om enheden vælges ikonet SLET .

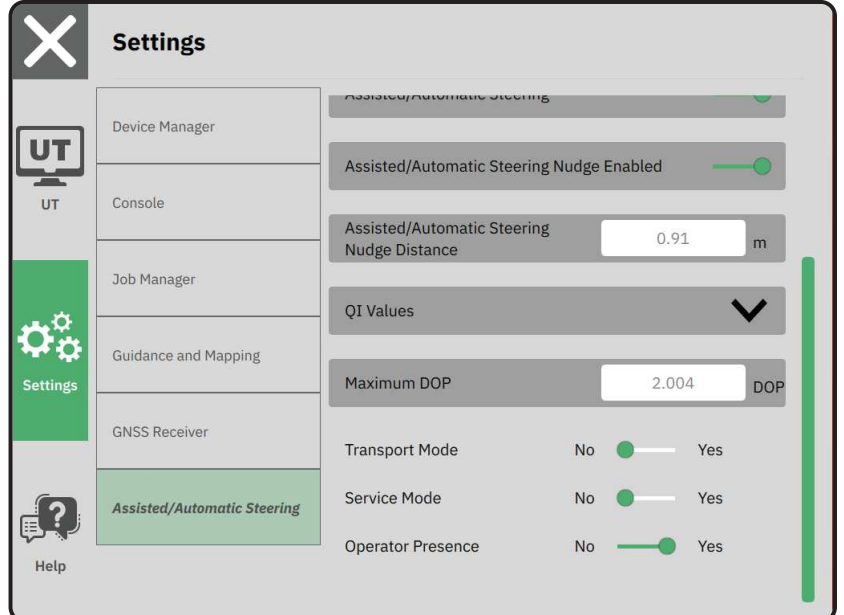
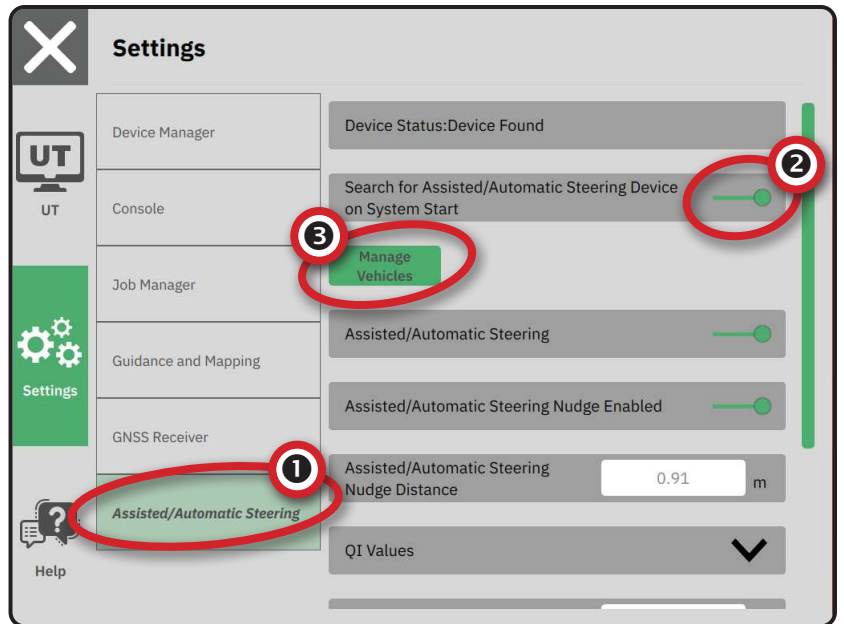


Slet enhed  
Indstillinger for rediger enhed









## Assisteret/automatisk styringsenhed

1. I hovedmenuen , i indstillingsmenuen , vælges **Assisteret/automatisk styring** **1**.
2. Aktiver **Søg efter assisteret/automatisk styringsenhed ved systemstart** **2**.
3. Genstart konsollen.
4. I hovedmenuen , i indstillingsmenuen , vælges **Assisteret/automatisk styring** **1**.
5. Foretag de nødvendige justeringer i indstillingerne. Ændringerne foretages automatisk.
6. For at administrere køretøjer med assisteret/automatisk styring (tilføje et nyt køretøj, genkalibrere det nuværende assisteret/automatisk styringssystem eller for at justere styringens aggressivitet), trykkes på knappen **Administrer køretøjer** **3**.



## NR.4 KONFIGURER VEJLEDNING OG KORTLÆGNING






1. I hovedmenuen , i indstillingsmenuen , vælges **Vejledning og kortlægning** .
2. Vælg den eksisterende **Vejledende bredde**  for at angive en ny værdi.
3. Under **Lysbøjle**  foretages de nødvendige ændringer i indstillingerne.
4. Under **Kortlægning af placering**  foretages de nødvendige ændringer i indstillingerne.

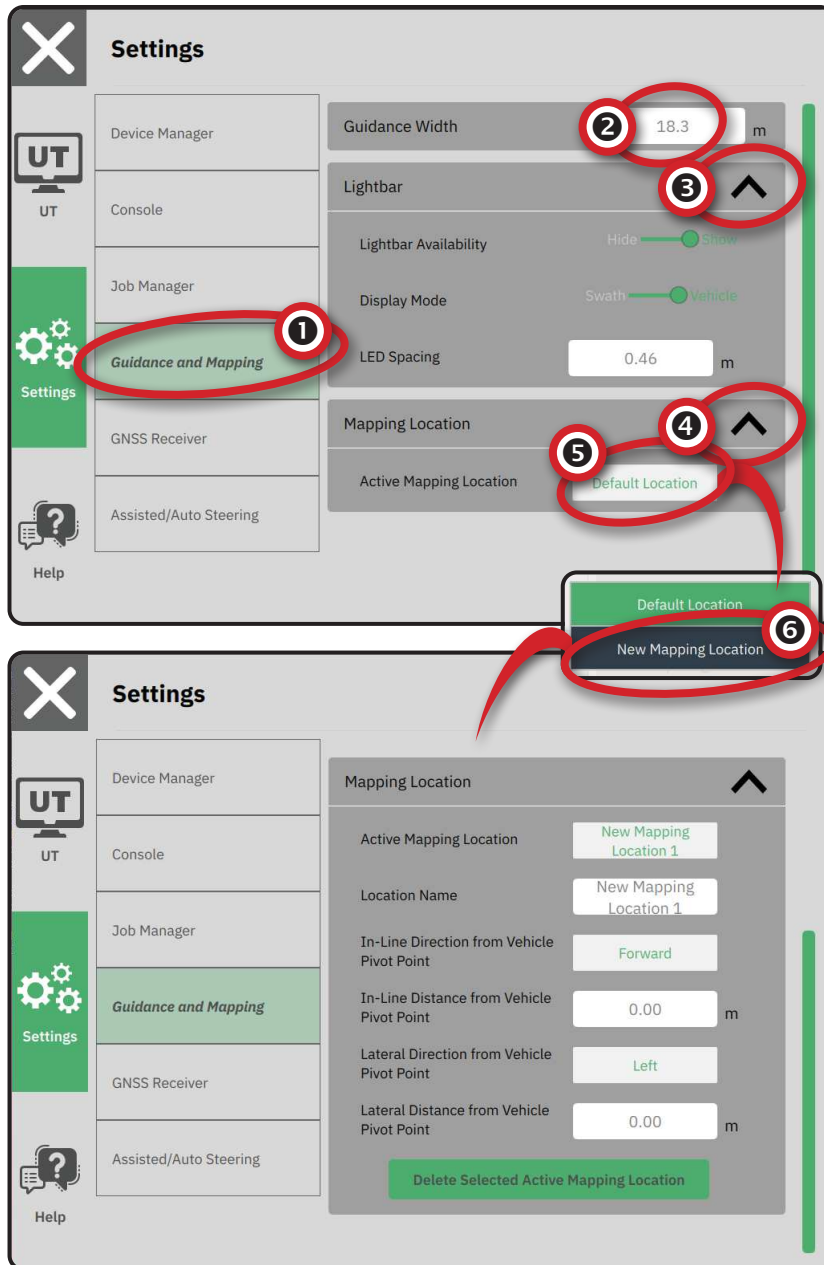
### Kortlægning af placering

Kortlægning af placering afgør placeringen, hvorfra grænsen kortlægges.

- Standardplacering – mens der oprettes en udvendig afgrænsning eller polygon, vil linjen være på ydersiden af den yderste aktive sektion. Mens der oprettes en indvendig afgrænsning eller polygon, vil linjen være på ydersiden af den yderste aktive sektion. Hvis ingen sektioner er aktive, afmærkes grænsen ved slutningen af de yderste sektion.
- Brugerindtastning – in-line og lateralt offset fra køretøjets pivoteringsretninger og afstande kan specificeres af brugeren. Der kan oprettes op til fem (5) brugerindtastninger.

### Brugerindtastet kortlægning af placering

1. I hovedmenuen , i indstillingsmenuen , vælges **Vejledning og kortlægning**.
2. Under **Kortlægning af placering**  vælges det **Aktive kortlægningssted** .
3. Vælg **Ny placering af kortlægningen** .
4. Under **Kortlægning af placering** foretages de nødvendige ændringer i indstillingerne. Ændringer anvendes automatisk på den aktuelle kortlægning af placering.





The image displays two screenshots of the Matrix 908 settings interface. The top screenshot shows the 'Settings' menu with 'Guidance and Mapping' selected (1). The 'Guidance Width' is set to 18.3 m (2). The 'Lightbar' section is expanded (3). The 'Mapping Location' section is expanded (4), showing 'Default Location' (5). A 'New Mapping Location' button is highlighted (6). The bottom screenshot shows the 'Mapping Location' settings for 'New Mapping Location 1', including 'Active Mapping Location', 'Location Name', 'In-Line Direction from Vehicle Pivot Point' (Forward), 'In-Line Distance from Vehicle Pivot Point' (0.00 m), 'Lateral Direction from Vehicle Pivot Point' (Left), and 'Lateral Distance from Vehicle Pivot Point' (0.00 m). A 'Delete Selected Active Mapping Location' button is visible at the bottom.



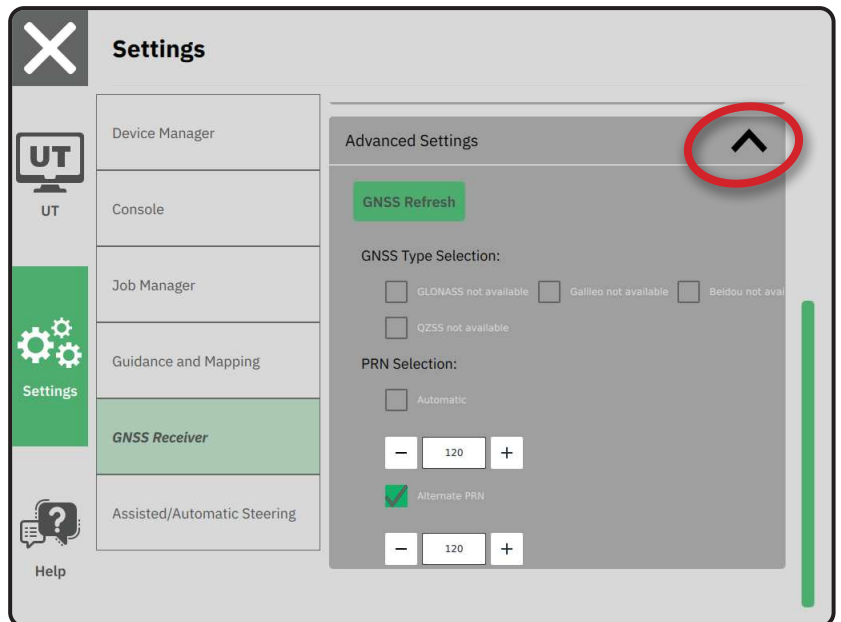
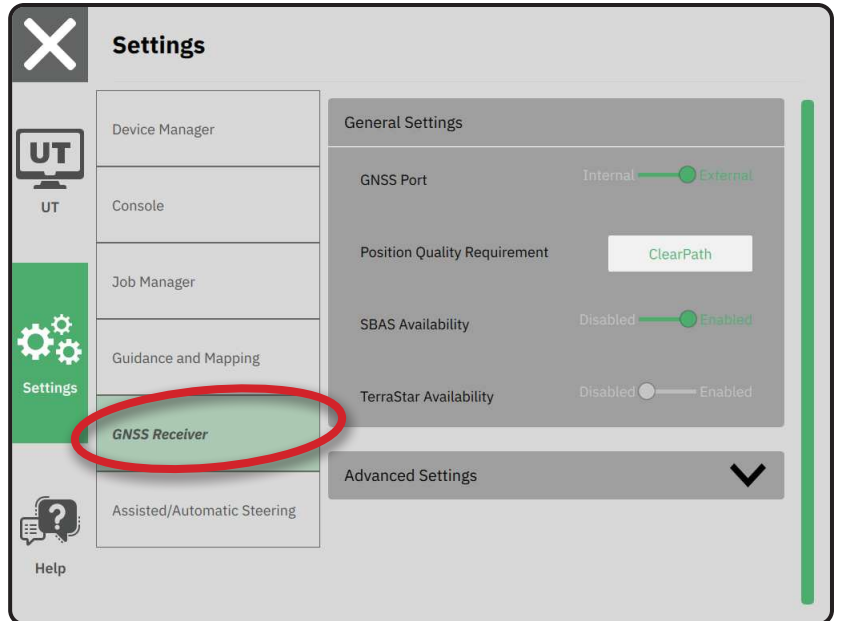
## NR.5 KONFIGURER GNSS

**BEMÆRK:** Disse indstillinger er nødvendige for hastighedskontrol, assisteret/automatisk styring og hældningssensordrift samt korrekt redskabsbetjening.



1. I hovedmenuen , i indstillingsmenuen , vælges **GNSS-modtager**.
2. Under **Generelle indstillinger** foretages de nødvendige ændringer i indstillingerne.
3. Når det er tilgængeligt under **Avancerede indstillinger** foretages de nødvendige ændringer i indstillingerne.

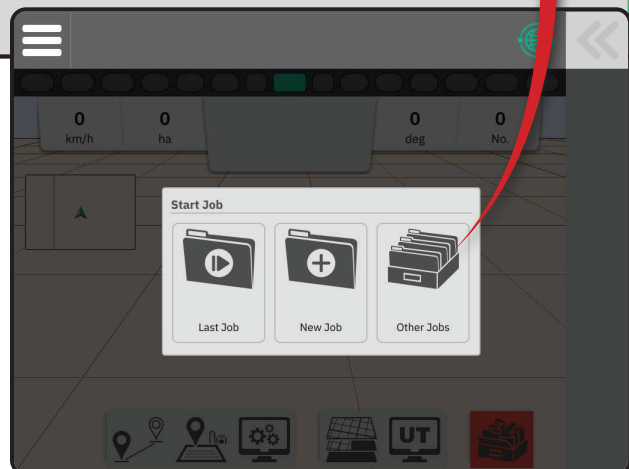
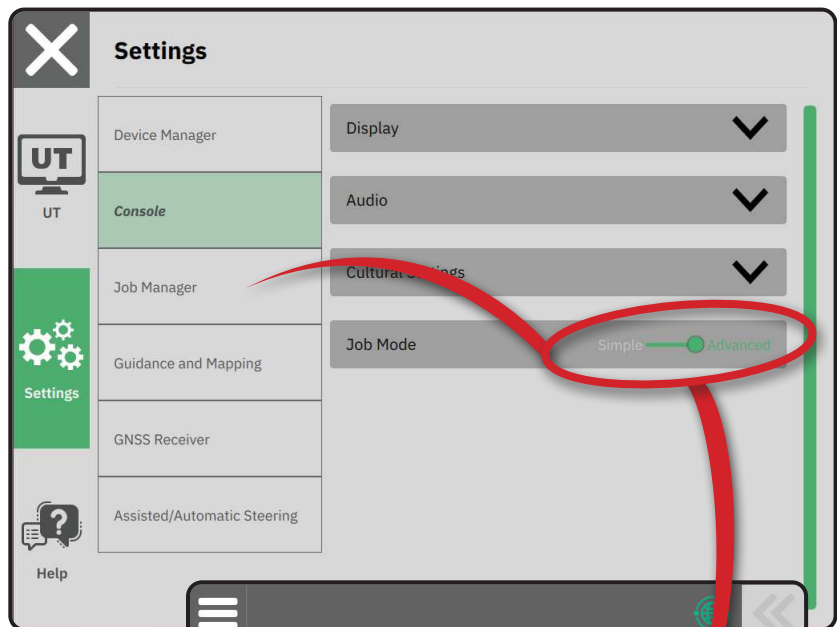
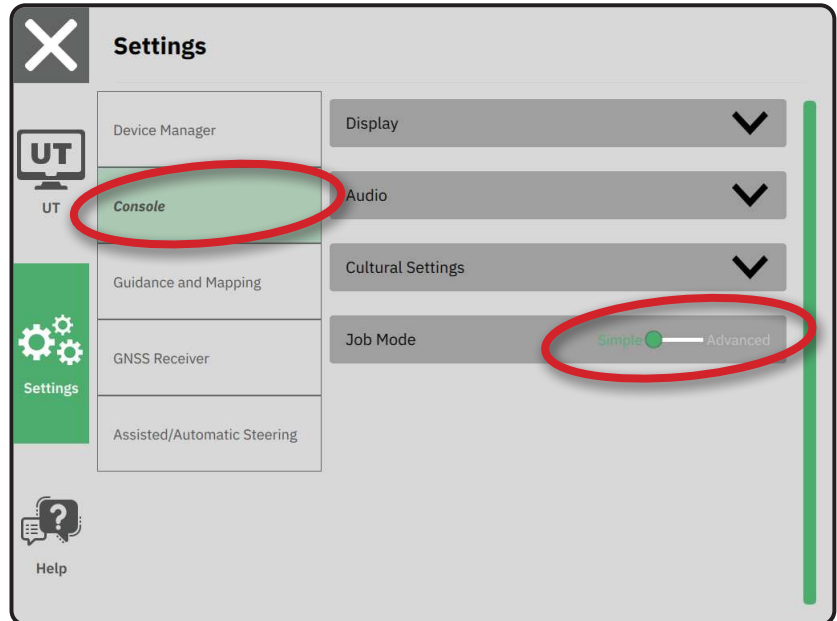
4. Afslut denne skærm for at begynde at initialisere GNSS-modtageren. En pop op-meddelelse vises under initialiseringen. Dette tager cirka et minut.

For flere detaljer om GNSS-modtagerindstillinger, henvises til "Bilag A – GNSS-modtageroplysninger" på side 34.




## NR.6 VÆLG JOBTILSTAND

1. I hovedmenuen , i indstillingsmenuen , vælges **Konsol**.
2. Ved siden af **Jobtilstand** vælges mellem:
  - ▶ Enkel tilstand – kun ét (1) job vil være tilgængeligt ad gangen.
    - Menuen Start job på vejledningsskærmen indeholder muligheder for at oprette et nyt job eller fortsætte det sidste job.
  - ▶ Avanceret tilstand – mere end ét job kan til enhver tid være tilgængeligt.
    - Menuen Start job på vejledningsskærmen indeholder muligheder for at oprette et nyt job, fortsætte det sidste job eller vælge fra andre job ved hjælp af Job Manager.
    - Job Manager er tilgængelig fra hovedmenuen-> indstillingsmenuen eller fra menuen Start job på vejledningsskærmen.





## Job Manager


Brug Job Manager til at oprette, slette, kopiere, starte og tilføje oplysninger til et eller flere udvalgte job.


 Opret nyt job – Muligheder for at ændre det automatisk genererede navn og tilføje en feltreference vil blive tilbudt


 Slet det eller de valgte jobs

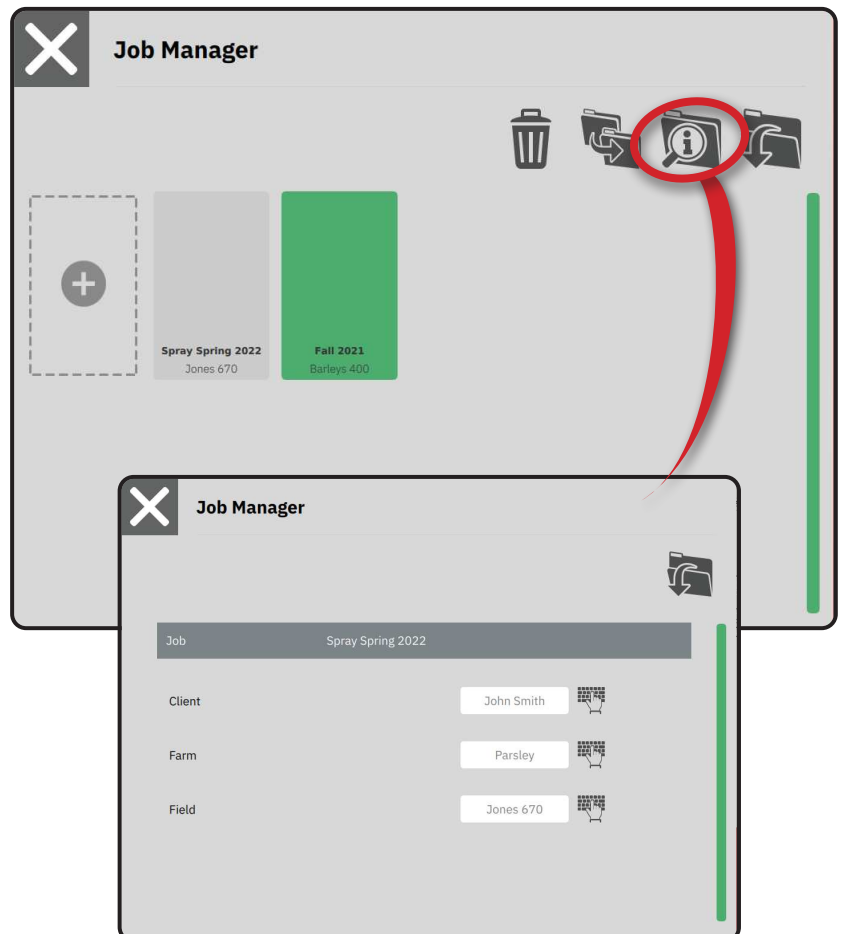
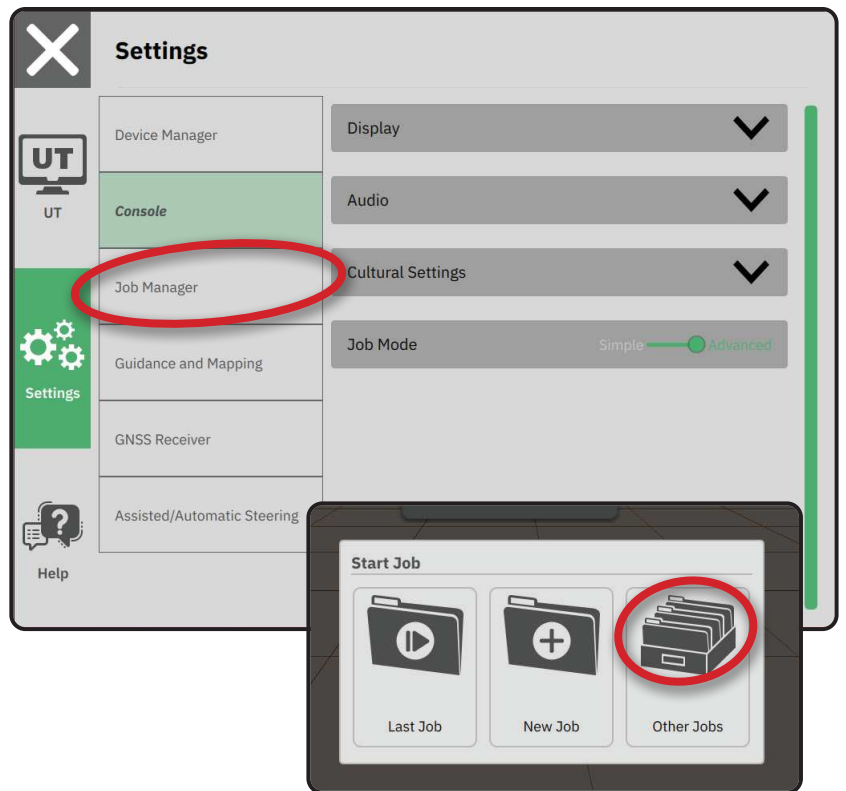
 Dupliker det valgte job – bruges til at duplikere grænser og retningslinjer fra det valgte job

 Information om valgt job – bruges til at se og/eller tilføje detaljer til det valgte job. Jobnavnet kan ikke ændres.

 Start valgt job – GNSS-positions-kriterier skal være opfyldt, før dette vil være tilgængeligt

 Luk – bruges til at forlade jobinformationsskærmen og vende tilbage til den forrige skærm

 Rediger oplysninger – vælges for at indtaste et navn ved hjælp af skærmtastaturet



## START ET JOB

Når opstartssekvensen er fuldført, vises menuen Start job med muligheder for at starte et nyt job, fortsætte det sidste job eller åbne Job Manager for at vælge et andet job (valgmuligheder afhænger af jobtilstand og jobtilgængelighed). Når et job er aktivt, kan nogle opsætningsmuligheder ikke længere ændres. Luk jobbet for at ændre disse indstillinger.

*KRAV: Opsætning af det specifikke køretøj og dets enheder skal være afsluttet, før et job påbegyndes. Se "Nr. 2 gennemgang af køretøjsguiden" på side 11 og "Nr.3 Konfigurer yderligere enheder" på side 12 for yderligere oplysninger.*

For at skifte mellem Simple job-tilstand og Avanceret job-tilstand, skal du gå til Hovedmenu -> Indstillinger -> Konsol-> Jobtilstand. Se "Nr.6 Vælg jobtilstand" på side 18 for oplysninger om valg af jobtilstand.

### Enkel jobtilstand

Brug menuen Start job til at starte et nyt job eller fortsætte det sidste job. Kun et job er tilgængeligt ad gangen. Hvis du vælger et nyt job, slettes ethvert tidligere job.



Start et nyt job



Fortsæt det sidste job

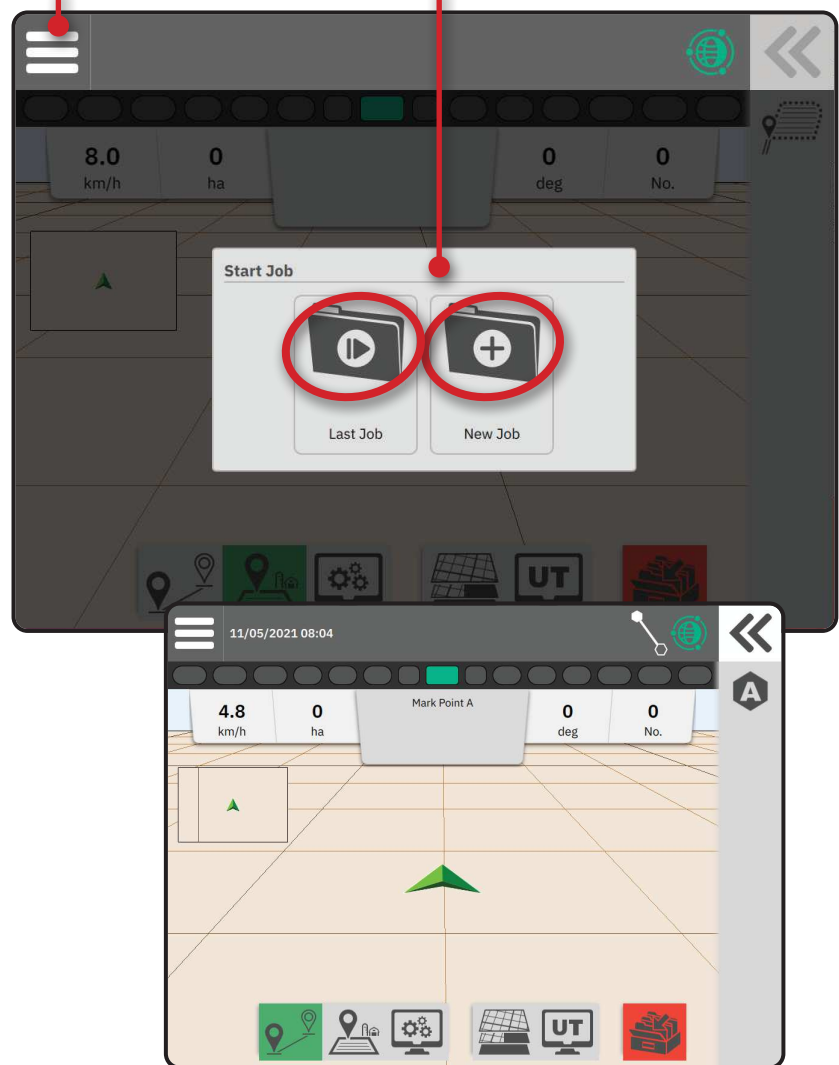


Hovedmenuknap – adgang til indstillingerne inklusive guider, hjælpemuligheder og Universal Terminal (UT).

Hvis den aktuelle GNSS-position er i en anden UTM-zone end den nuværende eller tilstødende UTM-zone, deaktiveres **sidste job**.



Knappen til hovedmenuen


Start job-menu for enkel jobtilstand





## Avanceret jobtilstand


Brug menuen Start job til at starte et nyt job, fortsætte det sidste job eller åbne Job Manager for at vælge et andet job.


 Start et nyt job – Muligheder for at ændre det automatisk genererede navn og tilføje en feltreference vil blive vist. Brug knappen Jobinformation  i Job Manager til at tilføje farm- og/eller kundereferencer.

 Fortsæt det sidste job – muligheder for at gennemgå og/eller indtaste joboplysninger, herunder kunde-, farm- og marknavn vil blive vist

 Åbn de andre job ved hjælp af Job Manager

 Hovedmenuknap – adgang til indstillingerne inklusive guider, hjælpemuligheder og Universal Terminal (UT).


 Rediger oplysninger – vælges for at indtaste et navn ved hjælp af skærmtastaturet

 Annuller – bruges til at forlade jobinformationskærmen og vende tilbage til den forrige skærm uden at oprette et nyt job eller starte det forrige job

**Annuller** – bruges til at forlade den nye jobinformationskærm og vende tilbage til den forrige skærm uden at oprette et nyt job

**Gem og afslut** – vælges for at gemme det nye job og vende tilbage til menuen Start job

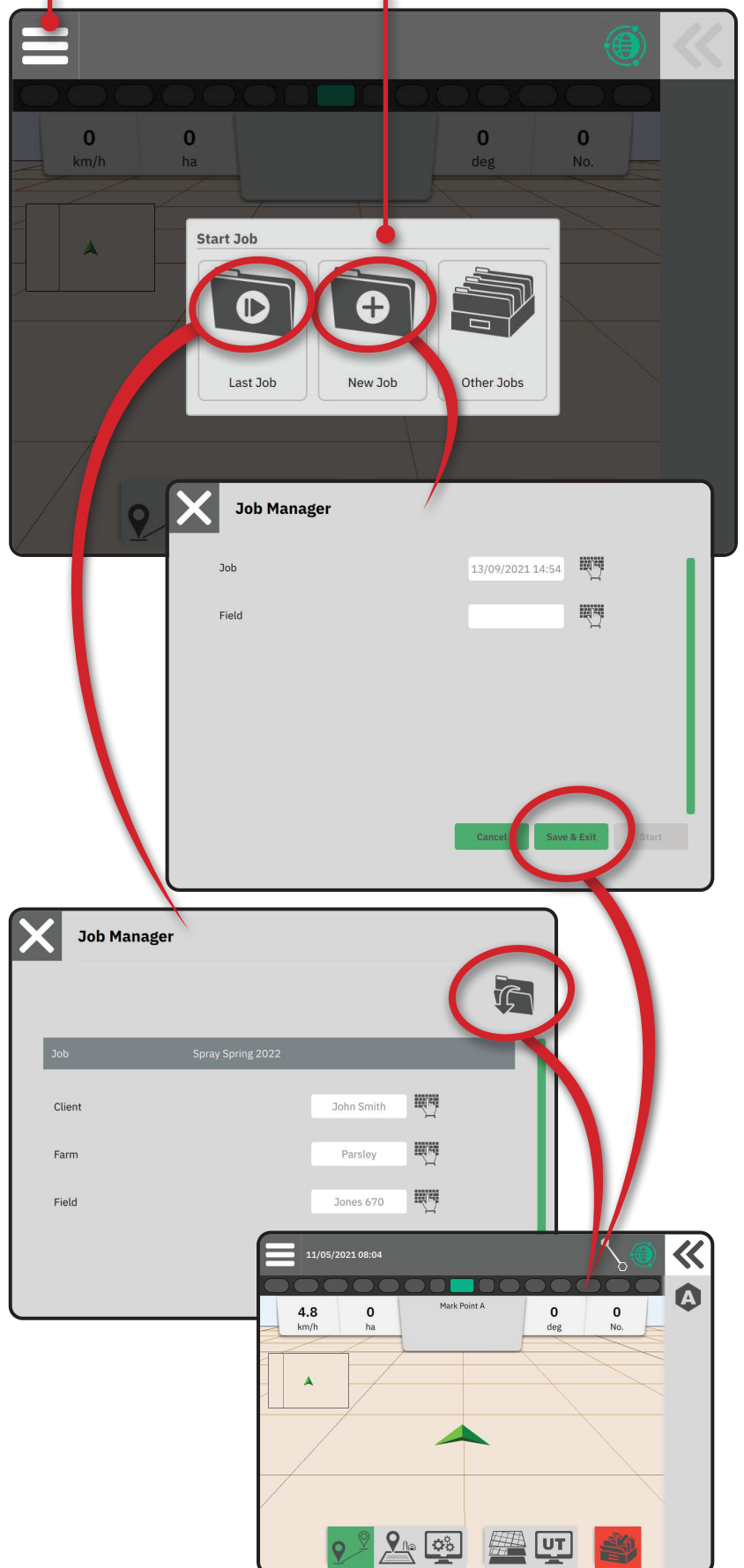
**Start** – vælges til at starte det nye job

 Start valgt job – vælges for at starte det sidste job

Hvis den aktuelle GNSS-position er i en anden UTM-zone end den nuværende eller tilstødende UTM-zone, deaktiveres **sidste job**.

Knappen til hovedmenuen

Start job-menu for avanceret jobtilstand



# Matrix 908-områdecomputer

## Funktioner på vejledningsskærmen


### Informations- og statuslinje


Aktuelt jobnavn og information om GNSS-status, vejledningstilstand, agerjordsareal og tilkobling af assisteret/automatisk styring.


### Knap til udskubningsbakke


◀ Adgangsmuligheder for funktionslinjevalg  
**Funktionslinje**


Aktuelt valgte muligheder vil blive fremhævet.


 Vejledningstilstand – vælges for at få adgang til vejledningsindstillinger, herunder valg af en vejledningstilstand og oprettelse, sletning og skift af retningslinjer

 Grænsetilstand – vælges for at få adgang til grænseindstillinger

 Visning af hurtig justering – vælges for at få adgang til ofte justerede konsol- og skærmindstillinger

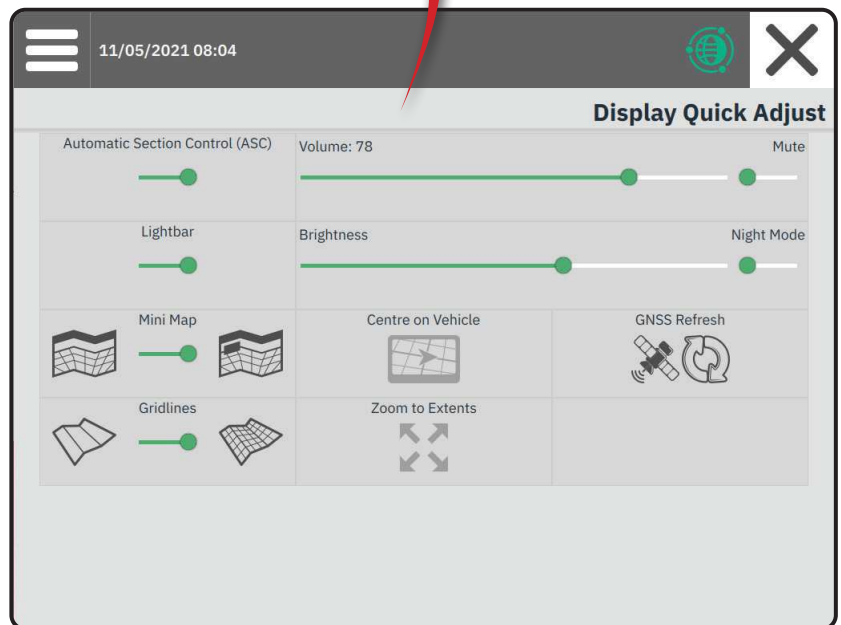
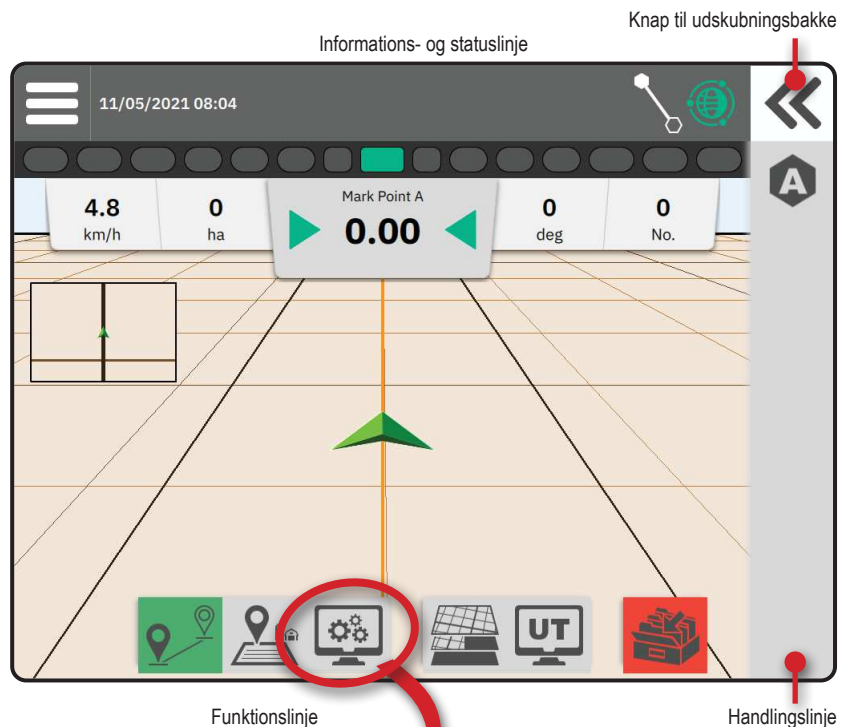
 Kortlægningslag – vælges for at slå kortlag til eller fra

 Universal Terminal (UT) – vælges for at få adgang til UT



 Luk job – vælges for at lukke det aktuelle job og gemme ethvert jobfremskridt

### Handlingslinje






Indstillingerne er dynamiske baseret på den valgte funktionslinjemulighed og tilhørende udskubningsbakkemulighed. Se individuelle funktioner for detaljer.

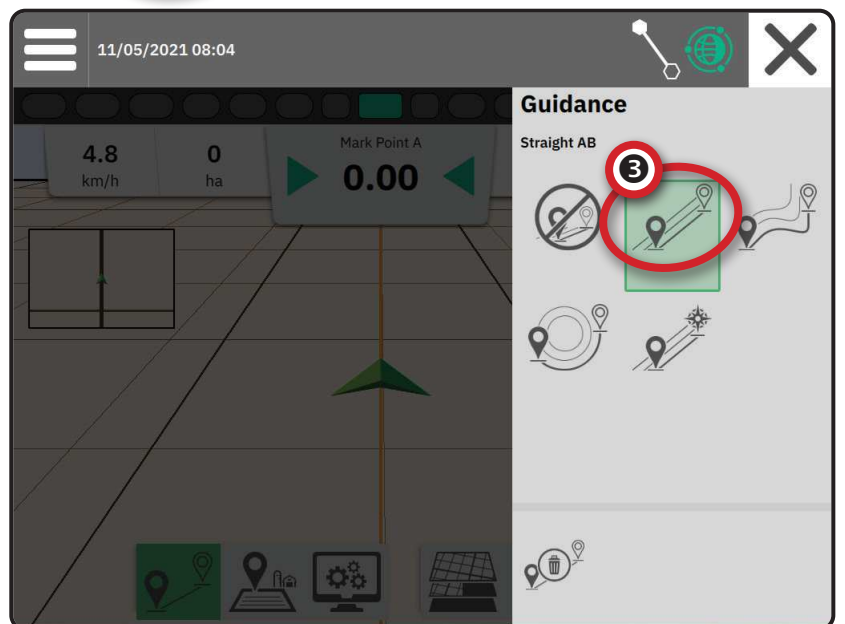
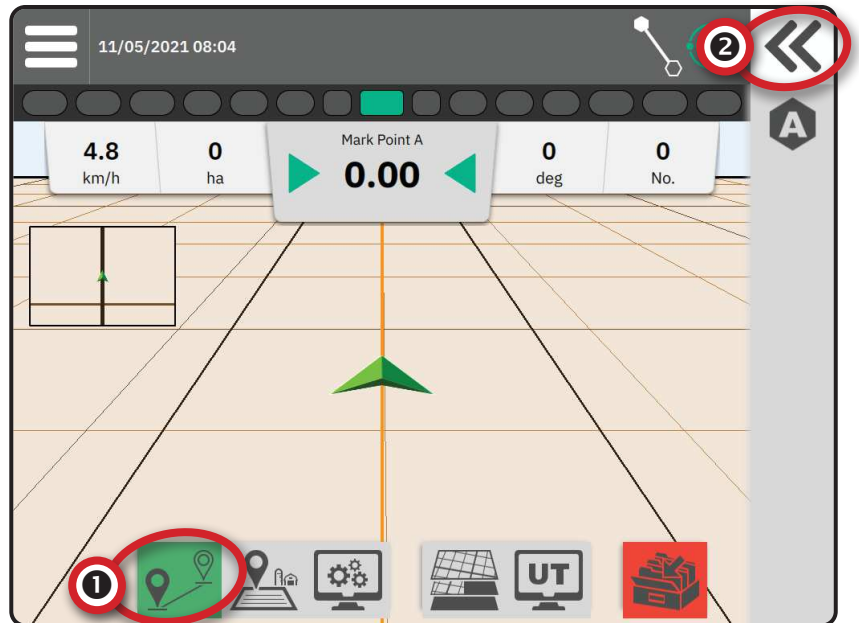


## NR.1 VÆLG EN VEJLEDNINGSTILSTAND

1. Med vejledningsknappen  ① på den aktive funktionslinje trykkes på udskubningsbakkeknappen  ②.

2. Vælger en vejledningstilstand :

-  Ingen vejledning
-  Lige AB-vejledning
-  Dynamisk adaptiv AB-vejledning
-  Circle Pivot-vejledning
-  Azimuth-vejledning

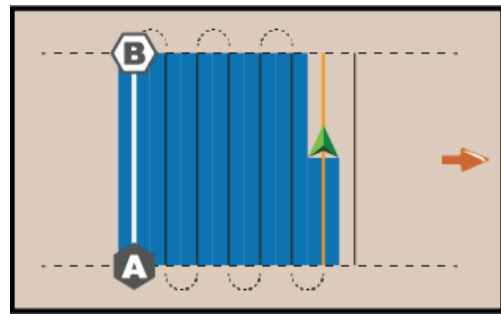


# Matrix 908-områdecomputer



## Lige AB-vejledning

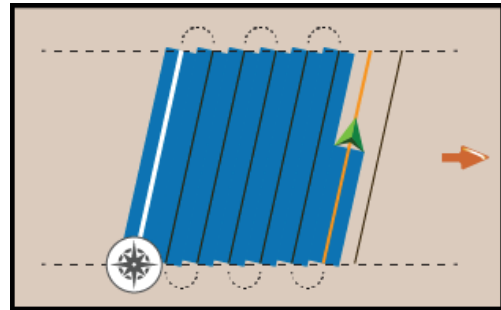
Lige AB-vejledning giver retlinet vejledning ud fra A- og B-referencepunkter. De originale A- og B-punkter bruges til at beregne alle andre parallelle retningslinjer.



## Azimuth-vejledning

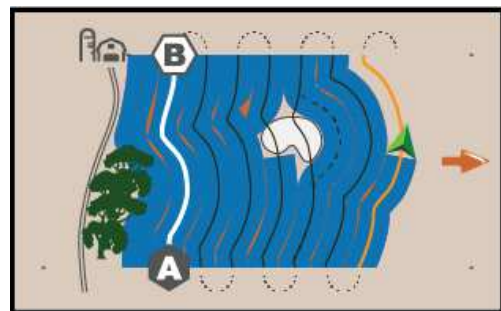
Azimuth-vejledning giver retlinet vejledning baseret på en vandret vinkel målt med uret fra en direkte nordlig basislinje. Når man bruger en azimuth, er punktet, hvorfra azimuthen stammer, midten af en imaginær cirkel. Nord = 0°, Øst = 90°, Syd = 180°, Vest = 270°.

Azimuth-gradsvejledning projicerer en retningslinje mellem den aktuelle køretøjsposition (A-punktet) og et B-punkt, der er sat 100 meter væk langs den indtastede azimuth-retning.



## Dynamisk adaptiv AB-vejledning

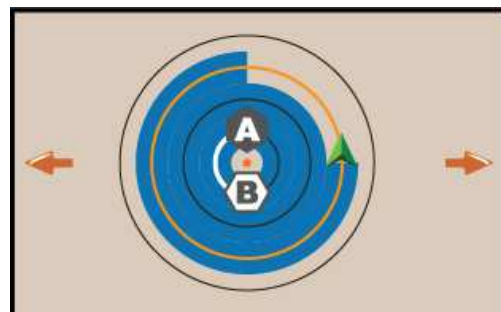
Dynamisk adaptiv AB-vejledning giver vejledning langs en buet linje baseret på en indledende AB-referencelinje, hvor hver tilstødende retningslinje er tegnet ud fra den projekterede vejledende bredde og retning.



## Circle Pivot-vejledning

Circle Pivot-vejledning giver vejledning omkring en central placering, der stråler indad eller udad baseret på en indledende AB-referencelinje. Denne indledende basislinje bruges til at beregne alle andre retningslinjer.

Den bruges til produktapplikation i et centerdrejefelt, mens den føres langs en cirkulær retningslinje, der matcher en radius for et centerdrejevandingsssystem.



## Ingen vejledning






Ingen vejledning\* slår vejledning fra.

*BEMÆRK: Ingen vejledningstilstand sletter ikke etablerede retningslinjer eller punkter fra konsollen. Se "Datahåndtering" i kapitlet Systemopsætning for at slette etablerede/gemte data fra konsollen.*

*BEMÆRK: Offset til tilstødende retningslinjer vil blive beregnet ved hjælp af den vejledende bredde, se "Indstillinger-> Vejledning og kortlægning" for etableret afstand.*







## NR.2 ETABLER EN AB-RETNINGSLINJE

1. Kør til den ønskede placering for punkt A .
2. Med knappen Vejledning  aktiv på funktionslinjen trykkes på AFMÆRK A-ikonet .
3. Kør til den ønskede placering for punkt B .
4. Tryk på AFMÆRK-B-ikonet  for at etablere AB-linjen.
5. Navngiv retningslinjen.
  - ◀ Vælg **Annuller** for at gemme retningslinjen med det automatisk genererede navn.
  - ◀ Brug tastaturet til at vælge et brugertilpasset navn og vælg derefter **Gem**.

Konsollen begynder at give navigationsoplysninger.





**BEMÆRK:** Det er ikke nødvendigt at køre hele omkredsen af centerdrejefeltet for at starte Circle Pivot-vejledning.

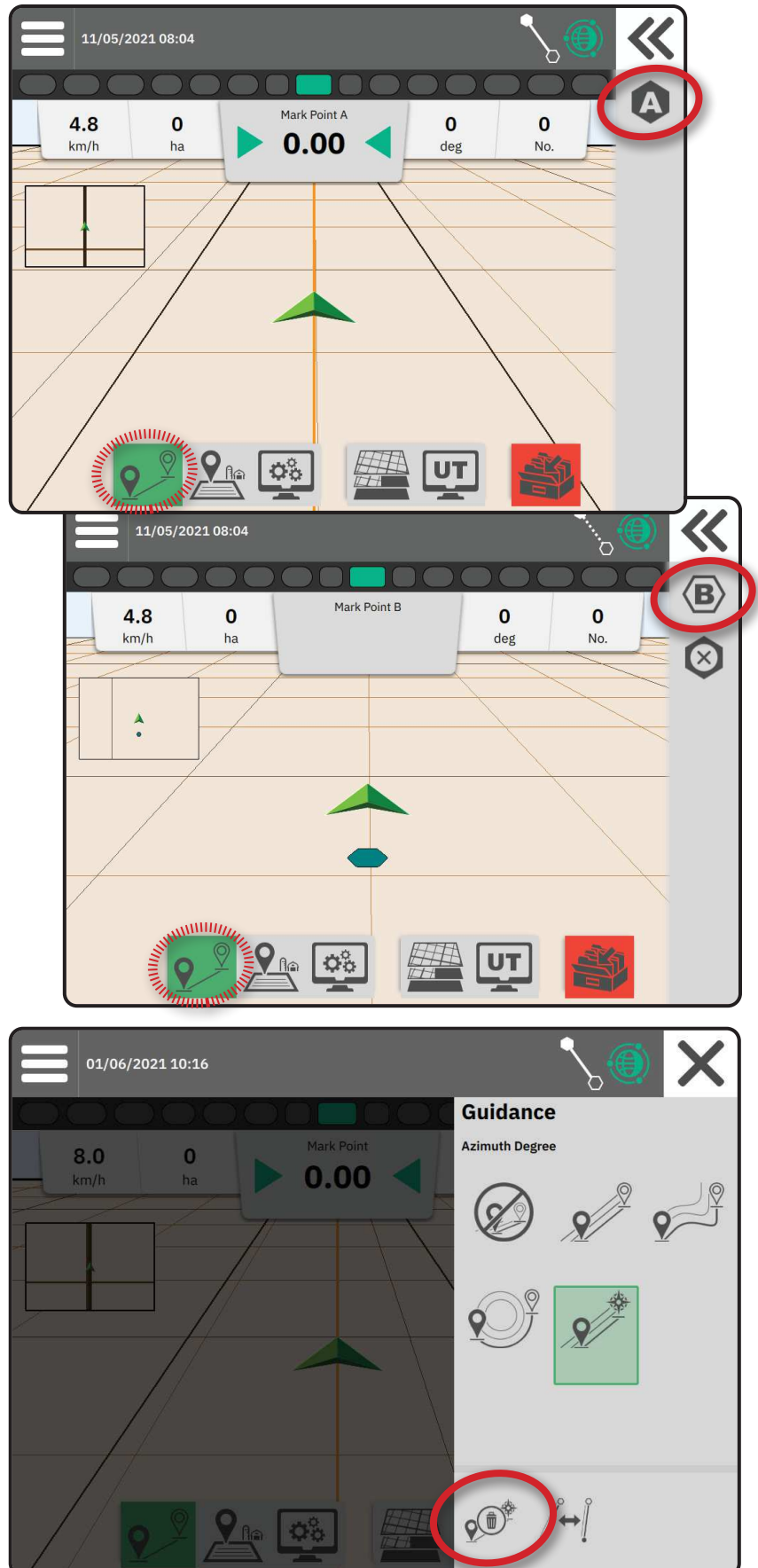
### Handlingslinjemuligheder

-  Afmærk A-punkt – bruges til at afmærke det første punkt på retningslinjen.
-  Afmærk B-punkt – bruges til at afmærke det sidste punkt på retningslinjen og etablere AB-linjen.  
*BEMÆRK: AFMÆRK B-ikonet  kan ikke vælges (gråtonet), før minimumsafstanden er tilbagelagt (10 fod/3,0 meter i lige eller buet kurs, 165 fod/50,0 meter i Circle Pivot-kurs).*
-  Annuller afmærkning – bruges til at annullere kommandoen AFMÆRK A-punkt og vende tilbage til den forrige retningslinje (når den er etableret).

### Slet sidste retningslinje

 Sletning af den sidste afmærkede retningslinje sletter den sidst afmærkede retningslinje fra det aktuelle job.


1. Med vejledningsknappen  på den aktive funktionslinje trykkes på udskubningsbakkeknappen .
2. Tryk på ikonet SLET RETNINGSLINJE .
3. Tryk på ikonet SLET RETNINGSLINJE  igen for at fjerne yderligere retningslinjer i rækkefølgen fra sidst til først oprettet.





# Matrix 908-områdecomputer


## Dynamisk adaptiv AB-retningslinje, muligheder for handlingslinje


Når du er i Dynamic Adaptive AB-vejledningen, er følgende muligheder tilgængelige:


 Sæt kortlægning af retningslinje på pause – bruges til at sætte dynamisk kortlægning på pause. En lige linje vil blive trukket mellem pausepunktet og genoptagelsespunktet.


 Genoptag kortlægning af retningslinje – bruges til at sætte dynamisk kortlægning på pause. En lige linje vil blive trukket mellem pausepunktet og genoptagelsespunktet.


 Start detour – bruges til at starte en retningslinjevariant ud fra den aktuelle retningslinje. Hvis tilsluttet eller færdig, vil dette ændre den eksisterende retningslinje.

 Sæt detour på pause – bruges til at sætte dynamisk detour-kortlægning på pause. En lige linje vil blive trukket mellem pausepunktet og genoptagelsespunktet.


 Genoptag detour – bruges til at genoptage dynamisk detour-kortlægning. En lige linje vil blive trukket mellem pausepunktet og genoptagelsespunktet.

 Annuller detour – bruges til at annullere kortlægning af detourkortlægning og kassere detourretningslinjer

 Tilslut detour – bruges til at forbinde detour-retningslinjen til den eksisterende retningslinje. Detour bliver en del af den nuværende retningslinje.

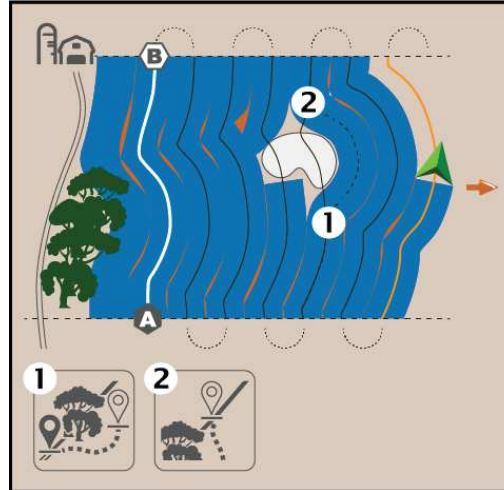
 Afslut detour – bruges til at oprette en ny retningslinjeslutplacering. Detour bliver en del af den nuværende retningslinje.

## Juster retningslinje

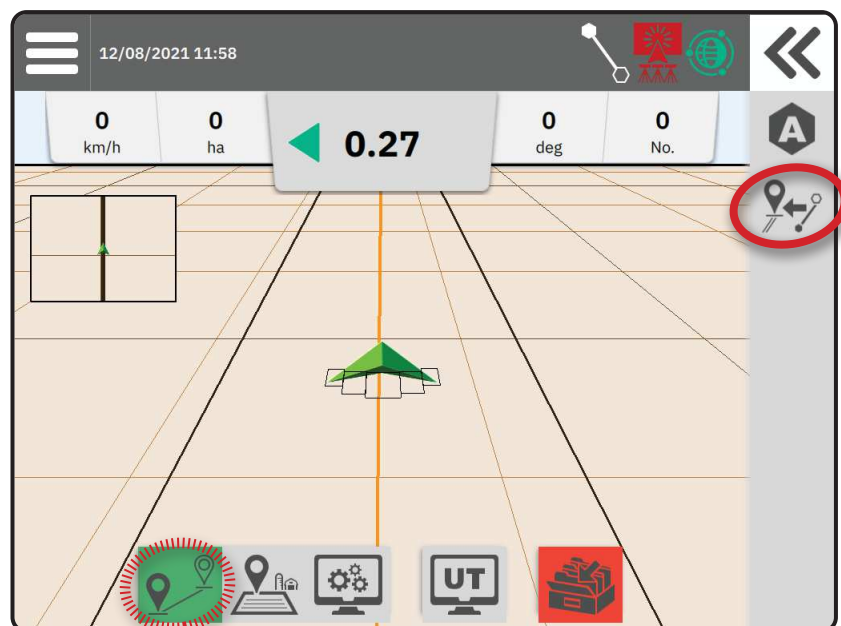
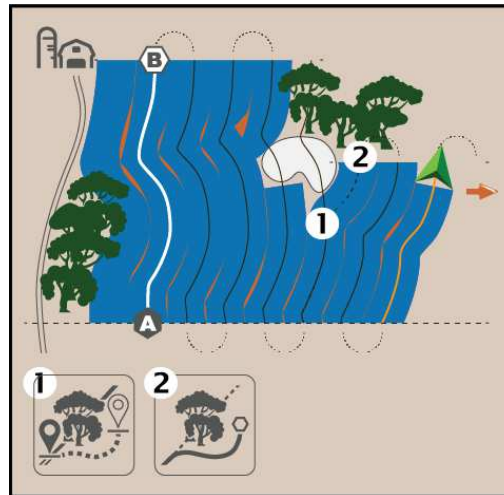
 Indstillingen Juster retningslinje gør det muligt at flytte den aktuelle retningslinje til køretøjets aktuelle placering.

**BEMÆRK:** Kun tilgængelig i Lige AB, Azimuth eller Dynamisk AB-vejledning.


Figur 1: Detour med tilslut Detour





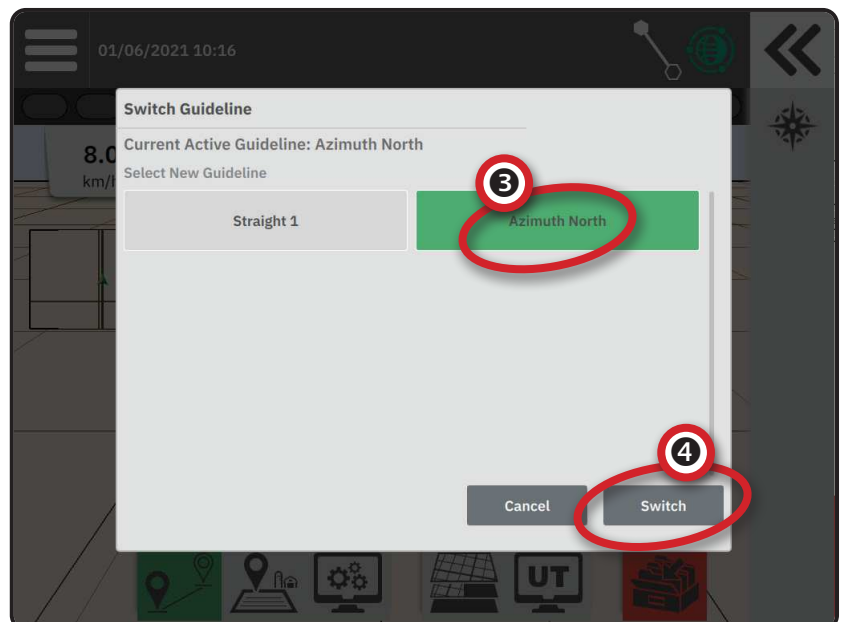
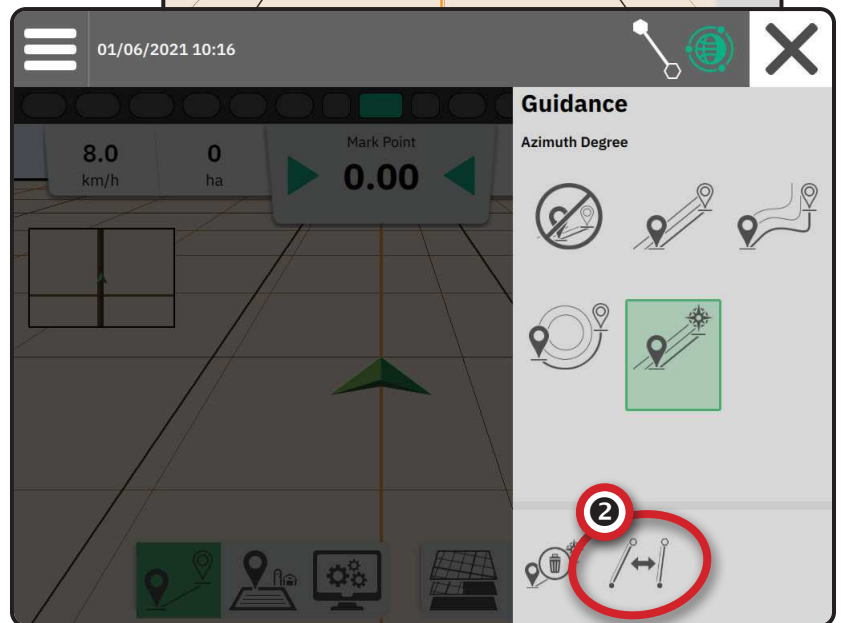
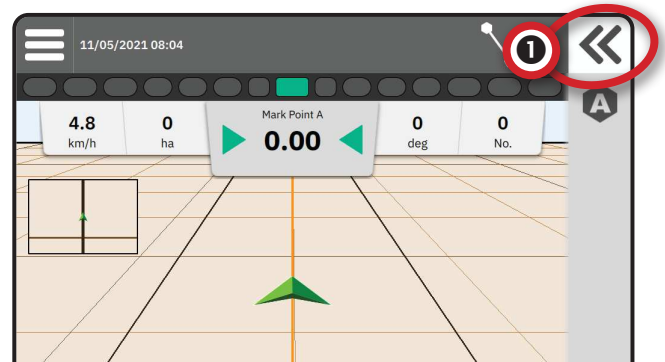
Figur 2: Detour med afslut Detour



## Skift retningslinje

 Hvis mere end én retningslinje er gemt, vil indstillingen Retningslinje for skift blive tilgængelig. Sådan skifter du til andre tilgængelige retningslinjer:

1. Vælg knappen til udskubningsbakken .
2. Tryk på ikonet RETNINGSLINJE FOR SKIFT .
3. Vælg den retningslinje, der skal være aktiv.
4. Tryk på knappen **Skift**.



## NR.3 OPRET EN APPLIKATIONSGRÆNSE

Applikationsgrænser fastlægger de arbejdsområder, hvor produktet påføres eller ikke påføres, mens der bruges en Automatic Section Control (ASC) eller BoomPilot.

Applikation er ikke nødvendig for at kortlægge en grænse.


Hvis en grænse kortlægges med en eller flere sektioner foldet ind og slukket, er det nødvendigt at opretholde denne sektionskonfiguration i hele grænsepassagen. Enhver ændring af antallet af tændte sektioner og dermed maskinens bredde, efter at processen for kortlægning af applikationer er startet, vil resultere i, at applikationen kortlægger grænsen i yderkanten af alle de programmerede sektioner – ikke nødvendigvis dem, der er tændt på ethvert givet tidspunkt under grænsepassagen.

Når du kortlægger en grænse med nogle sektioner deaktiveret, er det nødvendigt at ændre BoomPilot til manuel tilstand og tænde hoved- og sektionskontakterne for alle sektioner, der vil blive brugt under grænsepassagen. Når grænsepassagen er fuldført, kan sektionskontakterne slås fra, hovedafbryderen forbliver ON, BoomPilot kan vende tilbage til automatisk tilstand og automatisk sektionsstyring kan derefter anvendes.


**BEMÆRK:** Hvis en grænse er kortlagt med nogle sektioner foldet, som beskrevet ovenfor, kan det være nødvendigt at bruge ikonet **JUSTER RETNINGSLINJE** på retningslinjen over til den korrekte position for efterfølgende passager på marken.


### Etablering af en udvendig eller indvendig afgrænsning

1. Kør til et ønsket sted i perimeteren af applikationsområdet og orienter køretøjet i tilknytning til den etablerede kortlægning af placeringen.


2. Med afgrænsningsknappen på den aktive funktionslinje trykkes på udskubningsbakkeknappen .


3. Vælg den type grænse, der skal kortlægges.

 Udvendig afgrænsning – etablerer et arbejdsområde, hvor påføring vil blive påført, mens du bruger ASC eller BoomPilot.

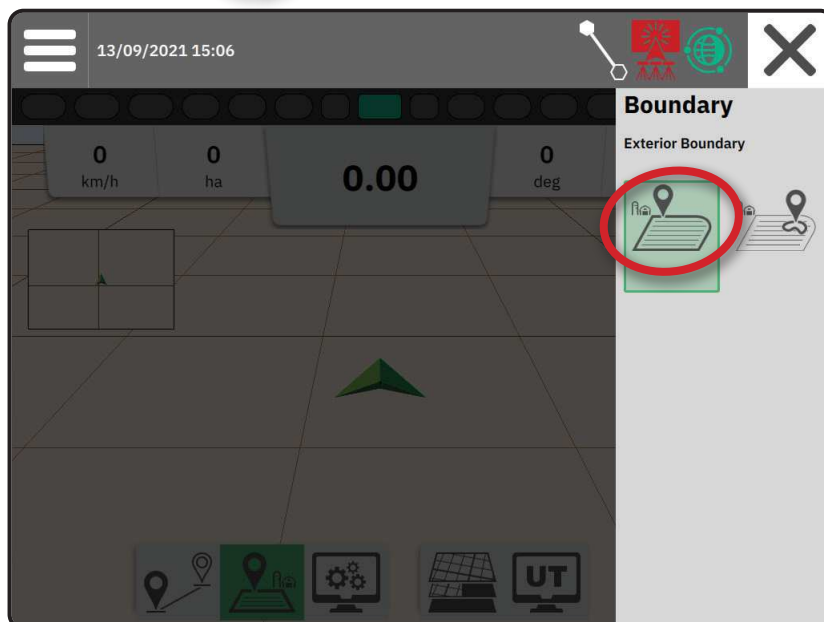
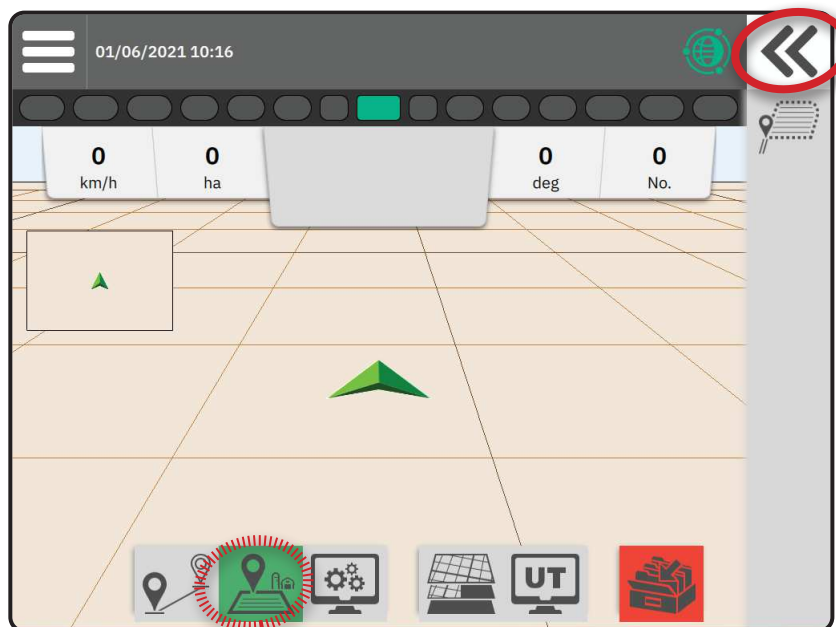
 Indvendig afgrænsning – etablerer et arbejdsområde, hvor påføring IKKE vil blive påført, mens du bruger ASC eller BoomPilot.

4. Tryk på ikonet **AFMÆRK GRÆNSE**

 Start udvendig afgrænsning



 Start indvendig afgrænsning



5. Accepter, at standardplaceringen af kortlægningen vil blive brugt.





## 6. Kør rundt i applikationsområdets ydre perimeter.

Brug følgende efter behov under kørslen:



  Pause grænse – standser midlertidigt processen med grænseafmærkning. En lige linje vil blive trukket mellem pausepunktet og genoptagelsespunktet.

  Genoptag grænse – genoptager processen med grænseafmærkning. En lige linje vil blive trukket mellem pausepunktet og genoptagelsespunktet.

  Annuller grænse – annullerer processen med grænseafmærkning.

## 7. Afslut grænsen:

**Automatisk lukning** – kør inden for en svejffrede fra startpunktet. Grænsen lukkes automatisk (den hvide retningslinje bliver sort).

  **Manuel lukning** – tryk på ikonet AFSLUT GRÆNSE for at lukke grænsen med en lige linje mellem den aktuelle position og startpunktet.


*BEMÆRK: Hvis minimumsafstanden ikke tilbagelægges (fem gange svejfbredden), vises en fejlmeddelelse.*


## 8. Tryk på:

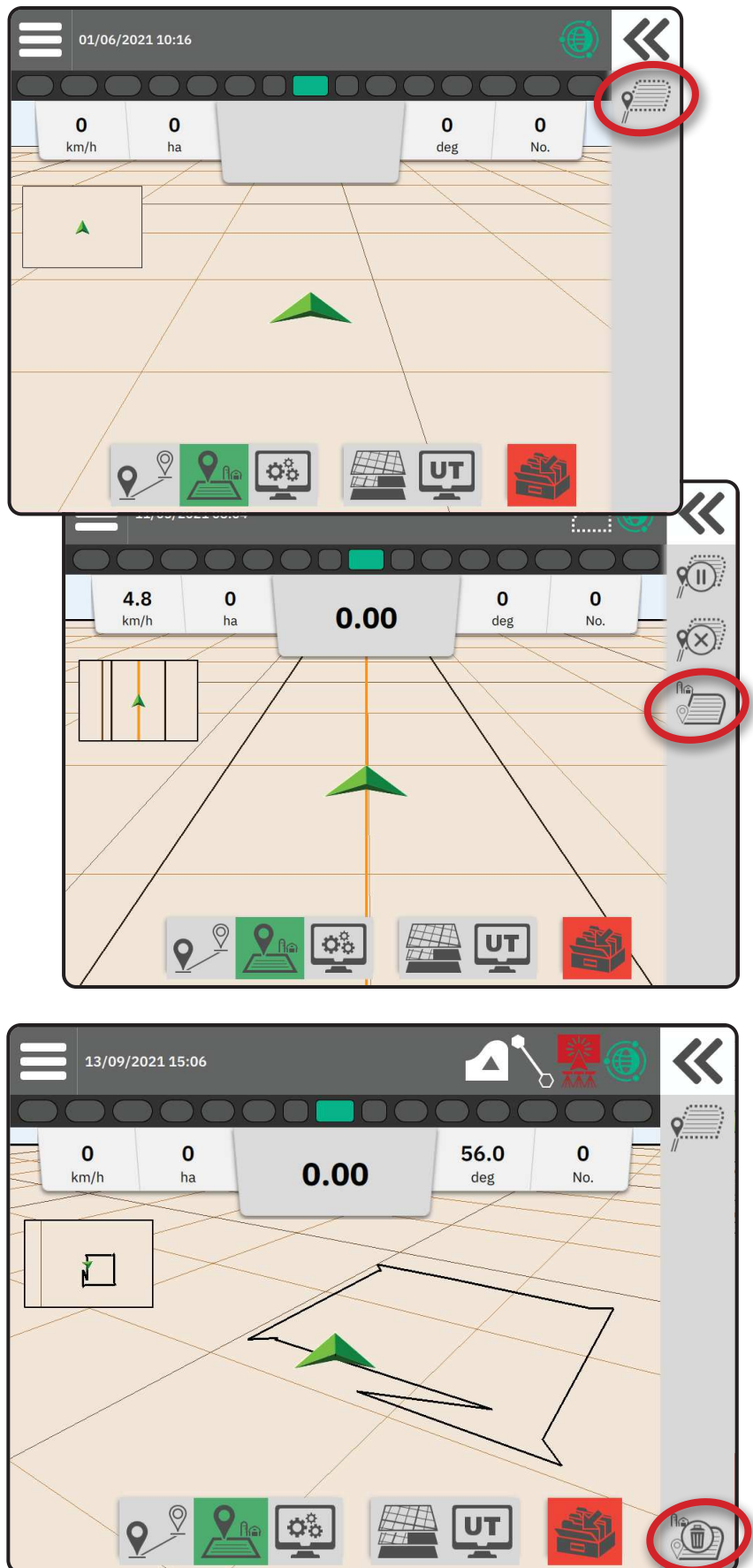
- ▶ Accepter – for at gemme og manuelt navngive grænsen
- ▶ Accepter – for at gemme og automatisk navngive grænsen

## Slet sidste afmærkede grænse

Slet sidste afmærkede grænse (indvendig eller udvendig) sletter den sidst afmærkede grænse fra det aktuelle job.

 Slet udvendig afgrænsning

 Slet indvendig afgrænsning



### Kortmuligheder

#### Retningslinje og punkter

- Retningslinjer
  - ◀ Orange – aktiv vejledningslinje
  - ◀ Sort (flere) – tilstødende vejledningslinjer
  - ◀ Sort – udvendig afgrænsningslinje
  - ◀ Grå – indvendig afgrænsningslinje
  - ◀ Blå – polygon-grænselinje
  - ◀ Sort/hvid – receptpligtig kortzones grænselinje
- Punkter – markører for etablerede punkter
  - ◀ Blå punkt – Markør A
  - ◀ Grønt punkt – Markør B
- Dækningsområde – illustrerer anvendt område og overlappning:
  - ◀ Blå – en applikation
  - ◀ Rød – to eller flere applikationer

#### Køretøj

Køretøjssildebemønster med realtidsrepræsentation af aktive bomsektioner er berøringfølsomme i forbindelse med at starte og stoppe kortlægning af applikationer, når en enhed til kortlægning af applikationer eller et BoomPilot-system er blevet aktiveret.

- Sektioner
  - ◀ Tomme kasser – inaktive sektioner
  - ◀ Hvide kasser – aktive sektioner

#### Minikort

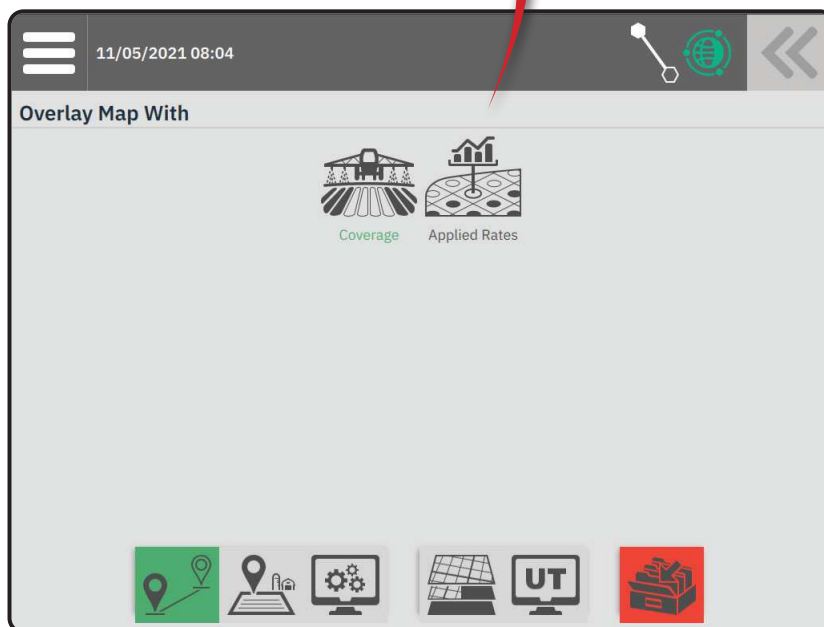
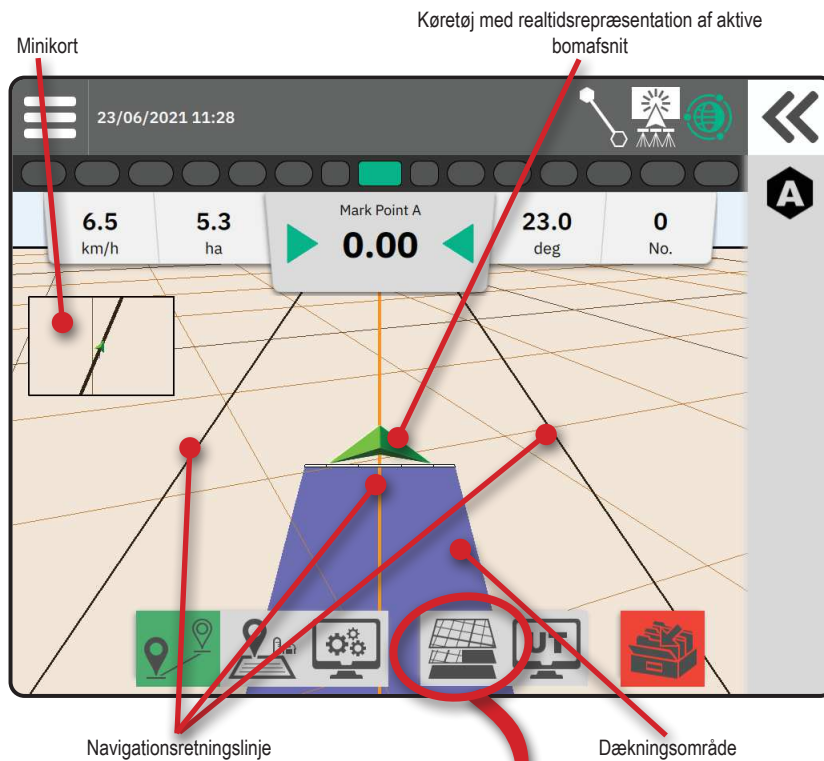
Minikortet giver hurtig adgang mellem køretøjsvisning og områdevisning

- ▶ Køretøjsvisning – opretter et computergenereret billede af køretøjets position, der vises i applikationsområdet.
- ▶ Områdevisning – skaber et computergenereret billede af køretøjets position og applikationsområde fra et luftperspektiv.

#### Kortlægning af lag

Mulighederne for kortlægning af lag viser muligheder for at vise dækningskort og kort over anvendte hastigheder.

- ▶ Enheder uden hastighedskontrol opretter kun et dækningskort over applikationen.
- ▶ Enheder med hastighedskontrol opretter både et dækningskortlag og et separat kortlag for anvendte hastigheder.



## Informations- og statuslinje

### Jobgrænse og applikationsoplysninger





Vælg jobnavnet i informationslinjen for at se detaljer om det aktuelle jobs agerjordsareal.

### Statuslinje




Statuslinjen giver information om GNSS-status, vejledningstilstand, agerjordsareal, tilkobling af assisteret/automatisk styring og redskabskontrolstatus.

For at få adgang til relaterede statusoplysninger skal du vælge statuslinjen for at få vist tilgængelige muligheder.



#### GNSS-status

-  Grøn = GPS, GLONASS eller SBAS (med eller uden påkrævet DGPS)
-  Gul = kun GPS
-  Rød = ingen GNSS
-  Orange = Glide/ClearPath



#### Vejledningstilstand

-  Lige AB eller Azimuth-vejledning
-  Dynamisk adaptiv AB-vejledning
-  Circle Pivot-vejledning




#### Arealstatus for agerjord

-  Udenfor agerjordsareal = rejser uden for agerjordsareal
-  Indenfor agerjordsareal = rejser inden for agerjordsareal



#### Status for kortlægning af applikationer

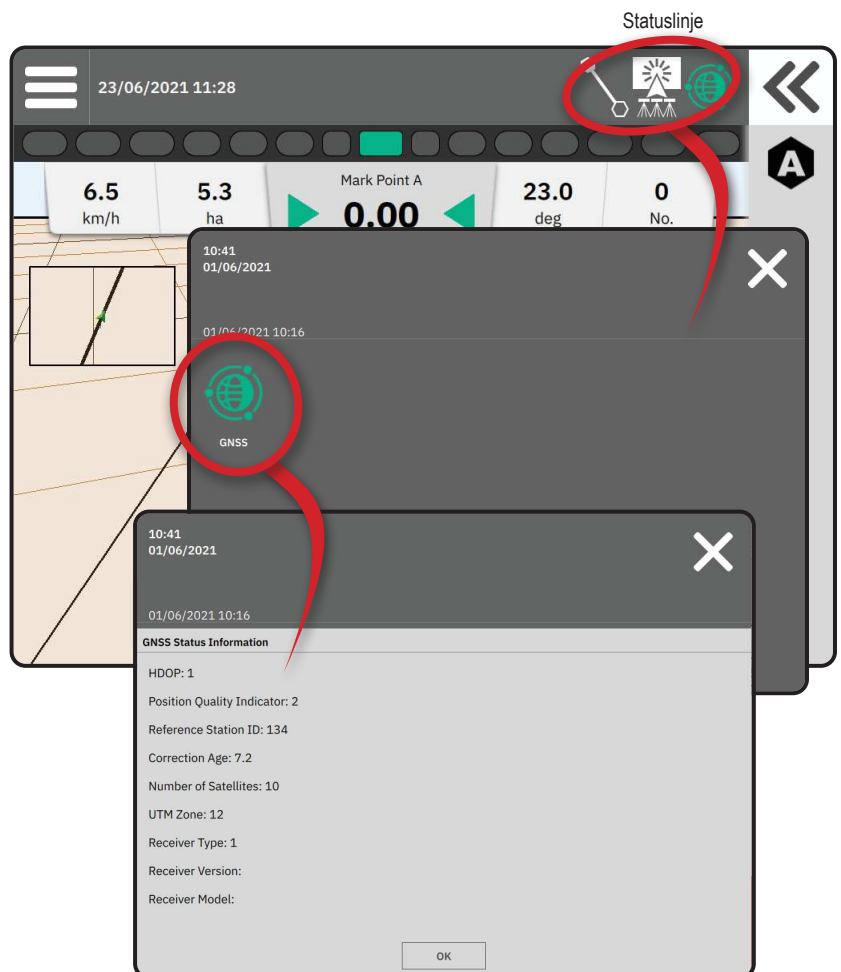
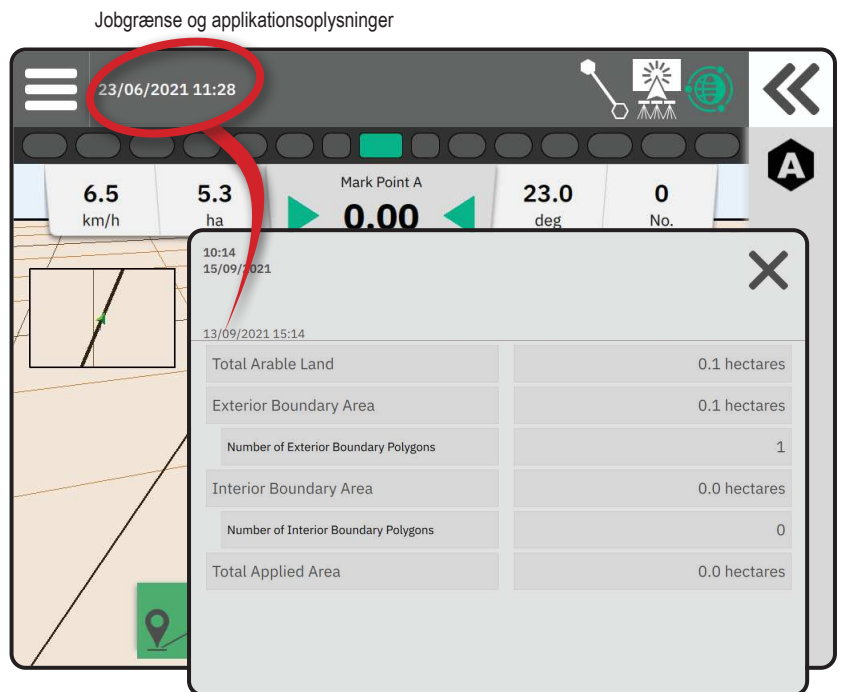
-  Automatisk
-  Rød = slukket/manuel

#### Status for assisteret/automatisk styring

-  Tilkoblet, aktiv styring
-  Gul = aktiveret
-  Rød = deaktiveret

#### BoomPilot-status

-  Automatisk
-  Rød = slukket/manuel




# Matrix 908-områdecomputer

## Vejledningslinje

### Lysbøjle på skærm

Bruges til at repræsentere afstanden væk fra retningslinjen eller køretøjet.

For at konfigurere lysbøjle's tilgængelighed, visningstilstand eller LED-afstand fra hovedmenuen skal du gå til Vejledning og kortlægning -> Lysbøjle fra hovedmenuen  i menuen Indstillinger.

### Navigationsaktivitet

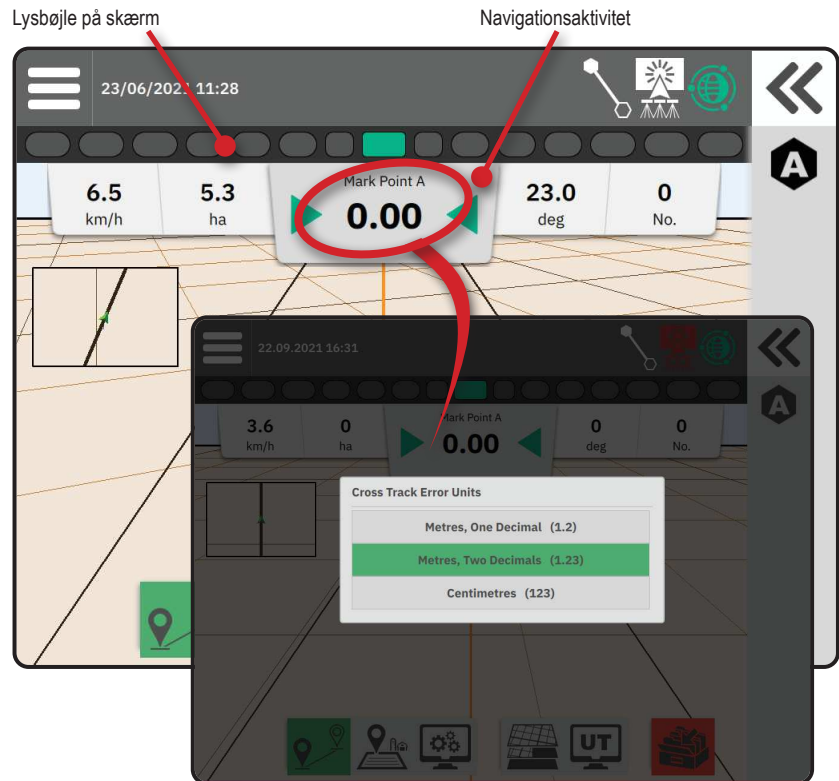
GNSS-status og aktuel aktivitet

- Viser "Ingen GNSS", når GNSS ikke er tilgængelig, eller "Langsom GNSS", når GNSS modtager GGA-data ved mindre end 5 Hz.
- Viser aktiviteter såsom afmærkning af et A- eller B-punkt

Cross Track Error – viser afstanden fra din ønskede retningslinje.

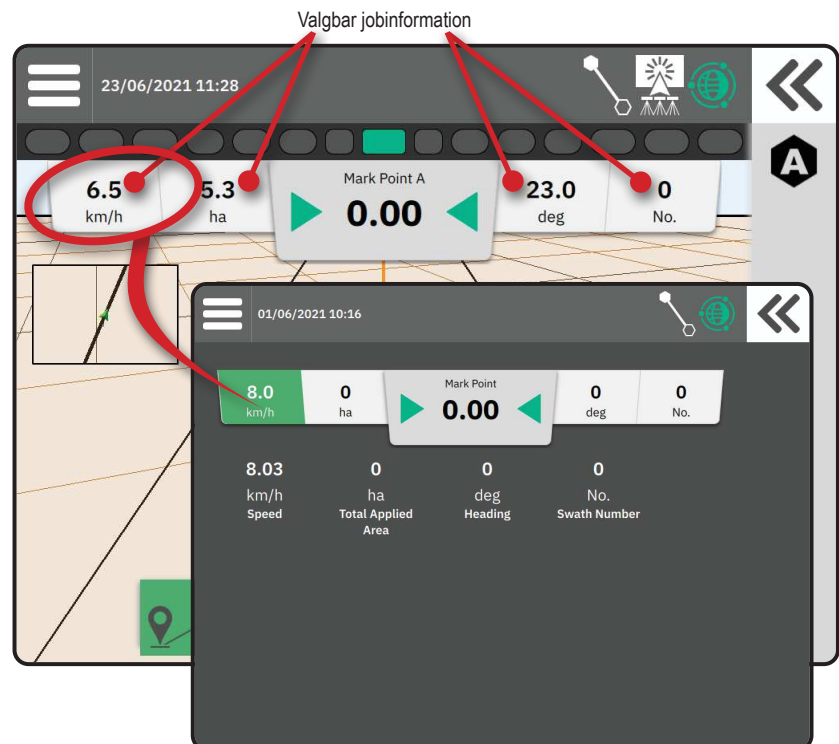
Sådan ændres formatet, som afstanden vises i:

1. Tryk på boksen Navigationsaktivitet.
2. Vælg målestoksforhold.




### Valgbar jobinformation


- ▶ Hastighed – viser den aktuelle kørselshastighed
- ▶ Kurs – viser kørselsretningen med uret fra en direkte nordlig basislinje. Nord = 0°, Øst = 90°, Syd = 180°, Vest = 270°.
- ▶ Anvendt areal i alt – viser det samlede akkumulerede areal, der har fået produktet påført, inklusive dobbeltdækkede områder
- ▶ Svadnummer – viser det aktuelle svadnummer i forhold til den oprindelige AB-vejledningslinje, vendt i retningen fra A til B. Nummeret er positivt, når køretøjet er til højre for AB-basislinjen, eller negativt, når køretøjet er til venstre for AB-basislinjen.

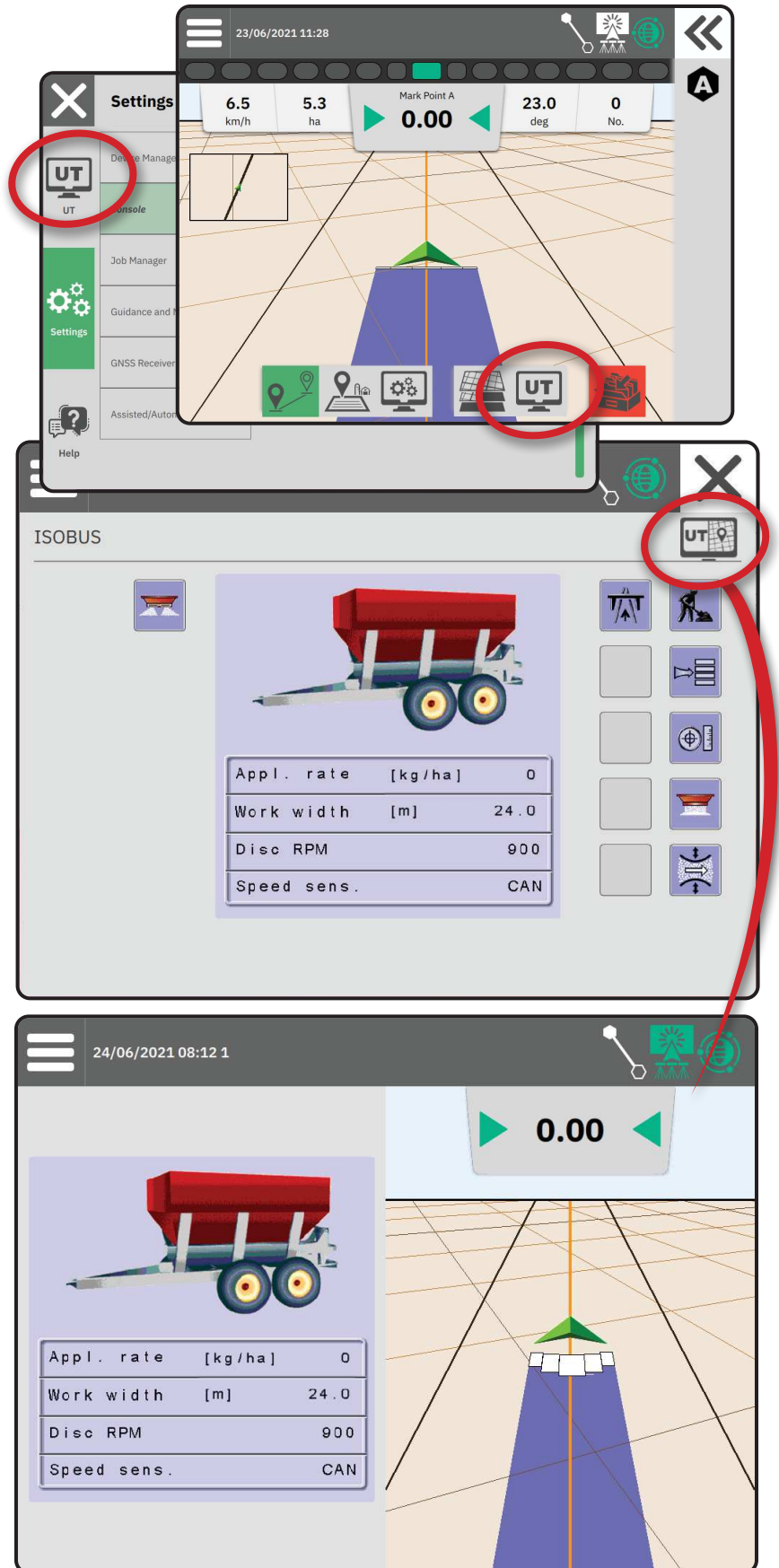




## ADGANG TIL UNIVERSAL TERMINAL



Universalterminalen (UT) er tilgængelig fra enten vejledningsskærmen eller hovedmenuen .

 TwinView – bruges til at vise både UT- og vejledningsoplysninger



## BILAG A – GNSS-MODTAGEROPLYSNINGER

**BEMÆRK:** Disse indstillinger er nødvendige for hastighedskontrol, assisteret/automatisk styring og hældningssensordrift samt korrekt redskabsbetjening.

1. I hovedmenuen , i indstillingsmenuen , vælges **GNSS-modtager**.
2. Under **Generelle indstillinger** foretages de nødvendige ændringer i indstillingerne.
3. Når det er tilgængeligt under **Avancerede indstillinger** foretages de nødvendige ændringer i indstillingerne.
4. Afslut denne skærm for at begynde at initialisere GNSS-modtageren. En pop op-meddelelse vises under initialiseringen. Dette tager cirka et minut.

### GENERELLE INDSTILLINGER

#### GNSS-port

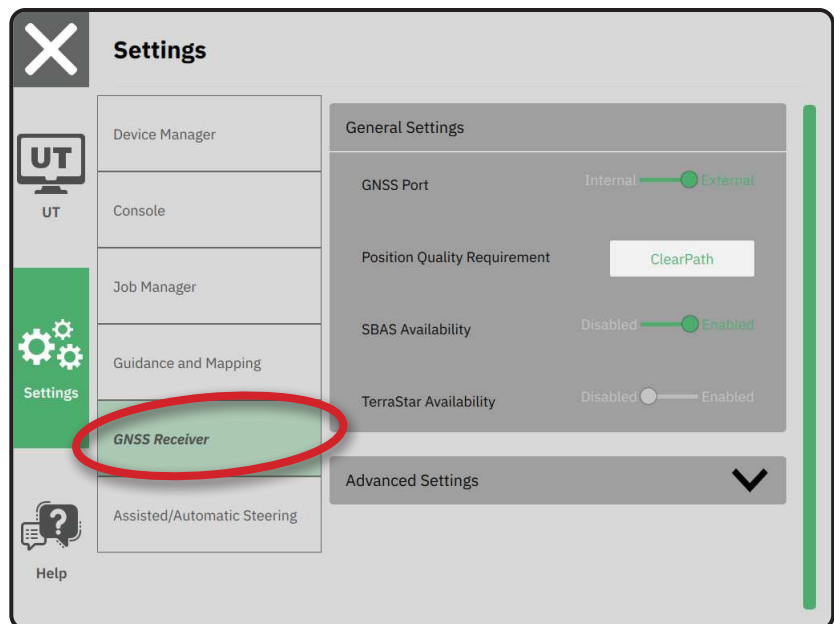
COM-porten kan indstilles til "Intern" for at bruge den interne GNSS-modtager og sende ud, eller "Ekstern" for at modtage eksterne GNSS-data.

- ▶ Intern – bruger positionsdata fra den interne GNSS-modtager; disse NMEA-data sendes ud af RS-232 seriel "Port A" af selen ved den valgte GNSS-datahastighed
- ▶ Ekstern – bruger positionsdata fra en eksternt tilsluttet GNSS-modtager, der er tilsluttet RS-232 seriel "Port A" på selen

**BEMÆRK:** En ekstern modtager er påkrævet for at arbejde med TerraStar-, OmniStar HP/XP- eller RTK-positionsdata.

#### Minimumskonfigurationskrav til ekstern modtager

Før konsollen kan tilsluttes og arbejde med en ekstern GNSS-modtager, skal disse minimumskonfigurationskrav være opfyldt.



#### Indstillinger for seriel port

Baud rate:	kun tilladt ved 115.200
Databits:	8
Paritet:	Ingen
Stop bits:	1

#### Tilslutningskrav til seriel port

9-Benet han RS-232 serielt kabel

**BEMÆRK:** Kræver muligvis null-modemadapter afhængigt af pin-out på modtageren.

#### NMEA-strings

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

## Positionskvalitetskrav

Vælg mellem at bruge ClearPath eller SBAS. SBAS skal aktiveres nedenfor i indstillingen "SBAS tilgængelighed", for at SBAS-muligheden vises.

Tabellen nedenfor viser GGA-kvalitetsindikatoren, der kan forventes fra forskellige GNSS-signaltyper.

GNSS-signaltype	GGA-kvalitetsindikator	Typisk nøjagtighed
Enkelt punkt/autonomt GNSS	1	< 2 m
Enkelt punkt/autonomt GNSS med GLIDE/ClearPath	1	< 1 m*
SBAS-systemer inklusive WAAS, EGNOS, GAGAN, MSAS osv.	2 eller 9	0,7 m
TerraStar-L (konvergeret)	2	40 cm
RTK (fast)	4	1,0 cm + 1 ppm
RTK (flydende)	5	4 cm
TerraStar-C (konvergeret)	5	4 cm
OmniStar HP/XP/G2	5	~10 cm

\*I en 60 minutters periode.

## SBAS tilgængelighed

Aktiver, hvis SBAS (f.eks. EGNOS, GAGAN, MSAS, SDCM, WAAS) differentielt korrigerede signaler skal bruges.

## TerraStar tilgængelighed

Aktiver, hvis TerraStar-tjenester skal bruges.

## AVANCEREDE INDSTILLINGER

### GNSS opdater

Opdater GNSS-positionsknappen vil nulstille ClearPath-filteret i OEMStar-modtageren i tilfælde, hvor brugeren har haft modtageren kørende i umiddelbar nærhed af områder med kraftig trætildekning og/eller bygninger. I Avanceret tilstand nulstilles ClearPath-filteret automatisk, når et nyt job eller et eksisterende job startes.

**BEMÆRK:** Efter at have trykket på GNSS-opdatering, skal brugeren vente ca. 10 minutter på fuld drift og forventet GNSS-nøjagtighed. Aktivering af opdateringen, mens enheden er i drift, vil forårsage en kortvarig afbrydelse i transmissionen af GNSS-data. Dette vil højst sandsynligt resultere i, at sektioner, der allerede er tændt i automatisk BoomPilot-tilstand, slukkes i en kort periode.

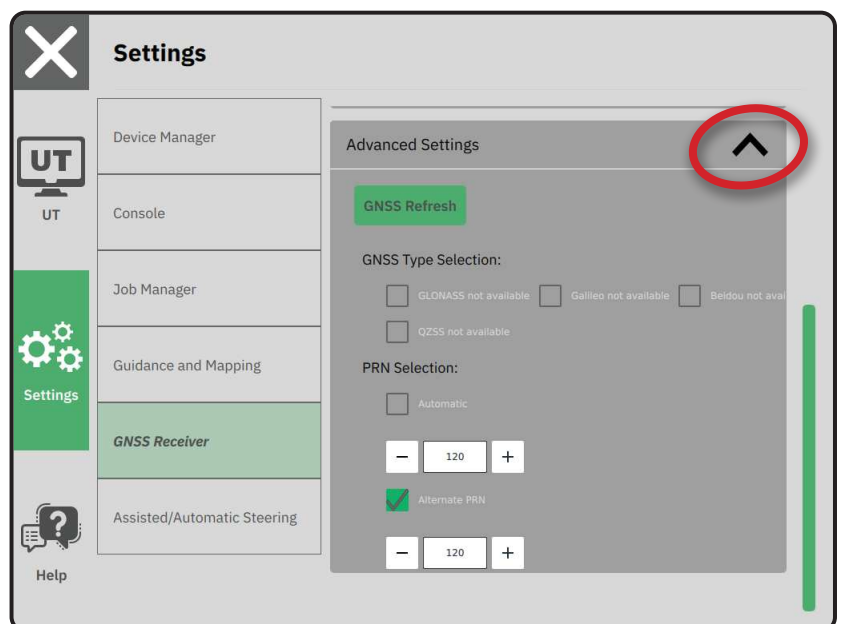
Opdateringen bør ikke udføres under aktiv applikation.

### Valg af GNSS-type

GPS-ukorrigerede signaler fra GPS-systemet er altid tilgængelige og kan ikke deaktiveres.

Indikeret, når følgende ukorrigerede signaler IKKE er tilgængelige:

- ▶ GLONASS
- ▶ Galileo
- ▶ Beidou
- ▶ QZSS



# Matrix 908-områdecomputer

## PRN-valg

Når du bruger den interne GNSS-modtager, tillader PRN-menuen valg af op til to specifikke SBAS-satellitter til brug for SBAS-korrektioner. Dette gør det muligt for brugeren at fjerne SBAS-korrektionsdata fra defekte SBAS-satellitter.

- ▶ Automatisk – automatisk PRN-valg
- ▶ Nummer – kontakt din lokale forhandler for nummeret, der er knyttet til din driftsplacering

## Stedfortræder PRN

Når PRN ikke er automatisk, muliggør valg af en anden SBAS, at PRN leverer korrektionsdata.


- ▶ Ingen – intet stedfortrædende PRN-nummer
- ▶ Nummer – kontakt din lokale forhandler for nummeret, der er knyttet til din driftsplacering

## PRN ikke vist

PRN-indstillinger er kun tilgængelige med SBAS GNSS-type valgt, mens den er indstillet til den interne GNSS-modtager.

## Oplysninger om GNSS-status

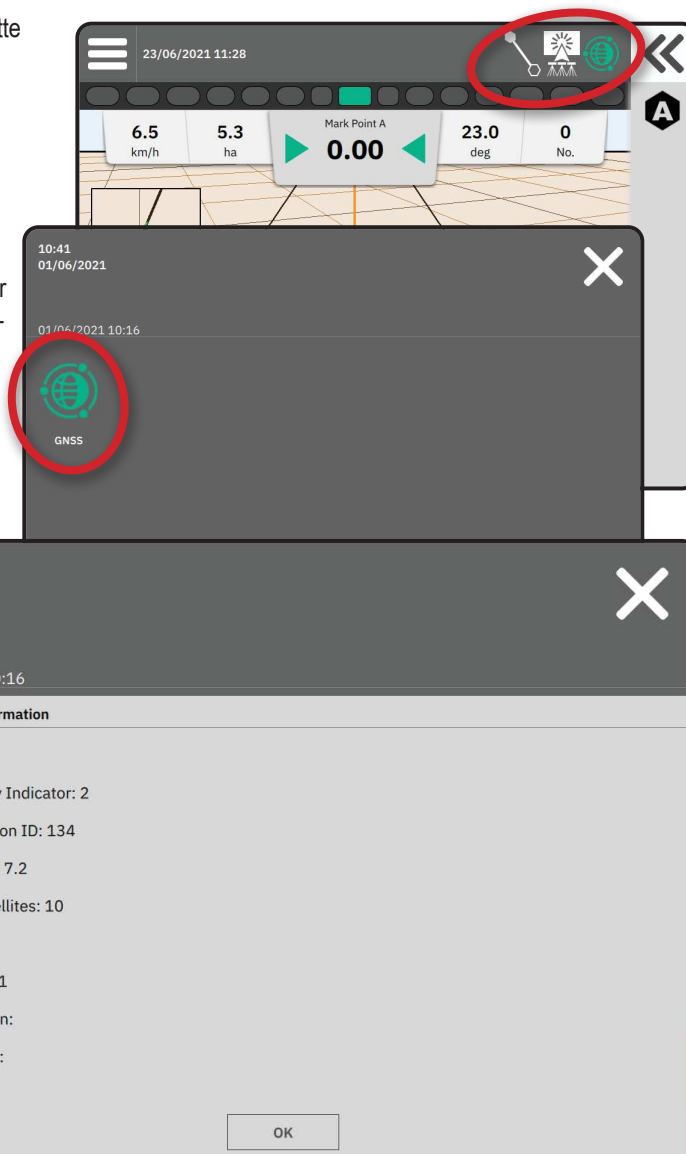
Oplysninger om GNSS-status viser et øjebliksbillede af de aktuelle oplysninger om GNSS-status.

1. På vejledningsskærmen skal du trykke på **Statuslinjen**.
2. Vælg GNSS-ikonet .
3. Se data, herunder:

- ◀ HDOP – en målestok for satellitgeometriens styrke i det vandrette plan. En HDOP-værdi på mindre end 2 foretrækkes.
- ◀ Indikator for stillingskvalitet – den aktuelle kvalitetsindikator for GNSS-signalet (se diagram med GGA-krav)
- ◀ Identifikation af referencestation – det aktuelle DGPS-satellitidentifikationsnummer
- ◀ Rettelsesalder – alder for enhver og alle korrektioner, der anvendes på stillingsberegningsestimatet. Ved brug af SBAS er korrektionsalderen ikke en ægte differentialkorrektion af SC104-typen og inkorporerer kun ionosfærisk modellering.
- ◀ Antal satellitter – antallet af GNSS-satellitter, der kan ses (minimum 4 kræves for DGPS)
- ◀ UTM-zone – zone, hvor den aktuelt er placeret (se "UTM-koordinater og -zoner" i denne vejledning)
- ◀ Modtagertype – den aktuelle indikator for modtageren
- ◀ Modtagerversion – softwareversionen installeret på modtageren
- ◀ Modtagermodel – de tilgængelige korrektionsmodeller til brug med den aktuelle modtagerkonfiguration

4. Tryk på **OK** for at vende tilbage til skærbilledet Statuslinjeoplysninger.

**BEMÆRK:** Hvis GNSS ikke er tilgængelig, vil alle indtastninger være "Ugyldige".



## GGA-kvalitetsindikatoroplysninger

- ▶ GPS – enkeltpunkts ukorrigerede positionsdata baseret på GPS kun med en GGA QI på "1" accepteres.

*BEMÆRK: GPS er altid valgt.*

- ▶ GPS+GLONASS – enkeltpunkts ukorrigerede positionsdata baseret på GPS og GLONASS med en GGA QI på "1" accepteres.
- ▶ GPS+SBAS – enten enkeltpunkts ukorrigerede eller SBAS-korrigerede positionsdata accepteres - GGA QI på "1" eller "2" (3, 4 eller 5 accepteres også).
- ▶ GPS+GLONASS+SBAS – enten enkeltpunkts ukorrigerede eller SBAS-korrigerede positionsdata accepteres - GGA QI på "1" eller "2" (3, 4 eller 5 accepteres også).
- ▶ GPS+GLONASS+SBAS+DGPS – kun GGA-data med en QI-værdi på "2" eller højere accepteres (3, 4 eller 5 accepteres også).

*BEMÆRK: Alle konsolbaserede kortlægnings-, applikations- og vejledningsfunktioner standses, hvis GGA QI-værdien falder til under "2" med denne indstilling markeret.*

## GNSS-ORDLISTE

### Kommerciel satellitudbydere:

En anden almindelig kilde til DGPS-signaler. Fejlrettelsesoplysninger fra deres basestationer sendes til en kommunikationssatellit (adskilt fra GPS-satellitterne) og transmitterer til brugeren. Disse satellitbaserede rettelser har en tendens til at have mere udbredt dækning end tårnbaserede transmissioner (FM-links), og systemets nøjagtighed påvirkes ikke i høj grad af brugerens afstand fra basestationens modtagere. De fleste af disse tjenesteudbydere kræver et abonnementsgebyr for brug. En almindeligt kendt udbyder er OmniSTAR.

### CORS (Continuously Operating Reference Station)/Netværks-RTK:

En række basestationer spredt over en given geografisk region (såsom en hel stat/amt), som er forbundet via en centraliseret computer, og som udsender RTK-korrektionsdata over internettet. CORS-netværk kan være offentligt eller privatejet/drevet og kan tilbyde et gratis signal eller kræve et årligt abonnementsgebyr. Ved at få adgang til et CORS-netværk via en mobilforbindelse eliminerer slutbrugeren behovet for at eje en basestation.

### Differentielle korrektioner

Differentielle korrektioner er en løsning, der er specifik for "dobbelt-differentiering"-algoritmen, der bruges til at bestemme de korrektionsværdier, der anvendes af RTK til hver GNSS-satellits rækkeviddedata. "Korrektioner" er den generiske term, der anvendes på alle former for potentielle korrektioner fra SBAS (WAAS/EGNOS) til OmniStar, TerraStar PPP og RTK.

### Differentiel GPS (DGPS):

Brug af den specifikke RTK-løsning til at anvende differentielle korrektioner til GPS-satellitkonstellationsdata.

### EGNOS (European Geostationary Navigation Overlay Service):

Et satellitbaseret forstærkningssystem (SBAS) udviklet i fællesskab af det europæiske rumagentur (ESA), det europæiske samfund og EUROCONTROL. Systemet er gratis at bruge og giver differentiel korrektionsdækning primært på tværs af det europæiske kontinent. EGNOS leverer pass-to-pass-nøjagtigheder på 15-25 cm og år-til-år-nøjagtigheder på +/- 1 m.

### GLONASS (Global Navigation Satellite System):

Et globalt satellitnavigationssystem udviklet og drevet af den russiske regering. Det består af cirka 24 satellitter, som kontinuerligt kredser om jorden. Mens tidlige GNSS-modtagere typisk kun brugte GPS-signaler, kan mange af nutidens GNSS-modtagere bruge signaler fra både GPS og GLONASS, hvilket effektivt øger det samlede antal satellitter, der er tilgængelige til brug.

### GNSS præcis punktpositionering (PPP)

PPP er en abonnementsbaseret globalt leveret satellitkorrektionstjeneste, der transmitterer til korrekt udstyrede GNSS-modtagere. PPP bruger en global række referencestationer til at korrigere for satellit-ur- og kredsløbsfejl, som derefter transmitteres til lokale modtagere. PPP kræver en konvergenstid.

# Matrix 908-områdecomputer

---

## **GNSS (Global Navigation Satellite System):**

En generel term, der refererer til et satellitnavigationssystem med flere satellitter, der bruges af en modtager til at beregne dens position. Eksempler på disse systemer omfatter: GPS udviklet af USA og GLONASS af Rusland. Yderligere systemer under udvikling omfatter Galileo fra EU og Compass fra Kina. Ny generation af GNSS-modtagere er ved at blive designet til at bruge flere GNSS-signaler (såsom GPS og GLONASS). Afhængigt af konstellation og ønskede nøjagtighedsniveauer kan systemets ydeevne forbedres ved at have adgang til et større antal satellitter.

## **GPS (Global Positioning System):**

Navnet på satellitnavignationsnetværket, der vedligeholdes af det amerikanske forsvarsministerium. Det består af cirka 30 satellitter, som kontinuerligt kredser om jorden. Udtrykket bruges også til at henvise til enhver enhed, der afhænger af navigationssatellitter for funktionalitet.

## **NTRIP (Networked Transportation of RTCM via Internet Protocol):**

En internetbaseret applikation, der gør RTCM-korrektionsdata fra CORS-stationerne tilgængelige for alle med en internetforbindelse og de relevante log-on-legitimationsoplysninger til NTRIP-serveren. Bruger typisk et mobilnet til at komme på internettet og på NTRIP-serveren.

## **Positionel afvigelse**

Den konstante ændring i GNSS-positionsberegningen, primært forårsaget af atmosfæriske og ionosfæriske ændringer, dårlig satellitgeometri (muligvis forårsaget af forhindringer såsom bygninger og træer), satellit-urfejl og satellitkonstellationsændringer. For sub-decimeter nøjagtighed anbefales dobbeltfrekvensmodtagere, der anvender enten PPP- eller RTK-løsninger.

## **RTK (kinematisk realtid):**

I øjeblikket det mest nøjagtige GPS-korrektionssystem, der findes, der bruger en landbaseret referencestation, der er placeret relativt tæt på GPS-modtageren. RTK kan give en tomme, også kendt som centimeter, pass-to-pass-nøjagtighed og giver også år-til-år-positionsstabilitet. RTK-brugere kan have deres egne basestationer, abonnere på RTK-netværk eller bruge CORS.

## **SBAS (Satellite Based Augmentation System):**

Et generelt udtryk, der refererer til ethvert satellitbaseret differentialkorrektionssystem. Eksempler på SBAS omfatter: WAAS i USA, EGNOS i Europa og MSAS i Japan. Yderligere SBAS, der dækker andre regioner i verden, vil sandsynligvis komme online i fremtiden.

## **WAAS (Wide-Area Augmentation System):**

En satellitkorrektionstjeneste udviklet af Federal Aviation Administration (FAA). Den er gratis at bruge og giver dækning i hele USA sammen med dele af Canada og Mexico. WAAS leverer pass-to-pass-nøjagtigheder på 15-25 cm; dog vil nøjagtigheden fra år til år ligge i intervallet +/-1 m.

## BILAG B – HJÆLPEMULIGHEDER

### Om

Viser systemsoftwareversionen samt softwareversionerne af moduler, der er tilsluttet CAN-bussen.

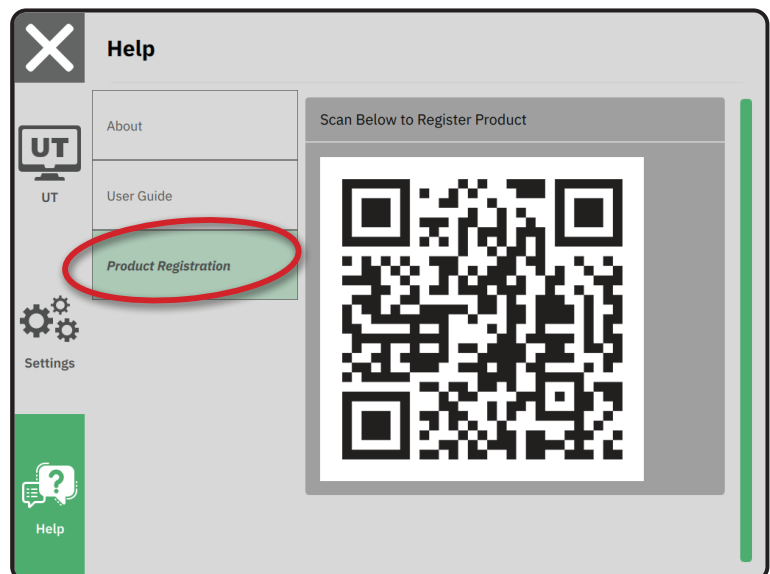
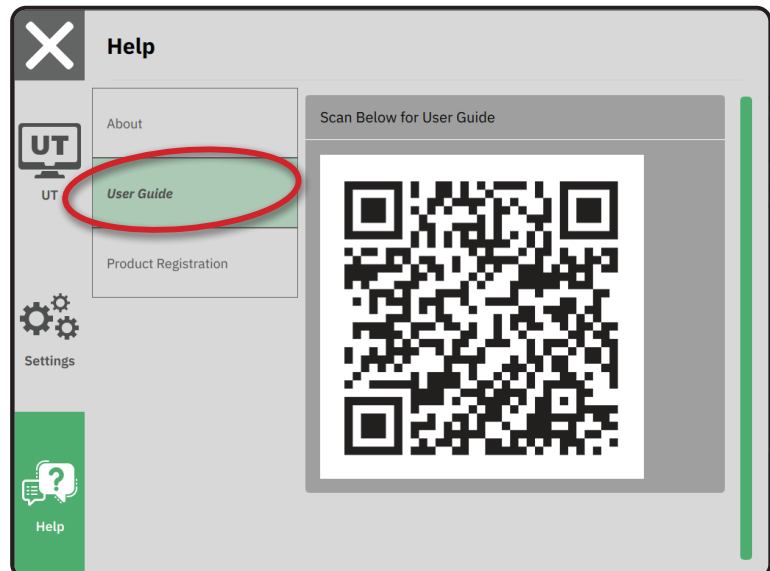
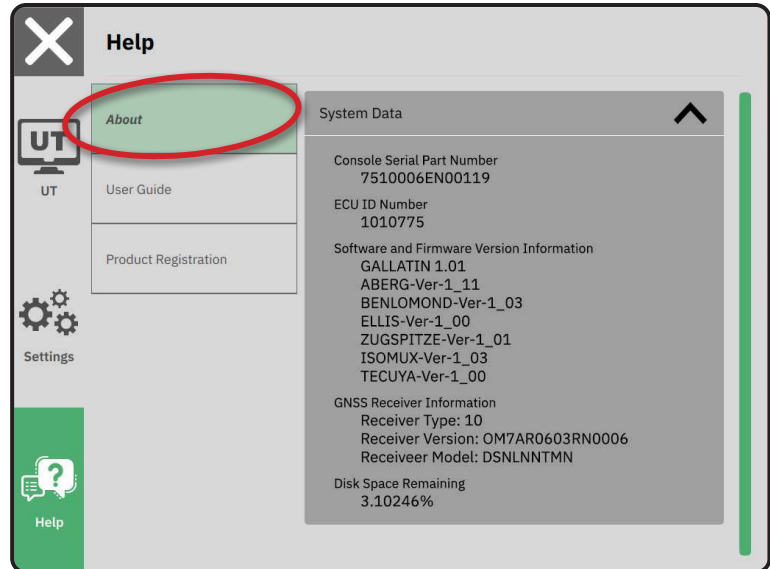
### Brugervejledning

Indeholder en QR-kode til adgang til denne brugervejledning online.

### Produktregistrering

Indeholder en QR-kode til at registrere din konsol.

Noter dit serienummer fra bagsiden af konsollen. Det er påkrævet til produktregistrering.



# MATRIX<sup>®</sup> 908

KOM GODT I GANG

<b>VIGTIGE SIKKERHEDSOPLYSNINGER</b>	<b>3</b>
<b>MÅLESTOKKE AT HAVE VED HÅNDEN, INDEN DU GÅR I GANG</b>	<b>6</b>
<b>KONSOLFORBINDELSER OG FUNKTIONER</b>	<b>8</b>
<b>OPSÆTNING AF KONSOLLEN</b>	<b>10</b>
NR.1 VELKOMSTSKÆRM	10
NR. 2 GENNEMGANG AF KØRETØJSGUIDEN	11
NR.3 KONFIGURER YDERLIGERE ENHEDER	12
NR.4 KONFIGURER VEJLEDNING OG KORTLÆGNING	16
NR.5 KONFIGURER GNSS	17
NR.6 VÆLG JOBTILSTAND	18
<b>START ET JOB</b>	<b>20</b>
NR.1 VÆLG EN VEJLEDNINGSTILSTAND	23
NR.2 ETABLER EN AB-RETNINGSLINJE	25
NR.3 OPRET EN APPLIKATIONSGRÆNSE	28
NR.4 FORSTÅ MERE OM VEJLEDNINGSSKÆRMEN	30
<b>ADGANG TIL UNIVERSAL TERMINAL</b>	<b>33</b>



A Subsidiary of  Spraying Systems Co.<sup>®</sup>

[www.teejet.com](http://www.teejet.com)

98-01578-EN-A4/LT R0 English International  
© TeeJet Technologies 2021