

MATRIX® PRO GS

GEBUIKERSHANDLEIDING

98-05273 R12

MATRIX® PRO 840GS



MATRIX® PRO 570GS

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.

2 Startscherm

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

#3 Ga naar Apparaatconfiguratie

1. Druk op het onderste tabblad APPARAATCONFIGURATIE .


De configuratie-opties  worden als eerste weergegeven. Gegevensbeheer , Console-instellingen  en Gereedschappen  zijn toegankelijk via de tabtoetsen aan de zijkant.

Lokaliseringsconfiguratie

1. Druk aan de zijkant op het tabblad CONSOLE .
2. Druk op **Lokaliseren**.


Lokaliseren wordt gebruikt om de instellingen voor eenheden, taal en tijdzone te configureren.

Setup voor GNSS-ontvanger

1. Druk aan de zijkant op het tabblad CONFIGURATIE .
2. Druk op **Configuratie van GNSS-ontvanger**.

De configuratie voor de GNSS-ontvanger wordt gebruikt om het GNSS-type, GNSS-poort, GNSS-transmissiesnelheid en PRN in te stellen, en ook voor het bekijken van GNSS-statusgegevens.

Werktuig-setup

1. Druk aan de zijkant op het tabblad CONFIGURATIE .
2. Druk op **Werktuig**.


Werktuig-setup wordt gebruikt om de verschillende instellingen te bepalen voor rechte modus, gespreide modus of verzetmodus. Instellingen zullen variëren afhankelijk van of er een AutoSteer- of BoomPilot-systeem aanwezig is.

Setup voor inventarisatielocatie

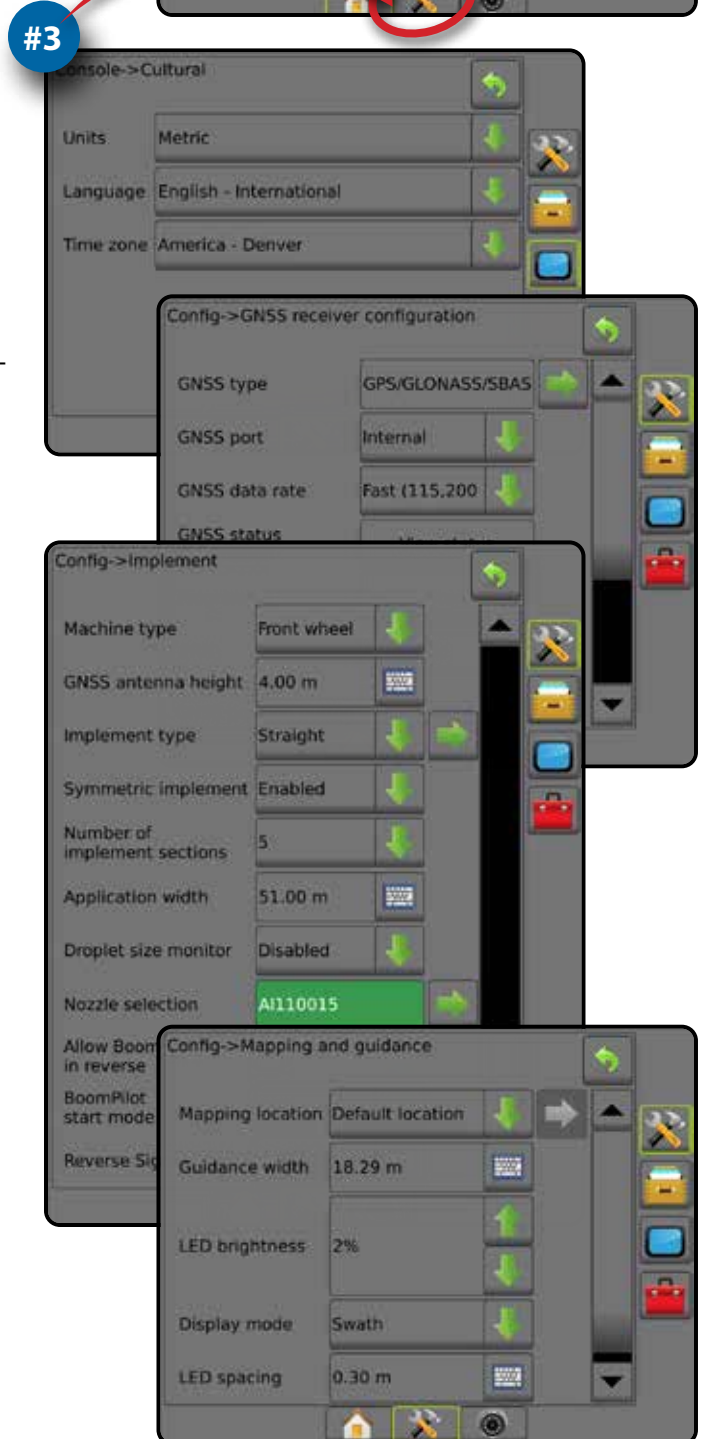
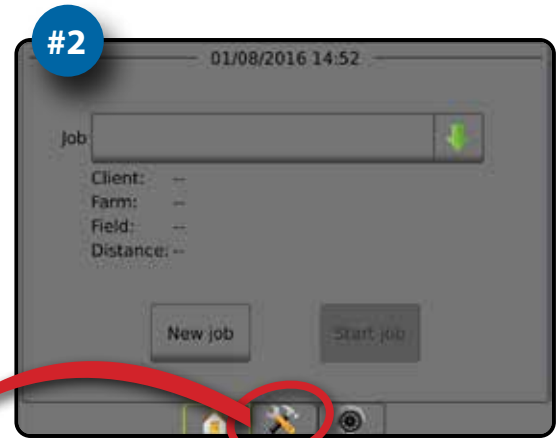
1. Druk aan de zijkant op het tabblad CONFIGURATIE .
2. Druk op **Inventarisatie en navigatie**.

Kaartlocatie bepaalt de locatie van waaruit grens- en veelhoekinventarisatie plaats zal vinden.


Configuratie van AutoSteer

1. Druk aan de zijkant op het tabblad CONFIGURATIE .
2. Druk op **AutoSteer**.

Wanneer een stuurbedieningsmodule (SCM of SCM Pro) aanwezig is, zijn de opties voor stuurhulp/automatisch sturen aanwezig. Raadpleeg voor gedetailleerde configuratie-instructies uw specifieke installatiehandleiding voor AutoSteer.



#4 Start een nieuwe taak

1. Druk op het onderste tabblad STARTSCHEM .
2. Druk op **Nieuwe taak**.





Voor informatie over het wisselen tussen de eenvoudige en geavanceerde modus raadpleegt u Gegevens -> Opties -> Taakmodus in Systeemconfiguratie.

Eenvoudige of geavanceerde modus

Om te wisselen tussen de eenvoudige en de geavanceerde modus raadpleegt u het hoofdstuk Configuratie onder Gegevens -> Opties.

- ▶ Eenvoudige modus – er is slechts één taak tegelijkertijd beschikbaar. Alleen het ingesloten gebied en het dekkingsgebied worden op het startscherm weergegeven. Alleen de huidige taak kan worden opgeslagen in Rapporten. Gebruik in combinatie met Fieldware Link is niet beschikbaar.
- ▶ Geavanceerde modus – op elk gegeven moment zijn er meerdere taken tegelijkertijd beschikbaar. Op het startscherm worden namen voor cliënt, boerderij, veld- en taaknamen, ingesloten gebieden en dekkingsgebieden, werktijd en afstand van geselecteerde taak weergegeven. Alle opgeslagen taakprofielen kunnen via Gegevens -> Rapporten als een pdf-, shp- of kml-bestand worden geëxporteerd naar een USB-drive.

#5 Ga naar Navigatiescherm


1. Druk op het tabblad VOERTUIGVIEW-NAVIGATIE , VELDVIEW-NAVIGATIE  of REALVIEW-NAVIGATIE .
2. Druk op het tabblad NAVIGATIE- EN GELEIDINGSOPTIES  om de navigatieopties weer te geven.

Kies een navigatiefunctie


- ▶ Recht AB 
- ▶ Gebogen AB 
- ▶ Cirkel pivot 
- ▶ Laatste doorgang 
- ▶ Volgende rij 
- ▶ Adaptieve curve 

De punten A en B markeren




Om een AB-richtlijn in te stellen.

3. Druk op het tabblad OPTIES GRENZEN EN VEELHOEKEN  om opties voor grenzen en veelhoeken weer te geven.

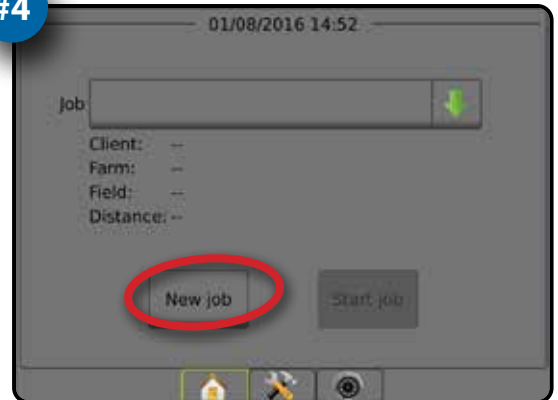
Een bewerkingsgrens creëren

Het tabblad Opties voor grenzen en veelhoeken  is beschikbaar op elk navigatiescherm en toont de opties voor buitengrenzen, binnengrenzen en veelhoeken.

Bewerkingsgrenzen bepalen de werkgebieden waar product al dan niet is toegepast met behulp van ASC of BoomPilot.

- Buitengrens  – bepaalt een werkgebied waar zal worden besproeid tijdens gebruik van ASC of BoomPilot
- Binnengrens  – bepaalt een werkgebied waar NIET zal worden besproeid tijdens gebruik van ASC of BoomPilot
- Veelhoek  – bepaalt een inventarisatie-oppervlakte

#4



#5



Inhoudsopgave

INLEIDING
START
VOLLEDIG SCHERM
CONFIGURATIE
GINS
WERKTUIG
NAVIGATIE
DOSERINGSCONTROLE
BIJLAGE

BELANGRIJKE VEILIGHEIDSINFORMATIE **X**

ALGEMENE WAARSCHUWINGEN EN VOORZORGSMAATREGELEN **X**

HOOFDSTUK 1 – INLEIDING **1**

Product-upgrades beschikbaar 1

SYSTEEMONDERDELEN **1**

Matrix Pro 570GS console 1

Matrix Pro 840GS console 2

Knoppen 2

Aanvullende informatie 2

 Inschakelen en eerste beweging met Stuurhulp/automatisch sturen 3

RealView®-camera 3

CONFIGURATIES **3**

HET BASISSCHERM GEBRUIKEN **3**

Onderste tabbladen 3

Opties die niet beschikbaar zijn als een taak actief is 3

Kleuren voor consolescherm 4

Eenvoudige of geavanceerde modus 4

Pop-upvensters met waarschuwingen en informatie 5

Informatie over configuratie-opties 5

Keuzes in het vervolgkeuzemenu 5

Door schermen bladeren 5

Toetsenbord voor invoerscherm 6

Volgende pagina 6

Selectievakjes 6

HOOFDSTUK 2 – TAAK-/STARTSCHERM **7**

Eenvoudige modus 7

Geavanceerde modus 7

EENVOUDIGE MODUS **8**

Nieuwe taak 8

Taak voortzetten 8

Taak afsluiten 8

GEAVANCEERDE MODUS **8**

Nieuwe taak 8

Begin taak 8

Afstand 8

Taak afsluiten 8

HOOFDSTUK 3 – VIDEO IN VOLLEDIGE SCHERMWEERGAVE **9**

Ceramomentopname 10

VSM-cameraopties 10

OVERZICHT

11



CONFIGURATIE

12

Werktuig	13
<i>Type werktuig</i>	13
Configuratie voor één enkele sectie	13
Configuratie voor meerdere secties met SDM/SFM.....	14
Monitor druppelafmeting	15
Mondstukselectie.....	15
Opties voor achteruitrichting.....	16
Kaarten en navigeren [lichtbalk]	16
Kaarten en navigeren [alleen console].....	16
Kaarten en navigeren met een externe lichtbalk	17
Door gebruiker ingevoerde kaartlocatie	18
Configuratie van GNSS-ontvanger	19
<i>PRN niet weergegeven</i>	19
Video.....	19
<i>Videoconfiguratie niet beschikbaar</i>	20
Sensoren.....	20
<i>Sensoren niet beschikbaar</i>	20
Druksensor voor input-/outputmodule (IOM)	21
<i>Monitor druppelafmeting</i>	21
Product.....	21
Doseringscontrole van derden	22
AutoSteer	22
<i>Stuurhulp/automatisch sturen niet beschikbaar</i>	22
FieldPilot [met een SCM].....	23
FieldPilot Pro/UniPilot Pro [met een SCM Pro].....	23
<i>Actief voertuig</i>	24
Hellingcorrectie	24
<i>Veldniveau is niet beschikbaar</i>	25
<i>Hellingcorrectie is niet beschikbaar</i>	25



GEGEVENSBEHEER

25

Taakgegevens.....	26
<i>Taakgegevens niet beschikbaar</i>	26
Overbrengen	26
Beheren	27
Rapporten	28
Opties (taakmodus).....	29
Machine-instellingen.....	30
Overbrengen	30
Beheren	31
<i>Machineprofiel kopiëren</i>	31



CONSOLE

32

Over.....	33
Beeldscherm	33
Lokaliseren.....	34
Audiovolume	34

INLEIDING

START

VOLLEDIG SCHERM

CONFIGURATIE

GNSS

WERKTUIG

NAVIGATIE

DOSERINGSCONTROLE

BIJLAGE

Demo GNSS.....	35
Demo GNSS herstarten.....	35
Functie ontgrendelen.....	35



INSTRUMENTEN 36

Software uploaden.....	36
Extra's.....	37

HOOFDSTUK 5 – CONFIGURATIE VOOR DE GNSS-ONTVANGER 38

Configuratie van GNSS-ontvanger.....	38
GNSS-type.....	39
GNSS-poort.....	39
<i>Minimum configuratievereisten voor externe ontvanger.....</i>	40
GNSS-transmissiesnelheid.....	40
GNSS-statusinformatie.....	40
<i>GNSS-statusinformatie op navigatieschermen.....</i>	41
<i>GGA vereisten.....</i>	41
Programmeren.....	41
PRN.....	41
<i>Alternatieve PRN.....</i>	42
<i>PRN niet weergegeven.....</i>	42
Refresh GNSS positieknop weergeven.....	42
Verklarende woordenlijst voor GNSS.....	43

HOOFDSTUK 6 – WERKTUIG-CONFIGURATIE 45

Meerdere secties outputmodules.....	45
-------------------------------------	----

TYPE WERKTUIG 46

Sectienummers.....	46
Recht.....	46
Enkele sectie.....	46
Meerdere secties.....	47
Spuitmachine – TeeJet.....	48
Enkele sectie.....	48
Meerdere secties.....	49
Spuitmachine – OEM.....	50
Enkele sectie.....	50
Meerdere secties.....	51
Verzet.....	52
Meerdere secties.....	52

SPUIT- OF WERKBREEDTE 54

Enkele sectie.....	54
Meerdere secties.....	54

AANPASSING ZIJDELINGSE COMPENSATIEAFSTAND WERKTUIG 55

Berekening voor de GNSS-compensatieafstelling.....	55
Zijdelingse compensatieafstelling werktuig.....	56

ACHTERUITRICHTING 57




Achteruit op navigatieschermen.....	57
-------------------------------------	----

MONDSTUKSELECTIE 58

Voorinstelling.....	58
Huidig mondstuk.....	59

MONITOR DRUPPELAFMETING	59
Configuratie	59
DSM in-/uitschakelen.....	59
Mondstukselectie/huidige mondstuk	60
Druksensor voor input-/outputmodule (IOM)	60
Bediening.....	60
Statusbalk	60
<i>Druppelafmetingstabel</i>	60
OPMERKING:	De druppelafmetingclassificatie is in overeenstemming met ISO 25358 op de datum van publicatie.
.....	Classificaties kunnen gewijzigd worden. 60
Navigatiebalk	60
BOOMPILOT-SECTIECONTROLE	61

HOOFDSTUK 7 – NAVIGATIE EN INVENTARISATIE **63**

Overzicht.....	63
Schermopties.....	64
NAVIGATIEBALK	68
Navigatie-activiteit en boomstatus	68
<i>Spoorfout</i>	68
Selecteerbare informatie	68
STATUSBALK	69
Status-/informatieschermen.....	70
 NAVIGATIESCHERMEN	72
Voertuigview.....	72
Veldview	73
RealView-navigatie	74
 NAVIGATIEFUNCTIES	75
Rechte AB-navigatie.....	75
Gebogen AB-navigatie	75
Adaptieve curve AB-navigatie.....	75
Cirkel pivot-navigatie.....	75
Laatste doorgang-navigatie	75
Volgende rij-navigatie	76
Geen navigatie	76
RICHTLIJNEN	76
A en B punten markeren.....	76
A+ verplaatsfunctie.....	77
Functie Volgende richtlijn	78
Laatste doorgang-richtlijnen	78
Volgende rij-richtlijnen	79
Azimutgraad	79
 TERUGKEREN NAAR PUNT	80
Een retourpunt markeren.....	80

Het retourpunt wissen.....	80
Navigatie naar een retourpunt	80

BOOMPILOT 81

Geen sectiecontrolemodule.....	81
Alleen console.....	81
Met optionele werk aan/uit-schakelaar.....	81
<i>Met gebruik van de console.....</i>	81
Met de TeeJet sectiecontrolemodule (SCM) en schakeldoos of ISM	81
Als de TeeJet sectiecontrolemodule.....	82

GEBOGEN VOORUITKIJKEN 82

REFRESH GNSS POSITIE 82

GRENZEN EN VEELHOEKEN 83

<i>In kaart brengen locatie.....</i>	83
Grenzen.....	83
Laatst gemarkeerde grens verwijderen	85
Bebouwbare oppervlakte op de statusbalk.....	85
Veelhoeken.....	85
Laatst gemarkeerde veelhoek verwijderen.....	86

INVENTARISATIE-OPTIES 87

Veelhoekinventarisatie.....	87
Inventarisatie van doseringscontrole	87

IN-/UITZOOMEN 88

Voertuigview.....	88
Veldview	88

PANMODUS 88

SPECIFIEKE OPTIES VOOR REALVIEW 89

RealView-navigatieopties.....	89
Cameramomentopname.....	90
VSM-cameraopties.....	90

HOOFDSTUK 8 – DOSERINGSCONTROLE VAN DERDEN 91

ONTGRENDELLEN VAN DOSERINGSCONTROLE VAN DERDEN 91

INTEL-OPTIES 92

Doseringscontrole van derden	92
Product	92

NAVIGATIESCHERMOPTIES 93

Navigatiebalk	93
Statusbalk	93

INVENTARISATIE-OPTIES 94

<i>Het kopiëren en overbrengen van kaarten</i>	94
--	----

Dekkingskaart	94
<i>Inventarisatie op het scherm</i>	94
Veelhoekenkaart	95
<i>Inventarisatie op het scherm</i>	95
Voorschriftenkaart	95
<i>Inventarisatie op het scherm</i>	95
Bewerkings- en doeldoseringskaarten	95
Bewerkingskaart	95
<i>Inventarisatie op het scherm</i>	95
Doeldoseringskaart	96
<i>Inventarisatie op het scherm</i>	96
<i>Doeldoseringen</i>	96

BIJLAGE A – SYSTEEMCONFIGURATIES 97

BIJLAGE B – MENU-INSTELLINGEN VOOR DE MATRIX PRO GS CONSOLE 99

BIJLAGE C – SPECIFICATIES 103

BIJLAGE D – BEREIKEN INSTELLEN 103

BIJLAGE E – UTM-COÖRDINATEN EN ZONES 104

SETUP-OPTIES VOOR SOFTWARE v4.42 105

BELANGRIJKE VEILIGHEIDSINFORMATIE

Lees alle veiligheids- en bedieningsinstructies goed door voordat u het systeem gebruikt. De gebruiker is verantwoordelijk voor de veilige werking van de machine. De veiligheidsprocedures moeten dicht bij de apparatuur worden aangebracht en duidelijk zichtbaar en leesbaar zijn voor de gebruiker. Veiligheidsprocedures moeten voldoen aan alle bedrijfs- en lokale voorschriften, evenals aan de vereisten inzake veiligheidsinformatiebladen (VIB). Neem voor hulp contact op met een plaatselijke dealer.

Definities van symbolen voor veiligheidswaarschuwingen:



GEVAAR! Dit symbool is voorbehouden voor de meest extreme situaties waarin ernstig lichamelijk letsel of de dood dreigt.



WAARSCHUWING! Dit symbool duidt op een gevaarlijke situatie die kan leiden tot ernstig persoonlijk letsel of de dood.



VOORZICHTIG! Dit symbool duidt op een gevaarlijke situatie die kan leiden tot licht of matig persoonlijk letsel.



OPMERKING: Dit symbool is gericht op handelingen waarvan de gebruiker op de hoogte moet zijn.

ALGEMENE WAARSCHUWINGEN EN VOORZORGSMATREGELEN



GEVAAR!

- Lees en volg de instructies. Als de instructies na het lezen van deze handleiding nog onduidelijk zijn, neem dan contact op met uw plaatselijke dealer.
- Houd kinderen uit de buurt van de apparatuur.
- Gebruik de machine niet onder de invloed van alcohol of andere illegale middelen.
- Sommige systemen zijn voorzien van ventilatorverwarming. Dek de verwarming nooit af, anders ontstaat er een groot gevaar voor brand!



WAARSCHUWING! GEVAAR VAN ELEKTRISCHE SCHOKKEN

- Controleer voordat u aan een bepaald onderdeel gaat werken of alle voedingen zijn uitgeschakeld en niet per ongeluk kunnen worden ingeschakeld.
- Koppel de voedingskabels los voordat u een booglasser gebruikt op de apparatuur of iets dat is aangesloten op de apparaat.
- Systemen met frequentieregelaars lopen een risico op elektrische schokken door restspanningen. Pas 5 minuten na het uitschakelen van de stroomtoevoer mag de apparatuur worden geopend, of het systeem of enige snelle verbinding worden losgekoppeld.
- Gebruik het systeem alleen met de stroombron die in de handleiding wordt aangegeven. Als u twijfelt over de stroombron, neem dan contact op met gekwalificeerd onderhoudspersoneel.
- Gebruik geen hogedrukreiniger om elektrische onderdelen te reinigen. Dit kan elektrische onderdelen beschadigen en de gebruiker blootstellen aan het risico van een elektrische schok.
- De stroomtoevoer naar de apparatuur moet op de juiste manier worden geleid en op de apparatuur worden aangesloten. Alle aansluitingen moeten voldoen aan de gestelde vereisten.



WAARSCHUWING! ONDER DRUK STAANDE HYDRAULISCHE SYSTEMEN

- Draag altijd persoonlijke beschermingsmiddelen (PBM) bij werkzaamheden aan hydraulische systemen.
- Volg de goedgekeurde onderhoudsinstructies van de machine wanneer u aan het hydraulische systeem werkt.
- Schakel de machine altijd uit wanneer u aan het hydraulische systeem werkt. Neem de juiste voorzorgsmaatregelen bij het openen van systemen die eerder onder druk hebben gestaan.
- Houd er rekening mee dat hydraulische olie zeer heet kan zijn en onder hoge druk kan staan.



WAARSCHUWING! GEBRUIK VAN CHEMISCHE STOFFEN

- Draag altijd persoonlijke beschermingsmiddelen (PBM) bij het omgaan met chemische stoffen.
- Houd u altijd aan de veiligheidsetiketten en instructies van de fabrikant of leverancier van de chemicaliën.
- De gebruiker moet volledig geïnformeerd zijn over de aard en de hoeveelheid van het te distribueren materiaal.
- **HOUD U AAN DE NATIONALE EN LOKALE REGELGEVING MET BETREKKING TOT HET HANTEREN, GEBRUIK OF DE VERWIJDERING VAN LANDBOUWCHEMICALIËN.**



WAARSCHUWING! SPROEISYSTEEM ONDER DRUK

- Het is belangrijk dat u de juiste veiligheidsmaatregelen in acht neemt bij het gebruik van een sproeisysteem onder druk. Onder druk staande vloeistoffen kunnen in de huid binnendringen en ernstig lichamelijk letsel veroorzaken.
- De systeemdruk mag nooit hoger zijn dan het onderdeel met de laagste nominale waarde. Zorg dat u altijd goed op de hoogte bent van uw systeem en alle mogelijkheden van de componenten, de maximale druk en de stroomsnelheid.
- De filters mogen alleen worden geopend als de handbediende kleppen voor en achter het filter in de gesloten stand staan. Als een apparaat uit de leiding moet worden genomen, moeten de handbediende kleppen voor en achter dit apparaat in de gesloten stand staan. Als ze opnieuw worden geïnstalleerd, zorg er dan voor dat dit op de juiste manier gebeurt, dat dit apparaat goed is uitgelijnd en dat alle aansluitingen goed vastzitten.
- De toevoerleidingen naar de apparatuur moeten voldoen aan alle bedrijfs- en plaatselijke voorschriften en moeten op de juiste manier worden geleid en aangesloten op de apparatuur. Alle aansluitingen moeten voldoen aan de gestelde vereisten.
- Het is aan te raden de vloeistofrein af te tappen en te spoelen wanneer de apparatuur langere tijd niet gebruikt zal worden.



WAARSCHUWING! VEILIGHEID ROND DE AUTOMATISCHE BESTURING

- Om te voorkomen dat het voertuig of de automatische beweging van de besturing ernstig letsel of de dood veroorzaken, mag u de bestuurdersstoel nooit verlaten terwijl het systeem is ingeschakeld.
- Om te voorkomen dat het voertuig of de automatische beweging van de besturing ernstig letsel of de dood veroorzaken, moet u controleren of er geen personen of obstakels in de omgeving van het voertuig aanwezig zijn voordat u het systeem in gebruik neemt, kalibreert, afstemt of inschakelt.
- Zorg ervoor dat de apparatuur stevig op de juiste onderdelen is bevestigd.
- Rijd nooit op de openbare weg als het systeem is ingeschakeld.



LET OP! VEILIGHEID, ONDERHOUD EN SERVICE VAN DE APPARATUUR

- De apparatuur mag alleen worden bediend door goed opgeleid en gekwalificeerd personeel. Zij moeten hun bekwaamheid in het gebruik van de apparatuur hebben bewezen.
- Voordat de apparatuur wordt gebruikt, moet de gebruiker controleren of het apparaat in goede staat is en veilig kan worden gebruikt. Zo niet, dan mag de apparatuur niet worden gebruikt.
- De gebruiker moet op elk moment beschikken over alle noodzakelijke persoonlijke beschermingsmiddelen (PBM).
- Controleer het systeem en de onderdelen regelmatig op slijtage en beschadiging. Vervang of repareer onderdelen waar nodig.
- Reparaties en onderhoud van de installatie mogen alleen worden uitgevoerd door geautoriseerde vakmensen. De onderhouds- en gebruikshandleiding moet strikt in acht worden genomen en opgevolgd.
- De gebruiker of de onderhoudstechnicus moet te allen tijde de beschikking hebben over een volledige handleiding voor de apparatuur.



VOORZICHTIG! VEILIGHEID VAN HARNASKABELS EN -SLANGEN

- Controleer alle kabels en slangen van het harnas regelmatig op beschadigingen of slijtage. Vervang of repareer onderdelen waar nodig.
- Leg de harnaskabels en -slangen niet in scherpe bochten.
- De harnaskabels en -slangen mogen niet worden vastgemaakt aan leidingen met hoge trillingen of drukpieken.
- De harnaskabels en -slangen mogen niet aan leidingen voor hete vloeistoffen worden bevestigd.
- Bescherm de harnaskabels en -slangen tegen scherpe voorwerpen, apparatuurresten en ophoping van materiaal.
- Zorg ervoor dat de harnaskabels en -slangen lang genoeg zijn om vrij te kunnen bewegen op secties die tijdens het gebruik in beweging zijn en zorg ervoor dat ze niet onder de apparatuur hangen.
- Zorg voor voldoende vrije ruimte voor harnaskabels en -slangen buiten de werkzones van werktuigen en machines.
- Bescherm de harnaskabels tegen hogedrukreiniging bij het reinigen van de apparatuur.



OPMERKING: VERZORGING VAN HET AANRAAKSCHERM

- Houd scherpe voorwerpen uit de buurt van het aanraakscherm. Als u het scherm aanraakt met een scherp voorwerp, kan het scherm beschadigd raken.
- Gebruik geen agressieve chemicaliën om de console/display te reinigen. De juiste manier om een console/display schoon te maken is met een zachte vochtige doek of een antistatisch doekje, net zoals u een monitor op een computer reinigt.



OPMERKING: AANBEVOLEN VERVANGENDE ONDERDELEN

- Het systeem is ontworpen met onderdelen die samenwerken om de beste systeemprestaties te leveren. Wanneer het systeem vervangende onderdelen nodig heeft, mogen alleen door TeeJet aanbevolen onderdelen worden gebruikt om de goede werking en veiligheid van het systeem te waarborgen.

HOOFDSTUK 1 – INLEIDING

De Matrix Pro GS maakt het beheer mogelijk van verschillende aangesloten modules plus GNSS-inventarisatie, navigatie, FieldPilot®, BoomPilot®, doseringscontrole en gegevensverzameling, dit alles in één enkele console door middel van CAN-bustechnologie. Het vervangt vele andere consoles in de cabine door één robuust systeem.

Product-upgrades beschikbaar

- FieldPilot® of FieldPilot® Pro met automatisch sturen
- UniPilot® of UniPilot® Pro geassisteerde besturing
- BoomPilot® automatische boomsectiecontrole
- Hellingcontrolemodule
- Videoselectiemodules voor maximaal 8 camera's
- Externe GNSS-ontvanger of antenne-upgrades
- Fieldware® Link-applicatie voor verbeterde gegevensorganisatie
- Druksensor-interfaceset voor monitor van druppelafmeting
- Externe doseringscontrole

SYSTEMONDERDELEN

Matrix Pro 570GS console

De Matrix Pro 570GS is ontwikkeld om onder typische agrarische werkomstandigheden jarenlang te kunnen werken. Degelijke steekkers met rubberen afdekking voor alle aansluitingen verzekeren dat vochtige en stoffige omstandigheden geen storingen zullen veroorzaken. Hoewel incidenteel spatwater geen schade zal opleveren aan de console en bedrading, is de Matrix Pro 570GS niet ontwikkeld om rechtstreeks in de regen te werken. Zorg daarom dat de Matrix Pro GS niet in natte omstandigheden wordt gebruikt.

Afbeelding 1-1: Matrix Pro 570GS console voor- en achterkant



Matrix Pro 840GS console



De Matrix Pro 840GS is ontwikkeld om onder typische agrarische werkomstandigheden jarenlang te kunnen werken. Degelijke stekkers met rubberen afdekking voor alle aansluitingen verzekeren dat vochtige en stoffige omstandigheden geen storingen zullen veroorzaken. Hoewel incidenteel spatwater geen schade zal opleveren aan de console en bedrading, is de Matrix Pro 840GS niet ontwikkeld om rechtstreeks in de regen te werken. Zorg daarom dat de Matrix Pro GS niet in natte omstandigheden wordt gebruikt.

Afbeelding 1-2: Matrix Pro 840GS console voor- en achterkant



Knoppen

AAN/UIT-knop

Aan – druk op de AAN/UIT-knop  om de console aan te zetten. Bij het aanzetten zal de Matrix Pro GS beginnen met de opstartprocedure. Uit – houd de AAN/UIT-knop  ingedrukt tot een bevestigingsscherm de afsluitmodus bevestigt.

WAARSCHUWING! Wacht 10 seconden voordat u de console opnieuw opstart.

Startscherm (alleen Matrix Pro 840GS)

De Startknop  biedt een snelkoppeling naar het startscherm.

Omhoog/omlaag (alleen Matrix Pro 840GS)

De knoppen Omhoog/Omlaag   wijzigen de voertuigview of perspectief naar de horizon van voertuigview naar vogelvluchtperspectief in voertuigview en veldview-navigatie.

Aanvullende informatie

Alle wijzigingen worden automatisch opgeslagen.

De console moet uit- en weer ingeschakeld worden als u apparatuur op het Matrix Pro GS-systeem aansluit of wijzigt.

Opstartprocedure

Het duurt ongeveer twee minuten voordat de console is ingeschakeld. Tot die tijd wordt een serie schermen getoond. Ook gaan LED's aan en uit en zal de helderheid van het scherm variëren. Nadat de console is ingeschakeld, wordt het startscherm weergegeven.

Aanbevolen antenne-installatie

De GNSS-antenne moet zo ver mogelijk aan de voorkant van het dak van de cabine gemonteerd worden op een metalen ondergrond van ten minste 10 cm × 10 cm.

Inschakelen en eerste beweging met Stuurhulp/ automatisch sturen

De beste methode is om het systeem pas in te schakelen wanneer de GNSS-antenne een duidelijk zicht op de lucht heeft en een positie kan berekenen.

De eerste beweging van het voertuig na het inschakelen van het systeem moet altijd in de voorwaartse richting plaatsvinden.

Als de bovenstaande aanbevelingen niet worden opgevolgd en de kaart op het scherm niet in de juiste richting wordt weergegeven, rijdt u de machine ca. 150 m in voorwaartse richting met een hogere snelheid dan hieronder aangegeven, zodat de SCM Pro de juiste richting van het voertuig weer kan herstellen:

GNSS-ontvanger	Snelheid
RTK	1,6 km/u
Autonoom GNSS en SBAS	3,6 km/u
PPP en Float RTK	5,4 km/u

RealView®-camera

Met de TeeJet Technologies RealView-camera kunnen videobeelden worden weergegeven op het beeldscherm van de Matrix Pro GS. De camera kan voorwaarts gericht worden zodat RealView-navigatie via video mogelijk wordt, of hij kan zodanig geplaatst worden dat machineonderdelen die men wil controleren worden weergegeven. De camera is uitgerust met een flexibele RAM-montagesteun, integraal zonnesherm en biedt infraroodverlichting, zodat er zelfs in het donker heldere videobeelden beschikbaar zijn.

CONFIGURATIES

Het diagram dat zich voor eerdere softwareversies op deze locatie bevond is verplaatst naar de bijlage.

HET BASISCHERM GEBRUIKEN






De Matrix Pro GS kan gebruikt worden als een enkel taaksysteem of een geavanceerd multitaaksysteem. Ongeacht de modus van de console zijn de functies van het basisscherm identiek.

- U kunt de verschillende schermen en subschermen openen via tabbladen aan de zijkant en onderkant
- Pop-upvensters met waarschuwingen en gegevens informeren de gebruiker over de activiteiten van de console en geven details over configuratie- of navigatiefuncties
- Configuratieopties zijn eenvoudig in te stellen via vervolgkeuzemenu's of schermen met toetsenbord invoer

Om snel een configuratie-instelling te vinden, raadpleegt u de "Menu-instellingen van de Matrix Pro GS Console" in deze handleiding.

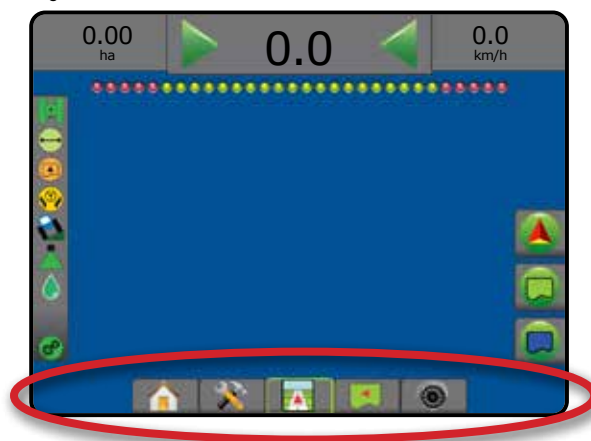
Onderste tabbladen

De onderste tabbladen zijn altijd zichtbaar op het scherm. Deze toetsen bieden toegang tot taken, configuratieopties en navigatie.

-  Startscherm/taakscherm
-  Systeemconfiguratie
-  Voertuigview-navigatie
-  Veldview-navigatie
-  RealView-navigatie of RealView-camera video in volledige schermweergave

OPMERKING: RealView-navigatieopties zijn alleen beschikbaar als er een camera op het systeem is geïnstalleerd.

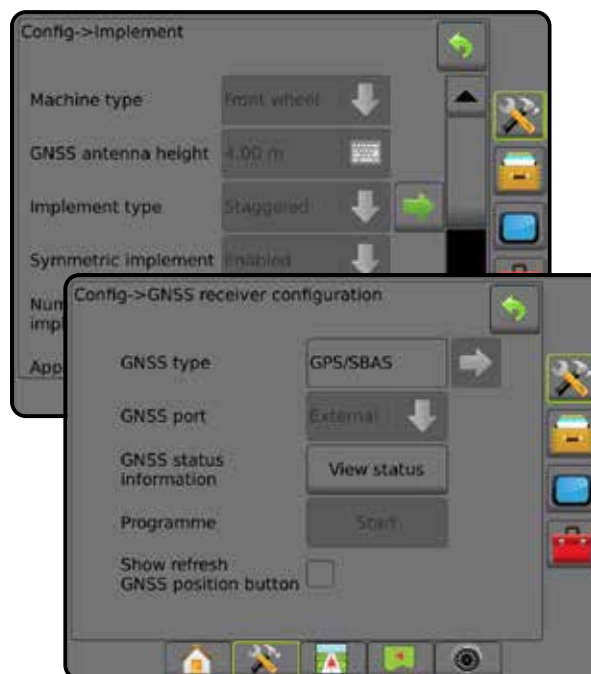
Afbeelding 1-3: Onderste tabbladen





Opties die niet beschikbaar zijn als een taak actief is

Als een taak actief is, zijn sommige configuratie-opties niet beschikbaar. Raadpleeg de "Menu-instellingen van de Matrix Pro GS Console" in deze handleiding.

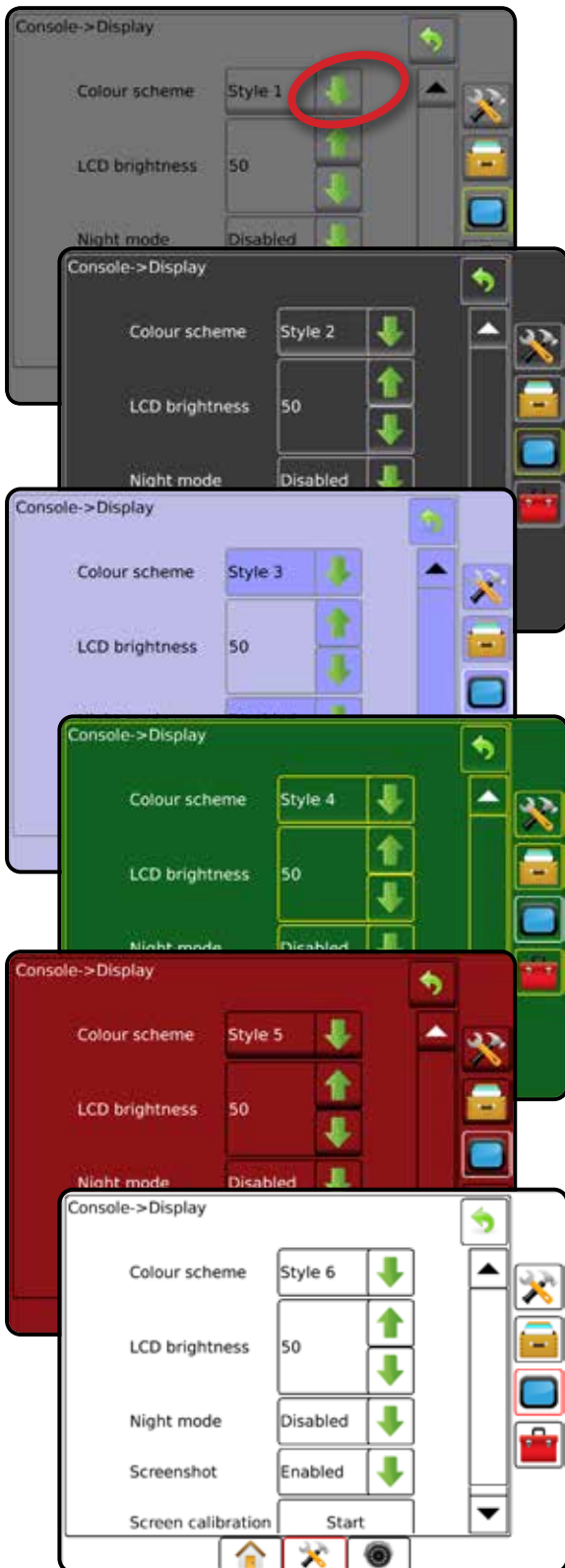
Afbeelding 1-4: Voorbeelden van niet-beschikbare opties



Kleuren voor consolescherm

De console is beschikbaar in zes kleurenschema's. Druk in het onderste tabblad Systeemconfiguratie aan de zijkant op het tabblad CONSOLE  en voer de opties voor **Beeldscherm** in. Druk op de pijl OMLAAG  om de optie Kleurenschema te openen en de kleurmodus te kiezen.

Afbeelding 1-5: Kleurenschema's

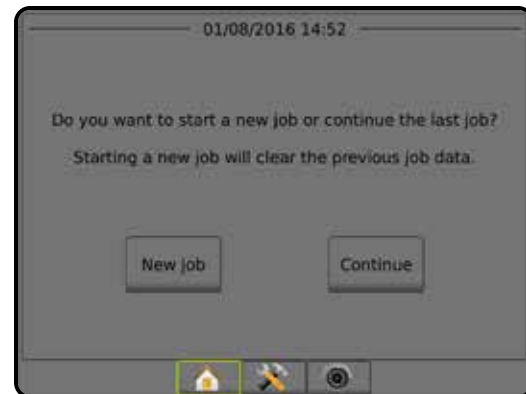


Eenvoudige of geavanceerde modus

Om te wisselen tussen de eenvoudige en de geavanceerde modus raadpleegt u het hoofdstuk Configuratie onder Gegevens -> Opties.

In de eenvoudige modus is er slechts één taak tegelijkertijd beschikbaar. Alleen het ingesloten gebied en het dekkingsgebied worden op het startscherm weergegeven. Alleen de huidige taak kan worden opgeslagen in Rapporten. Gebruik in combinatie met Fieldware Link is niet beschikbaar.

Afbeelding 1-6: Startscherm voor eenvoudige modus

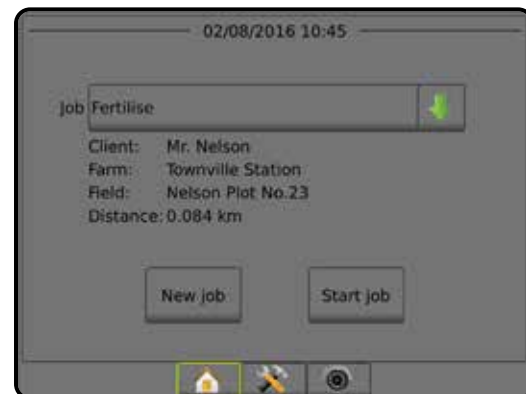


In de geavanceerde modus is meer dan één taak tegelijkertijd beschikbaar. Op het startscherm worden namen voor cliënt, boerderij, veld- en taaknamen, ingesloten gebieden en dekkingsgebieden, werktijd en afstand van geselecteerde taak weergegeven. Alle opgeslagen taakprofielen kunnen via Gegevens -> Rapporten als een pdf-, shp- of kml-bestand worden geëxporteerd naar een USB drive.

Informatie over cliënt, boerderij en veld evenals voorschriftenkaarten kan alleen via Fieldware Link worden ingevoerd. Een taaknaam kan alleen worden bewerkt met behulp van Fieldware Link.

In Fieldware Link kan een gebruiker taken kopiëren voor hergebruik van de richtlijnen, grenzen, besproeiingsgegevens, voorschriftenkaarten en/of veelhoeken. Dit kan worden gedaan via Fieldware Link of in de console via Gegevens -> Taakgegevens -> Beheren.

Afbeelding 1-7: Startscherm voor geavanceerde modus



Pop-upvensters met waarschuwingen en informatie

Een pop-upvenster met een waarschuwing of informatie wordt ongeveer vijf (5) seconden lang weergegeven. Om het informatievenster te verwijderen tikt u op een willekeurige plek op het scherm.

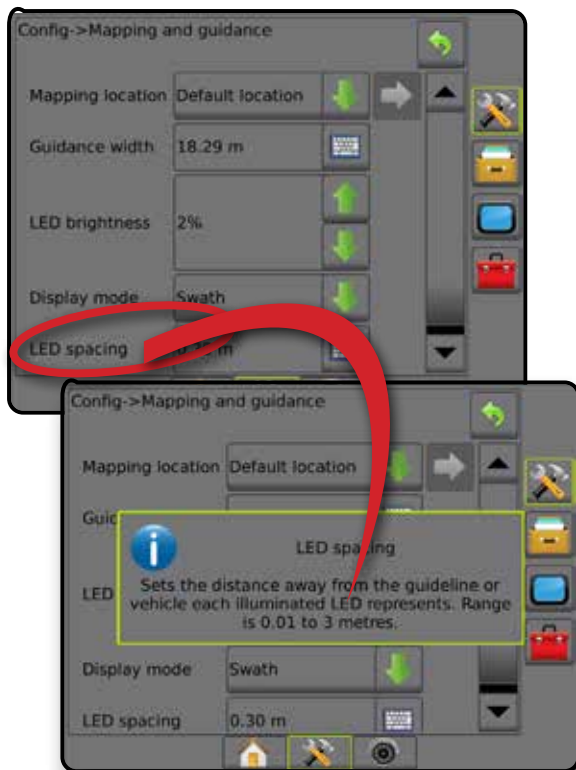
Afbeelding 1-8: Voorbeeld van informatietekstvak



Informatie over configuratie-opties

Druk op het pictogram of de naam van een optie bij een menu-item om een definitie en bereikwaarden voor dat bewuste item weer te geven. Om het informatievenster te verwijderen drukt u op een willekeurige plek op het scherm.

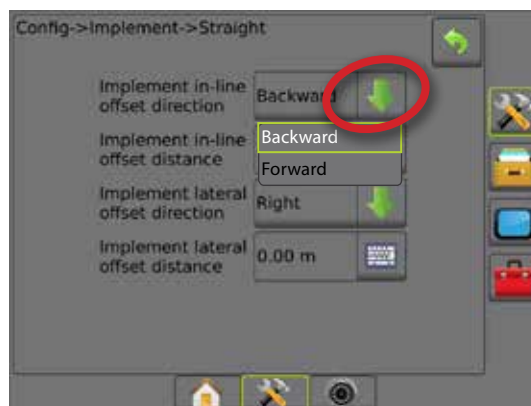
Afbeelding 1-9: Voorbeeld van informatietekstvak



Keuzes in het vervolgkeuzemenu

Druk op de pijl OMLAAG ↓ om de optielijst te openen. Gebruik de pijlen OMHOOG/OMLAAG ▲/▼ of de schuifbalk indien nodig om door de uitgebreide lijst te bladeren. Kies de gewenste optie. Om de lijst te sluiten zonder een optie te kiezen tikt u op een willekeurige plek op het scherm buiten het vervolgkeuzemenu.

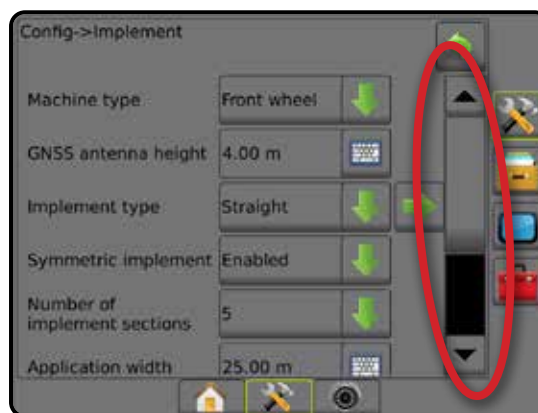
Afbeelding 1-10: Voorbeeld van een vervolgkeuzemenu



Door schermen bladeren



Bepaalde schermen bieden meer informatie of opties dan in het huidige scherm wordt weergegeven. Gebruik de pijlen OMHOOG/OMLAAG ▲/▼ of de schuifbalk om extra opties of gegevens die niet op het huidige scherm worden getoond te openen.

Afbeelding 1-11: Voorbeeld van een scherm waarin gebladerd kan worden

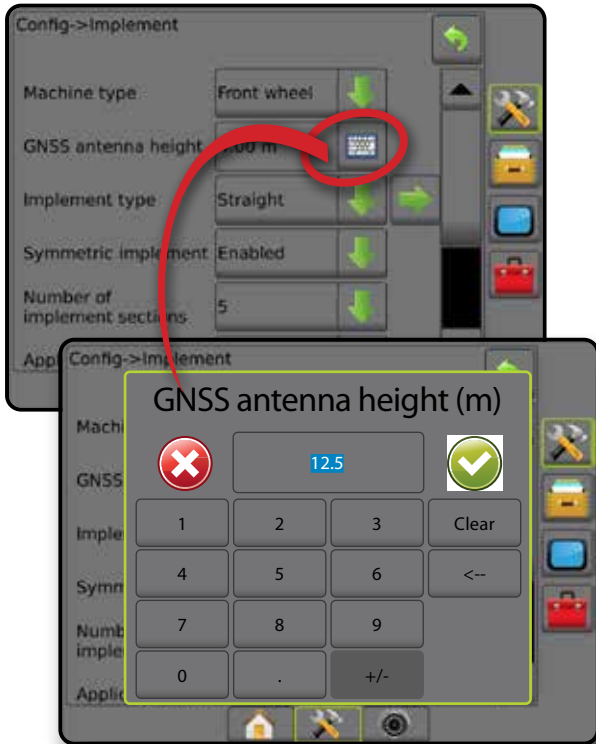


Toetsenbord voor invoerscherm

Druk op het pictogram KEYPAD . Gebruik het cijfertoetsenbord om een waarde in te voeren.

Druk op het pictogram ACCEPTEREN  om de instellingen op te slaan of op het pictogram ANNULEREN  om het keypad te verlaten zonder op te slaan.

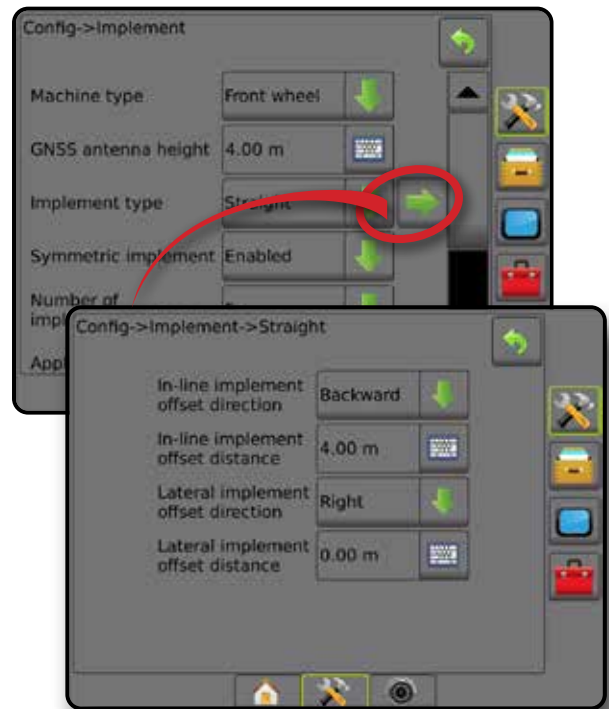
Afbeelding 1-12: Voorbeeld van het toetsenbord



Volgende pagina

Druk op de pijl VOLGENDE PAGINA  om extra opties in te stellen voor het geselecteerde item.

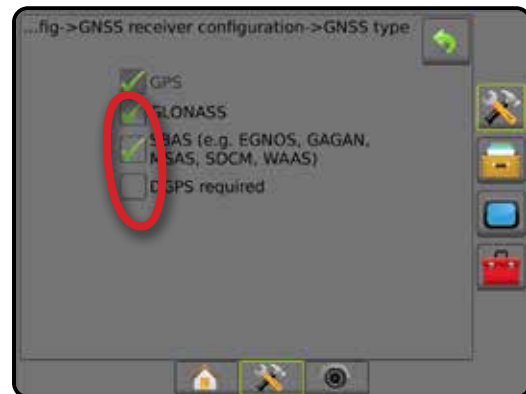
Afbeelding 1-13: Voorbeeld van de volgende pagina



Selectievakjes

Druk op het SELECTIEVAKJE / om te selecteren of deselecteren.

Afbeelding 1-14: Voorbeelden van selectievakjes



HOOFDSTUK 2 – TAAK-/STARTSCHERM

Zodra de opstartprocedure is voltooid en de console GNSS ontvangt, wordt het startscherm weergegeven met de optie om een nieuwe taak te beginnen of verder te gaan met een bestaande taak.

De configuratie van de specifieke machine en zijn onderdelen dient voltooid te zijn voor u een taak kunt starten. Wanneer een taak actief is kunnen sommige opties niet meer gewijzigd worden. Raadpleeg de "Menu-instellingen van de Matrix Pro GS Console" in deze handleiding.

Voor informatie over het wisselen tussen de eenvoudige en geavanceerde modus raadpleegt u Gegevens -> Opties -> Taakmodus in Systeemconfiguratie.

Eenvoudige modus

In de eenvoudige modus is er slechts één taak tegelijkertijd beschikbaar. Alleen het ingesloten gebied, het dekkingsgebied en de werktijd worden op het startscherm weergegeven. Alleen de huidige taak kan worden opgeslagen in Rapporten. Gebruik in combinatie met Fieldware Link is niet beschikbaar.

Afbeelding 2-1: Startscherm voor eenvoudige modus



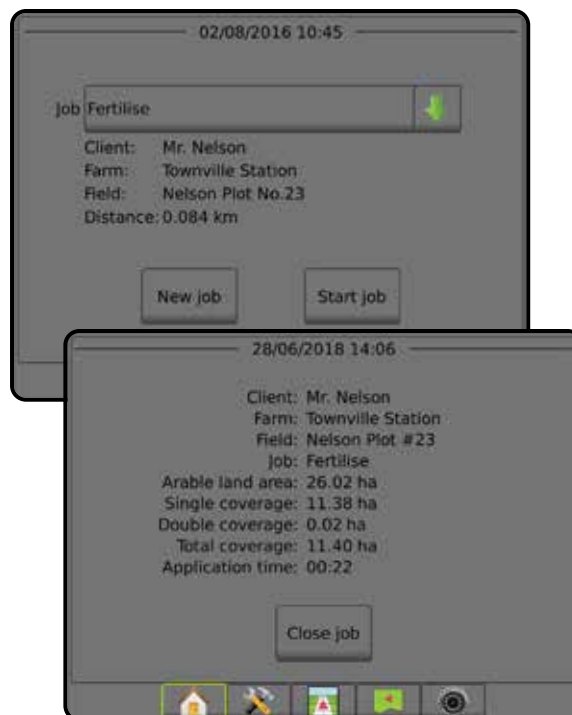
Geavanceerde modus

In de geavanceerde modus is meer dan één taak tegelijkertijd beschikbaar. Op het startscherm worden namen voor cliënt, boerderij, veld- en taaknamen, ingesloten gebieden en dekkingsgebieden, werktijd en afstand van geselecteerde taak weergegeven. Alle opgeslagen taakprofielen kunnen via Gegevens -> Rapporten als een pdf-, shp- of kml-bestand worden geëxporteerd naar een USB drive.

Informatie over cliënt, boerderij en veld evenals voorschriftenkaarten kan alleen via Fieldware Link worden ingevoerd. Een taaknaam kan alleen worden bewerkt met behulp van Fieldware Link.

In Fieldware Link kan een gebruiker taken kopiëren voor hergebruik van de richtlijnen, grenzen, besproeiingsgegevens, voorschriftenkaarten en/of veelhoeken. Dit kan worden gedaan via Fieldware Link of in de console via Gegevens -> Taakgegevens -> Beheren.

Afbeelding 2-2: Startscherm voor geavanceerde modus



EENVOUDIGE MODUS


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

De console dient over GNSS te beschikken voordat u een taak kunt starten of voortzetten.

Nieuwe taak

Wanneer u een nieuwe taak start, worden de gegevens van de vorige taak verwijderd.

Ga als volgt te werk om een nieuwe taak te starten:

1. Druk op het startscherm  op **Nieuwe taak**.

De console schakelt over naar de Voertuigview.

Taak voortzetten

Ga als volgt te werk om een bestaande taak voort te zetten:

1. Druk op het startscherm  op **Doorgaan**.


De console schakelt over naar de Voertuigview en zal navigatie-informatie gaan weergeven.

Als een geselecteerde taak zich in een andere UTM-zone dan de huidige of aangrenzende UTM-zone bevindt, wordt **Doorgaan** uitgeschakeld.


OPMERKING: Voor meer informatie, zie de Bijlage UTM-zone.

Taak afsluiten

Ga als volgt te werk om een taak af te sluiten:

1. Druk op het startscherm  op **Taak afsluiten**.

Ga als volgt te werk om een rapport van de taak te maken bij het afsluiten van een taak:

1. Sluit een USB-station aan op de USB-poort van de console.
2. Druk op het startscherm  op **Taak afsluiten**.
3. Selecteer:
 - ▶ Ja – om een rapport van de laatste taak te maken
 - ▶ Nee – om terug te keren naar het startscherm zonder de taak op te slaan

GEAVANCEERDE MODUS

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

De console dient over GNSS te beschikken voordat u een taak kunt starten of voortzetten.

Nieuwe taak

Wanneer u een nieuwe taak start, worden de gegevens van de vorige taak verwijderd.

Ga als volgt te werk om een nieuwe taak te starten:

1. Druk op het startscherm  op **Nieuwe taak**.
2. Druk op:
 - ▶ Ja – om automatisch een naam te genereren
 - ▶ Nee – om een naam in te voeren met behulp van het toetsenbord op het scherm



Informatie over de cliënt, boerderij en het veld worden ingevoerd met behulp van Fieldware Link.

De console schakelt over naar de Voertuigview.

Begin taak

De Matrix Pro GS is voorzien van een hulpprogramma voor het vinden van een veld. Dit programma helpt de gebruiker om de taak te vinden die zich het dichtst bij de locatie van het voertuig bevindt. Via GNSS wordt de keuzelijst met taken elke tien seconden bijgewerkt. Tijdens deze update wordt de lijst met taken gesorteerd op afstand. De twee dichtstbijzijnde taken worden bovenaan de lijst getoond. De andere taken worden onder deze taken getoond.

Ga als volgt te werk om een bestaande taak voort te zetten:

1. Druk op het startscherm  op het pijltje OMLAAG  om de lijst met taken die in de console is opgeslagen te openen.
2. Selecteer de naam van de taak die u wilt starten/voortzetten.
3. Druk op **Begin taak**.

De console schakelt over naar de Voertuigview en zal navigatie-informatie gaan weergeven.

Afstand


Als een geselecteerde taak zich in een andere UTM-zone dan de huidige of aangrenzende UTM-zone bevindt, wordt "buiten bereik" weergegeven naast Afstand, en **Begin taak** wordt uitgeschakeld.

OPMERKING: Voor meer informatie, zie de Bijlage UTM-zone.

Als een geselecteerde taak geen geregistreeerde informatie heeft, zal de Afstand "Geen Gegevens" tonen.

Taak afsluiten

Ga als volgt te werk om een taak af te sluiten:

1. Druk op het startscherm  op **Taak afsluiten**.

Ga als volgt te werk om een rapport van de taak te maken bij het afsluiten van een taak:

1. Sluit een USB-station aan op de USB-poort van de console.
2. Druk op het startscherm  op **Taak afsluiten**.
3. Selecteer:
 - ▶ Ja – om een rapport van de laatste taak te maken
 - ▶ Nee – om terug te keren naar het startscherm zonder de taak op te slaan






HOOFDSTUK 3 – VIDEO IN VOLLEDIGE SCHERMWEERGAVE

Met RealView video in volledige schermweergave kan live video-ingang worden getoond. U kunt videofeed(s) weergeven en camera's instellen zelfs wanneer GNSS niet beschikbaar is. Opties voor RealView-navigatie zijn niet beschikbaar op dit scherm.

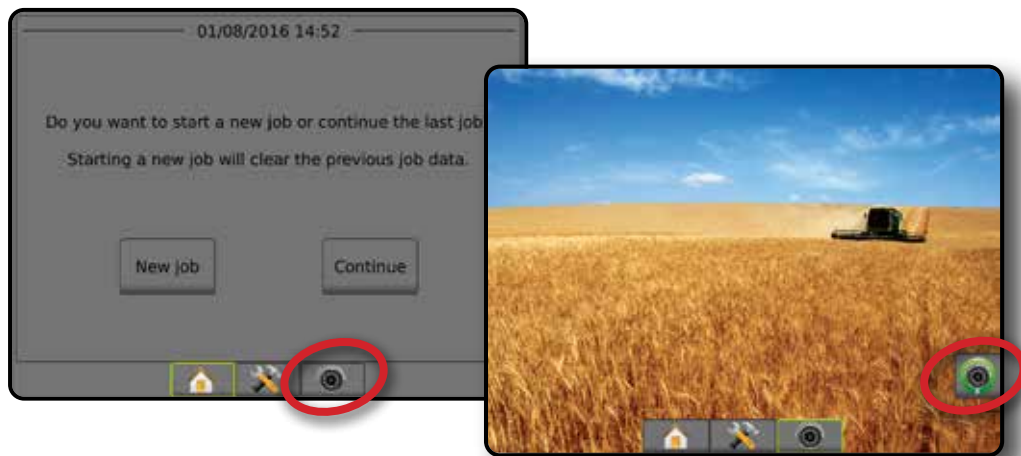
- ▶ Enkelvoudige camera – één enkelvoudige camera is rechtstreeks op de console aangesloten
- ▶ Videoselectiemodule – als er een videoselectiemodule (VSM) op het systeem is geïnstalleerd, dan zijn er twee (2) video-opties beschikbaar:
 - Enkelvoudige cameraweergave – één van maximaal acht camera-ingangen kan worden gekozen om de weergave van de video-ingang te veranderen.
 - Gedeelde cameraweergave – één van twee sets van vier camera-ingangen (A/B/C/D of E/F/G/H) kan worden gekozen om het scherm in vier aparte videofeeds op te delen.

Om de cameraweergave aan te passen [achteruit, ondersteboven], gaat u naar Instellingen -> Configuratie -> Video.


Om de videomodus Volledige schermweergave te openen:




1. Druk op het onderste tabblad van REALVIEW-CAMERA VIDEO IN VOLLEDIGE SCHERMWEERGAVE .
2. Druk op het tabblad REALVIEW-OPTIES  om de RealView-opties weer te geven.
3. Kies uit:
 - ▶ Enkelvoudige cameraweergave  [Alleen VSM] – één (1) van maximaal acht (8) camera-ingangen kan worden gekozen om de weergave van de video-ingang te veranderen
 - ▶ Gedeelde cameraweergave  [Alleen VSM] – één (1) van twee (2) sets van vier (4) camera-ingangen (A/B/C/D of E/F/G/H) kan worden gekozen om het scherm in vier aparte videofeeds op te delen
 - ▶ RealView-camera beeldafdruk  – slaat een fotobeeld van de huidige schermweergave op naar een USB-schijf.

Afbeelding 3-1: RealView-video in volledige schermweergave

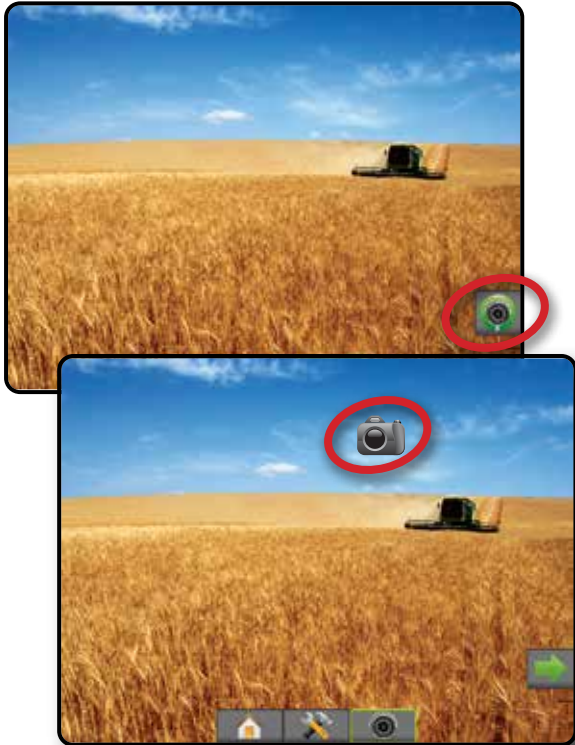


Cameramomentopname

 RealView-cameramomentopname slaat een fotobeeld van de huidige schermweergave op naar een USB-station.

1. Sluit het USB-station aan.
2. Druk op het onderste tabblad van REALVIEW-CAMERA VIDEO IN VOLLEDIGE SCHERMWEERGAVE .
3. Druk op het tabblad REALVIEW-OPTIES  om de RealView-opties weer te geven.
4. Druk op het pictogram CAMERAMOMENTOPNAME .

Afbeelding 3-2: RealView-camera video in volledige schermweergave





Afbeelding 3-3: Enkelvoudige cameraselectie met VSM







Afbeelding 3-4: Selecteer gedeelde weergave met VSM



VSM-cameraopties

  Als er een videoselectiemodule (VSM) op het systeem is geïnstalleerd, dan zijn er twee (2) video-opties beschikbaar:

1. Druk op het onderste tabblad van REALVIEW-CAMERA VIDEO IN VOLLEDIGE SCHERMWEERGAVE .
2. Druk op het tabblad REALVIEW-OPTIES  om de RealView-opties weer te geven.
3. Kies uit:
 - ▶ Enkelvoudige cameraweergave  – één (1) van maximaal acht (8) camera-ingangen kan worden gekozen om de weergave van de video-ingang te veranderen.
 - ▶ Gedeelde cameraweergave  – één (1) van twee (2) sets van vier (4) camera-ingangen (A/B/C/D of E/F/G/H) kan worden gekozen om het scherm in vier aparte videofeeds op te delen.

HOOFDSTUK 4 – SYSTEEMCONFIGURATIE

Systeemconfiguratie wordt gebruikt voor het configureren van de console, de machine en zijn werktuigen. Vier tabbladen aan de zijkant bieden opties voor configuratie van machine/werktuig, gegevensbeheer, console-instellingen en instrumenten.

OVERZICHT

Vier tabbladen aan de zijkant geven toegang tot de configuratie voor:



Configuratie

- Werktuig (configuraties voor een recht, gespreid of verzet werktuig; informatie voor mondstukselectie waaronder monitor druppelafmeting, configuratie voor achteruitrijden)
- Kaarten en navigeren (kaartlocatie, lichtbalk, externe lichtbalk)
- Configuratie van GNSS-ontvanger
- Videoconfiguratie
- Sensoren (druksensor voor input/outputmodule (IOM))
- Productconfiguratie
- Configuratie doseringscontrole van derden
- AutoSteer
 - ◀ FieldPilot (klepconfiguratie, stuurinstellingen, kleptest, klepdiagnostiek, stuurwielsensor, stuurhoeksensor)
 - ◀ FieldPilot Pro/UniPilot Pro (Voertuig beheren, kalibraties, aanpassingen, QI-waarden selecteren, transportmodus, onderhoudsmodus)
- Hellingcorrectie



Gegevensbeheer

- Taakgegevens (overbrengen, beheren)
- Rapporten
- Opties (taakmodus)
- Machine-instellingen (overbrengen, beheren)



Console-instellingen

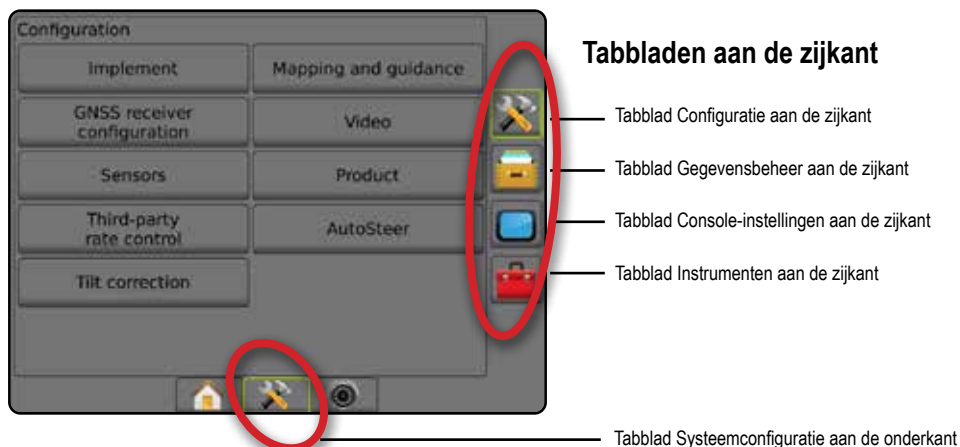
- Over (systeem informatie)
- Weergave
- Lokaliseren
- Audiovolume
- Demo GNSS
- Functie ontgrendelen



Instrumenten

- Software uploaden
- Extra's (calculator, eenhedenomzetter)



Afbeelding 4-1: Instel-opties



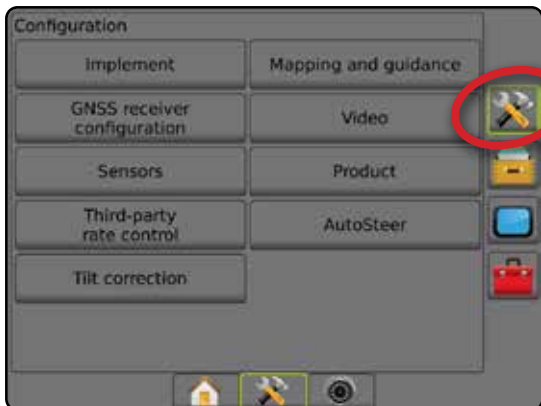
CONFIGURATIE

Configuratie wordt gebruikt om de systeemonderdelen zoals werktuigen, gidsen, besturing, monitoren en sensoren te configureren.

OPMERKING: Beschikbaarheid van functies is afhankelijk van de apparaten die beschikbaar en ontgrendeld zijn op het Matrix Pro GS-systeem.

1. Druk op het onderste tabblad van SYSTEEMCONFIGURATIE .
2. Druk aan de zijkant op het tabblad CONFIGURATIE .
3. Kies uit:
 - ▶ **Werktuig** – gebruikt voor het instellen (naar gelang van het geval) van machinetype, GNSS-antennehoogte, werktuigtype, symmetrische werktuiglay-out, sectie-outputmodules, aantal werktuigsecties, bewerkings-/werkbreedte, monitor druppelafmeting, mondstukselectie, mondstukafstand, BoomPilot-startmodus, achteruitrichtingmodule
 - In de rechte modus – rechte/zijdelingse compensatierichting/-afstand van het werktuig, overlappingspercentage, tijd voor vertraging werktuig aan/uit
 - In de gespreide modus:
 - TeeJet – afstand van antenne naar disks, zijdelingse compensatierichting/-afstand van het werktuig, overlappingspercentage, tijd voor vertraging werktuig aan/uit, compensatie spuitafstanden, sectielengtes OEM – afstand van antenne naar disks, zijdelingse compensatierichting/-afstand van het werktuig, start-/stopafstand, sectiecompensatie start-/stopafstanden
 - In gespreide modus – rechte/zijdelingse compensatierichting/-afstand voor sectie 1, overlappingspercentage, tijd voor vertraging werktuig aan/uit, sectiecompensatie
 - ▶ **Inventarisatie en navigatie** – gebruikt om de inventarisatielocatie, navigatiebreedte en spoorfout, die op de lichtbalk worden getoond, te configureren
 - ▶ **Configuratie van GNSS-ontvanger** – gebruikt om GNSS-type, -poort, transmissiesnelheid en PRN in te stellen, en voor het bekijken van GNSS-statusgegevens
 - ▶ **Video** – gebruikt voor het inschakelen/uitschakelen van de automatische activering van de achteruitrijcamera en het configureren van de camera-instellingen
 - ▶ **Sensoren** – gebruikt om de instellingen voor de druksensor te bepalen
 - ▶ **Product** – wordt gebruikt voor het configureren van de productnaam, kleurinventarisatie van maximale/minimale doseringsgrenzen en bijbehorende schermkleuren
 - ▶ **Instellingen voor doseringscontrole van derden** – wordt gebruikt om hardware-interface en de communicatie te configureren.
 - ▶ **AutoSteer** – gebruikt voor het in-/uitschakelen en kalibreren van stuurhulp/automatisch sturen
 - **FieldPilot** – gebruikt voor de instellingen voor de klepconfiguratie, de stuurinstellingen, instellingen voor het stuurwiel en stuurhoeksensor en om kleptests of klepdiagnostiek uit te voeren
 - **FieldPilot Pro/UniPilot Pro** – gebruikt voor het beheren van de voertuiginstellingen, het kalibreren van sensoren, selecteren van QI-waarden, en voor het vaststellen van transportmodus en onderhoudsmodus
 - ▶ **Hellingcorrectie** – gebruikt voor het in-/uitschakelen en kalibreren van de hellingcorrectiefunctie, en het verbeteren van de bewerking op heuvelachtig of steil terrein

Afbeelding 4-2: Configuratie-opties



Werktuig

Werktuigconfiguratie wordt gebruikt om de verschillende instellingen te bepalen voor rechte modus, gespreide modus of verzetmodus. De beschikbare instellingen zijn afhankelijk van de specifieke apparatuur die in het systeem aanwezig is.

Deze sectie bevat instel-opties voor deze werktuigconfiguraties:

- ▶ Enkele sectie
- ▶ Meerdere secties met sectieaandrijvingsmodule of functieschakelingsmodule

OPMERKING: Voor meer informatie, zie het hoofdstuk Werktuig van deze handleiding.

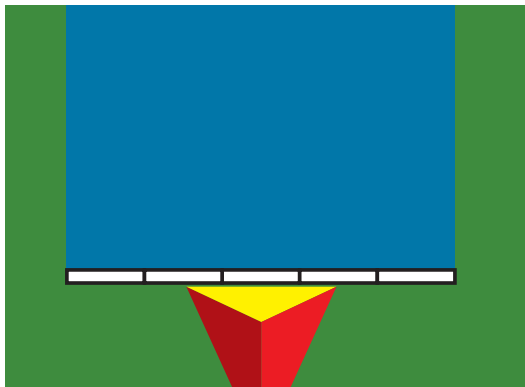
Type werktuig

Type werktuig selecteert het soort beweringspatroon dat het beste overeenkomt met uw systeem.

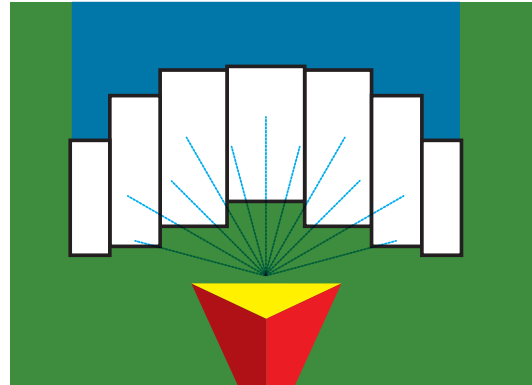
- In rechte modus – de boomsecties hebben geen lengte en bevinden zich op één lijn op een vaste afstand van de antenne
- In de gespreide modus – er wordt een virtuele lijn gecreëerd met de toedieningsschijven. Daardoor kan/kunnen de beweringssectie(s) variëren in lengte en zich op verschillende afstanden van de lijn bevinden (beschikbaarheid is afhankelijk van de specifieke apparatuur in het systeem)
- In de verzetmodus – er wordt een virtuele lijn gecreëerd met sectie 1. Daardoor heeft/hebben de beweringssectie(s) geen lengte en kan/kunnen zich op verschillende afstanden van de lijn bevinden (beschikbaarheid is afhankelijk van de specifieke apparatuur in het systeem)

OPMERKING: Voor meer informatie, zie "Type werktuig" in het hoofdstuk Werktuig van deze handleiding.

Afbeelding 4-3: Type werktuig – recht



Afbeelding 4-4: Type werktuig – gespreid




Afbeelding 4-5: Type werktuig – verzet



Configuratie voor één enkele sectie

De configuratie voor één enkele sectie wordt gebruikt wanneer het systeem niet is voorzien van een SmartCable, een sectieaandrijvingsmodule (SDM) of functieschakelingsmodule (SFM), (dat wil zeggen, er is geen sectiecontrole aanwezig). De hele boom of het hele toedieningsgebied wordt dan als één sectie beschouwd.

1. Druk aan de zijkant op het tabblad CONFIGURATIE .
2. Druk op **Werktuig**.
3. Kies uit:
 - ▶ Machinetype [indien beschikbaar] – gebruikt om het type machine te selecteren dat het beste overeenkomt met uw machine
 - ▶ GNSS-antennehoogte [indien beschikbaar] – gebruikt om de hoogte van de antenne vanaf de grond te meten
 - ▶ Type werktuig – gebruikt om de lay-out van de secties te selecteren voor de toegepaste productlocatie
 - ▶ Werkbreedte [Type spreiderwerktuig] – gebruikt om de totale breedte van het werktuig in te voeren
 - ▶ Spuitbreedte [Type recht werktuig] – gebruikt om de totale breedte van het werktuig in te voeren
 - ▶ Monitor druppelafmeting [indien beschikbaar] – gebruikt om de druppelafmeting te controleren voor maximaal vijf vooraf geselecteerde spuitmondstukken
 - ▶ Mondstukselectie [indien beschikbaar] – gebruikt om het type spuitmondstuk (serie en capaciteit) te selecteren voor het geven van informatie over de druppelafmeting

- ▶ Melding bespotten – gebruikt om een signaal aan te geven wanneer een bespotten gebied wordt verlaten of binnengegaan
 - ▶ BoomPilot-pictogram – gebruikt om het pictogram voor het navigatiescherm te activeren voor het handmatig regelen van de bewerkingsoverlappending op het scherm
4. Druk op het pijltje VOLGENDE PAGINA ➡ om specifieke opties voor het werktuig te configureren. Zie het hoofdstuk **Werktuig** voor meer informatie.
 5. Druk aan de zijkant op de pijl TERUG ⬅ of het tabblad CONFIGURATIE 🛠 om terug te keren naar het hoofdmenu van het configuratiescherm.

Afbeelding 4-6: *Werktuig – Configuratie voor één enkele sectie*



Configuratie voor meerdere secties met SDM/SFM

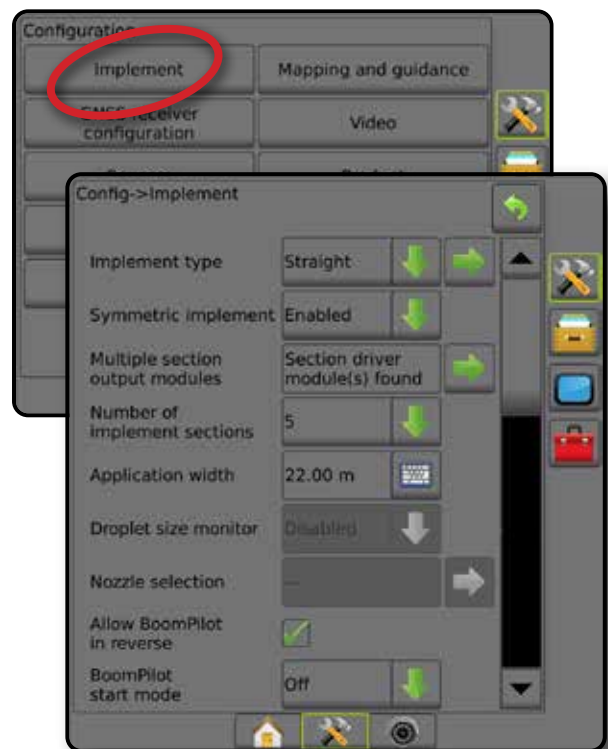
Configuratie voor meerdere secties met SDM/SFM wordt gebruikt wanneer het systeem is voorzien van een sectieaandrijvingsmodule (SDM) of functieschakelingsmodule (SFM). De boom of de toedieningsoppervlakte kan worden opgedeeld in maximaal 30 secties van wisselende breedte en (in de gespreide modus) lengte. Wanneer er een SDM aanwezig is dan zijn er extra opties beschikbaar, zoals bewerkingsoverlappending, bewerkingsoverlappending en verzetmodus.

1. Druk aan de zijkant op het tabblad CONFIGURATIE 🛠.
2. Druk op **Werktuig**.
3. Kies uit:
 - ▶ Machinetype [indien beschikbaar] – gebruikt om het type machine te selecteren dat het beste overeenkomt met uw machine
 - ▶ GNSS-antennehoogte [indien beschikbaar] – gebruikt om de hoogte van de antenne vanaf de grond te meten
 - ▶ Type werktuig – gebruikt om de lay-out van de secties te selecteren voor de toegepaste productlocatie
 - ▶ Symmetrisch werktuig – gebruikt om vast te stellen of secties zijn gekoppeld en of ze daarom dezelfde waarden voor breedte, indeling en lengte delen

- ▶ Outputmodules voor meerdere secties – gebruikt zodat outputmodules voor meerdere secties op de CAN-bus gebruikt kunnen worden
- ▶ Aantal werktuigsecties – gebruikt om het aantal werktuigsecties te selecteren
- ▶ Spuitbreedte [Type recht of verzet werktuig] – gebruikt om de totale breedte van alle secties van het werktuig in te voeren
- ▶ Werkbreedte [Type spreiderwerktuig] – gebruikt om de totale breedte van het werktuig in te voeren
- ▶ Monitor druppelafmeting [indien beschikbaar] – gebruikt om de druppelafmeting te controleren voor maximaal vijf vooraf geselecteerde spuitmondstukken
- ▶ Mondstukselectie [Type recht of verzet werktuig] – gebruikt om het type spuitmondstuk te selecteren
- ▶ BoomPilot-startmodus [indien beschikbaar] – wordt gebruikt om de modus vast te stellen waarin een taak wordt gestart.
 - Automatisch – automatische besturing is ingeschakeld en de sectieactivering en/of de inventarisatie op het scherm wordt geregeld door GNSS en snelheid
 - Uit – automatische besturing is uitgeschakeld, maar sectieactivering en/of de inventarisatie op het scherm kan handmatig worden ingeschakeld via een schakeldoos of het pictogram BoomPilot in de opties voor navigatie en geleiding op de navigatieschermen

4. Druk op het pijltje VOLGENDE PAGINA ➡ om specifieke opties voor het werktuig te configureren. Zie het hoofdstuk **Werktuig** voor meer informatie.
5. Druk aan de zijkant op de pijl TERUG ⬅ of het tabblad CONFIGURATIE 🛠 om terug te keren naar het hoofdmenu van het configuratiescherm.




Afbeelding 4-7: *Werktuig – Meerdere secties met SDM/SFM-configuratie*



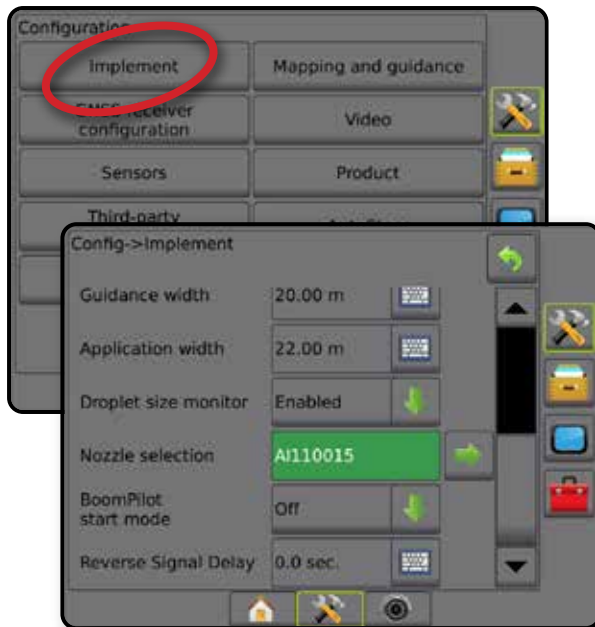
Monitor druppelafmeting

Wanneer het systeem is voorzien van een druksensor-interfacekit (PSIK), dan kan de monitor druppelafmeting worden in-/uitgeschakeld. De DSM komt dan beschikbaar als optie op de bewerkingsschermen.

OPMERKING: Voor meer informatie, zie "Monitor druppelafmeting" in het hoofdstuk Werktuig van deze handleiding.

1. Druk aan de zijkant op het tabblad CONFIGURATIE .
2. Druk op **Werktuig**.
3. Kies of de monitor druppelafmeting is in- of uitgeschakeld. (Als u de monitor inschakelt, dient u ook de weergegeven informatie te lezen en op **Accepteren** te drukken.)
4. Druk aan de zijkant op de pijl TERUG  of het tabblad CONFIGURATIE  om terug te keren naar het hoofdmenu van het configuratiescherm.





Afbeelding 4-8: Monitor druppelafmeting



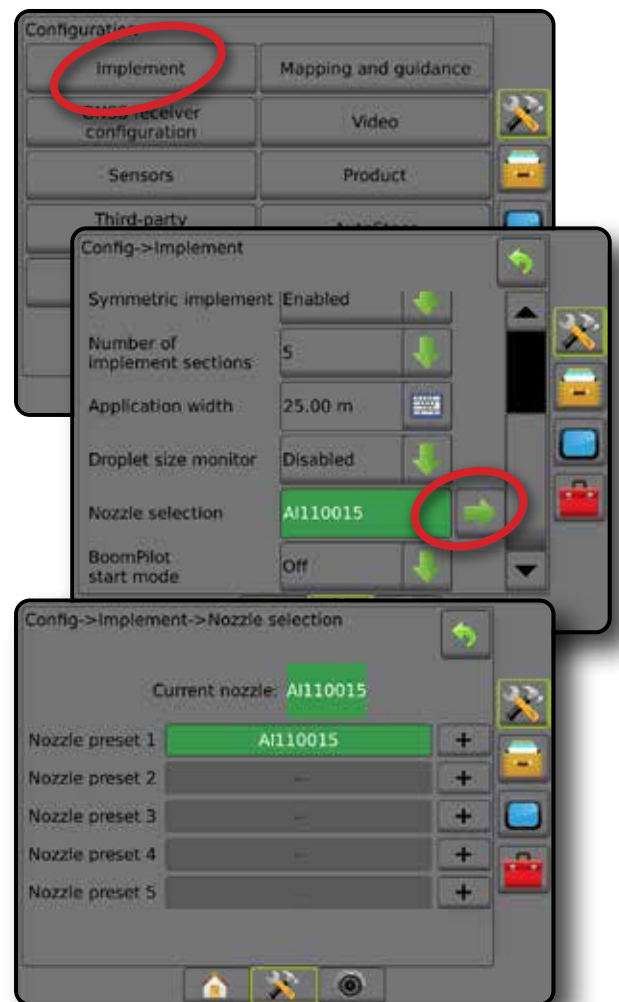
Mondstukselectie

Met Mondstukselectie kunt u maximaal (5) mondstukken vooraf instellen, zodat u de respectievelijke instellingen snel kunt oproepen en het huidige mondstuk selecteren.

OPMERKING: Voor meer informatie, zie "Mondstukselectie" in het hoofdstuk Werktuig van deze handleiding.

1. Druk aan de zijkant op het tabblad CONFIGURATIE .
2. Druk op **Werktuig**.
3. Druk op het pijltje Mondstukselectie VOLGENDE PAGINA .
4. Kies uit:
 - Vooraf ingestelde mondstukken 1-5 – selecteert maximaal (5) mondstukken om deze snel op te roepen, en selecteert het huidige mondstuk voor het geven van informatie over de druppelafmeting
 - Huidig mondstuk – toont het huidige mondstuk
5. Druk aan de zijkant op de pijl TERUG  of het tabblad CONFIGURATIE  om terug te keren naar het hoofdmenu van het configuratiescherm.




Afbeelding 4-9: Mondstukselectie



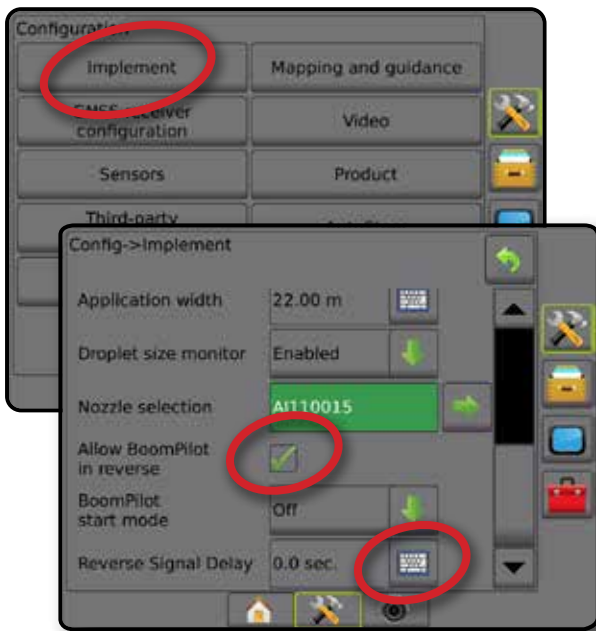
Opties voor achteruitrichting

De achteruitrichtingsopties worden gebruikt wanneer een achteruitrichtingmodule of SCM Pro (Besturingscontrolemodule Pro voor FieldPilot Pro/UniPilot Pro) wordt toegevoegd aan een configuratie. Dit maakt bewerkingsinventarisatie/-beheersing en navigatie op het scherm mogelijk tijdens het achteruitrijden.

OPMERKING: Voor meer informatie, zie "Achteruitrichtingmodule" in het hoofdstuk Werktuig van deze handleiding.

1. Druk aan de zijkant op het tabblad CONFIGURATIE .
2. Druk op **Werktuig**.
3. Selecteer:
 - ▶ BoomPilot toestaan tijdens achteruitrijden [indien beschikbaar] – gebruikt om de BoomPilot-functie in te schakelen tijdens het achteruitrijden
 - ▶ Vertraging achteruitsignaal – gebruikt om de vertraging in te stellen bij het omschakelen van vooruit naar achteruit of van achteruit naar vooruit, waarna het voertuigpictogram op een navigatiescherm van richting verandert
4. Druk aan de zijkant op de pijl TERUG  of het tabblad CONFIGURATIE  om terug te keren naar het hoofdmenu van het configuratiescherm.

Afbeelding 4-10: Opties voor achteruitrichting



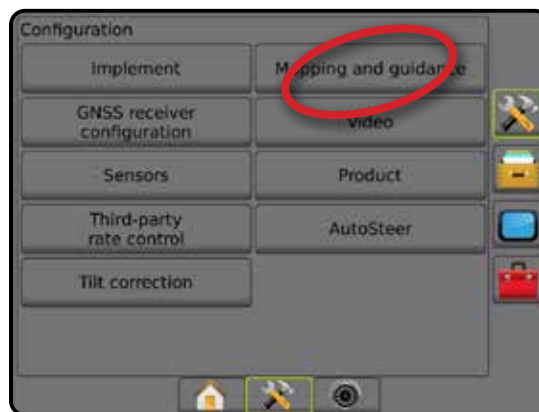
Kaarten en navigeren [lichtbalk]

Inventarisatie en navigatie-opties worden gebruikt voor het configureren van de inventarisatielocatie, navigatiebreedte en spoorfout, die op de lichtbalk worden getoond. Er kan een optionele externe lichtbalkmodule (ELM) worden gebruikt om extra navigatie-informatie te verstrekken.


OPMERKING: In vorige softwareversies werd deze functie aangeduid als "Lichtbalk".



- Kaarten en navigatie [alleen console] – gebruikt om de kaartlocatie, navigatiebreedte en navigatiegevoeligheid/spoorfout, die op de navigatiebalk op het scherm worden getoond, te configureren
- Kaarten en navigatie [met een externe lichtbalk] – gebruikt voor het configureren van een optionele externe lichtbalkmodule (ELM), die extra navigatie-informatie verstrekt.

Afbeelding 4-11: Kaarten en navigeren

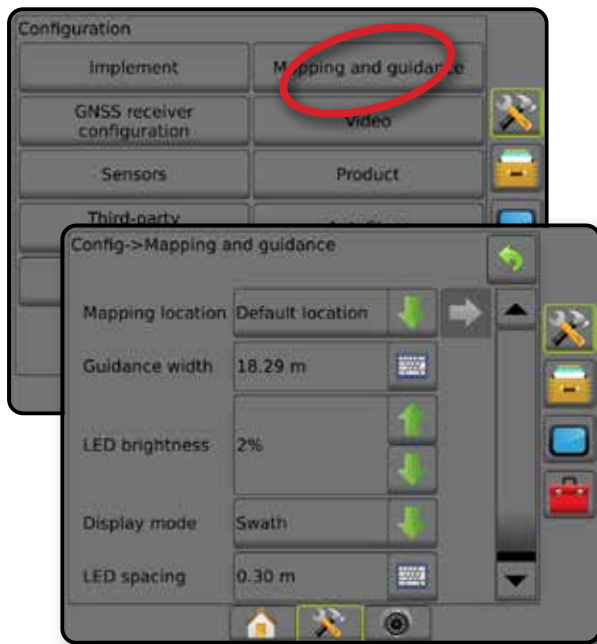


Kaarten en navigeren [alleen console]

1. Druk aan de zijkant op het tabblad CONFIGURATIE .
2. Druk op **Kaarten en navigeren**.
3. Selecteer:
 - ▶ Kaartlocatie – bepaalt de lay-out van de locatie van waaruit de grens of veelhoek in kaart zal worden gebracht.
 - Standaardlocatie – als u een buitengrens of veelhoek maakt, bevindt de lijn zich buiten de buitenste actieve boomsectie. Als u een binnengrens maakt, zal de lijn zich binnen de binnenste actieve boomsectie bevinden. Als er geen secties actief zijn, zal de grens worden gemarkeerd tot aan het einde van de buitenste sectie.
 - Gebruikersinvoer – richtingen en afstanden van de rechte en zijdelingse compensatie vanaf de GNSS-antenne kunnen door de gebruiker worden gekozen. Er kunnen tot vijf (5) gebruikersinvoeren worden gemaakt. Zie "Door gebruiker ingevoerde inventarisatielocatie" voor meer informatie.
 - ▶ Navigatiebreedte – gebruikt om de afstand tussen de richtlijnen aan te geven
 - ▶ LED-helderheid – gebruikt om de helderheid van de LED's aan te passen


- ▶ Weergavemodus – gebruikt om te bepalen of de lichtbalk de werkgang of het voertuig vertegenwoordigt
 - Als de weergavemodus is ingesteld op "werkgang", vertegenwoordigen de LED's de locatie van de richtlijn en de bewegende LED vertegenwoordigt het voertuig
 - Als het is ingesteld op "voertuig", vertegenwoordigt de centrale LED de locatie van het voertuig en de bewegende LED vertegenwoordigt de richtlijn
 - ▶ LED-tussenafstand – gebruikt voor het instellen van de afstand tot de richtlijn of het voertuig die elke verlichte LED vertegenwoordigt
4. Druk aan de zijkant op de pijl TERUG  of het tabblad CONFIGURATIE  om terug te keren naar het hoofdmenu van het configuratiescherm.



Afbeelding 4-12: Kaarten en navigeren



Kaarten en navigeren met een externe lichtbalk

Bij gebruik van een externe lichtbalk zijn extra configuratie-opties beschikbaar.

1. Druk aan de zijkant op het tabblad CONFIGURATIE .
2. Druk op **Kaarten en navigeren**.
3. Kies uit:
 - ▶ Kaartlocatie – bepaalt de lay-out van de locatie van waaruit de grens of veelhoek in kaart zal worden gebracht.
 - Standaardlocatie – als u een buitengrens of veelhoek maakt, bevindt de lijn zich buiten de buitenste actieve boomsectie. Als u een binnengrens maakt, zal de lijn zich binnen de binnenste actieve boomsectie bevinden. Als er geen secties actief zijn, zal de grens worden gemarkeerd tot aan het einde van de buitenste sectie.
 - Gebruikersinvoer – richtingen en afstanden van de rechte en zijdelingse compensatie vanaf de GNSS-antenne kunnen door de gebruiker worden gekozen. Er kunnen tot vijf (5) gebruikersinvoeren worden gemaakt. Zie "Door gebruiker ingevoerde kaartlocatie" voor meer informatie.

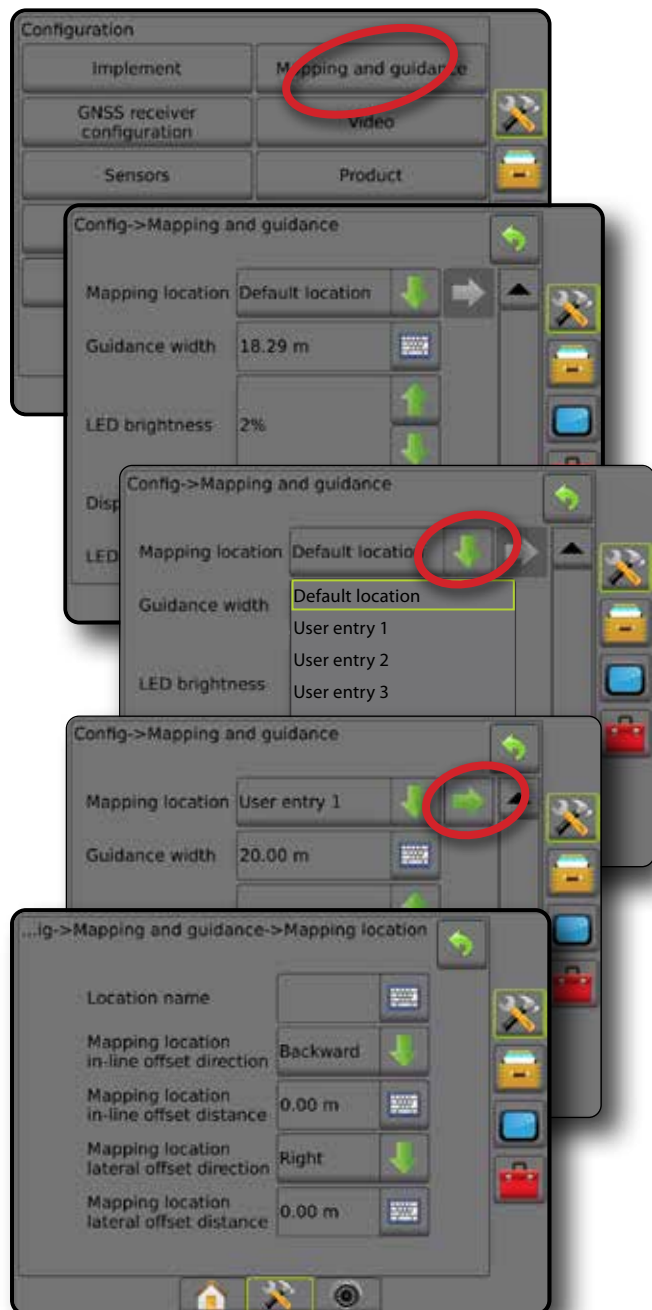
- ▶ Navigatiebreedte – gebruikt om de afstand tussen de richtlijnen aan te geven
 - ▶ LED-helderheid – gebruikt om de helderheid van de LED's op de console aan te passen
 - ▶ Weergavemodus – wanneer de externe lichtbalk is "ingeschakeld", bepaalt de weergavemodus of de lichtbalk de werkgang of het voertuig vertegenwoordigen
 - Als de weergavemodus is ingesteld op "werkgang", vertegenwoordigen de LED's de locatie van de richtlijn en de bewegende LED vertegenwoordigt het voertuig
 - Als het is ingesteld op "voertuig", vertegenwoordigt de centrale LED de locatie van het voertuig en vertegenwoordigt de bewegende LED de richtlijn
 - ▶ LED-afstand –
 - Wanneer externe lichtbalk is "ingeschakeld", stelt dit de afstand ten opzichte van de richtlijn of het voertuig in, die elke verlichte LED vertegenwoordigt
 - Wanneer externe lichtbalk is "uitschakeld", stelt dit de afstand rond de richtlijn in die beschouwd wordt als nul fout
 - ▶ Externe lichtbalk – gebruik van de externe lichtbalk in-/uitschakelen
4. Met de externe lichtbalkmodule (ELM) ingeschakeld, kunt u kiezen uit:
- ▶ Externe lichtbalk LED-helderheid – wijzigt de helderheid van de LED's van de externe lichtbalk
 - ▶ Externe lichtbalk teksthelderheid – wijzigt de helderheid van de externe lichtbalktekst
 - ▶ Externe koers – het tonen van spoorfoutgegevens op de externe lichtbalk in-/uitschakelen
 - ▶ Extern werkgangnummer – het tonen van het werkgangnummer op de externe lichtbalk in-/uitschakelen
 - ▶ Externe snelheid – het tonen van snelheidsgegevens op de externe lichtbalk in-/uitschakelen
 - ▶ Externe werkelijke dosering [beschikbaar met doseringscontrole van derden] – weergave van werkelijke dosering op de externe lichtbalk in-/uitschakelen
 - ▶ Externe doeldosering [beschikbaar met doseringscontrole van derden] – weergave van doeldosering op de externe lichtbalk in-/uitschakelen.
 - ▶ Extern gebruikt product [beschikbaar met doseringscontrole van derden] – weergave van gebruikt product op de externe lichtbalk in-/uitschakelen
5. Druk aan de zijkant op de pijl TERUG  of op het tabblad CONFIGURATIE  om terug te keren naar het hoofdmenu van het configuratiescherm.

Afbeelding 4-13: Kaarten en navigeren met externe lichtbalk



- ▶ Zijdelingse compensatierichting kaartlocatie – wordt gebruikt om de zijdelingse richting te selecteren vanaf het midden van de machine tot de kaartlocatie, gezien vanaf de achterzijde van de machine
 - ▶ Zijdelingse compensatieafstand kaartlocatie – wordt gebruikt om de zijdelingse afstand van het midden van de machine tot de kaartlocatie te bepalen
6. Druk aan de zijkant op de pijl TERUG ↶ om terug te keren naar het scherm Kaarten en navigeren of het tabblad CONFIGURATIE 🛠 om terug te keren naar het hoofdmenu van het configuratiescherm.

Afbeelding 4-14: Door gebruiker ingevoerde kaartlocatie



Door gebruiker ingevoerde kaartlocatie

Kaartlocatie bepaalt de locatie van waaruit grens- en veelhoekinventarisatie plaats zal vinden.





1. Druk aan de zijkant het tabblad CONFIGURATIE 🛠.
2. Druk op **Kaarten en navigeren**.
3. Selecteer locatie van gebruikersinvoer in het vervolgkeuzemenu Kaartlocaties.
4. Druk op het pijltje VOLGENDE PAGINA KAARTLOCATIE ➡ om de geselecteerde specifieke kaartlocatie-opties te configureren.
5. Selecteer:
 - ▶ Locatiennaam – gebruikt om de naam van de kaartlocatie in te voeren voor de op dat moment geselecteerde gebruikersinvoer
 - ▶ Rechte compensatierichting kaartlocatie – wordt gebruikt om te selecteren of de kaartlocatie zich voor of achter de GNSS-antenne bevindt als het voertuig vooruit rijdt
 - ▶ Rechte compensatieafstand kaartlocatie – wordt gebruikt om de rechte afstand van de GNSS-antenne tot de kaartlocatie te bepalen

Configuratie van GNSS-ontvanger

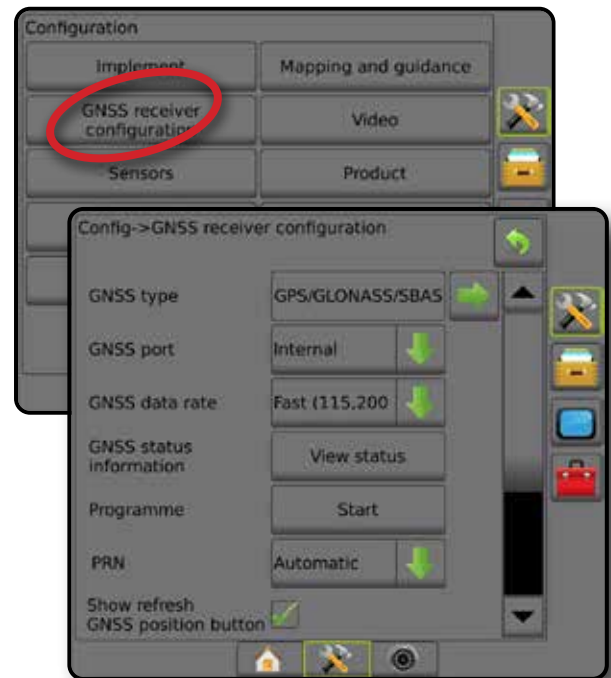
De configuratie voor de GNSS-ontvanger wordt gebruikt om het GNSS-type, GNSS-poort, GNSS-transmissiesnelheid en PRN in te stellen, en ook voor het bekijken van GNSS-statusgegevens.

OPMERKING: Voor meer informatie, zie het hoofdstuk over configuratie van de GNSS-ontvanger in deze handleiding.

Deze instellingen zijn vereist voor het stuurhulp/ automatisch sturen, de bediening van de hellingsensor en de functie voor doseringscontrole, en voor de juiste bediening van het werktuig.

1. Druk aan de zijkant op het tabblad CONFIGURATIE .
2. Druk op **Configuratie van GNSS-ontvanger**.
3. Kies uit:
 - ▶ GNSS-type – ingesteld om GNSS-brontransmissies te accepteren: GPS, GLONASS, SBAS (met of zonder DGPS vereist)
 - ▶ GNSS-poort – stelt de GNSS-communicatiepoort in op intern of extern
 - ▶ GNSS-transmissiesnelheid – gebruikt voor het instellen van de baudsnelheid van de GNSS-poort en de frequentie van NMEA-berichten die beschikbaar zijn op de RS232-poort van de console.
 - ▶ GNSS-statusinformatie – toont huidige GNSS-statusinformatie
 - ▶ Programma – alleen ondersteuningstechnici van TeeJet mogen deze functie gebruiken
 - ▶ PRN – selecteert de eerste van twee mogelijke SBAS PRN's die SBAS-correctiegegevens kunnen leveren. Ingesteld op **Automatisch** voor automatische PRN-selectie.
 - ▶ Alternatieve PRN – wanneer PRN niet automatisch is, kan een tweede SBAS PRN worden geselecteerd om correctiegegevens te leveren
 - ▶ Refresh GNSS positiekноп weergeven – bepaalt of de refresh GNSS positiekноп beschikbaar is op de navigatieschermen.
4. Druk op het pijltje VOLGENDE PAGINA  om de geselecteerde specifieke GNSS-opties te configureren.
5. Druk aan de zijkant op de pijl TERUG  of het tabblad CONFIGURATIE  om terug te keren naar het hoofdmenu van het configuratiescherm.

Afbeelding 4-15: Configuratieopties voor de GNSS-ontvanger






PRN niet weergegeven

PRN-opties zijn alleen beschikbaar als het SBAS GNSS-type is geselecteerd.

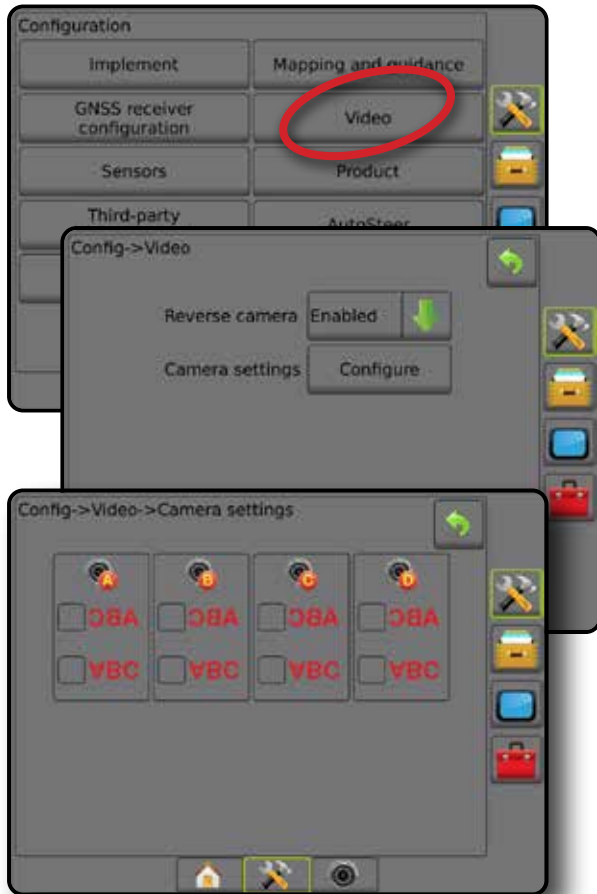
Video

Video-setup wordt gebruikt voor het in-/uitschakelen van de automatische activering van de achteruitrijcamera en voor het configureren van één enkele rechtstreeks aangesloten camera, of voor individuele camera's bij gebruik van een videoselectormodule (VSM) met acht (8) kanalen of vier (4) kanalen. Als er een VSM is geïnstalleerd kunnen maximaal 8 camera's worden ingesteld.

1. Druk aan de zijkant op het tabblad CONFIGURATIE .
2. Druk op **Video**.
3. Kies uit:
 - ▶ Achteruitrijcamera – wanneer er een achteruitrijdsensor is geïnstalleerd, schakelt u dit in om automatisch over te schakelen naar RealView-cameravideoaanzicht of RealView-navigatie bij achteruitrijden. Als er beweging voorwaarts wordt gedetecteerd, zal het vorige scherm/aanzicht opnieuw worden weergegeven. Als er een VSM wordt gedetecteerd, zal de achteruitrijcamera zich in positie A bevinden.
 - ▶ Camera-instellingen – gebruikt voor het instellen van één rechtstreeks aangesloten camera of afzonderlijke camera's (als er een VSM is gedetecteerd) in normaal aanzicht, achteruitzicht, onderstebovenzicht of een combinatie van twee van de drie aanzichtopties.
 - Achteruit – **ABC**
 - Ondersteboven – **VBC**
 - Voor normale videoweergave **ABC** mag geen enkel vakje aangekruist zijn.

4. Druk aan de zijkant op de pijl TERUG  of het tabblad CONFIGURATIE  om terug te keren naar het hoofdmenu van het configuratiescherm.

Afbeelding 4-16: Video met VSM met 4 kanaalopties




Videoconfiguratie niet beschikbaar

Als er geen camera of VSM is aangesloten, zijn de configuratieopties niet beschikbaar.

Sensoren

Wanneer het systeem is voorzien van een druksensor-interfacekit (in het bijzonder een input-outputmodule (IOM)), zijn er opties beschikbaar voor het instellen en configureren van de sensor.

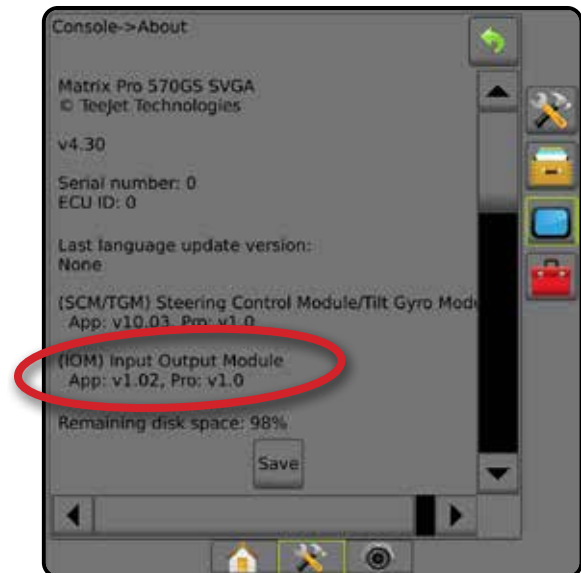
1. Druk aan de zijkant op het tabblad CONFIGURATIE .
2. Druk op **Sensoren**.

Afbeelding 4-17: Sensoren



De druksensor-interfacekit wordt op de het consolescherm "Over" herkend als een input-/outputmodule (IOM).

Afbeelding 4-18: Input-outputmodule






Sensoren niet beschikbaar

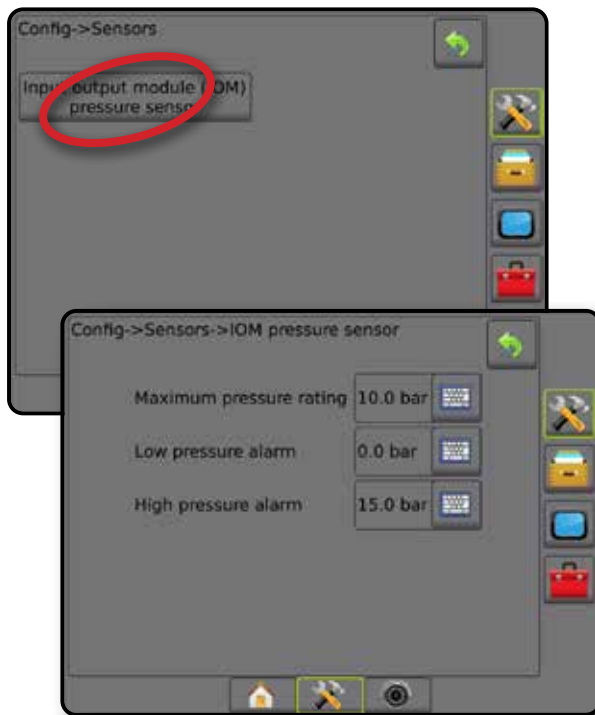
Wanneer er geen druksensor-interfacekit is geïnstalleerd, zijn de configuratieopties niet beschikbaar.

Druksensor voor input-/outputmodule (IOM)

Wanneer er een druksensor-interfacekit aanwezig is, worden druksensoropties gebruikt om de door de sensorfabrikant aanbevolen maximale bedieningsdruk in te voeren en om door de gebruiker bepaalde hoge- en lagedrukalarmen in te stellen.




1. Druk aan de zijkant het tabblad CONFIGURATIE .
2. Druk op **Sensoren**.
3. Druk op **Druksensor voor input-/outputmodule (IOM)**.
4. Kies uit:
 - ▶ Maximale bedieningsdruk – gebruikt om de maximale bedieningsdruk van de druksensor in te stellen op de door de fabrikant aanbevolen waarde
 - ▶ Lagedrukalarm – gebruikt voor het instellen van het door de gebruiker bepaalde lagedrukpunt waarbij het alarm zal klinken
 - ▶ Hogedrukalarm – gebruikt voor het instellen van het door de gebruiker bepaalde hogedrukpunt waarbij het alarm zal klinken
5. Druk aan de zijkant op de pijl TERUG  of het tabblad CONFIGURATIE  om terug te keren naar het hoofdmenu van het configuratiescherm.

Afbeelding 4-19: Druksensoropties voor input-/outputmonitor

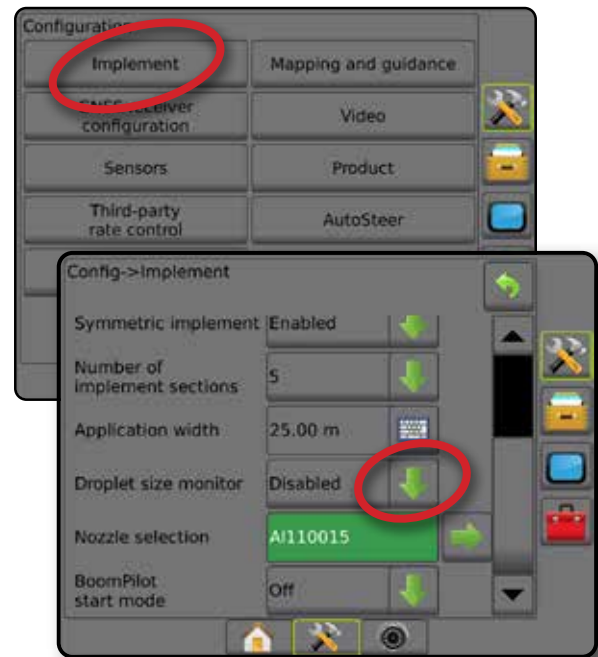


Monitor druppelafmeting

Als er een druksensor-interfacekit wordt gebruikt, zal de monitor druppelafmeting beschikbaar zijn.

1. Druk aan de zijkant op het tabblad CONFIGURATIE .
2. Druk op **Werktuig**.
3. Druk op **Monitor druppelafmeting**.
4. Kies of de monitor druppelafmeting is in- of uitgeschakeld.
5. Druk aan de zijkant op de pijl TERUG  of het tabblad CONFIGURATIE  om terug te keren naar het hoofdmenu van het configuratiescherm.

Afbeelding 4-20: Monitor druppelafmeting

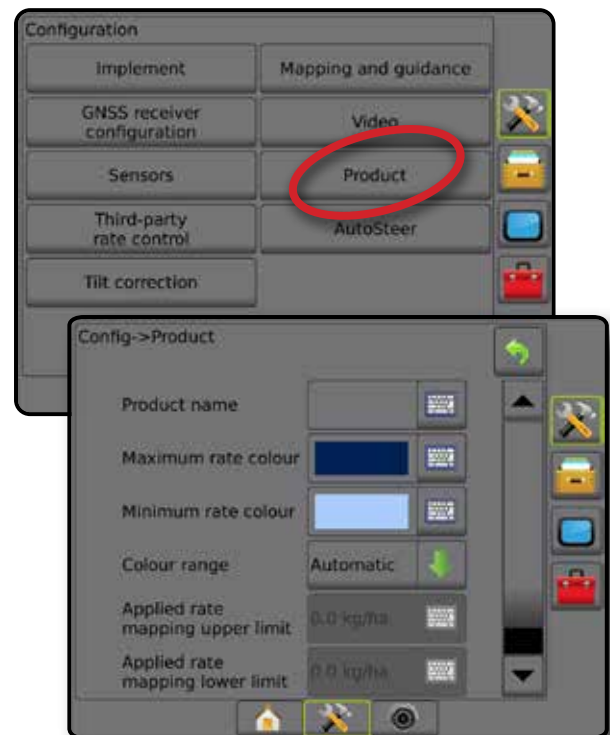


Product

Wanneer er een doseringscontrolesysteem van derden aanwezig is en de doseringscontrole is ontgrendeld, dan zijn er productopties beschikbaar voor het configureren van de namen voor productcontrolekanalen en de maximale/minimale doseringsgrenzen en bijbehorende schermkleuren voor inventarisatie.

Voor meer informatie, zie het hoofdstuk Doseringcontrole van deze handleiding.

Afbeelding 4-21: Productopties

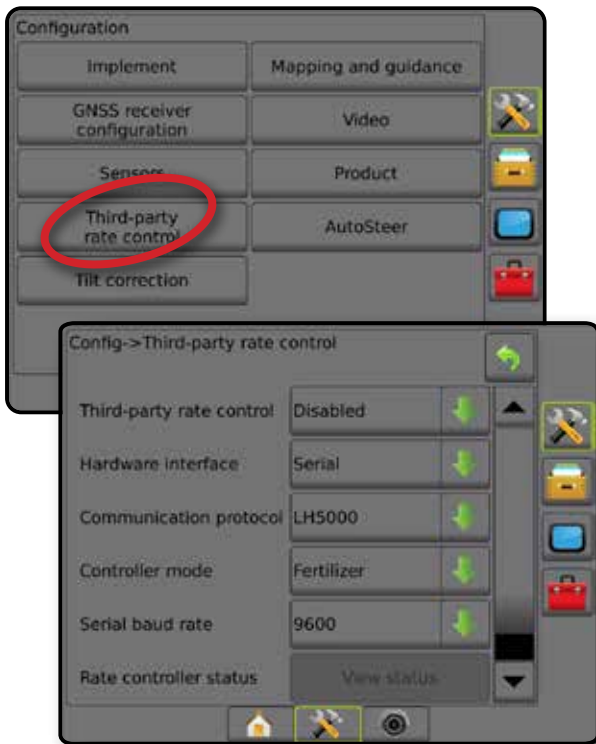


Doseringscontrole van derden

Wanneer er een doseringscontrolesysteem van derden aanwezig is en de doseringscontrole is ontgrendeld, kan de doseringscontrole van derden worden in-/uitgeschakeld.

Voor meer informatie, zie het hoofdstuk Doseringcontrole van deze handleiding.

Afbeelding 4-22: Doseringcontrole van derden



AutoSteer

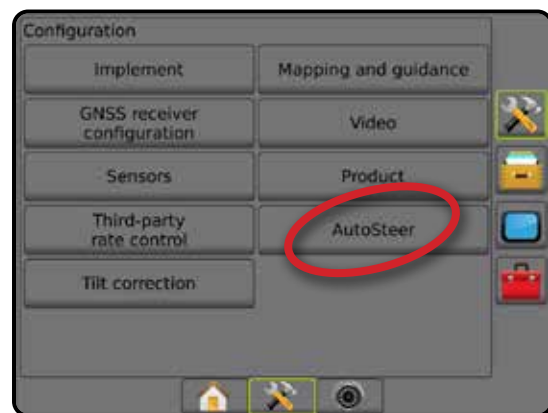
Wanneer een stuurbedieningsmodule (SCM of SCM Pro) aanwezig is, zijn de opties voor stuurhulp/automatisch sturen aanwezig.

OPMERKING: Voor gedetailleerde configuratie-instructies kunt u uw specifieke installatiehandleiding voor stuurhulp/automatisch sturen raadplegen.

AutoSteer setup wordt gebruikt voor het in-/uitschakelen en kalibreren van stuurhulp/automatische besturing.

- FieldPilot [met een SCM] – gebruikt voor de instellingen voor de klepconfiguratie, de stuurinstellingen, het stuurwiel en de stuurhoeksensor, en om kleptests of klepdiagnostiek uit te voeren
- FieldPilot Pro/UniPilot Pro [met een SCM Pro] – gebruikt voor het beheeren van de voertuiginstellingen, het kalibreren van sensoren, selecteren van QI-waarden, en voor het vaststellen van transportmodus en onderhoudsmodus

Afbeelding 4-23: AutoSteer






Stuurhulp/automatisch sturen niet beschikbaar

Wanneer er geen systeem voor stuurhulp/automatisch sturen is geïnstalleerd, zijn de configuratieopties niet beschikbaar.

Afbeelding 4-24: Stuurhulp/automatisch sturen niet gevonden




FieldPilot [met een SCM]

1. Druk aan de zijkant op het tabblad CONFIGURATIE .
2. Druk op **AutoSteer**.
3. Selecteer of stuurhulp/automatisch sturen is in- of uitgeschakeld.
4. Wanneer het is ingeschakeld, kiest u uit:
 - ▶ Klepconfiguratie – gebruikt voor het configureren van kleptype, klepfrequentie, minimum belastingscyclus links/rechts en maximum belastingscyclus links/rechts
 - ▶ Stuurinstellingen – gebruikt om grove stuurafstelling, fijne stuurafstelling, koersvastheid en vooruitkijken in te voeren
 - ▶ Kleptest – gebruikt om te controleren of de besturing op de juiste manier wordt aangestuurd
 - ▶ Klepdiagnostiek – gebruikt voor het testen van de kleppen, om te controleren of ze op de juiste manier zijn aangesloten
 - ▶ Opties: Stuurwielsensor – gebruikt om te kiezen of de stuurontgrendelingssensor magnetisch werkt of op een druksensor is gebaseerd
 - ▶ Stuurhoeksensor – gebruikt voor het vaststellen en kalibreren van de stuurhoeksensor (SAS) als de primaire feedbacksensor voor automatische besturing
5. Druk aan de zijkant op de pijl TERUG  of het tabblad CONFIGURATIE  om terug te keren naar het hoofdmenu van het configuratiescherm.

Afbeelding 4-25: AutoSteer



FieldPilot Pro/UniPilot Pro [met een SCM Pro]

1. Druk aan de zijkant op het tabblad CONFIGURATIE .
2. Druk op **AutoSteer**.
3. Kies uit:
 - ▶ Voertuigen beheren – hiermee kan de gebruiker voertuigprofielen selecteren, creëren, bewerken, kopiëren, of verwijderen, en ook
 - Een voertuig- en sensorkalibratie uitvoeren voor het huidige voertuig.
 - Alleen een hellingkalibratie uitvoeren. Deze optie is pas beschikbaar nadat het actieve voertuig de eerste kalibratie heeft voltooid.
 - Aanpassingen maken aan de besturingsrespons, lijnverwerving, richtingagressiviteit, achteruitrijrespons en motoragressiviteit (voor UniPilot Pro).

OPMERKING: Bij het aanmaken van een nieuw voertuigprofiel of het bewerken een bestaand voertuigprofiel, moet handmatig uitschakelen eerst worden ingesteld voordat u de automatische kalibratie uitvoert.

 - ◀ Nieuw ① – creëert een nieuw voertuigprofiel.
 - ◀ Laden – activeert het gemarkeerde voertuigprofiel.
 - ◀ Bewerken ② – hiermee kan de gebruiker de parameters van het actieve voertuigprofiel wijzigen waaronder wielbasis, rechte compensatierichting/-afstand van antenne, zijdelingse compensatierichting/-afstand van antenne, antennehoogte, rechte compensatierichting/-afstand van SCM Pro, zijdelingse compensatierichting/-afstand van SCM Pro, hoogte van SCM Pro en richting van SCM Pro en besturingstype
 - ◀ Kopiëren – kopieert het actieve voertuigprofiel
 - ◀ Automatische kalibratie ③ – begeleidt de gebruiker door het kalibratieproces voor het actieve voertuig. De kalibratiestappen leren het FieldPilot Pro-systeem of UniPilot Pro-systeem de kenmerken van het voertuig en de stappen zijn essentieel voor het bereiken van optimale controleprestaties.
 - ◀ Aanpassen – nadat het voertuig is gekalibreerd, zal het bij de meeste normale veldbewerkingen goed presteren. Maar in sommige situaties kan het nodig zijn de besturingsprestaties aan te passen om rekening te houden met veldomstandigheden, werktuigselectie, rijnsnelheid, enz. Via het scherm Voertuig aanpassen kan de gebruiker de besturingsprestaties van het voertuig beter afstemmen op deze gewijzigde omstandigheden.
 - Handmatig uitschakelen ④ – de limiet aanpassen waarbij FieldPilot Pro of UniPilot Pro wordt uitgeschakeld wanneer het stuurwiel handmatig wordt gedraaid.
 - ◀ Verwijderen – geeft de gebruiker de optie een voertuigprofiel dat niet langer nodig is te verwijderen. Het actieve voertuigprofiel kan niet worden verwijderd.

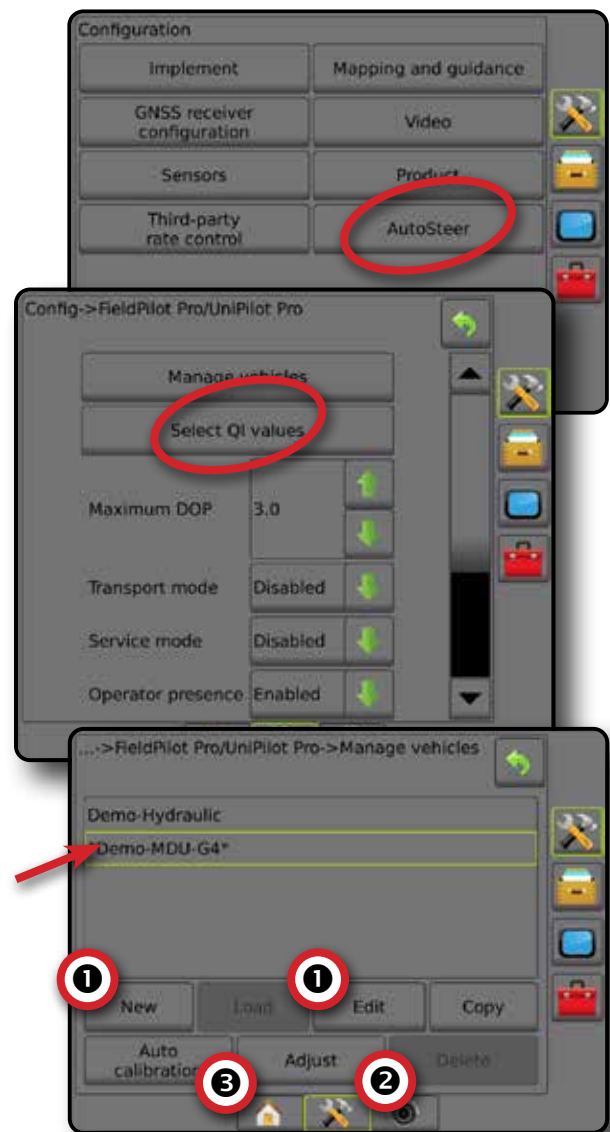
- ▶ Selecteer QI-waarden – hiermee kan de gebruiker de minimale kwaliteitsvereisten voor GNSS-positie (nauwkeurighedsniveau) configureren zodat FieldPilot Pro of Pro UniPilot geactiveerd en ingeschakeld kunnen blijven
- ▶ Maximale DOP – (vermindering van de precisie) stelt de maximumwaarde in voor de algemene kwaliteit van een GNSS-positie, gebaseerd op de satellietgeometrie die wordt gebruikt om het te berekenen.
Een waarde van 1 tot 2 is uitstekend, 2-5 is goed, 5-10 is matig, 10-20 is voldoende, en alles boven de 20 is slecht.
Voor een optimaal resultaat moet stuurhulp/automatisch sturen worden uitgevoerd wanneer de DOP beneden de 4 is.
- ▶ Transportmodus – wanneer dit is ingeschakeld zijn alle AutoSteer-functies uitgeschakeld en kunnen niet worden geactiveerd.
- ▶ Onderhoudsmodus – wanneer dit is ingeschakeld is wifi beschikbaar in de gehele volgende voedingscyclus, (alleen) zodat een technicus rechtstreeks verbinding kan maken met de SCM Pro voor onderhoudstaken
- ▶ Gebruikersaanwezigheid – schakelreactie gebruikersaanwezigheid instellen
 - Inschakelen – FieldPilot Pro of UniPilot Pro niet mogelijk wanneer de schakel op OPEN staat. Aanbevolen instelling ongeacht aan-/afwezigheid van de schakelreactie gebruikersaanwezigheid.
 - Uitschakelen – detectie gebruikersaanwezigheid is gedeactiveerd en heeft geen invloed op FieldPilot Pro of UniPilot Pro. Dit is een cruciale veiligheidsfunctie die alleen moet worden uitgeschakeld wanneer de machinefabrikant of TeeJet Technologies daartoe opdracht geeft.

4. Druk aan de zijkant op de pijl TERUG of het tabblad CONFIGURATIE om terug te keren naar het hoofdmenu van het configuratiescherm.

Actief voertuig

Het actieve voertuig wordt gemarkeerd met een aantal sterretjes (*). Dit is het voertuigprofiel dat het FieldPilot Pro-systeem of UniPilot Pro-systeem momenteel is geprogrammeerd om te gebruiken.

Afbeelding 4-26: FieldPilot Pro of UniPilot Pro startscherm voor instellingen



Hellingcorrectie

Wanneer een stuurbedieningsmodule (SCM) of een hellingcontrolemodule (TGM) aanwezig is, zijn de opties voor hellingcorrectie beschikbaar. Dit corrigeert het GNSS-sigitaal om te compenseren voor fouten in de GNSS-positie tijdens het werken op heuvelachtig of hellend terrein.

Voor gedetailleerde configuratie-instructies kunt u uw specifieke installatiehandleiding voor stuurhulp/automatisch sturen of hellingconfiguratie raadplegen.

1. Druk aan de zijkant op het tabblad CONFIGURATIE
2. Druk op **Hellingcorrectie**.
3. Selecteer of hellingcorrectie is in- of uitgeschakeld.
4. Wanneer het is ingeschakeld, selecteert u **Veldniveau** om de hellingcorrectie te kalibreren.
5. Druk aan de zijkant op de pijl TERUG of het tabblad CONFIGURATIE om terug te keren naar het hoofdmenu van het configuratiescherm.

OPMERKING: Als een FieldPilot of UniPilot wordt gebruikt, is er een hellingcontrolemodule ingebouwd in het systeem. Bij gebruik van een FieldPilot Pro of UniPilot Pro wordt de hellingcorrectie gekalibreerd onder Setup -> Configuratie -> AutoSteer -> Voertuigen beheren -> Aanpassen -> Hellingskalibratie.

OPMERKING: Antennehoogte moet eerst worden ingevoerd voordat de hellingkalibratie wordt uitgevoerd.

Afbeelding 4-27: Hellingcorrectie



Veldniveau is niet beschikbaar



Als het voertuig in beweging is, zal de optie voor veldniveau niet beschikbaar zijn. U dient het voertuig ten minste 10 seconden te stoppen voordat u de hellingcorrectie kunt gaan kalibreren.

Hellingcorrectie is niet beschikbaar

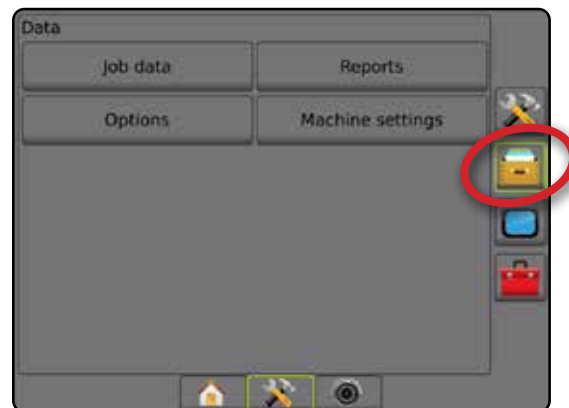
Als er geen SCM of TGM is aangesloten, zijn de configuratieopties niet beschikbaar. Bij gebruik van een FieldPilot Pro of UniPilot Pro wordt de hellingcorrectie gekalibreerd onder Setup -> Configuratie -> AutoSteer -> Voertuigen beheren -> Aanpassen -> Hellingskalibratie.

GEGEVENSBEHEER

De functie Gegevensbeheer regelt de overdracht, rapportage en het beheer van taakgegevens, het veranderen van taakmodus, en de overdracht en het beheer van de machine-instellingen.

1. Druk op het onderste tabblad van SYSTEEMCONFIGURATIE .
2. Druk aan de zijkant op het tabblad GEGEVENSBEHEER .
3. Kies uit:
 - ▶ Taakgegevens – wordt in de geavanceerde taakmodus gebruikt om taakgegevens over te dragen (verwijderen, importeren, exporteren) en te beheren (nieuwe taak aanmaken, taak verwijderen of de richtlijnen, grenzen, besproeiingsgegevens, de voorschriftenkaart en/of veelhoeken van een bepaalde taak kopiëren naar een nieuwe taak)
 - ▶ Rapporten – gebruikt voor het opstellen van taakrapporten en om deze op te slaan naar een USB-station
 - ▶ Opties – gebruikt om te kiezen tussen eenvoudige of geavanceerde taakmodus
 - ▶ Machine-instellingen – gebruikt om de machine-instellingen over te brengen (verwijderen, importeren, exporteren) en te beheren (nieuwe machine-instelling aanmaken, een machine-instelling kopiëren of verwijderen, de huidige machine-instelling opslaan in het geselecteerde bestand of de machine-instelling van het geselecteerde bestand openen)




Afbeelding 4-28: Opties voor gegevensbeheer



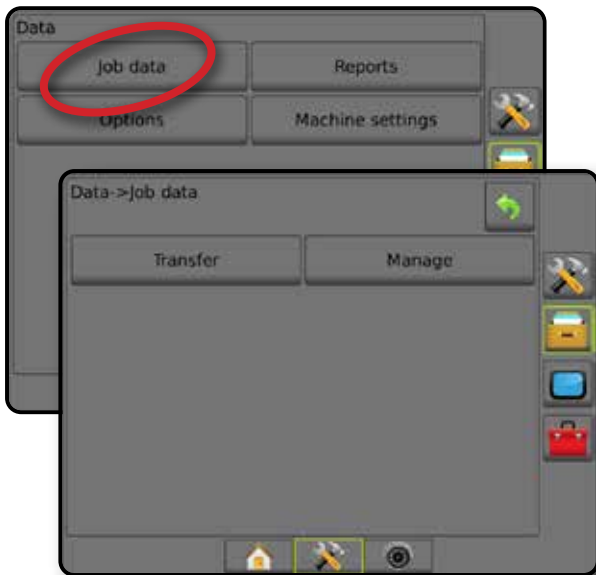
Taakgegevens

In de geavanceerde taakmodus worden opties voor taakgegevens gebruikt om taakgegevens over te brengen (verwijderen, importeren, exporteren) en te beheren (nieuwe taak aanmaken, taak verwijderen of richtlijnen, grenzen, besproeiingsgegevens, de voorschriftenkaart en/of veelhoeken van een bepaalde taak kopiëren naar een nieuwe taak).

Taakgegevens omvat:

- Taaknaam
 - Namen van cliënt, boerderij en veld
 - Grens (buiten, binnen)
 - Veelhoeken
 - Dekkingsgebied
 - Richtlijnen
 - Kaarten (dekking, voorschrift, bewerking, vooraf ingestelde doeldosering)
1. Druk aan de zijkant op het tabblad GEGEVENSBEHEER .
 2. Druk op **Taakgegevens**.
 3. Kies uit:
 - ▶ Overbrengen – in de geavanceerde taakmodus kunnen geselecteerde taken van of naar een USB-station gekopieerd worden. Ook kan een geselecteerde taak worden verwijderd
 - ▶ Beheren – in de geavanceerde taakmodus kan een nieuwe lege taak worden gecreëerd en richtlijnen, grenzen, besproeiingsgegevens, de voorschriftenkaart en/of veelhoeken van een bepaalde taak worden gekopieerd naar een nieuwe taak. Ook kan een geselecteerde taak worden verwijderd
 4. Druk aan de zijkant op de pijl TERUG  of het tabblad GEGEVENSBEHEER  om terug te gaan naar het hoofdscherm voor Gegevensbeheer.

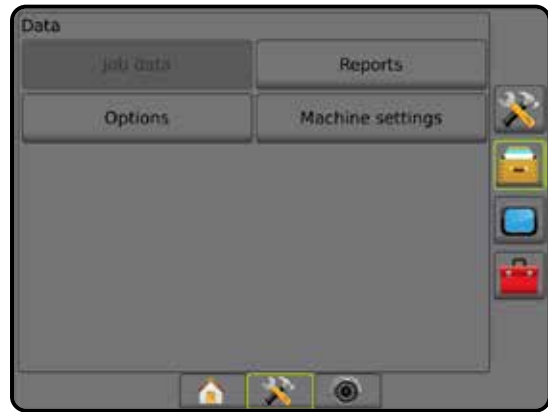
Afbeelding 4-29: Opties voor taakgegevens



Taakgegevens niet beschikbaar

In de eenvoudige taakmodus zijn er geen opties voor taakgegevens beschikbaar.

Afbeelding 4-30: Taakgegevens niet beschikbaar








Overbrengen

In de geavanceerde taakmodus kunnen op het overdrachtsscherm voor taakgegevens geselecteerde taken van of naar een USB-stick gekopieerd worden. Ook kan een geselecteerde taak worden verwijderd.

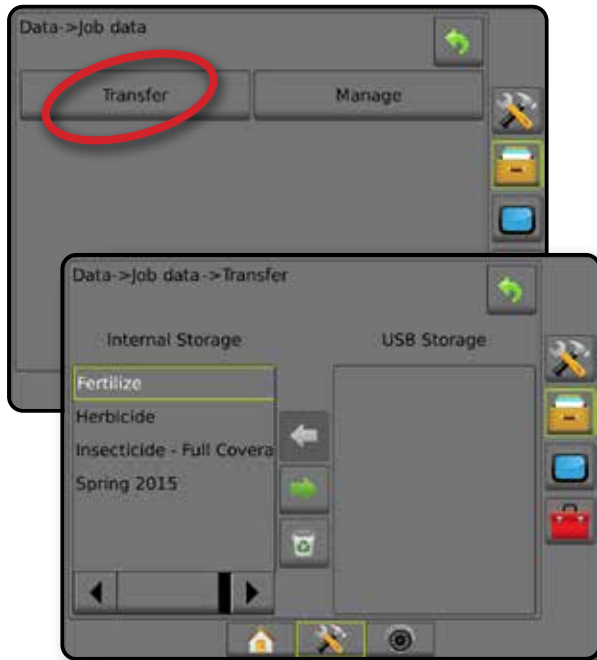
Taken die naar een USB-opslagapparaat worden gekopieerd, kunnen met behulp van Fieldware Link worden geopend en bijgewerkt. In Fieldware Link kan een gebruiker de gegevens van de cliënt, boerderij en het veld invoeren, en ook taken kopiëren/bewerken om de grenzen en richtlijnen ervan opnieuw te gebruiken. Vanuit Fieldware Link kunnen taken worden teruggezegt op een USB-opslagapparaat om te worden verplaatst naar de interne opslag van de console en gebruikt te worden.

OPMERKING: Wanneer een taak actief/gestart is, kunnen er geen overdrachtopties worden geselecteerd. Stop de huidige taak om deze functie in te schakelen.

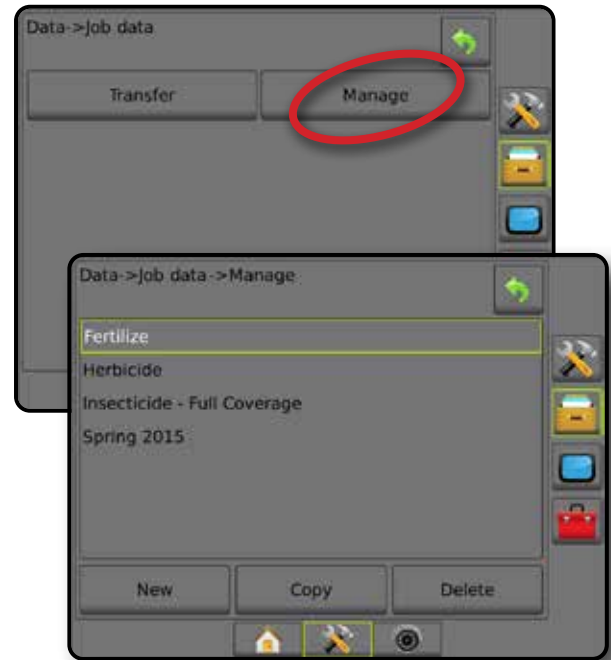
Taken die worden overgedragen naar een opslagapparaat worden uit de console verwijderd. Deze taken kunnen niet langer gebruikt worden.

1. Druk aan de zijkant op het tabblad GEGEVENSBEHEER .
2. Druk op **Taakgegevens**.
3. Druk op **Transfer**.
4. Kies uit:
 - ▶ Taakgegevens verplaatsen naar USB-opslag  – gebruikt om taakgegevens van interne opslag naar een USB-opslag te verplaatsen
 - ▶ Taakgegevens verplaatsen naar interne opslag  – gebruikt om taakgegevens van USB-opslag naar interne opslag te verplaatsen
 - ▶ Taakgegevens verwijderen  – gebruikt om taakgegevens uit de interne opslag te verwijderen
5. Druk aan de zijkant op de pijl TERUG  of het tabblad GEGEVENSBEHEER  om terug te gaan naar het hoofdscherm voor Gegevensbeheer.

Afbeelding 4-31: Taakgegevens – overbrengen






Afbeelding 4-32: Taakgegevens – beheren



Beheren

In de geavanceerde taakmodus kan het scherm voor het beheren van taakgegevens worden gebruikt om een nieuwe lege taak te creëren en richtlijnen, grenzen, besproeiingsgegevens en/of de voorschriftenkaart van een bepaalde taak te kopiëren naar een nieuwe taak. Ook kan een geselecteerde taak worden verwijderd.


OPMERKING: Wanneer een taak actief/gestart is, kunnen er geen beheeropties worden geselecteerd. Stop de huidige taak om deze functie in te schakelen.

1. Druk aan de zijkant op het tabblad GEGEVENSBEHEER .
2. Druk op **Taakgegevens**.
3. Druk op **Beheren**.
4. Kies uit:
 - ▶ Nieuw – gebruikt om een nieuwe, lege taak te creëren zonder gegevens over richtlijnen, grenzen, besproeiingsgegevens of voorschriftenkaart
 - ▶ Kopiëren – gebruikt om de gegevens over richtlijnen, grenzen, besproeiingsgegevens, voorschriftenkaart en/of veelhoeken te kopiëren naar een nieuwe taak
 - ▶ Verwijderen – gebruikt om de taakgegevens te verwijderen uit de interne opslag
5. Druk aan de zijkant op de pijl TERUG  of het tabblad GEGEVENSBEHEER  om terug te gaan naar het hoofdscherm voor Gegevensbeheer.

OPMERKING: Besproeiingsgegevens kopiëren wordt niet aanbevolen, omdat de gebruiker daardoor twee versies krijgt die kunnen worden gewijzigd. Bij het maken van een back-up van de gegevens kunt u de taak het beste overbrengen naar Fieldware Link en een back-up van de catalogus maken.

Taakgegevens kopiëren

In de geavanceerde taakmodus wordt de optie voor het kopiëren van taakgegevens gebruikt om taakgegevens te kopiëren (richtlijnen, grenzen, besproeiingsgegevens, voorschriftenkaart en/of veelhoeken) naar een nieuwe taak.

1. Druk aan de zijkant op het tabblad GEGEVENSBEHEER .
2. Druk op **Taakgegevens**.
3. Druk op **Beheren**.
4. Druk op **Kopiëren**.
5. Selecteer de richtlijnen, grenzen, besproeiingsgegevens, voorschriftenkaart en/of veelhoeken die u wilt kopiëren naar een nieuwe taak.
6. Druk op **Kopiëren**.
7. Geef de nieuwe taak een naam.
8. Druk op het pictogram ACCEPTEREN  om de nieuwe taak op te slaan of op het pictogram ANNULEREN  om het toetsenbord te verlaten zonder op te slaan.
9. Druk aan de zijkant op de pijl TERUG  of het tabblad GEGEVENSBEHEER  om terug te gaan naar het hoofdscherm voor Gegevensbeheer

Afbeelding 4-33: Taakgegevens – gegevens kopiëren










Rapporten





Rapporten bieden opties waarmee een rapport van de taakgegevens kan worden gegenereerd in drie verschillende indelingen.

OPMERKING: Als de eenvoudige taakmodus is geselecteerd op de Optiespagina, dan kan alleen de huidige taak worden opgeslagen.

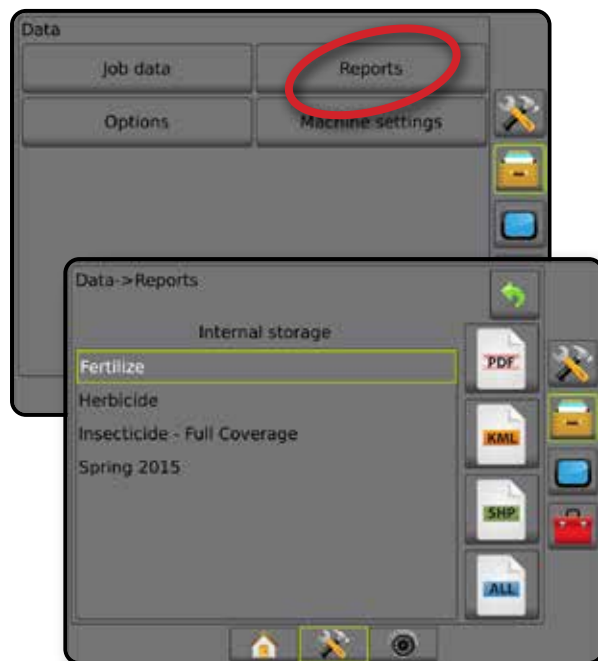
Als er een taak actief of gestart is, dan zijn er geen rapporten beschikbaar voor selectie. Stop de huidige taak om deze functie in te schakelen.

Wanneer u een taak afsluit terwijl er een USB-stick op de console is aangesloten, kunt u een rapport van de huidige taak maken.

1. Druk aan de zijkant op het tabblad GEGEVENSBEHEER .
2. Druk op **Rapporten**.
3. Sluit een USB-station aan op de console.
4. Kies de taak die u wilt opslaan.
5. Selecteer:
 - ▶ PDF  – rapport om af te drukken
 - ▶ KML  – Google Earth-kaart
 - ▶ SHP  – ESRI-vormgegevens
 - ▶ ALL  – alle beschikbare bestandstypen
6. Druk aan de zijkant op de pijl TERUG  of het tabblad GEGEVENSBEHEER  om terug te gaan naar het hoofdscherm voor Gegevensbeheer.

OPMERKING: De bestandspictogrammen     of -knoppen zijn niet beschikbaar voor selectie (grijs) totdat er op de juiste manier een USB-station is geplaatst.

Afbeelding 4-34: Rapporten – geavanceerde taakmodus



Afbeelding 4-35: Rapporten – eenvoudige taakmodus





Opties (taakmodus)

Via Opties kan de gebruiker kiezen tussen een Eenvoudige of Geavanceerde taakmodus.

OPMERKING: Wanneer er een taak actief of gestart is, kan de taakmodus niet gewijzigd worden. Stop de huidige taak om deze functie in te schakelen.



WAARSCHUWING! Als u de taakmodus wijzigt, worden alle interne taakgegevens gewist.

1. Druk aan de zijkant op het tabblad GEGEVENSBEHEER .
2. Druk op **Opties**.
3. Druk op de pijl OMLAAG  om de optielijst te openen.
4. Selecteer:
 - ▶ Eenvoudig – alleen het ingesloten gebied en het dekkingsgebied worden weergegeven op het startscherm. Alleen de huidige taak kan worden opgeslagen in Rapporten. Gebruik in combinatie met Fieldware Link is niet beschikbaar.
 - ▶ Geavanceerd – op elk gegeven moment zal er meer dan één taak tegelijkertijd beschikbaar zijn. Op het startscherm worden namen voor cliënt, boerderij, veld- en taaknamen, ingesloten gebieden en dekkingsgebieden, werktijd en afstand van geselecteerde taak weergegeven. Alle opgeslagen taakprofielen kunnen via Gegevens -> Rapporten als een pdf-, shp- of kml-bestand worden geëxporteerd naar een USB-station.
 - Informatie over cliënt, boerderij en veld evenals voorschriftenkaarten kunnen alleen via Fieldware Link worden ingevoerd. Een taaknaam kan alleen worden bewerkt met behulp van Fieldware Link.
 - In Fieldware Link kan een gebruiker taken kopiëren voor hergebruik van de richtlijnen, grenzen, besproeiingsgegevens, voorschriftenkaarten en/of veelhoeken. Dit kan worden gedaan via Fieldware Link of via Gegevens -> Taakgegevens -> Beheren in de console.

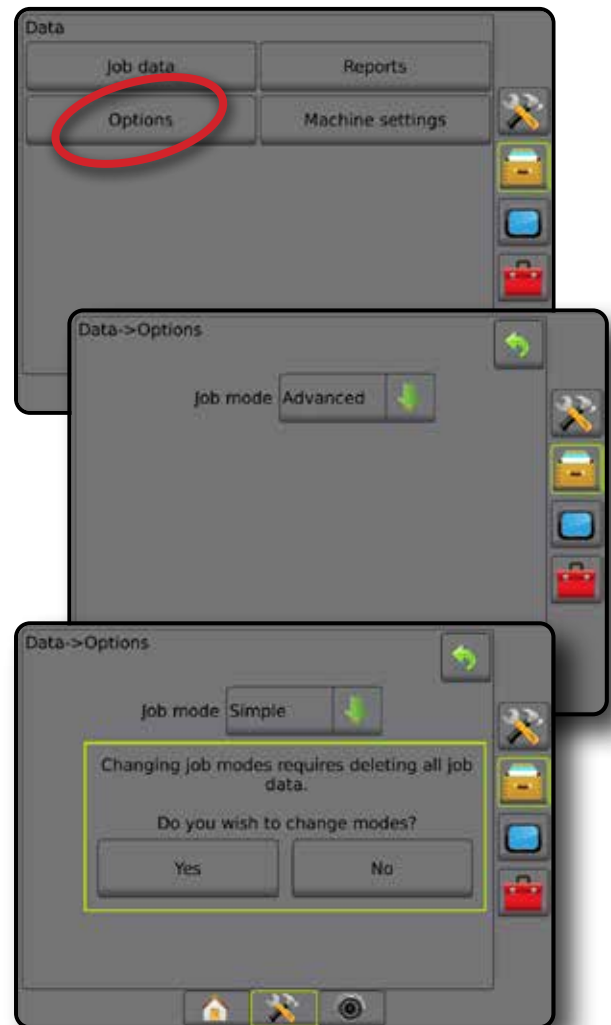
5. "Taakmodi veranderen vereist het verwijderen van alle taakgegevens. Wilt u de modi veranderen?"

Druk op:

- ▶ Ja – om de wijzigingen door te voeren
- ▶ Nee – om de huidige instelling(en) te behouden

6. Druk aan de zijkant op de pijl TERUG  of het tabblad GEGEVENSBEHEER  om terug te gaan naar het hoofdscherm voor Gegevensbeheer.

Afbeelding 4-36: Opties – taakmodus wijzigen






Machine-instellingen

Het menu Machine-instellingen wordt gebruikt voor het creëren en beheren van individuele machineprofielen, waarin de configuratie van de console op een bepaalde configuratie van voertuig/apparatuur opgeslagen zijn. Elk machineprofiel bevat de instellingen die in gebruik waren op het moment dat het profiel werd aangemaakt, zodat de klant die precieze configuratie later weer kan oproepen. Machineprofielen kunnen worden gebruikt om instellingen over te brengen naar een andere console van hetzelfde merk en model met dezelfde aangesloten hardware.

De machine-instellingen omvatten:

- Werktuiginstellingen
- Instellingen voor AutoSteer/Hellingcorrectie
- Instellingen voor doseringscontrole
- Taakspecifieke instellingen (inclusief bewerkingsdosering, toepassingstype en productkanaaltoewijzingen)

OPMERKING: Niet alle instellingen worden opgeslagen als onderdeel van de machine-instellingen. Raadpleeg de bijlage "Menu-instellingen voor Matrix Pro GS Console" voor meer informatie.

1. Druk aan de zijkant op het tabblad GEGEVENSBEHEER .
2. Druk op **Machine-instellingen**.
3. Kies uit:
 - ▶ Overbrengen – gebruikt voor het overbrengen van geselecteerde machine-instellingen van of naar een USB-station, en voor het verwijderen van machine-instellingen
 - ▶ Beheren – gebruikt voor het creëren van nieuwe lege machine-instellingen, het kopiëren van geselecteerde machine-instellingen naar nieuwe machine-instellingen, het verwijderen van geselecteerde machine-instellingen, het opslaan van de huidige machine-instellingen naar de geselecteerde machine-instellingen, of het opslaan van de geselecteerde machine-instellingen naar de huidige instellingen
4. Druk aan de zijkant op de pijl TERUG  of het tabblad GEGEVENSBEHEER  om terug te gaan naar het hoofdscherm voor Gegevensbeheer.

Afbeelding 4-37: Machine-instellingen







Overbrengen



Het overdrachtsscherm voor machine-instellingen wordt gebruikt voor het overbrengen van geselecteerde machine-instellingen van of naar een USB-station, en voor het verwijderen van machine-instellingen.

Machine-instellingen die naar een USB-opslagapparaat worden overgebracht, kunnen worden geopend en bijgewerkt met behulp van Fieldware Link. Vanuit Fieldware Link kunnen machine-instellingen worden teruggeplaatst op een USB-opslagapparaat, zodat ze weer in de interne opslag van de console kunnen worden geplaatst om opnieuw gebruikt te worden.

OPMERKING: Niet alle machine-instellingen die worden opgeslagen, kunnen in Fieldware Link worden bewerkt. Raadpleeg de bijlage "Menu-instellingen voor Matrix Pro GS Console" voor meer informatie.



Machine-instellingen die worden overgezet naar een opslagapparaat worden uit de console verwijderd. Deze taken kunnen niet langer gebruikt worden.

1. Druk aan de zijkant op het tabblad GEGEVENSBEHEER .
2. Druk op **Machine-instellingen**.
3. Druk op **Transfer**.
4. Kies uit:
 - ▶ Machine-instellingen verplaatsen naar USB-opslag  – gebruikt om de machine-instellingen vanuit de interne opslag te verplaatsen naar de USB-opslag
 - ▶ Machine-instellingen verplaatsen naar interne opslag  – gebruikt om de machine-instellingen vanaf de USB-opslag te verplaatsen naar de interne opslag
 - ▶ Machine-instellingen verwijderen  – gebruikt om de machine-instellingen te verwijderen uit de interne opslag of uit de USB-opslag

5. Druk aan de zijkant op de pijl TERUG  of het tabblad GEGEVENSBEHEER  om terug te gaan naar het hoofdscherm voor Gegevensbeheer.

Afbeelding 4-38: Machine-instellingen – overbrengen



5. Druk aan de zijkant op de pijl TERUG  of het tabblad GEGEVENSBEHEER  om terug te gaan naar het hoofdscherm voor Gegevensbeheer.


Afbeelding 4-39: Machine-instellingen – beheren



Beheren





Het scherm voor het beheren van machine-instellingen wordt gebruikt voor het creëren van nieuwe lege machine-instellingen, het kopiëren van geselecteerde machine-instellingen naar nieuwe machine-instellingen, het verwijderen van geselecteerde machine-instellingen, het opslaan van de huidige machine-instellingen naar de geselecteerde machine-instellingen, of het opslaan van de geselecteerde machine-instellingen naar de huidige instellingen.

OPMERKING: Niet alle instellingen worden opgeslagen als onderdeel van de machine-instellingen. Raadpleeg de bijlage "Menu-instellingen voor Matrix Pro GS Console" voor meer informatie.

1. Druk aan de zijkant op het tabblad GEGEVENSBEHEER .
2. Druk op **Machine-instellingen**.
3. Druk op **Beheren**.
4. Kies uit:
 - ▶ Nieuw – gebruikt om nieuwe machine-instellingen te creëren zonder informatie over gerelateerde werktuigen
 - ▶ Kopiëren – gebruikt om de geselecteerde machine-instellingen te kopiëren naar nieuwe machine-instellingen
 - ▶ Verwijderen – gebruikt om de geselecteerde machine-instellingen uit de interne opslag te verwijderen
 - ▶ Opslaan – gebruikt om de huidige machine-instellingen op te slaan in de geselecteerde machine-instellingen
 - ▶ Laden – gebruikt om de geselecteerde machine-instellingen te laden naar de huidige instellingen

Machineprofiel kopiëren

De optie voor het kopiëren van een machineprofiel wordt gebruikt om het geselecteerde machineprofiel te kopiëren zodat het bij later gebruik weer kan worden opgeroepen. Machineprofielen kunnen worden gebruikt om instellingen over te brengen naar een andere console van hetzelfde merk en model met dezelfde aangesloten hardware.



1. Druk aan de zijkant op het tabblad GEGEVENSBEHEER .
2. Druk op **Machine-instellingen**.
3. Druk op **Beheren**.
4. Selecteer het machineprofiel dat u wilt kopiëren naar een nieuw profiel.
5. Druk op **Kopiëren**.
6. Geef het nieuwe profiel een naam.
7. Druk op het pictogram ACCEPTEREN  om het nieuwe profiel op te slaan of op het pictogram ANNULEREN  om het toetsenbord te verlaten zonder op te slaan.
8. Druk aan de zijkant op de pijl TERUG  of het tabblad GEGEVENSBEHEER  om terug te gaan naar het hoofdscherm voor Gegevensbeheer

Afbeelding 4-40: Machine-instellingen – profiel kopiëren

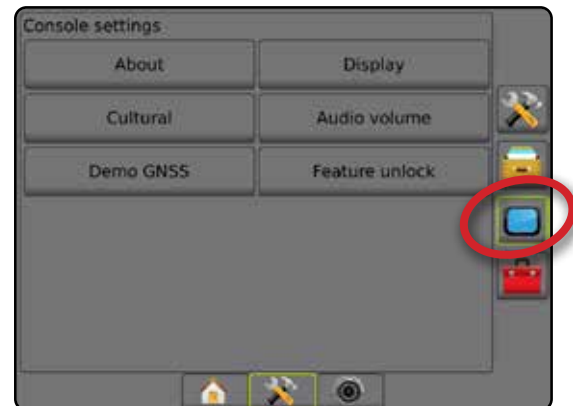


CONSOLE

De consoleconfiguratie wordt gebruikt voor het configureren van de beeldscherminstellingen en lokale instellingen, het ontgrendelen van geavanceerde functies en het afspelen van GNSS-voorbeeldgegevens. Informatie over andere apparaten die aan het systeem zijn gekoppeld, vindt u in de rubriek 'Over'.

1. Druk op het onderste tabblad van **SYSTEMCONFIGURATIE** .
2. Druk aan de zijkant op het tabblad **CONSOLE** .
3. Kies uit:
 - ▶ **Over** – gebruikt om de versie te tonen van de systeemsoftware en de softwareversies van de op de CAN-bus aangesloten modules
 - ▶ **Beeldscherm** – gebruikt om het kleurenschema en de LCD-helderheid in te stellen, om de beschikbaarheid van screenshots te configureren en om het touchscreen te kalibreren
 - ▶ **Lokaliseren** – gebruikt om de instellingen voor eenheden, taal en tijdzone te configureren
 - ▶ **Audiovolume** – gebruikt om het geluidsniveau van de luidspreker aan te passen
 - ▶ **Demo GNSS** – gebruikt om gesimuleerde GNSS-gegevens af te spelen
 - ▶ **Functie ontgrendelen** – gebruikt voor het ontgrendelen van geavanceerde functies




Afbeelding 4-41: Console-opties



Over

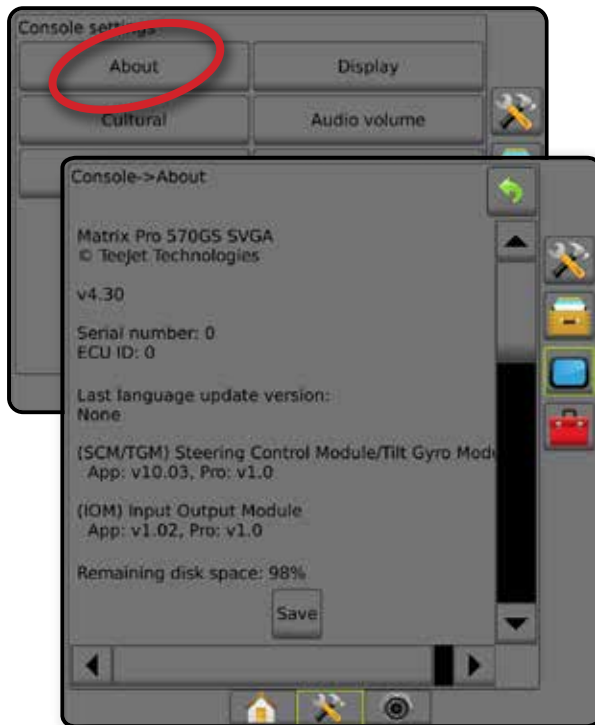
Het scherm Over/Opslaan wordt gebruikt om de versie te tonen van de systeemsoftware en de softwareversies van de op de CAN-bus aangesloten modules.

Om sneller hulp te kunnen bieden bij eventuele problemen in het veld, kan een gebruiker met de knop Opslaan een tekstbestand met informatie over de huidige software downloaden naar een USB-station en het bestand vervolgens via de mail naar de hulpdienst zenden.

1. Druk op de zijkant op het tabblad CONSOLE .
2. Druk op **Over**.
3. Kies uit:
 - ▶ Bekijk gegevens waaronder serienummer van het apparaat, de softwareversie en de aangesloten modules
 - ▶ Plaats een USB-station in de console, en druk op **Opslaan** om de gegevens uit 'Over' op te slaan naar de USB-stick. Het bericht 'Versiegegevens opgeslagen op USB-station' bevestigt dat de informatie is opgeslagen.
4. Druk aan de zijkant op de pijl TERUG  of het tabblad CONSOLE  om terug te keren naar het hoofdmenu van de console-instellingen.




OPMERKING: De optie **Opslaan** is niet beschikbaar voor selectie (grijs) totdat er op de juiste manier een USB-station is geplaatst.

Afbeelding 4-42: Opties voor Over



Beeldscherm

Beeldscherm wordt gebruikt om het kleurenschema en de LCD-helderheid in te stellen, om de beschikbaarheid van screenshots te configureren en om het touchscreen te kalibreren.




1. Druk aan de zijkant op het tabblad CONSOLE .
2. Druk op **Beeldscherm**.
3. Kies uit:
 - ▶ Kleurenschema – gebruikt om het kleurenschema te kiezen dat het gemakkelijkst is om te lezen
 - ▶ LCD-helderheid – wordt gebruikt om de helderheid van het beeldscherm van de console te wijzigen
 - ▶ Nachtmodus - gebruikt om het scherm donkerder te maken om het nachtgebruik ervan te verbeteren. Instellingen wijzigen gebruikersinterface kleurenschema naar Stijl 2 en LCD-helderheid naar 20%. Uitschakelen om terug te keren naar het vorige gebruikersinterface kleurenschema en LCD-helderheidsinstellingen.
 - ▶ Screenshot – gebruikt om schermafbeeldingen op te slaan op een USB-station
 - ▶ Schermkalibratie – gebruikt om het touchscreen te kalibreren
4. Druk aan de zijkant op de pijl TERUG  of het tabblad CONSOLE  om terug te keren naar het hoofdmenu van de console-instellingen.

Afbeelding 4-43: Beeldschermopties



Lokaliseren

Lokaliseren wordt gebruikt om de instellingen voor eenheden, taal en tijdzone te configureren.






1. Druk aan de zijkant op het tabblad CONSOLE .
2. Druk op **Lokaliseren**.
3. Kies uit:
 - ▶ Eenheden – gebruikt om de maateenheden van het systeem te bepalen
 - ▶ Taal – gebruikt om de systeemtaal te selecteren
 - ▶ Tijdzone – gebruikt om de lokale tijdzone in te stellen
4. Druk aan de zijkant op de pijl TERUG  of het tabblad CONSOLE  om terug te keren naar het hoofdmenu van de console-instellingen.

Afbeelding 4-44: Opties voor lokaliseren

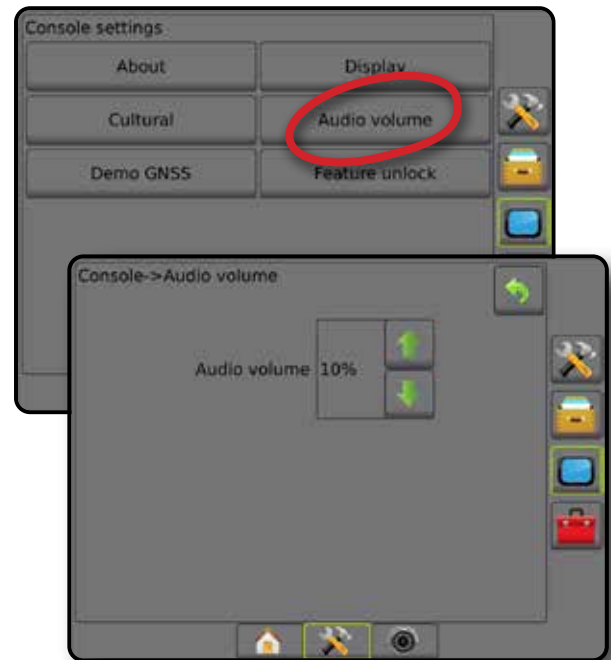


Audiovolume

Audiovolume wordt gebruikt om het geluidsniveau van de luidspreker aan te passen.

1. Druk op het tabblad CONSOLE .
2. Druk op **Audiovolume**.
3. Druk op:
 - ▶ Pijl OMHOOG  om het volume te verhogen
 - ▶ Pijl OMLAAG  om het volume te verlagen
4. Druk aan de zijkant op de pijl TERUG  of het tabblad CONSOLE  terug te keren naar het hoofdmenu van de console-instellingen.




Afbeelding 4-45: Opties voor audiovolume



Demo GNSS

Demo GNSS wordt gebruikt om te beginnen met het afspelen van een gesimuleerd GNSS-signaal.

WAARSCHUWING! Deze tool schakelt de inkomende GNSS-posities uit en begint gesimuleerde gegevens af te spelen. Om de echte GNSS-functie te herstellen, dient de console opnieuw opgestart te worden.

1. Druk aan de zijkant op het tabblad CONSOLE .
2. Druk op **Demo GNSS**.
3. Druk op **Start**.
4. Druk aan de zijkant op de pijl TERUG  of het tabblad CONSOLE  om terug te keren naar het hoofdmenu van de console-instellingen.




OPMERKING: Om de echte GNSS-functie te herstellen, dient de console opnieuw opgestart te worden.

Afbeelding 4-46: Demo GNSS



Demo GNSS herstarten

Demonstratie GNSS kan opnieuw worden gestart.

1. Druk aan de zijkant op het tabblad CONSOLE .
2. Druk op **Demo GNSS**.
3. Druk op **Herstarten**.
4. Druk aan de zijkant op de pijl TERUG  of het tabblad CONSOLE  om terug te keren naar het hoofdmenu van de console-instellingen.



Afbeelding 4-47: Demo GNSS herstarten



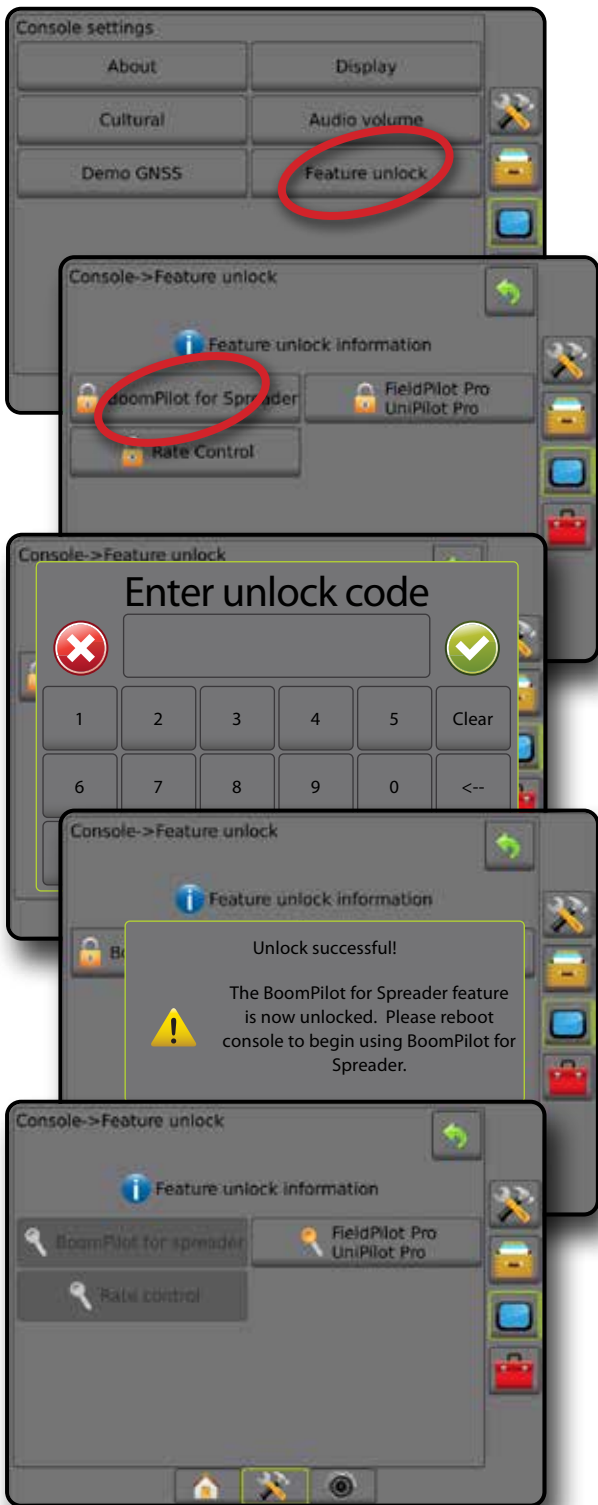
Functie ontgrendelen

Functie ontgrendelen wordt gebruikt voor het ontgrendelen van geavanceerde functies.

OPMERKING: De ontgrendelingscode is uniek voor elke console. Neem contact op met de Klantenservice van TeeJet Technologies. Als een functie eenmaal is ontgrendeld blijft deze ontgrendeld, tenzij de console volledig gereset wordt.

1. Druk aan de zijkant op het tabblad CONSOLE .
2. Druk op **Functie ontgrendelen**.
3. Druk op de knop voor de vergrendelde functie , voor de vergrendelde functie:
 - BoomPilot voor spuitmachine – biedt bewerkingsopties voor de spuitmachine als deze wordt gebruikt in combinatie met een compatibel spuitwerktuig
 - FieldPilot Pro/UniPilot Pro – maakt AutoSteer-opties mogelijk bij het gebruik van een SCM Pro
 - Doseringscontrole van derden – biedt opties voor doseringscontrole als het wordt gebruikt in combinatie met een compatibele doseringscontrole van derden
4. Voer ontgrendelingscode in indien vereist.
5. Start de console opnieuw.

Afbeelding 4-48: Functie ontgrendeld

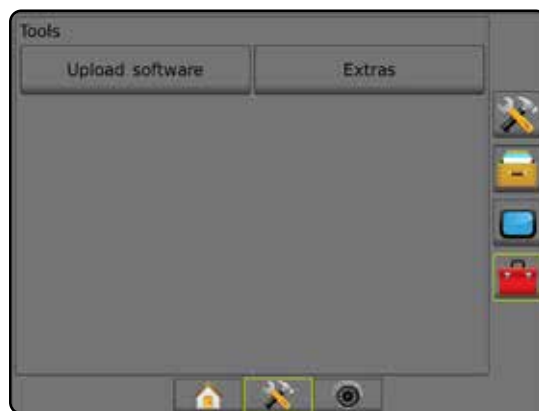


INSTRUMENTEN

De functie Instrumenten wordt gebruikt voor het uploaden van software-updates voor systeemapparaten, en om verschillende berekeningen uit te voeren op een calculator of een eenhedenomzetter.

1. Druk op het onderste tabblad van **SYSTEEMCONFIGURATIE**.
2. Druk aan de zijkant op het tabblad **INSTRUMENTEN**.
3. Kies uit:
 - Software uploaden – gebruikt voor het uploaden van software-updates voor systeemapparaten vanaf een USB-station.
 - Extra's – opent de calculator en eenhedenomzetter

Afbeelding 4-49: Opties voor instrumenten



Software uploaden

Het scherm Software uploaden wordt gebruikt voor het uploaden van software-updates voor systeemapparaten vanaf een USB-station.


OPMERKING: Beschikbaarheid van deze functie is afhankelijk van de softwareversie.

1. Druk aan de zijkant op het tabblad **INSTRUMENTEN**.
2. Druk op **Software uploaden**.
3. Plaats de USB-stick met software-updates in de console.
4. Druk op de Apparaat pijl **OMLAAG** en selecteer het apparaat waarvoor de software zal worden bijgewerkt.
5. Druk op de Software pijl **OMLAAG** en selecteer de software-update die naar het apparaat moet worden geüpload.
6. Druk op **Upload starten**.
7. Druk desgevraagd op **OK**.
8. Druk aan de zijkant op de pijl **TERUG** om terug te keren naar het scherm Instrumenten, of druk aan de zijkant op het tabblad **CONSOLE** om terug te keren naar het hoofdmenu van de console-instellingen.

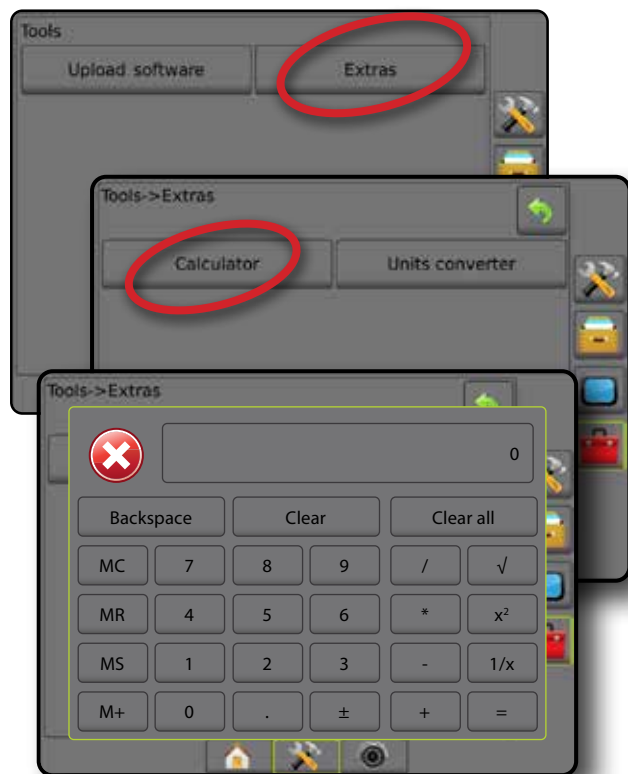
Afbeelding 4-50: Software uploaden



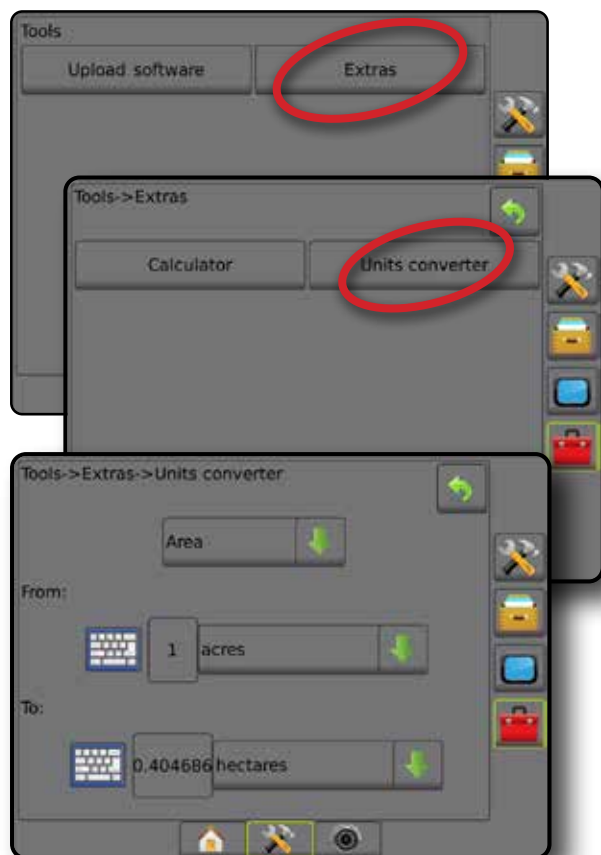
Extra's

1. Druk aan de zijkant op het tabblad INSTRUMENTEN 
2. Druk op **Extra's**.
3. Kies uit:
 - ▶ Calculator – gebruikt voor wiskundige berekeningen
 - ▶ Eenhedenomzetter – gebruikt voor het uitvoeren van eenheidconversies voor oppervlakte, lengte, volume, druk, massa, temperatuur of hoek

Afbeelding 4-51: Calculator



Afbeelding 4-52: Eenheden omzetter







HOOFDSTUK 5 – CONFIGURATIE VOOR DE GNSS-ONTVANGER

De configuratie voor de GNSS-ontvanger wordt gebruikt om het GNSS-type, -poort, PRN en overige GNSS-parameters in te stellen, evenals voor het bekijken van GNSS-statusgegevens.

Configuratie van GNSS-ontvanger

OPMERKING: Deze instellingen zijn vereist voor doseringscontrole, stuurhulp/automatisch sturen, de bediening van de hellingsensor, evenals de juiste bediening van het werktuig.

1. Druk aan de zijkant op het tabblad CONFIGURATIE .
2. Druk op **Configuratie van GNSS-ontvanger**.
3. Kies uit:
 - ▶ GNSS-type – ingesteld om GNSS-brontransmissies te accepteren: GPS, GLONASS, of SBAS (met of zonder DGPS vereist).
 - ▶ GNSS-poort – stelt de GNSS-communicatiepoort in: intern of extern
 - ▶ GNSS-transmissiesnelheid – gebruikt voor het instellen van de baudsnelheid van de GNSS-poort en de frequentie van NMEA-berichten die beschikbaar zijn op de RS232-poort van de console.
 - ▶ GNSS-statusinformatie – toont huidige baudsnelheid, status baudsnelheid, GNSS-statusinformatie: GGA/VTG (datasnelheden), aantal satellieten, HDOP, PRN, GGA-kwaliteit, ontvanger, versie van de ontvanger, UTM-zone, en correctiemodel
 - ▶ Programmeren – voor directe programmering van de GNSS-ontvanger via een opdrachtregelinterface. Deze functie is alleen bedoeld voor ondersteuningstechnici van TeeJet. Gebruik is voor eigen risico!
 - ▶ PRN – selecteert de eerste van twee mogelijke SBAS PRN's die SBAS-correctiegegevens kunnen leveren.
 - ▶ Alternatieve PRN – hiermee kan een tweede SBAS PRN worden geselecteerd om correctiegegevens te leveren
 - ▶ Refresh GNSS positiekноп weergeven – bepaalt of de refresh GNSS positiekноп beschikbaar is op de navigatieschermen
4. Druk op het pijltje VOLGENDE PAGINA  om de geselecteerde specifieke GNSS-opties te configureren.
5. Druk aan de zijkant op de pijl TERUG  of het tabblad CONFIGURATIE  om terug te keren naar het hoofdmenu van het configuratiescherm.

Afbeelding 5-1: GNSS-opties

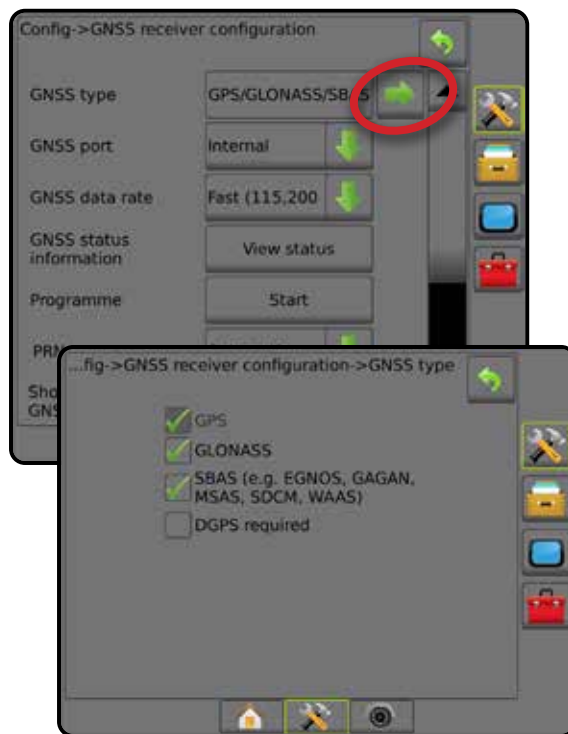


GNSS-type

Via dit menu kan de gebruiker de vereisten van de GGA-gegevens die worden ontvangen door de software specificeren op basis van het gegevensveld GGA-kwaliteitsindicator. Deze selecties bepalen welke opdrachten worden gestuurd om de interne ontvanger te programmeren voor gebruik.

- GPS – niet-gecorrigeerde signalen van het GPS-systeem
 - GLONASS – niet-gecorrigeerde signalen van het GLONASS-systeem
 - SBAS (bv. EGNOS, GAGAN, MSAS, SDCM, WAAS) – differentieel gecorrigeerde signalen van het SBAS-systeem
 - DGPS vereist – differentieel gecorrigeerde GPS-signalen
1. Druk op de pijl VOLGENDE PAGINA ➡ voor de lijst met opties.
 2. Selecteer:
 - ▶ GPS – niet-gecorrigeerde positiegegevens van een enkel punt op basis van alleen GPS met een GGA QI van "1" worden geaccepteerd.
OPMERKING: GPS wordt altijd geselecteerd.
 - ▶ GPS+GLONASS – niet-gecorrigeerde positiegegevens van een enkel punt op basis van GPS en GLONASS met een GGA QI van "1" worden geaccepteerd.
 - ▶ GPS+SBAS – niet-gecorrigeerde of SBAS-gecorrigeerde positiegegevens worden geaccepteerd - GGA QI van "1" of "2" (3, 4 en 5 worden eveneens geaccepteerd).
 - ▶ GPS+GLONASS+SBAS – niet-gecorrigeerde of SBAS-gecorrigeerde positiegegevens worden geaccepteerd - GGA QI van "1" of "2" (3, 4 en 5 worden eveneens geaccepteerd).
 - ▶ GPS+GLONASS+SBAS+DGPS – alleen GGA-gegevens met een QI-waarde van "2" of hoger worden geaccepteerd (3, 4 en 5 worden eveneens geaccepteerd).
OPMERKING: Als deze instelling is aangevinkt, worden alle inventarisatie-, toepassings- en navigatiefuncties op de console gestopt wanneer de GGA QI-waarde daalt onder "2".
 3. Verlaat dit scherm om te beginnen met het initialiseren van de GNSS-ontvanger. Dit duurt ongeveer een minuut, en de console zal niet reageren totdat het is voltooid.

Afbeelding 5-2: GNSS-type



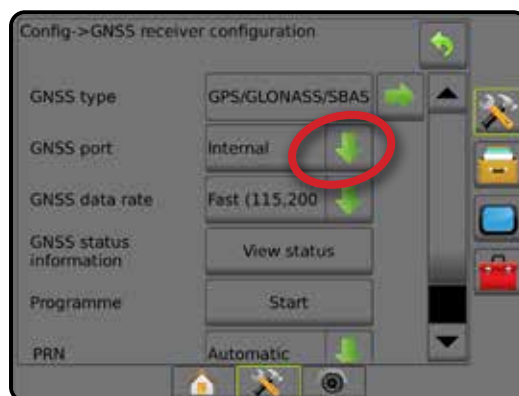
GNSS-poort

De COM-poort kan worden ingesteld op "Intern" voor gebruik met de interne GNSS-ontvanger (indien aanwezig) en wordt uitgezonden. U kunt ook kiezen voor "Extern" zodat externe GNSS-gegevens worden ontvangen.

1. Druk op de pijl OMLAAG ▼ om de optielijst te openen.
2. Selecteer:
 - ▶ Intern – gebruikt positiegegevens van de interne GNSS-ontvanger; deze NMEA-gegevens worden verzonden via de seriële RS-232 "Poort A" van de Matrix-kabelboom met de geselecteerde GNSS-transmissiesnelheid
 - ▶ Extern – gebruikt positiegegevens van een extern aangesloten GNSS-ontvanger die is bevestigd aan de seriële RS-232 "Poort A" van de Matrix-kabelboom

OPMERKING: Een externe ontvanger moet werken met TerraStar-, OmniStar HP/XP- of RTK-positiegegevens.

Afbeelding 5-3: GNSS-poort



Minimum configuratievereisten voor externe ontvanger

Voordat de console wordt aangesloten op en werkt met een externe GNSS-ontvanger, moet aan de volgende minimale configuratievereisten worden voldaan.

Instellingen voor seriële poort

Baudsnelheid:	niet toegestaan onder 38.400
Aanbevolen	38.400, 56.000, 57.600, 76.800 of 115.200
FieldPilot Pro/ UniPilot Pro	115.200
Gegevensbits:	8
Pariteit:	Geen
Stopbits:	1

Vereisten voor verbinding met seriële poort

Mannelijke 9-pins RS-232 seriële kabel

OPMERKING: Er is mogelijk een nulmodemadapter vereist, afhankelijk van de uitgaande stekker van de ontvanger.

NMEA-reeksen

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

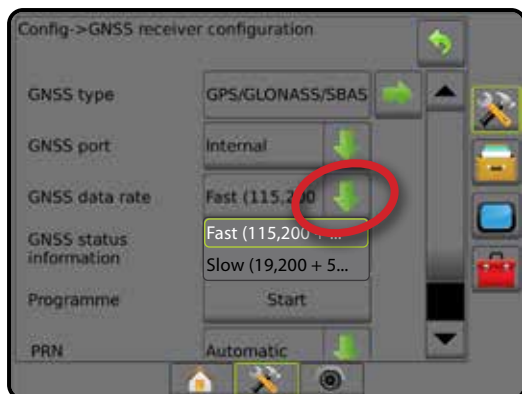
GNSS-transmissiesnelheid

Bij gebruik van de interne GNSS-ontvanger stelt de GNSS-transmissiesnelheid de baudsnelheid in van de GNSS-poort en de frequentie van NMEA-berichten die beschikbaar zijn op de RS232-poort van de console.

OPMERKING: FieldPilot Pro/UniPilot Pro vereisen de instelling Snel; daarom zijn opties niet beschikbaar als FieldPilot Pro/UniPilot Pro is ontgrendeld.

- Druk op de pijl OMLAAG ↓ om de optielijst te openen.
- Selecteer:
 - ▶ Snel (115.200 + 10 Hz) – 115.200 baudsnelheid, GGA @ 10 Hz, VTG @ 10 Hz, ZDA @ 1 Hz
 - ▶ Langzaam (19.200 + 5 Hz) – 19.200 baudsnelheid, GGA @ 5 Hz, VTG @ 5 Hz, ZDA @ 1 Hz

Afbeelding 5-4: GNSS-transmissiesnelheid



GNSS-statusinformatie

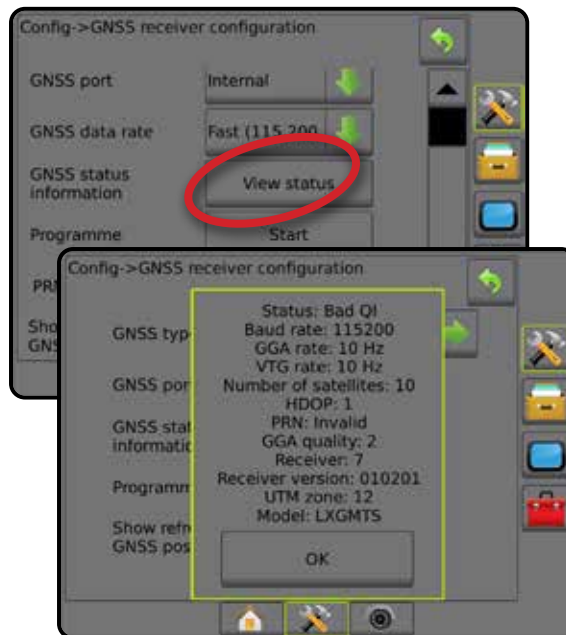
De GNSS-statusinformatie toont een momentopname van de huidige GNSS-statusinformatie.

- Druk op **Status bekijken**.
- Bekijk onder meer de volgende gegevens:
 - ◀ Baudsnelheid – de huidige status van de GNSS
 - ◀ Status baudsnelheid – de snelheid waarmee informatie wordt overgebracht/gecommuniceerd.

OPMERKING: voor sommige softwareversies kan een minimale baudsnelheid vereist zijn om de beste prestaties te verzekeren.
 - ◀ GGA/VTG/TCP-datasnelheden – het aantal GNSS-posities per seconde.
 - ◀ Aantal satellieten – aantal beschikbare GNSS-satellieten (er zijn minimaal 4 vereist voor DGPS)
 - ◀ HDOP – een meting van de geometriesterkte van de satellieten in het horizontale vlak. Een HDOP-waarde van minder dan 2 is gewenst.
 - ◀ PRN – het ID van de huidige DGPS-satelliet
 - ◀ GGA-kwaliteit – een indicatie van de huidige kwaliteit van het GNSS-signaal (zie de tabel met GGA-vereisten)
 - ◀ Ontvanger – de huidige indicator van de ontvanger
 - ◀ Ontvangerversie – de softwareversie die op de ontvanger is geïnstalleerd
 - ◀ UTM-zone – de zone waar u zich op dit moment bevindt (zie "UTM-coördinaten en -zones" in deze handleiding)
 - ◀ Model – de correctiemodellen die beschikbaar zijn om te worden gebruikt met de huidige configuratie van de ontvanger
- Druk op **OK** om terug te gaan naar het configuratiescherm voor de GNSS-ontvanger.

OPMERKING: Als GNSS niet beschikbaar is, zullen alle ingevoerde gegevens "ongeldig" zijn.

Afbeelding 5-5: GNSS-statusinformatie

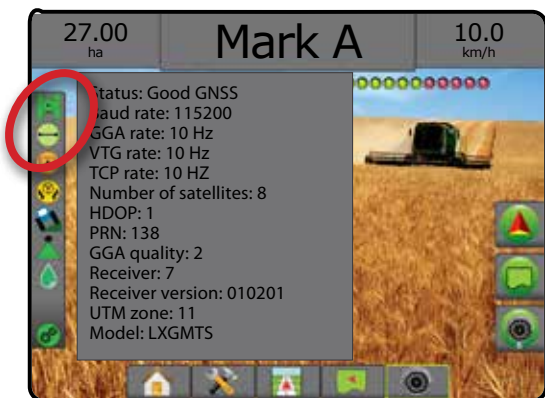


GNSS-statusinformatie op navigatieschermen

GNSS-status geeft informatie over de huidige GNSS-status, inclusief datasnelheden, het aantal satellieten in zicht, HDOP en PRN-status, ontvanger en versie, satellietkwaliteit en -ID en UTM-zone.

1. Druk op het pictogram GNSS-STATUS :

Afbeelding 5-6: GNSS-statusinformatie op navigatiescherm



GGA-vereisten

De onderstaande tabel geeft een overzicht van de GGA-kwaliteitsindicator die van verschillende GNSS-signaaltypen kan worden verwacht.

GNSS-signaaltype	GGA-kwaliteitsindicator	Typische nauwkeurigheid
Enkel punt/autonoom GNSS	1	<2 m
Enkel punt/autonoom GNSS met GLIDE/ClearPath	1	<1 m*
SBAS-systemen, inclusief WAAS, EGNOS, GAGAN, MSAS, enz.	2 of 9	0,7 m
TerraStar-L (geconvergeerd)	2	40 cm
RTK (vast)	4	1,0 cm + 1 ppm
RTK (vlotter)	5	4 cm
TerraStarC (geconvergeerd)	5	4 cm
OmniStar HP/XP/G2	5	~10 cm

*Voor een periode van 60 minuten.

Programmeren

U kunt de GNSS-ontvanger rechtstreeks programmeren via een opdrachtregelinterface. Deze functie is alleen bedoeld voor ondersteuningstechnici van TeeJet. Gebruik is voor eigen risico!


1. Druk op **Start**.
2. Pas de programmering aan waar nodig.

Afbeelding 5-7: Ontvanger programmeren

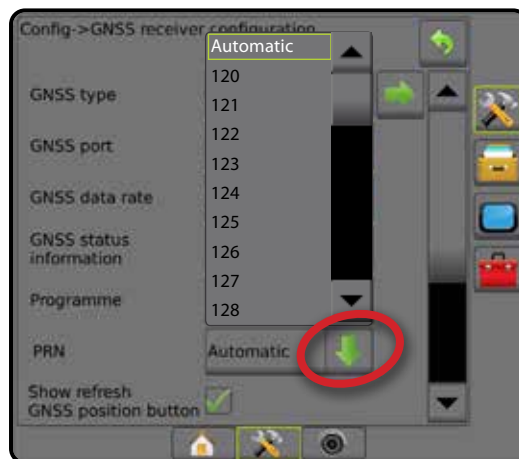


PRN

Bij gebruik van de interne GNSS-ontvanger kunnen in het PRN-menu maximaal twee specifieke SBAS-satellieten worden geselecteerd die voor SBAS-correcties kunnen worden gebruikt. Zo kan de gebruiker SBAS-correctiegegevens van slecht werkende SBAS-satellieten verwijderen.

1. Druk op de pijl OMLAAG  om de optielijst te openen.
2. Selecteer:
 - Automatisch – automatische PRN-selectie
 - Nummer – neem contact op met uw plaatselijke dealer voor het nummer dat bij uw bedrijfslocatie hoort

Afbeelding 5-8: PRN



Alternatieve PRN

Wanneer PRN niet automatisch is, kan een tweede SBAS PRN worden geselecteerd om correctiegegevens te leveren.

1. Druk op de pijl OMLAAG ↓ om de optielijst te openen.
2. Selecteer:
 - ▶ Geen – geen nummer voor een alternatieve PRN
 - ▶ Nummer – neem contact op met uw plaatselijke dealer voor het nummer dat bij uw bedrijfslocatie hoort

Afbeelding 5-9: Alternatieve PRN



PRN niet weergegeven

PRN-opties zijn alleen beschikbaar als het SBAS GNSS-type is geselecteerd en wanneer is ingesteld op de interne GNSS-ontvanger.

Afbeelding 5-10: PRN niet weergegeven



Refresh GNSS positiekноп weergeven

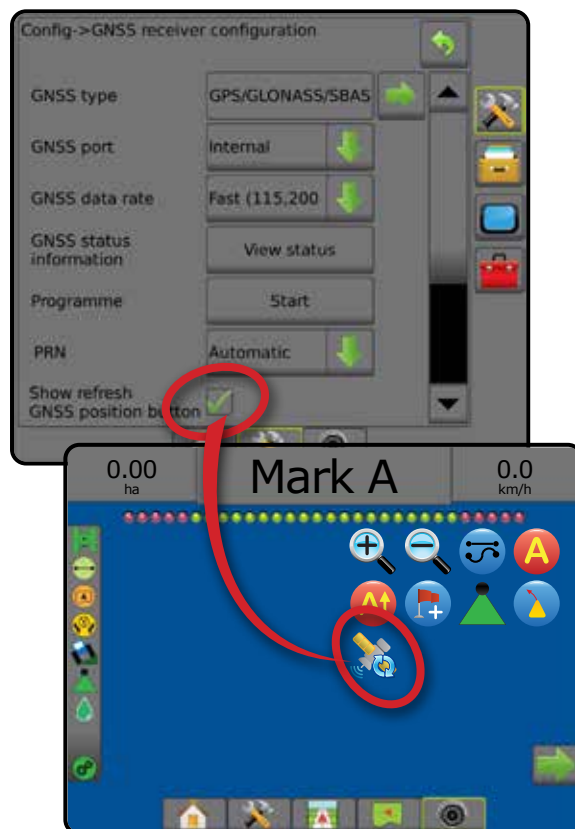
Refresh GNSS positiekноп weergeven – bepaalt of de refresh GNSS positiekноп beschikbaar is op de navigatieschermen.

De refresh GNSS positiekноп reset het ClearPath-filter in de OEMStar-ontvanger in gevallen waarin de gebruiker de ontvanger in de buurt van dichte bomenrijen en/of gebouwen heeft gebruikt.

OPMERKING: Als refresh wordt geactiveerd tijdens een taak, wordt de stroom GNSS-gegevens kort onderbroken. Dit zal er waarschijnlijk in resulteren dat secties die al in de automatische BoomPilot-modus staan, voor korte tijd uit gaan.

De refresh mag niet worden uitgevoerd tijdens het sproeien.

Afbeelding 5-11: Refresh GNSS positiekноп



Verklarende woordenlijst voor GNSS

Commerciële satellietaanbieder:

Eveneens een veel voorkomende bron voor DGPS-signalen. Foutcorrectiegegevens die zijn verkregen van hun basisstations worden naar een communicatiesatelliet gestuurd (apart van de GPS-satellieten) en uitgezonden naar de gebruiker. Deze satellietgebaseerde correcties leiden meestal tot een bredere verspreide dekking dan op torens gebaseerde uitzendingen (FM-koppelingen) en de systeemnauwkeurigheid wordt niet ernstig beïnvloed door de afstand van de gebruiker tot de basisstationontvangers. De meeste van deze dienstverleners vereisen een abonnement voor het gebruik. Een bekende aanbieder is OmniSTAR.

CORS (continu werkend referentiestation)/ Netwerk RTK:

Een serie basisstations verspreid over een bepaald geografisch gebied (zoals een complete staat of een land) die via een centrale computer zijn verbonden in een netwerk en die RTK-correctiegegevens uitzenden via het internet. CORS-netwerken kunnen in openbaar of particulier eigendom/beheer zijn en kunnen een gratis signaal afgeven of jaarlijkse abonnementskosten vereisen. Door toegang te krijgen tot een CORS-netwerk via een mobiele verbinding heeft de eindgebruiker geen eigen basisstation nodig.

Differentiële correcties

Differentiële correcties is een oplossing die specifiek bedoeld is voor het "double-differencing"-algoritme, dat wordt gebruikt om de correctiewaarden te bepalen die door RTK worden toegepast op de bereikgegevens van elke GNSS-satelliet. "Correcties" is de algemene term die wordt gebruikt voor alle vormen van potentiële correcties, van SBAS (WAAS/EGNOS) tot OmniStar, TerraStar PPP en RTK.

Differentiële GPS (DGPS):

Gebruik van de specifieke RTK-oplossing om differentiële correcties toe te passen op de constellatiegegevens van de GPS-satelliet.

EGNOS (European Geostationary Navigation Overlay Service):

Een op een satelliet gebaseerd augmentatiesysteem (SBAS) dat gezamenlijk werd ontwikkeld door de European Space Agency (ESA), de Europese Gemeenschap en EUROCONTROL. Het systeem is gratis te gebruiken en biedt differentiële correctiedekking voornamelijk op het Europese continent. EGNOS levert nauwkeurigheid voor werkgangenaansluiting van 15-25 cm en nauwkeurigheden van jaar op jaar van +/-1 m.

GLONASS (wereldwijd satellietnavigatiesysteem):

Een wereldwijd satellietnavigatiesysteem dat is ontwikkeld en wordt beheerd door de Russische overheid. Het systeem bestaat uit ongeveer 24 satellieten die doorlopend om de aarde draaien. Hoewel de vroegste GNSS-ontvangers meestal alleen GPS-signalen gebruikten, kunnen de meeste huidige GNSS-ontvangers signalen van zowel GPS als GLONASS ontvangen, waardoor effectief het totale aantal satellieten die beschikbaar zijn voor gebruik wordt vergroot.

GNSS Precise Point Positioning (PPP)

PPP is een wereldwijd beschikbare satellietcorrectiedienst die werkt met abonnementen en die wordt uitgezonden naar daarvoor uitgeruste GNSS-ontvangers. PPP maakt gebruik van een wereldwijd netwerk van referentiestations om satellietklok- en baanfouten te corrigeren. Deze correcties worden vervolgens uitgezonden naar lokale ontvangers. Voor PPP is een convergentietijd nodig.

GNSS (wereldwijd satellietnavigatiesysteem):

Een algemene term die verwijst naar een navigatiesysteem met meerdere satellieten die gebruikt worden door een ontvanger om zijn positie te berekenen. Voorbeelden van deze systemen zijn: GPS ontwikkeld door de Verenigde Staten en GLONASS door Rusland. Overige systemen in ontwikkeling zijn onder andere Galileo door de Europese Unie en Compass door China. De nieuwste generatie GNSS-ontvangers worden ontwikkeld voor het gebruik van meerdere GNSS-signalen (zoals GPS en GLONASS). Afhankelijk van de constellatie en de gewenste nauwkeurighedsniveaus kunnen systeemprestaties verbeterd worden door toegang tot een groter aantal satellieten.

GPS (Global Positioning System):

De naam van het satellietnavigatienetwerk dat wordt beheerd door het Amerikaanse ministerie van Defensie. Het systeem bestaat uit ongeveer 30 satellieten die constant om de aarde draaien. De term wordt ook gebruikt om te verwijzen naar elk apparaat dat voor functionaliteit afhankelijk is van navigatiesatellieten.

NTRIP (genetwerkt transport van RTCM via internetprotocol):

Een op het internet gebaseerde applicatie die de RTCM-correctiegegevens van de CORS-stations beschikbaar stelt aan iedereen die in het bezit is van een internetverbinding en de juiste aanmeldgegevens voor de NTRIP-server. Maakt normaal gesproken gebruik van een mobiele verbinding met het internet en de NTRIP-server.

Positieafwijking

De constante verandering van de berekende GNSS-positie wordt primair veroorzaakt door atmosferische en ionosferische veranderingen, een slechte satellietgeometrie (mogelijk veroorzaakt door obstructies zoals gebouwen en bomen, satellietklokfouten en veranderingen in de satellietconstellatie. Voor een nauwkeurigheid van minder dan een decimeter worden ontvangers met dubbele frequentie met PPP- of RTK-oplossingen aanbevolen.

RTK (Real time kinematisch):

Momenteel het meest nauwkeurige GPS-correctiesysteem dat gebruik maakt van een landgebaseerd referentiestation dat relatief vlakbij de GPS-ontvanger is geplaatst. RTK kan nauwkeurigheid voor werkgangenaansluiting van 1-2 cm leveren en biedt ook positiestabiliteit van jaar op jaar. RTK-gebruikers hebben hun eigen basisstations, hebben een abonnement op RTK Networks of gebruiken CORS.

SBAS (Satellite Based Augmentation System):

Een algemene term die verwijst naar een willekeurig satelliet-gebaseerd differentieel correctiesysteem. Voorbeelden van SBAS zijn: WAAS in de Verenigde Staten, EGNOS in Europa en MSAS in Japan. Aanvullende SBAS die andere gebieden van de wereld dekken zullen zeer waarschijnlijk in de toekomst online komen.

WAAS (Wide-Area Augmentation System):

Een satellietcorrectiedienst die is ontwikkeld door de Amerikaanse Federal Aviation Administration (FAA). Het is gratis en biedt dekking in de VS en delen van Canada en Mexico. WAAS levert nauwkeurigheid voor werkgangenaansluiting van 15-25 cm; de nauwkeurigheid van jaar op jaar ligt echter in de buurt van +/-1 m.






HOOFDSTUK 6 – WERKTUIG-CONFIGURATIE

Werktuigconfiguratie wordt gebruikt om de verschillende instellingen te bepalen voor rechte modus, gespreide modus of verzetmodus.

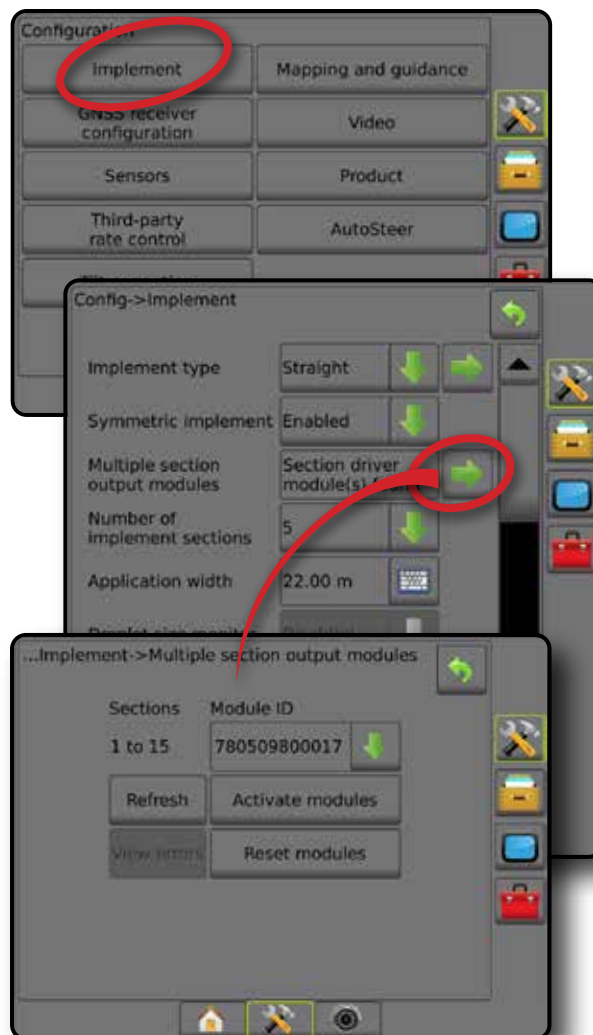
De instellingen zullen variëren afhankelijk van of er sectiecontrole beschikbaar is: SmartCable, sectieaandrijvingsmodule (SDM), of functieschakelingsmodule (SFM).

Meerdere secties outputmodules

Er kunnen outputmodules voor meerdere secties op de CAN-bus worden geïnstalleerd om meer secties mogelijk te maken dan met één enkele module het geval is. Als er een sectiecontrolemodule op het systeem is aangesloten, moeten eerst de instellingen voor de outputmodules voor meerdere secties worden ingesteld.

1. Druk aan de zijkant op het tabblad CONFIGURATIE .
2. Druk op **Werktuig**.
3. Druk in de outputmodules voor meerdere secties op het pijltje VOLGENDE PAGINA .
4. Druk op **Verversen**.
5. Druk op het pijltje OMLAAG  en wijs de juiste module-ID toe aan de secties.
6. Druk op **Modules activeren**.
7. Druk aan de zijkant op de pijl TERUG  om terug te keren naar het Werktuigscherm of op het tabblad CONFIGURATIE  om terug te keren naar het hoofdmenu van het configuratiescherm.

Afbeelding 6-1: Setupopties voor outputmodules voor meerdere secties



TYPE WERKTUIG

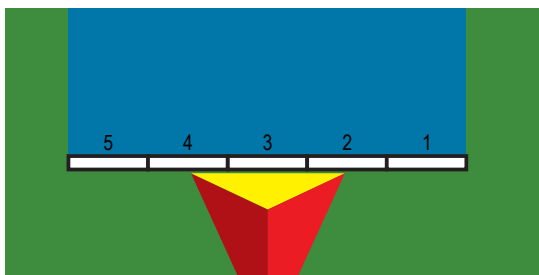
Type werktuig selecteert het soort bewerkingspatroon dat het beste overeenkomt met uw systeem.

- In rechte modus – de boomsecties hebben geen lengte en bevinden zich op één lijn op een vaste afstand van de antenne
- In de gespreide modus – er wordt een virtuele lijn gecreëerd met de toedieningsschijven. Daardoor kan/kunnen de bewerkingssectie(s) variëren in lengte en zich op verschillende afstanden van de lijn bevinden (beschikbaarheid is afhankelijk van de specifieke apparatuur in het systeem)
- In de verzetmodus – er wordt een virtuele lijn gecreëerd met sectie 1. Daardoor heeft/hebben de bewerkingssectie(s) geen lengte en kan/kunnen zich op verschillende afstanden van de lijn bevinden (beschikbaarheid is afhankelijk van de specifieke apparatuur in het systeem)

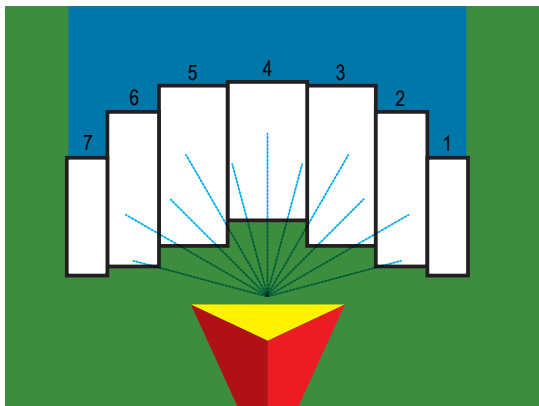
Sectienummers

Secties worden van links naar rechts genummerd gezien vanuit de voorwaartse richting van de machine.

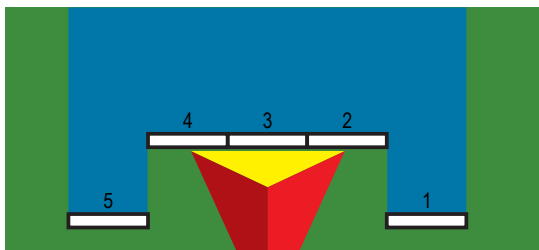
Afbeelding 6-2: Type werktuig – recht



Afbeelding 6-3: Type werktuig – gespreid



Afbeelding 6-4: Type werktuig – verzet



Recht

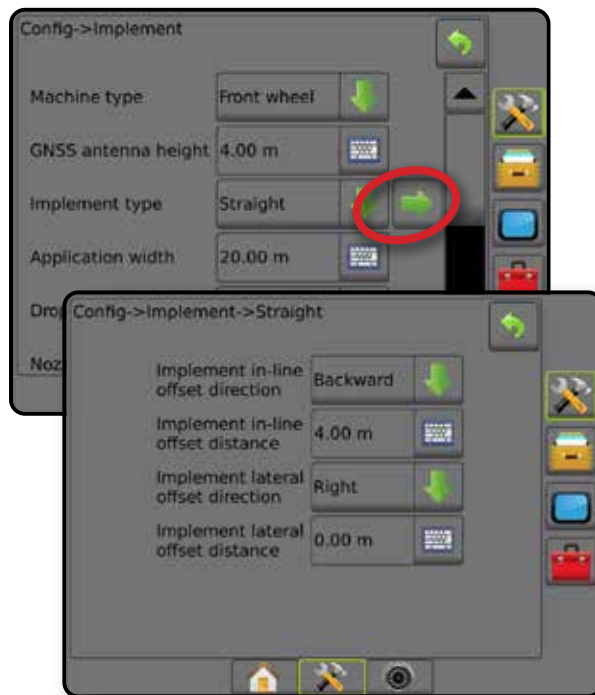
De boomsecties hebben geen lengte en bevinden zich op één lijn op een vaste afstand van de antenne.

Enkele sectie

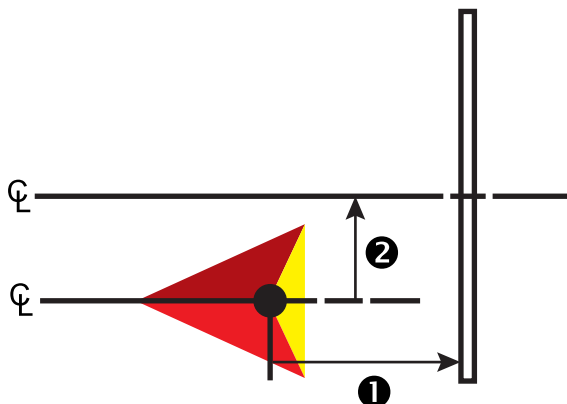
Er is geen sectiecontrole beschikbaar op het systeem.

1. Selecteer op het Werktuigscherm een type **Recht** werktuig.
2. Druk voor het type werktuig op het pijltje VOLGENDE PAGINA →
3. Kies uit:
 - ▶ Rechte compensatierichting werktuig ① – bepaalt of het werktuig zich voor of achter de GPS-antenne bevindt, kijkend in de voorwaartse rijrichting van het voertuig
 - ▶ Rechte compensatieafstand werktuig ① – definieert de rechte afstand van de GNSS-antenne naar het werktuig, in decimeters, gemeten parallel aan de middenlijn van het voertuig
 - ▶ Zijdelingse compensatierichting werktuig ② – definieert de zijdelingse richting, links of rechts, van de middenlijn van de machine tot het midden van het werktuig, kijkend in de voorwaartse rijrichting van de machine
 - ▶ Zijdelingse compensatieafstand werktuig ② – definieert de zijdelingse afstand van de middenlijn van de machine tot het midden van het werktuig in decimeters?
4. Druk aan de zijkant op de pijl TERUG ↶ om terug te keren naar het Werktuigscherm of op het tabblad CONFIGURATIE 🛠 om terug te keren naar het hoofdmenu van het configuratiescherm.

Afbeelding 6-5: Enkele sectie



Afbeelding 6-6: Compensatierichtingen en -afstanden



Meerdere secties

Sectiecontrole is beschikbaar (SmartCable, sectieaandrijvingsmodule (SDM), of functieschakelingsmodule (SFM)).

1. Selecteer op het Werktuigsscherm een type **Recht** werktuig.
2. Druk voor het type werktuig op het pijltje VOLGENDE PAGINA →.
3. Kies uit:

- ▶ Rechte compensatierichting werktuig ❶ – bepaalt of het werktuig zich voor of achter de GPS-antenne bevindt, kijkend in de voorwaartse rijrichting van het voertuig
- ▶ Rechte compensatieafstand werktuig ❶ – definieert de rechte afstand van de GNSS-antenne naar het werktuig, in decimeters, gemeten parallel aan de middenlijn van het voertuig
- ▶ Zijdelingse compensatierichting werktuig ❷ – definieert de zijdelingse richting, links of rechts, van de middenlijn van de machine tot het midden van het werktuig, kijkend in de voorwaartse rijrichting van de machine
- ▶ Zijdelingse compensatieafstand werktuig ❷ – definieert de zijdelingse afstand van de middenlijn van de machine tot het midden van het werktuig in decimeters?
- ▶ Overlapping – wordt gebruikt om de toegestane mate van overlapping in te voeren wanneer er gebruik wordt gemaakt van de automatische boomsectiecontrole
- ▶ Tijd voor vertraging aan – wordt gebruikt om de tijd in te stellen waarna een sectie wordt ingeschakeld bij het binnengaan van een niet-bespoten gebied

OPMERKING: Als de bewerking te snel inschakelt bij het betreden van een niet-besproeid gebied, verlaag dan de Tijd voor vertraging aan. Als de bewerking te laat inschakelt, verhoog dan de Tijd voor vertraging aan.

- ▶ Tijd voor vertraging uit – wordt gebruikt om de tijd in te stellen waarna een sectie wordt uitgeschakeld bij het betreden van een bespoten oppervlakte

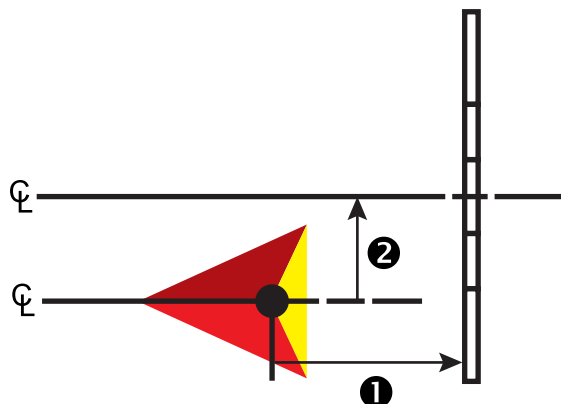
OPMERKING: Als de bewerking te snel uitschakelt bij het betreden van een besproeid gebied, verlaag dan de Tijd voor vertraging uit. Als de bewerking te laat uitschakelt, verhoog dan de Tijd voor vertraging uit.

4. Druk aan de zijkant op de pijl TERUG ↶ om terug te keren naar het Werktuigsscherm of op het tabblad CONFIGURATIE 🛠 om terug te keren naar het hoofdmenu van het configuratiescherm.

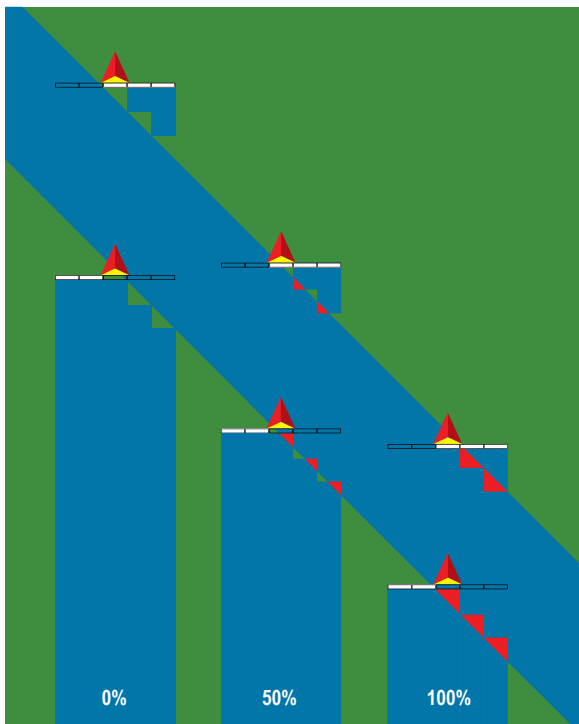
Afbeelding 6-7: Meerdere secties



Afbeelding 6-8: Compensatierichtingen en -afstanden



Afbeelding 6-9: Overlapping



Spuitmachine – TeeJet

Er wordt een virtuele lijn gecreëerd met de toedieningsschijven. Daardoor kan/kunnen de bewerkingssctie(s) variëren in lengte en zich op verschillende afstanden van de lijn bevinden (beschikbaarheid is afhankelijk van de specifieke apparatuur in het systeem).

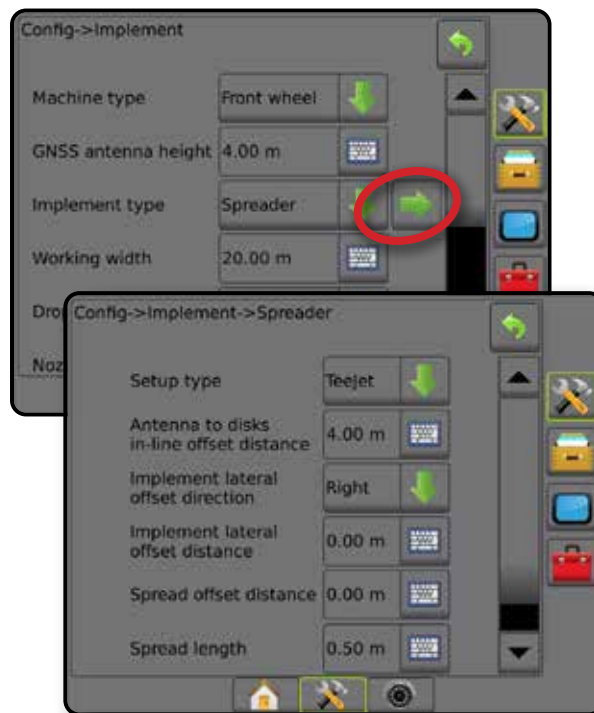
Enkele sectie

Er is geen sectiecontrole beschikbaar op het systeem.

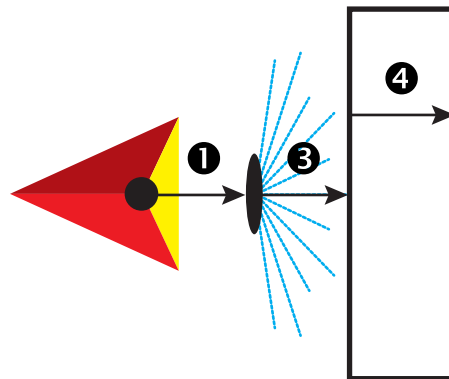
1. Selecteer op het werktuig scherm het type **Gespreid werktuig**.
2. Druk voor het type werktuig op het pijltje VOLGENDE PAGINA →
3. Kies uit:
 - ▶ Typeconfiguratie – wordt gebruikt om **TeeJet** als type spuitmachine te selecteren
 - ▶ Afstand antenne tot disks ❶ – wordt gebruikt om de afstand in te stellen van de GNSS-antenne tot de disks of het doseermechanisme
 - ▶ Zijdelingse compensatierichting werktuig ❷ – definieert de zijdelingse richting, links of rechts, van de middenlijn van de machine tot het midden van het werktuig, kijkend in de voorwaartse rijrichting van de machine
 - ▶ Zijdelingse compensatieafstand werktuig ❷ – definieert de zijdelingse afstand van de middenlijn van de machine tot het midden van het werktuig in decimeters?
 - ▶ Compensatie spuitafstand ❸ – wordt gebruikt om de compensatieafstand in te stellen tussen de disks of het doseermechanisme en de positie waarop het product in eerste instantie de aarde raakt voor de sectie
 - ▶ Lengte verspreiding ❹ – wordt gebruikt om de lengte in te stellen van de bewerking voor de sectie

4. Druk aan de zijkant op de pijl TERUG ↶ om terug te keren naar het Werktuig scherm of op het tabblad CONFIGURATIE ⚙ om terug te keren naar het hoofdmenu van het configuratiescherm.

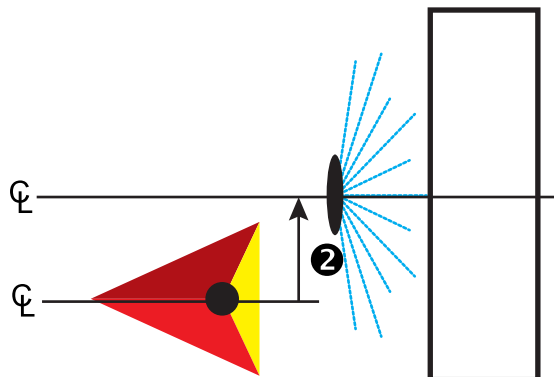
Afbeelding 6-10: Enkele sectie



Afbeelding 6-11: Afstanden en lengte



Afbeelding 6-12: Zijdelingse compensatierichting en -afstand



Meerdere secties

Sectiecontrole is beschikbaar (SmartCable, sectieaandrijvingsmodule (SDM), of functieschakelingsmodule (SFM)).

1. Selecteer op het werktuigsscherm het type **gespreid werktuig**.
2. Druk voor het type werktuig op het pijltje **VOLGENDE PAGINA** →.
3. Kies uit:

- ▶ Typeconfiguratie – wordt gebruikt om **TeeJet** als type spuitmachine te selecteren
- ▶ Afstand antenne tot disks **1** – wordt gebruikt om de afstand in te stellen van de GNSS-antenne tot de disks of het doseermechanisme
- ▶ Zijdelingse compensatierichting werktuig **2** – definieert de zijdelingse richting, links of rechts, van de middenlijn van de machine tot het midden van het werktuig, kijkend in de voorwaartse rijrichting van de machine
- ▶ Zijdelingse compensatieafstand werktuig **2** – definieert de zijdelingse afstand van de middenlijn van de machine tot het midden van het werktuig in decimeters?
- ▶ Overlapping – wordt gebruikt om de toegestane mate van overlapping in te voeren wanneer er gebruik wordt gemaakt van de automatische boomsectiecontrole
- ▶ Tijd voor vertraging aan – wordt gebruikt om de tijd in te stellen waarna een sectie wordt ingeschakeld bij het betreden van een niet-bespoten gebied


OPMERKING: Als de bewerking te snel inschakelt bij het betreden van een niet-besproeid gebied, verlaag dan de Tijd voor vertraging aan. Als de bewerking te laat inschakelt, verhoog dan de Tijd voor vertraging aan.

- ▶ Tijd voor vertraging uit – wordt gebruikt om de tijd in te stellen waarna een sectie wordt uitgeschakeld bij het betreden van een bespoten oppervlakte

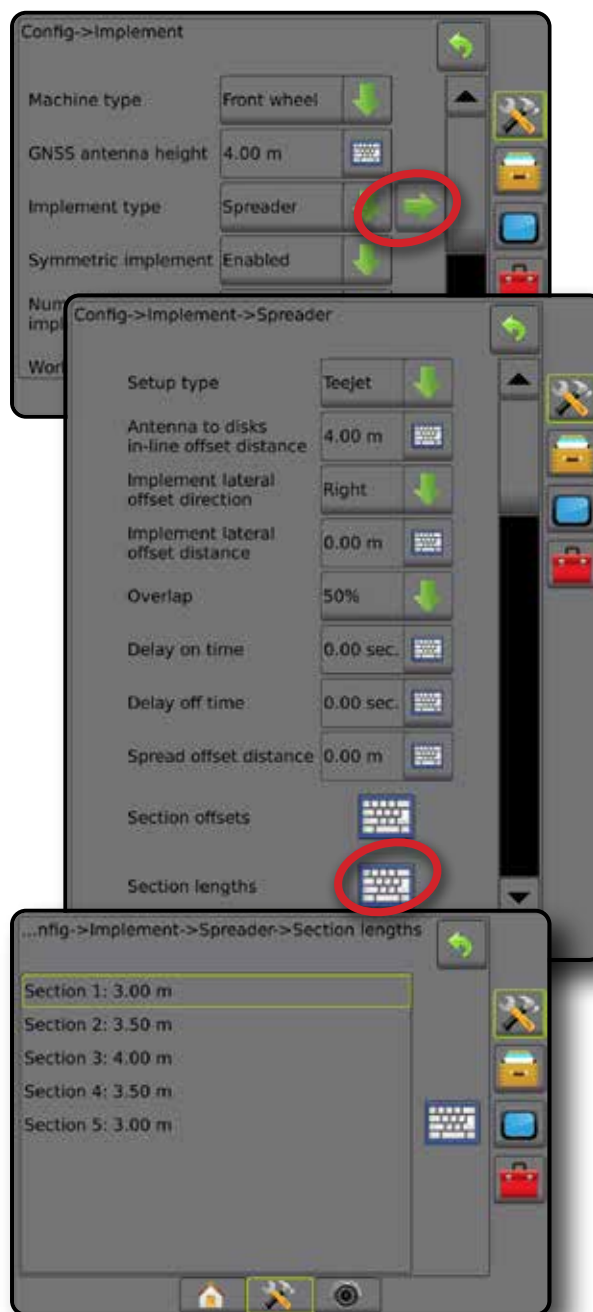
OPMERKING: Als de bewerking te snel uitschakelt bij het betreden van een besproeid gebied, verlaag dan de Tijd voor vertraging uit. Als de bewerking te laat uitschakelt, verhoog dan de Tijd voor vertraging uit.

- ▶ Compensatie spuitafstand **3** – wordt gebruikt om de compensatieafstand in te stellen tussen de disks of het doseermechanisme en de positie waarop het product in eerste instantie de grond raakt voor sectie 1.
- ▶ Sectiecompensaties **4** – wordt gebruikt om de compensatieafstand in te stellen van sectie 1 (de compensatie van de spuitmachine) tot de voorste rand van elke sectie. Sectie 1 is altijd 0. Alle andere secties kunnen een andere afstand hebben.
- ▶ Sectielengtes **5** – wordt gebruikt om de lengte van de toediening voor elke sectie in te voeren. Elke sectie kan een andere lengte hebben.

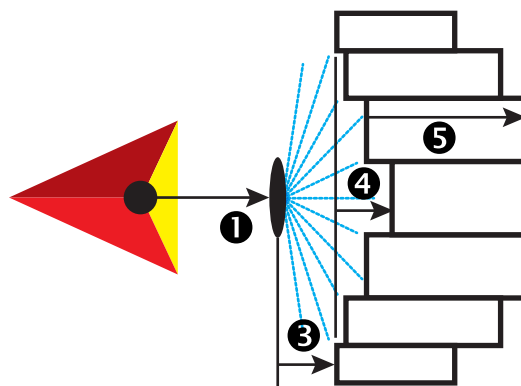
OPMERKING: Secties worden van links naar rechts genummerd gezien vanuit de voorwaartse richting van de machine.

4. Druk aan de zijkant op de pijl **TERUG** ↶ om terug te keren naar het Werktuigsscherm of op het tabblad **CONFIGURATIE**  om terug te keren naar het hoofdmenu van het configuratiescherm.

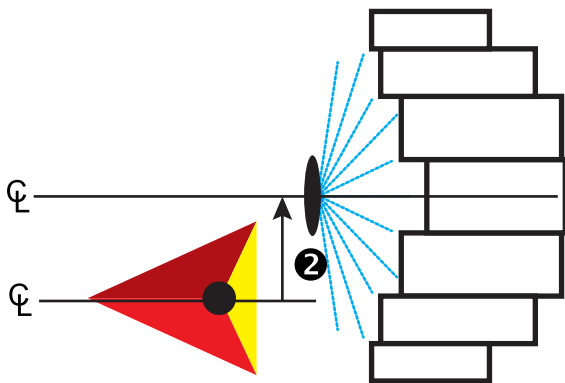
Afbeelding 6-13: Meerdere secties



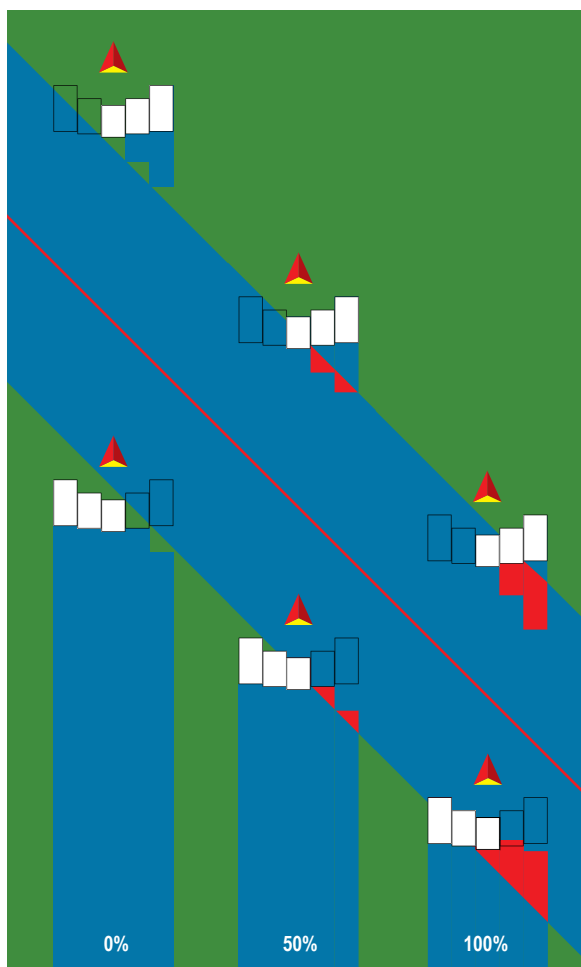
Afbeelding 6-14: Afstanden en lengte



Afbeelding 6-15: Zijdelingse compensatierichting en -afstand



Afbeelding 6-16: Overlapping



Spuitmachine – OEM

Er wordt een virtuele lijn gecreëerd met de toedieningsschijven. Daardoor kan/kunnen de bewerkssectie(s) variëren in lengte en zich op verschillende afstanden van de lijn bevinden.

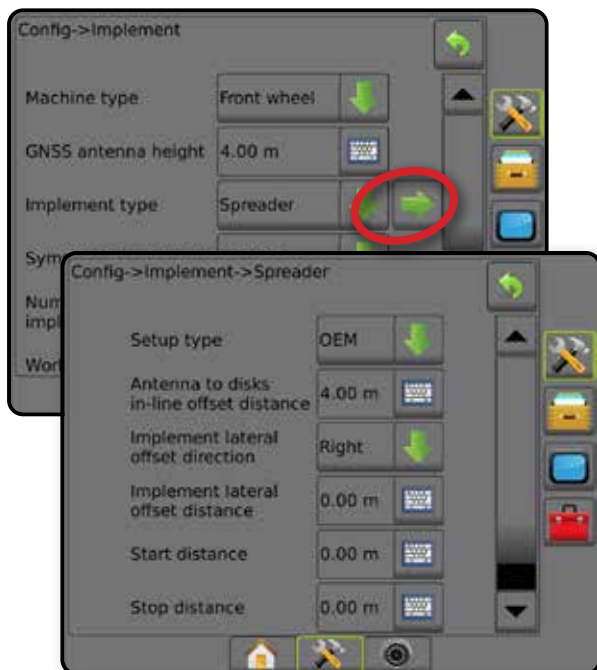
Enkele sectie

Er is geen sectiecontrole beschikbaar op het systeem.

1. Selecteer op het werktuigscreen het type **gespreid werktuig**.
2. Druk voor het type werktuig op het pijltje VOLGENDE PAGINA ➔.
3. Kies uit:
 - ▶ Type configuratie – wordt gebruikt om het **OEM** type gespreid werktuig te selecteren
 - ▶ Afstand antenne tot disks – wordt gebruikt om de afstand in te stellen van de GNSS-antenne tot de disks of het doseermecanisme
 - ▶ Zijdelingse compensatierichting werktuig – definieert de zijdelingse richting, links of rechts, van de middenlijn van de machine tot het midden van het werktuig, kijkend in de voorwaartse rijrichting van de machine
 - ▶ Zijdelingse compensatieafstand werktuig – definieert de zijdelingse afstand van de middenlijn van de machine tot het midden van het werktuig in decimeters
 - ▶ Startafstand – wordt gebruikt om de startafstand op te geven die wordt gehanteerd wanneer een besproeid gebied wordt verlaten (raadpleeg de fabrikant van de spuitmachine voor de waarde)
 - ▶ Stopafstand – wordt gebruikt om de stopafstand op te geven die wordt gehanteerd wanneer een besproeid gebied wordt betreden (raadpleeg de fabrikant van de spuitmachine voor de waarde)

OPMERKING: Raadpleeg de fabrikant van de spuitmachine voor de start- en stopafstanden.
4. Druk aan de zijkant op de pijl TERUG ⬅ om terug te keren naar het Werktuigscreen of op het tabblad CONFIGURATIE 🛠 om terug te keren naar het hoofdmenu van het configuratiescherm.

Afbeelding 6-17: Enkele sectie



Meerdere secties

Sectiecontrole is beschikbaar (SmartCable, sectieaandrijvingsmodule (SDM), of functieschakelingsmodule (SFM)).

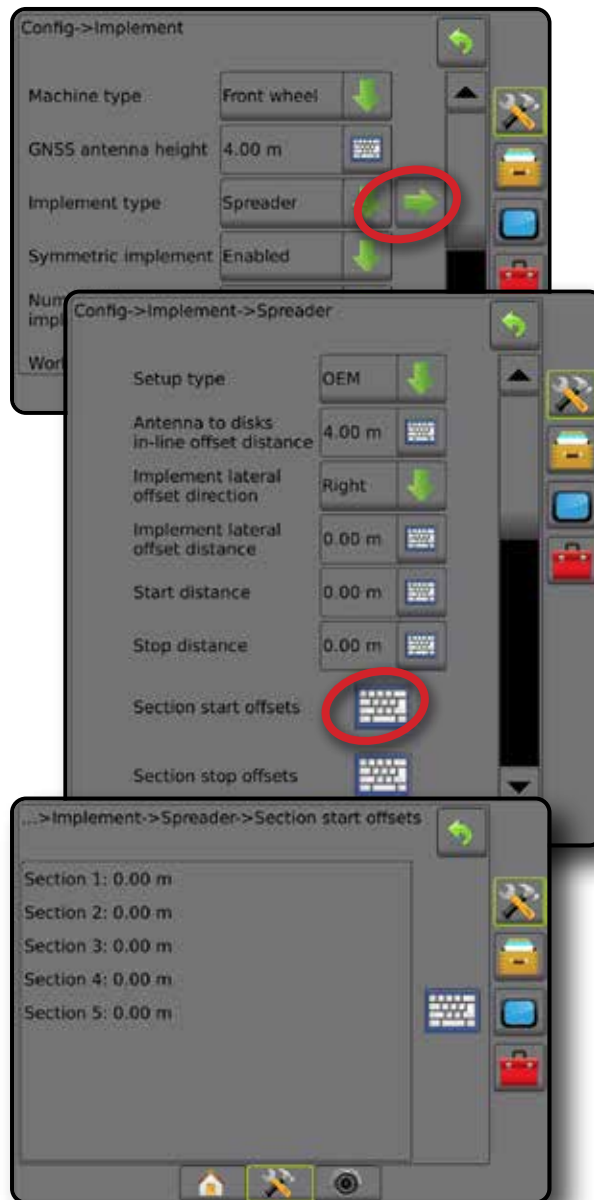
1. Selecteer op het werktuigsscherm het type **gespreid werktuig**.
2. Druk voor het type werktuig op het pijltje VOLGENDE PAGINA →.
3. Kies uit:
 - ▶ Type configuratie – wordt gebruikt om **OEM** als type gespreid werktuig te selecteren
 - ▶ Afstand antenne tot disks – wordt gebruikt om de afstand in te stellen van de GNSS-antenne tot de disks of het doseermechanisme
 - ▶ Zijdelingse compensatierichting werktuig – definieert de zijdelingse richting, links of rechts, van de middenlijn van de machine tot het midden van het werktuig, kijkend in de voorwaartse rijrichting van de machine
 - ▶ Zijdelingse compensatieafstand werktuig – definieert de zijdelingse afstand van de middenlijn van de machine tot het midden van het werktuig in decimeters
 - ▶ Startafstand – wordt gebruikt om de startafstand op te geven die wordt gehanteerd wanneer een besproeid gebied wordt verlaten (raadpleeg de fabrikant van de spuitmachine voor de waarde)
 - ▶ Stopafstand – wordt gebruikt om de stopafstand op te geven die wordt gehanteerd wanneer een besproeid gebied wordt betreden (raadpleeg de fabrikant van de spuitmachine voor de waarde)
 OPMERKING: Raadpleeg de fabrikant van de spuitmachine voor de start- en stopafstanden.
 - ▶ Sectie startafstand – wordt gebruikt om de compensatieafstand in te stellen van sectie 1 naar de voorste rand van elke sectie. Sectie 1 is altijd 0. Alle andere secties kunnen een andere afstand hebben.

- ▶ Sectie stopafstand – wordt gebruikt om de compensatieafstand in te stellen van sectie 1 naar de achterste rand van elke sectie. Elke sectie kan een andere afstand hebben.

OPMERKING: Raadpleeg de fabrikant van de spuitmachine voor de start- en stopcompensatiewaarden van de sectie. Secties worden van links naar rechts genummerd gezien vanuit de voorwaartse richting van de machine.

4. Druk aan de zijkant op de pijl TERUG ↶ om terug te keren naar het Werktuigsscherm of op het tabblad CONFIGURATIE 🛠 om terug te keren naar het hoofdmenu van het configuratiescherm.

Afbeelding 6-18: Meerdere secties



Verzet

Er wordt een virtuele lijn gecreëerd met sectie 1. Daardoor heeft/hebben de bewerkssectie(s) geen lengte en kunnen zich op verschillende afstanden van de lijn bevinden.

Meerdere secties

Sectiecontrole is beschikbaar (SmartCable, sectieaandrijvingsmodule (SDM), of functieschakelingsmodule (SFM)).

1. Selecteer op het werktuigsscherm **Verzet** als type werktuig.
2. Druk voor het type werktuig op het pijltje VOLGENDE PAGINA →
3. Kies uit:


- ▶ Rechte compensatierichting sectie 1 ❶ – wordt gebruikt om te selecteren of sectie 1 (het nulpunt van de sectiecompensaties) zich voor of achter de GNSS-antenne bevindt als het voertuig vooruit rijdt
- ▶ Rechte compensatieafstand sectie 1 ❷ – wordt gebruikt om de rechte afstand van de GNSS-antenne naar sectie 1 (het nulpunt voor de sectiecompensaties) in te voeren
- ▶ Zijdelingse compensatierichting werktuig ❷ – definieert de zijdelingse richting, links of rechts, van de middenlijn van de machine tot het midden van het werktuig, kijkend in de voorwaartse rijrichting van de machine
- ▶ Zijdelingse compensatieafstand werktuig ❷ – definieert de zijdelingse afstand van de middenlijn van de machine tot het midden van het werktuig in decimeters?
- ▶ Overlapping – wordt gebruikt om de toegestane mate van overlapping in te voeren wanneer gebruik wordt gemaakt van de automatische boomsectiecontrole
- ▶ Tijd voor vertraging aan – wordt gebruikt om de tijd in te stellen waarna een sectie wordt ingeschakeld bij het binnengaan van een niet-bespoten gebied

OPMERKING: Als de bewerking te snel inschakelt bij het betreden van een niet-besproeid gebied, verlaag dan de Tijd voor vertraging aan. Als de bewerking te laat inschakelt, verhoog dan de Tijd voor vertraging aan.

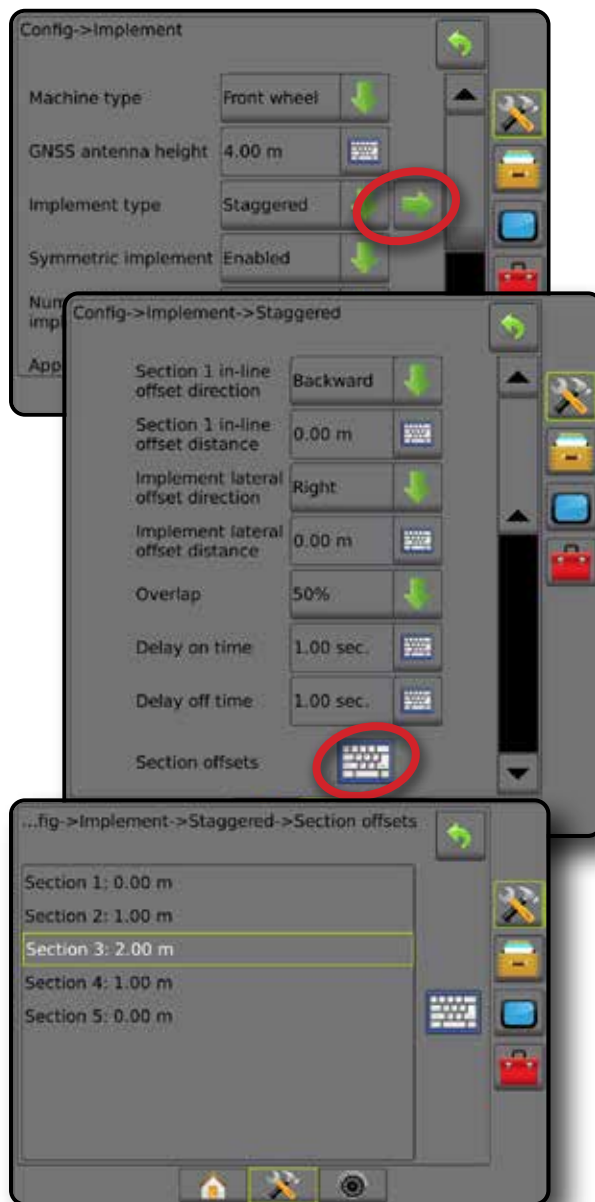
- ▶ Tijd voor vertraging uit – wordt gebruikt om de tijd in te stellen waarna een sectie wordt uitgeschakeld bij het binnengaan van een bespoten oppervlakte

OPMERKING: Als de bewerking te snel uitschakelt bij het betreden van een besproeid gebied, verlaag dan de Tijd voor vertraging uit. Als de bewerking te laat uitschakelt, verhoog dan de Tijd voor vertraging uit.

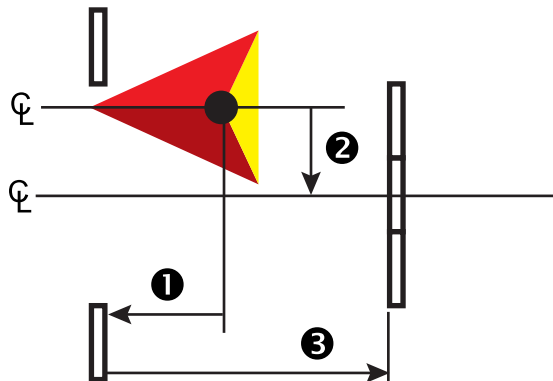
- ▶ Sectiecompensaties ❸ – wordt gebruikt om de compensatieafstand in te stellen vanaf Sectie 1 (Rechte compensatieafstandlijn sectie 1) tot elke sectie. Een positieve compensatiewaarde plaatst de sectie achter sectie 1. Een negatieve compensatiewaarde plaatst de sectie vóór sectie 1. Sectie 1 is altijd 0. Alle andere secties kunnen een andere afstand hebben.

4. Druk aan de zijkant op de pijl TERUG ↶ om terug te keren naar het Werktuigsscherm of op het tabblad CONFIGURATIE  om terug te keren naar het hoofdmenu van het configuratiescherm.

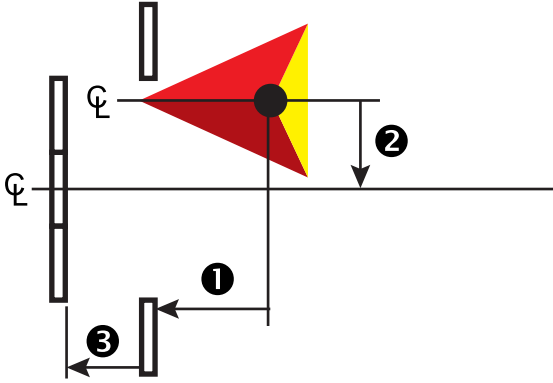
Afbeelding 6-19: Meerdere secties



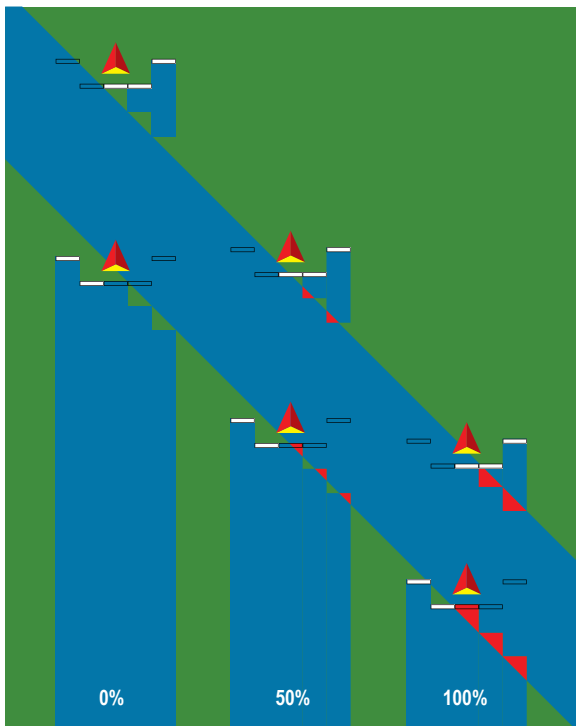
Afbeelding 6-20: Compensatierichtingen en -afstanden – achter sectie 1



Afbeelding 6-21: Compensatierichtingen en -afstanden – vóór sectie 1



Afbeelding 6-22: Overlapping







SPUIT- OF WERKBREEDTE

De spuitbreedte [Type recht of verzet werktuig] of werkbreedte [Type gespreid werktuig] wordt gebruikt om de breedte van de enkele sectie of breedte van elke sectie in te voeren om de totale breedte van het werktuig te berekenen.

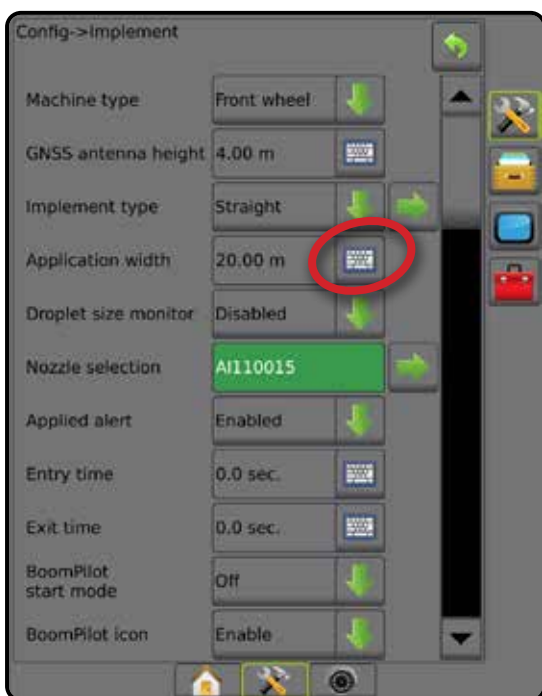
Enkele sectie

Er is geen sectiecontrole beschikbaar op het systeem.

De spuit- of werkbreedte wordt gebruikt om de totale breedte van de enkele sectie van het werktuig in te voeren. Het bereik is 1,0 tot 75,0 meter.

1. Druk aan de zijkant op het tabblad CONFIGURATIE .
2. Druk op **Werktuig**.
3. Druk op het pictogram KEYPAD  voor de spreiderbreedte [Type recht werktuig] of werkbreedte [Type gespreid werktuig].
4. Gebruik het cijfertoetsenbord om een waarde in te voeren.
5. Druk aan de zijkant op de pijl TERUG  of op het tabblad CONFIGURATIE  om terug te keren naar het hoofdmenu van het configuratiescherm.






Afbeelding 6-23: Enkele sectie – spuit- of werkbreedte



Meerdere secties

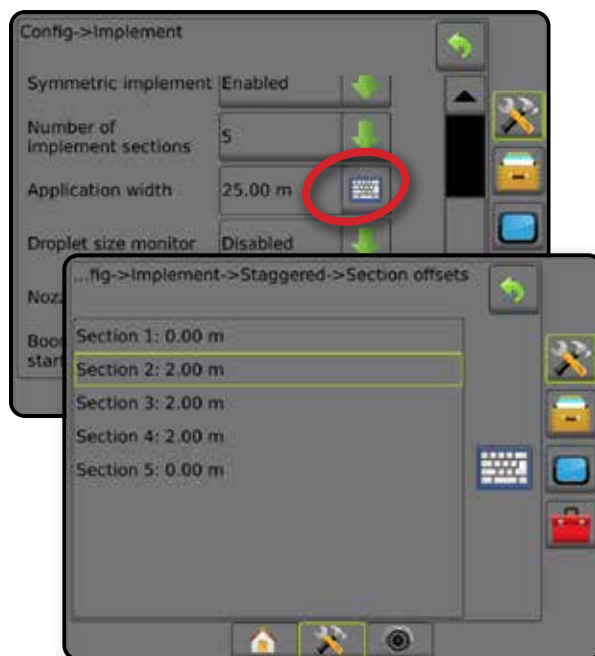
Sectiecontrole is beschikbaar wanneer het systeem is uitgerust met één of meer van de volgende: SmartCable, sectieaandrijvingsmodule (SDM), functieschakelingsmodule (SFM).

De spuit- of werkbreedte wordt gebruikt om de totale breedte van elke sectie in te voeren om de totale breedte van alle secties van het werktuig te berekenen. Elke sectie kan een andere breedte hebben. Secties worden van links naar rechts genummerd gezien vanuit de voorwaartse richting van de machine. Het bereik voor elke sectie is 0,0 tot 75,0 meter. Het totaal voor alle secties dient meer te zijn dan 1,0 meter.

1. Druk aan de zijkant op het tabblad CONFIGURATIE .
2. Druk op **Werktuig**.
3. Druk op het pictogram KEYPAD  voor de spuitbreedte [Type recht of verzet werktuig] of werkbreedte [Type gespreid werktuig].
4. Markeer de sectie die ingevoerd of bewerkt dient te worden.
5. Druk op het pictogram KEYPAD .
6. Gebruik het cijfertoetsenbord om de breedte van de geselecteerde sectie in te voeren.
7. Druk aan de zijkant op de pijl TERUG  of op het tabblad CONFIGURATIE  om terug te keren naar het werktuigsscherm of het hoofdscherm voor configuratie.

OPMERKING: Als de symmetrische werktuiglay-out is ingeschakeld, zal alleen de eerste van elk paar uitgelijnde secties beschikbaar zijn om te worden gemarkeerd.

Afbeelding 6-24: Meerdere secties – spuit- of werkbreedte



AANPASSING ZIJDELINGSE COMPENSATIEAFSTAND WERKTUIG

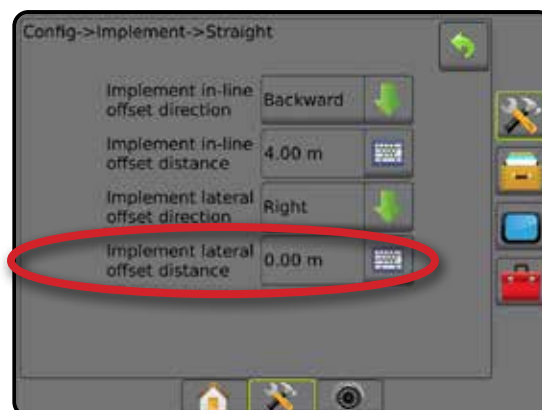
De Zijdelingse compensatieafstand van het werktuig wordt gebruikt om de afstand te bepalen vanaf de middenlijn van de machine tot het midden van het werktuig. Wanneer de weergave op het scherm geen overlapping of hiaat toont, maar de veldtoepassing wel consistent aan één zijde in de rijrichting een overlapping of hiaat toont, dient een aanpassing berekend te worden voor de zijdelingse compensatieafstand van het werktuig en toegepast te worden op de waarde voor de compensatieafstand van het werktuig.

Bij gebruik van een zelfrijdende spuit- of strooimachine dient u de GNSS-compensatieafstelling te gebruiken om de afstelling van compensatieafstand voor het werktuig te berekenen.

Wanneer u een getrokken werktuig gebruikt, dient u de berekening voor de compensatieafstelling van het werktuig te gebruiken om de afstelling van de compensatieafstand voor het werktuig te berekenen.

OPMERKING: Wanneer u gebruik maakt van stuurhulp/automatisch sturen en de inventarisatie op het scherm overlappingsen of hiaten toont, dient u wellicht de instellingen voor stuurhulp/automatisch sturen aan te passen.

Afbeelding 6-25: Zijdelingse compensatieafstand werktuig



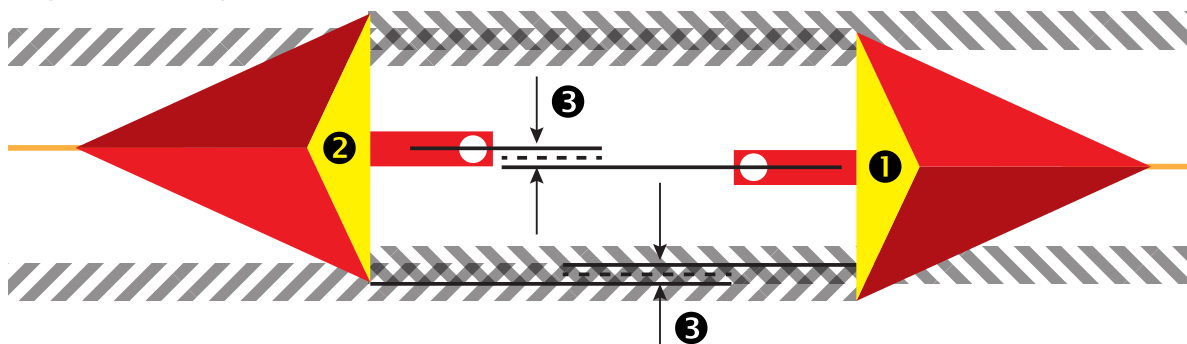
Berekening voor de GNSS-compensatieafstelling

Ga als volgt te werk om een GNSS-compensatieafstelling voor dezelfde richtlijn te berekenen:

1. Maak een rechte AB-lijn.
2. Activeer stuurhulp/automatisch sturen en rijd ten minste 30 meter over baan ①. Plaats vlaggen langs de sleepbalk of naast de machine.
3. Draai om en schakel stuurhulp/automatisch sturen in op baan ② op dezelfde AB-richtlijn. Plaats vlaggen op de sleepbalk of naast de machine of stop wanneer u zich op de AB-richtlijn bevindt naast de vlaggen die u op baan ① hebt geplaatst.
4. Meet het verschil ③ tussen de vlaggen van baan ① en baan ②.
5. Deel de gemeten afstand ③ door twee. Het verschil is de compensatieafstelling.
6. Verhoog of verlaag de compensatieafstand met de in stap 5 bepaalde compensatieafstellingswaarde en herhaal de test. De zijdelingse antennecompensatieafstand is correct afgesteld als de wielsporen van het voertuig zich in beide richtingen op dezelfde plaats bevinden. Als de zijdelingse antennecompensatieafstand als gevolg van deze aanpassing meer dan 10 cm wordt veresteld, moet de automatische kalibratie opnieuw worden uitgevoerd.

Overlapping van de veldtoepassing	Huidige compensatie-instellingen		
	Compensatierichting = links	Compensatierichting = rechts	Compensatierichting = rechts compensatieafstand = 0 m
Rechts van baan ①	Verlaag de waarde voor de compensatieafstand	Verhoog de waarde voor de compensatieafstand	Verhoog de waarde voor de compensatieafstand
Links van baan ①	Verhoog de waarde voor de compensatieafstand	Verlaag de waarde voor de compensatieafstand	Wijzig de compensatierichting van het werktuig naar links en verhoog de waarde voor de compensatieafstand

Afbeelding 6-26: GNSS-compensatieafstand



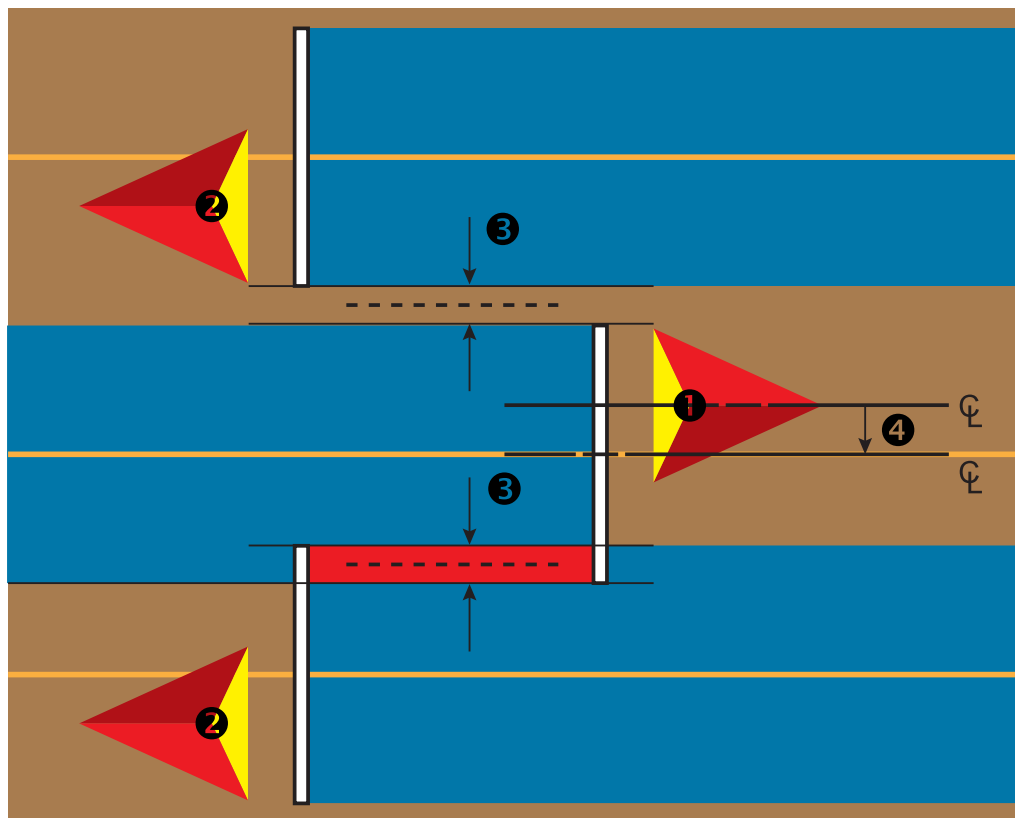
Zijdelingse compensatieafstelling werktuig

Voor het berekenen van een compensatieafstelling van het werktuig met aangrenzende richtlijnen:

1. Maak een rechte AB-lijn.
2. Rijd met stuurhulp/automatisch sturen ingeschakeld over de baan ❶ alsof u het werktuig gebruikt, en plaats vlaggen langs de buitenranden van het werktuig.
3. Draai om en schakel stuurhulp/automatisch sturen in op baan ❷ op de aangrenzende AB-richtlijn. Plaats extra vlaggen aan de buitenranden van het werktuig of stop wanneer u zich op de AB-richtlijn bevindt naast de vlaggen die u op baan ❶ hebt geplaatst.
4. Meet het verschil ❸ tussen de vlaggen van baan ❶ en baan ❷.
5. Deel de gemeten afstand ❸ door twee. Het verschil is de compensatieafstelling.
6. Verhoog of verlaag zo nodig de compensatieafstand ❹, afhankelijk van de positie waarop de overlapping van de veldtoepassing optreedt en de huidige instelling voor de compensatierichting van het werktuig.


Veldtoepassing	Huidige compensatie-instellingen		
	Compensatierichting = links	Compensatierichting = rechts	Compensatierichting = rechts compensatieafstand = 0 m
Overlapping rechts van baan ❶ of Hiaat links van baan ❶	Verhoog de waarde voor de compensatieafstand	Verlaag de waarde voor de compensatieafstand	Verhoog de waarde voor de compensatieafstand
Overlapping links van baan ❶ of Hiaat rechts van baan ❶	Verlaag de waarde voor de compensatieafstand	Verhoog de waarde voor de compensatieafstand	Wijzig de compensatierichting van het werktuig naar links en verhoog de waarde voor de compensatieafstand

Afbeelding 6-27: Zijdelingse compensatieafstand en -richting werktuig

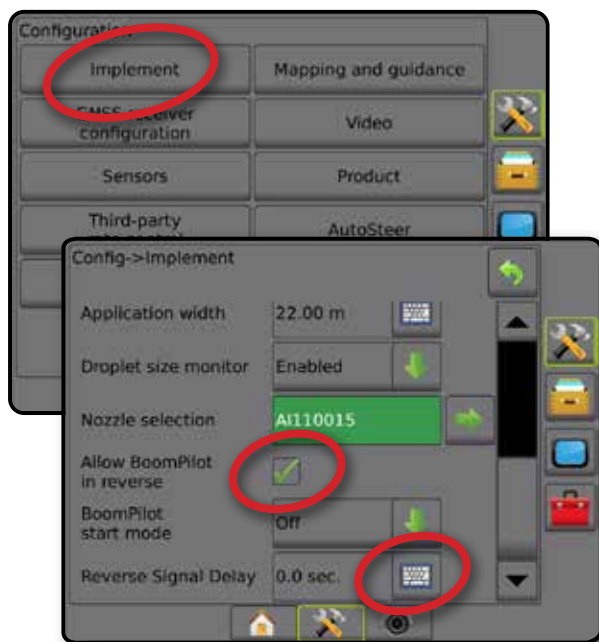


ACHTERUITRICHTING

De achteruitrichtingsopties worden gebruikt wanneer een achteruitrichtingmodule, SCM (stuurcontrolemodule voor FieldPilot IV) of SCM Pro (stuurcontrolemodule Pro voor FieldPilot Pro/ UniPilot Pro) wordt toegevoegd aan een configuratie. Dit maakt bewerkingsinventarisatie/-beheersing en begeleiding op het scherm mogelijk tijdens het achteruitrijden.

1. Druk aan de zijkant op het tabblad CONFIGURATIE .
2. Druk op **Werktuig**.
3. Naast de standaardopties kunt u kiezen uit:
 - ▶ BoomPilot toestaan tijdens achteruitrijden – wordt gebruikt om de BoomPilot functie in te schakelen tijdens het achteruitrijden
 - ▶ Vertraging achteruitsignaal – gebruikt om de vertraging in te stellen bij het omschakelen van vooruit naar achteruit of van achteruit naar vooruit, waarna het voertuigpictogram op een navigatiescherm van richting verandert

Afbeelding 6-28: Achteruitrichtingmodule



Achteruit op navigatieschermen

Als de achteruitversnelling van de BoomPilot actief is tijdens het achteruitrijden, dan zijn aanbrenge van producten, automatische sectiecontrole en inventarisatie beschikbaar die correct zijn voor een achteruitrijdende machine.

- ◀ Snelheid op de navigatiebalk zal rood worden tijdens het achteruitrijden

Afbeelding 6-29: Vooruitrijden



Afbeelding 6-30: Achteruitrijden



Beschikbaarheid met verschillende systeemconfiguraties





Automatische sectiecontroleapparaat op systeem	Apparaat dat achteruitrijden detecteert	BoomPilot in achteruit beschikbaar	BoomPilot in achteruit kan worden in-/uitgeschakeld in het menu via BoomPilot toestaan in achteruit	Signaalvertraging kan worden aangepast via Vertraging achteruitsignaal
SDM of SFM	FieldPilot IV *	✓	✓	✓
	Achteruitrichtingmodule	✓	✓	✓
	FieldPilot Pro/UniPilot Pro	✓	✓	✗**

* Optionele functie die afhankelijk is van hardware.

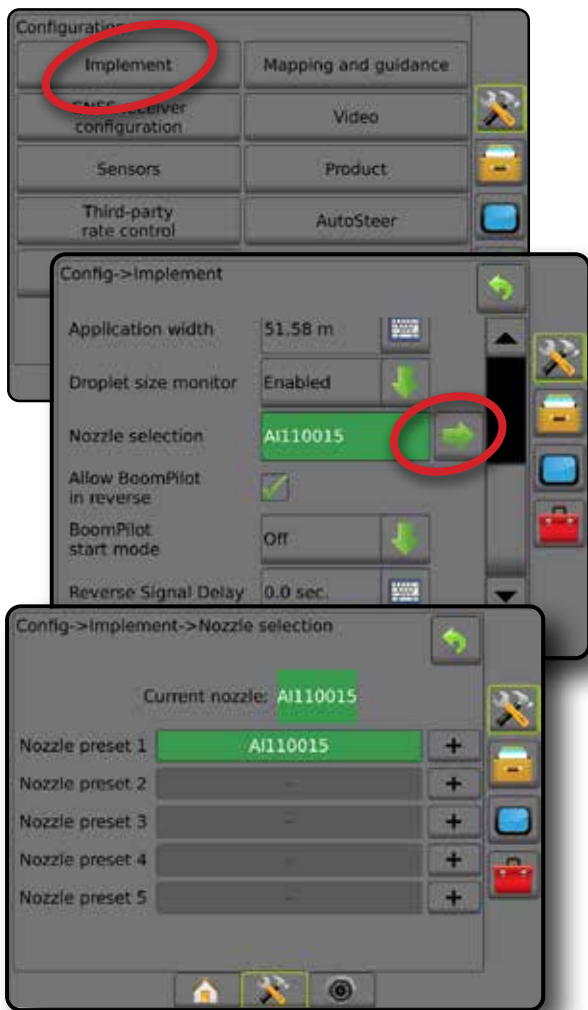
** Direct aangestuurd door de FieldPilot Pro/UniPilot Pro.

MONDSTUKSELECTIE

Wanneer het systeem een druksensor-interfacekit (PSIK) bevat, wordt mondstukselectie gebruikt om het type mondstuk (serie en capaciteit) te selecteren voor het bepalen van de druppelafmeting.

1. Druk aan de zijkant op het tabblad CONFIGURATIE .
2. Druk op **Werktuig**.
 - ◀ De huidige mondstukselectie wordt weergegeven in het informatievak
3. Druk op het pijltje Mondstukselectie VOLGENDE PAGINA .
4. Kies uit:
 - ▶ Vooraf ingestelde mondstukken 1-5 – selecteert maximaal (5) mondstukken om deze snel op te roepen, en selecteert het huidige mondstuk voor het geven van informatie over de druppelafmeting
 - ▶ Huidig mondstuk – toont het huidige mondstuk
5. Druk aan de zijkant op de pijl TERUG  of op het tabblad CONFIGURATIE  om terug te keren naar het hoofdmenu van het configuratiescherm.

Afbeelding 6-31: Monitor druppelafmeting

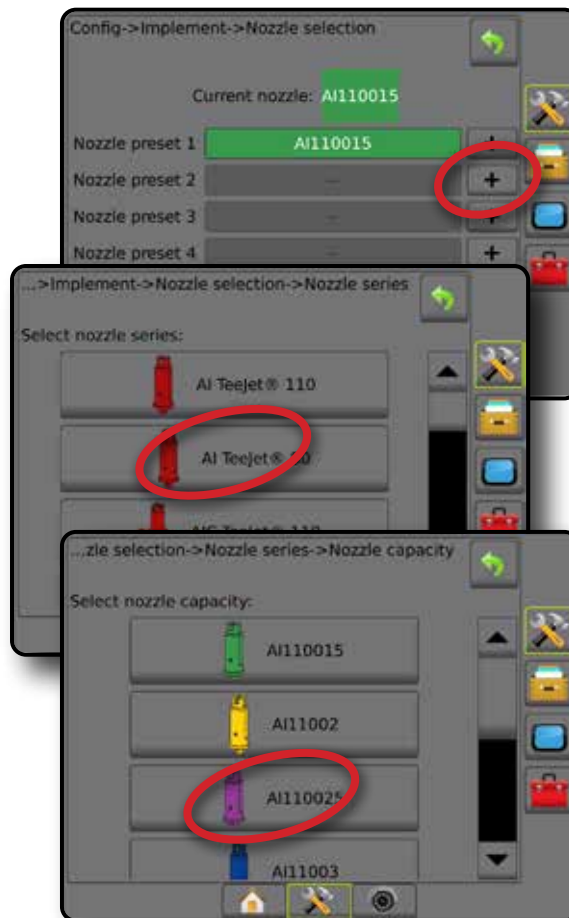


Voorinstelling

Met de vooraf ingestelde mondstukken kunnen vijf mondstukken worden opgeslagen om snel gebruikt te worden.

1. Druk op **+**.
2. Selecteer een TeeJet-mondstukkenserie.
3. Selecteer de mondstukcapaciteit.

Afbeelding 6-32: Vooraf ingesteld mondstuk



Afbeelding 6-33: Mondstukmaten en bijbehorende kleuren

Vastgestelde mondstukcapaciteiten en -kleuren			
Maat	Kleur	Maat	Kleur
0050	Blauwila	05	Notenbruin
0067	Olijfgroen	06	Signaalgrijs
01	Puur oranje	08	Verkeerswit
015	Verkeersgroen	10	Lichtblauw
02	Zinkgeel	12	Framboosrood
025	Signaalviolet	15	Geelgroen
03	Gentiaanblauw	20	Grafietzwart
035	Paarsrood	30	Beige
04	Vuurrood		

Huidig mondstuk

Huidig mondstuk toont het actieve mondstuk, zodat u informatie over de huidige druppelafmeting kunt vaststellen. De mondstukken moeten vooraf ingesteld zijn; anders kunnen ze niet als huidig mondstuk worden geselecteerd.

1. Druk op het gewenste mondstuk.

Het geselecteerde mondstuk wordt getoond:

- ◀ Het informatievak op het werktuigscherm
- ◀ Het scherm druppel-/drukstatus dat toegankelijk is via de statusbalk op de navigatieschermen

Afbeelding 6-34: Huidig mondstuk






MONITOR DRUPPELAFMETING

Wanneer het systeem is voorzien van een druksensor-interfacekit (PSIK), dan kan de monitor druppelafmeting worden in-/uitgeschakeld. De DSM komt dan beschikbaar als optie op de bewerkingsschermen.

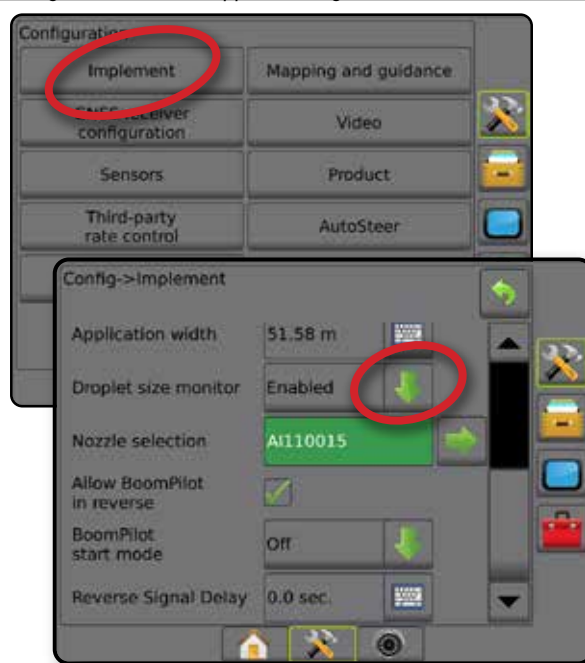
Configuratie

DSM in-/uitschakelen

1. Druk aan de zijkant op het tabblad CONFIGURATIE .
2. Druk op **Werktuig**.
3. Druk op **Monitor druppelafmeting**.
4. Kies of de monitor druppelafmeting is in- of uitgeschakeld.
5. Druk aan de zijkant op de pijl TERUG  of op het tabblad CONFIGURATIE  om terug te keren naar het hoofdmenu van het configuratiescherm.

OPMERKING: Wanneer de monitor druppelafmeting is uitgeschakeld, dan is de druppel-/drukstatus niet beschikbaar op de statusbalk van het navigatiescherm.

Afbeelding 6-35: Monitor druppelafmeting



Mondstukselectie/huidige mondstuk

Voor het configureren van de vooraf ingestelde mondstukken en het huidige mondstuk, zie 'Mondstukselectie' in dit hoofdstuk.

Druksensor voor input/outputmodule (IOM)


Wanneer er een druksensor-interfacekit aanwezig is, worden druksensoropties gebruikt om de door de sensorfabrikant aanbevolen maximale bedieningsdruk in te voeren en om door de gebruiker bepaalde hoge- en lagedrukalarmen in te stellen.

OPMERKING: Voor meer informatie, zie 'Sensoren' in het hoofdstuk *Configuratie van deze handleiding*.

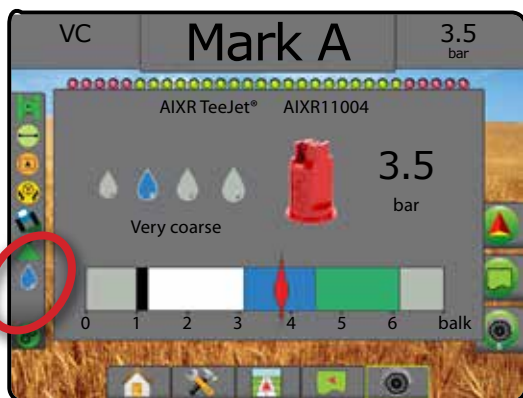
Bediening

Statusbalk




Het scherm met de druppel-/drukstatus toont informatie over de huidige status van de druppelafmeting en de systeemdruk.

1. Druk op het pictogram DRUPPEL-/DRUKSTATUS .
2. Druk ergens op het scherm om terug te keren naar het navigatiescherm.

Afbeelding 6-36: Druppel-/drukstatus



Druppel-/drukstatus

-  Kleur = ingeschakeld. De kleur van de druppel is rechtstreeks gekoppeld aan de huidige druppelafmeting. Kleuropties omvatten: 
-  Doorgekruist = uitgeschakeld
- Geen pictogram = er is geen druksensor-interfacekit geïnstalleerd op het systeem

Druppelafmetingstabel

Een belangrijk punt om te onthouden bij de keuze voor een sproeimondstuk dat een druppelafmeting in een van de acht categorieën van druppelomvangclassificaties produceert, is dat één enkel mondstuk bij verschillende druk verschillende druppelomvangclassificaties kan produceren. Een mondstuk kan bij lage druk middelgrote druppels produceren, maar fijne druppels produceren wanneer de druk wordt opgevoerd.

Categorie	Symbol	Kleurcode
Extreem fijn	XF	Violet
Zeer fijn	VF	Rood
Fijn	F	Oranje
Middelmatig	M	Geel
Grof	C	Groen
Zeer grof	VC	Blauw
Extreem grof	XC	Wit
Ultra grof	UC	Zwart

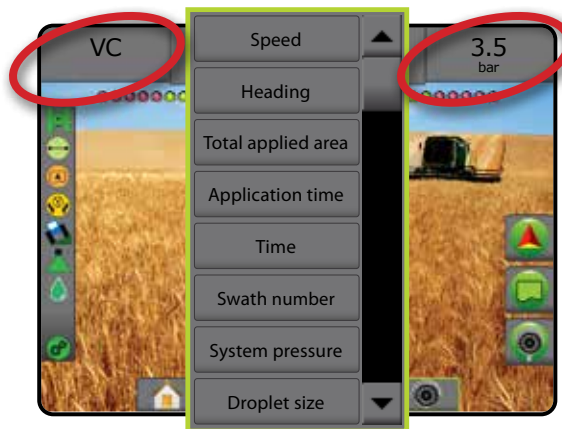
OPMERKING: De druppelafmetingclassificatie is in overeenstemming met ISO 25358 op de datum van publicatie. Classificaties kunnen gewijzigd worden.

Navigatiebalk

De navigatiebalk houdt u op de hoogte over de door u gekozen informatie, waaronder de huidige systeemdruk en de huidige druppelafmeting.

1. Druk op het vak SELECTEERBARE INFORMATIE.
2. Kies uit:
 - Systeemdruk – toont de huidige systeemdruk
 - Druppelafmeting – toont de druppelafmeting van het huidige mondstuk
3. Druk buiten het selectievak om terug te keren naar het navigatiescherm.

Afbeelding 6-37: Selecteerbare informatie in de navigatiebalk




BOOMPILOT-SECTIECONTROLE


Afhankelijk van of er een sectiecontrolesysteem aanwezig is, en indien aanwezig, wat voor soort sectiecontrole wordt gebruikt evenals welke opties zijn ingeschakeld, zijn er meerdere opties voor de sectiecontrole met BoomPilot. Hieronder staan de gebruikelijke configuraties:

- ▶ Geen sectiecontrolemodule
 - Alleen console
 - Met optionele werk aan/uit-schakelaar
- ▶ ISOBUS-spuitmachine
 - Alleen console en ECU
 - Met schakeldoos
 - Met een ISOBUS werktuigstatusmodule (ISO ISM)
- ▶ ISOBUS-spuitmachine
 - Alleen console
 - Met optionele aan/uit schakelaar spuitmachine
- ▶ Met TeeJet sectiecontrolemodule (SCM) en schakeldoos of ISM
- ▶ Met TeeJet sectiecontrolemodule



Bij al deze configuraties zijn er twee opties voor sectiecontrole:

- Automatische besturing  – door gebruik te maken van GNSS-positie- en snelheidsinformatie, worden secties naar behoefte in- of uitgeschakeld. Dezelfde sectietoepassingsinformatie wordt weergegeven op de navigatieschermen. Afhankelijk van de configuratie kan de automatische besturing handmatig worden aangestuurd met behulp van een schakeldoos, schakelaar of het BoomPilot-pictogram in de opties voor navigatie en geleiding op de navigatieschermen.
- Handmatige sectiecontrole  – met behulp van een schakeldoos of het BoomPilot-pictogram in de opties voor navigatie en geleiding kunnen secties naar behoefte handmatig worden in- of uitgeschakeld. Afhankelijk van de configuratie kan dezelfde sectietoepassingsinformatie worden weergegeven op de navigatieschermen.

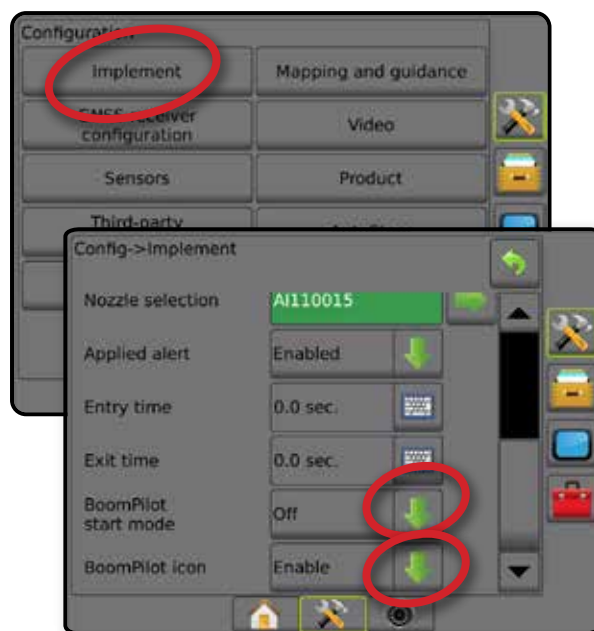
De instellingen van BoomPilot-startmodus en het pictogram BoomPilot wijzigen hoe de sectiecontrole wordt behandeld op de navigatieschermen.

1. Druk aan de zijkant op het tabblad CONFIGURATIE .
2. Druk op **Werktuig**.
3. Kies uit:
 - ▶ BoomPilot-startmodus - wordt gebruikt om de modus te bepalen waarin een taak wordt gestart.
 - ◀ Automatisch – automatische besturing is ingeschakeld en de sectieactivering en/of de inventarisatie op het scherm wordt geregeld door GNSS en snelheid
 - ◀ Uit – automatische besturing is uitgeschakeld, maar sectieactivering en/of de inventarisatie op het scherm kan handmatig worden ingeschakeld via een schakeldoos of het pictogram BoomPilot in de opties voor navigatie en geleiding op de navigatieschermen

- ▶ Pictogram BoomPilot – gebruikt om te bepalen of het pictogram BoomPilot beschikbaar is in de opties voor navigatie en geleiding op de navigatieschermen voor handmatige besturing van BoomPilot
 - ◀ Inschakelen – het pictogram BoomPilot zal beschikbaar zijn in de opties voor navigatie en geleiding op de navigatieschermen om automatische besturing te beheren
 - ◀ Uitschakelen – het pictogram BoomPilot zal niet beschikbaar zijn in de opties voor navigatie en geleiding

4. Druk aan de zijkant op de pijl TERUG  of op het tabblad CONFIGURATIE  om terug te keren naar het hoofdmenu van het configuratiescherm.

Afbeelding 6-38: BoomPilot-opties



Afbeelding 6-39: Pictogram BoomPilot op navigatiescherm



Beschikbaarheid met verschillende hardwaresystemen

















Hardware op systeem	BoomPilot-startmodus instelbaar in Configuratie -> Werktuig	Aanwezigheid van BoomPilot-pictogram instelbaar in Configuratie -> Werktuig	BoomPilot-pictogram weergegeven in de opties Navigatie en geleiding
▶ Geen sectiecontrolemodule			
• Alleen console	Nee	Ja	Ja
• Met optionele werk aan/uitschakelaar	Nee	Ja	Ja
▶ Met TeeJet SDM** of SFM*** + ISM*	Nee - BoomPilot-modus wordt ingesteld op ISM	Nee	Nee
▶ Met TeeJet SDM** of SFM***	Ja	Nee	Ja

* Vereist werktuigstatusmodule (ISM) v2.00 of later

** Vereist sectieaandrijvingsmodule (SDM) v21.00 of later

*** Vereist functieschakelingsmodule (SFM) v21.00 of later

HOOFDSTUK 7 – NAVIGATIE EN INVENTARISATIE

De Matrix Pro GS kan gelijktijdig een voertuig navigeren en producten aanbrengen. Nadat de configuratie van het systeem klaar is, kan met navigatie worden begonnen. De gebruiker kan het veldwerk optimaliseren via zes navigatiefuncties: Recht AB , Gebogen AB , Cirkel pivot , Laatste doorgang , Volgende rij  en Adaptieve curve . Verdere optimalisering is mogelijk met Binnengrens , Buitengrens  en/of Veelhoek  aanbrengen; Gebogen vooruitkijken , Terugkeren naar punt  en RealView-navigatie via video . Daarnaast kunnen inventarisatiefuncties voor Dekking  en Bewerking  de producttoepassing weergeven en registreren, en kaarten voor Voorschriften  en Doel dosering  kunnen de producttoepassing aansturen.

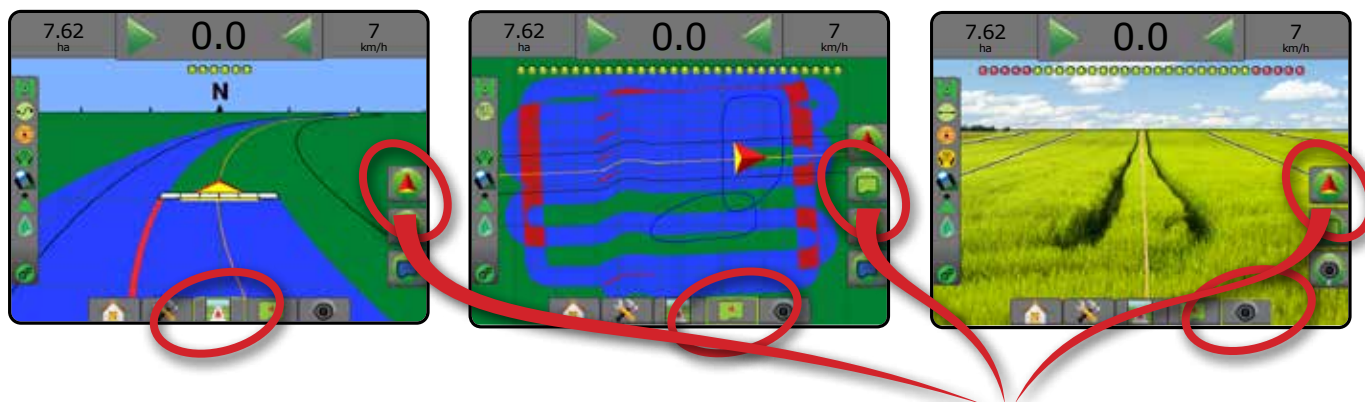
Overzicht

Drie navigatieschermen geven u als gebruiker de juiste informatie.










Voertuigview-navigatie creëert een computergegenereerde afbeelding van de voertuigpositie die wordt weergegeven in het bewerkingsgebied.

Veldview-navigatie geeft een computergegenereerde afbeelding van de voertuigpositie en het bewerkingsgebied vanuit een vogelvluchtperspectief.

Met RealView-navigatie kan de gebruiker live videoweergave bekijken in plaats van een computergegenereerde afbeelding.

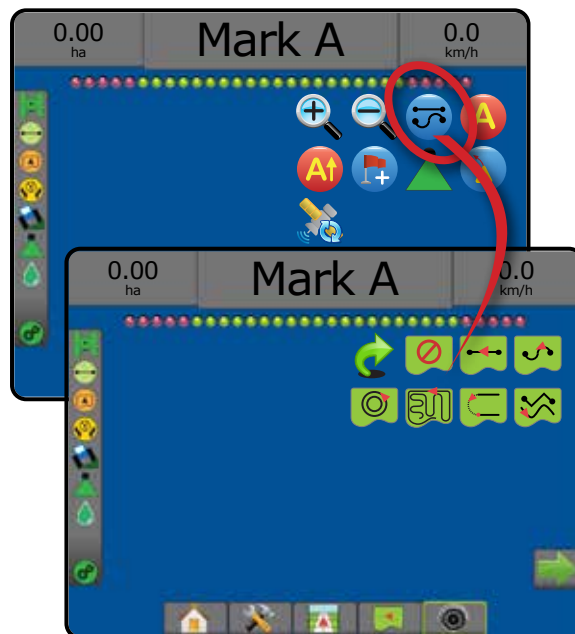


Om een navigatiefunctie te kiezen:

1. Druk op het tabblad NAVIGATIE- EN GELEIDINGSOPTIES  om de navigatieopties weer te geven.
2. Druk op het pictogram NAVIGATIEFUNCTIE .
3. Kies uit:
 - ▶ Geen navigatie 
 - ▶ Rechte AB-navigatie 
 - ▶ Gebogen AB-navigatie 
 - ▶ Cirkel pivot-navigatie 
 - ▶ Laatste doorgang-navigatie* 
 - ▶ Volgende rij-navigatie* 
 - ▶ Adaptieve curve 






*Navigatie-opties zijn mogelijk niet beschikbaar, afhankelijk van welk systeem voor stuurhulp/automatisch sturen is geïnstalleerd.

Afbeelding 7-1: Kies een navigatiefunctie

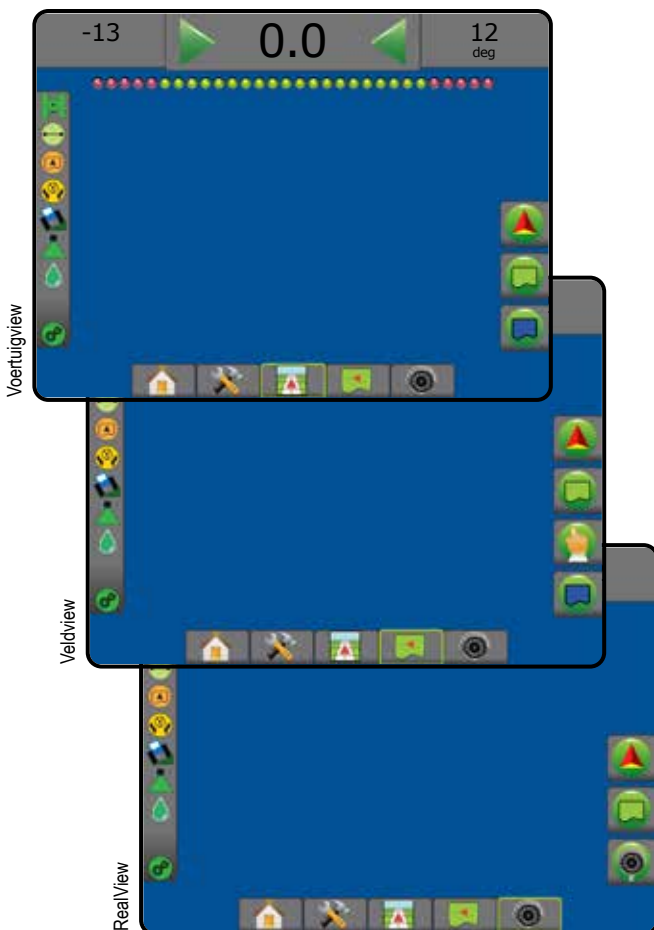


Schermopties

Navigatie en geleiding kan worden geopend vanuit de schermen Voertuigview, Veldview of RealView.

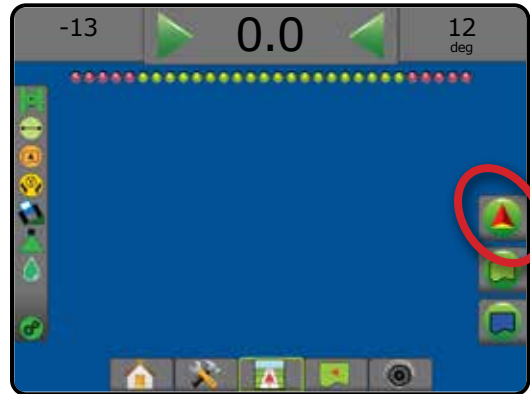
- Tabblad Opties voor navigatie en geleiding  – geeft op elk navigatiescherm navigatieopties weer, waaronder navigatiefuncties, richtlijnopties, terugkeren-naar-punt-opties, GNSS verversen, BoomPilot in- of uitschakelen en gebogen vooruitkijken in- of uitschakelen.
- Tabblad Opties grenzen en veelhoeken  – geeft op elk navigatiescherm de opties voor externe grenzen, interne grenzen en veelhoeken weer.
- Tabblad Inventarisatie-opties  – geeft op navigatieschermen in voertuigview of veldview veelhoekkaarten, dekkingskaarten en beweringskaarten weer.
- Tabblad Schermopties  – geeft op veldview-navigatiescherm opties voor zoomen en pannen weer.
- Tabblad RealView-opties  – geeft op het RealView-navigatiescherm opties voor cameraconfiguratie en navigatie via video weer.

Afbeelding 7-2: Navigatieschermopties










Opties voor navigatie en geleiding





Geeft op elk navigatiescherm navigatieopties weer, waaronder navigatiefuncties, richtlijnopties, terugkeren-naar-punt-opties, refresh GNSS, BoomPilot in- of uitschakelen, gebogen vooruitkijken in- of uitschakelen.



Navigatiefunctie






	Navigatiefunctie – toegang tot opties voor navigatiefuncties
	Geen navigatie – schakelt de navigatie uit
	Rechte A-B navigatie  – maakt rechte lijn-navigatie gebaseerd op A en B referentiepunten
	Gebogen A-B navigatie  – maakt gebogen navigatielijnen gebaseerd op een oorspronkelijke AB referentielijn
	Cirkel pivot-navigatie  – maakt navigatielijnen rond een centrale locatie die naar binnen of naar buiten straalt op basis van een eerste AB referentielijn
	Laatste doorgang-navigatie  – biedt echte navigatie langs de laatste doorgang
	Volgende rij-navigatie  – geeft aan waar de volgende rij zich bevindt en biedt navigatie aan het uiteinde van rijen tot aan de volgende aangrenzende rij
	Adaptieve curve-navigatie  – maakt navigatie langs een gebogen lijn gebaseerd op een oorspronkelijke AB referentielijn mogelijk, waarbij elke aangrenzende richtlijn wordt getrokken vanuit de geprojecteerde navigatiebreedte en richting

Richtlijnen


	Markeerpunt A  – markeert het eerste punt van de richtlijn.
	Markeerpunt B  – markeert het eindpunt van de richtlijn. Grijs = minimumafstand is nog niet gereden.

	Markeerpunt A annuleren – annuleert het proces van markeerpunt A. Keert terug naar vorige AB richtlijn (indien vastgesteld).
	Volgende rij markeerpunt B  – markeert het eindpunt van de rij.
	Azimutgraad  – stelt een rechte richtlijn vast gemeten door graden met de klok mee vanaf een noordelijke basislijn. Noorden = 0, Oosten = 90, Zuiden = 180, Westen = 270.
	A+ verplaats – verplaatst de bestaande richtlijn naar de huidige positie van het voertuig.
	Volgende rechte richtlijn – toont de volgende rechte AB of Azimutgraad richtlijn die in de huidige taak is opgeslagen.
	Volgende gebogen AB richtlijn – toont de volgende gebogen AB richtlijn die in de huidige taak is opgeslagen.
	Volgende Cirkel pivot-richtlijn – toont de volgende Cirkel pivot AB richtlijn die in de huidige taak is opgeslagen.
	Volgende adaptieve curve-richtlijn – toont de volgende adaptieve curve AB richtlijn die in de huidige taak is opgeslagen.


Terugkeren naar punt

	Punt markeren  – stelt een punt vast op de locatie van het voertuig. Grijs = GNSS is niet beschikbaar.
	Terugkeren naar punt-navigatie – biedt afstand en navigatie terug naar een bepaald punt.
	Punt wissen – wist het gemarkeerde punt.
	Navigatie annuleren – verbergt de afstand en navigatie terug naar het gemarkeerde punt.

BoomPilot

	Schakelt de automatische spuitmachinecontrole (ASC) aan of uit. Grijs = GNSS is niet beschikbaar.
---	---

Gebogen vooruitkijken

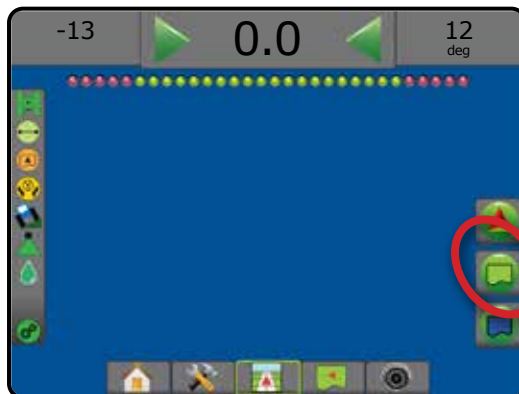
	Geeft aan waarheen de huidige besturing het voertuig zal brengen met behulp van een 'cursor' als navigatie.
---	---

Refresh GNSS positie





	Reset het ClearPath-filter in de OEMStar-ontvanger.
---	---

Opties grenzen en veelhoeken



Geeft op elk navigatiescherm de opties voor externe grenzen, interne grenzen en veelhoeken weer.



Externe grenzen

	Buitengrens markeren – stelt het beweringsgebied vast en bepaalt de niet te bewerken zones. Als u een buitengrens maakt, moet de grenslijn zich buiten de buitenste-boomsectie bevinden. Grijs = GNSS is niet beschikbaar.
	Buitengrens annuleren – annuleert het markeren van de buitengrens
	Buitengrens voltooiën – voltooit actueel proces voor het markeren van de buitengrens. Grenzen kunnen ook worden gesloten door tot binnen een werkbreedteafstand van het beginpunt te rijden.
	Buitengrens pauzeren – pauzeert het markeren van de buitengrens
	Buitengrens hervatten – hervat het markeren van de buitengrens
	Laatst gemarkeerde grens verwijderen – verwijdert de laatst gemarkeerde grens (binnen- of buitengrens) van de huidige taak. Druk hier nogmaals op om verdere grenzen te verwijderen, van de laatst aangemaakte tot de eerst aangemaakte

Interne grenzen

	Binnengrens markeren – stelt het bewerkingsgebied vast en bepaalt de niet-te bewerken zones. Als u een binnengrens maakt, moet de grenslijn zich binnen de binnenste boomsectie bevinden. Grijs = GNSS is niet beschikbaar.
	Binnengrens annuleren – annuleert het markeren van de binnengrens
	Binnengrens voltooiën – voltooit actueel proces voor het markeren van de binnengrens. Grenzen kunnen ook worden gesloten door tot binnen een werkbreedteafstand van het beginpunt te rijden
	Binnengrens pauzeren – pauzeert het markeren van de binnengrens
	Binnengrens hervatten – hervat het markeren van de binnengrens
	Laatst gemarkeerde grens verwijderen – verwijdert de laatst gemarkeerde grens (binnen- of buitengrens) van de huidige taak. Druk hier nogmaals op om verdere grenzen te verwijderen, van de laatst aangemaakte tot de eerst aangemaakte

Veelhoeken

	Veelhoek markeren – bepaalt inventarisatie-oppervlakten. Grijs = GNSS is niet beschikbaar.
	Veelhoek annuleren – annuleert het markeren van de veelhoek
	Veelhoek voltooiën – voltooit het markeren van de veelhoek
	Veelhoek pauzeren – pauzeert het markeren van de veelhoek
	Veelhoek hervatten – hervat het markeren van de veelhoek
	Laatst gemarkeerde veelhoek verwijderen – verwijdert de laatst gemarkeerde veelhoek van de huidige taak. Druk hier nogmaals op om verdere veelhoeken te verwijderen, van de laatst aangemaakte tot de eerst aangemaakte

Inventarisatie-opties

Geeft op navigatieschermen in voertuigview of veldview veelhoekkaarten, dekingskaarten en bewerkingskaarten weer.

OPMERKING: Opties zijn alleen beschikbaar wanneer er een doseringscontrole op het systeem aanwezig is, of als er een veelhoek is vastgesteld.



	Dekkingskaart – toont oppervlaktes die door het werktuig zijn behandeld, ongeacht of het product werd toegepast.
	Veelhoekkaart – toont alle in kaart gebrachte veelhoeken
	Voorschriftenkaart – toont vooraf geladen kaart die informatie verstrekt aan de doseringscontrole voor gebruik bij de toepassing van product
	Bewerkingskaart – toont hoeveel product is toegepast en waar, met kleurgebruik om het niveau te tonen in verhouding tot vooraf ingestelde maximum- en minimumniveaus
	Doeldoseringskaart – toont de spuitdosering die de doseringscontrole zal proberen te bereiken (kan worden gecontroleerd via het onderste tabblad Doseringcontrole)
	Pictogrammen – worden gebruikt op de Matrix Pro 570GS
	Knoppen – worden gebruikt op de Matrix Pro 840GS
	Voertuigview – pictogrammen of knoppen wijzigen de voertuigview of het horizonperspectief van de voertuigview naar vogelvluchtperspectief. 
	Veldview – pictogrammen of knoppen vergroten/verkleinen het gebied dat op het scherm wordt weergegeven. 



Schermopties

Geeft op veldview-navigatiescherm opties voor zoomen en pannen weer.



In-/uitzoomen

	Pictogrammen – worden gebruikt op de Matrix Pro 570GS
	Knoppen – worden gebruikt op de Matrix Pro 840GS
	Voertuigview – pictogrammen of knoppen wijzigen de voertuigview of het horizonperspectief van de voertuigview naar vogelvluchtperspectief.
	Veldview – pictogrammen of knoppen vergroten/verkleinen het gebied dat op het scherm wordt weergegeven.

Panmodus

	Pijlen – verplaatsen het weergegeven kaartgebied in de corresponderende richting zonder het voertuig te verplaatsen.
	Wereldview – vergroot de schermweergave tot het grootst mogelijke beschikbare gebied.



RealView-navigatieopties

Geeft op het RealView-navigatiescherm opties voor cameraconfiguratie en navigatie via video weer.



	Selecteer videocamera – selecteert tot acht cameraweergaven indien een videoselectiemodule (VSM) is aangesloten.
	Gedeelde cameraweergave – één van twee sets van vier camera-ingangen (A/B/C/D of E/F/G/H) kan worden gekozen om het scherm in vier aparte videofeeds op te delen.
	Configuratie voor navigatie via video – opent het inschakelen van navigatie over video of stuurhoek en richtlijnen aanpassen.
	Navigatie via video – plaatst de driedimensionale richtlijnen over het videobeeld voor ondersteuning van de navigatie.
	Stuurhoek – geeft aan in welke richting het stuurwiel moet worden gedraaid.
	Pictogrammen omhoog en omlaag – worden gebruikt om de navigatielijnen en horizonlijn aan te passen, zodat deze overeenkomt met de cameraweergave.
	Camera beeldafdruk – slaat een fotobeeld van de huidige schermweergave op naar een USB-station.

NAVIGATIEBALK

De Navigatiebalk houdt u op de hoogte van uw eigen keuze aan selecteerbare taakinformatie, navigatie-activiteit en sectiestatus.

Navigatie-activiteit en boomstatus

GNSS-status – toont "Geen GNSS" wanneer er geen GNSS beschikbaar is of "Trage GNSS" wanneer GNSS GGA-gegevens ontvangen met een snelheid van minder dan 5 Hz

Spoorfout – geeft de afstand weer vanaf de gewenste navigatielij

Huidige activiteit – geeft activiteiten weer zoals het markeren van een punt A of B, nadering van het einde van een rij, indicatie nu omkeren en afstand om terug te keren naar een gemarkeerd punt

Sectiestatus – voor elke sectie die is geprogrammeerd wordt één stip weergegeven. Een groene stip geeft aan dat de sectie actief is, een rode stip geeft aan dat de sectie momenteel niet actief is

Afbeelding 7-3: Navigatie-activiteit/sectiestatus



Spoorfout

De afstand rond de richtlijn die wordt gezien als nul fout kan worden aangepast met behulp van Configuratie -> Navigatie -> Navigatiegevoeligheid.

Om de eenheid waarin de afstand wordt weergegeven te wijzigen:

1. Druk op het vak navigatie-activiteiten op de navigatiebalk.
2. Selecteer de meeteenheid.

Selecteerbare informatie

Snelheid – geeft de huidige snelheid weer

Richting – toont de route rechts met de klok mee vanaf een basislijn naar het ware noorden. Noorden = 0°, Oosten = 90°, Zuiden = 180°, Westen = 270°.

Totaal besproeid gebied – toont het totale oppervlak dat is bespoten, inclusief dubbele toepassingsgebieden

Werktijd – toont de totale duur waarin de applicatie actief is tijdens de huidige taak

Tijd – geeft de huidige tijd weer op basis van de geselecteerde tijdzone

Werkgangnummer – toont het huidige werkgangnummer met betrekking tot de oorspronkelijke AB-navigatielij in de richting van A naar B. Het nummer wordt getoond als positief getal wanneer het voertuig zich rechts bevindt ten opzichte van de AB-basislijn, en als negatief getal wanneer het voertuig zich links ten opzichte van de AB-basislijn bevindt.

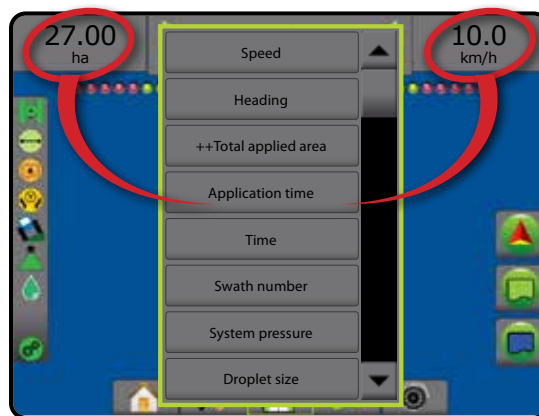
Systeemdruk – toont de huidige systeemdruk (alleen beschikbaar wanneer er een input-/outputmodule op het systeem aanwezig is)

Druppelafmeting – toont de huidige druppelafmeting van het mondstuk (alleen beschikbaar wanneer er een input-/outputmodule op het systeem aanwezig is)

Werkelijke dosering – toont de huidige spuitdosering (alleen beschikbaar bij een actieve doseringscontrole van derden op het systeem)

Doelddosering – toont de doelspuitdosering (alleen beschikbaar bij een actieve doseringscontrole van derden op het systeem)

Afbeelding 7-4: Selecteerbare informatie

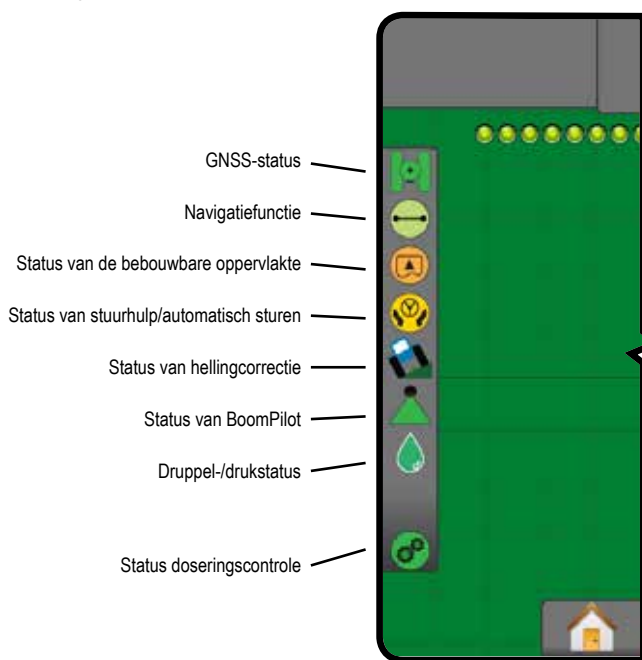


STATUSBALK

De statusbalk geeft informatie over de GNSS-status, de navigatiefunctie, het ingesloten gebied, het gebruik van stuurhulp/automatische besturing, de hellingcorrectie, de werktuigcontrolestatus, de druppel/drukstatus en de status van de doseringscontrole.

Wanneer er op een pictogram wordt gedrukt, wordt de bijbehorende statusinformatie weergegeven.

Afbeelding 7-5: Statusbalk



GNSS-status

- Groen = GPS, GLONASS, of SBAS (met of zonder DGPS vereist)
- Geel = alleen GPS
- Rood = geen GNSS
- Oranje = Glide/ClearPath

Navigatiefunctie

- Geen pictogram = geen navigatie
- Rechte AB-navigatie
- Gebogen AB-navigatie
- Cirkel Pivot-navigatie
- Laatste doorgang-navigatie
- Volgende rij-navigatie
- Adaptieve gebogen-navigatie

Status van de bebouwbare oppervlakte

- Buiten bebouwbaar oppervlak = rijdt buiten akkerland
- Binnen bebouwbaar oppervlak = rijdt binnen akkerland
- Geen pictogram = geen grens vastgesteld (binnen of buiten)

Status van stuurhulp/automatisch sturen

- Groen = ingeschakeld, actieve besturing
- Geel = ingeschakeld, aan alle voorwaarden voor stuurhulp/automatisch sturen is voldaan
- Rood = uitgeschakeld, aan niet alle voorwaarden voor stuurhulp/automatisch sturen is voldaan
- Geen pictogram = er is geen systeem voor stuurhulp/automatisch sturen geïnstalleerd

Status van hellingcorrectie

- Gekleurd = ingeschakeld, de hellingcorrectie wordt actief toegepast
- Rood = uitgeschakeld
- Geen pictogram = er is geen hellingcontrolemodule op het systeem geïnstalleerd, of de hellingfunctie is gekoppeld aan het systeem voor stuurhulp/automatisch sturen.

Status van BoomPilot

- Groen = automatisch
- Geel = alles aan
- Rood = uit/handmatig
- Geen pictogram = enkele sectie (geen SmartCable of SDM geïnstalleerd in het systeem)

Druppel-/drukstatus

- Kleur = ingeschakeld. De kleur van de druppel is rechtstreeks verbonden met de huidige druppelafmeting. Kleuropties omvatten:
- Doorgekruist = uitgeschakeld
- Geen pictogram = er is geen druksensor-interfaceset geïnstalleerd, geen druksensormonitor op de DCM


Status doseringscontrole

- Groen = normale werking
- Geel = systeemwaarschuwing (onjuiste snelheid/druk, etc.)
- Rood = systeemfout (onjuiste snelheid/druk, etc.)
- Geen pictogram = geen doseringscontrole geïnstalleerd

Status-/informatieschermen

GNSS-status

GNSS-status geeft informatie over de huidige GNSS-status, inclusief datasnelheden, het aantal satellieten in zicht, HDOP en PRN-status, ontvanger en versie, satellietkwaliteit en -ID en UTM-zone.

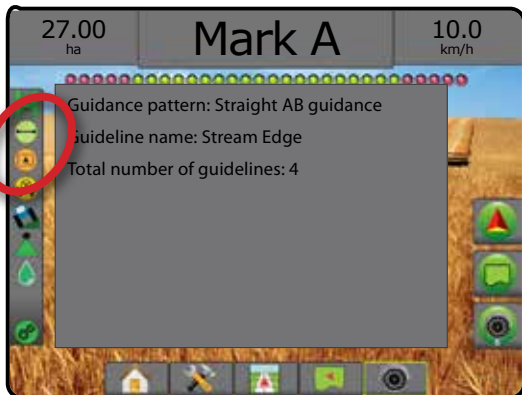
1. Druk op het pictogram voor de GNSS-STATUS 



Status van navigatiefunctie


Het scherm met de status van de navigatiefunctie toont informatie met betrekking tot het navigatiepatroon, de naam van de huidige richtlijn en het aantal richtlijnen dat in de console is opgeslagen.

1. Druk op het pictogram NAVIGATIEFUNCTIE 



Status van de bebouwbare oppervlakte

De status van de bebouwbare oppervlakte geeft informatie weer over de gebieden in de huidige buiten- en binnengrenzen.

1. Druk op het pictogram voor BEBOUWBARE OPPERVLAKTE 


- ◀Bebouwbare oppervlakte – totale oppervlakte van alle externe grenzen min de oppervlakte van alle binnen grenzen
- ◀Buitenste ingesloten gebied – totale oppervlakte van alle buitengrenzen
- ◀Binnenste ingesloten gebied – totale oppervlakte van alle binnengrenzen

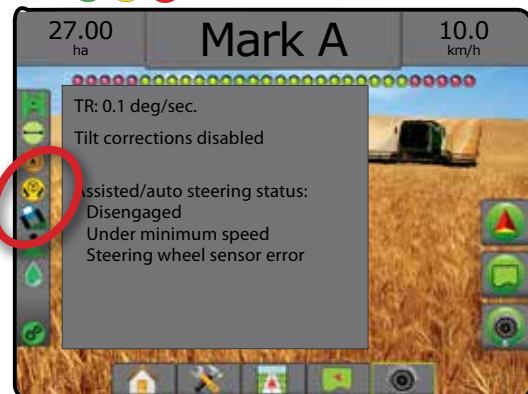
Afbeelding 7-6: Status van de bebouwbare oppervlakte



Status van stuurhulp/automatisch sturen

Het scherm met de status voor stuurhulp/automatisch sturen toont informatie met betrekking tot de huidige status van het systeem voor stuurhulp/automatisch sturen, inclusief de hellingstatus.

1. Druk op het pictogram STATUS STUURHULP/AUTOMATISCH STUREN 



Status van hellingcorrectie

Het scherm met de status van de hellingcorrectie toont informatie met betrekking tot de huidige status van het hellingcorrectiesysteem.

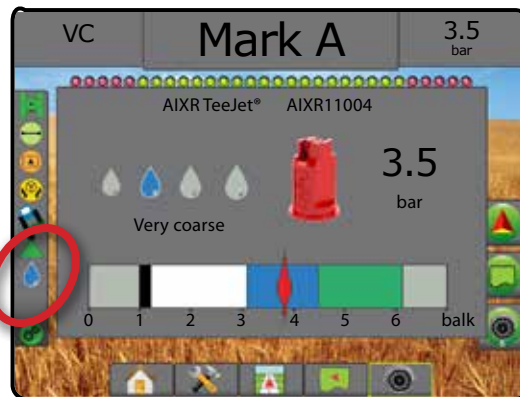
1. Druk op het pictogram voor de STATUS HELLINGCORRECTIE



Druppel-/drukstatus

Het scherm met de druppel-/drukstatus toont informatie over de huidige status van de druppelafmeting en de systeemdruk.

1. Druk op het pictogram DRUPPEL-/DRUKSTATUS



Status van BoomPilot

Het scherm met de status van de BoomPilot toont informatie met betrekking tot de huidige status van het BoomPilot-systeem.

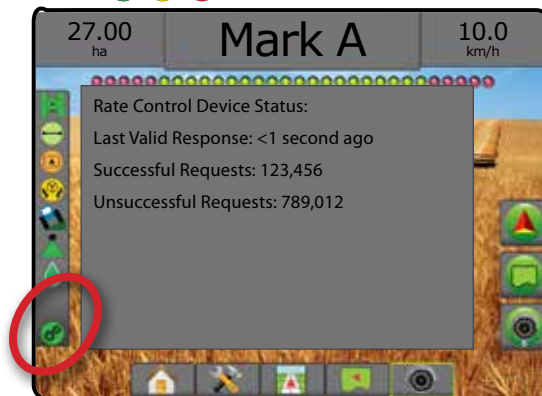
1. Druk op het pictogram voor de STATUS BOOMPILOT



Status doseringscontrole

Status doseringscontrole geeft informatie over de status van de doseringscontrole.

1. Druk op het pictogram STATUS DOSERINGSCONTROLE VAN PRODUCT



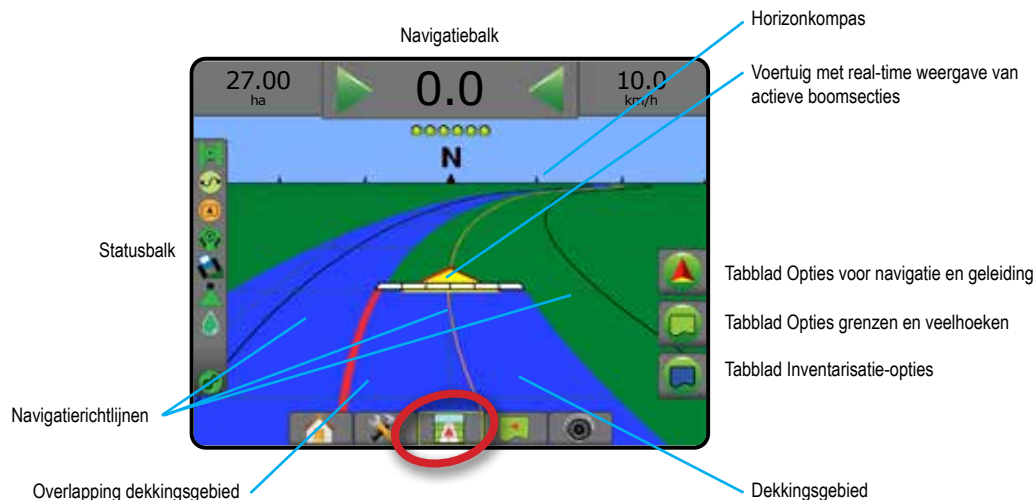
Voertuigview

Voertuigview creëert een computergegeneerde afbeelding van de voertuigpositie binnen het bewerking gebied. Vanuit dit scherm kunt u alle opties voor configuratie, grenzen, veelhoeken, inventarisatie, toepassing en navigatie openen via de optietabbladen aan de rechterkant van het scherm.

Om het scherm Voertuigview te openen:

1. Druk op het tabblad VOERTUIGVIEW-NAVIGATIE .



Afbeelding 7-7: Voertuigview



Navigatie op het scherm

- Richtlijnen
 - ◀ Oranje – actieve navigatielijijn
 - ◀ Zwart (meerdere) – aangrenzende navigatielijijnen
 - ◀ Zwart – lijn buitengrens
 - ◀ Grijs – lijn binnengrens
 - ◀ Blauw – grenslijn van veelhoek
- Punten – markeerpunten voor gevestigde punten
 - ◀ Rood punt – terugkeren naar punt
 - ◀ Blauw punt – markeerpunt A
 - ◀ Groen punt – markeerpunt B
- Horizonkompas – algemene richting kan op de horizon worden weergegeven (indien ingezoomd)
- Dekkingsgebied – toont besproeid gebied en overlapping:
 - ◀ Blauw – één toepassing
 - ◀ Rood – twee of meer toepassingen.
- Secties
 - ◀ Lege vakken – inactieve secties
 - ◀ Witte vakken – actieve secties

Matrix Pro 840GS Hulp voor consoleknoppen

- In-/uitzoomen en perspectief – de knoppen omhoog/omlaag   wijzigen de voertuigweergave of perspectief naar de horizon van voertuigweergave naar vogelvluchtperspectief.

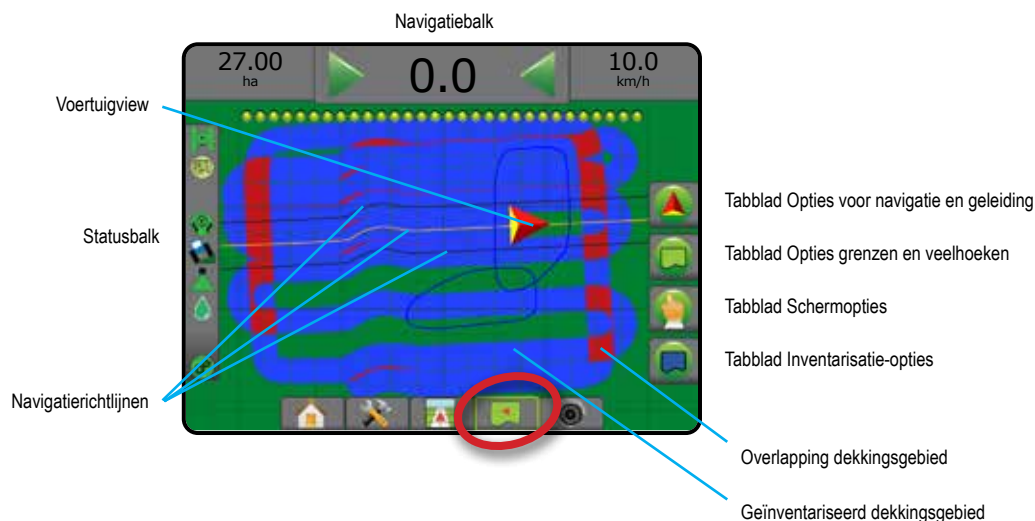
Veldview

Veldview geeft een computergegenereerde afbeelding van de voertuigpositie en beweringsgebied vanuit vogelvluchtperspectief. Vanuit dit scherm kunt u alle opties voor configuratie, grens, veelhoek en navigatie, alsmede voor panmodus en inventarisatie-opties openen via het tabblad Opties aan de rechterkant van het scherm.

Om het scherm Veldview te openen:

1. Druk op het tabblad VELDVIEW-NAVIGATIE .



Afbeelding 7-8: Veldview



Navigatie op het scherm

- Richtlijnen
 - ◀ Oranje – actieve navigatielijijn
 - ◀ Zwart (meerdere) – aangrenzende navigatielijijnen
 - ◀ Zwart – grenslijijn
 - ◀ Grijs – lijijn binnengrens
 - ◀ Blauw – grenslijijn van veelhoek
- Punten – markeerpunten voor gevestigde punten
 - ◀ Rood punt – terugkeren naar punt
 - ◀ Blauw punt – markeerpunt A
 - ◀ Groen punt – markeerpunt B
- Dekkingsgebied – toont besproeid gebied en overlapping
 - ◀ Blauw – één toepassing
 - ◀ Rood – twee of meer toepassingen

Matrix Pro 840GS Hulp voor consoleknoppen

- Zoom in/uit – de knoppen omlaag/omhoog   wijzigen de zichtbare oppervlakte van de kaart.

RealView-navigatie

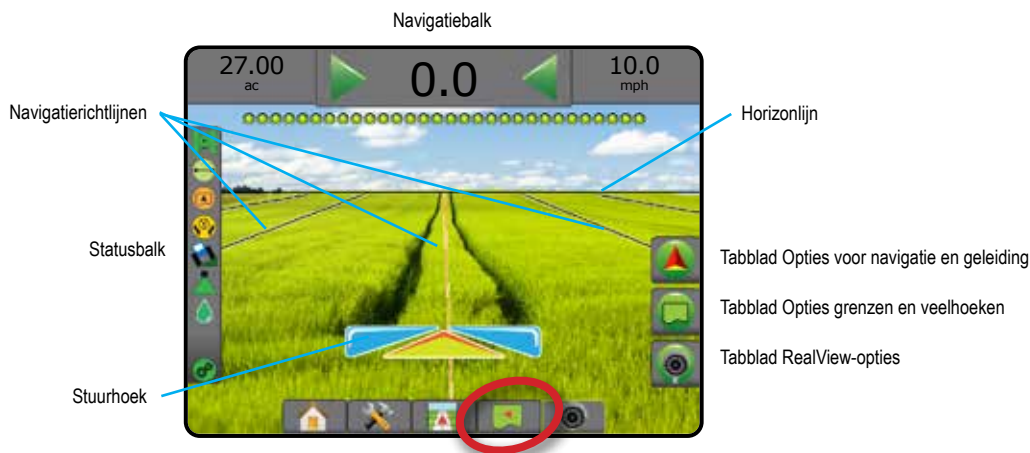
Met RealView-navigatie kan de gebruiker live videoweergave bekijken in plaats van een computergegeneerde afbeelding. Vanuit dit scherm kunt u alle opties voor configuratie, grenzen, veelhoeken en navigatie openen via de tabbladen aan de rechterkant van het scherm. Om de cameraweergave aan te passen [achteruit, ondersteboven], gaat u naar Instellingen -> Configuratie -> Video.

- ▶ Enkelvoudige camera – één enkelvoudige camera is rechtstreeks op de console aangesloten
- ▶ Videoselectiemodule – als er een videoselectiemodule (VSM) op het systeem is geïnstalleerd, dan zijn er twee (2) video-opties beschikbaar:
 - Enkelvoudige cameraweergave – één van maximaal acht camera-ingangen kan worden gekozen om de weergave van de video-ingang te veranderen.
 - Gedeelde cameraweergave – één van twee sets van vier camera-ingangen (A/B/C/D of E/F/G/H) kan worden gekozen om het scherm in vier aparte videofeeds op te delen.

Om het scherm RealView te openen:

1. Druk op het tabblad REALVIEW-NAVIGATIE 


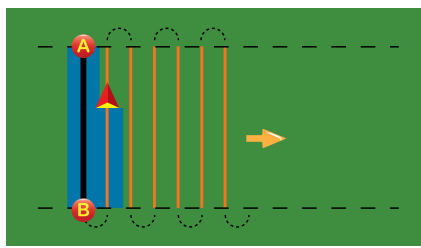

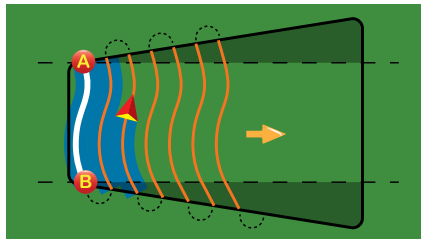

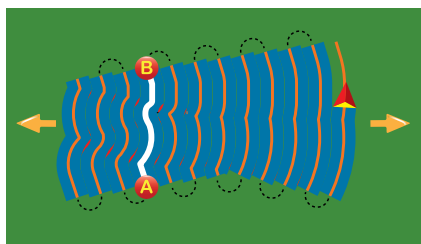

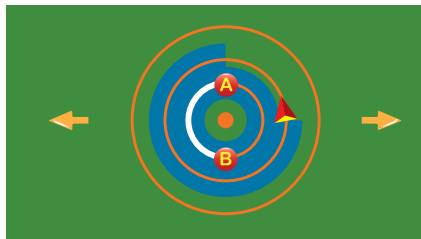

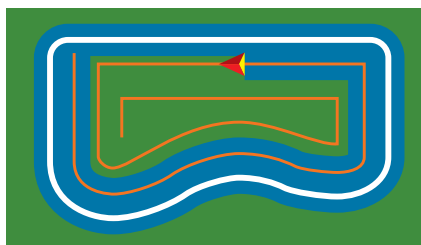
Afbeelding 7-9: RealView-navigatie



Navigatie op het scherm

- Richtlijnen
 - ◀ Oranje – actieve navigatielijijn
 - ◀ Zwart (meerdere) – aangrenzende navigatielijijnen
 - ◀ Horizontale zwarte lijn – verstelbare horizonlijn
 - ◀ Zwart – lijn buitengrens
 - ◀ Grijs – lijn binnengrens
 - ◀ Blauw – grenslijn van veelhoek

NAVIGATIEFUNCTIES

	<h3>Rechte AB-navigatie</h3> <p>Rechte AB-navigatie maakt rechte lijn-navigatie gebaseerd op A en B referentiepunten. De originele A en B punten vormen de basis van alle volgende parallelle richtlijnen.</p> <p><i>OPMERKING: De compensatie-afstand tot de aangrenzende richtlijnen wordt berekend aan de hand van de navigatiebreedte: zie "Configuratie -> Kaarten en navigeren" in het hoofdstuk Systeemconfiguratie.</i></p>	
	<h3>Gebogen AB-navigatie</h3> <p>Gebogen AB-navigatie biedt navigatie langs gebogen lijnen gebaseerd op een oorspronkelijke AB-referentielijn. Deze oorspronkelijke basislijn wordt gebruikt om alle andere richtlijnen te berekenen.</p> <p><i>OPMERKING: Aangeraden wordt om te zorgen dat de gebogen navigatie lager blijft dan 30° binnen de AB-richtlijn.</i></p> <p><i>De compensatie-afstand tot de aangrenzende richtlijnen wordt berekend aan de hand van de navigatiebreedte: zie "Configuratie -> Kaarten en navigeren" in het hoofdstuk Systeemconfiguratie.</i></p> <p><i>HINT: Wanneer u werkt in een ingesloten gebied, zal het navigatiepatroon dat buiten de opgegeven AB-punten valt een rechte lijn-navigatie vormen.</i></p>	
	<h3>Adaptieve curve AB-navigatie</h3> <p>Adaptieve curve-navigatie* maakt navigatie langs een gebogen lijn gebaseerd op een oorspronkelijke AB referentielijn mogelijk, waarbij elke aangrenzende richtlijn wordt getrokken vanuit de geprojecteerde navigatiebreedte en richting.</p> <p><i>OPMERKING: De compensatie-afstand tot de aangrenzende richtlijnen wordt berekend aan de hand van de navigatiebreedte: zie "Configuratie -> Kaarten en navigeren" in het hoofdstuk Systeemconfiguratie.</i></p>	
	<h3>Cirkel pivot-navigatie</h3> <p>Cirkel pivot-navigatie maakt navigatielijnen rond een centrale locatie die naar binnen of naar buiten straalt op basis van een oorspronkelijke AB-referentielijn. Deze oorspronkelijke basislijn wordt gebruikt om alle andere richtlijnen te berekenen.</p> <p>De lijn wordt gebruikt voor toediening van het product in een cirkeldraaiveld langs een cirkelvormige richtlijn die overeenkomt met de straal van het cirkeldraai-irrigatiesysteem.</p> <p><i>OPMERKING: De compensatie-afstand tot de aangrenzende richtlijnen wordt berekend aan de hand van de navigatiebreedte: zie "Configuratie -> Kaarten en navigeren" in het hoofdstuk Systeemconfiguratie.</i></p>	
	<h3>Laatste doorgang-navigatie</h3> <p>Laatste doorgang-navigatie* biedt werkelijke navigatie langs de laatste doorgang. De console detecteert automatisch het dichtstbijzijnde besproeid gebied en bepaalt parallelle richtlijnen op basis van die oppervlakte.</p> <p><i>OPMERKING: Wanneer een grens is vastgesteld maar er tijdens het grensproces geen bewerking plaatsvond, zal de navigatie niet starten.</i></p>	

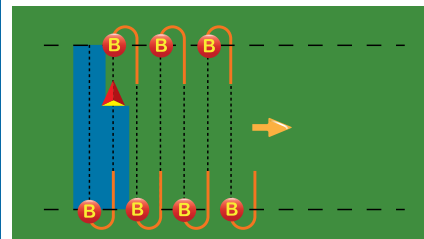


Volgende rij-navigatie

Volgende rij-navigatie* geeft aan waar de volgende rij zich bevindt en biedt navigatie aan het uiteinde van rijen tot aan de volgende aangrenzende rij. Als de gebruiker het einde van een rij markeert en naar de volgende rij begint te draaien, wordt in de volgende rij een Rechte AB-navigatielijng geboden. De volgende rij-navigatie wordt uitgeschakeld wanneer het voertuig zich in de volgende rij bevindt.

OPMERKING: De compensatie-afstand tot de volgende rij wordt berekend aan de hand van de navigatiebreedte: zie "Configuratie -> Kaarten en navigeren" in het hoofdstuk Systeemconfiguratie.

De Volgende rij-navigatie ondersteunt niet de mogelijkheid om rijen over te slaan.



Geen navigatie

Geen navigatie* schakelt de navigatie uit.

OPMERKING: De functie geen navigatie zal bestaande navigatielijnen of punten niet uit de console wissen. Om vastgestelde/opgeslagen gegevens uit de console te wissen, raadpleegt u het hoofdstuk "Gegevensbeheer" in het hoofdstuk Systeemconfiguratie.

*Navigatie-opties zijn mogelijk niet beschikbaar, afhankelijk van welk systeem voor stuurhulp/automatisch sturen is geïnstalleerd.

Aangrenzende rijen kunnen worden overgeslagen in rechte AB-navigatie, gebogen AB-navigatie, adaptieve curve-navigatie en cirkel pivot-navigatie. Laatste doorgang-navigatie en volgende rij-navigatie ondersteunen het overslaan van aangrenzende rijen niet.

RICHTLIJNEN

AB-richtlijnen, azimut-richtlijnen, volgende doorgang-richtlijnen en volgende rij-richtlijnen zijn elk beschikbaar afhankelijk van de huidige navigatiefunctie. Als u van navigatiefunctie verandert, worden de huidige beschikbare richtlijnen ook gewijzigd.

In elke navigatiefunctie kunnen meerdere richtlijnen worden gecreëerd. Als meer dan één richtlijn wordt opgeslagen in een enkele navigatiefunctie, komt de functie Volgende richtlijn beschikbaar. Door te drukken op de optie Volgende richtlijn wordt het voertuig gestuurd naar de volgende richtlijn die in de console is opgeslagen.

Een gebruiker kan in Fieldware Link of via de optie Gegevens -> Taakgegevens -> Beheren taken dupliceren en bewerken, zodat richtlijnen, grenzen, besproeiingsgegevens, voorschriftenkaart en/of veelhoeken voor verschillende bewerkingen op hetzelfde veld opnieuw gebruikt kunnen worden.

A en B punten markeren

Om een AB-richtlijn in te stellen:

1. Rijd naar de gewenste plaats voor Punt A .
2. Druk op het tabblad NAVIGATIE- EN GELEIDINGSOPTIES om de navigatieopties weer te geven.
3. Druk op het pictogram MARKEER A .
4. Rijd naar de gewenste plaats voor Punt B .
5. Druk op het pictogram MARKEER B om de AB-lijn in te stellen.
6. "Wilt u deze richtlijn een naam geven?"

Druk op:

- ▶ Ja – om de richtlijn een naam te geven en op te slaan in de console
- ▶ Nee – om automatisch een naam te genereren en de richtlijn op te slaan in de console

De console zal navigatiegegevens weergeven.

OPMERKING: Het pictogram MARKEER B is niet beschikbaar voor selectie (grijze kleur) totdat de minimumafstand is afgelegd (3,0 meter voor Rechte, Gebogen of Adaptieve navigatie; 50,0 meter voor Cirkel pivot-navigatie).

OPMERKING: Het is niet noodzakelijk om de gehele omtrek van de cirkeldraai te rijden om de cirkel pivot-navigatie te starten.

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

Afbeelding 7-10: Markeer punt A



Afbeelding 7-11: Markeer punt B



Afbeelding 7-12: Richtlijn opslaan



Afbeelding 7-13: Navigatie volgen




A+ verplaatsfunctie

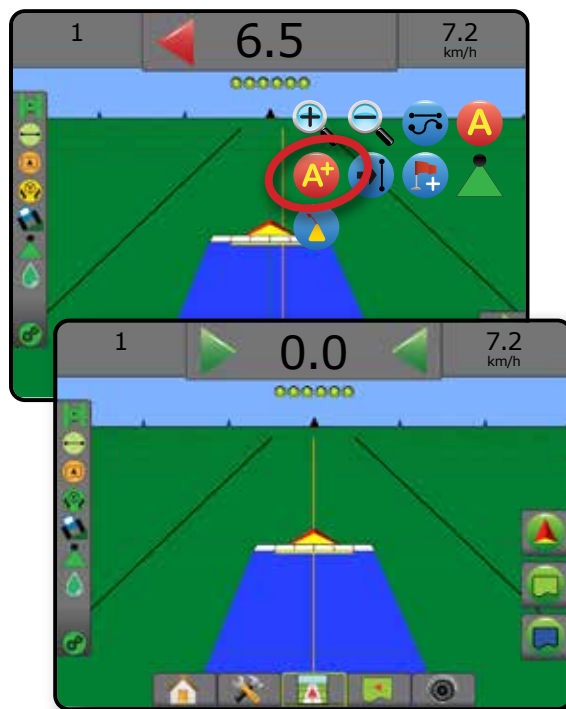
A+ De A+ verplaatsfunctie maakt het verplaatsen van de bestaande richtlijn naar de huidige positie van het voertuig mogelijk.

OPMERKING: Alleen beschikbaar in Rechte AB- of Gebogen AB-navigatie.

Om de richtlijn aan te passen:





1. Druk op het tabblad NAVIGATIE- EN GELEIDINGSOPTIES  om de navigatieopties weer te geven.
2. Druk op het pictogram A+ VERPLAATS **A+**.

Afbeelding 7-14: A+ verplaats





Functie Volgende richtlijn

Als er meer dan één richtlijn is opgeslagen komt de functie Volgende richtlijn beschikbaar. Door te drukken op de optie Volgende richtlijn wordt het voertuig gestuurd naar de volgende richtlijn die in de console is opgeslagen.

- Volgende rechte richtlijn  – toont de volgende rechte AB of Azimutgraad richtlijn die in de huidige taak is opgeslagen.
- Volgende gebogen AB richtlijn  – toont de volgende gebogen AB richtlijn die in de huidige taak is opgeslagen.
- Volgende cirkel pivot-richtlijn  – toont de volgende cirkel pivot AB richtlijn die in de huidige taak is opgeslagen.
- Volgende adaptieve curve-richtlijn  – toont de volgende adaptieve curve AB richtlijn die in de huidige taak is opgeslagen.

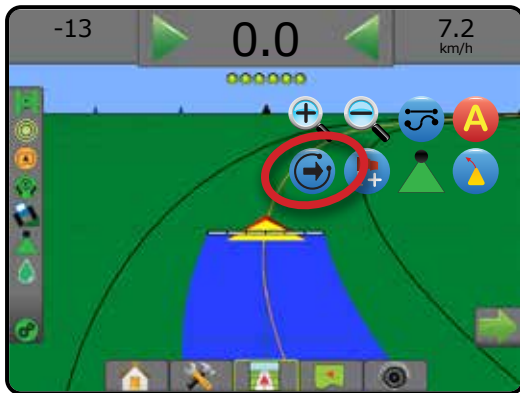
OPMERKING: De compensatie-afstand tot de aangrenzende richtlijnen wordt berekend aan de hand van de navigatiebreedte. Zie "Configuratie -> Kaarten en navigeren" in het hoofdstuk *Systeemconfiguratie*.

Om te wijzigen naar andere beschikbare richtlijnen:

1. Druk op het tabblad NAVIGATIE- EN GELEIDINGSOPTIES  om de navigatieopties weer te geven.
2. Druk op het pictogram VOLGENDE RICHTLIJN .

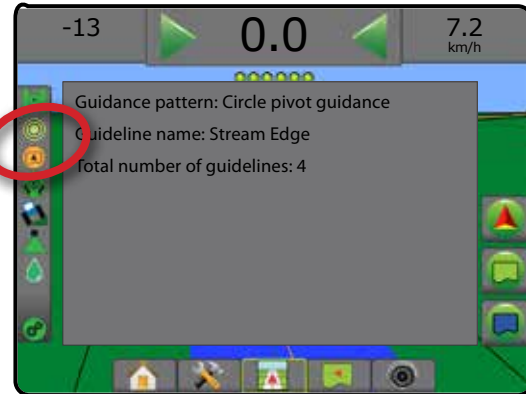
Blader door alle richtlijnen door weer te drukken op het pictogram VOLGENDE RICHTLIJN .

Afbeelding 7-15: Volgende richtlijn




Om te zien wat de actieve richtlijn is, drukt u op het pictogram Navigatiefunctie op de statusbalk.

Afbeelding 7-16: De actieve richtlijn weergeven



Laatste doorgang-richtlijnen

 Laatste doorgang-navigatie biedt werkelijke navigatie langs de laatste doorgang. De console detecteert automatisch het dichtstbijzijnde besproeid gebied en bepaalt parallelle richtlijnen op basis van die oppervlakte.

OPMERKING: Laatste doorgang-navigatie is mogelijk niet beschikbaar, afhankelijk van welk systeem voor stuurhulp/automatisch sturen is geïnstalleerd.

Om Laatste doorgang-richtlijnen in te schakelen:

1. Rijd naar een gewenste locatie om de eerste lijn te maken.
2. Rijd vervolgens naast het reeds besproeid gebied.
3. De console zal navigatiegegevens weergeven.

OPMERKING: Wanneer een grens is vastgesteld maar er tijdens het grensproces geen bewerking plaatsvond, zal de navigatie niet starten.


Afbeelding 7-17: Bewerk de eerste baan



Afbeelding 7-18: Navigatie volgen






Volgende rij-richtlijnen

 Volgende rij-navigatie geeft aan waar de volgende rij zich bevindt gebaseerd op de geprogrammeerde navigatiebreedte, en biedt aan het uiteinde van door de gebruiker gemarkeerde rijen handmatige navigatie-informatie tot aan de volgende aangrenzende rij. Als de gebruiker het einde van een rij aangeeft, wordt in de huidige rij een rechte AB-lijn vastgesteld en wordt navigatie naar de volgende rij geboden. Wanneer het voertuig zich in de volgende rij bevindt, worden er geen navigatie of richtlijnen getoond.

OPMERKING: De compensatie-afstand tot de volgende rij wordt berekend aan de hand van de navigatiebreedte: zie "Configuratie -> Kaarten en navigeren" in het hoofdstuk Systeemconfiguratie.

OPMERKING: Volgende rij-navigatie is mogelijk niet beschikbaar, afhankelijk van welk systeem voor stuurhulp/ automatisch sturen is geïnstalleerd.

Om Volgende rij-navigatie te activeren:


1. Druk op het tabblad NAVIGATIE- EN GELEIDINGSOPTIES  om de navigatieopties weer te geven.
2. Aan het einde van een rij (bij recht rijden) drukt u op het pictogram MARKEER B .
 - ◀ Het einde van de rij wordt met een groene punt aangegeven .
3. Draai naar de volgende rij.
4. Op basis van die draairichting wordt navigatie verstrekt voor de volgende naastliggende rij.
 - ◀ De richtlijn verdwijnt wanneer het voertuig zich in de rij bevindt.
5. Herhaal dit aan het einde van de volgende rij.

OPMERKING: De functie Volgende rij-navigatie ondersteunt niet de mogelijkheid om rijen over te slaan.

Afbeelding 7-19: Markeer einde van rij





Azimutgraad

 Een azimuth wordt bepaald als een horizontale hoek die met de klok mee gemeten wordt vanaf een basislijn naar het ware noorden. Als een azimuth wordt gebruikt is het punt waaruit het azimuth afkomstig is het hart van een denkbeeldige cirkel. Noorden = 0°, Oosten = 90°, Zuiden = 180°, Westen = 270°.

Azimuthgraad-navigatie projecteert een richtlijn tussen de huidige voertuigpositie (punt A) en een punt B, dat op 100 meter afstand wordt ingesteld langs de ingevoerde azimuthrichting.

Om een azimuthgraad-richtlijn vast te stellen:

1. Druk op het tabblad NAVIGATIE- EN GELEIDINGSOPTIES  om de navigatieopties weer te geven.
2. Druk op het pictogram AZIMUT  om de azimuthgraad in te voeren.
3. Gebruik het invoerscherm om de azimuthgraad vast te stellen.
4. "Wilt u deze richtlijn een naam geven?"

Druk op:

- ▶ Ja – om de richtlijn een naam te geven en op te slaan
- ▶ Nee – om automatisch een naam te genereren

De console zal navigatiegegevens weergeven.

Volg dezelfde stappen als voor de oorspronkelijke azimuthrichtlijn om extra azimuthrichtlijnen vast te stellen.

Afbeelding 7-20: Azimutnavigatie



TERUGKEREN NAAR PUNT




Terugkeren naar punt biedt navigatie terug naar een vastgesteld punt in Voertuigview en Veldview. In Voertuigview leidt een pijl het voertuig terug naar het vastgestelde punt. In Veldview wordt alleen het punt weergegeven.

Een retourpunt is taakspecifiek en blijft actief in de actieve taak totdat het wordt geannuleerd.

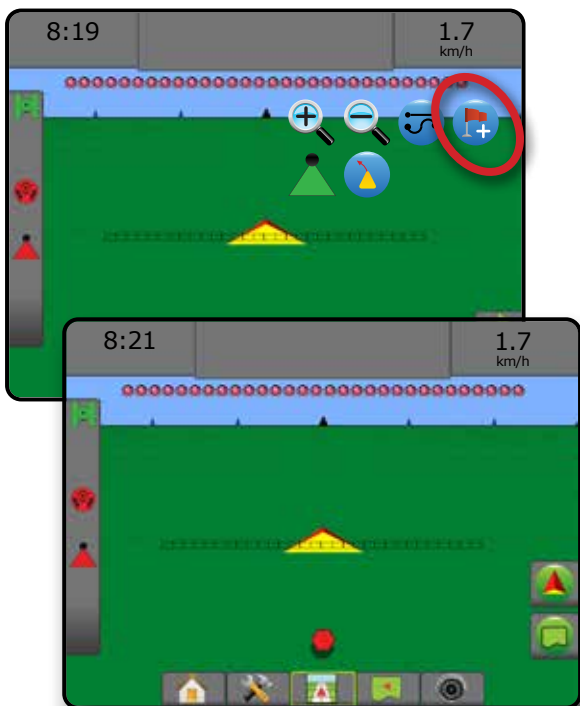
OPMERKING: Terugkeren naar punt-navigatie is mogelijk niet beschikbaar, afhankelijk van welk systeem voor stuurhulp/automatisch sturen is geïnstalleerd.

Een retourpunt markeren

Om een retourpunt te markeren:



1. Rijd naar de gewenste locatie voor retourpunt .
2. Druk op het tabblad NAVIGATIE- EN GELEIDINGSOPTIES  om de navigatieopties weer te geven.
3. Druk op het pictogram PUNT TOEVOEGEN .

Afbeelding 7-21: Retourpunt vastgesteld – Voertuigview



Het retourpunt wissen

Om het vastgestelde retourpunt te wissen:

1. Druk op het tabblad NAVIGATIE- EN GELEIDINGSOPTIES  om de navigatieopties weer te geven.
2. Druk op het pictogram PUNT WISSEN .



Het pictogram PUNT WISSEN is niet beschikbaar terwijl de navigatie om terug te keren naar het retourpunt actief is.

Afbeelding 7-22: Punt wissen




Navigatie naar een retourpunt

Om de afstand en navigatie tot het vastgestelde retourpunt weer te geven:

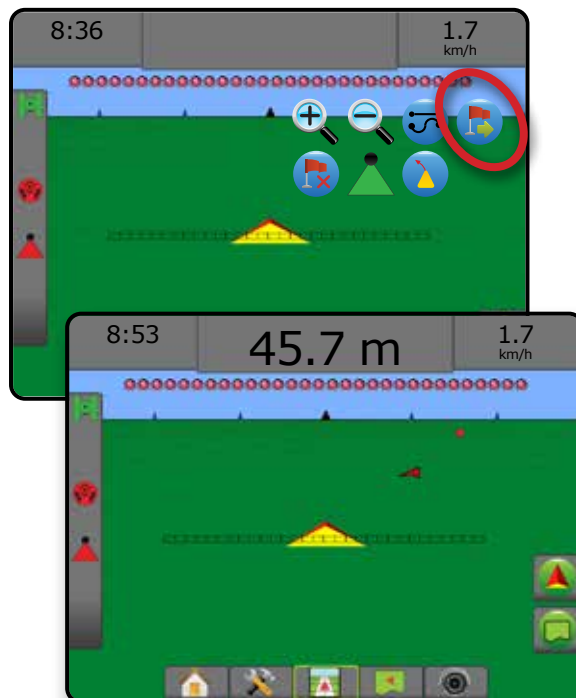
1. Druk op het tabblad NAVIGATIE- EN GELEIDINGSOPTIES  om de navigatieopties weer te geven.
2. Druk op het pictogram TERUGKEREN NAAR PUNT NAVIGATIE .

De console geeft in de Navigatiebalk de afstand aan van het voertuig naar het vastgestelde retourpunt.

Gebruik het pictogram NAVIGATIE NAAR RETOURPUNT ANNULEREN  om de afstand en de navigatie naar het vastgestelde punt te verbergen.

Navigatie kan niet worden berekend wanneer "?" wordt getoond in de navigatiebalk.

Afbeelding 7-23: Terugkeren naar punt-navigatie – Voertuigview



BOOMPILOT

Afhankelijk van of er een sectiecontrolesysteem aanwezig is, en indien aanwezig, wat voor soort sectiecontrole wordt gebruikt evenals welke opties zijn ingeschakeld, zijn er meerdere opties voor de sectiecontrole met BoomPilot.

Deze sectie bevat configuratie-opties voor deze configuraties:

- ▶ Geen sectiecontrolemodule
 - Alleen console
 - Met optionele werk aan/uit-schakelaar
- ▶ Met TeeJet sectiecontrolemodule (SCM) en schakeldoos of ISM
- ▶ Met TeeJet sectiecontrolemodule

Afbeelding 7-24: Pictogram BoomPilot en statusbalkindicator



Geen sectiecontrolemodule

Als er geen sectiecontrolesysteem aanwezig is, is er handmatige sectiecontrole beschikbaar. De optionele werk aan/uitschakelaar wordt gebruikt voor het in- of uitschakelen van de enkele sectie. Het pictogram BoomPilot wordt gebruikt om toepassingsinformatie in kaart te brengen op de navigatieschermen. Alleen één sectiebreedte is zichtbaar en de statusbalk heeft geen pictogram.

OPMERKING: Als een ISOBUS controller, SmartCable, sectieaandrijvingsmodule (SDM) of functieschakelingsmodule (SFM) aanwezig is, raadpleeg dan de volgende rubrieken voor meer informatie.

OPMERKING: Het pictogram BOOMPILOT is grijs wanneer GNSS niet beschikbaar is.



Alleen console

Het pictogram BoomPilot wordt gebruikt om de bewerkinsinventarisatie van de sectie in of uit te schakelen.

Om de configuratie-instellingen te bepalen:

1. Druk op het onderste tabblad van SYSTEEMCONFIGURATIE .
2. Druk aan de zijkant op het tabblad CONFIGURATIE .
3. Druk op **Werktuig**.
4. Stel het "pictogram BoomPilot" op **Inschakelen**.

Om de bewerkinsinventarisatie in of uit te schakelen met behulp van de console:

1. Druk op het tabblad NAVIGATIE- EN GELEIDINGSOPTIES  om de navigatieopties weer te geven.
2. Druk op het pictogram BOOMPILOT  voor het in- of uitschakelen van de sectie.

Met optionele werk aan/uit-schakelaar

De werk aan/uit-schakelaar wordt gebruikt voor het in- of uitschakelen van de sectie.

Om de configuratie-instellingen te bepalen:

1. Druk op het onderste tabblad van SYSTEEMCONFIGURATIE .
2. Druk aan de zijkant op het tabblad CONFIGURATIE .
3. Druk op **Werktuig**.
4. Stel het "pictogram BoomPilot" in op **Uitschakelen**.

Voor oppervlaktes waar bewerkt moet worden:


1. Zet de aan/uit-schakelaar op "aan".

Voor oppervlaktes waar niet bewerkt moet worden:

1. Zet de aan/uit-schakelaar op "uit".


Met gebruik van de console

Ga als volgt te werk om de sectie te beheren met het pictogram BoomPilot terwijl er zich een werk aan/uit-schakelaar op het systeem bevindt:


1. Zet het "pictogram BoomPilot" op **Inschakelen**.
2. De werk aan/uit-schakelaar moet op "uit" blijven staan.
3. Druk op het pictogram BOOMPILOT  voor het in- of uitschakelen van de sectie.

Met de TeeJet sectiecontrolemodule (SCM) en schakeldoos of ISM

SmartCable, sectieaandrijvingsmodule (SDM) of functieschakelingsmodule (SFM) en een schakeldoos of werktuigstatusmodule (ISM) is aanwezig.


OPMERKING: Het pictogram BOOMPILOT is grijs wanneer GNSS niet beschikbaar is. Het pictogram BoomPilot op de statusbalk zal staan op uit/handmatig .

Om de bewerking automatisch in of uit te schakelen:




1. De schakelaar voor automatische/handmatige sectiecontrole moet op "automatisch" staan.
 - ◀Automatisch – het pictogram in de statusbalk is groen .
2. De hoofdschakelaar en de sectieschakelaars moeten in de positie "aan" staan.



OPMERKING: De bewerking kan in de modus automatische BoomPilot handmatig worden bediend met behulp van de schakelaars op de schakeldoos of de schakelaars die zijn aangesloten op de ISM.

Om de bewerking handmatig in of uit te schakelen:




1. De schakelaar voor automatische/handmatige sectiecontrole moet op "handmatig" staan.
 - ◀ Handmatig – het pictogram in de statusbalk is rood 
2. Gebruik de schakelaars op de schakeldoos of de schakelaars die zijn aangesloten op de ISM.

Als de TeeJet sectiecontrolemodule

SmartCable, sectieaandrijvingsmodule (SDM) of functieschakelingsmodule (SFM) aanwezig is, wordt de BoomPilot gebruikt om de automatische sectiecontrole in te stellen op uit/handmatig , automatisch , of plaatselijke toediening .

OPMERKING: Het pictogram BOOMPILOT is grijs  wanneer GNSS niet beschikbaar is. Het pictogram BoomPilot op de statusbalk zal staan op uit/handmatig .

Om de bewerking automatisch in of uit te schakelen:

1. Druk op het tabblad NAVIGATIE- EN GELEIDINGSOPTIES  om de navigatieopties weer te geven.
2. Druk kort op het pictogram BOOMPILOT .
 - ◀ Inschakelen – het pictogram op de statusbalk verandert naar groen 
 - ◀ Uitschakelen – het pictogram op de statusbalk verandert naar rood 



Om een plaatselijke toediening te gebruiken:

1. Druk op het tabblad NAVIGATIE- EN GELEIDINGSOPTIES  om de navigatieopties weer te geven.
2. Houd het pictogram BOOMPILOT  ingedrukt boven het te bewerken gebied.
 - ◀ Plaatselijke toediening – het pictogram op de statusbalk verandert naar geel 

GEBOGEN VOORUITKIJKEN

De richtlijn voor gebogen vooruitkijken geeft aan waar de huidige besturing het voertuig naartoe zal brengen met behulp van een 'cursor' als navigatie. De optie voor Gebogen vooruitkijken is beschikbaar in alle navigatiefuncties.

Om de richtlijn voor gebogen vooruitkijken te activeren:



1. Druk op het tabblad NAVIGATIE- EN GELEIDINGSOPTIES  om de navigatieopties weer te geven.
2. Selecteer het pictogram GEBOGEN VOORUITKIJKEN .

De cursor wordt zichtbaar op het navigatiescherm.

Afbeelding 7-25: Gebogen vooruitkijken



Om de richtlijn voor gebogen vooruitkijken te verwijderen:

1. Druk op het tabblad NAVIGATIE- EN GELEIDINGSOPTIES  om de navigatieopties weer te geven.
2. Selecteer het pictogram GEBOGEN VOORUITKIJKEN .



REFRESH GNSS POSITIE

Refresh GNSS positie reset het ClearPath-filter in de OEMStar-ontvanger in gevallen waarin de gebruiker de ontvanger dicht bij dichte bomenrijen en/of gebouwen heeft gebruikt. Zie "Configuratie -> Configuratie van GNSS-ontvanger" om het pictogram Refresh GNSS positie te activeren.

OPMERKING: Als refresh wordt geactiveerd tijdens een taak, wordt de stroom GNSS-gegevens kort onderbroken. Dit zal er waarschijnlijk in resulteren dat secties die al in de automatische BoomPilot-modus staan, voor korte tijd uit gaan.

De refresh mag niet worden uitgevoerd tijdens het sproeien.

Om de GNSS-positie te refreshen:

1. Druk op het tabblad NAVIGATIE- EN GELEIDINGSOPTIES  om de navigatieopties weer te geven.
2. Selecteer het pictogram Refresh GNSS POSITIE .

Afbeelding 7-26: Refresh GNSS positie





GRENZEN EN VEELHOEKEN

Het tabblad Grenzen en veelhoeken, beschikbaar op elk navigatiescherm, geeft de opties voor buitengrenzen, binnengrenzen en veelhoeken weer.

In kaart brengen locatie

Kaartlocatie bepaalt de lay-out van de locatie van waaruit de grens of veelhoek in kaart zal worden gebracht.

- ▶ Standaardlocatie – als u een buitengrens of veelhoek maakt, bevindt de lijn zich buiten de buitenste actieve boomsectie. Als u een binnengrens maakt, zal de lijn zich binnen de binnenste actieve boomsectie bevinden. Als er geen secties actief zijn, zal de grens worden gemarkeerd tot aan het einde van de buitenste sectie.
- ▶ Gebruikersinvoer – richtingen en afstanden van de rechte en zijdelingse compensatie vanaf de GNSS-antenne kunnen door de gebruiker worden gekozen. Er kunnen tot vijf (5) gebruikersinvoeren worden gemaakt. Zie "Configuratie -> Inventarisatie en navigatie -> Inventarisatielocatie -> Door gebruiker ingevoerde inventarisatielocatie" voor meer informatie.

Toediening is niet vereist om een grens of veelhoek te inventariseren.

Wanneer u een grens of veelhoek vastlegt terwijl er één of meer boomsecties zijn ingevouwen en uitgeschakeld, dient u deze configuratie gedurende het rijden langs de grens of veelhoek te handhaven. Alle wijzigingen van het aantal ingeschakelde secties – en dus van de breedte van de machine – die plaatsvinden nadat het proces voor de grens- of veelhoekinventarisatie is gestart, leiden tot een bewerkingsinventarisatie van de grens of veelhoek langs de buitenrand van alle geprogrammeerde secties, niet noodzakelijkerwijs van de secties die op een bepaald moment tijdens het rijden langs de grens of veelhoek werden ingeschakeld.

Tijdens een grens- of veelhoekinventarisatie waarbij bepaalde boomsecties zijn uitgeschakeld, dient u BoomPilot in de handmatige modus te zetten en de hoofd- en sectieschakelaars voor alle secties die tijdens het rijden langs de grens of veelhoek worden gebruikt IN te schakelen. Wanneer u het rijden langs de grens of veelhoek hebt voltooid, kunnen de sectieschakelaars worden UITgeschakeld, de hoofdschakelaar blijft AAN en de BoomPilot kan weer in de automatische modus worden gezet. Vervolgens kunt u de automatische bediening van de sectiecontrole gebruiken.

OPMERKING: Wanneer een begrenzing in kaart wordt gebracht terwijl een aantal boomsecties zijn ingevouwen zoals hierboven werd beschreven, moet u mogelijk het pictogram A+ VERPLAATS gebruiken op de richtlijn voor de correcte positionering van achtereenvolgende ritten in het veld.

Grenzen

Bewerkingsgrenzen bepalen de werkgebieden waar product al dan niet is toegepast met behulp van ASC of BoomPilot.

- Buitengrens – bepaalt een werkgebied waar aanbrengen zal worden toegepast tijdens het gebruik van ASC of BoomPilot.
- Binnengrens – bepaalt een werkgebied waar aanbrengen NIET zal worden toegepast tijdens het gebruik van ASC of BoomPilot.

Grenzen kunnen in alle navigatiefuncties worden vastgesteld. Er kunnen maximaal 100 buiten- en/of binnengrenzen worden opgeslagen in één taak. Toediening is niet vereist om een grens te inventariseren.

Een gebruiker kan in Fieldware Link of via de optie Gegevens -> Taakgegevens -> Beheren taken dupliceren en bewerken, zodat grenzen voor verschillende toepassingen op hetzelfde veld opnieuw gebruikt kunnen worden.

Om een buiten- of binnengrens vast te stellen:

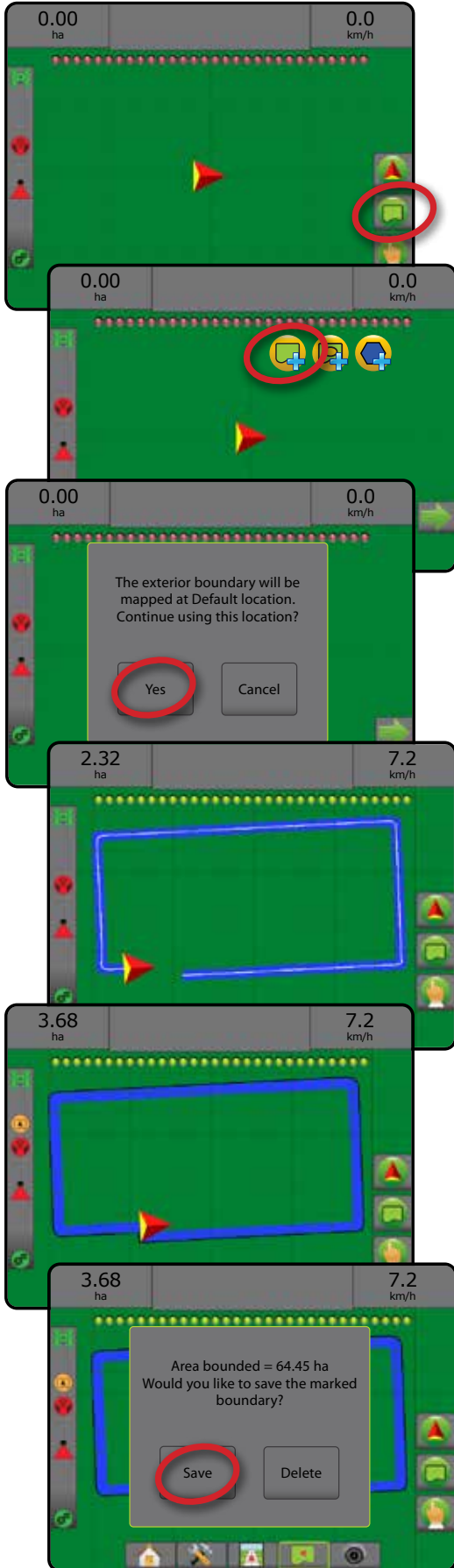
1. Rijd naar een gewenste locatie aan de rand van het bewerkingsgebied en richt het voertuig in samenhang met de vastgestelde kaartlocatie. Zie "Configuratie -> Kaarten en navigeren -> In kaart brengen locatie" voor meer informatie.
2. Druk op het tabblad OPTIES GRENZEN EN VEELHOEKEN om opties voor grenzen en veelhoeken weer te geven.
3. Druk op het pictogram GRENS MARKEREN .
4. Controleer of de kaartlocatie correct is.
 - ◀ Als de kaartlocatie niet correct is, druk dan op **Annuleren** en ga vervolgens naar Configuratie -> Kaarten en navigeren -> Kaartlocatie.
5. Rijd langs de rand van het bewerkingsgebied.

Gebruik tijdens het rijden indien nodig:

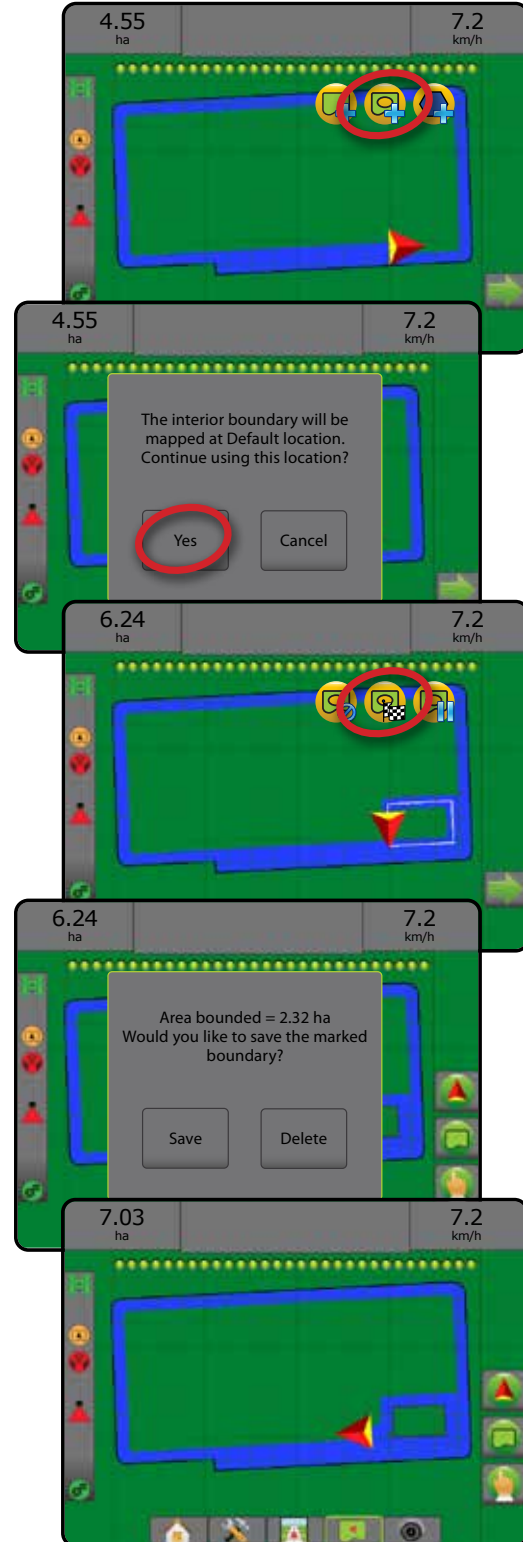
 - ▶ Grens pauzeren – pauzeert het markeren van de grens.
 - ▶ Grens hervatten – hervat het markeren van de grens.
 - ▶ Grens annuleren – annuleert het markeren van een grens.
6. Om de grens te voltooien:
 - ▶ Automatisch sluiten – rijd tot binnen één werkgang van het beginpunt. De grenslijn sluit vervolgens automatisch (de witte richtlijn wordt zwart).
 - ▶ Handmatig sluiten – druk op het pictogram GRENS VOLTTOOIEN om de grens te sluiten met een rechte lijn tussen de huidige locatie en het beginpunt.

OPMERKING: Als de minimumafstand niet is gereden (vijf keer de breedte van een werkgang), verschijnt er een foutbericht.
7. Druk op:
 - ▶ Opslaan – om de grens op te slaan
 - ▶ Wissen – om de grens te wissen

Afbeelding 7-27: Buitengrens



Afbeelding 7-28: Binnengrens toevoegen



INLEIDING

START

VOLLEDIG SCHERM

CONFIGURATIE

GNSS


WERKTUIG

NAVIGATIE

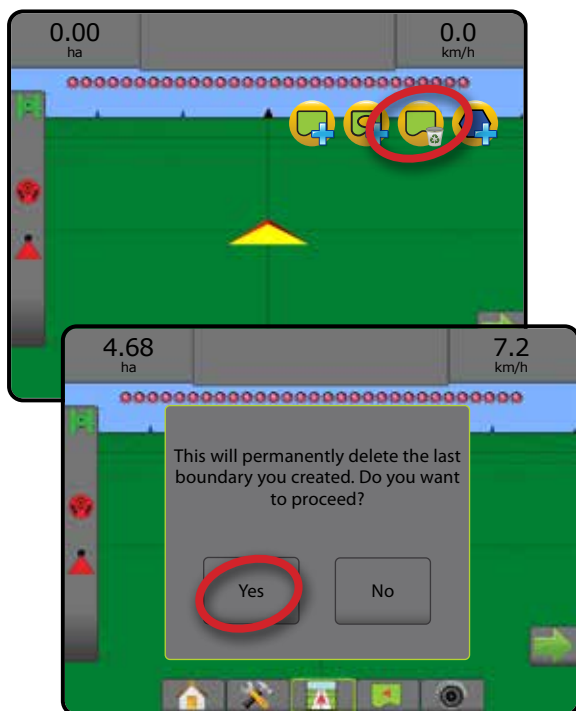
DOSERINGS-CONTROLE

BUIJLAGE



Laatst gemarkeerde grens verwijderen



Gebruik het pictogram GRENDS VERWIJDEREN  om de laatst gemarkeerde grens (binnen- of buitengrens) te verwijderen van de huidige taak. Druk hier nogmaals op om verdere grenzen te verwijderen, van de laatst aangemaakte tot de eerst aangemaakte.

Afbeelding 7-29: Laatst gemarkeerde grens verwijderen

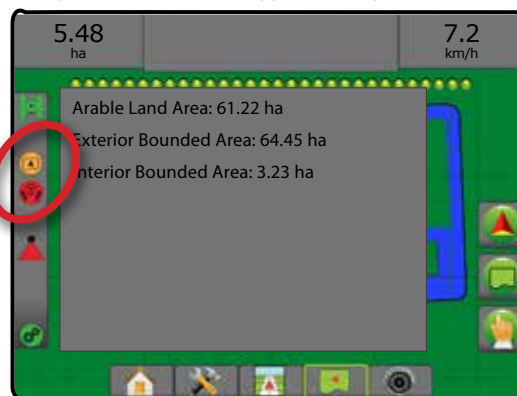


Bebouwbare oppervlakte op de statusbalk

Nadat een grens is vastgesteld, wordt ten opzichte van uw huidige locatie het pictogram BINNEN BEBOUWBARE OPPERVLAKTE  of het pictogram BUITEN BEBOUWBARE OPPERVLAKTE  weergegeven op de statusbalk.

- Druk op het pictogram voor BEBOUWBARE OPPERVLAKTE  .
 - ◀Bebouwbare oppervlakte – totale oppervlakte van alle externe grenzen minus de oppervlakte van alle binnengrenzen
 - ◀Buitenste ingesloten gebied – totale oppervlakte van alle buitengrenzen
 - ◀Binnenste ingesloten gebied – totale oppervlakte van alle binnengrenzen

Afbeelding 7-30: Bebouwbare oppervlakte op de statusbalk





Veelhoeken






Veelhoeken bepalen indelingsoppervlakten. Veelhoeken kunnen in alle navigatiefuncties worden vastgesteld. Er kunnen maximaal 100 veelhoeken worden opgeslagen in een enkele taak. Toediening is niet vereist om een veelhoek te inventariseren.

Een gebruiker kan in Fieldware Link of via de optie Gegevens -> Taakgegevens -> Beheren taken dupliceren en bewerken, voor hergebruik van veelhoeken voor verschillende toepassingen in hetzelfde veld.

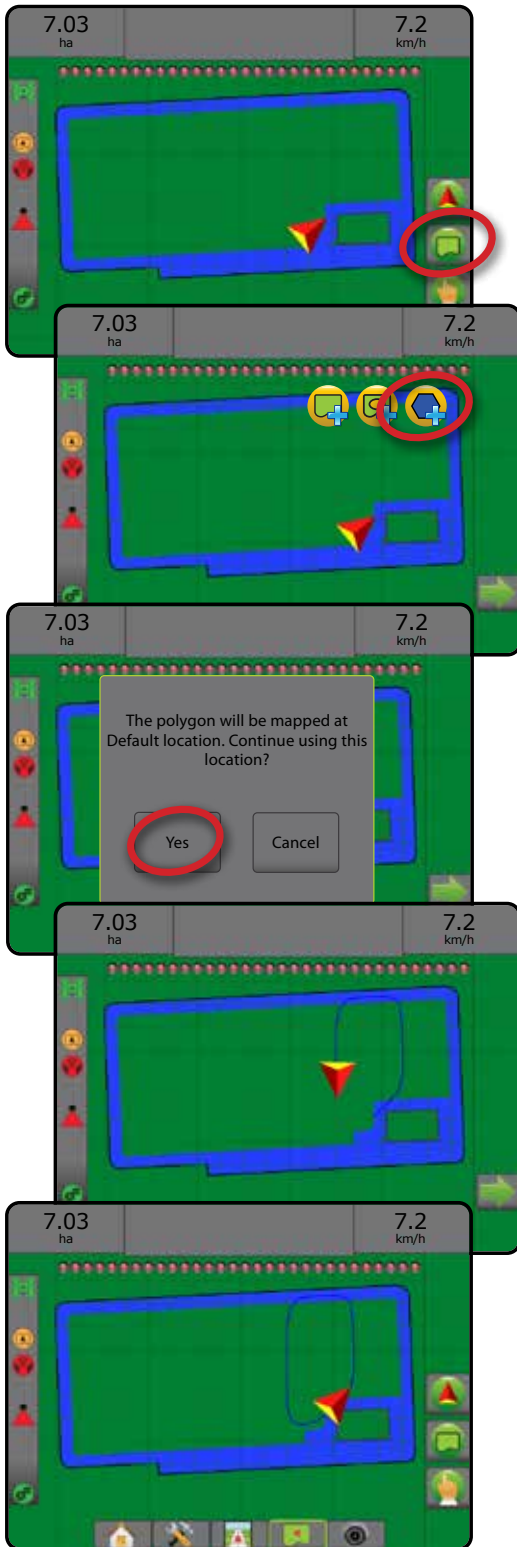
Om een veelhoek vast te stellen:

- Rijd naar een gewenste locatie aan de rand van het gebied en richt het voertuig in samenhang met de vastgestelde kaartlocatie. Zie "Configuratie -> Kaarten en navigeren -> In kaart brengen locatie" voor meer informatie.
- Druk op het tabblad OPTIES GRENZEN EN VEELHOEKEN  om opties voor grenzen en veelhoeken weer te geven.
- Druk op het pictogram VEELHOEK MARKEREN .
- Controleer of de kaartlocatie correct is.
 - ◀Als de kaartlocatie niet correct is, druk dan op **Annuleren** en ga vervolgens naar Configuratie -> Kaarten en navigeren -> Kaartlocatie.
- Rijd langs de rand van het gebied.

Gebruik tijdens het rijden indien nodig:

 - ▶ Veelhoek pauzeren  – pauzeert het markeren van de veelhoek.
 - ▶ Veelhoek hervatten  – hervat het markeren van de veelhoek.
 - ▶ Veelhoek annuleren  – annuleert het markeren van de veelhoek.
- Druk op het pictogram VEELHOEK VOLTOOIEN  om het markeren van de veelhoek te voltooien. Een rechte lijn zal de veelhoek voltooien tussen uw huidige positie en het beginpunt.
- Druk op:
 - ▶ Opslaan en naam geven – om de veelhoek op te slaan met een zelfgekozen naam. Eerder gekozen namen zijn beschikbaar in een vervolgkeuzelijst .
 - ▶ Opslaan zonder naam te geven – om de veelhoek op te slaan zonder deze een naam te geven
 - ▶ Verwijderen – om de veelhoek te verwijderen

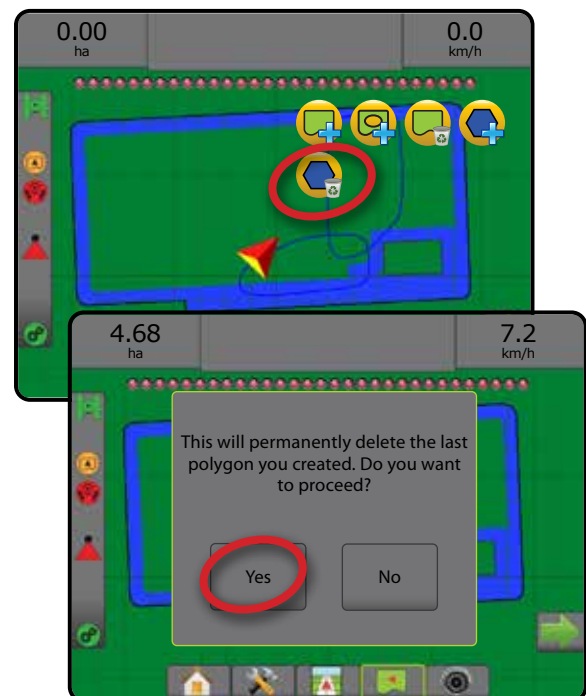
Afbeelding 7-31: Veelhoek



Laatst gemarkeerde veelhoek verwijderen

Gebruik het pictogram VEELHOEK VERWIJDEREN om de laatst gemarkeerde veelhoek van de huidige taak te verwijderen. Druk hier nogmaals op om verdere veelhoeken te verwijderen, van de laatst aangemaakte tot de eerst aangemaakte.

Afbeelding 7-32: Laatst gemarkeerde veelhoek verwijderen



INVENTARISATIE-OPTIES

Op navigatieschermen in voertuigview of veldview geeft het tabblad met inventarisatie-opties in elke navigatiefunctie opties weer voor het weergeven van veelhoekkaarten, dekkingskaarten en beweringskaarten.

Veelhoek en dekkingsinventarisatie zijn beschikbaar wanneer er een veelhoek is vastgesteld.

Op GNSS gebaseerde beweringsinventarisatie van producten is beschikbaar wanneer het systeem een doseringscontrole bevat. Inventarisatie van doseringscontrole kan registreren welke oppervlaktes door het werktuig zijn behandeld (dekking) of hoeveel product is toegepast en waar (bewerking), en kan enkelvoudige en variabele productdosering regelen (respectievelijk vooraf ingestelde doeldosering en voorschriften).

- Dekkingskaart  – toont oppervlaktes die door het werktuig zijn behandeld, ongeacht of het product werd toegepast
- Veelhoeken  – toont alle in kaart gebrachte veelhoeken
- Voorschriftenkaart  – een vooraf geladen kaart die informatie verstrekt aan de doseringscontrole voor gebruik bij de toepassing van product
- Beweringskaart  – toont hoeveel product is toegepast en waar, met kleurgebruik om het niveau te tonen in verhouding tot vooraf ingestelde of automatisch bepaalde maximum- en minimumniveaus
- Doeldoseringskaart  – toont de beweringsdosering die de doseringscontrole op elke locatie probeerde te bereiken

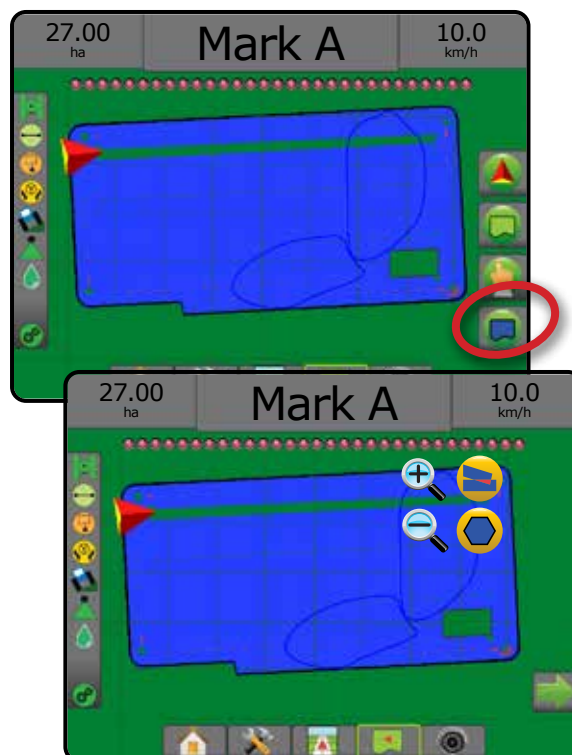
OPMERKING: Alvorens inventarisatie te gebruiken dient u de opties voor productinventarisatie in te stellen of te controleren onder Configuratie -> Product. Raadpleeg de rubriek "Product" in het hoofdstuk Systeeminstellingen. Voor meer informatie over beweringsinventarisatie, zie het hoofdstuk Doseringcontrole van deze handleiding.

Veelhoekinventarisatie

Om veelhoekinventarisatie te openen:

1. Druk op het tabblad INVENTARISATIE-OPTIES  om de inventarisatie-opties weer te geven.
2. Selecteer één of meer:
 - ▶ Dekkingskaart 
 - ▶ Veelhoeken 

Afbeelding 7-33: Dekkingskaart met veelhoeken



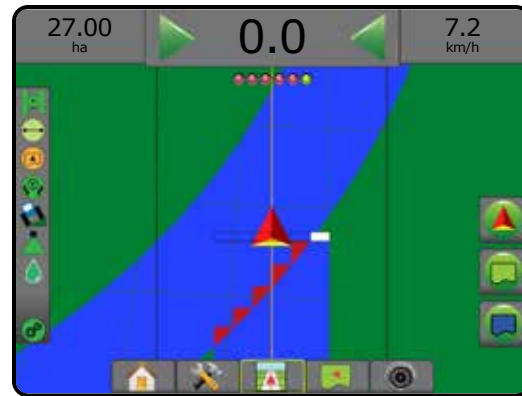
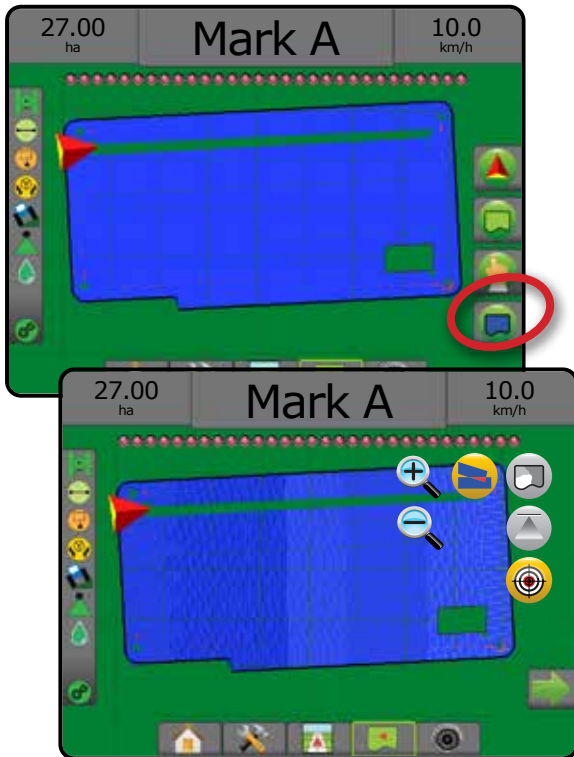
Inventarisatie van doseringscontrole

Om inventarisatie van doseringscontrole te openen:

1. Druk op het tabblad INVENTARISATIE-OPTIES  om de inventarisatie-opties weer te geven.
2. Selecteer één of meer:
 - ▶ Dekkingskaart 
 - ▶ Voorschriftenkaart 
 - ▶ Beweringskaart 
 - ▶ Doeldoseringskaart 

OPMERKING: Beweringskaart en doeldoseringskaart kunnen niet tegelijkertijd worden geselecteerd.

Afbeelding 7-34: Dekkingskaart met inventarisatie van doseringscontrole



Veldview

Zoom in/uit wordt gebruikt om de zichtbare oppervlakte van de kaart te wijzigen.

- Zoom in verkleint het zichtbare gedeelte van de kaart.
- Zoom uit vergroot het zichtbare gedeelte van de kaart.

👉 PANMODUS

In de Veldview-navigatie kan via de Panmodus de weergave handmatig naar wens worden ingesteld. De decentrale positie op het scherm wordt vastgehouden totdat op het pictogram Wereld wordt gedrukt.

Om de Panmodus te openen en het scherm te verstellen:

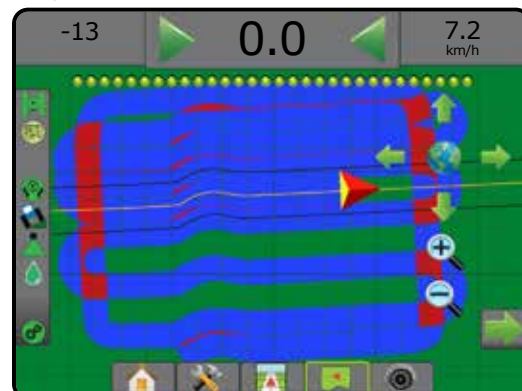
1. Druk op het tabblad SCHERMOPTIES .
2. Druk op:
 - ▶ EN SLEEP HET SCHERM in de bijbehorende richting om de weergave op het scherm te wijzigen.
 - ▶ PIJLEN in de bijbehorende richting om de weergave op het scherm te verplaatsen (omlaag, links, rechts, omhoog).
 - ▶ Pictogram WERELDWEERGAVE om het voertuig in het midden van het scherm te plaatsen en de schermweergave uit te breiden naar de breedst beschikbare oppervlakte.

OPMERKING: Houd de PIJLEN ingedrukt om de instellingen snel te wijzigen.

Om de opties voor de panmodus te sluiten:

1. Druk op het tabblad OPTIES SLUITEN .

Afbeelding 7-36: Panmodus



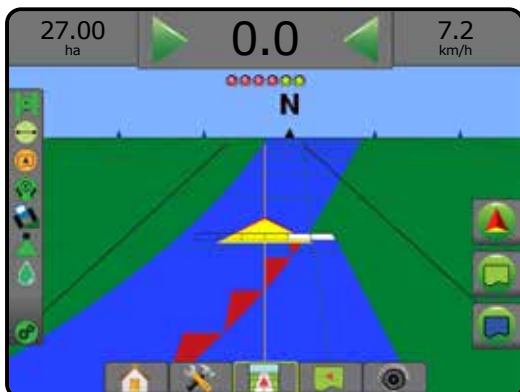
IN-/UITZOOMEN

Voertuigview

De functies Zoom in/uit en perspectief worden gebruikt om de weergave van het voertuig of het perspectief naar de horizon te wijzigen van voertuigview naar vogelvluchtperspectief.

- Inzoomen wijzigt de weergave naar voertuigview, waarbij een kompas wordt getoond op de horizon
- Uitzoomen wijzigt de weergave naar vogelvluchtperspectief

Afbeelding 7-35: Van inzoomen naar uitzoomen





SPECIFIEKE OPTIES VOOR REALVIEW

Met RealView-navigatie kan de gebruiker live videoweergave bekijken in plaats van een computergegenereerde afbeelding. Configuratieopties voor RealView opent extra navigatie-instrumenten waaronder navigatie via video en een stuurhoekindicator.

- ▶ Enkelvoudige camera – één enkelvoudige camera is rechtstreeks op de console aangesloten
- ▶ Videoselectiemodule – als er een videoselectiemodule (VSM) op het systeem is geïnstalleerd, dan zijn er twee (2) video-opties beschikbaar:
 - Enkelvoudige cameraweergave – één van maximaal acht camera-ingangen kan worden gekozen om de weergave van de video-ingang te veranderen.
 - Gedeelde cameraweergave – één van twee sets van vier camera-ingangen (A/B/C/D of E/F/G/H) kan worden gekozen om het scherm in vier aparte videofeeds op te delen.

Om de cameraweergave aan te passen [achterruit, ondersteboven], gaat u naar Instellingen -> Configuratie -> Video.

Om de RealView-opties te openen:

1. Druk op het onderste tabblad REALVIEW-NAVIGATIE
2. Druk op het tabblad REALVIEW-OPTIES om de RealView-opties weer te geven.
3. Kies uit:
 - ▶ Enkelvoudige cameraweergave [Alleen VSM] – één (1) van maximaal acht (8) camera-ingangen kan worden gekozen om de weergave van de video-ingang te veranderen
 - ▶ Gedeelde cameraweergave [Alleen VSM] – één (1) van twee (2) sets van vier (4) camera-ingangen (A/B/C/D of E/F/G/H) kan worden gekozen om het scherm in vier aparte videofeeds op te delen
 - ▶ Opties voor RealView-navigatie – opent extra navigatietools waaronder navigatie via video en een stuurhoekindicator
 - ▶ RealView-camera beeldafdruk – slaat een fotobeeld van de huidige schermweergave op naar een USB-schijf.

Afbeelding 7-37: RealView-navigatie



RealView-navigatieopties


Configuratieopties voor RealView opent extra navigatie-instrumenten waaronder navigatie via video en een stuurhoekindicator.



1. Druk op het tabblad REALVIEW-OPTIES om de RealView-opties weer te geven.
2. Druk op het pictogram REALVIEW-NAVIGATIEOPTIES .
3. Kies uit:
 - ▶ Navigatie via video – plaatst driedimensionale navigatielijnen over het videobeeld voor navigatiehulp
 - ▶ Stuurhoekindicator – geeft aan in welke richting het stuurwiel moet worden gedraaid
 - ▶ Aanpassing horizonlijn – verplaatst de horizonlijn op het scherm omhoog of omlaag

Afbeelding 7-38: Configuratieopties voor RealView



Cameramomentopname


 RealView-cameramomentopname slaat een fotobeeld van de huidige schermweergave op naar een USB-station.




1. Plaats het USB-station.
2. Druk op het tabblad REALVIEW-OPTIES  om de RealView-opties weer te geven.
3. Druk op het pictogram CAMERAMOMENTOPNAME .

Afbeelding 7-39: RealView-cameramomentopname



VSM-cameraopties

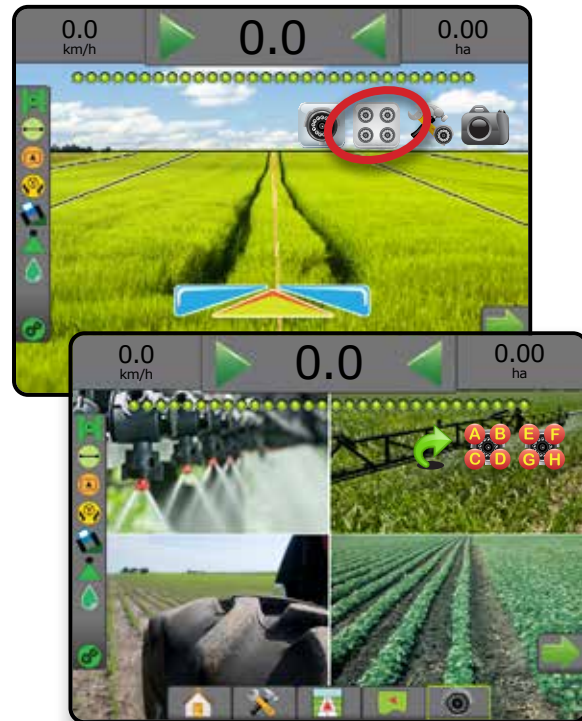
 Als er een videoselectiemodule (VSM) op het systeem is geïnstalleerd, dan zijn er twee (2) video-opties beschikbaar:

1. Druk op het tabblad REALVIEW-OPTIES  om de RealView-opties weer te geven.
2. Kies uit:
 - ▶ Enkelvoudige cameraweergave  – één (1) van maximaal acht (8) camera-ingangen kan worden gekozen om de video-ingang te veranderen
 - ▶ Gedeelde cameraweergave  – één (1) van twee (2) sets van vier (4) camera-ingangen (A/B/C/D of E/F/G/H) kan geselecteerd worden om het scherm in vier aparte videofeeds op te delen

Afbeelding 7-40: Enkelvoudige cameraselectie met VSM



Afbeelding 7-41: Selecteer gedeelde weergave met VSM



HOOFDSTUK 8 – DOSERINGSCONTROLE VAN DERDEN

Wanneer er een doseringscontrolesysteem van derden aanwezig is en de doseringscontrole is ontgrendeld, kunnen bewerkingsgegevens en inventarisatie worden weergegeven op de navigatieschermen.

Om een doseringscontrole van derden aan het systeem toe te voegen:



1. Voeg een doseringscontrole van derden toe aan het systeem.
2. Schakel de doseringscontrole van derden in.
3. Ontgrendel doseringscontrole van derden op de Matrix Pro GS console.
4. Herstart de Matrix Pro GS.
5. Configureer de instellingen voor doseringscontrole van derden op de Matrix Pro GS console – wordt gebruikt om hardware-interface en de communicatie te configureren.
6. Configureer productinstellingen op de Matrix Pro GS console – wordt gebruikt voor het configureren van de productnaam, tank-/bakvolumes, doelspuitdoseringen, de stapsgewijze verhoging voor het aanpassen van doelspuitdoseringen, en kleurinventarisatie van maximum/minimum doseringgrenzen en bijbehorende schermkleuren

OPMERKING: Controleer of de eenheden van de controlemodus en de doseringscontrole met elkaar overeenkomen.

ONTGRENDELEN VAN DOSERINGSCONTROLE VAN DERDEN

Functie ontgrendelen wordt gebruikt voor het ontgrendelen van geavanceerde functies.

OPMERKING: De ontgrendelingscode is uniek voor elke console. Neem contact op met de Klantenservice van TeeJet Technologies. Als een functie eenmaal is ontgrendeld blijft deze ontgrendeld, tenzij de console volledig gereset wordt.

1. Druk aan de zijkant op het tabblad CONSOLE .
2. Druk op **Functie ontgrendelen**.
3. Druk op de vergrendelde functieknop  voor doseringscontrole van derden.
4. Voer de ontgrendelingscode in.
5. Start de console opnieuw.



Afbeelding 8-1: Functie ontgrendelen



INTEL-OPTIES

Doseringscontrole van derden

Wanneer er een doseringscontrolesysteem van derden aanwezig is en de doseringscontrole is ontgrendeld, kan de doseringscontrole van derden worden in-/uitgeschakeld.

1. Druk op het onderste tabblad van **SYSTEEMCONFIGURATIE** .
2. Druk aan de zijkant op het tabblad **CONFIGURATIE** .
3. Druk op **Doseringscontrole van derden**.
4. Selecteer of doseringscontrole van derden is in- of uitgeschakeld.
5. Wanneer het is uitgeschakeld, selecteert u uit:
 - ▶ Hardware-interface – wordt gebruikt voor het selecteren van een interface voor de communicatie met een doseringscontrole van derden.
 - ▶ Communicatieprotocol – wordt gebruikt voor het selecteren van een protocol voor de communicatie met een doseringscontrole van derden.
 - ▶ Controlemodus – als er een toepasselijk protocol is geselecteerd, wordt dit gebruikt voor het selecteren van de controlemodus die overeenkomt met de configuratie van de doseringscontrole.
 - ▶ Serielle baudsnelheid – bij gebruik van een apparaat op een seriële interface wordt hiermee een geschikte baudsnelheid geselecteerd.

Selecteer op elk gewenst moment:

- ▶ Status doseringscontrole – wordt gebruikt om de status van een aangesloten doseringscontrole van derden te bekijken.

Afbeelding 8-2: Doseringcontrole van derden

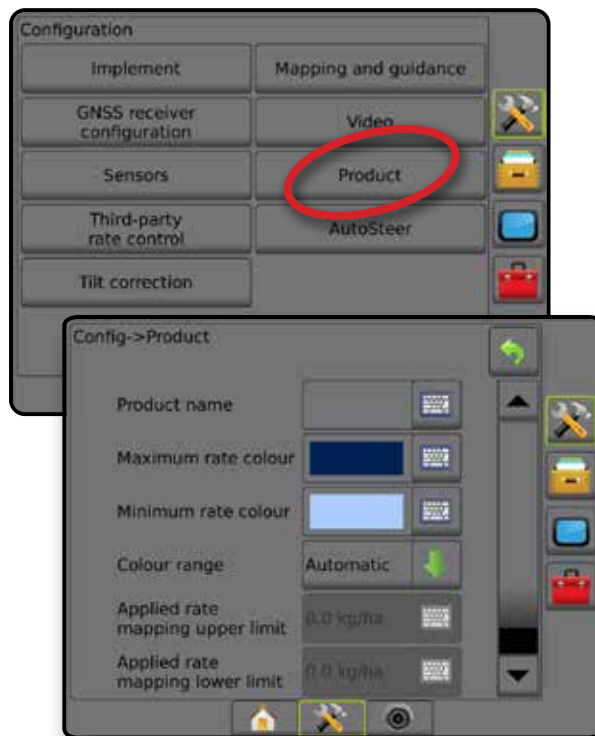


Product

Wanneer er een doseringscontrolesysteem van derden aanwezig is en de doseringscontrole is ontgrendeld, dan zijn er productopties beschikbaar voor het configureren van de namen voor productcontrolekanalen en de maximale/minimale doseringsgrenzen en bijbehorende schermkleuren voor inventarisatie.

1. Druk op het onderste tabblad van **SYSTEEMCONFIGURATIE** .
2. Druk aan de zijkant op het tabblad **CONFIGURATIE** .
3. Druk op **Product**.
4. Kies uit:
 - ▶ Productnaam – wordt gebruikt om de productnaam in te voeren voor het huidige controlekanaal
 - ▶ Kleur voor maximum-/minimumsnelheid – wordt gebruikt om het kleurschema te creëren dat het beste de doseringswijzigingen in een bewerking of doeldoseringskaart weergeeft
 - ▶ Kleurbereik – wordt gebruikt om de automatische of handmatige modus te selecteren voor het instellen van de kleur voor maximum-/minimumsnelheid
 - ▶ Gebruikte bovengrens snelheidstoewijzing [alleen handmatig kleurbereik] – wordt gebruikt voor het instellen van de maximumsnelheid waarvoor de kleur maximumsnelheid zal worden gebruikt (hogere snelheden zullen de geselecteerde kleur maximumsnelheid gebruiken)
 - ▶ Gebruikte ondergrens snelheidstoewijzing [alleen handmatig kleurbereik] – wordt gebruikt voor het instellen van de minimumsnelheid waarvoor de kleur minimumsnelheid zal worden gebruikt (lagere doseringen zullen de geselecteerde kleur minimumsnelheid gebruiken)

Afbeelding 8-3: Productopties



NAVIGATIESCHERMOPTIES

Wanneer een doseringscontrole van derden is geïntegreerd in het systeem, zijn er extra opties voor doseringscontrole en inventarisatie beschikbaar op de navigatieschermen voor voertuigview en veldview.

Navigatie op het scherm

Naast de standaard navigatieopties komt met doseringscontrole van derden de volgende informatie beschikbaar:

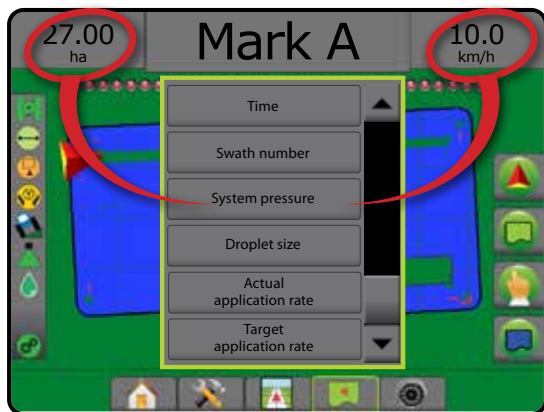
- Richtlijnen
 - ◀ Zwart/wit – de grenslijn van de voorschriftenkaartzone
- Dekkingsgebied – toont besproeid gebied en overlapping:
 - ◀ Door de gebruiker geselecteerd – besproeide gebieden op de beweringskaart en doeldoseringskaart tonen gekleurde balken ten opzichte van het geselecteerde kleurbereik en kaartselectie.

Navigatiebalk

Naast de standaard navigatiebalkopties komt met doseringscontrole van derden de volgende selecteerbare informatie beschikbaar:

- ▶ Werkelijke dosering – toont de huidige spuitdosering
- ▶ Doeldosering – toont de doelspuitdosering




Afbeelding 8-4: Selecteerbare informatie in de navigatiebalk



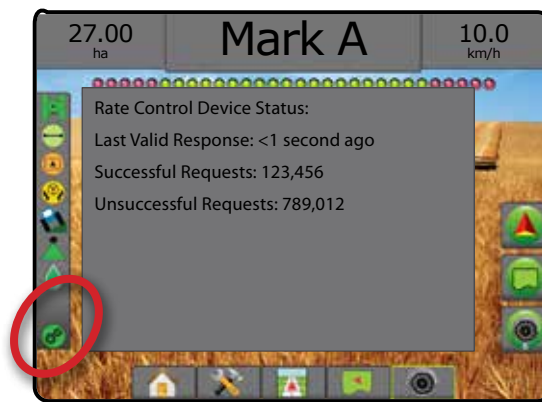
Statusbalk

Naast de standaard Statusbalk-opties biedt het pictogram Status doseringscontrole van product informatie over de status van de doseringscontrole.




Wanneer er op een pictogram wordt gedrukt, wordt de bijbehorende statusinformatie weergegeven.

1. Druk op het pictogram STATUS DOSERINGSCONTROLE VAN PRODUCT   .

Afbeelding 8-5: Status doseringscontrole van product



Status doseringscontrole

-  Groen = normale werking
-  Geel = systeemwaarschuwing (onjuiste snelheid/druk, etc.)
-  Rood = systeemfout (onjuiste snelheid/druk, etc.)
- Geen pictogram = geen doseringscontrole geïnstalleerd

INVENTARISATIE-OPTIES

Op navigatieschermen in voertuigview of veldview geeft het tabblad met inventarisatie-opties in elke navigatiefunctie opties weer voor het weergeven van veelhoekkaarten, dekkingskaarten en beweringskaarten.

Veelhoek en dekkingsinventarisatie zijn beschikbaar wanneer er een veelhoek is vastgesteld.

Op GNSS gebaseerde beweringsinventarisatie van producten is beschikbaar wanneer het systeem een doseringscontrole bevat. Inventarisatie van doseringscontrole kan registreren welke oppervlaktes door het werktuig zijn behandeld (dekking) of hoeveel product is toegepast en waar (bewerking), en kan enkelvoudige en variabele productdosering regelen (respectievelijk vooraf ingestelde doeldosering en voorschriften).

OPMERKING: Alvorens inventarisatie te gebruiken dient u de opties voor productinventarisatie in te stellen of te controleren onder Configuratie -> Product. Raadpleeg de rubriek "Product" in het hoofdstuk Systeeminstellingen.

Het kopiëren en overbrengen van kaarten

Kaarten worden opgeslagen in de taakgegevens. Via Gegevens -> Taakgegevens kunnen taakgegevens die kaarten bevatten worden gekopieerd of overgebracht naar Fieldware Link zodat de kaarten kunnen worden geopend, bekeken, bewerkt, afgedrukt en weer overgebracht naar de console. Zie "Gegevensbeheer -> Taakgegevens -> Overbrengen" en "Gegevensbeheer -> Taakgegevens -> Beheren" in het hoofdstuk Systeemsetup voor meer informatie.

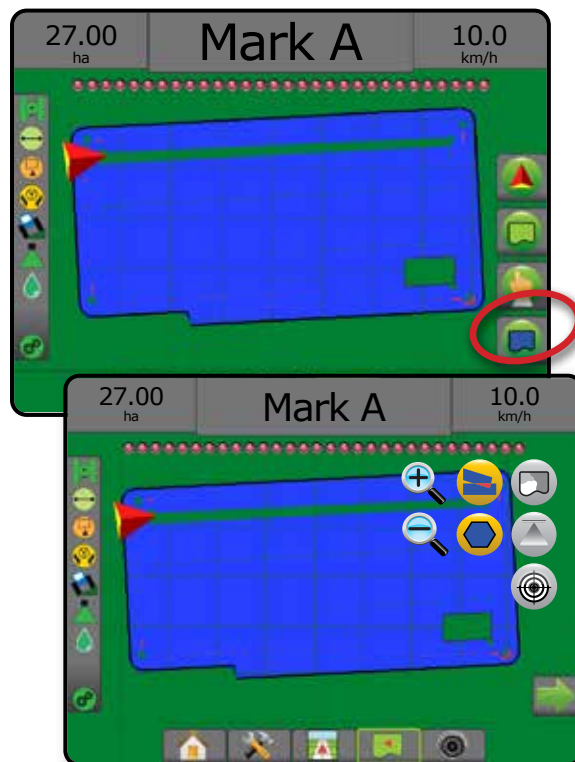
Via Gegevens -> Rapporten kunnen rapporten in verschillende indelingen worden gecreëerd die de gegevens en alle kaarten van de taak bevatten.

Om Beweringsinventarisatie te openen:


1. Druk op het onderste tabblad VOERTUIGVIEW-NAVIGATIE  of VELDVIEW-NAVIGATIE .
2. Druk op het tabblad INVENTARISATIE-OPTIES  om de inventarisatie-opties weer te geven.
3. Selecteer één of meer:
 - ▶ Dekkingskaart  – toont oppervlaktes die door het werktuig zijn behandeld, ongeacht of het product werd toegepast
 - ▶ Veelhoeken  – toont alle in kaart gebrachte veelhoeken
 - ▶ Voorschriftenkaart  – vooraf geladen kaart die informatie verstrekt aan de doseringscontrole voor gebruik bij de toepassing van product
 - ▶ Beweringskaart  – toont hoeveel product is toegepast en waar, met kleurgebruik om het niveau te tonen in verhouding tot vooraf ingestelde of automatisch bepaalde maximum- en minimumniveaus
 - ▶ Doeldoseringskaart  – toont de beweringsdosering die de doseringscontrole op elke locatie probeerde te bereiken

OPMERKING: Beweringskaart en doeldoseringskaart kunnen niet tegelijkertijd worden geselecteerd.

Afbeelding 8-6: Dekkings-, veelhoek- en doeldoseringskaarten



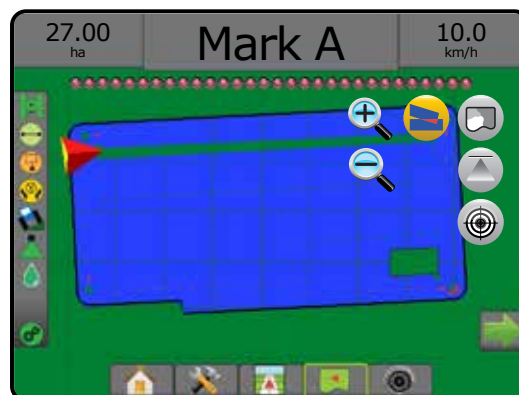
Dekkingskaart

 Dekkingskaart toont oppervlaktes die met het werktuig zijn behandeld.


Inventarisatie op het scherm

- Dekkingsgebied – toont besproeid gebied en overlapping:
 - ◀ Blauw – één toepassing
 - ◀ Rood – twee of meer toepassingen

Afbeelding 8-7: Dekkingskaart



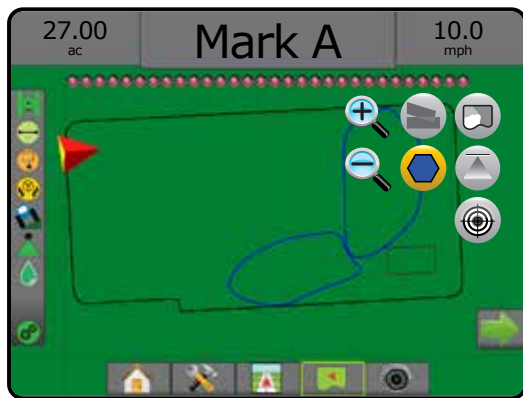
Veelhoekenkaart

 Veelhoekenkaart toont alle in kaart gebrachte veelhoeken.


Inventarisatie op het scherm

- Richtlijnen
 - ◀Blauw – grenslijn van veelhoek

Afbeelding 8-8: Veelhoekenkaart met doseringscontrole beschikbaar



Voorschriftenkaart

 De voorschriftenkaart is een vooraf geladen kaart die informatie verstrekt aan de doseringscontrole voor gebruik bij de toepassing van product. Voorschriftenkaarten bevatten productdoseringinformatie met geografische referentiegegevens. De Matrix Pro GS kan taakgegevens importeren die voorschriftenkaarten bevatten voor toedieningen met variabele dosering (VRA) met gebruik van compatibele doseringscontroles.

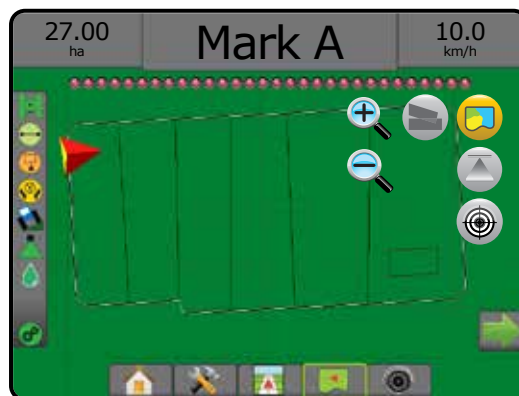
Inventarisatie op het scherm

- Zonelijnen:
 - ◀Zwart bij het naderen van de toepassingszone.
 - ◀Wit wanneer binnen de toepassingszone.
 - ◀Andere zones met dezelfde snelheid worden ook in het wit getoond.
- Dekkingsgebied – toont verschillende zones met voorgeschreven doseringen:
 - ◀Door de gebruiker geselecteerd – zonekleuren worden geselecteerd bij het vaststellen van de voorschriftenkaart.


Met Fieldware Link (v5.01 of later), kunnen gebruikers VRA-taken importeren die in Fieldware Link zijn gecreëerd, en tevens taakgegevens exporteren vanuit de console, de meegeleverde kaarten bewerken om doeldoserings- of voorschriftenkaarten te creëren, en deze weer overbrengen naar de console voor gebruik bij taken.


*OPMERKING: De geavanceerde taakmodus is vereist voor variabele doseringstoepassingen. Zie de Opties (Taakmodus) in het hoofdstuk *Systeemconfiguratie*.*

Afbeelding 8-9: Voorschriftenkaart




Bewerkings- en doeldoseringskaarten

Bewerkingskaart  toont hoeveel product is toegepast en waar, met kleurgebruik om het niveau te tonen in verhouding tot vooraf ingestelde of automatisch bepaalde maximum- en minimumniveaus

Doeldoseringskaart  toont de bewerkingsdosering die de doseringscontrole op elke locatie probeerde te bereiken

OPMERKING: Bewerkingskaart en doeldoseringskaart kunnen niet tegelijkertijd worden geselecteerd.

Bewerkingskaart

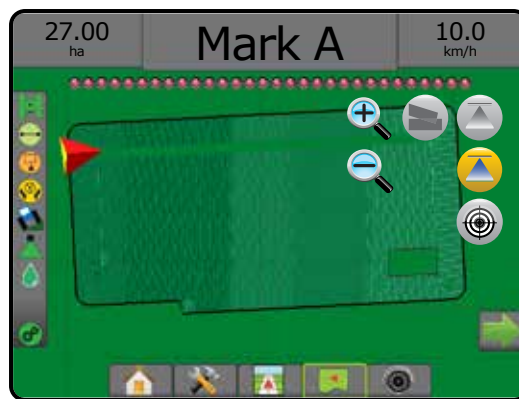
 Bewerkingskaart toont hoeveel product is toegepast en waar, met kleurgebruik om het niveau te tonen in verhouding tot vooraf ingestelde of automatisch bepaalde maximum- en minimumniveaus.

OPMERKING: Bewerkingskaart en doeldoseringskaart kunnen niet tegelijkertijd worden geselecteerd.


Inventarisatie op het scherm

- Dekkingsgebied – toont besproeid gebied:
 - ◀Door de gebruiker geselecteerd – besproeide gebieden tonen gekleurde balken ten opzichte van het geselecteerde kleurbereik en kaartselectie.

Afbeelding 8-10: Bewerkingskaart



Doeldoseringskaart

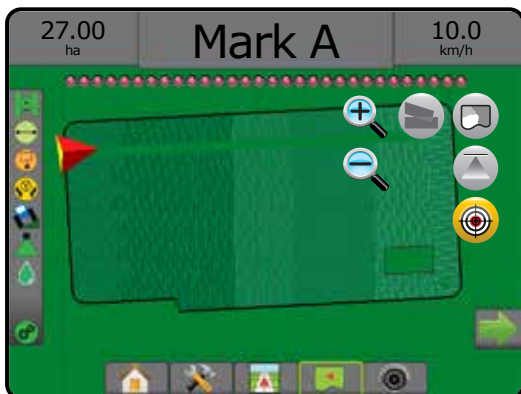
 De doeldoseringskaart toont de doelspuitdosering die de doseringscontrole op elke locatie probeerde te bereiken.

OPMERKING: Bewerkingskaart en doeldoseringskaart kunnen niet tegelijkertijd worden geselecteerd.

Inventarisatie op het scherm

- Dekkingsgebied – toont besproeid gebied:
 - ◀ Door de gebruiker geselecteerd – besproeide gebieden tonen gekleurde balken ten opzichte van het geselecteerde kleurbereik en kaartselectie.

Afbeelding 8-11: Doeldoseringskaart




Doeldoseringen

Vooraf ingestelde doelspuitdoseringen bepalen de doeldosering van het product dat per hectare wordt toegepast. Deze instellingen zullen hetzelfde zijn voor alle actieve taken.

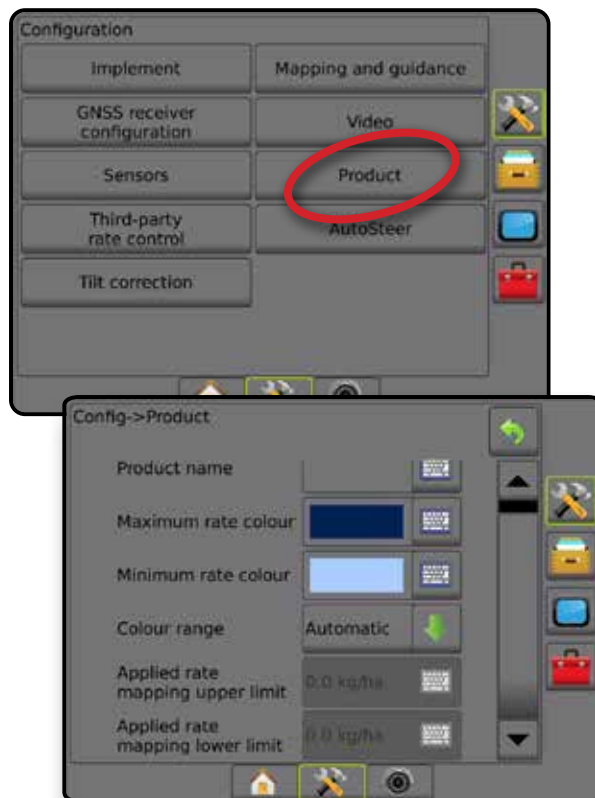
Selectie van kleurbereik

Productopties configureren de maximale/minimale doseringsgrenzen en bijbehorende schermkleuren voor inventarisatie.

1. Druk aan de zijkant op het tabblad CONFIGURATIE .
2. Druk op **Product**.
3. Selecteer:
 - ▶ Kleurbereik – deze modus wordt gebruikt om de snelheid voor de kleur maximumsnelheid en de kleur minimumsnelheid in te stellen.
 - ◀ Automatisch – maximum- en minimumgrenzen worden bepaald door de daadwerkelijke doseringswaarden of de doeldoseringswaarden
 - ◀ Handmatig – maximum- en minimumgrenzen worden bepaald door de instellingen voor gebruikte bovengrens snelheidstoewijzing en gebruikte ondergrens snelheidstoewijzing
 - ▶ Kleur maximumsnelheid – wordt gebruikt om de kleur van de maximumsnelheid in te stellen. Bij gebruik van de modus voor handmatig kleurbereik wordt deze kleur gebruikt voor alle snelheden boven de gebruikte bovengrens snelheidstoewijzing

- ▶ Kleur minimumsnelheid – wordt gebruikt om de kleur van de minimumsnelheid in te stellen. Bij gebruik van de modus voor handmatig kleurbereik wordt deze kleur gebruikt voor alle snelheden onder de gebruikte ondergrens snelheidstoewijzing

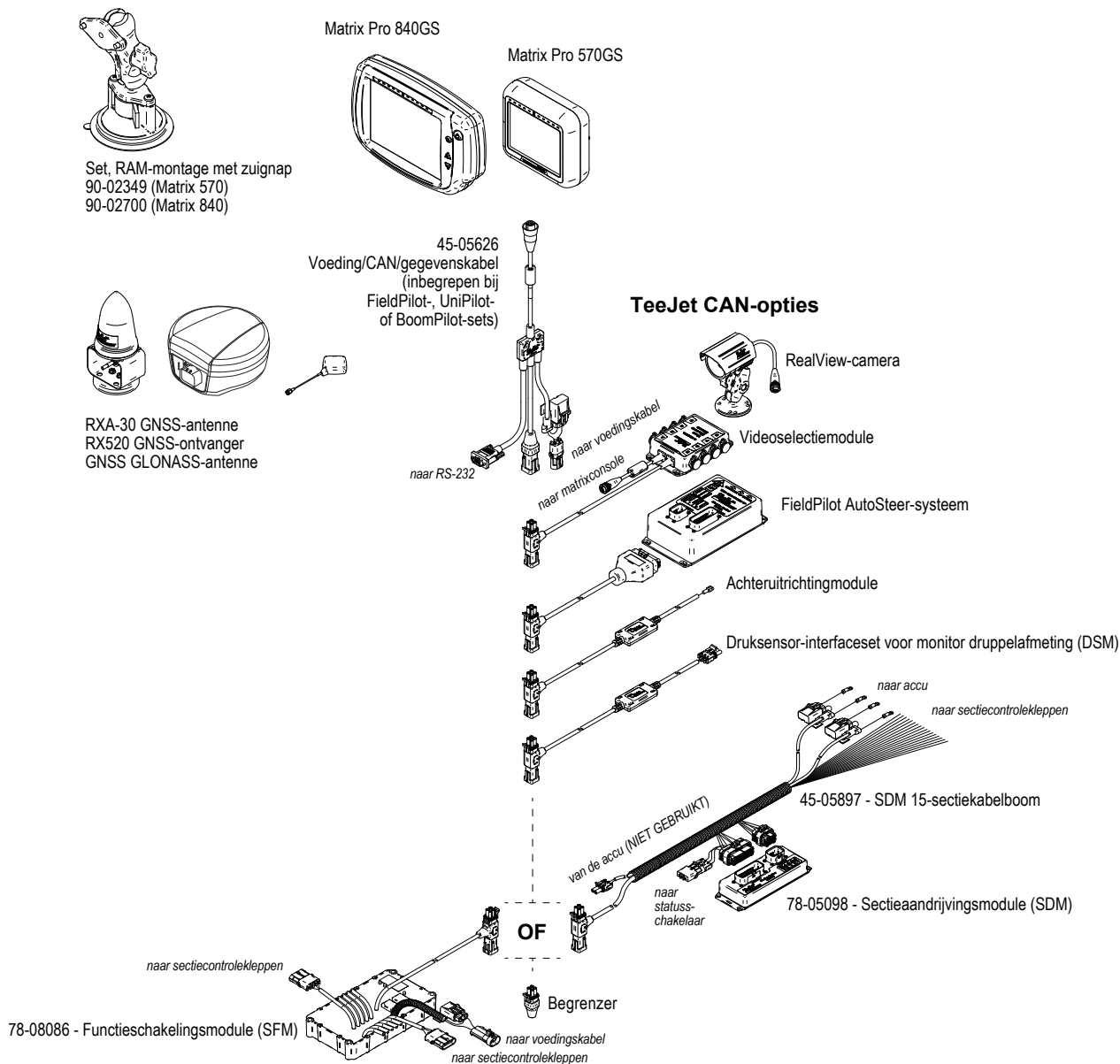
Afbeelding 8-12: Productopties



BIJLAGE A – SYSTEEMCONFIGURATIES

De volgende schema's zijn een weergave van typische Matrix Pro GS configuraties. Gezien de vele mogelijke configuraties kunt u dit alleen ter referentie gebruiken.

Afbeelding A-1: Matrix Pro GS met FieldPilot automatisch besturingssysteem



Afbeelding A-2: Matrix Pro GS met FieldPilot Pro of UniPilot Pro besturingsysteem

INLEIDING

START

VOLLEDIG SCHERM

CONFIGURATIE

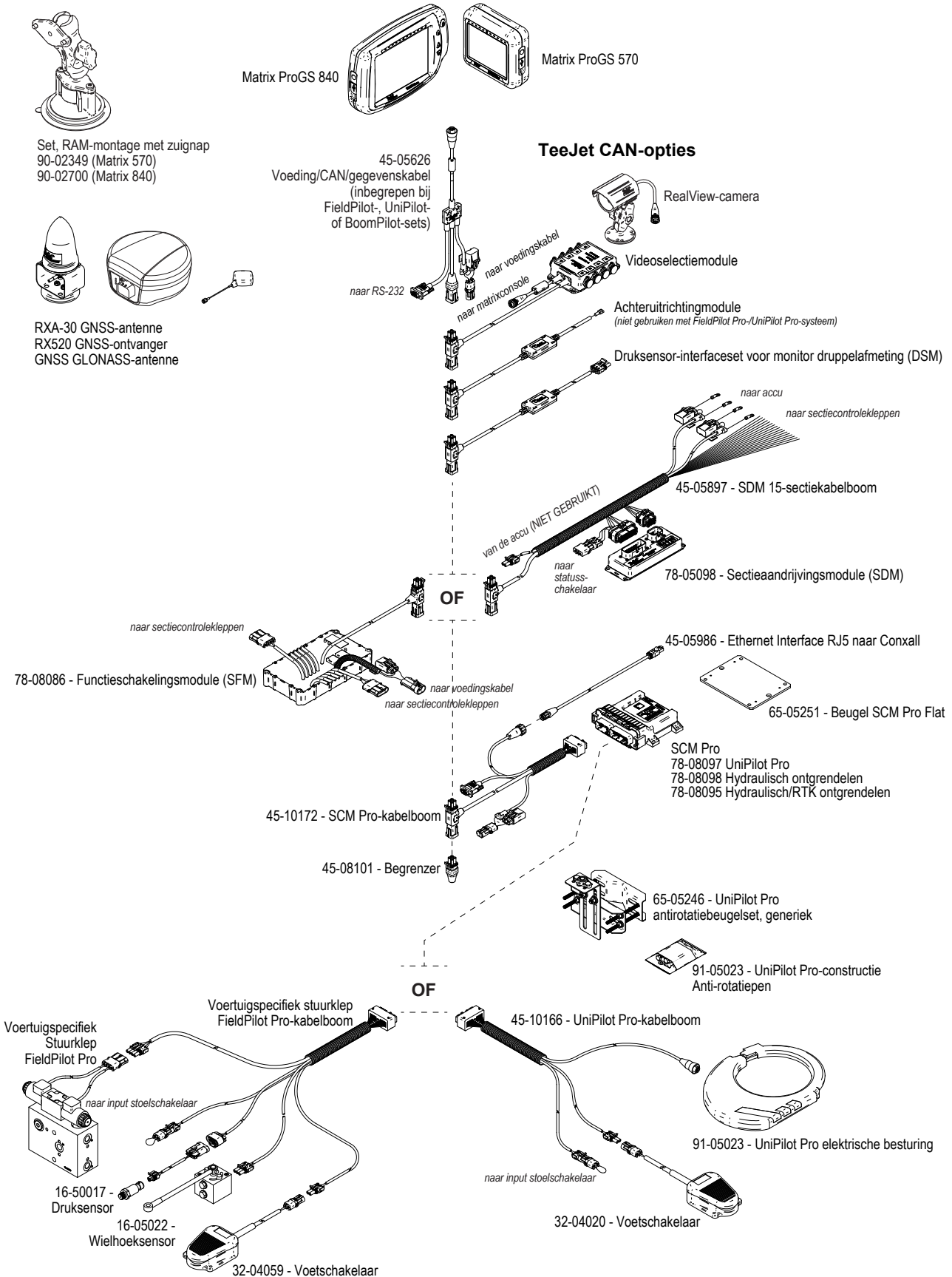
GNSS

WERKTUIG

NAVIGATIE

DOSERINGSCONTROLE

BILAGE



BIJLAGE B – MENU-INSTELLINGEN VOOR DE MATRIX PRO GS CONSOLE

Deze bijlage bevat een overzicht van de menu-instellingen voor de Matrix Pro GS console, en bevat ook het volgende:

- Instellingen beschikbaar bij een actieve taak.
- Instellingen die kunnen worden uitgevoerd in de Matrix Pro GS console zelf, of met behulp van de Fieldware Link-software.
- Instellingen die zijn opgenomen tijdens het exporteren naar een profiel vanuit de Matrix Pro GS console of vanuit Fieldware Link.

Symboluitleg

In de volgende tabellen geven deze symbolen aan of instellingen al dan niet beschikbaar zijn tijdens een actieve taak:

- ✓ Beschikbaar tijdens een actieve taak
- ✗ Niet beschikbaar tijdens een actieve taak
- ◀ Bewaard vanuit console met profiel
- ▶ Bewaard vanuit Fieldware Link met profiel


Configuratie-instellingen

Configuratie-instellingen		Beschikbaar tijdens een actieve taak	Kan worden bewerkt in		Opgeslagen naar geëxporteerd profiel in		
			Matrix Pro GS	Fieldware Link	Matrix Pro GS	Fieldware Link	
Werktuig	Machinetype	✗	✓	✗	✓	▶	
	GNSS-antennehoogte	✗	✓	✓	✓	✓	
	Type werktuig	✗	✓	✓	✓	✓	
	Symmetrische werktuig lay-out	✗	✓	✓	✓	✓	
	Meerdere secties outputmodules	✗	✓	✓	✓	▶	
	Aantal werktuigsecties	✗	✓	✓	✓	✓	
	Bewerkings-/werkbreedte	✗	✓	✓	✓	✓	
	Monitor druppelafmeting	✓	✓	✗	✓	▶	
	Mondstukse-lectie						
	Huidig mondstuk	✗	✓	✗	✓	▶	
	Mondstuk resetten	✗	✓	✗	✓	▶	
	Melding bespoten	✓	✓	✗	✓	▶	
	Tijd van binnenkomst	✓	✓	✗	✓	▶	
	Tijd van vertrek	✓	✓	✗	✓	▶	
	BoomPilot toestaan in achteruit	✓	✓	✗	✓	▶	
	BoomPilot-startmodus	✓	✓	✗	✓	▶	
	BoomPilot-pictogram	✓	✓	✗	✓	▶	
	Vertraging achteruitsignaal	✓	✓	✗	✓	▶	
	Rechte modus	Rechte compensatierichting werktuig	✗	✓	✓	✓	✓
		Rechte compensatieafstand werktuig	✗	✓	✓	✓	✓
		Zijdelingse compensatierichting werktuig	✗	✓	✓	✓	✓
		Zijdelingse compensatieafstand werktuig	✗	✓	✓	✓	✓
		Overlapping	✓	✓	✓	✓	✓
		Tijd voor vertraging aan/uit	✓	✓	✓	✓	✓
	Gespreide modus	Configuratietype: TeeJet	✗	✓	✓	✓	✓
		Rechte compensatieafstand antenne naar disk	✗	✓	✓	✓	✓
		Zijdelingse compensatierichting werktuig	✗	✓	✓	✓	✓
		Zijdelingse compensatieafstand werktuig	✗	✓	✓	✓	✓
		Overlapping	✓	✓	✓	✓	✓
		Tijd voor vertraging aan/uit	✓	✓	✓	✓	✓
		Compensatie spuitafstand	✗	✓	✓	✓	✓
		Sectiecompensaties	✗	✓	✓	✓	✓
		Sectielengtes	✗	✓	✓	✓	✓
Configuratietype: OEM		✗	✓	✓	✓	✓	
Rechte compensatieafstand antenne naar disk	✗	✓	✓	✓	✓		
Zijdelingse compensatierichting werktuig	✗	✓	✓	✓	✓		
Zijdelingse compensatieafstand werktuig	✗	✓	✓	✓	✓		
Start-/stopafstanden	✗	✓	✓	✓	✓		
Sectie start-/stopcompensaties	✗	✓	✓	✓	✓		


Wordt vervolgd...

MATRIX® Pro 570GS • MATRIX® Pro 840GS

INLEIDING
 START
 VOLLEDIG SCHERM
 CONFIGURATIE
 GNSS
 WERKTUIG
 NAVIGATIE
 DOSERINGSCONTROLE
 BIJLAGE

 Configuratie-instellingen		Beschikbaar tijdens een actieve taak	Kan worden bewerkt in		Opgeslagen naar geëxporteerd profiel in	
			Matrix Pro GS	Fieldware Link	Matrix Pro GS	Fieldware Link
Werktuig (vervolg)	Rechte compensatierichting sectie 1	x	✓	✓	✓	✓
	Rechte compensatieafstand sectie 1	x	✓	✓	✓	✓
	Zijdelingse compensatierichting werktuig	x	✓	✓	✓	✓
	Zijdelingse compensatieafstand werktuig	x	✓	✓	✓	✓
	Overlapping	✓	✓	✓	✓	✓
	Tijd voor vertraging aan/uit	✓	✓	✓	✓	✓
	Sectiecompensaties	x	✓	✓	✓	✓
Navigatie en inventarisatie	In kaart brengen locatie	✓	✓	x	✓	◀
	Locatiennaam	✓	✓	x	✓	◀
	In kaart brengen rechte compensatierichting	✓	✓	x	✓	◀
	In kaart brengen rechte compensatieafstand	✓	✓	x	✓	◀
	In kaart brengen zijdelingse compensatierichting	✓	✓	x	✓	◀
	In kaart brengen zijdelingse compensatieafstand	✓	✓	x	✓	◀
	Navigatiebreedte	x	✓	✓	✓	✓
	LED-helderheid	✓	✓	x	x	x
	Weergavemodus	✓	✓	x	x	x
	LED-tussenafstand	✓	✓	x	x	x
	Externe lichtbalk	✓	✓	x	x	x
	Externe lichtbalk LED-helderheid	✓	✓	x	x	x
	Externe lichtbalk teksthelderheid	✓	✓	x	x	x
	Externe koers	✓	✓	x	x	x
	Extern werkgangnummer	✓	✓	x	x	x
	Externe snelheid	✓	✓	x	x	x
	Externe werkelijke dosering	✓	✓	x	x	x
Externe doeldosering	✓	✓	x	x	x	
Extern gebruikt product	✓	✓	x	x	x	
GNSS-ontvanger configuratie	GNSS-type	x	✓	x	x	x
	GNSS-poort	x	✓	x	x	x
	GNSS-transmissiesnelheid	x	✓	x	x	x
	GNSS-statusinformatie	✓	✓	x	x	x
	Programma	x	✓	x	x	x
	PRN	x	✓	x	x	x
Refresh GNSS positiekноп weergeven	✓	✓	x	x	x	
Video	Achteruitrijcamera	✓	✓	x	x	x
	Camera-instellingen	✓	✓	x	x	x
Sensoren	IOM-druksensor					
	Maximale bedieningsdruk	✓	✓	✓	✓	✓
	Lagedrukalarm	✓	✓	✓	✓	✓
	Hogedrukalarm	✓	✓	✓	✓	✓
Product*	Productnaam	x	✓	✓	✓	✓
	Mondstukconstante	x	x	✓	▶	✓
	Kleur maximumsnelheid	✓	✓	x	✓	◀
	Kleur minimumsnelheid	✓	✓	x	✓	◀
	Kleurbereik	✓	✓	x	✓	◀
Gebruikte boven-/ondergrens snelheidstoewijzing	x	✓	x	✓	◀	
Dosering-scontrole van derden*	Inschakelen/uitschakelen	x	✓	x	x	x
	Hardware-interface	x	✓	x	x	x
	Communicatieprotocol	x	✓	x	x	x
	Controlemodus	x	✓	x	x	x
	Seriële baudsnelheid	x	✓	x	x	x
	Status dosering-scontrole	✓	✓	x	x	x

Wordt vervolgd...

 Configuratie-instellingen		Beschikbaar tijdens een actieve taak	Kan worden bewerkt in		Opgeslagen naar geëxporteerd profiel in			
			Matrix Pro GS	Fieldware Link	Matrix Pro GS	Fieldware Link		
AutoSteer met FieldPilot Pro of UniPilot Pro	Voertuigen beheren	Nieuw.....	x	✓	x	x	x	
		Laden.....	x	✓	x	x	x	
		Bewerken.....	x	✓	x	x	x	
		Kopiëren.....	x	✓	x	x	x	
		Automatische kalibratie.....	x	✓	x	x	x	
		Aanpassen.....	✓	✓	x	x	x	
	Aanpassen	Verwijderen.....	x	✓	x	x	x	
		Handmatig uitschakelen.....	x	✓	x	x	x	
		Motoragressiviteit.....	✓	✓	x	x	x	
		UniPilot pro speling.....	✓	✓	x	x	x	
		Stuurrespons.....	✓	✓	x	x	x	
		Richtingagressiviteit.....	✓	✓	x	x	x	
		Spoorfout.....	✓	✓	x	x	x	
		Lijnverwerving.....	✓	✓	x	x	x	
	Aanpassen	Achteruitrijrespons.....	✓	✓	x	x	x	
Hellingkalibratie.....		x	✓	x	x	x		
AutoSteer	Aanpassen	Kalibratie wielhoeksensor (WAS).....	x	✓	x	x	x	
		QI-waarden selecteren.....	✓	✓	x	x	x	
	Aanpassen	Maximale DOP.....	✓	✓	x	x	x	
		Transportmodus.....	✓	✓	x	x	x	
		Onderhoudsmodus.....	✓	✓	x	x	x	
		Aanwezigheid van gebruiker.....	✓	✓	x	x	x	
	Aanpassen	Stuurhulp/automatisch sturen in-/uitgeschakeld.....	✓	✓	x	✓	◀	
		Klepconfiguratie	Afsluitertype.....	x	✓	x	✓	◀
			Klepfrequentie.....	x	✓	x	✓	▶
			Minimum werkcyclus links/rechts.....	x	✓	x	✓	▶
			Maximum werkcyclus links/rechts.....	x	✓	x	✓	▶
		Stuurinstellingen	Grove stuurafstelling.....	✓	✓	x	✓	▶
			Fijnafstelling sturen.....	✓	✓	x	✓	▶
			Koersvastheid.....	✓	✓	x	✓	▶
		Aanpassen	Vooruitkijken.....	✓	✓	x	✓	▶
Kleptest.....			x	✓	x	✓	▶	
Klepdiagnostiek.....			x	✓	x	✓	▶	
Opties	Stuurwiel sensor.....		x	✓	x	✓	▶	
Aanpassen	Stuurhoeksensor	Ingeschakeld/uitgeschakeld.....	x	✓	x	✓	▶	
	Sensorkalibratie.....	✓	✓	x	✓	▶		
	Kalibratie op lijn.....	✓	✓	x	✓	▶		
Aanpassen	Hellingcorrectie	Ingeschakeld/uitgeschakeld.....	x	✓	x	✓	▶	
	Veldniveau.....	x	✓	x	✓	▶		

* Alleen beschikbaar bij een actieve doseringscontrole van derden op het systeem.

INLEIDING

START

VOLLEDIG SCHERM

CONFIGURATIE

GNSS

WERKTUIG

NAVIGATIE

DOSERINGSCONTROLE

BIJLAGE


Instellingen voor gegevensbeheer

 Instellingen voor gegevensbeheer		Beschikbaar tijdens een actieve taak
Taakgegevens	Exporteren	✗
	Overbrengen Importeren	✗
	Verwijderen	✗
	Beheren Nieuw	✗
	Kopiëren	✗
	Verwijderen	✗
Rapporten	Opslaan als pdf	✗
	Opslaan als kml	✗
	Opslaan als shp	✗
	Alle typen opslaan	✗
Opties	Taakmodus	✗
Machine-instellingen	Exporteren	✓
	Overbrengen Importeren	✓
	Verwijderen	✓
	Beheren Nieuw	✓
	Kopiëren	✓
	Verwijderen	✓
	Opslaan	✓
Laden	✗	

Console-instellingen

 Console-instellingen		Beschikbaar tijdens een actieve taak
Over	Systeem informatie	✓
	Opslaan	✓
Weergave	Kleurschema	✓
	LCD-helderheid	✓
	Nachtmodus	✓
	Screenshot	✓
	Schermkalibratie	✓
Lokaliseren	Eenheden	✓
	Taal	✓
	Tijdzone	✓
Audiovolume	Audiovolume	✓
Demo GNSS	Starten	✓
Functie ontgrendelen	BoomPilot voor spuitmachine	✓
	Doseringscontrole van derden	✓
	FieldPilot Pro/UniPilot Pro	✓

Instellingen voor instrumenten

 Instellingen voor instrumenten		Beschikbaar tijdens een actieve taak
Software uploaden	Apparaat	✗
	Software	✗
Extra's	Calculator	✓
	Eenheden omzetter	✓

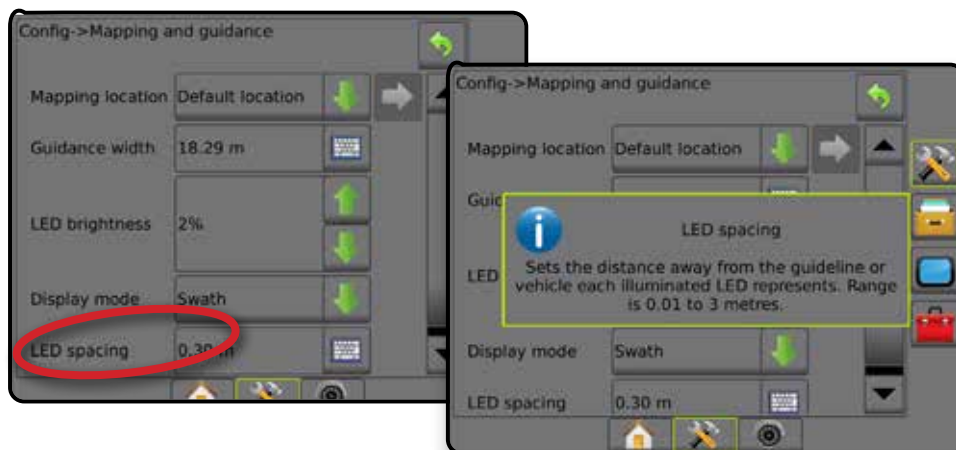
BIJLAGE C – SPECIFICATIES

Afmetingen	Matrix Pro 570GS	16,15 x 14,91 x 5,84 cm
	Matrix Pro 840GS	27,0 x 18,0 x 6,0 cm
Gewicht	Matrix Pro 570GS	0,794 kg
	Matrix Pro 840GS	1,06 kg
Stekker	Voeding/CAN	8-pins Conxall
	Camera	5-pins Conxall
	Snelheid/status	8-pins Conxall
<i>WAARSCHUWING! Sommige oorspronkelijke Matrix-consoles hebben een 4-pins conxall-kabelaansluiting. De 4-pins en 8-pins kabels zijn NIET onderling verwisselbaar.</i>		
Milieutechnisch	Opslag	-10 tot +70 °C
	In werking	0 tot +50 °C
	Luchtvochtigheid	90% niet-condenserend
Weergave	Matrix Pro 570GS	320 x 240 resolutie 14,5 cm
	Matrix Pro 840GS	800 x 600 resolutie 21,3 cm
Ingang/Uitgang		USB 2.0
Voedingsvereisten		< 9 watt bij 12 VDC

BIJLAGE D – BEREIKEN INSTELLEN

Druk op de optienaam van elk menuonderdeel om een definitie en waarden van dat item weer te geven.

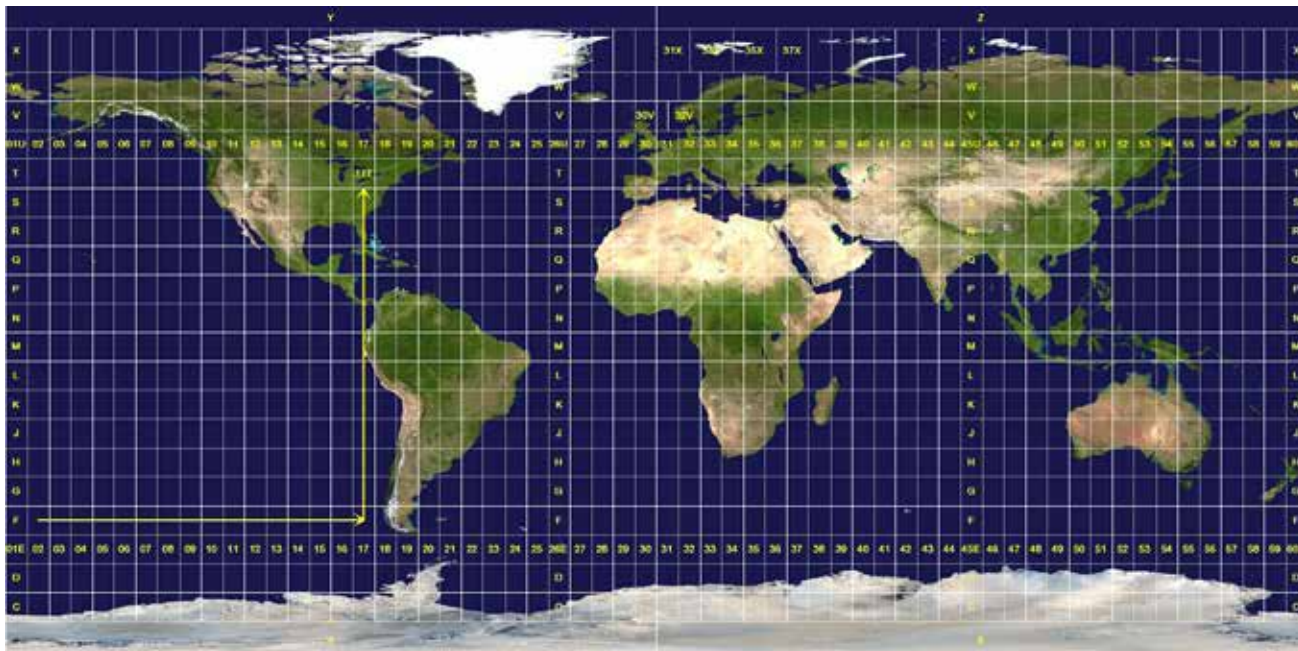
Afbeelding A-3: Voorbeeld van informatietekstvak



BIJLAGE E – UTM-COÖRDINATEN EN ZONES

De Matrix Pro 570GS en Matrix Pro 840GS gebruiken het Universal Transverse Mercator (UTM) coördinatensysteem om taaklocaties bij te houden. Het UTM-coördinatensysteem verdeelt het oppervlak van de aarde in zestig genummerde noord-zuid zones, die verder zijn onderverdeeld in breedtegraadzones die worden aangeduid door letters, zoals hieronder weergegeven.

Afbeelding A-4: UTM-coördinatensysteem – wereldwijd



De Matrix Pro GS console volgt de UTM-zones waarin elke productbewerkingstaak wordt uitgevoerd. Deze zonegegevens worden vervolgens gebruikt om te bepalen of een taak kan worden gestart/voortgezet of om de opgeslagen taak te vinden die zich het dichtst bij de huidige positie van het voertuig bevindt.

Als een geselecteerde taak zich in een andere UTM-zone dan de huidige of aangrenzende UTM-zone bevindt, wordt "buiten bereik" weergegeven naast Afstand, en **Begin taak** of **Doorgaan** wordt uitgeschakeld.

Als een geselecteerde taak geen geregistreerde informatie heeft, zal de Afstand "Geen Gegevens" tonen.

MATRIX PRO GS

SETUP-OPTIES VOOR SOFTWARE v4.42

Om een selectie te maken, verwijdert u het vinkje "Standaard gebruiken".

INHOUDSOPGAVE

STARTSCHEM -> TAAK 105	Voertuigen beheren..... 118
CONFIGURATIE-INSTELLINGEN 106	Selecteer QI-waarden 120
Werktuig..... 106	AutoSteer..... 121
Meerdere secties outputmodules..... 108	Hellingcorrectie..... 121
Rechte modus..... 108	CONSOLE-INSTELLINGEN 122
Gespreide modus – TeeJet..... 108	NAVIGATIE-INSTELLINGEN 123
Gespreide modus – OEM..... 110	Navigatiebalk 123
Verzetmodus..... 111	Richtlijnen 123
Inventarisatie en navigatie 113	Grenzen en veelhoeken 123
Configuratie van GNSS-ontvanger 115	GEGEVENSBEHEER 124
Video 116	Taakgegevens 124
Sensoren -> IOM-druksensor 116	Opties..... 124
Product..... 117	Machine-instellingen 124
Doseringscontrole van derden 117	
AutoSteer met FieldPilot Pro of UniPilot Pro..... 118	

STARTSCHEM -> TAAK

Huidige	Naam	Opmerkingen
●		
●		
●		
●		

CONFIGURATIE-INSTELLINGEN

Werktuig

Beschrijving	Fabrieksinstelling	Bereik/opties	Voorgestelde instelling	Standaard gebruiken	Opmerkingen
Type machine	Voorwiel	Voorwiel, rupsvoertuig, knik besturing		✓	
GNSS-antennehoogte	3,81 m	0,0 - 10,0 m		✓	
Type werktuig	Recht	Recht, Spuitmachine, Verzet		✓	
Symmetrische werktuig lay-out	Geactiveerd	Ingeschakeld, uitgeschakeld		✓	
Aantal werktuigsecties	5	1 - 30		✓	
Bewerkings-/werkbreedte	3,6576 m	Enkele sectie: 1,0 - 75,0 m. Meerdere secties: Bereik voor elke sectie is 0,0 tot 75,0 m. Het totaal voor alle secties dient meer te zijn dan 1,0 m.	1	✓	
			2	✓	
			3	✓	
			4	✓	
			5	✓	
			6	✓	
			7	✓	
			8	✓	
			9	✓	
			10	✓	
			11	✓	
			12	✓	
			13	✓	
			14	✓	
			15	✓	
			16	✓	
			17	✓	
			18	✓	

Beschrijving	Fabrieksinstelling	Bereik/opties	Voorgestelde instelling	Standaard gebruiken	Opmerkingen
			19	✓	
			20	✓	
			21	✓	
			22	✓	
			23	✓	
			24	✓	
			25	✓	
			26	✓	
			27	✓	
			28	✓	
			29	✓	
			30	✓	
Monitor druppelafmeting	Uitgeschakeld	Ingeschakeld, uitgeschakeld		✓	
Mondstukselectie -> Huidig mondstuk en voorkeuzeinstellingen voor mondstuk	--		#1	●	
			#2	●	
			#3	●	
			#4	●	
			#5	●	
Afstand tussen mondstukken	60,96 cm	1,0 - 7500,0 cm		✓	
Melding bespoten	Uitgeschakeld	Ingeschakeld, uitgeschakeld		✓	
Tijd van binnenkomst	0,0 sec.	0,0 - 10,0 sec.		✓	
Tijd van vertrek	0,0 sec.	0,0 - 10,0 sec.		✓	
BoomPilot toestaan in achterruit	Geactiveerd	Ingeschakeld, uitgeschakeld		✓	
BoomPilot-startmodus	Geactiveerd	Ingeschakeld, uitgeschakeld		✓	
Pictogram BoomPilot	Geactiveerd	Ingeschakeld, uitgeschakeld		✓	
Vertraging achteruitsignaal	0,0 sec.	0,0 - 10,0 sec.		✓	

Meerdere secties outputmodules

Secties	Module-ID	Opmerkingen

Rechte modus
 

Beschrijving	Fabrieksinstelling	Bereik/opties	Voorgestelde instelling	Standaard gebruiken	Opmerkingen
Rechte compensatierichting werktuig	Achterwaarts	Achterwaarts, Voorwaarts		✓	
Rechte compensatieafstand werktuig	0,0 m	0,0 - 50,0 m		✓	
Zijdelingse compensatierichting werktuig	Links	Links, rechts		✓	
Zijdelingse compensatieafstand werktuig	0,0 m	0,0 - 10,0 m		✓	
Overlapping	100%	0%, 50%, 100%		✓	
Tijd voor vertraging aan	1,0 sec.	0,0 - 10,0 sec.		✓	
Tijd voor vertraging uit	1,0 sec.	0,0 - 10,0 sec.		✓	

Gespreide modus – TeeJet
 

Beschrijving	Fabrieksinstelling	Bereik/opties	Voorgestelde instelling	Standaard gebruiken	Opmerkingen
Setup type	TeeJet	TeeJet, OEM		✓	
Rechte compensatieafstand antenne naar disks	0,0 m	0,0 - 50,0 m		✓	
Zijdelingse compensatierichting werktuig	Links	Links, rechts		✓	
Zijdelingse compensatieafstand werktuig	0,0 m	0,0 - 10,0 m		✓	
Overlapping	100%	0%, 50%, 100%		✓	
Tijd voor vertraging aan	0,0 sec.	0,0 - 10,0 sec.		✓	
Tijd voor vertraging uit	0,0 sec.	0,0 - 10,0 sec.		✓	
Compensatie spuitafstand	0,0 m	0,0 - 75,0 m		✓	

Beschrijving	Fabrieksinstelling	Bereik/opties	Voorgestelde instelling		Standaard gebruiken	Opmerkingen
			Compensatie	Lengte		
Sectiecompensatie	0,0 m	Sectie 1: Altijd 0,0 m Secties 2-30: 0,0 - 75,0 m	1	0,0	✓	
			2		✓	
			3		✓	
			4		✓	
			5		✓	
			6		✓	
Lengte verspreiding	0,5 m	0,0 - 75,0 m	7		✓	
			8		✓	
			9		✓	
			10		✓	
			11		✓	
			12		✓	
			13		✓	
			14		✓	
			15		✓	
			16		✓	
			17		✓	
			18		✓	
			19		✓	
			20		✓	
			21		✓	
			22		✓	
			23		✓	
			24		✓	
			25		✓	

Beschrijving	Fabrieksinstelling	Bereik/opties	Voorgestelde instelling	Standaard gebruiken	Opmerkingen
			26	✓	
			27	✓	
			28	✓	
			29	✓	
			30	✓	

Gespreide modus – OEM

Actief ● Inactief ●

Beschrijving	Fabrieksinstelling	Bereik/opties	Voorgestelde instelling	Standaard gebruiken	Opmerkingen
Setup type	TeeJet	TeeJet, OEM		✓	
Rechte compensatieafstand antenne naar disks	0,0 m	0,0 - 50,0 m		✓	
Zijdelingse compensatieoriëntering werktuig	Links	Links, rechts		✓	
Zijdelingse compensatieafstand werktuig	0,0 m	0,0 - 10,0 m		✓	
Startafstand	0,0 m	0,0 - 75,0 m		✓	
Stopafstand	0,0 m	0,0 - 75,0 m		✓	
Sectie start-/stopcompensaties	0,0 m	0,0 - 75,0 m		✓	
			Starten		
			1	✓	
			2	✓	
			3	✓	
			4	✓	
			5	✓	
			6	✓	
			7	✓	
			8	✓	
			9	✓	
			10	✓	
			11	✓	
			Stop		

Beschrijving	Fabrieksinstelling	Bereik/opties	Voorgestelde instelling	Standaard gebruiken	Opmerkingen
			12	✓	
			13	✓	
			14	✓	
			15	✓	
			16	✓	
			17	✓	
			18	✓	
			19	✓	
			20	✓	
			21	✓	
			22	✓	
			23	✓	
			24	✓	
			25	✓	
			26	✓	
			27	✓	
			28	✓	
			29	✓	
			30	✓	

Verzetmodus
 Actief ● Inactief ●

Beschrijving	Fabrieksinstelling	Bereik/opties	Voorgestelde instelling	Standaard gebruiken	Opmerkingen
Rechte compensatierichting sectie 1	Achterwaarts	Achterwaarts, Voorwaarts		✓	
Rechte compensatieafstand sectie 1	0,0 m	0,0 - 50,0 m		✓	
Zijdelinge compensatierichting werktuig	Links	Links, rechts		✓	
Zijdelinge compensatieafstand werktuig	0,0 m	0,0 - 10,0 m		✓	

Beschrijving	Fabrieksinstelling	Bereik/opties	Voorgestelde instelling	Standaard gebruiken	Opmerkingen
Overlapping	100%	0%, 50%, 100%		✓	
Tijd voor vertraging aan	1,0 sec.	0,0 - 10,0 sec.		✓	
Tijd voor vertraging uit	1,0 sec.	0,0 - 10,0 sec.		✓	
Sectiecompensatie	0,0 m	Sectie 1: Altijd 0,0 m Secties 2-30: 0,0 - 75,0 m	1		
			2	✓	
			3	✓	
			4	✓	
			5	✓	
			6	✓	
			7	✓	
			8	✓	
			9	✓	
			10	✓	
			11	✓	
			12	✓	
			13	✓	
			14	✓	
			15	✓	
			16	✓	
			17	✓	
			18	✓	
			19	✓	
			20	✓	
			21	✓	
			22	✓	
			23	✓	

Beschrijving	Fabrieksinstelling	Bereik/opties	Voorgestelde instelling	Standaard gebruiken	Opmerkingen
			24	✓	
			25	✓	
			26	✓	
			27	✓	
			28	✓	
			29	✓	
			30	✓	

Inventarisatie en navigatie









Beschrijving	Fabrieksinstelling	Bereik/opties	Voorgestelde instelling	Standaard gebruiken	Opmerkingen
Inventarisatielocatie	Standaardlocatie	Standaardlocatie, gebruikersinvoer 1-5		✓	
Locatiennaam	Gebruikersinvoer 1			✓	
Inventarisatie rechte compensatierichting	Achterwaarts	Achterwaarts, Voorwaarts		✓	
Inventarisatie rechte compensatieafstand	0,0 m	0,0 - 50,0 m		✓	
Inventarisatie zijdelingse compensatierichting	Links	Links, rechts		✓	
Inventarisatie zijdelingse compensatieafstand	0,0 m	0,0 - 50,0 m		✓	
Locatiennaam	Gebruikersinvoer 2			✓	
Inventarisatie rechte compensatierichting	Achterwaarts	Achterwaarts, Voorwaarts		✓	
Inventarisatie rechte compensatieafstand	0,0 m	0,0 - 50,0 m		✓	
Inventarisatie zijdelingse compensatierichting	Links	Links, rechts		✓	
Inventarisatie zijdelingse compensatieafstand	0,0 m	0,0 - 50,0 m		✓	
Locatiennaam	Gebruikersinvoer 3			✓	
Inventarisatie rechte compensatierichting	Achterwaarts	Achterwaarts, Voorwaarts		✓	
Inventarisatie rechte compensatieafstand	0,0 m	0,0 - 50,0 m		✓	
Inventarisatie zijdelingse compensatierichting	Links	Links, rechts		✓	
Inventarisatie zijdelingse compensatieafstand	0,0 m	0,0 - 50,0 m		✓	

Beschrijving	Fabrieksinstelling	Bereik/opties	Voorgestelde instelling	Standaard gebruiken	Opmerkingen
Locatienaam	Gebruikersinvoer 4			✓	
Inventarisatie rechte compensatierichting	Achterwaarts	Achterwaarts, Voorwaarts		✓	
Inventarisatie rechte compensatieafstand	0,0 m	0,0 - 50,0 m		✓	
Inventarisatie zijdelingse compensatierichting	Links	Links, rechts		✓	
Inventarisatie zijdelingse compensatieafstand	0,0 m	0,0 - 50,0 m		✓	
Locatienaam	Gebruikersinvoer 5			✓	
Inventarisatie rechte compensatierichting	Achterwaarts	Achterwaarts, Voorwaarts		✓	
Inventarisatie rechte compensatieafstand	0,0 m	0,0 - 50,0 m		✓	
Inventarisatie zijdelingse compensatierichting	Links	Links, rechts		✓	
Inventarisatie zijdelingse compensatieafstand	0,0 m	0,0 - 50,0 m		✓	
Navigatiebreedte	18,288 m	1,0 - 75,0 m.		✓	
LED-helderheid	25%	0% - 100%		✓	
Weergavemodus	Werkgang	Swath, Vehicle		✓	
LED-afstand	0,46 m	0,01 - 3,0 m		✓	
Externe lichtbalk	Geactiveerd	Ingeschakeld, uitgeschakeld		✓	
Externe lichtbalk LED-helderheid	25%	0% - 100%		✓	
Externe lichtbalk teksthelderheid	25%	0% - 100%		✓	
Externe koers	Geactiveerd	Ingeschakeld, uitgeschakeld		✓	
Externe werkgangnummer	Uitgeschakeld	Ingeschakeld, uitgeschakeld		✓	
Externe snelheid	Uitgeschakeld	Ingeschakeld, uitgeschakeld		✓	
Externe werkelijke dosering	Uitgeschakeld	Ingeschakeld, uitgeschakeld		✓	
Externe doeldosering	Uitgeschakeld	Ingeschakeld, uitgeschakeld		✓	
Extern gebruikt product	Uitgeschakeld	Ingeschakeld, uitgeschakeld		✓	

Configuratie van GNSS-ontvanger

Beschrijving	Fabrieksinstelling	Bereik/opties	Voorgestelde instelling	Standaard gebruiken	Opmerkingen
GNSS-type	GPS, GLONASS	GPS, GLONASS, SBAS, DGPS vereist		✓	
GNSS-poort	Intern	Intern, extern		✓	
GNSS-transmissiesnelheid	Snel (115.200 + 10 Hz)	Snel (115.200 + 10 Hz), langzaam (19.200 + 5 Hz)		✓	
Baudsnelheid					
Status van baudsnelheid					
GGA-gegevensnelheden	10 Hz	0,0 Hz - 20,0 Hz			
VTG-gegevensnelheden	10 Hz	0,0 Hz - 20,0 Hz			
Aantal satellieten					
HDOP					
GNSS-statusinformatie					
PRN					
GGA-kwaliteit					
Ontvanger					
Ontvangerversie					
UTM-zone					
Model					
PRN	Automatisch	Automatisch, Specifiek getal		✓	
Alternatieve PRN	120	Specifiek getal		✓	
Refresh GNSS positieknop weergeven	Uitgeschakeld	Ingeschakeld, uitgeschakeld		✓	

Video

Beschrijving	Fabrieksinstelling	Bereik/opties	Voorgestelde instelling	Standaard gebruiken	Opmerkingen
Achteruitrijcamera	Uitgeschakeld	Ingeschakeld, uitgeschakeld		✓	
 Achteruit Ondersteboven	Inactief	Actief, Inactief		✓	
	Inactief	Actief, Inactief			
 B Achteruit Ondersteboven	Inactief	Actief, Inactief		✓	
	Inactief	Actief, Inactief			
 C Achteruit Ondersteboven	Inactief	Actief, Inactief		✓	
	Inactief	Actief, Inactief			
 D Achteruit Ondersteboven	Inactief	Actief, Inactief		✓	
	Inactief	Actief, Inactief			
 E Achteruit Ondersteboven	Inactief	Actief, Inactief		✓	
	Inactief	Actief, Inactief			
 F Achteruit Ondersteboven	Inactief	Actief, Inactief		✓	
	Inactief	Actief, Inactief			
 G Achteruit Ondersteboven	Inactief	Actief, Inactief		✓	
	Inactief	Actief, Inactief			
 H Achteruit Ondersteboven	Inactief	Actief, Inactief		✓	
	Inactief	Actief, Inactief			

Sensoren -> IOM-druksensor

Beschrijving	Fabrieksinstelling	Bereik/opties	Voorgestelde instelling	Standaard gebruiken	Opmerkingen
Maximale bedieningsdruk	10,0 bar	0,1 - 30,0 bar		✓	
Lage druk-alarm	0,0 bar	0,0 - 100,0 bar		✓	
Hoge druk-alarm	15,0 bar	0,0 - 100,0 bar		✓	

Product

Beschrijving	Fabrieksinstelling	Bereik/opties	Voorgestelde instelling	Standaard gebruiken	Opmerkingen
Productnaam	---				
Kleur maximumsnelheid	Donkerblauw			✓	
Kleur minimumsnelheid	Lichtblauw			✓	
Kleurbereik	Automatisch	Automatisch, Handmatig		✓	
Gebruikte bovengrens doseringstoewijzing					
Gebruikte ondergrens doseringstoewijzing					

Doseringscontrole van derden

Beschrijving	Fabrieksinstelling	Bereik/opties	Voorgestelde instelling	Standaard gebruiken	Opmerkingen
Doseringscontrole van derden	Uitgeschakeld	Ingeschakeld, uitgeschakeld		✓	
Hardware-interface	Serieel	CAN, Serieel		✓	
Communicatieprotocol	LH5000	LH5000, TJ844, MidTech98, Teton		✓	
Controlemodus	Spuitmachine	LH5000-opties: Spuitmachine, Meststof, Boor, Mengmestverspreider TJ844-opties: SI, US, Turf, NH3, Imperial MidTech98 optie: Niet van toepassing Teton-opties: Korrelig, Vloeibaar		✓	
Seriële baudsnelheid	9600	LH5000-optie: 9600 TJ844-optie: 9600 MidTech98-opties: 9600, 19200 Teton-opties: 9600, 19200		✓	
Status doseringscontrole					

AutoSteer met FieldPilot Pro of UniPilot Pro

Beschrijving	Fabrieksinstelling	Bereik/opties	Voorgestelde instelling	Standaard gebruiken	Opmerkingen
Maximale DOP	3,0	0,0 – 10,0		✓	
Transportmodus	Geactiveerd	Ingeschakeld, uitgeschakeld		✓	
Onderhoudsmodus	Geactiveerd	Ingeschakeld, uitgeschakeld		✓	
Aanwezigheid van gebruiker	Geactiveerd	Ingeschakeld, uitgeschakeld		✓	

Voertuigen beheren

Voertuignaam:

Voertuigprofiel

Nieuw  Bewerken 

Beschrijving	Bereik/opties	Voorgestelde instelling	Standaard gebruiken	Opmerkingen
Voertuigtype	Knikbesturing, Gecombineerd Vlotter, MFWD, Spuitmachine, werkgang en rupsvoertuig		✓	
Voertuigmerk	Fabrikantspecifiek, Algemeen		✓	
Voertuigmodel	Fabrikantspecifiek, Algemeen		✓	
Besturingstype	Standaard - Hydraulisch, UniPilot Pro, AccuGuide Ready, Auto-Guide2, AutoTrac Ready, Voertuig - CAN, IntelliSteer Ready, AutoTrac Ready ISO		✓	
Wielbasis	0,0 - 20,0 m		✓	
Rechte compensatierichting antenne	Achterwaarts, Voorwaarts		✓	
Rechte compensatieafstand antenne	0,0 - 3,048 m		✓	
Zijdelingse compensatierichting antenne	Links, rechts		✓	
Zijdelingse compensatieafstand antenne	0,0 - 3,048 m		✓	
Hoogte antenne	0,0 - 20,0 m		✓	
Rechte compensatierichting SCM Pro	Achterwaarts, Voorwaarts		✓	
Rechte compensatieafstand SCM Pro	0,0 - 3,048 m		✓	
Zijdelingse compensatierichting SCM Pro	Links, rechts		✓	

Beschrijving	Bereik/opties	Voorgestelde instelling	Standaard gebruiken	Opmerkingen
Zijdelingse compensatieafstand SCM Pro	0,0 - 3,048 m		✓	
Hoogte SCM Pro	0,0 - 20,0 m		✓	
Wielhoeksensor (WAS)	Geen, Aanwezig		✓	
SCM Pro Richting	Orthogonaal, Niet-orthogonaal		✓	
X hoek/pitch	0-360 graden		✓	
Y hoek/rol	0-360 graden		✓	
Z hoek/bocht	0-360 graden		✓	

Automatische kalibratie

Voltooid ● Niet voltooid ●

Beschrijving	Opmerkingen
Kompaskalibratie	
Wacht op richting	
Helling nul initiële richting	
Helling nul tegenovergestelde richting	
Ventiel van dode zone	
Hoeksensor	
Klep	
Dode zone UniPilot Pro	
UniPilot Pro	
Buigradius	

Voertuig aanpassen

Beschrijving	Fabrieksinstelling	Bereik/opties	Voorgestelde instelling	Standaard gebruiken	Opmerkingen
Handmatig uitschakelen					
Motoragressiviteit	10	1 - 20		✓	
UniPilot Pro Speling	0	1 - 20		✓	
Stuurrespons	10	1 - 20		✓	
Richtingagressiviteit	10	1 - 20		✓	
Spoorfout	10	1 - 20		✓	
Lijnverwerving	10	1 - 20		✓	
Achteruitrijrespons	10	1 - 20		✓	
Hellingkalibratie					
Kalibratie wielhoeksensor (WAS)					

Selecteer QI-waarden

Beschrijving	Fabrieksinstelling	Bereik/opties	Voorgestelde instelling	Standaard gebruiken	Opmerkingen
QI-waarde	Geactiveerd	Ingeschakeld, uitgeschakeld	1	✓	
			2	✓	
			3	✓	
			4	✓	
			5	✓	

AutoSteer

Beschrijving	Fabrieksinstelling	Bereik/opties	Voorgestelde instelling	Standaard gebruiken	Opmerkingen
Stuurhulp/automatisch sturen in-/uitgeschakeld	Geactiveerd	Ingeschakeld, uitgeschakeld		✓	
Kleptype	Standaard/PWM	Standaard/PWM, Standaard voltage, Omgekeerd voltage, One-Wire PWM, UniPilot		✓	
Klepfrequentie	175 Hz	1 Hz - 15.000 Hz		✓	
Klepprofiel	20%	0,0% - 50,0%		✓	
Minimum linker belasting cyclus	20%	0,0% - 50,0%		✓	
Minimum rechter belasting cyclus	50%	25,0% - 100,0%		✓	
Maximum Puls Cyclus Links	50%	25,0% - 100,0%		✓	
Maximum Puls Cyclus Rechts	25	1,0 - 100,0		✓	
Grove stuurafstelling	25	1,0 - 100,0		✓	
Fijne stuurafstelling	9	0 - 9		✓	
Koersvastheid	4,0 sec	0,0 - 10,0 sec		✓	
Vooruitkijken					
Kleptest					
Klepdagnostiek					
Opties -> Stuurwielsensor	Uitgeschakeld	Ingeschakeld, uitgeschakeld		✓	
Ingeschakeld/uitgeschakeld	Geactiveerd	Ingeschakeld, uitgeschakeld		✓	
Sensorkalibratie					
Kalibratie op lijn					

Hellingcorrectie

Beschrijving	Fabrieksinstelling	Bereik/opties	Voorgestelde instelling	Standaard gebruiken	Opmerkingen
Ingeschakeld/uitgeschakeld	Uitgeschakeld	Ingeschakeld, uitgeschakeld		✓	
Veldniveau					

CONSOLE-INSTELLINGEN

Beschrijving	Fabrieksinstelling	Bereik/opties	Voorgestelde instelling	Standaard gebruiken	Opmerkingen
Over					
Kleurenschema	Stijl 1	Stijl 1: lichtgrijs, Stijl 2: donkergrijs, Stijl 3: lichtblauw, Stijl 4: groen, Stijl 5: rood, Stijl 6: wit		✓	
Weergave					
LCD-helderheid	50	1 - 100		✓	
Nachtmodus	Uitgeschakeld	Ingeschakeld, uitgeschakeld		✓	
Screenshot	Uitgeschakeld	Ingeschakeld, uitgeschakeld		✓	
Schermtalibratie					
Eenheden	Metrisch	VS, Metrisch		✓	
Taal	Nederlands	BG, CS, DA, DE, EN, EN-US, ES, ES-ES, ET, FI, FR, HU, IT, JA, LT, NL, PL, PT-BR, RO, RU, SV, ZH		✓	
Lokaliseren					
Tijdzone	Amerika - Denver	(Te veel om op te sommen)		✓	
Audiovolume	60	1 - 100		✓	
Demo GNSS	Uitgeschakeld	Ingeschakeld, uitgeschakeld		✓	
Functie ontgrendelen					
BoomPilot voor spuitmachine	Uitgeschakeld	Ingeschakeld, uitgeschakeld		✓	
FieldPilot Pro/UniPilot Pro	Uitgeschakeld	Ingeschakeld, uitgeschakeld		✓	

NAVIGATIE-INSTELLINGEN

Beschrijving	Fabrieksinstelling	Bereik/opties	Voorgestelde instelling	Standaard gebruiken	Opmerkingen
Navigatiefunctie	Recht AB	Geen navigatie, Recht AB, Gebogen AB, Cirkel Pivot, Laatste doorgang, Volgende rij, Adaptieve gebogen		✓	
Gebogen vooruitkijken	Uitgeschakeld	Ingeschakeld, uitgeschakeld		✓	

Navigatiebalk

Beschrijving	Fabrieksinstelling	Bereik/opties	Voorgestelde instelling	Standaard gebruiken	Opmerkingen
Navigatieactiviteit Spoorfout	Meter [1,5]	Meter [1,5], Meter [1,50], Centimeter [150]		✓	
Selecteerbare informatie - linkerkant	Snelheid	Snelheid, Richting, Totaal besproeid gebied, Werktijd, Tijd, Werkgangnummer,		✓	
Selecteerbare informatie - rechterkant	Besproeid gebied	Systeemdruk, Druppelafmeting, Werkelijke dosering, Doel spuitdosering, Gebruikt volume/product, Resterende hoeveelheid tank/bak		✓	

Richtlijnen

Naam	Type richtlijn	Opmerkingen

Grenzen en veelhoeken

Naam	Type richtlijn	Opmerkingen

GEGEVENSBEHEER

Taakgegevens

Naam	Opmerkingen

Opties

Beschrijving	Fabrieksinstelling	Bereik/opties	Voorgestelde instelling	Standaard gebruiken	Opmerkingen
Taakmodus	Geavanceerd	Geavanceerd, Eenvoudig		✓	

Machine-instellingen

Naam	Opmerkingen



FORMULIER WISSEN

Auteursrechten

© 2020 TeeJet Technologies. Alle rechten voorbehouden. Geen enkel deel van dit document of de hierin beschreven computerprogramma's mag zonder voorafgaande schriftelijke toestemming van TeeJet Technologies worden gereproduceerd, gekopieerd, gefotokopieerd, vertaald of verkleind in welke vorm of op welke manier dan ook, elektronisch of machineleesbaar, via een opname of anderszins.

Handelsmerken

Tenzij anders aangegeven zijn alle andere merk- of productnamen handelsmerken of geregistreerde handelsmerken van hun respectievelijke bedrijven of organisaties.

Beperkte aansprakelijkheid

TEEJET TECHNOLOGIES LEVERT DIT MATERIAAL "ZOALS HET IS" ZONDER ENIGE VORM VAN AANSPRAKELIJKHEID DAN OOK, HETZIJ UITDRUKKELIJK OF IMPLICIET. ER WORDT GEEN AANSPRAKELIJKHEID GEACCEPTTEERD VOOR AUTEURSRECHT OF OCTROOI. IN GEEN ENKEL GEVAL IS TEEJET TECHNOLOGIES AANSPRAKELIJK TE STELLEN VOOR: VERLIES VAN ZAKELIJKE TRANSACTIES, VERLIES VAN WINST, VERLIES VAN GEBRUIK OF GEGEVENS, VERLIES VAN KLANTEN, OF ENIGE DIRECTE OF INDIRECTE, BIJZONDERE, INCIDENTELE OF GEVOLGSCHADE VAN WELKE AARD DAN OOK, ZELFS ALS TEEJET TECHNOLOGIES IS GEADVISEERD DAT DERGELIJKE SCHADE KAN VOORTKOMEN UIT SOFTWARE VAN TEEJET TECHNOLOGIES.



Veiligheidsinformatie

TeeJet Technologies is niet aansprakelijk voor schade of verwondingen die zijn veroorzaakt door het niet respecteren van de volgende veiligheidsvereisten.

Als gebruiker van het voertuig bent u verantwoordelijk voor zijn veilige gebruik.

De Matrix Pro GS in combinatie met een apparaat voor stuurhulp/automatisch sturen is niet bedoeld om de gebruiker van een voertuig te vervangen.

Verlaat nooit het voertuig terwijl de stuurhulp/automatisch sturen is ingeschakeld.

Verzeker u ervan dat de ruimte rond het voertuig voor en tijdens het gebruik geen mensen of obstakels bevat.

De Matrix Pro GS is ontworpen voor ondersteuning en verbetering van de efficiency tijdens het werken in het veld. De bestuurder is geheel verantwoordelijk voor de kwaliteit van het werk en de werkgerelateerde resultaten.

Verwijder de geassisteerde/automatische besturingsapparatuur of schakel deze uit voordat u de openbare weg oprijdt.

MATRIX® PRO GS

GEBRUIKERSHANDLEIDING

Productupgrades beschikbaar

- FieldPilot® automatisch sturen
- UniPilot® geassisteerde besturing
- BoomPilot® automatische sectiecontrole
- Hellingcontrolemodule
- Videoselectiemodules voor maximaal 8 camera's
- Externe GNSS-ontvanger of antenne-upgrades
- Fieldware® Link-applicatie voor verbeterde gegevensorganisatie
- Druksensorset voor monitor van druppelafmeting
- Externe doseringscontrole



A Subsidiary of  *Spraying Systems Co.*

www.teejet.com