

SPRAY ROVER



Alkuperäisen käännös

Käyttöohje

67047900-101 - Versio 1.01

FI - 09.2016





Onnittelemme sinua HARDI kasvinsuojeluvälineen valinnasta. Tämän tuotteen luotettavuus ja tehokkuus riippuvat sinun toimenpiteistäsi. Ensimmäinen vaihe on huolellisesti lukea ja ymmärtää tämä käyttöohje. Se sisältää tämän laatuvalmisteen tärkeitä, tehokkaan ja pitkäikäisen käytön ohjeita.

Alkuperäinen ohjekirja on hyväksytty ja julkaistu englanniksi. Kaikki muunkieliset kirjat ovat käännöksiä alkuperäisestä. Jos alkuperäisen englanninkielisen ja käännöstekstin välillä on ristiriitaisuuksia, epätarkkuuksia tai poikkeavuuksia, on englanninkielinen versio pätevä.

HARDI SprayRover 570 on Spraying Systems'in Matrix 570 GS merkki.

Koska tämä julkaisu kattaa useamman kuin yhden konemallin, jotka voivat olla saatavissa vain tietyillä markkina-alueilla, on huomioitava pelkästään omaa konetta koskevat ohjeet.

Tässä ohjeessa on laajasti kerrottu miten SprayRover 570:tä tulee käyttää ASC- ja Ohjaujärjestelmänä. Käyttöohje käsittää esimerkiksi molemmat Matrix versiot 570 GS and 840 GS, mutta HARDI käyttää ainoastaan mallia 570 GS.

Tässä kirjassa olevat kuvat ja tekniset tiedot ovat parhaan tietämyksemme mukaan oikein painohetkellä.

Koska HARDI INTERNATIONAL A/S periaatteena on jatkuvasti parantaa tuotteitaan, pidätämme oikeudet muotoilun, ominaisuuksien, varusteiden, teknisten tietojen ja huolto-ohjeiden muuttamiseen, siitä erikseen ilmoittamatta.

HARDI INTERNATIONAL A/S:lla ei ole velvollisuutta ennen tai jälkeen muutosten hankittujen koneiden muuttamiseen.

HARDI INTERNATIONAL A/S ei vastaa tässä julkaisussa olevista virheistä tai epätarkkuuksista. Kaikki mahdollinen on tehty julkaisun oikeellisuuden varmistamiseksi.

Yleisiä tietoja

- Lue ja omaksu tämä käyttöohje ennen laitteen käyttöä. On myös tärkeää, että muut laitteen käyttäjät lukevat ja ymmärtävät kirjan sisällön.
- Pidä lapset loitolla ruiskutusvarustuksesta.
- Jos joku kohta käyttöohjeesta jää epäselväksi, ota yhteys HARDI -jälleenmyyjään, joka antaa lisätietoja laitteen käytöstä.
- Kytke virta pois päältä ennen näytön ja tunnistimien liittämistä tai irrottamista, ennen huoltoa tai akkulaturin käyttöä.
- Jos konetta tai sen edessä olevaa traktoria joudutaan hitsaamaan, on jännitteensyöttö kytkettävä irti ennen työn aloittamista.
- Suorita testi vedellä ennen torjunta-aineiden annostelua säiliöön.

Julkaisu ja paino: HARDI INTERNATIONAL A/S

Sisällysluettelo

KÄYTÖN ALOITUS	8
#1 Kytke jännite päälle.....	8
#2 Aloitusnäyttö.....	8
#3 Siirry yksikön asetuksiin	8
#4 Siirry ohjausnäytölle	8
GPS asetus.....	8
#3.....	8
#2.....	8
#4.....	8

KAPPALE 1 - JÄRJESTELMÄ **9**

Saatavissa olevat tuotepäivitykset	9
--	---

JÄRJESTELMÄN OSAT **9**

SprayRover 570 yksikkö.....	9
SprayRover 570 yksikkö.....	10
RealView® kamera.....	10
Lisätietoja	10
Virta kytketty	10
Jännite pois päältä.....	10
Käynnistysjakso	10
Suositeltava antenniasennus.....	10

KOKOONPANO **11**

KAPPALE 2 - ALKUSANAT **12**

PERUSNÄYTÖN KÄYTTÖ **12**

Alavälilehtien näppäimet.....	12
Ei käytettävissä olevat vaihtoehdot käytön aikana	12
Näytön värit.....	13
Varoitus- ja viesti ponnahdusikkunat	14
Alasvetovalikon valinnat	14
Näyttöjen selaaminen	14
Tiedon asetusvaihtoehto.....	14
Näppäinnäyttö.....	14

YKSIKKÖJEN ASETUSTOIMINNON VALIKKOVAIHTOEHDOT **15**

KAPPALE 3 – TEHTÄVÄT / ALOITUSNÄYTTÖ **16**

SUPPEA TOIMINTO **17**

Uusi tehtävä.....	17
Tehtävän jatkaminen.....	17
Lopeta tehtävä.....	17

LAAJA TOIMINTO **17**

Uusi tehtävä.....	17
Aloita tehtävä.....	17
Lopeta tehtävä.....	17

OSAT

19

Ei käytettävissä olevat vaihtoehdot käytön aikana.....20

ASETUKSET

20

Työkone.....21

Työkonetyyppi.....21

Yksittäisen lohkon asetukset21

SmartCable tai lohkon ohjausmoduulin asetus.....22

Valopalkki23

AutoSteer.....23

Avustettu/automaattiohjaus ei ole käytettävissä24

Kallistuksen korjaus24

Pellon tasaisuus ei ole käytettävissä24

Kallistuksen korjaus ei ole käytettävissä24

GPS.....25

PRN ei näytetty25

Video25

Videon asetusta ei ole käytettävissä25

Anturit.....26

Antureita ei ole käytettävissä26

Paineanturi.....26

Pisarakoon näyttö.....27

Pisarakoon näyttö ei ole käytettävissä.....27

TIEDONHALLINTA

28

Tehtävätiedot28

Tehtävätiedot eivät ole käytettävissä28

Siirto.....29

Hallitse29

Raportit30

Vaihtoehdot.....30

Koneen säädöt.....31

Siirto.....32

Hallitse32

Konesäätöjen käytettävissä olo33

YKSIKKÖ

34

Näyttö34

Kulttuuri35

Äänen voimakkuus35

Demotoiminto36

Ohje36

TYÖKALUT

37

KAPPALE 6 - OHJAUS**38**

Navigointinäyttöjen vaihtoehdot.....	39
--------------------------------------	----

OHJAUSPALKKI**40**

Valittavissa oleva tieto	40
Navigoinnin & Puomiston tila	40

TILAPALKKI**41**

Tila/tietonäytöt.....	41
-----------------------	----

**NAVIGOINTINÄYTÖT****43**

Ajoneuvonäkymä	44
Peltonäkymä.....	45
RealView ohjaus	46

**OHJAUSTOIMINNOT****47**

Suora AB ohjaus	47
Kaarteinen AB ohjaus.....	47
Ympyräohjaus	47
Päistekierros ohjaus.....	47
NextRow ohjaus	47
Ei ohjausta	47

OHJAUSLINJAT**48**

Kaarre-ennakoinnin ohjauslinjat	48
Pisteiden A ja B merkintä	48
A+ hivutustoiminto	49
Seuraavan ohjauslinjan toiminto.....	50
Viimeisen kierroksen ohjauslinjat.....	50
Seuraavan rivin ohjauslinjat.....	51
Atsimuuttiasteet	51

**RUISKUTUSRAJAT****52****PALUU KOHTAAN****54**

Paluukohtan merkintä	54
Poista paluukohta	54
Ohjaus paluukohtaan.....	54

**BOOMPILOT****55**

Yksittäinen puomistolohko.....	55
Vain yksikkö	55
Lisävarusteena saatavalla käytön on/off -kytkimellä.....	55
<i>Käytön on/off -kytkimen käyttö</i>	55
<i>Yksikön käyttö</i>	55
SmartCable tai lohkon ohjausmoduulin asetus	56
Vain yksikkö	56
Määrän säätö tai kytkentäkotelot	56
<i>Määrän säätö sisäisellä lohkon ohjausmoduulilla</i>	56
<i>Käytön on/off kytkin</i>	56

OSAT

ALKUSANAT

ALOITUSSIVU

KOKO NÄYTTÖ

ASETUKSET

OHJAUS

GPS

TYÖKONE

PISARANÄYTTÖ

Sisällysluettelo

OSAT

	SUURENNA/PIENENNÄ	57
	Ajoneuvonäkymä	57
	Peltonäkymä.....	57

AUKUSANAVI

	PANORAAMATOIMINTO	57
---	--------------------------	-----------

ALOITUSSIVU

	VALOKUVANÄKYMÄN ERITYISVALINNAT	58
	RealView asetusvalinnat.....	59

KOKONÄYTTÖ

KAPPALE 9 - GPS **60**

GPS	60
GPS tyyppi	61
GPS portti	61
<i>Ulkoisen vastaanottimen vähimmäisasetusten vaatimukset</i>	61
<i>Ohjausnäyttöjen GPS-tilatiedot</i>	62
GGA-vaatimukset.....	62
Ohjelmointivastaanotin	62
PRN	62
<i>Vaihda PRN</i>	63
<i>PRN ei näytetty</i>	63

ASETUKSET

KAPPALE 10 - TYÖKONEEN ASETUKSET **64**

Työkonetyyppi.....	64
--------------------	----

OHJAUS

PERUSNÄYTÖN KÄYTTÖ **65**

YKSITTÄISEN LOHKON ASETUKSET **66**

Suora puomisto.....	67
Hardi-ruiskun työkonetyyppi	67
OEM-levittimen työkonetyyppi	68

GPS

SMARTCABLE TAI LOHKON OHJAUSMODUULIN ASETUS **69**

Suora puomisto.....	70
Hardi-ruiskun työkonetyyppi	71
OEM-levittimen työkonetyyppi	72
Porrastettu puomisto.....	72

TYÖKONE

TYÖKONEEN SIVUSIIRRON ETÄISYYDEN SÄÄTÖ **74**

GPS sivusiirron säädön laskeminen	74
Työkoneen sivusiirron suunta	75

PISÄRÄNÄYTTÖ

TEHDASASETUKSET JA ETÄISYYDET **76**

Yksittäinen puomistolohko.....	76
SmartCable tai lohkon ohjausmoduuli.....	76

KAPPALE 11 - PISARAKOON NÄYTTÖ

78

PISARAKOON NÄYTÖN ASETUKSET

78

Paineanturi.....	78
Pisarakoon näyttö.....	79
<i>Pisarakoon näyttö ei ole käytettävissä</i>	79
Mahdollista/poista pisarakoon näyttö	79
Suutinten esisäätö	80
Nykyinen suutin	80

PISARAKOON NÄYTÖN KÄYTTÖ

81

<i>Pisarakokotaulukko</i>	81
Ohjauspalkki	81

OSAT

ALKUSANAT

ALOITUSSIVU

KOKO NÄYTTÖ

ASETUKSET

OHJAUS

GPS

TYÖKONE

PISARANÄYTTÖ

**Safety information**

Hardi is not responsible for damage or physical harm caused by failure to adhere to the following safety requirements.

As the operator of the vehicle, you are responsible for its safe operation.

The SprayRover 570 in combination with any assisted/auto steering device is not designed to replace the vehicle's operator.

Do not leave a vehicle while the SprayRover 570 is engaged.

Be sure that the area around the vehicle is clear of people and obstacles before and during engagement.

The SprayRover 570 is designed to support and improve efficiency while working in the field. The driver has full responsibility for the quality and work related results.

Disengage or remove any assisted/auto steering device before operating on public roads.

#1 Kytke jännite päälle





Paina VIRTAKYTKINTÄ  virran kytkemiseksi näyttöön.

#2 Aloitusnäyttö


Kun käynnistysjakso on päättynyt, avautuu aloitusnäyttö, jossa voidaan aloittaa uusi tehtävä tai jatkaa edellistä tehtävää.

#3 Siirry yksikön asetuksiin

1. Paina UNIT SETUP alavälilehteä .

Asetusvaihtoehdot  näytetään ensin. Tiedon hallintaan , näytön säätöihin  ja työkaluihin  päästään käsiksi sivuvälilehden näppäimillä.

Yksikkö- ja kieliasetukset

2. Paina näytön sivuvälilehteä .

3. Paina **Kulttuuri**.

Käytetään yksiköiden, kielen ja aikavyöhykkeen asettamiseen.

GPS asetus

1. Paina ASETUSTEN sivuvälilehteä .

2. Paina **GPS**.

GPS käytetään GPS-typin ja GPS-portin asettamiseen ja lisäksi GPS-tilatietojen näyttämiseen.

Työkoneen asetukset

1. Paina ASETUSTEN sivuvälilehteä .

2. Press **Työkone**.

Työkoneasetusta käytetään erilaisten, suoraan ajoon, levitysajoon tai porrastettuun ajoon liittyvien asetusten luomiseksi. Asetukset vaihtelevat riippuen siitä, ovatko SmartCable tai lohkon käyttömoduuli (SDM) käytettävissä.

AutoSteer asetukset


1. Paina ASETUSTEN sivuvälilehteä .

2. Paina **AutoSteer**.

Kun ohjauksen hallintamoduuli (SCM) on käytössä, on avustettu/automaattiohjaus käytettävissä. Katso yksityiskohtaiset ohjeet erityisestä avustetun/auto -ohjauksen asennusoppaasta.

#4 Siirry ohjausnäytölle

1. Paina AJONEUVON OHJAUSNÄYTÖN välilehteä , PELLON OHJAUSNÄYTÖN välilehteä  tai TODELLISEN NÄYTÖN välilehteä .

2. Paina NAVIGOINTI JA OHJAUSVAIHTOEHTOJEN välilehteä  navigointivaihtoehtojen näyttämiseksi.

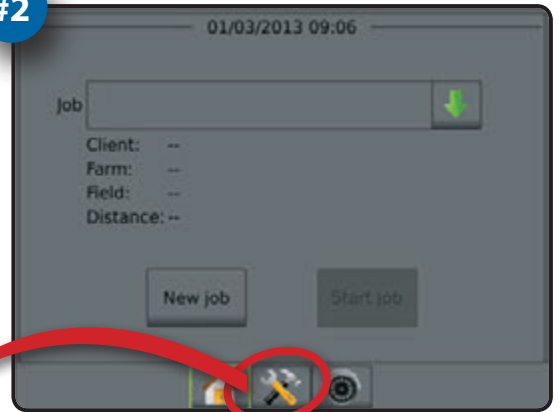
Valitse ohjaustoiminto

- ▶ Suora AB 
- ▶ Edellinen ajokerta 
- ▶ Mutkitteleva AB 
- ▶ Seuraava rivi 
- ▶ Ympyräajo 

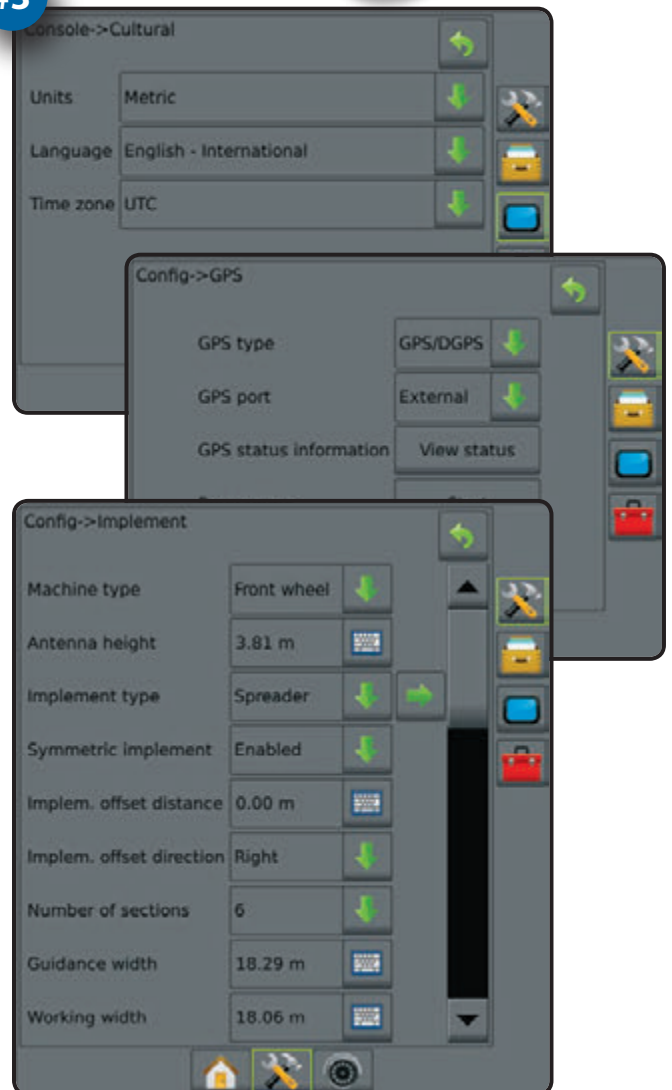
Pisteiden A ja B merkintä

Ajolinjan AB luominen.

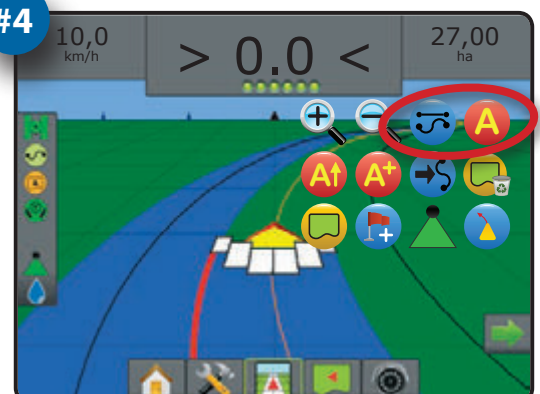
#2



#3



#4



KAPPALE 1 - JÄRJESTELMÄ

The SprayRover 570 mahdollistaa useamman moduulin liittämisen sekä GPS-kartoituksen, ohjauksen, FieldPilot™ ja BoomPilot™ -toimintojen sekä tiedon keräämisen yhteen hallintayksikköön CAN-bus teknologian avulla. Näin voidaan useampi yksikkö ohjaamossa korvata yhdellä kattavalla järjestelmällä.

Saatavissa olevat tuotepäivitykset

- FieldPilot® automaattiohjaus
- UniPilot® avustettu ohjaus
- BoomPilot® automaattinen puomiston lohkojen hallinta
- Kallistuksen gyromoduuli
- Videon valintamoduulit, jopa kahdeksalle kameralle
- Ulkoisen GPS-vastaanottimen tai antennipäivitykset
- Fieldware® linkin laajennettu tietojärjestelyn sovellus
- Paineaturin rajapinnan sarja pisarakoon näytölle

JÄRJESTELMÄN OSAT

SprayRover 570 yksikkö

SprayRover 570 on suunniteltu monivuotiseen käyttöön tyypillisissä maatalouden käyttöolosuhteissa. Tiivis rakenne yhdessä kaikkien liitosten kumisuojauksella osoittaa, että tavalliset pölyiset olosuhteet eivät aiheuta käytölle ongelmia. Vaikka laite ei vaurioidu vesiroiskeista, ei SprayRover 570 -laitetta ole suunniteltu käytettäväksi sateella. Varmista, ettei laitetta käytetä märissä olosuhteissa.

Kuva 3-1: SprayRover 570 näytön etu- ja takaosa



SprayRover 570 yksikkö

SprayRover 570 on suunniteltu monivuotiseen käyttöön tyypillisissä maatalouden käyttöolosuhteissa. Tiivis rakenne yhdessä kaikkien liitosten kumisuojauksella osoittaa, että tavalliset pölyiset olosuhteet eivät aiheuta käytölle ongelmia. Vaikka laite ei vaurioidu vesiroiskeista, ei SprayRover 570 -laitetta ole suunniteltu käytettäväksi sateella. Varmista, ettei laitetta käytetä märissä olosuhteissa.

Kuva 3-2: SprayRover 570 näytön etu- ja takaosa



RealView® kamera

RealView kamera mahdollistaa videokuvan näyttämisen SprayRover 570 -näytöllä. Kamera voidaan osoittaa eteenpäin RealView video-ohjauksen mahdollistamiseksi tai se voidaan osoittaa kohti muita laitteiston valvontakohteita. Kamerassa on monipuolinen RAM-kiinnitys, aurinkosuojaja ja infrapunavalistus, joka mahdollistaa selkeän videokuvan myös pimeällä.

Lisätietoja

Kaikki tehdyt muutokset tallennetaan automaattisesti.


Näytön virta on kytkettävä pois päältä ja uudelleen päälle työkoneita muutettaessa tai liitettäessä SprayRover 570 -järjestelmään.

Virta kytketty

Paina VIRTAKYTKINTÄ  virran kytkemiseksi näyttöön.

Kun virta on kytketty, aloittaa SprayRover 570 käynnistysjaksonsa.

Jännite pois päältä

Paina ja pidä VIRTAKYTKINTÄ painettuna lyhyen aikaa  kunnes hyväksymisnäyttö tunnistaa suljetun tilan.

VAROITUS! Odota 30 sekuntia ennen näytön uudelleen käynnistämistä virran pois päältä kytkennän jälkeen.

Käynnistysjakso

Laitteen virrankytkentä kestää noin 40 sekuntia. Tänä aikana useita eri näyttöjä tulee näkyviin, LED-valot syttyvät ja sammuvat ja näytön kirkkaustaso vaihtelee. Kun päälle kytketymisen jakso on valmis, näkyy aloitusnäyttö.

Suosittelava antenniasennus

GPS-antenni asennetaan mahdollisimman eteen ohjaamon katolle, väh. 10 cm kokoiselle neliön muotoiselle metallilevyllä.

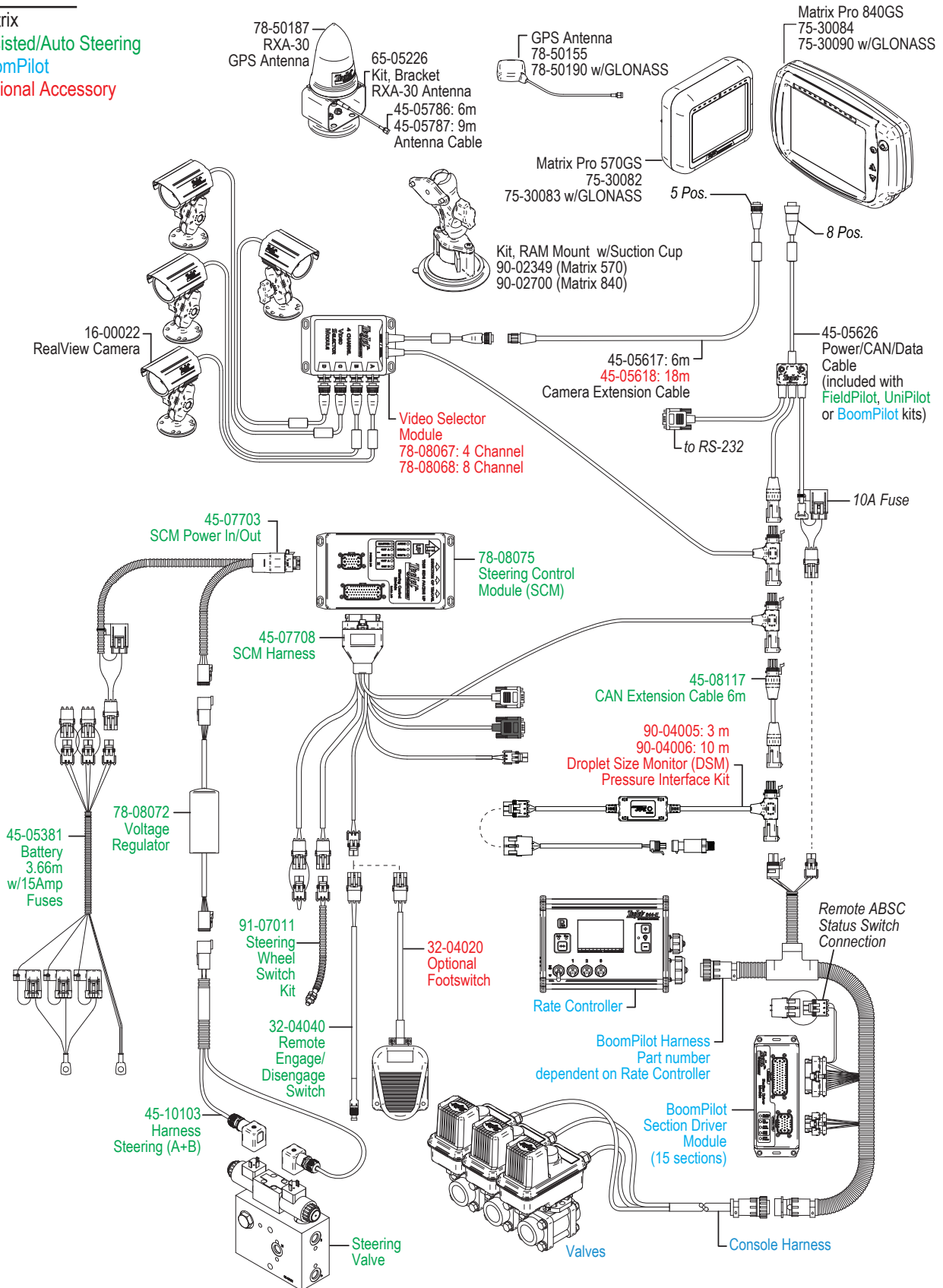
KOKOONPANO

Seuraavissa piirroksissa on kuvattu tavallisia SprayRover 570 kokoonpanoja. Johtuen monista mahdollisista kokoonpanoista, tulee kuvia käyttä ainoastaan viitteellisinä.

Kuva 3-3: SprayRover 570 VSM:llä ja useammalla RealView kameralla, FieldPilot:illa ja BoomPilot:illa

Matrix

Assisted/Auto Steering
BoomPilot
Optional Accessory



KAPPALE 2 - ALKUSANAT

SprayRover 570 voidaan käyttää yhden tai useamman tehtävän hallintaan. Riippumatta siitä millä toiminnolla näyttö toimii, ovat näytön perustoiminnot samat.






- Alhaalla ja sivuilla olevien välilehtien kautta pääsee eri näytöille ja alinäytöille
- Varoitusten ja viestien ponnahdusikkunat antavat tietoja näytön toiminnoista ja asetusten yksityiskohdista tai ohjaustoiminnoista
- Asetusvaihtoehdot voidaan helposti asettaa alavetovalikoista tai näppäimistönäytöillä

Asetusominaisuuden löytämiseksi nopeasti, katso asetustoiminnon valikkorakenteen karttaa.

PERUSNÄYTÖN KÄYTTÖ

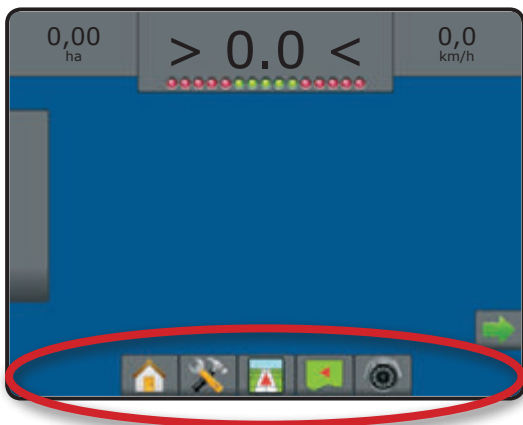
Alavälilehtien näppäimet

Alavälilehtien näppäimet ovat aina käytettävissä näytöllä. Näillä näppäimillä pääsee tehtäviin, asetusvaihtoehtoihin ja navigointiin.

-  Aloitus-/käytönäyttö
-  Yksiköiden asetus
-  Ajoneuvonäkymä
-  Peltonäkymä
-  RealView -ohjaus tai RealView kameran täysi videonäyttö

HUOM: RealView -ohjausvaihtoehto on käytettävissä ainoastaan kun kamera on asennettu järjestelmään.

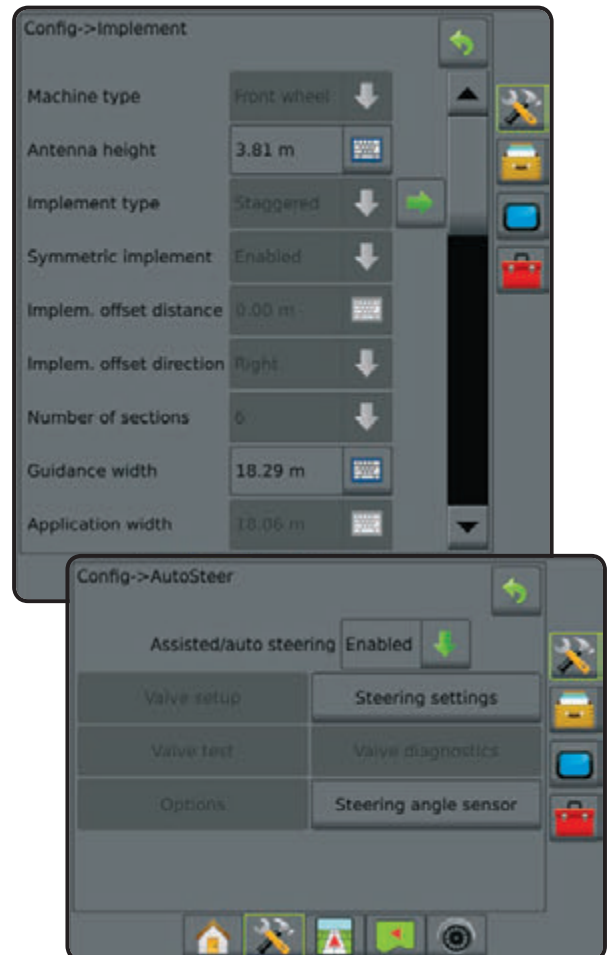
Kuva 4-1: Alavälilehtien näppäimet





Ei käytettävissä olevat vaihtoehdot käytön aikana

Kun tehtävä on käynnissä, jotkut asetusvaihtoehdot eivät ole käytettävissä. Katso laitteen asetustoiminnon valikkorakennekartasta mitkä vaihtoehdot eivät ole käytettävissä.

Kuva 4-2: Esimerkkejä ei käytettävissä olevista vaihtoehdoista tehtävän aikana



Näytön värit

Näyttö on käytettävissä kuudella värivalikoimalla. Paina yksikön asetusnäppäimen NÄYTTÖ sivuvälilehteä  ja siirry **Näyttö** vaihtoehtoihin. Paina nuoli ALAS  värivalikoimaan siirtymiseksi ja valitse väritoiminto.

Kuva 4-3: Värivalikoima

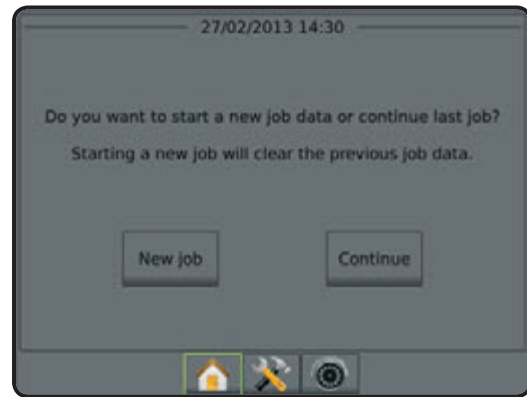


Suppea tai laaja toiminto

Suppean ja laajan toiminnon välillä vaihtamiseksi, katso asetuslippale kohdassa Tiedon hallinta - Vaihtoehdot.

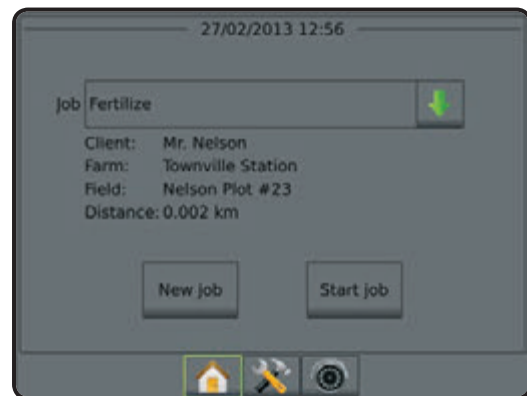
Suppealla toiminnolla on ainoastaan yksi tehtävä käytettävissä kerrallaan. Aloituspäytöllä näkyy ainoastaan rajoitettu alue ja käsitelty alue. Ainoastaan nykyinen tehtävä voidaan tallentaa raporttiin. Käyttö yhdessä Pelto-ohjelmiston kanssa ei ole mahdollinen.

Kuva 4-4: Suppean toiminnon aloitusnäyttö



Laajalla toiminnolla on useampi kuin yksi tehtävä jatkuvasti käytettävissä. Asiakas, tila lohko ja tehtävänimike; rajoitetut ja käsitellyt alueet; ja etäisyys valitusta tehtävästä näytetään aloitusnäytöllä. Nimistä, ainoastaan tehtävänimike voidaan syöttää näytöltä. Kaikki tallennetut tehtävät voidaan tallentaa PDF, SHP tai KML -tiedostoon kohdassa Tieto -> Raportit. Pelto-ohjelmiston linkin avulla käyttäjä voi syöttää asiakkaan, tilan ja lohkon tiedot kuten myös monistaa/muokata tehtäviä rajojen ja ajolinjojen uudelleen käyttämiseksi. Asiakas-, tila- ja lohkotietoja voidaan syöttää ainoastaan Pelto-ohjelmiston linkillä.

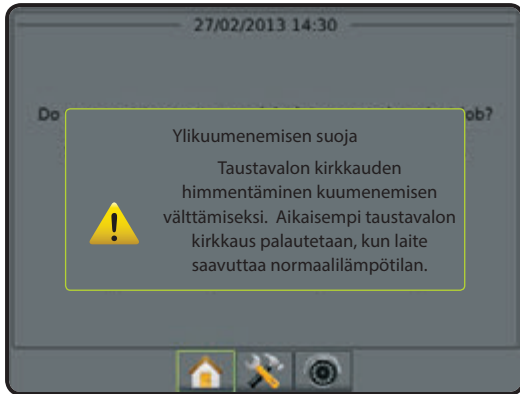
Kuva 4-5: Laajan toiminnon aloitusnäyttö



Varoitus- ja viesti ponnahdusikkunat

Ponnahdusvaroitus- tai -viesti-ikkuna näkyy noin (5) sekunnin ajan. Paina mitä tahansa näytön kohtaa ikkunan poistamiseksi.

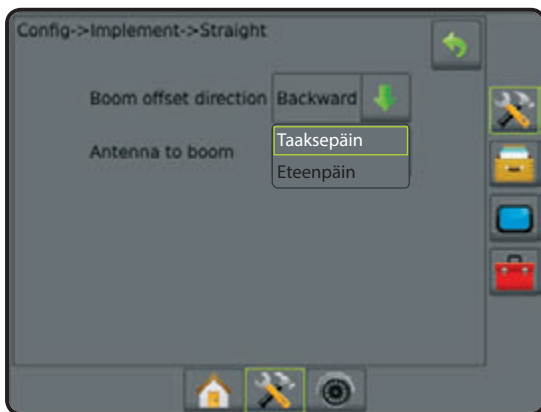
Kuva 4-6: Tietonäytöt



Alasvetovalikon valinnat

Paina nuoli ALAS ↓ vaihtoehtojen valitsemiseksi. Käytä nuolia YLÖS/ALAS ▲/▼ tai siirry tarpeen vaatiessa palkilla laajennettua luetteloa selattaessa. Valitse sopiva vaihtoehto. Luettelon sulkemiseksi ilman vaihtoehdon valintaa, paina näyttöä missä kohdassa tahansa alasvetovalikon ulkopuolella.

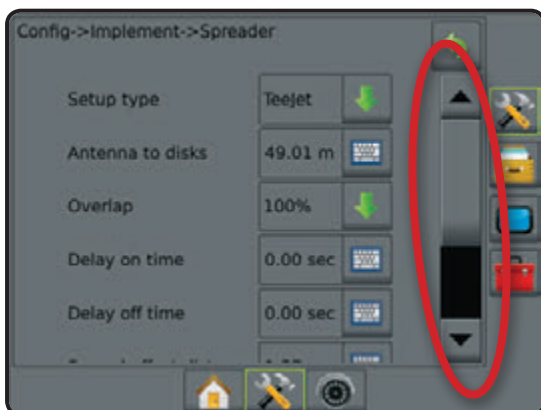
Kuva 4-7: Alasvetovalikon esimerkki



Näyttöjen selaaminen

Joissakin näytöissä on tietoja tai vaihtoehtoja, jotka näkyvät nykyisen näytön ulkopuolella. Käytä nuolia YLÖS/ALAS ▲/▼ tai siirry palkilla lisävaihtoehtojen tai tällä hetkellä näkymättömien tietojen näyttämiseksi.

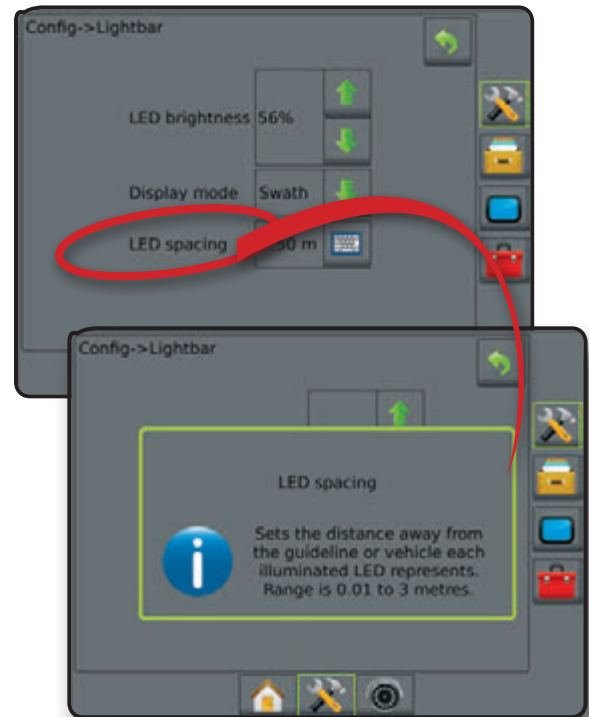
Kuva 4-8: Näytön selaamisen esimerkki



Tiedon asetusvaihtoehto

Paina valikkokohdan vaihtoehdon merkkiä tai nimeä, kohdan määrittelmän tai raja-arvojen näyttämiseksi. Paina mitä tahansa näytön kohtaa ohjeikkunan poistamiseksi.

Kuva 4-9: Esimerkki ohjeikkunasta

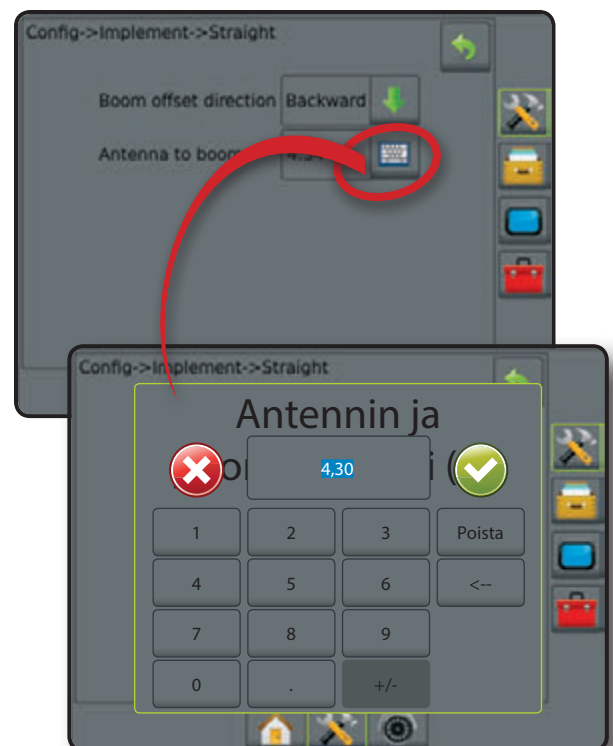


Näppäinnäyttö

Paina NÄPPÄIMISTÖN merkkiä ⌨. Käytä numeronäppäimistöä arvon syöttämiseksi.

Paina HYVÄKSY merkkiä ✓ asetusten tallentamiseksi tai PERUUTA merkkiä ✗ näppäimistöä näytöltä poistumiseksi ilman tallennusta.

Kuva 4-10: Näppäimistöesimerkki



YKSIKKÖJEN ASETUSTOIMINNON VALIKKOVAIHTOEHDOT

🔧 Asetukset (sivu 12)			
Työkone	Koneen tyyppi	✗	
	GPS antennin korkeus	✗	
	Työkone tyyppi	✗	
	Työkoneen symmetrisyys	✗	
	Työkoneen sivusiirron etäisyys	✗	
	Työkoneen sivusiirron suunta	✗	
	Työkoneen lohkojen lukumäärä	✗	
	Ohjausleveys	✗	
	Levitys-/puomistoleveys	✗	
	Käsitellyn pinta-alan hälytys	✓	
	Suoraan ajon toiminto	Puomiston sivusiirron suunta	✗
		Antennin ja puomiston väli	✗
		Limitys	✓
		Viive päällä/pois kertojen välissä	✓
	Asetustyyppi: Hardi	• Antennin ja lautasen väli	✗
• Limitys		✗	
• Viive päällä/pois kertojen välissä		✓	
• Levityksen sivusiirron etäisyys		✗	
• Lohkojen sivusiirrot		✗	
• Lohkojen pituudet		✗	
Asetustyyppi: OEM		• Antennin ja lautasen väli	✗
		• Aloitus/lopetus väli	✗
		• Lohkojen aloitus/lopetus sivusiirrot	✗
			✗
Porrastettu toiminto	Lohkon 1 sivusiirron suunta	✗	
	Lohkon 1 etäisyys antennista	✗	
	Limitys	✓	
	Viive päällä/pois kertojen välissä	✓	
	Lohkojen sivusiirrot	✗	
AutoSteer	– Sallittu/ei sallittu	✓	
	–	Venttiilityyppi	✗
		Venttiilin käyttöjakso	✗
		Minimikäyttöjakso vasen/oikea	✗
		Maksimikäyttöjakso	✗
	–	Karkea ohjauksen säätö	✓
		Ohjauksen hienosäätö	✓
		Toimimaton alue	✓
		Lookahead	✓
	–	Venttiilitesti	✗
	–	Venttiilin vianetsintä	✗
	–	Ohjauspyörän anturi	✗
–	Sallittu	✗	
	Anturin kalibrointi	✓	
	Online kalibrointi	✓	
Kallistuksen korjaus	– Sallittu/ei sallittu	✓	
	– Pellon tasaisuus	✓	
Valopalkki	LED valojen kirkkaus	✓	
	– Näyttötoiminto	✓	
	LED-valojen väli	✓	
GPS	GPS tyyppi	✗	
	GPS portti	✗	
	– GPS tilatiedot	✓	
	Ohjelmavastaanotin	✗	
	PRN	✗	

🔧 Asetukset (sivu 12)			
Video	– Kamerat	✓	
Anturit	– Paine:	Enimmäispaine	✓
		Matalan paineen hälytys	✓
		Korkean paineen hälytys	✓
Pisarakoon näyttö	– Sallittu/ei sallittu		✓
	– Suutinvalinta		

📁 Tiedon hallinta (sivu 20)			
Tehtävätiedot	– Siirto	Vie	✗
		Tuonti	✗
		Poista	✗
– Hallitse		Uusi	✗
		Kopio	✗
		Poista	✗
Raportit		PDF-tallennus	✗
	–	Tallenna KML	✗
		SHP tallennus	✗
		Tallenna kaikki versiot	✗
Vaihtoehdot	– Tehtävän tila		✗
– Siirto		Vie	✓
		Tuonti	✓
		Poista	✓
Koneen säädöt	– Hallitse	Uusi	✓
		Kopio	✓
		Poista	✓
		Tallenna	✓
		Kuormitus	✗

📄 Näytön asetukset (sivu 26)			
Näyttö		Käyttäjän rajapinnan värivalikoima	✗
	–	Näytön kirkkaus	✓
		Näyttökuva	✓
		Näytön kalibrointi	✓
			✓
Kulttuuri	–	Yksiköt	✓
		Kieli	✓
		Aikavyöhyke	✓
Äänen voimakkuus	–	Äänen voimakkuus	✓
	–	Aloita	✓
Ohje		Järjestelmätiedot	✓
	–	QR koodi - suora linkki käyttöohjeeseen	✓
		Järjestelmätiedon tallennus	✓

📁 Työkalut (sivu 29)			
Lisävar.	–	Laskin	✓
		Yksiköiden muunnin	✓

✓ Käytettävissä aktiivisen tehtävän kanssa

✗ Ei käytettävissä aktiivisen tehtävän kanssa

KAPPALE 3 – TEHTÄVÄT / ALOITUSNÄYTTÖ

Kun käynnistysjakso on päättynyt, avautuu aloitusnäyttö, jossa voidaan aloittaa uusi tehtävä tai jatkaa edellistä tehtävää.

Näytön pitää olla liitetty GPS-ohjaukseen ennen tehtävä aloittamista tai jatkamista.

Tietyn koneen ja sen komponenttien asetukset on tehtävä valmiiksi ennen tehtävän aloittamista.

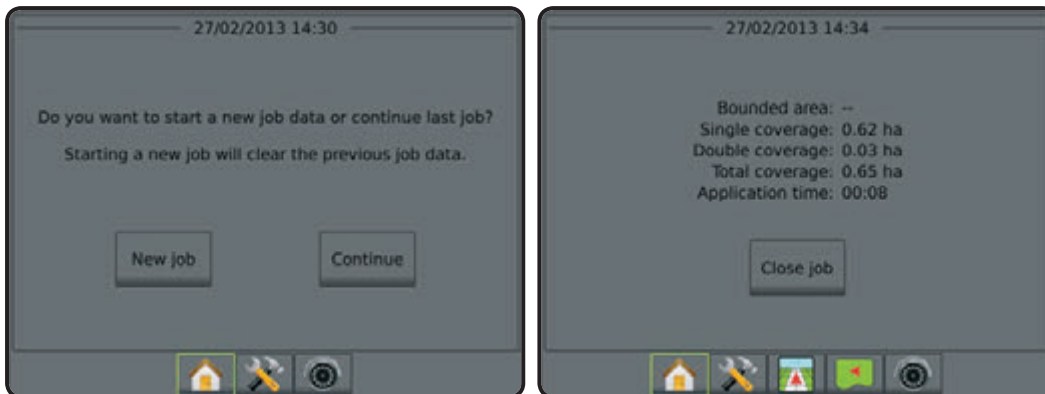
Kun tehtävä on käynnissä, jotkut asetusvaihtoehdot eivät ole käytettävissä. Katso yksikön asetustoiminnon valikkorakennetta aloituskappaleessa lisätietojen saamiseksi.

Suppean ja laajan toiminnon välillä vaihtamiseksi, katso asetuskappale kohdassa Tiedon hallinta -> Vaihtoehdot.

Suppea toiminto

Suppealla toiminnolla on ainoastaan yksi tehtävä käytettävissä kerrallaan. Aloitusnäytöllä näkyy ainoastaan rajoitettu alue, käsitelty alue ja käsittelyaika. Ainoastaan nykyinen tehtävä voidaan tallentaa raporttiin. Käyttö yhdessä Pelto-ohjelmiston kanssa ei ole mahdollinen.

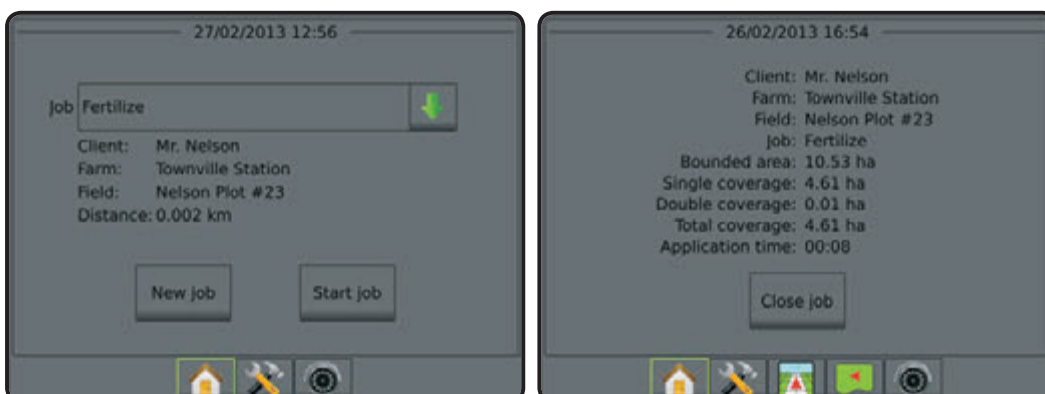
Kuva 5-1: Suppean toiminnon aloitusnäyttö



Laaja toiminto

Laajalla toiminnolla on useampi kuin yksi tehtävä jatkuvasti käytettävissä. Asiakas, tila lohko ja tehtävänimike; rajoitetut ja käsitellyt alueet; käsittelyaika ja etäisyys valitusta tehtävästä näytetään aloitusnäytöllä. Nimistä, ainoastaan tehtävänimike voidaan syöttää näytöltä. Kaikki tallennetut tehtävät voidaan tallentaa PDF, SHP tai KML -tiedostoon kohdassa Tieto -> Raportit. Pelto-ohjelmiston linkin avulla käyttäjä voi syöttää asiakkaan, tilan ja lohkon tiedot kuten myös monistaa/muokata tehtäviä rajojen ja ajolinjojen uudelleen käyttämiseksi. Asiakas-, tila- ja lohkotietoja voidaan syöttää ainoastaan Pelto-ohjelmiston linkillä.

Kuva 5-2: Laajan toiminnon aloitusnäyttö



SUPPEA TOIMINTO

Kun käynnistysjakso on päättynyt, avautuu aloitusnäyttö, jossa voidaan aloittaa uusi tehtävä tai jatkaa edellistä tehtävää.

Näytön pitää olla liitetty GPS-ohjaukseen ennen tehtävä aloittamista tai jatkamista.

Uusi tehtävä

Uuden tehtävän aloitus poistaa edellisen tehtävän tiedot.

Uuden tehtävän aloittaminen:

1. Aloitusnäytössä , paina **Uusi tehtävä**.

Näyttö siirtyy ajoneuvonäyttöön.

Tehtävän jatkaminen

Jatka-näppäin ei ole käytettävissä kun nykyinen tehtävä on yli kahden (2) UTM-vyöhykkeen päässä.

Olemassa olevan tehtävän jatkaminen:

1. Aloitusnäytössä , paina **Jatka**.


Näyttö siirtyy Ajoneuvonäytölle ja alkaa näyttää navigointitietoja.

Lopeta tehtävä

Tehtävän lopettaminen:

1. Aloitusnäytössä , paina **Lopeta tehtävä**.

Raportin luominen tehtävää lopetettaessa:

1. Aseta USB-tallennin näytön USB-liittimeen.
2. Aloitusnäytössä , paina **Lopeta tehtävä**.
3. Valitse:
 - ▶ Kyllä – edellisen työn raportin luominen
 - ▶ Ei – palaaminen aloitusnäytölle ilman tallentamista

LAAJA TOIMINTO

Kun käynnistysjakso on päättynyt, avautuu aloitusnäyttö, jossa voidaan aloittaa uusi tehtävä tai jatkaa edellistä tehtävää.

Näytön pitää olla liitetty GPS-ohjaukseen ennen tehtävä aloittamista tai jatkamista.

Uusi tehtävä

Uuden tehtävän aloitus poistaa edellisen tehtävän tiedot.

Uuden tehtävän aloittaminen:

1. Aloitusnäytössä , paina **Uusi tehtävä**.

2. Paina:

- ▶ Kyllä – nimen luomiseksi automaattisesti
- ▶ Ei – nimen syöttämiseksi näytön näppäimistöllä

Asiakas-, tila- ja lohkotiedot syötetään Pelto-ohjelmiston linkillä.



Näyttö siirtyy ajoneuvonäyttöön.

Aloita tehtävä

SprayRover 570:een on ohjelmoitu lohkon etsintätyökalu, joka auttaa käyttäjää löytämään lähinnä ajoneuvoa olevat tehtävät. Kun vaaditaan GPS-käyttöä, tehtävien luettelo päivitetään kymmenen sekunnin välein. Tämän päivityksen aikana, luettelo lajitellaan etäisyyden mukaan ja lähimmät kaksi tehtävää näytetään luettelon alkupäässä. Muut tehtävät luettelaa niiden alla.

Aloita tehtävä -näppäin ei ole käytettävissä ja etäisyys näyttää "Kantomatkan ulkopuolella" kun nykyinen tehtävä on yli kahden (2) UTM-vyöhykkeen päässä. Etäisyys näyttää "Ei tietoja" kun nykyisestä tehtävästä ei ole tallennettuja tietoja.

Olemassa olevan tehtävän jatkaminen:

1. Aloitusnäytöllä , paina nuolinäppäintä ALAS  näyttöön tallennettujen tehtävien luetteloon siirtymiseksi.
2. Aloita/jatka valitsemalla tehtävän nimi.
3. Paina **Aloita tehtävä**.


Näyttö siirtyy Ajoneuvonäytölle ja alkaa näyttää navigointitietoja.

Lopeta tehtävä

Tehtävän lopettaminen:

1. Aloitusnäytössä , paina **Lopeta tehtävä**.



Raportin luominen tehtävää lopetettaessa:

1. Aseta USB-tallennin näytön USB-liittimeen.
2. Aloitusnäytössä , paina **Lopeta tehtävä**.
3. Valitse:
 - ▶ Kyllä – edellisen työn raportin luominen
 - ▶ Ei – palaaminen aloitusnäytölle ilman tallentamista

KAPPALE 4 – TÄYSKUVAVIDEONÄYTTÖ

RealView videonäytössä on mahdollista näyttää kameran kuvaamaa videokuvaa. Katso videoleikkeitä ja tee kameroiden asetukset ilman käytettävissä olevaa GPS-signaalia. RealView-ohjausmahdollisuutta ei ole tällä näytöllä.

Jos videon valintamoduuli (VSM) kuuluu järjestelmään, on kaksi (2) videovaihtoehtoa käytettävissä:

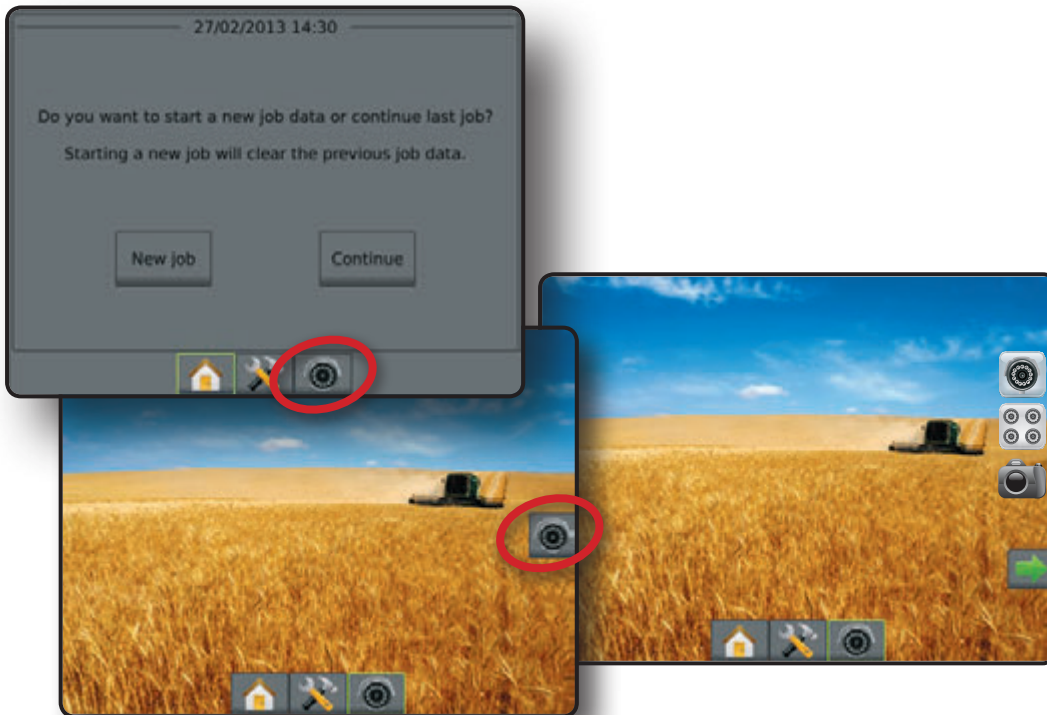
- ▶ Yksi kameranäkymä  - yksi (1) kameran syöttö kahdeksasta (8), voidaan valita vaihtamaan videosyötön näytön.
- ▶ Jaettu kameranäkymä  - yksi (1) neljän (4) kamerasyötön kahdesta (2) sarjasta (A/B/C/D tai E/F/G/H), voidaan valita jakamaan näyttö neljään erilliseen videonäytön osaan.

Saatavissa on myös:

- ▶ RealView kameran pikakuva  – tallentaa nykyisen näkymän valokuvana näytön USB-muistiin

1. Paina REALVIEW KAMERAN TÄYSVIDEONÄYTTÖ alavälilehteä .

Kuva 6-1: RealView kameran täysvideonäyttö



KAPPALE 5 - JÄRJESTELMÄN ASETUKSET

Järjestelmäasetuksia käytetään näytön, koneen ja varusteiden asetusten tekemiseen. Neljä sivulla olevaa välilehteä sisältävät koneen/ varusteen asetukset, tiedonhallinnan, näytön asetukset ja työkalut.

OSAT

Neljällä sivulla olevalla välilehdellä säädetään:

Koneen/varusteen asetukset

- Työkone (suora, levitys, porrastettu)
- Valopalkki
- AutoSteer (venttiilin säätö, ohjausasetukset, venttiilitesti, venttiilin vianetsintä, ohjauspyörän anturi, ohjauskulman anturi)
- Kallistuksen korjaus
- GPS
- Videoasetus
- Anturit (painenäyttö)
- Pisarakoon näyttö

Tiedon hallinta

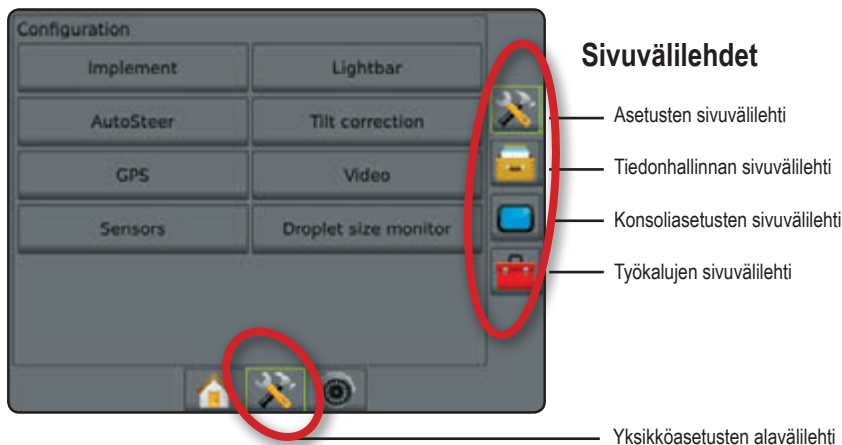
- Tehtävätiedot (siirrä, hallitse)
- Raportit
- Vaihtoehdot: Tehtävän tila
- Koneen säädöt (siirrä, hallitse)

Näytön asetukset

- Näyttö
- Kulttuuri
- Äänen voimakkuus
- Demotoiminto
- Järjestelmän tiedoista

Työkalut (laskin, yksikkömuunnin)

Kuva 7-1: Asetusvaihtoehdot



Ei käytettävissä olevat vaihtoehdot käytön aikana

Kun tehtävä on käynnissä, jotkut asetusvaihtoehdot eivät ole käytettävissä. Katso laitteen asetustoiminnon valikkorakennekartasta mitkä vaihtoehdot eivät ole käytettävissä.



Kuva 7-2: Esimerkkejä ei käytettävissä olevista vaihtoehdoista tehtävän aikana



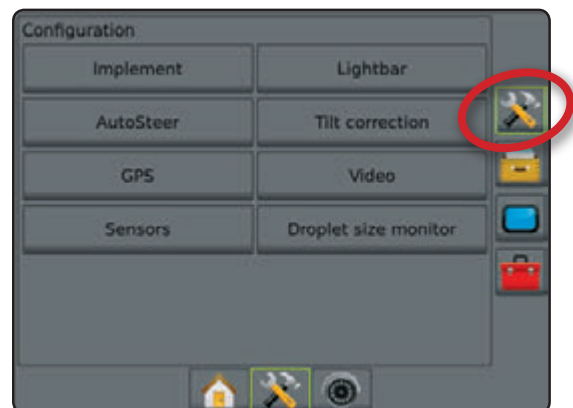
ASETUKSET

Asetuksia käytetään työkoneen, valopalkin, AutoSteer, kallistuksen korjauksen, GPS, videon, anturien ja pisarakoon näytön säätöihin.

HUOM: Käytettävissä olevat ominaisuudet riippuvat SprayRover 570 järjestelmän laitteista.

1. Paina UNIT SETUP alavälilehteä .
2. Paina ASETUSTEN sivuvälilehteä .
3. Valitse näistä:
 - ▶ Työkone – käytetään määrittelemään koneen tyyppi, GPS-antennin korkeus, työkoneen tyyppi, työkoneen symmetrisyys, työkoneen sivusiirron etäisyys/suunta, työkoneen lohkojen määrä, ohjausleveys, työleveys/ puomiston leveys ja käsitellyn pinta-alan hälytyskerrat.
 - Suoraan ajon toiminnolla – puomiston sivusiirron suunta, antennin ja puomiston väli, limitysprosentti, työkoneen viive käytössä ja pois käytöstä
 - Levitystoiminnolla: Hardi – antennin ja lautasen väli, limitysprosentti, työkoneen viive käytön alkuun ja pois käytöstä, levityksen sivusiirron etäisyys, lohkon sivusiirron etäisyys ja lohkojen pituudet
 - Levitystoiminnolla: OEM – antennin ja lautasen väli, aloitusetäisyys, pysäytysetäisyys, lohkojen aloitussivusiirrot ja lohkojen lopetussivusiirrot
 - Porrastetulla toiminnolla – lohkon 1 sivusiirron suunta, antennin ja lohkon 1 väli, limitysprosentti, työkoneen viive käytössä, pois käytöstä ja lohkojen sivusiirrot
 - ▶ Valopalkki - käytetään LED kirkkauden, näyttötoiminnon ja LED-välien säätämiseen
 - ▶ AutoSteer – käytetään avustetun/automaattisen ohjauksen sallimiseen/kieltämiseen sekä venttiiliasetusten määrittelemiseen, ohjauksen ja ohjauskulman anturien säätöön; ja venttiilitestin tai vianetsinnän tekemiseen
 - ▶ Kallistuksen korjausasetukset – käytetään sallimaan/kieltämään ja kalibroimaan kallistuksen gyromoduuli, joka mahdollistaa kallistuksen korjauksen rinteillä ajettaessa
 - ▶ GPS – käytetään GPS-tyypin, -portin ja PRN asettamiseen ja lisäksi GPS-tilatietojen näyttämiseen
 - ▶ Video – käytetään erillisten kameroiden asetusten tekemiseen
 - ▶ Anturi – käytetään paineanturien asetusten tekemiseen
 - ▶ Pisarakoon näyttö – käytetään sallimaan/kieltämään ja tekemään ennalta asetettujen ja nykyisten suittimien säädöt

Kuva 7-3: Aetusvaihtoehdot



Työkone

Työkoneasetusta käytetään erilaisten, suoraan ajoon, levitysjajoon tai porrastettuun ajoon liittyvien asetusten luomiseksi. Tarkemmat säätöohjeet ovat tämän käyttöohjeen kappaleessa Työkoneet.

Asetukset vaihtelevat riippuen siitä, ovatko SmartCable tai lohkon käyttömoduuli (SDM) käytettävissä.

Työkonetyyppi

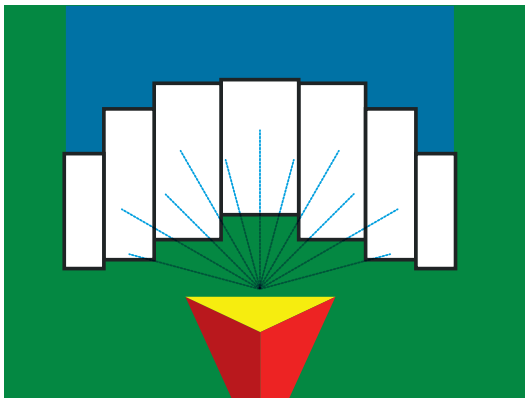
Työkonetyyppi valitsee ruiskutuksen ajolinjat, jotka lähinnä vastaavat käytössäsi olevaa järjestelmää.

- Suora puomista – puomiston lohkoille ei ole määritelty leveyttä ja ne ovat rivissä kiinteällä etäisyydellä antennista
- Levityslautaset – virtuaalinen levityslautasten mukainen viiva luodaan. Levityslohko tai -lohkojen leveys voi vaihdella ja ne voivat olla eri etäisyyksillä viivasta
- Porrastettu puomisto – virtuaalinen viiva luodaan lohkon 1 mukaan, joista levityslohkolla tai -lohkoilla ei ole leveyttä ja ne voivat olla eri etäisyyksillä antennista

Kuva 7-4: Työkonetyyppi - Suora



Kuva 7-5: Työkonetyyppi - Levitin





Kuva 7-6: Työkonetyyppi - Porrastettu



Yksittäisen lohkon asetukset


Yksittäisten lohkojen asetukset ovat käytettävissä kun SmartCable tai lohkon käyttömoduuli (SDM) ei kuulu järjestelmään. Koko puomistoa tai purkualuetta pidetään yhtenä lohkona.

HUOM: Jos SmartCable tai lohkon ohjausmoduuli (SDM) on käytettävissä, katso "SmartCable tai SDM asetukset" asetusvaiheiden toteamiseksi.

1. Paina ASETUSTEN sivuvälilehteä .
2. Press **Työkone**.
3. Valitse näistä:
 - ▶ Koneen tyyppi – käytetään valitsemaan konetyyppi, joka eniten muistuttaa omaa konettasi.
 - ▶ GPS-antennin korkeus - käytetään antennin korkeuden mittaamiseksi maan pinnasta
 - ▶ Työkoneen tyyppi – käytetään lohkojen sijoituksen valitsemiseen levitettävän tuotteen mukaan.
 - ▶ Työkoneen sivusiirron etäisyys – käytetään koneen keskiviivan ja työkoneen keskiviivan välin syöttämiseen
 - ▶ Työkoneen sivusiirron suunta – koneen keskiviivan suunta vetokoneen keskiviivasta, kun katsotaan vetokoneen ajosuunnassa eteenpäin
 - ▶ Ohjausleveys – käytetään ohjauslinjojen välin syöttämiseen
 - ▶ Levitysleveys [Suora työkonetyyppi] – käytetään työkoneen kokonaisleveyden syöttämiseen
 - ▶ Puomiston leveys [levittävä työkonetyyppi] – käytetään työkoneen kokonaisleveyden syöttämiseen
 - ▶ Käsitellyn alueen hälytys – käytetään hälytyksen luomiseksi, jolla annetaan merkki käsitellylle alueelle ajettaessa tai siltä poistuttaessa
4. Paina seuraavan sivun nuolta  valitun työkoneen tyyppivaihtoehtojen asettamiseksi.

Kuva 7-7: Työkone



- ▶ Työkoneen sivusiirron suunta – koneen keskiviivan suunta vetokoneen keskiviivasta, kun katsotaan vetokoneen ajosuunnassa eteenpäin
 - ▶ Työkoneen lohkojen lukumäärä – käytetään työkoneen lohkojen lukumäärän valintaan
 - ▶ Ohjausleveys – käytetään ohjauslinjojen välin syöttämiseen
 - ▶ Levitysleveys [Suora tai porrastettu työkonetyyppi] – käytetään työkoneen kaikkien lohkojen kokonaisleveyden syöttämiseen
 - ▶ Puomiston leveys [levittävä työkonetyyppi] – käytetään työkoneen kaikkien lohkojen kokonaisleveyden syöttämiseen
4. Paina seuraavan sivun nuolta  valitun työkoneen tyyppivaihtoehtojen asettamiseksi.


Kuva 7-8: Työkone



SmartCable tai lohkon ohjausmoduulin asetus




SmartCable tai lohkon ohjausmoduulin asetusta käytetään kun SmartCable tai lohkon ohjausmoduuli (SDM) kuuluu järjestelmään. Puomisto tai levitysalue voidaan jakaa jopa 15 lohkoksi. Jokaisen lohkon leveys voi vaihdella ja levitintoinnolla, myös pituus voi vaihdella. Lisävaihtoehtoihin SDM yhteydessä kuuluu levityksen limitys, levityksen viive ja porrastettu toiminto.

HUOM: Jos SmartCablea tai lohkon ohjausmoduulia (SDM) ei ole käytettävissä, katso "Yksittäisen lohkon asetukset" asetusvaiheiden toteamiseksi.

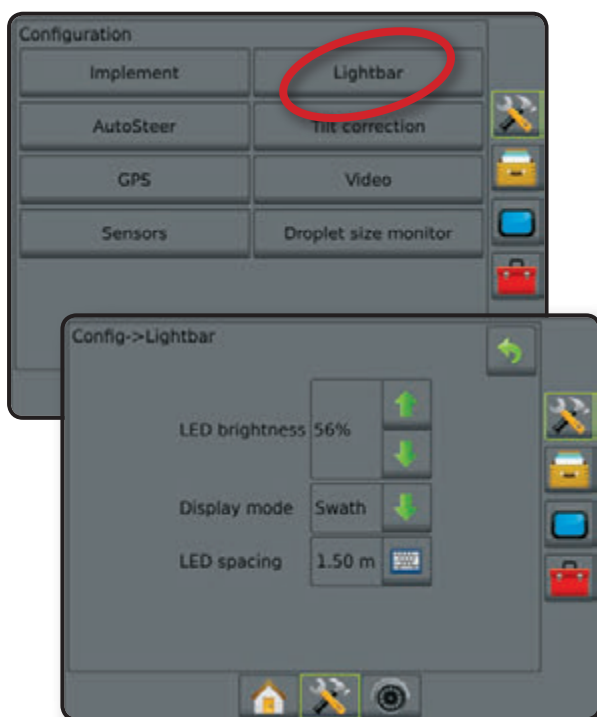
1. Paina ASETUSTEN sivuvälilehteä .
2. Press **Työkone**.
3. Valitse näistä:
 - ▶ Koneen tyyppi – käytetään valitsemaan konetyyppi, joka eniten muistuttaa omaa konettasi.
 - ▶ GPS-antennin korkeus - käytetään antennin korkeuden mittaamiseksi maan pinnasta
 - ▶ Työkoneen tyyppi – käytetään lohkojen sijoituksen valitsemiseen levitettävän tuotteen mukaan.
 - ▶ Symmetrinen työkone – käytetään määrittelemään, jos lohkot ovat parilliset ja sen takia niillä on sama leveys, sivusiirto ja pituus
 - ▶ Työkoneen sivusiirron etäisyys – käytetään koneen keskiviivan ja työkoneen keskiviivan välin syöttämiseen

Valopalkki

Valopalkin asetusta käytetään LED-valojen kirkkauden, näyttötoiminnon ja LED-väljen säätämiseen.

1. Paina ASETUSTEN sivuvälilehteä .
2. Paina **Valopalkki**.
3. Valitse näistä:
 - ▶ LED kirkkaus – käytetään LED-valojen kirkkauden säätöön
 - ▶ Toiminnon näyttö – käytetään määrittelemään, vastaako valopalkki puomistoa vai ajoneuvoa. Kun säätö on "puomiston" kohdalla LED-valot vastaa ohjauslinjan sijaintia ja liikkuva LED-valo vastaa ajoneuvoa. Ajoneuvoasetuksella keskimäinen LED-valo kuvaa ajoneuvon sijaintia ja liikkuva LED kuvaa ohjauslinjaa.
 - ▶ LED-väli – käytetään etäisyyden määrittelemiseksi ohjauslinjasta tai ajoneuvosta, jota jokainen palava LED-valo vastaa
4. Paina PALAUTUS nuolta  tai ASETUKSET näppäintä  pääasetusnäytölle palaamiseksi.

Kuva 7-9: Valopalkki






AutoSteer

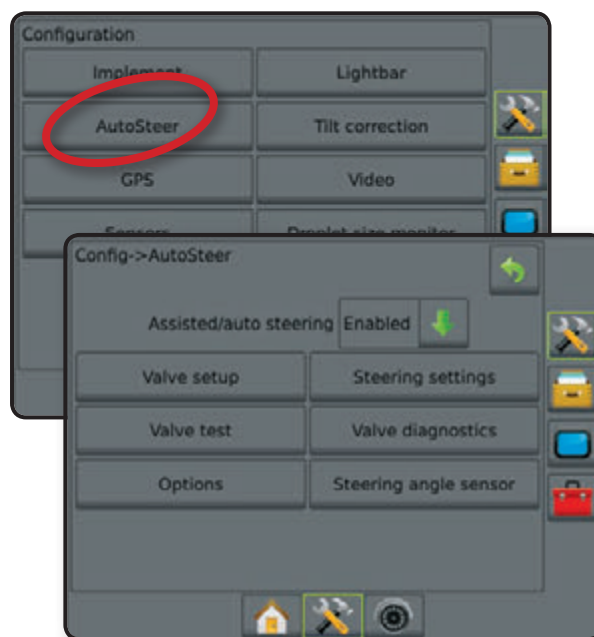
Kun ohjauksen hallintamoduuli (SCM) on käytössä, on avustettu/automaattiohjaus käytettävissä. Katso yksityiskohtaiset ohjeet erityisestä avustetun/auto -ohjauksen asennusoppaasta.

HUOM: SCM-ohjelmiston päivitys voi olla tarpeen kun päivitetään SprayRover 570 -malliin aikaisemmasta Matrix-järjestelmästä. Katso Konsoli->Tietoja näytöstä ohjelmistoversion näyttämiseksi.

AutoSteer-asetusta käytetään avustetun/automaattisen ohjauksen sallimiseen/estämiseen sekä venttiiliasetusten määrittelemiseen, ohjauksen asetukseen, venttiilitestin tai vianetsinnän tekemiseen sekä ohjaukulman anturia varten.

1. Paina ASETUSTEN sivuvälilehteä .
2. Paina **AutoSteer**.
3. Valitse jos avustettu/automaattinen ohjaus on sallittu tai estetty.
4. Kun sallittu, valitse:
 - ▶ Venttiilin asetukset – käytetään venttiiliityypin, venttiilin taajuuden, vasemman/oikean puolen vähimmäiskäyttöjakson ja enimmäiskäyttöjakson asetusten tekemiseen
 - ▶ Ohjausasetukset – käytetään karkean ohjauksen säädön asettamiseen, ohjauksen hienosäädön, kuolleen alueen ja lookahead-asetuksen tekemiseen
 - ▶ Venttiilitesti – käytetään ohjauksen oikean ohjauksen varmistamiseksi
 - ▶ Venttiilin vianetsintä – käytetään venttiilien testaukseen, oikean liitännän varmistamiseksi
 - ▶ Vaihtoehdot: Ohjaavien pyörien anturi - käytetään, kun valitaan jos ohjauksen pois päältä kytkennän anturi toimii magneettisesti tai paineen avulla
 - ▶ Ohjaukulman anturi – käytetään ohjaukulman anturin (SAS) määrittelemiseksi ja kalibroimiseksi pääasialliseksi automaattiohjauksen palauteanturiksi.
5. Paina PALAUTUS nuolta  tai ASETUKSET näppäintä  pääasetusnäytölle palaamiseksi.

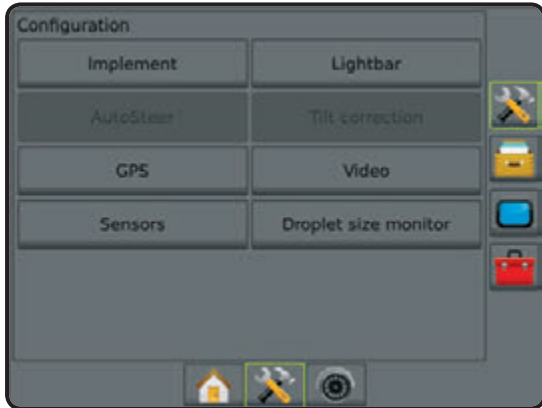
Kuva 7-10: AutoSteer



Avustettu/automaattiohjaus ei ole käytettävissä

Ellei automaattiohjausjärjestelmää ole asennettu, ei asetustoiminto ole käytettävissä.




Kuva 7-11: Ohjausapu/automaattiohjausta ei ole havaittu



Kallistuksen korjaus

Kun ohjauksen hallintamoduuli (SCM) tai kallistusgyron moduuli (TGM) on käytettävissä, on kallistuksen korjausvaihtoehdot käytettävissä. Katso yksityiskohtaiset ohjeet erityisestä avustetun/auto -ohjauksen asennusoppaasta tai kallistuksen asetustiedotteesta.

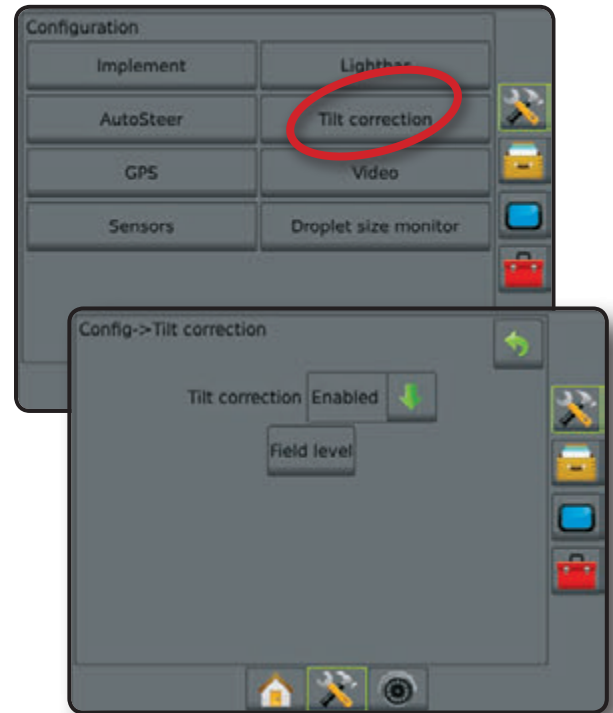
Kallistuksen korjaustoiminto korjaa GPS-signaalia, kun rinnepellon kaltevuus aiheuttaa vian GPS-paikannuksessa.

1. Paina ASETUSTEN sivuvälilehteä .
2. Paina **Kallistuksen korjaus**.
3. Valitse jos kallistuksen korjaus on sallittu tai estetty.
4. Kun sallittu, valitse **Pellon tasaisuus** kallistuksen korjauksen kalibroimiseksi
5. Paina PALAUTUS nuolta  tai ASETUKSET näppäintä  pääasetusnäytölle palaamiseksi.

HUOM: Jos FieldPilot'ia tai UniPilotia käytetään, on kallistuksen gyromoduuli osana järjestelmää.

HUOM: Antennin korkeus on annettava ennen kallistuksen kalibrointia.

Kuva 7-12: Kallistuksen korjaus



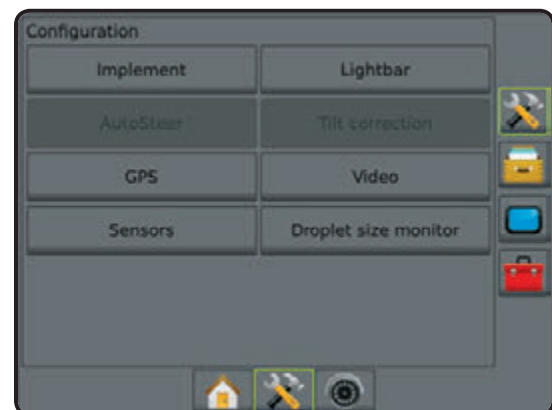
Pellon tasaisuus ei ole käytettävissä

Jos ajoneuvo liikkuu, ei pellon tasaisuus -toiminto ole käytettävissä. Ajoneuvo on pysäytettävä vähintään 10 sekunniksi kallistuksen korjauksen kalibroinnin aloittamiseksi.

Kallistuksen korjaus ei ole käytettävissä

Ellei TGM tai SCM ole liitetty, ei asetusvaihtoehtoja ole käytettävissä.




Kuva 7-13: Kallistuksen korjausta ei ole havaittu



GPS

GPS käytetään GPS-tyyppin ja GPS-portin asettamiseen ja lisäksi GPS-tilatietojen näyttämiseen. Tarkemmat säätöohjeet ovat tämän käyttöohjeen kappaleessa GPS.

HUOM: Näitä asetuksia tarvitaan avustettuun/automaattiohjaukseen sekä kallistusanturin toimintaan, kuten myös laitteen oikean toiminnan varmistamiseksi.

1. Paina ASETUSTEN sivuvälilehteä .
2. Paina **GPS**.
3. Valitse näistä:
 - ▶ GPS tyyppi – valitse GPS-lähetyspaikka
 - ▶ GPS-portti – asettaa (D)GPS tiedonsiirtoportin
 - ▶ GPS'n tilatiedot – näyttää GGA/VTG (tiedon määrä), satelliittien määrä, HDOP, PRN, GGA laadun, GPS vastaanottimen, vastaanotinversion ja UTM-vyöhykkeen tiedot
 - ▶ Ohjelma – sallii suoran GPS vastaanottimen ohjelmoinnin komentolinjan rajapinnan kautta
 - ▶ PRN – valitsee SBAS PRN'n joka toimittaa GNSS signaalikorjaustiedot. Siirry **Automaattitoiminnolle** automaattisen PRN valitsemiseksi.
 - ▶ Vaihtele PRN – kun PRN ei ole automaattinen, toinen vaihtoehto SBAS PRN tarjoaa toisen sarjan GNSS signaalin korjaustietoja.
4. Paina PALAUTUS nuolta  tai ASETUKSET näppäintä  pääasetusnäytölle palaamiseksi.

Kuva 7-14: GPS






PRN ei näytetty

Kun GPS-tyypiksi on asetettu "GPS+GLONASS", eivät PRN-vaihtoehdot ole käytettävissä, eikä niitä näytetä näytössä.

Video

Videoasetusta käytetään yksittäisen suoraan kytkettävän kameras asetusten tekemiseen, kun käytetään 8- tai 4-kanavaista videon valintamoduulia (VSM). Jos VSM on asennettu, voidaan asentaa jopa 8 kameraa.

1. Paina ASETUSTEN sivuvälilehteä .
2. Paina **Video**.
3. Valitse sopiva/-t vaihtoehto/-dot:
 - ▶ Peruutus – **ABC**
 - ▶ Ylösalaisin – **VBC**
 Normaali videon näyttämiseksi **ABC** poista kaikki valinnat.
4. Paina PALAUTUS nuolta  tai ASETUKSET näppäintä  pääasetusnäytölle palaamiseksi.

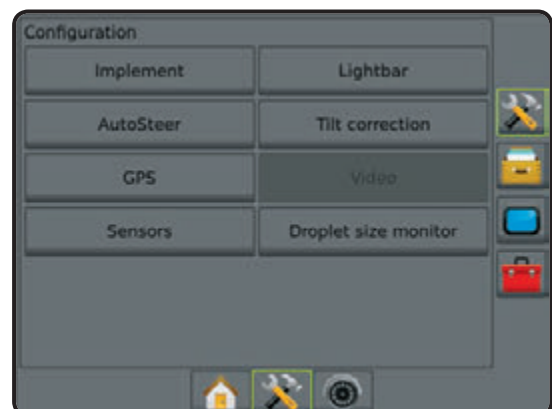
Kuva 7-15: Video 4-kanavaisella VSM:llä



Videon asetusta ei ole käytettävissä


Ellei kameraa tai VSM ole liitetty, ei asetusvaihtoehtoja ole käytettävissä.

Kuva 7-16: Video ei käytettävissä

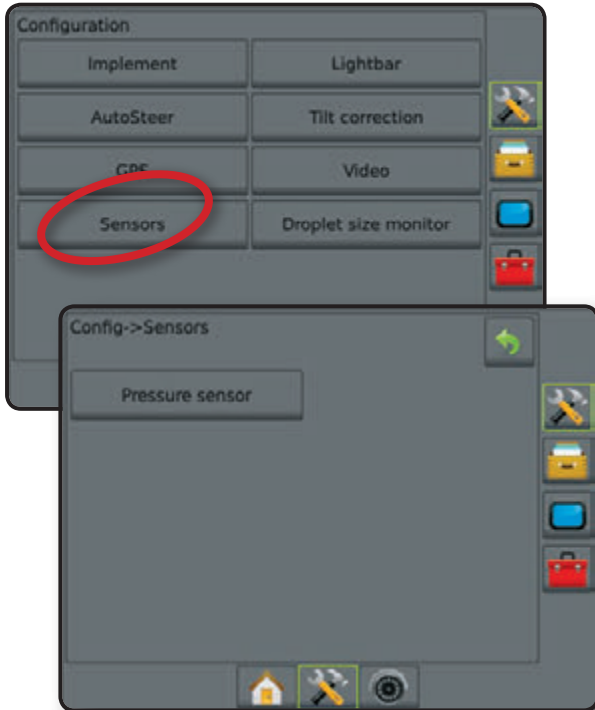


Anturit

Kun järjestelmässä on anturi, on sen säädölle ja asettamiselle olemassa vaihtoehdot.

1. Paina ASETUSTEN sivuväliä .
2. Paina **Anturit**.

Kuva 7-17: Anturit



Paineanturin tunnistimen rajapinnan sarja tunnustetaan CAN-bus'sissa syöttö-/ulostulomodulina (IOM)

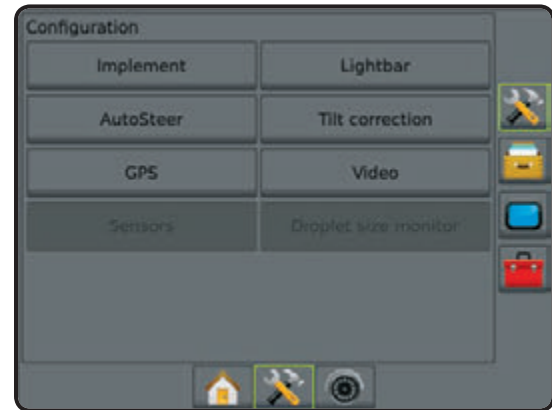
Kuva 7-18: Syöttö-/ulostulomoduli



Antureita ei ole käytettävissä

Ellei paineanturin rajapinnan sarjaa ole asennettu, ei asetustoiminto ole käytettävissä.




Kuva 7-19: Paineanturin rajapinnan sarjaa ei ole havaittu



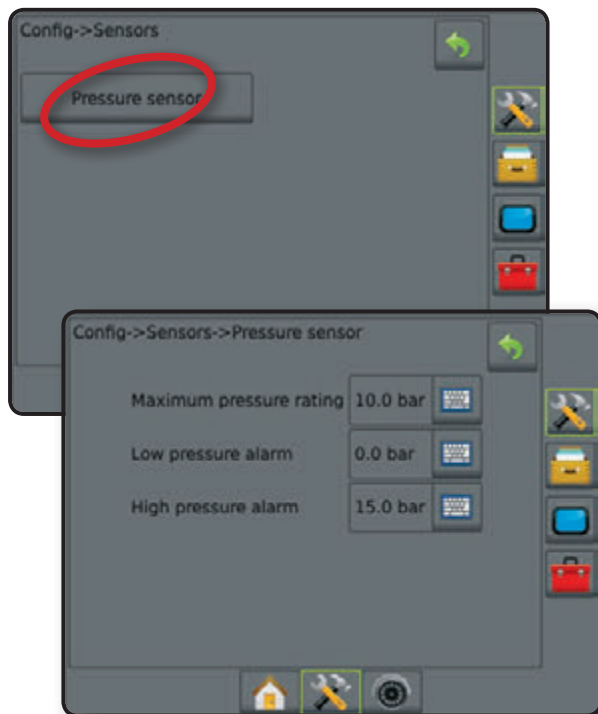
Paineanturi

Kun paineanturin rajapinnan sarja on käytössä, paineanturivaihtoehtoja käytetään saavuttamaan anturin valmistajan maksimipaine- ja asettamaan korkeat ja matalat käyttäjän määrittelemät painehälytykset.

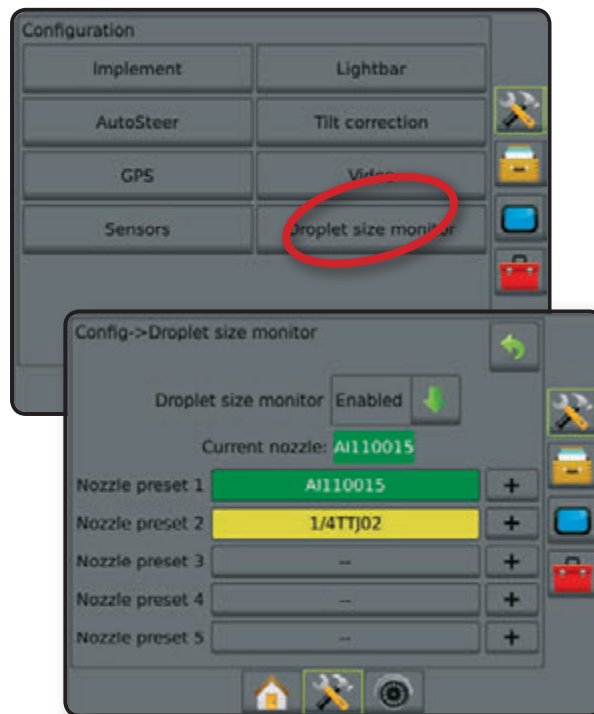
HUOM: Jos paineanturin rajapinnan sarjaa käytetään, on pisarakoon näyttö käytettävissä.

1. Paina ASETUSTEN sivuväliä .
2. Paina **Anturit**.
3. Paina **Paineanturi**.
4. Valitse näistä:
 - ▶ Enimmäispaineen arvo – käytetään määrittelemään enimmäispaineen arvo valmistajan suosituksen mukaan
 - ▶ Matalan paineen hälytys – käytetään käyttäjän määrittelemään matalan paineen kohtaan, jossa hälytys kuuluu
 - ▶ Korkean paineen hälytys – käytetään käyttäjän määrittelemään korkean paineen kohtaan, jossa hälytys kuuluu
5. Paina PALAUTUS nuolta  tai ASETUKSET näppäintä  pääasetusnäytölle palaamiseksi.

Kuva 7-20: Paineanturi






Kuva 7-21: Pesarakoon näyttö



Pesarakoon näyttö

Kun paineanturin rajapinnan sarja on käytössä, käytetään pesarakoon näyttöä sallimaan/estämään Pesarakoon monitorin (DSM), joka on esisäädetty jopa viidelle (5) suuttimelle ja ko. suuttimen valitsemiseksi.

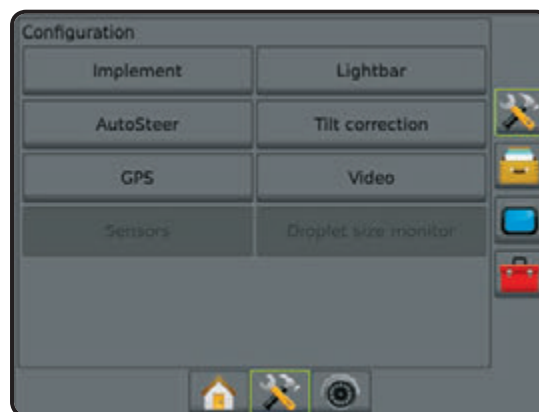
Tarkemmat asetusohjeet ovat tämän käyttöohjeen kappaleessa Pesarakoon näyttö.

1. Paina ASETUSTEN sivuvälilehteä .
2. Paina **Pesarakoon näyttö**.
3. Valitse jos pesarakoon näyttö on sallittu tai estetty.
4. Kun sallittu, valitse:
 - ▶ Suutinten esisäättö – valitsee nopeasti jopa (5) suutinta
 - ▶ Nykyinen suutin – valitsee nykyisen suuttimen pesarakoon tietojen määrittämiseksi
5. Paina PALAUTUS nuolta  tai ASETUKSET näppäintä  pääasetusnäytölle palaamiseksi.

Pesarakoon näyttö ei ole käytettävissä

Ellei paineanturin rajapinnan sarjaa ole asennettu, ei asetustoiminto ole käytettävissä.



Kuva 7-22: Paineanturin rajapinnan sarjaa ei ole havaittu



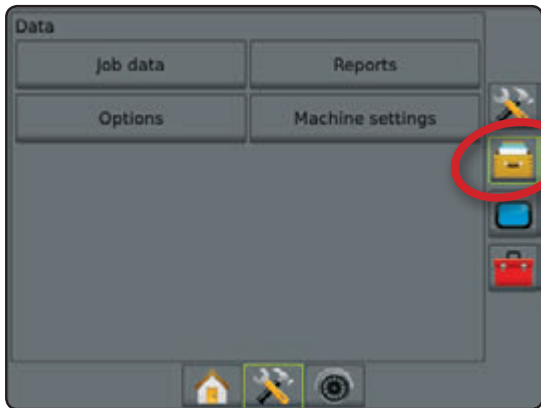


TIEDONHALLINTA

Tiedonhallinta mahdollistaa tehtävätietojen siirron ja niiden hallinnan; tehtävien raportoinnin; tehtävätoiminnon muutokset; sekä koneen säätöjen siirrot ja hallinnan.

1. Paina UNIT SETUP alavälilehteä .
2. Paina TIEDONHALLINTA sivuvälilehteä .
3. Valitse näistä:
 - ▶ Tehtävätiedot – laajalla tehtävätoiminnolla, jota käytetään tehtävätietojen siirtoon (poistoon, tuomiseen, viemiseen) ja hallintaan (uuden tehtävän luominen, tehtävän poistaminen tai tehtävän ohjaustietojen kopioiminen, rajatiedot ja/tai uuden tehtävän sovelletut tiedot)
 - ▶ Raportit – käytetään tehtäväraporttien tekemiseen ja niiden tallentamiseen USB-muistiin
 - ▶ Vaihtoehdot – käytetään yksinkertaisten tai laajojen tehtävätoimintojen luomiseen
 - ▶ Koneen säädöt – käytetään koneen säätöjen siirtoon (poistoon, tuomiseen, viemiseen) ja konesäätöjen hallintaan (uuden konesäädön luominen, säädön kopioiminen, koneen säädön poistaminen, nykyisen koneen säätöjen tallennus valittuun tiedostoon tai valitun tiedoston koneen säätöjen lataaminen)

Kuva 7-23: Tiedonhallintavaihtoehdot



Tehtävätiedot

Laajalla tehtävätoiminnolla, tehtävätietovaihtoehtoja käytetään tehtävätietojen siirtoon (poistoon, tuomiseen, viemiseen) ja hallintaan (uuden tehtävän luominen, tehtävän poistaminen tai tehtävän ohjaustietojen kopioiminen, rajatiedot ja/tai uuden tehtävän sovelletut tiedot).

Tehtävätietoihin kuuluu:

- Työnimike
- Asiakkaan, tilan ja lohkon nimet
- Rajat
- Pinta-ala
- Ohjauslinjat

1. Paina TIEDONHALLINTA sivuvälilehteä .
2. Paina **Tehtävätiedot**.

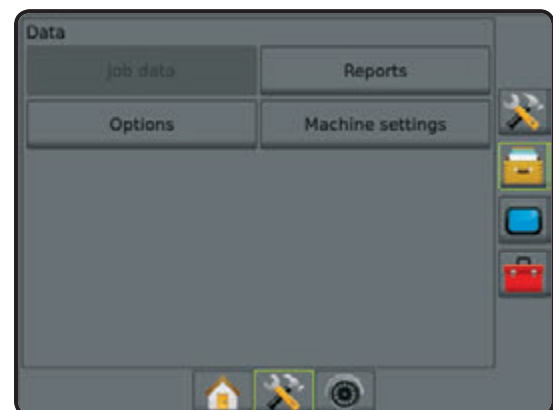
Kuva 7-24: Tehtävätiedot



Tehtävätiedot eivät ole käytettävissä

Suppealla tehtävätoiminnolla ei tietovaihtoehdot ole käytettävissä.

Kuva 7-25: Tehtävätiedot eivät ole käytettävissä






Siirto

Laajalla tehtävätoiminnolla tehtävätiedon siirtonäyttö sallii valittujen tehtävien siirron USB-muistiin tai -muistista, kuten myös tehtävien poistamisen.

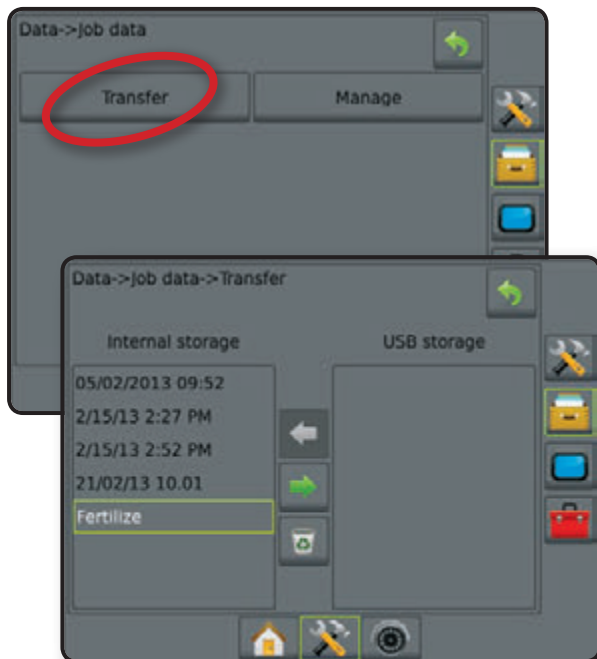
USB-muistiin siirretyt tehtävät voidaan avata ja päivittää pelto-ohjelmiston linkin avulla. Pello-ohjelmiston linkin avulla käyttäjä voi syöttää asiakkaan, tilan ja lohkon tiedot kuten myös monistaa/luoda tehtäviä rajojen ja ajolinjojen uudelleen käyttämiseksi. Pello-ohjelmistosta tehtävät voidaan tuoda USB-muistiin siirrettäväksi takaisin konsolin sisäisen muistiin käytettäväksi.

HUOM: Kun tehtävä on otettu käyttöön/aloitettu, eivät siirtovaihtoehdot ole valittavissa. Lopeta nykyinen tehtävä toiminnon käyttämiseksi.

Muistiin siirretyt tehtävät on siirretty pois konsolista eivätkä enää ole käytettävissä.

1. Paina TIEDONHALLINTA sivuvälilehteä .
2. Paina **Tehtävätiedot**.
3. Paina **Siirrä**.
4. Valitse näistä:
 - ▶ Siirrä tieto USB muistiin – käytetään tehtävätietojen siirtämiseen sisäisestä muistista USB-muistiin
 - ▶ Siirrä tieto sisäiseen muistiin – käytetään tehtävätietojen siirtämiseen USB-muistista sisäiseen muistiin
 - ▶ Poista tehtävätiedot – käytetään tehtävätietojen poistamiseen sisäisestä tai USB-muistista
5. Paina PALAUTUS nuolta  tai TIEDONHALLINTA sivuvälilehteä  tietohallintanäytölle palaamiseksi.




Kuva 7-26: Tehtävätiedot - siirto



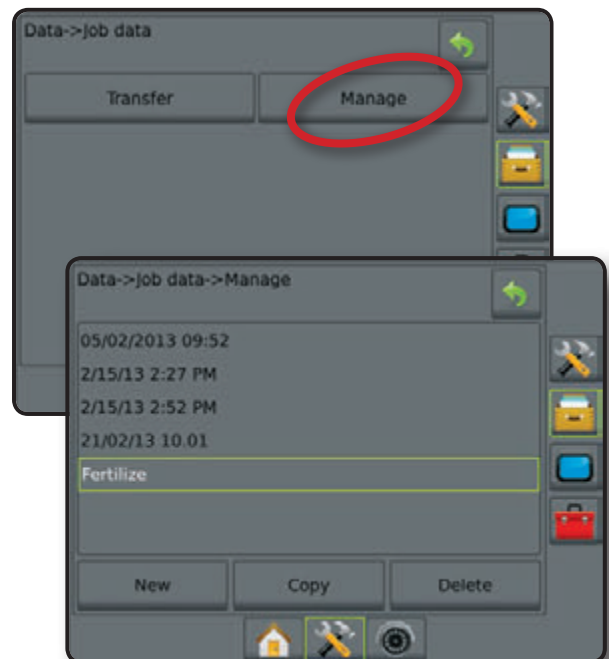
Hallitse

Laajalla tehtävätoiminnolla tehtävätiedon hallintanäyttö sallii uuden, tyhjän tehtävän luomisen ja valitun tehtävän ohjauslinjatietojen, raja- ja/tai sovellettujen tietojen kopioinnin uuteen tehtävään kuten myös valitun tehtävän poistamisen.

HUOM: Kun tehtävä on otettu käyttöön/aloitettu, eivät hallintovaihtoehdot ole valittavissa. Lopeta nykyinen tehtävä toiminnon käyttämiseksi.

1. Paina TIEDONHALLINTA sivuvälilehteä .
2. Paina **Tehtävätiedot**.
3. Press **Hallitse**.
4. Valitse näistä:
 - ▶ Luo uusi tehtävä – käytetään luomaan uusi, tyhjä tehtävä ilman siihen liittyvää ohjauslinjatietoa, rajatietoa ja/tai sovellettua tietoa
 - ▶ Tehtävätiedon kopiointi – käytetään valitun tehtävän ajolinjatietojen, rajatietojen ja/tai sovellettujen tietojen kopioimiseen uuteen tehtävään
 - ▶ Tehtävätiedon poistaminen sisäisestä muistista – käytetään tehtävätietojen poistamiseen sisäisestä muistista
5. Paina PALAUTUS nuolta  tai TIEDONHALLINTA sivuvälilehteä  tietohallintanäytölle palaamiseksi.

Kuva 7-27: Tehtävätiedot - hallinta








Raportit



Raportteja käytetään tehtäväraporttien tekemiseen ja niiden tallentamiseen USB-muistiin.





HUOM: Jos suppea tehtävätoiminto on valittu vaihtoehdosivulla, voidaan ainoastaan nykyinen tehtävä tallentaa.

Kun tehtävä on otettu käyttöön/aloitettu, eivät raportit ole valittavissa. Lopeta nykyinen tehtävä toiminnon käyttämiseksi.

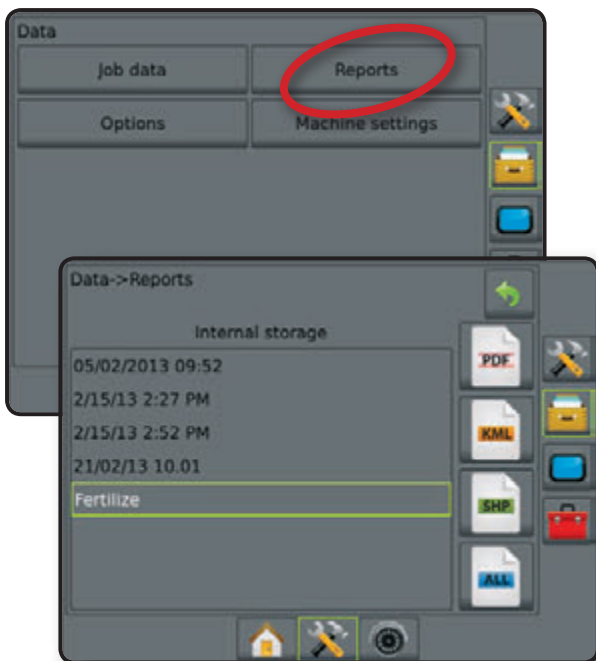
Kun tehtävä lopetetaan kun USB-muisti on konsolissa, saat mahdollisuuden luoda raportin nykyisestä tehtävästä.

1. Paina TIEDONHALLINTA sivuvälilehteä .
2. Paina **Raportit**.
3. Aseta USB-tallennin konsoliin.
4. Valitse tallennettava tehtävä
5. Valitse:
 - ▶ PDF  – raportti tulostettavaksi
 - ▶ KML  – Google Earth Map
 - ▶ SHP  – ESRI muototiedot
 - ▶ KAIKKI  – kaikki käytettävissä olevat tiedostomuodot

6. Paina PALAUTUS nuolta  tai TIEDONHALLINTA sivuvälilehteä  tietohallintanäytölle palaamiseksi.

HUOM: Tiedostojen merkit     tai näppäimet eivät ole käytettävissä (harmaana), kunnes USB-tallennin on liitetty oikealla tavalla.

Kuva 7-28: Raportit - laaja tehtävätoiminto



Kuva 7-29: Raportit - suppea tehtävätoiminto





Vaihtoehdot



Vaihtoehdot antaa käyttäjälle mahdollisuuden valita suppean ja laajan tehtävätoiminnon välillä.

HUOM: Kun tehtävä on otettu käyttöön/aloitettu, tehtävätoiminnon vaihto ei ole käytettävissä. Lopeta nykyinen tehtävä toiminnon käyttämiseksi.

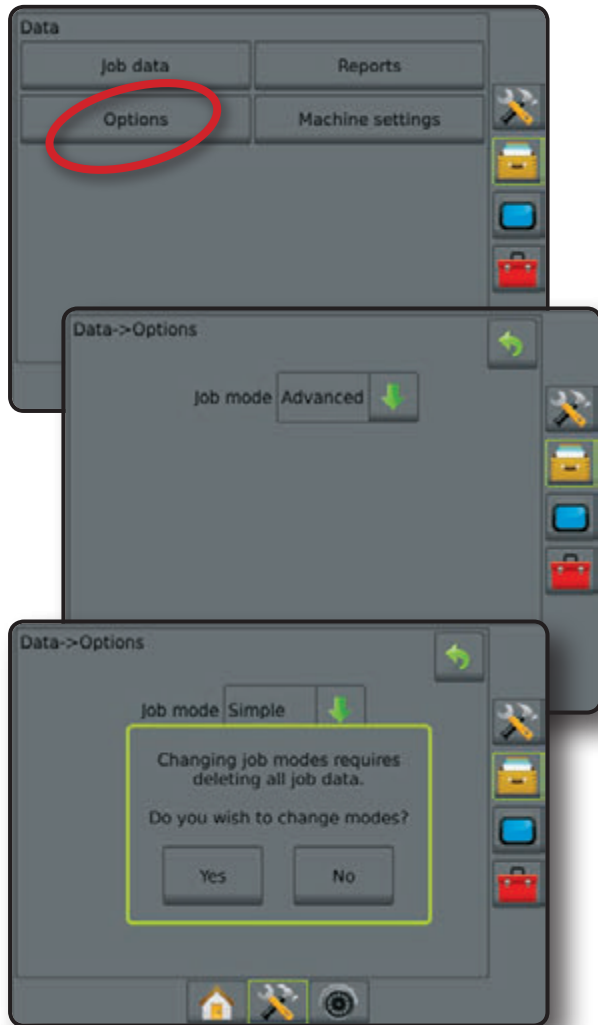
VAROITUS! Tehtävätoiminnon vaihtaminen poistaa kaikki sisäiset tehtävätiedot.

1. Paina TIEDONHALLINTA sivuvälilehteä .
2. Paina **Vaihtoehdot**.
3. Paina nuoli ALAS  vaihtoehtojen hakemiseksi.
4. Valitse:
 - ▶ Suppea - ainoastaan rajoitettu alue ja käsitelty alue näytetään aloitusnäytöllä. Ainoastaan nykyinen tehtävä voidaan tallentaa raporttiin. Käyttö yhdessä Pelto-ohjelmiston kanssa ei ole mahdollinen.
 - ▶ Laaja - asiakas, tila, lohko ja tehtävänimike; rajoitetut ja käsitellyt alueet; ja etäisyys valitusta tehtävästä näytetään aloitusnäytöllä. Nimistä, ainoastaan tehtävänimike voidaan syöttää näytöltä. Kaikki tallennetut tehtävät voidaan tallentaa PDF, SHP tai KML -tiedostoon kohdassa Tieto -> Raportit. Pelto-ohjelmiston linkin avulla käyttäjä voi syöttää asiakkaan, tilan ja lohkon tiedot kuten myös monistaa/muokata tehtäviä rajojen ja ajolinjojen uudelleen käyttämiseksi. Asiakas-, tila- ja lohkotietoja voidaan syöttää ainoastaan Pelto-ohjelmiston linkillä.
5. "Tehtävätoiminnon vaihtaminen poistaa kaikki tehtävätiedot. Haluatko vaihtaa toimintoja?"

Paina:

 - ▶ Kyllä – muutoksen tekemiseksi
 - ▶ Ei – nykyisen asetuksen säilyttämiseksi
6. Paina PALAUTUS nuolta  tai TIEDONHALLINTA sivuvälilehteä  tietohallintanäytölle palaamiseksi.

Kuva 7-30: Vaihtoehdot - tehtävätoiminnon vaihtaminen



Koneen säädöt

Koneen säätöjä käytetään koneen säätöjen profiilien siirtoon (poistoon, tuomiseen, viemiseen) ja profiilien hallintaan (uuden profiilin luominen, profiilin kopiointi tai poistaminen, nykyisen profiilin tallennus valittuun profiiliin tai valitun profiilin koneen säätöjen lataaminen).

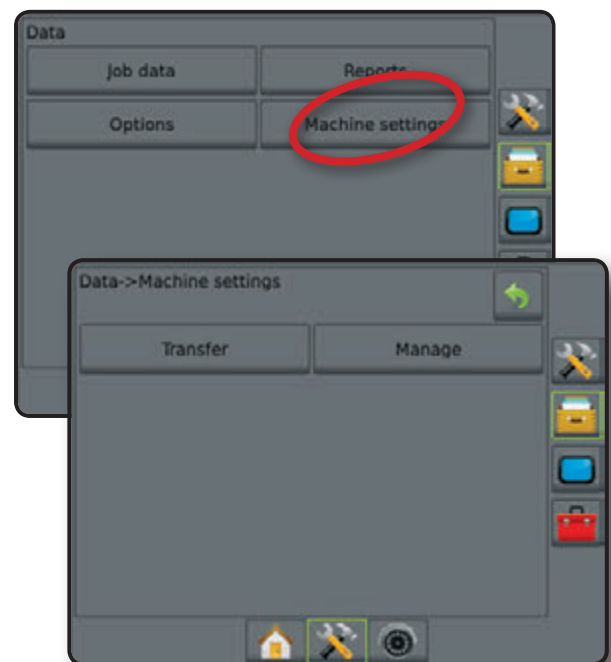
Koneen säätöihin kuuluu:

- Työkoneasetukset
- AutoSteer asetukset
- Kallistuksen salliminen/estäminen

*HUOM: Kaikkia asetuksia ei tallenneta osana koneen säätöjä.
Katso taulukosta lisätietoja asetusten saatavuudesta.*

1. Paina TIEDONHALLINTA sivuvälilehteä .
2. Paina **Koneen säädöt**.

Kuva 7-31: Koneen säädöt






Siirto

Koneen säätöjen siirtonäyttö mahdollistaa valittujen konesäätöjen siirron USB-muistiin / -muistista sekä koneen säätöjen poistamisen.

USB-muistiin siirretyt koneen säädöt voidaan avata ja päivittää pelto-ohjelmiston linkin avulla. Pelto-ohjelmistosta koneen säädöt voidaan tuoda USB-muistiin siirrettäväksi takaisin konsolin sisäisen muistiin käytettäväksi.

HUOM: Kaikki osana koneen säätöä tallennetut säädöt eivät ole muokattavissa pelto-ohjelmistossa. Katso taulukosta lisätietoja asetusten saatavuudesta.

Muistiin siirretyt koneen säädöt on siirretty pois konsolista eivätkä enää ole käytettävissä.




1. Paina TIEDONHALLINTA sivuvälilehteä .
2. Paina **Koneen säädöt**.
3. Paina **Siirrä**.
4. Valitse näistä:
 - ▶ Siirrä koneen säädöt USB muistiin – käytetään konesäätöjen siirtämiseen sisäisestä muistista USB-muistiin
 - ▶ Siirrä koneen säädöt sisäiseen muistiin – käytetään konesäätöjen siirtämiseen USB-muistista sisäiseen muistiin
 - ▶ Poista konesäädöt – käytetään konesäätöjen poistamiseen sisäisestä tai USB-muistista
5. Paina PALAUTUS nuolta  tai TIEDONHALLINTA sivuvälilehteä  tietohallintanäytölle palaamiseksi.

Kuva 7-32: Konesäädöt - siirto

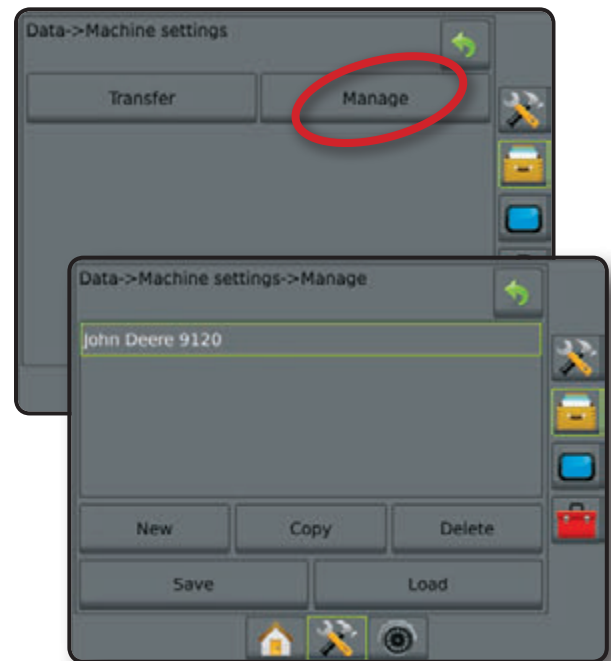


Hallitse

Konesäätöjen hallintanäyttö mahdollistaa uuden, tyhjän konesäädön luomisen, valitun konesäädön kopioimisen uuteen koneen säätöön, valitun koneen säädön poistamisen, nykyisen konesäädön tallennuksen valittuun konesäätöön tai valittujen konesäätöjen lataamisen nykyisiin säätöihin.

1. Paina TIEDONHALLINTA sivuvälilehteä .
2. Paina **Koneen säädöt**.
3. Press **Hallitse**.
4. Valitse näistä:
 - ▶ Uusien konesäätöjen luominen – käytetään uusien konesäätöjen tekemiseen ilman vastaavia työkonetietoja
 - ▶ Konesäätöjen kopiointi – käytetään valittujen konesäätöjen kopioimiseen uusiin konesäätöihin
 - ▶ Konesäätöjen poistaminen sisäisestä muistista – käytetään valittujen konesäätöjen poistamiseen sisäisestä muistista
 - ▶ Konesäätöjen tallennus – käytetään valittujen konesäätöjen tallennukseen valittuihin konesäätöihin
 - ▶ Konesäätöjen lataus – käytetään valittujen konesäätöjen lataamiseen uusiin konesäätöihin
5. Paina PALAUTUS nuolta  tai TIEDONHALLINTA sivuvälilehteä  tietohallintanäytölle palaamiseksi.

Kuva 7-33: Konesäädöt - hallinta



Konesäätöjen käytettävissä olo

Säätö	Voidaan muokata		Tallennettu vientiprofiiliin			
	SprayRover 570	FieldWare Link	SprayRover 570	FieldWare Link		
Koneen tyyppi	✓	✗	✓	saatu SprayRover 570'stä		
GPS antennin korkeus	✓	✓	✓	✓		
Työkonetyyppi	✓	✓	✓	✓		
Työkoneen symmetrisyys	✓	✗	✗	✗		
- Työkoneen sivusiirron etäisyys	✓	✓	✓	✓		
Työkoneen sivusiirron suunta	✓	✓	✓	✓		
Työkoneen lohkojen lukumäärä	✓	✓	✓	✓		
Ohjausleveys	✓	✓	✓	✓		
Levitys-/puomistoleveys	✓	✓	✓	✓		
Käsittelyn pinta-alan hälytys	✓	✗	✗	✗		
Työkone	Suoraan ajon toiminto	Puomiston sivusiirron suunta	✓	✓	✓	
		Antennin ja puomiston väli	✓	✓	✓	
		Limitys	✓	✓	✓	
		Viive päällä/pois kertojen välissä	✓	✓	✓	
	-	Asetustyyppi: Hardi	Antennin ja lautasen väli	✓	✓	✓
			Limitys	✓	✓	✓
			Viive päällä/pois kertojen välissä	✓	✓	✓
			Levityksen sivusiirron etäisyys	✓	✓	✓
			Lohkojen sivusiirrot	✓	✓	✓
			Lohkojen pituudet	✓	✓	✓
			-	Asetustyyppi: OEM	Antennin ja lautasen väli	✓
	Aloitus/lopetus väli	✓			✓	✓
	Lohkojen aloitus/lopetus sivusiirrot	✓			✓	✓
	Porrastettu toiminto	Lohkon 1 sivusiirron suunta			✓	✓
		Lohkon 1 etäisyys antennista	✓	✓	✓	
		Limitys	✓	✓	✓	
Viive päällä/pois kertojen välissä		✓	✓	✓		
Lohkojen sivusiirrot		✓	✓	✓		
Sovellus	- Koneen säädöt	✗	✓	✗		
	Tuote	✗	✓	✗		
AutoSteer	- Sallittu/ei sallittu	✓	✗	✓	saatu SprayRover 570'stä	
	-	Venttiilityyppi	Venttiilin käyttöjakso	✓	✗	✓
			Minimikäyttöjakso vasen/oikea	✓	✗	✓
			Maksimikäyttöjakso	✓	✗	✓
			Karkea ohjauksen säätö	✓	✗	✓
	-	Ohjauksen hienosäätö	Toimimaton alue	✓	✗	✓
			Lookahead	✓	✗	✓
			Venttiilitesti	✓	✗	✓
	- Venttiilin vianetsintä	✓	✗	✓	saatu SprayRover 570'stä	
	- Vaihtoehdot	Ohjauspyörän anturi	✓	✗	✓	saatu SprayRover 570'stä
-	Sallittu	Anturin kalibrointi	✓	✗	✓	
		Online kalibrointi	✓	✗	✓	
		Kallistuksen korjaus	✓	✗	✓	saatu SprayRover 570'stä
- Pellon tasaisuus	✓	✗	✓	saatu SprayRover 570'stä		

jatkuu...

OSAT

ALKUSANAT

ALOITUSSIVU

KOKO NÄYTTÖ

ASETUKSET

OHJAUS

GPS



TYÖKONE

PISARANÄYTTÖ

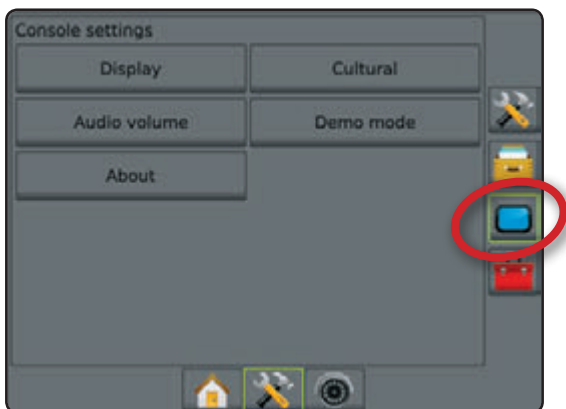
Säätö	Voidaan muokata		Tallennettu vientiprofiiliin	
	SprayRover 570	FieldWare Link	SprayRover 570	FieldWare Link
Valopalkki	✓	✗	✗	✗
GPS	✓	✗	✗	✗
Video	✓	✗	✗	✗
Anturit				
- Paine:				
Enimmäispaine	✓	✗	✗	✗
Matalan paineen hälytys	✓	✗	✗	✗
Korkean paineen hälytys	✓	✗	✗	✗
Pisarakoon näyttö				
- Sallittu/ei sallittu	✓	✗	✗	✗
- Suutinvalinta	✓	✗	✗	✗

YKSIKKÖ

Yksikön asetuksia käytetään näytön ja kulttuuriasetusten tekemiseen. Tietoja muista järjestelmään liitetyistä laitteista löytyy kohdasta Tietoja.




1. Paina UNIT SETUP alavälilehteä .
2. Paina näytön sivuvälilehteä .
3. Valitse näistä:
 - ▶ Näyttö - käytetään väriskaavion ja LCD-kirkkauden säätämiseksi, näyttökuvien mahdollistamiseen ja kosketusnäytön kalibroimiseen
 - ▶ Kulttuuri - käytetään yksiköiden, kielen ja aikavyöhykkeen asettamiseen
 - ▶ Äänen voimakkuus - käytetään kaiuttimien äänen voimakkuuden säätöön
 - ▶ Demotoiminto - käytetään simuloitun GPS-tiedon toistoon.
 - ▶ Tietoja - käytetään järjestelmän sekä CAN-bus'iin kytkettyjen moduulien ohjelmistoversion näyttämiseen ja käyttöohjeen suoran linkin QR-koodin näyttämiseen

Kuva 7-34: Konsolin vaihtoehdot



Näyttö

Näyttöä käytetään väriskaavion ja LCD-kirkkauden säätämiseksi, näyttökuvien mahdollistamiseen ja kosketusnäytön kalibroimiseen.




1. Paina NÄYTÖN sivuvälilehteä .
2. Paina **Näyttö**.
3. Valitse näistä:
 - ▶ Väriskaavio - käytetään taustan ja näytön tekstivärien muuttamiseen
 - ▶ Kirkkaus - käytetään konsolin näytön kirkkauden säätöön
 - ▶ Näyttökuvakuva - mahdollistaa näyttökuvien tallentamisen USB-muistiin
 - ▶ Kalibro - käytetään pakotettuun kosketusnäytön kalibrointiin
4. Paina PALAUTUS nuolta  tai KONSOLIN sivunäppäintä  pääasetusnäytölle palaamiseksi.

Kuva 7-35: Näytön vaihtoehdot



Kulttuuri

Käytetään yksiköiden, kielen ja aikavyöhykkeen asettamiseen.






1. Paina NÄYTÖN sivuvälilehteä .
2. Paina **Kulttuuri**.
3. Valitse näistä:
 - ▶ Yksiköt - käytetään järjestelmän mittausyksiköiden määrittämiseen
 - ▶ Kieli - käytetään järjestelmäkielen määrittämiseen
 - ▶ Aikavyöhyke - käytetään paikallisen aikavyöhykkeen määrittämiseen
4. Paina PALAUTUS nuolta  tai KONSOLIN sivunäppäintä  pääasetusnäytölle palaamiseksi.

Kuva 7-36: Maakohtaiset vaihtoehdot



Äänen voimakkuus

Säätää kaiuttimien äänen voimakkuuden.

1. Paina NÄYTÖN sivuvälilehteä .
2. Paina **Äänen voimakkuus**.
3. Paina:
 - ▶ YLÖS nuoli  voimakkuuden lisääminen
 - ▶ ALAS nuoli  voimakkuuden vähentäminen
4. Paina PALAUTUS nuolta  tai KONSOLIN sivunäppäintä  pääasetusnäytölle palaamiseksi.




Kuva 7-37: Äänen voimakkuusvaihtoehdot



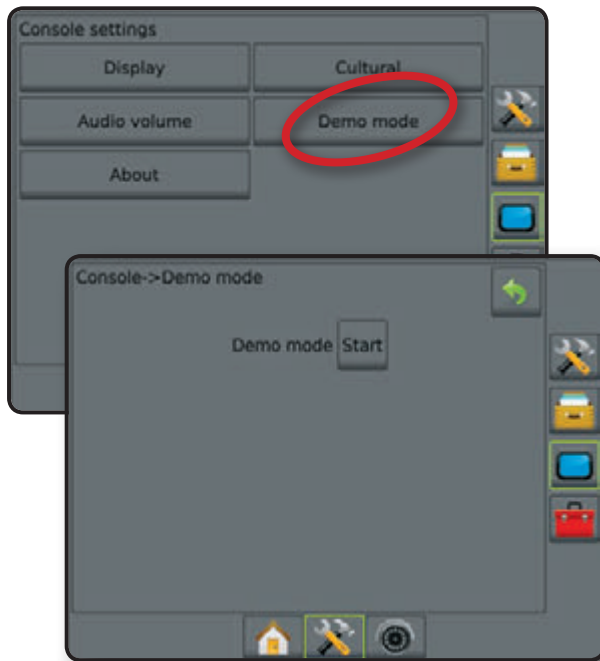
Demotoiminto

Demotoimintoa käytetään simuloidun GPS-tiedon toistoon.

HUOM: Tämä työkalu estää sisään tulevan GPS-paikannuksen ja aloittaa simuloidun tiedon toiston. Konsolin uudelleen käynnistys on tarpeen todellisen GPS-käytön palauttamiseksi.

1. Paina NÄYTÖN sivuvälilehteä .
2. Paina **Demotoiminto**.
3. Paina **Käynnistä**.
4. Paina PALAUTUS nuolta  tai KONSOLIN sivunäppäintä  pääasetusnäytölle palaamiseksi.


Kuva 7-38: Demotoiminnon vaihtoehdot



Ohje

Ohje/tallenna näyttö näyttää järjestelmän ohjelmistoversion sekä CAN-bus:iin kytkettyjen moduulien ohjelmistoversiot ja näyttää käyttöohjeen suoran linkin QR-koodin.

Apuna pellolla, ongelmia korjattaessa, voidaan Tallenna-toimintoa käyttää ko. ohjelmiston versiotietojen tallentamiseksi tekstitiedostoon USB-muistissa ja lähettää se sähköpostilla ohjelmatukeen.

1. Paina NÄYTÖN sivuvälilehteä .
2. Paina **Ohje** seuraavan tiedon näyttämiseksi:

- ◀Yksikön mallinumero
- ◀Ohjelmistoversio
- ◀QR koodi
- ◀Liitetyt moduulit

TAI

Paina **Tallenna** Ohje-tietojen tallentamiseksi USB-muistiin "Tallennetut versiotiedot USB-muistiin", varmistaa tallennuksen.

3. Paina PALAUTUS nuolta  tai KONSOLIN sivunäppäintä  pääasetusnäytölle palaamiseksi.



HUOM: Tallenna ei ole käytettävissä (harmaana), kunnes USB-muisti on liitetty.

Kuva 7-39: Ohjevaihtoehdot



TYÖKALUT

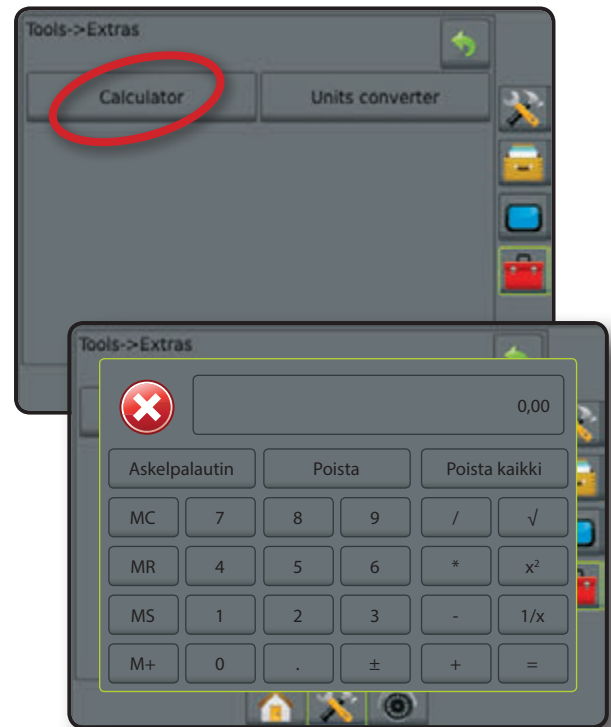
Työkalut-valikko antaa käyttäjälle mahdollisuuden tehdä erilaisia laskelmia tavallisella laskimella tai yksikkömuuntimella. Yksikkömuunnin laskee erilaisia pinta-alaan, pituuteen tai tilavuuteen perustuvia mittoja.

1. Paina UNIT SETUP alavälilehteä .
2. Paina TYÖKALU sivuvälilehteä .
3. Paina **Lisä**.
4. Valitse näistä:
 - ▶ Laskin – käytetään matemaattisten laskelmien tekemiseen
 - ▶ Yksikkömuunnin – käytetään pinta-ala-, pituus- ja tilavuusyksiköiden muuntamiseen

Kuva 7-40: Työkalut





Kuva 7-41: Laskin





Kuva 7-42: Yksiköiden muunnin



KAPPALE 6 - OHJAUS

SprayRover 570 mahdollistaa esim. ruiskutuksen ja ajoneuvon ohjauksen samanaikaisesti. Kun laitteen asetukset on tehty, voidaan ohjaus aloittaa. Viisi ohjaustoimintoa antavat käyttäjälle mahdollisuuden optimoida peltotyöt: Suora AB , kaarteinen AB ,

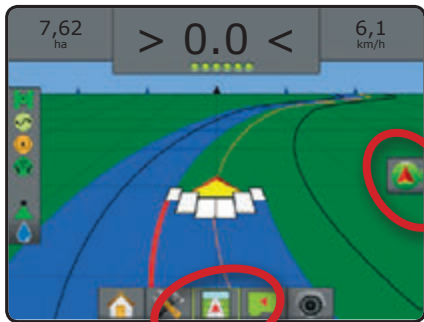
ympyräajo ,

päistekierros  ja seuraava rivi .

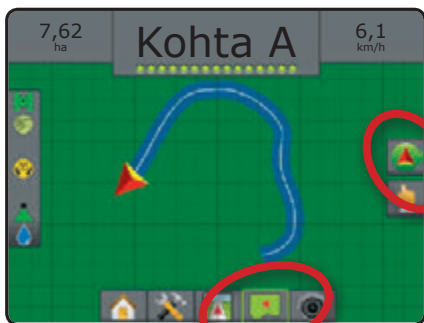
Lisäoptimointi voidaan tehdä reunaruiskutuksella , kaarre-ennakoinnilla , paluu kohtaan  ohjauksella ja RealView video-ohjauksella .

Kolme ohjausnäyttöä pitää käyttäjän ajan tasalla.

Ajoneuvonäkymä mahdollistaa tietokoneen tekemän kuvan ajoneuvon sijainnista käsiteltävällä alueella




Peltonäkymä mahdollistaa tietokoneen tekemän ilmakuvan ajoneuvon sijainnista ja käsiteltävästä alueesta.



Valokuvanäkymäohjaus mahdollistaa suoran videokuvan näytön, tietokoneen muodostaman kuvan sijasta.








Ohjaustoiminnon valinta:

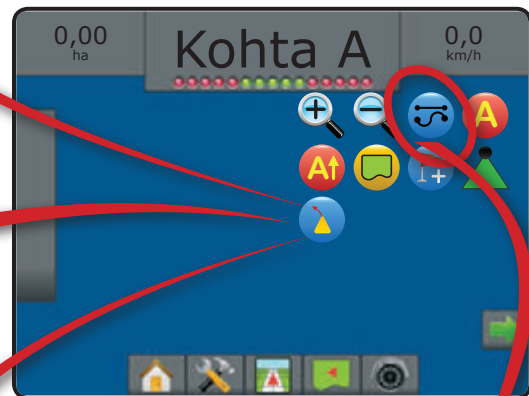
1. Paina NAVIGOINTI JA OHJAUSVAIHTOEHTOJEN välilehteä  navigointivaihtoehtojen näyttämiseksi.

2. Paina OHJAUSTOIMINTO merkkiä .

3. Valitse näistä:



- ▶ Suora AB ohjaus 
- ▶ Kaarteinen AB ohjaus 
- ▶ Ympyräohjaus 
- ▶ Päistekierros ohjaus 
- ▶ NextRow ohjaus 

Kuva 8-1: Valitse ohjaustoiminto








Navigointinäyttöjen vaihtoehdot





Navigointi- ja ohjausvaihtoehdot

Ohjauslinjat	
	Merkki A  – osoittaa ohjauslinjan alkukohtaan.
	Merkki B  – osoittaa ohjauslinjan loppukohtaan. Harmaa alue = vähimmäismatkaa ei ole ajettu.
	Peruuta merkki A - peruuttaa A-kohtaan merkintäprosessin. Palaa edelliselle AB ohjauslinjalle (jos tehty).
	NextRow Merkki B  – osoittaa rivin loppukohtaan.
	Atsimuuttiasteet  – määrittelee suoran ohjauslinjan mitattuna asteina suorasta pohjoisen perusviivasta. Pohjoinen = 0, itä = 90, etelä = 180, länsi = 270.
	A + hivutus - siirtää olemassa olevan ajolinjan ajoneuvon kohdalle.
	Seuraava suora AB tai Atsimuutti-asteiden mukainen ajolinja - osoittaa seuraavan suoran ajolinjan joka on tallennettu ko. tehtävään.
	Seuraava kaarteinen AB ajolinja - osoittaa seuraavan kaarteisen ajolinjan joka on tallennettu ko. tehtävään.
	Seuraava ympäriohjauksen ajolinja - osoittaa seuraavan ympäriohjauksen AB ajolinjan, joka on tallennettu ko. tehtävään.
	Kaarre-ennakointi - osoittaa mihin nykyinen ohjauskulma ohjaa ajoneuvon kun "kohdistinta" käytetään ohjaukseen.


Paluu kohtaan

	Merkintäkohta  - asettaa kohdan ajoneuvon sijaintikohtaan. Harmaa = GPS ei ole käytettävissä.
	Paluu ohjauskohtaan - tarjoaa matkan ja ajolinjan takaisin määritelyyn kohtaan.
	Poista kohta - poistaa merkityn kohdan.
	Peruuta ohjaus - piilottaa matkan ja ohjauksen takaisin määritelyyn kohtaan.








Rajat

	Merkitse rajat - muodostaa käsiteltävän pinta-alan ja määrittelee alueen, jota ei käsitellä. Kun tehdään ulkoista tai aloitusrajaa, rajaviiva tulee olemaan uloimman puomiston lohkon ulkopuolella. Kun tehdään sisempää tai lisärajaa, rajaviiva tulee olemaan sisemmän puomiston lohkon sisäpuolella. Harmaa = GPS ei ole käytettävissä.
	Lopeta rajaviiva - lopettaa rajaviivan merkinnän. Rajat voidaan myös sulkea ajamalla ensimmäisen ajokerran aloituskohtaan saakka. Harmaa alue = vähimmäismatkaa ei ole ajettu.
	Peruuta rajaviiva - peruuttaa uuden rajaviivan merkinnän. Palaa edelliselle rajalle (jos tehty).
	Poista rajaviivat - poistaa kaikki merkityt rajat nykyisestä tehtävästä.





BoomPilot

	Yksittäinen lohko - kytkee kaikki lohkot päälle tai pois päältä. Harmaa = GPS ei ole käytettävissä.
	SmartCable/SDM – valitsee BoomPilot-toiminnon. Harmaa = GPS ei ole käytettävissä.



RealView-näkymän ohjausvalinnat

	Videokameran valinta - valitsee yhden jopa kahdeksasta kamerasta jos videon valintamoduuli (VSM) on liitetty.
	Jaettu kameranäkymä - valitsee toisen kahdesta neljän kameran sarjasta (A/B/C/D tai E/F/G/H) näytön jakamiseksi neljään erilliseen videonäyttöön.
	Ohjaus videoasetusten kautta - pääsy Ohjaukseen videokuvan avulla tai Ohjauskulman säätöön ja ajolinjojen säätöön.
	Ohjaus videokuvan avulla - asettaa 3-ulotteiset ajolinjat videokuvan päälle ohjauksen helpottamiseksi.
	Ohjauskulma - näyttää suunnan, johon ohjauspyörää on käännettävä.
	Ylös & alas merkit - käytetään ajolinjojen säätöön, että ne sopivat kameran näytön mukaan.
	Kameran pikakuva – tallentaa nykyisen näkymän valokuvan näytön USB-muistiin.

Näyttövaihtoehdot

Suurena/pienennä	
	Merkit – SprayRover 570 käytettävät merkit
	Näppäimet – SprayRover 570 käytettävät näppäimet
	Ajoneuvonäkymä - merkit tai näppäimet muuttavat näkymäkorkeuden tai perspektiivin suhteessa horisonttiin ajoneuvonäkymästä lintuperspektiiviksi. 
	Peltonäkymä - merkki tai näppäin suurentaa/pienentää näytöllä näkyvää aluetta. 

Panoraama

	Nuolet - mahdollistaa keskittymisen tiettyyn kartta-alueeseen ajoneuvoa siirtämättä. Siirrä näyttöä vastaavaan suuntaan.
	Laaja näyttö - laajentaa näytön suurimmalle mahdolliselle alueelle.

OHJAUSPALKKI

Ohjauspalkki pitää sinut ajan tasalla valittavana olevista tiedosta (nykyinen nopeus, suunta, käsitelty kok.pinta-ala, aika, lohkojen lukumäärä, nyk. järjestelmäpain ja nyk. pisarakoko), ohjaustoiminnoista (ohjausvirhe [metriä], nyk. toiminta ja GPS-tila) sekä puomiston tila.

Kuva 8-2: Ohjauspalkin esimerkkejä



Valittavissa oleva tieto

Ajonopeus – näyttää nykyisen ajonopeuden

Suunta – näyttää ajosuunnan asteina alkaen pohjoisesta peruslinjasta myötäpäivään. Pohjoinen = 0, itä = 90, etelä = 180, länsi = 270.

Käsitelty kokonaispinta-ala – näyttää pinta-alan, joka on käsitelty, limitykset mukaan lukien

Käsittelyaika – näyttää nykyiseen tehtävään liittyvän käsittelyn kokonaisajan.

Aika – näyttää ajan, valitun aikavyöhykkeen mukaan

Ajolinjan numero – näyttää nykyisen ajolinjan numeron verrattuna alkuperäiseen ohjauslinjaan. Numero näytetään plusmerkkisenä kun ajoneuvo on AB-peruslinjan oikealla puolella ja miinusmerkkisenä kun ajoneuvo on AB-peruslinjan vasemmalla puolella

Järjestelmän paine – näyttää nykyisen järjestelmän paineen (käytettävissä ainoastaan, kun järjestelmään kuuluu paineanturi)

Pisarakoko – näyttää nykyisen pisarakoon (käytettävissä ainoastaan, kun järjestelmään kuuluu paineanturi)

Navigoinnin & Puomiston tila

GPS tila – “Ei GPS” näkyy, kun GPS ei ole käytettävissä tai “hidas GPS”, kun GPS vastaanottaa GGA-tietoja alle 5Hz taajuudella.

Ohjausvirhe – näyttää etäisyyden halutusta ajolinjasta.

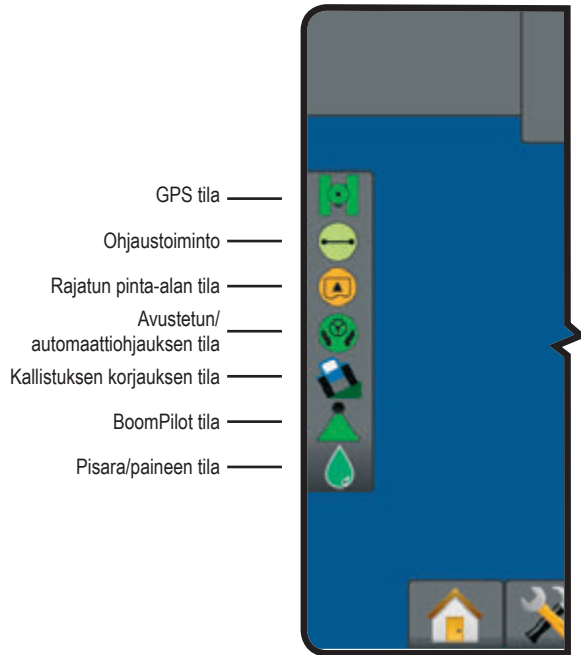
Nykyinen aktiivisuus – näyttää aktiivisuuden, kuten A tai B kohdan merkitsemisen, rivin päädyn lähenemisen, käännöksen osoituksen ja etäisyyden merkittyyntä kohtaan.

Puomiston tila – jokaista ohjelmoitua puomiston lohkoa kohti näytetään piste. Vihreä piste osoittaa, että lohko on käytössä, punainen piste ettei lohko juuri nyt ole käytössä.

TILAPALKKI

Tilapalkissa on tietoja GPS-tilasta, ohjaustoiminnosta, raja-alueesta, avustetun/automaattisen ohjauksen kytkennästä, kallistuskorjauksen tiedoista, työkoneen ohjauksen tilasta ja pisarakoon tiedoista.

Kuva 8-3: Toimintokenttä



GPS tila

- Punainen = ei GPS
- Keltainen = vain GPS
- Vihreä = DGPS, WAAS/RTK, GLONASS
- Oranssi = Liu'u/Poista ajolinja

Ohjaustoiminto

- Suora AB ohjaus
- Kaarteinen AB ohjaus
- Ympyräohjaus
- Päistekierros ohjaus
- NextRow ohjaus
- Ei merkkiä = ei ohjausta

Rajatun pinta-alan tila

- Rajan ulkopuolella = liikutaan tällä hetkellä rajan ulkopuolella
- Rajan sisäpuolella = liikutaan tällä hetkellä rajan sisäpuolella
- Ei merkkiä = rajoja ei ole luotu

Avustetun/automaattiohjauksen tila

- Vihreä = kytketty päälle, aktiivinen ohjaus
- Keltainen = sallittu, kaikki edellytykset ovat olemassa avustetun/automaattiohjauksen sallimiseksi
- Punainen = estetty, kaikkia edellytyksiä ei ole olemassa avustetun/automaattiohjauksen sallimiseksi.
- Ei merkkiä = avustettu/automaattiohjausta ei ole asennettu

Kallistuksen korjauksen tila

- Värillinen = kytketty päälle, aktiivisesti toimiva kallistuksen korjaus
- Punainen = estetty
- Ei merkkiä = kallistusgyrotoimintoa ei ole asennettu järjestelmään tai kallistus on yhdistetty avustettuun/automaattiohjausjärjestelmään

BoomPilot tila

- Punainen = Off/käsi.
- Vihreä = automaattik.
- Keltainen = kaikki käytössä
- Ei merkkiä = yksittäinen puomiston lohko (järj. ei ole asennettu SmartCable'a tai SDM)

Pisarat/paineen tila

- Värillinen = käytössä. Pisan värä viittaa suoraan nykyiseen pisarakokoon. Väri vaihtoehdot ovat:
- Yliviivattu = pois käytöstä
- Ei merkkiä = paineanturin rajapinnan sarjaa ei ole asennettu

Tila/tietonäytöt

GPS tila

GPS tila näyttää tietoja tiedon määrästä, näkyvissä olevien satelliittien määrästä sekä sat. laadusta ja tunnistamisesta.

1. Paina GPS TILA MERKKIÄ :

Kuva 8-4: GPS tila



Ohjaustoiminnon tila

Ohjaustoiminnon tila näyttää tietoja koskien ohjauskuvioita, nykyisen ajolinjan nimeä ja montako ajolinjaa on tallennettu yksikköön.

1. Paina OHJAUSTOIMINTO merkkiä .

Kuva 8-5: Ohjaustoiminnon tila



Rajatun pinta-alan tila

Rajatun alueen tila näyttää tietoja alueista nykyisten rajojen sisäpuolella.


1. Paina RAJATUN ALUEEN merkkiä .

Kuva 8-6: Rajatun pinta-alan tila



Avustetun/automaattiohjauksen tila

Avustetun/automaattiohjauksen tila näyttää nykyisen avustetun/automaattiohjauksen tilatietoja kallistuksen tila mukaan lukien.

1. Paina AVUSTETUN/AUTOMAATTIOHJAUKSEN TILA merkkiä .

Kuva 8-7: Avustetun/automaattiohjauksen tila



Kallistuksen korjauksen tila

Kallistuksen korjauksen tila näyttää tiedot, koskien nykyistä kallistuksen korjausjärjestelmän tilaa.

1. Paina KALLISTUKSEN KORJAUS MERKKIÄ .

Kuva 8-8: Kallistuksen korjauksen tila



BoomPilot tila

BoomPilot tila näyttää tiedot, koskien nykyistä BoomPilot-järjestelmän tilaa.


1. Paina BOOMPILOT TILA merkkiä .

Kuva 8-9: BoomPilot tila



Pisarat/paineen tila

Pisara/paine tila näyttää tiedot, koskien nykyistä pisarakoon ja järjestelmän paineen tilaa.



1. Paina PISARA/PAINE TILAN merkkiä .

Kuva 8-10: Pisara/paineen tila

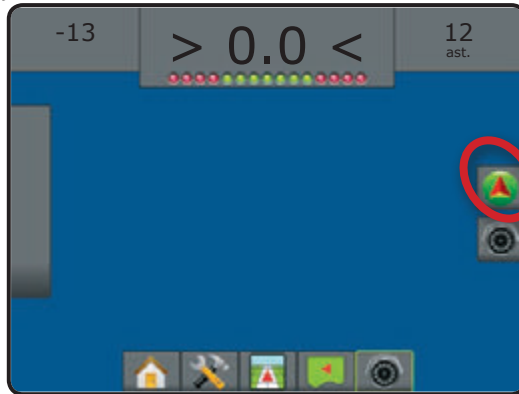


NAVIGOINTINÄYTÖT

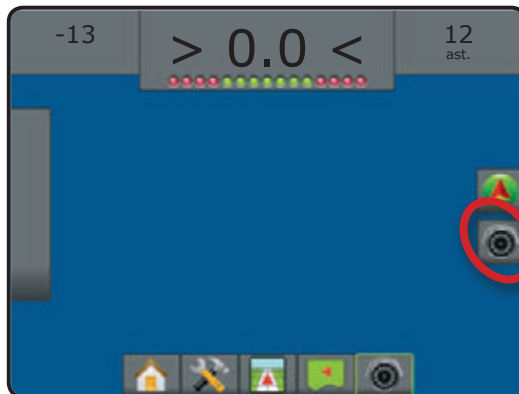
SprayRover 570 ohjaukseen ja navigointiin voidaan päästä käsiksi ajoneuvonäkymän näytöstä, peltonäkymänäytöstä tai RealView-näytöstä.

- Paina NAVIGOINTI JA OHJAUSVAIHTOEHTOJEN välilehteä  navigointivaihtoehtojen näyttämiseksi
- Paina REALVIEW VAIHTOEHTOJEN välilehteä  kamera-asetusten ja -ohjauksen vaihtoehtojen näyttämiseksi

Kuva 8-11: Ohjausnäytön vaihtoehdot



Suurennna/pienennä kuvat eivät ole saatavissa SprayRover 570 840GS tai RealView ohjausnäytöille

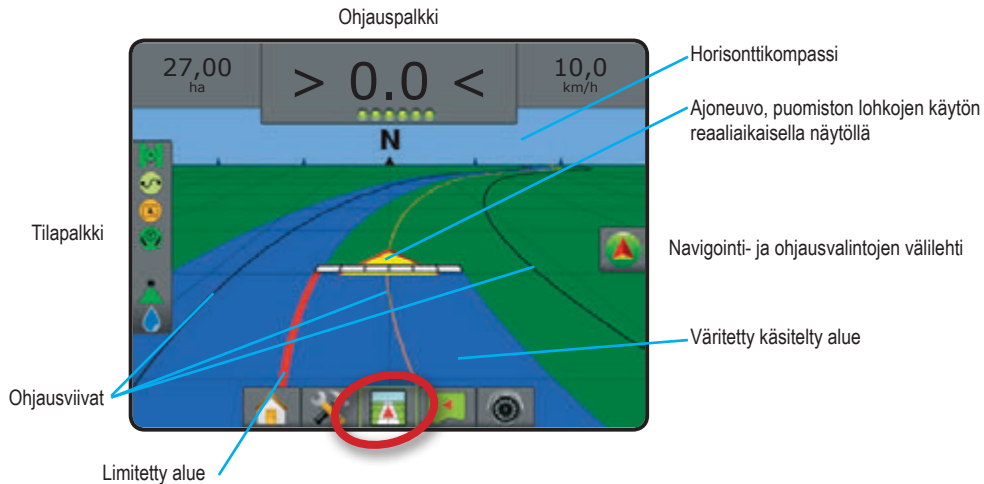


- Aloitus/tehtävänäyttö (tai paina Aloitusnäppäintä)
- Yksiköiden asetus
- Ajoneuvonäkymä
- Peltonäkymä
- RealView ohjaus

Ajoneuvonäkymä

Ajoneuvonäkymä mahdollistaa tietokoneen tekemän kuvan ajoneuvon sijainnista käsiteltävällä alueella. Tästä näytöstä päästään käsiksi kaikkiin asetus- ja ohjausvaihtoehtoihin näytön oikeassa reunassa olevan välilehden kautta.

Kuva 8-12: Ajoneuvonäkymä



Näyttöohjaus

- Ajolinjat
 - ◀ Oranssi – käytössä oleva ajolinja
 - ◀ Musta (useita) – viereiset ajolinjat
 - ◀ Musta – rajaviiva
- Pisteet - tiettyjen kohtien merkinnät
 - ◀ Punainen piste - palaa pisteeseen
 - ◀ Sininen piste - merkki A
 - ◀ Vihreä piste - merkki B
- Horisonttikompassi - yleissuunta voidaan näyttää horisontissa (kuvaa suurennettaessa)
- Alueen peitto - näyttää käsitellyn alueen ja limityksen:
 - ◀ Sininen – yksi käsittely
 - ◀ Punainen – kaksi tai useampi käsittely

- Suurennos/pienennys & perspektiivi - sovittaa näkymäkorkeuden suhteessa horisonttiin ajoneuvonäkymästä lintuperspektiiviksi.
- Puomiston lohkot
 - ◀ Mustat laatikot – käyttämättömät lohkot
 - ◀ Valkoiset laatikot – käytössä olevat lohkot

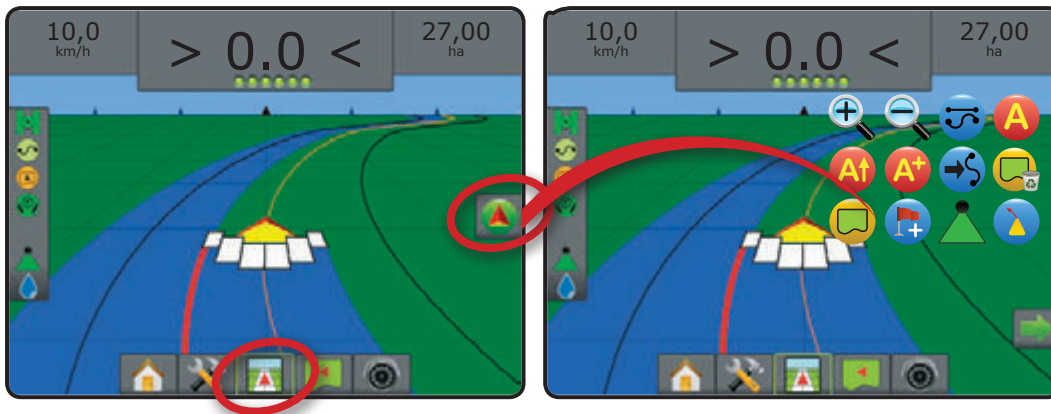
SprayRover 570 yksikön näppäinapu

- Suurennos/pienennys & perspektiivi - ylös/alas näppäimet sovittavat näkymäkorkeuden suhteessa horisonttiin ajoneuvonäkymästä lintuperspektiiviksi.
- Aloitus/tehtävänäyttö - aloitusnäppäimellä pääsee Aloitus/tehtävä -näytölle.

Ajoneuvonäkymään päästään seuraavasti:

1. Paina AJONEUVONÄKYMÄN välilehteä

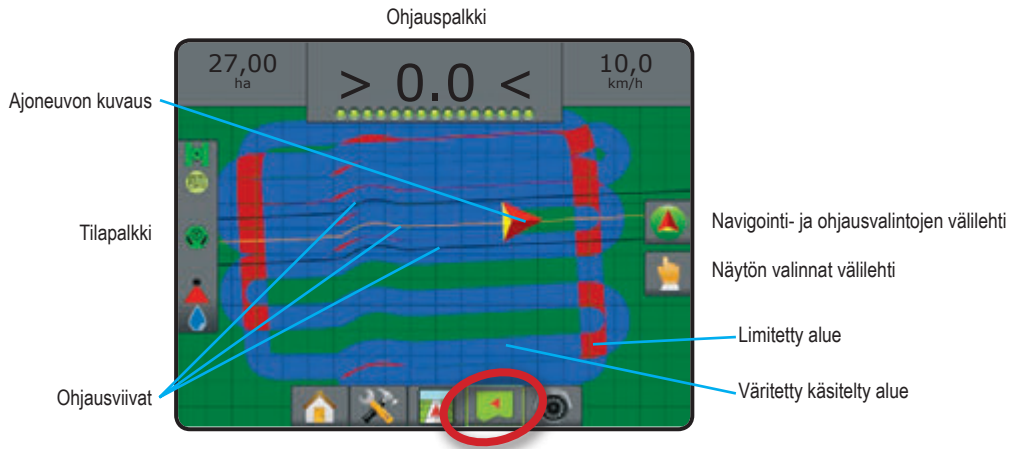
Kuva 8-13: Ajoneuvonäkymä tavallisin merkein



Peltonäkymä

Peltonäkymä mahdollistaa tietokoneen tekemän ilmakuvan ajoneuvon sijainnista ja käsiteltävästä alueesta lintuperspektiivinä. Tästä näytöstä päästään käsiksi kaikkiin asetus- ja ohjausvaihtoehtoihin näytön oikeassa reunassa olevan välilehden kautta.

Kuva 8-14: Peltonäkymä



Näyttöohjaus

- Ajolinjat
 - ◀ Oranssi – käytössä oleva ajolinja
 - ◀ Musta (useita) – viereiset ajolinjat
 - ◀ Musta – rajaviiva
- Pisteet - tiettyjen kohtien merkinnät
 - ◀ Punainen piste - palaa pisteeseen
 - ◀ Sininen piste - merkki A
 - ◀ Vihreä piste - merkki B
- Alueen peitto - näyttää käsitellyn alueen ja limityksen:
 - ◀ Sininen – yksi käsittely
 - ◀ Punainen – kaksi tai useampi käsittely

- Kierro - säätää näytöllä näkyvää aluetta ilman ajoneuvon siirtämistä.
- Suurennos/pienennys - säätää näytöllä näkyvän alueen kokoa.

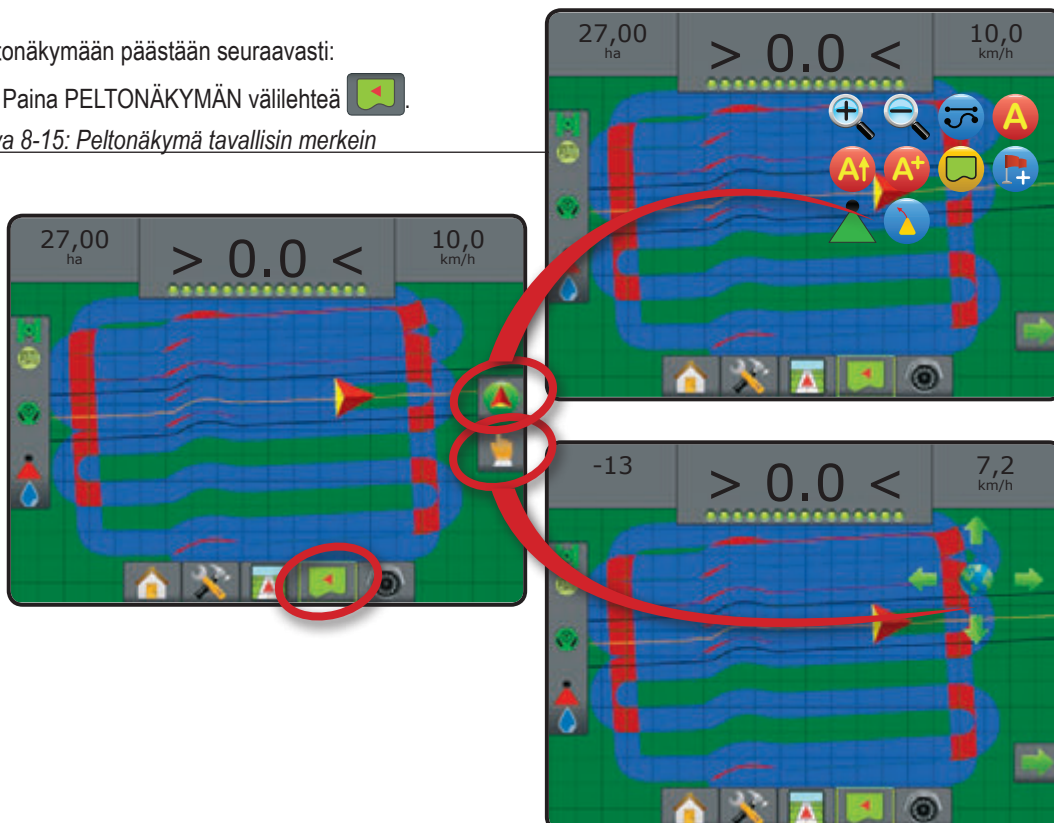
SprayRover 570 yksikön näppäinapu

- Suurennos/pienennys - ylös/alas näppäimet ▲ ▼ säätää näytöllä näkyvän alueen kokoa.
- Aloitus/tehtävänäyttö - aloitusnäppäimellä 🏠 pääsee Aloitus/tehtävä -näytölle.

Peltonäkymään päästään seuraavasti:

1. Paina PELTONÄKYMÄN välilehteä 📄.

Kuva 8-15: Peltonäkymä tavallisin merkein



RealView ohjaus

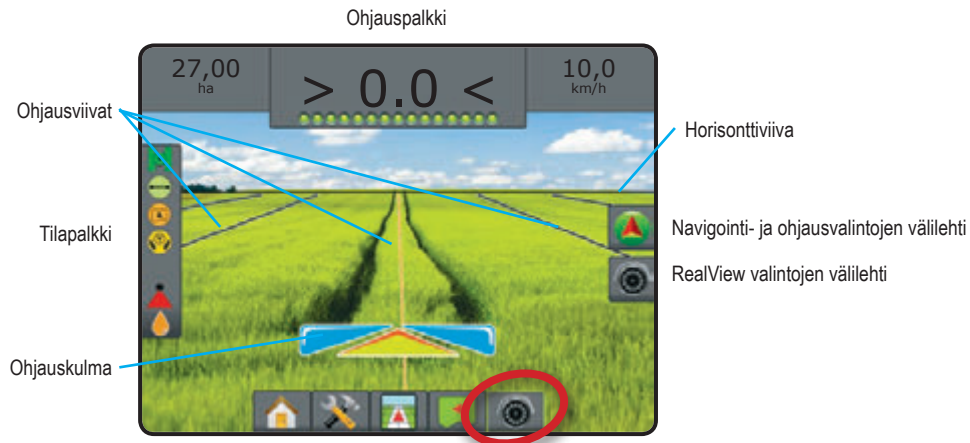
RealView näkymäohjaus mahdollistaa suoran videokuvan näytön, tietokoneen muodostaman kuvan sijasta. Tästä näytöstä päästään käsiksi kaikkiin asetus- ja ohjausvaihtoehtoihin näytön oikeassa reunassa olevien välilehtien kautta.

Jos videon valintamoduuli (VSM) kuuluu järjestelmään, on kaksi videovaihtoehtoa käytettävissä:

- Yksi kameranäkymä - yksi kameran syöttö kahdeksasta, voidaan valita vaihtamaan videosyötön näytön.
- Jaettu kameranäkymä - yksi neljän kamerasyötön kahdesta sarjasta (A/B/C/D tai E/F/G/H), voidaan valita jakamaan näyttö neljän erilliseen videonäytön osaan.

Tästä näytöstä päästään käsiksi ohjaukseen videon avulla ja ohjaukskulman toimintoihin näytön oikeassa reunassa olevan merkivälilehtien kautta.

Kuva 8-16: RealView ohjaus



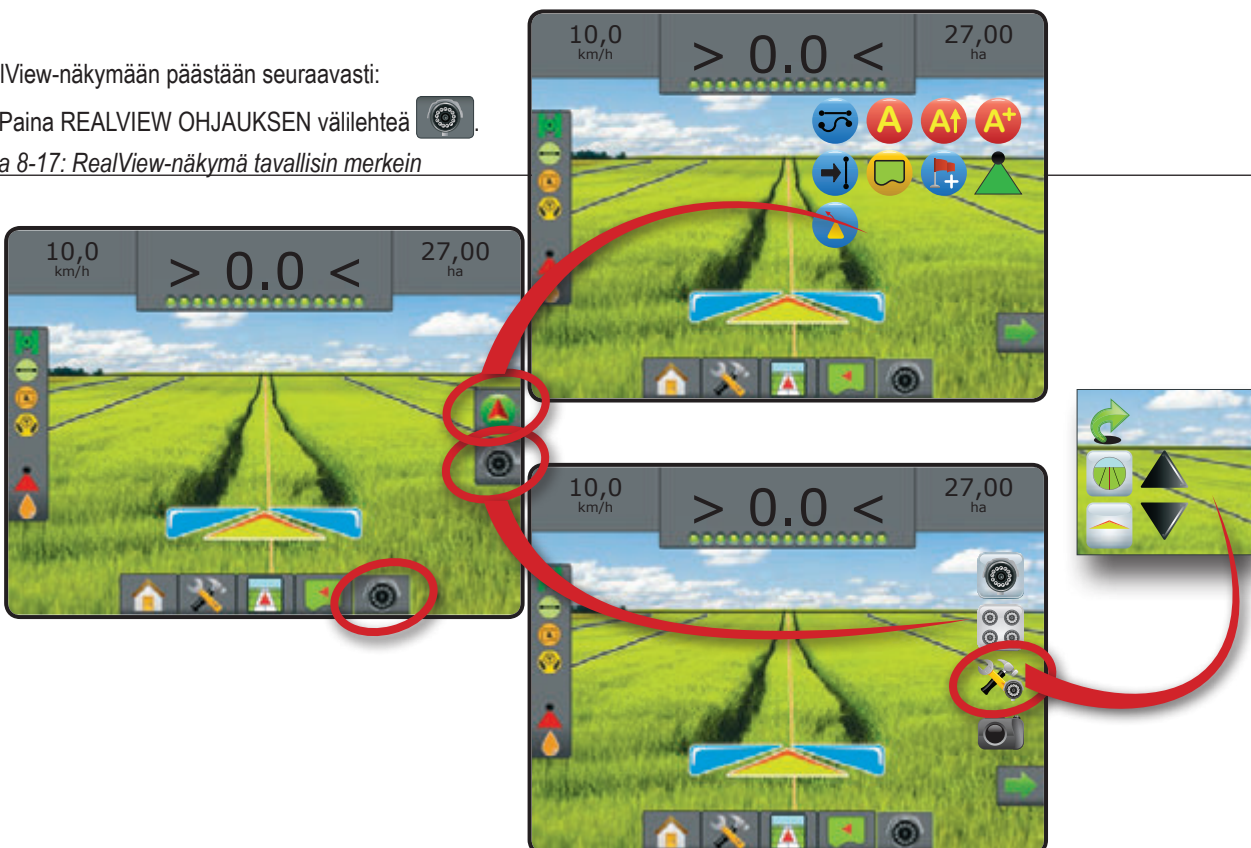
Näyttöohjaus

- Ajolinjat
 - ◀ Oranssi – käytössä oleva ajolinja
 - ◀ Musta (useita) – viereiset ajolinjat
- ◀ Vaakasuora musta viiva – säädettävä horisonttiviiva

RealView-näkymään päästään seuraavasti:

1. Paina REALVIEW OHJAUKSEN välilehteä .

Kuva 8-17: RealView-näkymä tavallisin merkein








OHJAUSTOIMINNOT

	<p>Suora AB ohjaus</p> <p>Suoraan ohjaus pisteiden AB välillä määrittelee suorat ajolinjat, jotka perustuvat päätekohtiin A ja B. Alkuperäisiä A ja B kohtia käytetään kaikkien muiden samansuuntaisten ajolinjojen laskemiseen.</p> <p><i>HUOM: Sivusiirto vieressä kulkevien ajolinjojen mukaan lasketaan työleveyden mukaan ja se koodataan työkoneen asetusten yksikön säätöihin.</i></p>	
	<p>Kaarteinen AB ohjaus</p> <p>Kaareva A-B ohjaus määrittelee kaarevat ajolinjat, jotka perustuvat vertailulinjaan A - B. Tätä alkuperäistä vertailulinjaa käytetään muiden ohjauslinjojen laskemiseen.</p> <p><i>HUOM: Yli 30o AB ohjauslinjasta poikkeavia kaarevuuksia ei suositella.</i></p> <p><i>Sivusiirto vieressä kulkevien ajolinjojen mukaan lasketaan työleveyden mukaan ja se koodataan työkoneen asetusten yksikön säätöihin.</i></p> <p><i>VIHJE: Kun ajetaan rajoitetulla alueella ja asetettujen AB pisteiden ulkopuolelle, muuttuvat ajolinjat suoriksi.</i></p>	
	<p>Ympyräohjaus</p> <p>Ympyräohjaus mahdollistaa ohjauksen keskikohdan ympäri, jatkuvasti suurempaa tai pienempää ympyrää ajettaessa alkuperäistä AB vertailulinjan mukaan. Tätä alkuperäistä vertailulinjaa käytetään muiden ohjauslinjojen laskemiseen.</p> <p>Ympyräohjausta käytetään esim. ruiskutettaessa ympyrän muotoista aluetta, jota on kasteltu keskipisteestä ympäriryörivällä kastelulaitteella.</p> <p><i>HUOM: Sivusiirto vieressä kulkevien ajolinjojen mukaan lasketaan työleveyden mukaan ja se koodataan työkoneen asetusten yksikön säätöihin.</i></p>	
	<p>Päistekierros ohjaus</p> <p>Viimeisen ajolinjan mukainen ohjaus mahdollistaa todellisen navigoinnin. Järjestelmä havaitsee edellisen, lähimmän viereisen ajolinjan ja asettaa samansuuntaisen ajolinjan sen mukaan.</p> <p><i>HUOM: Jos rajoitettu ala on tehty mutta sitä ei ole käsitelty, ei ohjaustoiminto lähde käyntiin.</i></p>	
	<p>NextRow ohjaus</p> <p>NextRow-ohjaus osoittaa missä kohdassa seuraava rivi on ja tarjoaa ohjausta rivien päissä seuraavalle riville. Kun kuljettaja merkitsee rivin päädyn ja alkaa kääntyä seuraavalle riville on se merkitty suorana AB-ohjauslinjana. Kun ajoneuvo on seuraavalla rivillä, ohjaus kytketään pois päältä.</p> <p><i>HUOM: Sivusiirto seuraavan rivin mukaan lasketaan työleveyden mukaan ja se koodataan työkoneen asetusten yksikön säätöihin.</i></p> <p><i>Seuraavan rivin ohjaus ei tue rivien pois jättämistä.</i></p>	
	<p>Ei ohjausta</p> <p>Ei ohjausta kytkee ohjauksen pois päältä.</p> <p><i>HUOM: Ei ohjausta -toiminto ei poista määriteltyjä ohjauslinjoja tai kohtia yksiköstä. Määriteltyjen/tallennettujen tietojen poistamiseksi yksiköstä, katso Tiedonhallinta-kohtaa Yksikön asetuksen alla.</i></p>	

OHJAUSLINJAT


Kaarevuuden ennakointi  osoittaa mihin suuntaan ajoneuvo lähtee kun ohjataan määrättyyn suuntaan.

AB-, Atsimuutti-, seuraavan ajokerran ja NextRow- ajolinjat ovat kaikki käytettävissä, nykyisestä ohjaustoiminnosta riippuen. Tehtävää kohti voidaan yksikköön tallentaa jopa 25 ajolinjaa. Siirtyminen toiselta ohjaustoiminnolta toiselle, muuttaa nykyisin käytössä olevia ohjauslinjoja.



Jokaisella ohjustoiminnolla voidaan luoda useampia ohjauslinjoja. Jos yhdellä ohjaustoiminnolla on tallennettu yhtä useampia ohjauslinjoja, seuraava ohjauslinjan ominaisuus saadaan käyttöön. Painamalla seuraavan ohjauslinjan    toimintoa, ajoneuvo ohjataan seuraavalle, yksikössä tallennetulle ohjauslinjalle.

Käyttäjä voi kopioida ja muokata tehtäviä saman pellon rajojen ja ohjauslinjojen käyttämiseksi uudelleen eri sovelluksissa käyttämällä Fieldware Link tai Tiedot->Tehtävätiedot->Asetusvaihtoehdot.

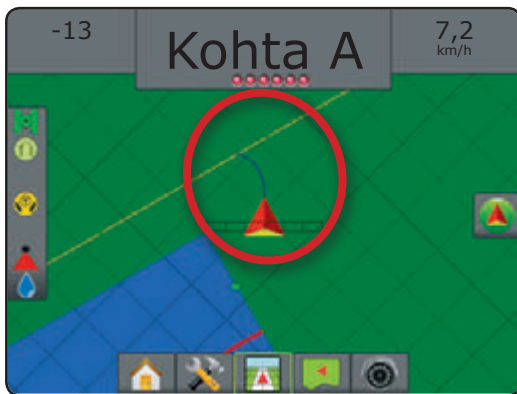
Kaarre-ennakoinnin ohjauslinjat

 Kaarre-ennakoinnin ohjauslinja osoittaa mihin nykyinen ohjauskulma ohjaa ajoneuvon kun "kohdistinta" käytetään ohjaukseen. Kaarre-ennakoinnin vaihtoehto on käytettävissä kaikilla ohjaustoiminoilla.



Kaarre-ennakointiohjauksen käyttöön ottaminen:

1. Paina NAVIGOINTI JA OHJAUSVAIHTOEHTOJEN välilehteä  navigointivaihtoehtojen näyttämiseksi.
2. Valitse KAARRE-ENNAKOINNIN merkki  Kohdistin näkyy navigointinäytöllä.

Kuva 8-18: Kaarre-ennakointi








Kaarre-ennakoinnin ohjauslinjojen poistaminen:

1. Paina NAVIGOINTI JA OHJAUSVAIHTOEHTOJEN välilehteä  navigointivaihtoehtojen näyttämiseksi.
2. Valitse KAARRE-ENNAKOINNIN merkki 

Pisteiden A ja B merkintä


  Ajolinjan AB luominen:

1. Aja haluttuun kohtaan A .
2. Paina NAVIGOINTI JA OHJAUSVAIHTOEHTOJEN välilehteä  navigointivaihtoehtojen näyttämiseksi.
3. **Ajoneuvon liikkeessa**, paina KOHTA A merkkiä .
4. Aja haluttuun kohtaan B .
5. Paina KOHTA B merkkiä  AB linjan asettamiseksi.
6. "Haluatko antaa ohjauslinjalle nimen?"


Paina:

- Kyllä – nimen antamiseksi ja ohjauslinjan tallentamiseksi yksikköön
- Ei – nimen luomiseksi automaattisesti ja ohjauslinjan tallentamiseksi yksikköön

Näytössä alkaa näkyä navigointitietoja.

HUOM: KOHDAN B merkki  ei ole valittavissa (harmaana), kunnes minimimatka (3,0 m suoraan tai kaarrehjauksella, 50 m ympyräohjauksella).

HUOM: Ei ole välttämätöntä ajaa koko ympyrän matkaa, jotta ympyräohjaus voidaan saada aikaan.

Käytä PERUUTA KOHTA merkkiä  kohdan A peruttamiseksi ja palaa edelliseen ohjauslinjaan (jos tehty).

Kuva 8-19: Merkitse kohta A



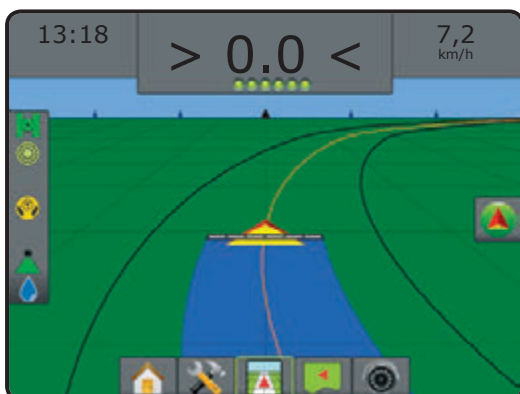
Kuva 8-20: Merkitse kohta B



Kuva 8-21: Tallenna ohjauslinja





Kuva 8-22: Seuraa ohjausta



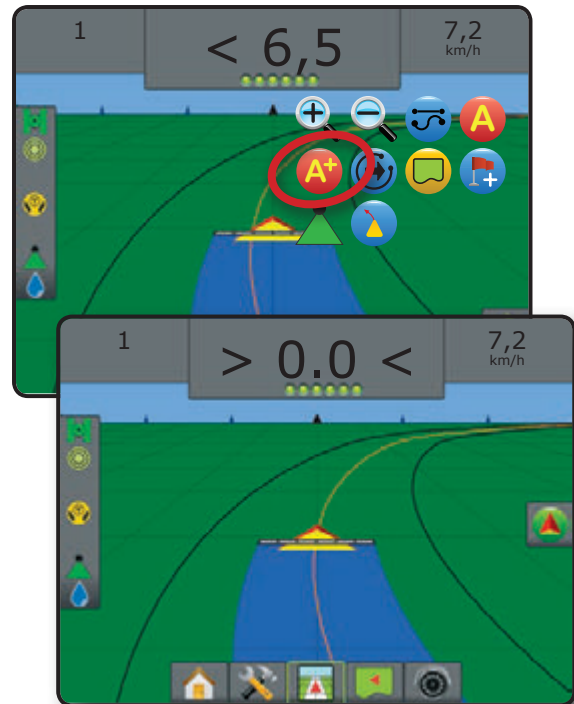
A+ hivitustoiminto

A+ hivitustoiminto mahdollistaa nykyisen ohjauslinjan siirron ajoneuvon nykyiseen kohtaan.




Ajolinjan säätäminen:

1. Paina NAVIGOINTI JA OHJAUSVAIHTOEHTOJEN välilehteä  navigointivaihtoehtojen näyttämiseksi.
2. Paina A+ HIVUTUS merkkiä .





Kuva 8-23: A+ hivitutus






Seuraavan ohjauslinjan toiminto

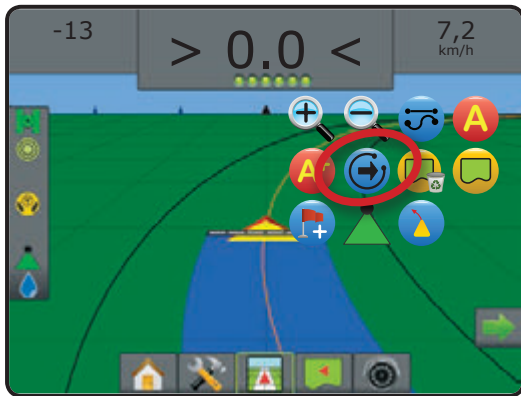
Jos yhdellä ohjaustoiminnolla on tallennettu yhtä useampia ohjauslinjoja, seuraava ohjaustoiminto saadaan käyttöön. Painamalla seuraavan ohjauslinjan    toimintoa, ajoneuvo ohjataan seuraavalle, yksikössä tallennetulle ohjauslinjalle.

Muulle käytössä olevalle ohjauslinjalle muuttamiseksi:

1. Paina NAVIGOINTI JA OHJAUSVAIHTOEHTOJEN välilehteä  navigointivaihtoehtojen näyttämiseksi.
2. Paina SEURAAVA OHJAUSLINJA merkkiä   .

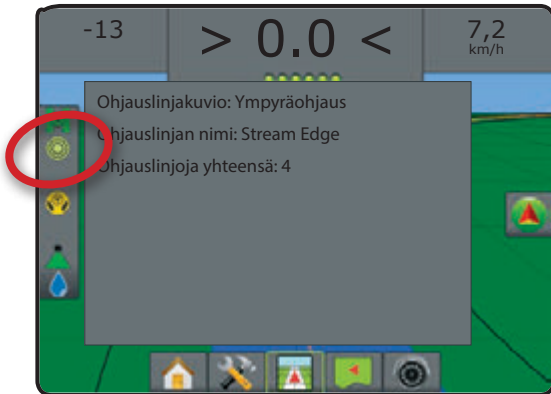
Selaa kaikki ohjauslinjoja painamalla SEURAAVA OHJAUSLINJA    merkkiä uudelleen.

Kuva 8-24: Seuraava ohjauslinja




Käytössä olevan ohjauslinjan näyttämiseksi, paina Ohjaustoiminnon merkkiä Tilapalkissa.

Kuva 8-25: Katso mikä ohjauslinja on käytössä



Viimeisen kierroksen ohjauslinjat

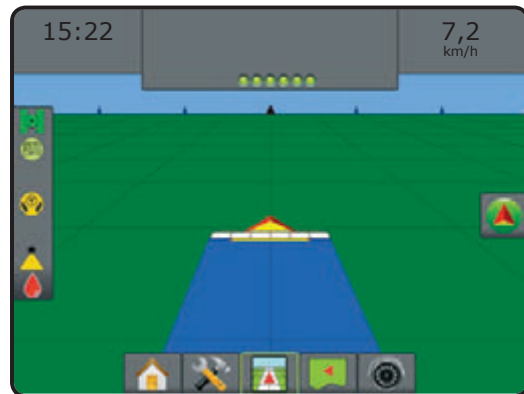
 Viimeisen ajolinjan mukainen ohjaus mahdollistaa todellisen navigoinnin. Järjestelmä havaitsee edellisen, lähimmän viereisen ajolinjan ja asettaa samansuuntaisen ajolinjan sen mukaan.

Viimeisen kierroksen ohjauslinjan käyttöönotto:

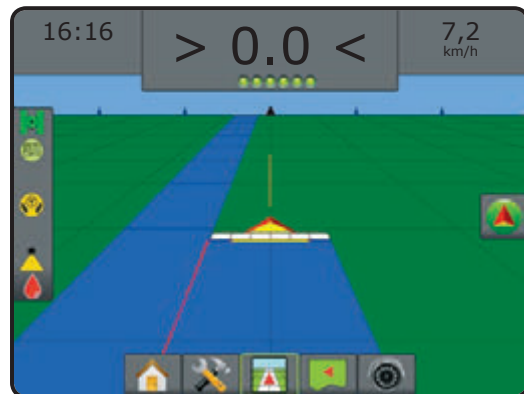
1. Aja haluttuun kohtaan ensimmäisen ajolinjan ruiskuttamiseksi.
2. Siirry seuraavaksi käsitellylle alueelle.
3. Näytössä alkaa näkyä navigointitietoja.

HUOM: Jos rajoitettu ala on tehty mutta sitä ei ole käsitelty, ei ohjaustoiminto lähde käyntiin.

Kuva 8-26: Käytä ensimmäistä kierrosta



Kuva 8-27: Seuraa ohjausta






Seuraavan rivin ohjauslinjat

NextRow-ohjaus osoittaa missä kohdassa seuraava rivi on, perustuen ohjelmoituun työleveyteen ja tarjoaa ohjausta rivien päissä seuraavalle riville. Kun käyttäjä antaa merkin rivin lopetuskohdasta, muodostetaan suora viiva AB nykyiselle riville ja ohjaus seuraavalle riville varmistuu. Kun ajoneuvo on seuraavalla rivillä, ohjaus kytketään pois päältä.

HUOM: Sivusiirto seuraavan rivin mukaan lasketaan työleveyden mukaan ja se koodataan työkoneen asetusten yksikön säätöihin.

NextRow-ohjauslinjojen käyttöönotto:


1. Paina NAVIGOINTI JA OHJAUSVAIHTOEHTOJEN välilehteä  navigointivaihtoehtojen näyttämiseksi.
2. Rivin päässä (suoraa ajolinjaa ajettaessa) paina KOHDAN B merkkiä .
 - ◀ Rivin pääty merkitään vihreällä pisteellä .
3. Käänä kohti seuraavaa riviä.
4. Perustuen käännön suunnalle, laite tarjoaa ohjauksen seuraavalla, vieressä olevalla rivillä.
 - ◀ Kun ajoneuvo on rivillä, ohjaus poistetaan
5. Toista toimenpiteet seuraavan rivin päädyssä.

HUOM: Seuraavan rivin ohjaus ei tue rivien pois jättämistä.

Kuva 8-28: Merkitse rivin pääty







Atsimuuttiasteet

 Atsimuutti määritellään vaakasuuntaisena kulmana, joka mitataan myötäpäivään pohjoisen perusviivasta. Atsimuuttia käytettäessä kuvitteellisen ympyrän keskipiste on kohta josta atsimuuttikulma alkaa. Ympyrä on jaettu 360°. Pohjoinen = 0, itä = 90, etelä = 180, länsi = 270.

Atsimuuttiaste voidaan syöttää ajoneuvon tarkan sijainnin määrittelemiseksi. Kun navigointitoiminto on valittu, voidaan atsimuuttiaste syöttää.

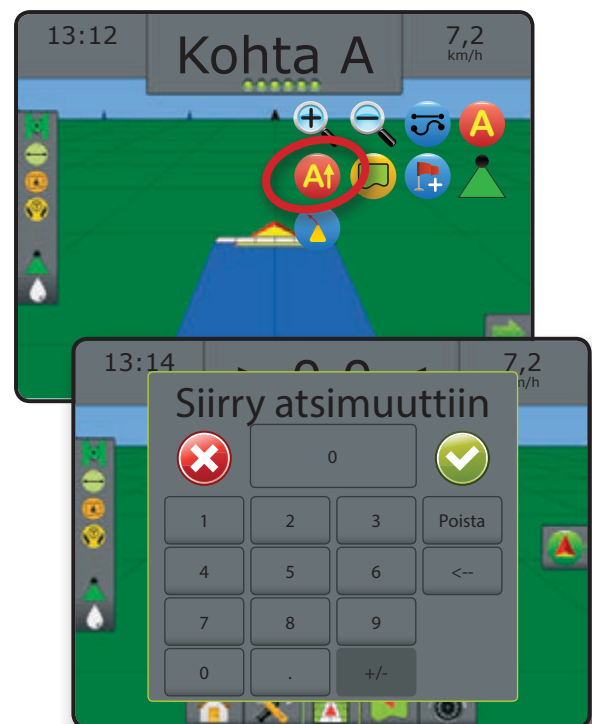
Atsimuuttiasteen ohjauslinjan määrittely:

1. Paina NAVIGOINTI JA OHJAUSVAIHTOEHTOJEN välilehteä  navigointivaihtoehtojen näyttämiseksi.
2. Paina AZIMUTH merkkiä  atsimuuttiasteisiin siirtymiseksi.
3. Käytä avautuvaa näyttöä asteen määrittelemiseen.
4. Paina:
 - ▶ Hyväksy  asetuksen tallentamiseksi
 - ▶ Peruuta  näppäimistöä poistumiseksi ilman tallennusta
5. "Haluatko antaa ohjauslinjalle nimen?"
 - Paina:
 - ▶ Kyllä – nimen antamiseksi ja ohjauslinjan tallentamiseksi
 - ▶ Ei – nimen luomiseksi automaattisesti

Näytössä alkaa näkyä navigointitietoja.

Lisäatsimuuttiohjauslinjojen luomiseksi tehdään samat toimenpiteet kuin ensimmäisen atsimuuttiajolinjan kohdalla.

Kuva 8-29: Atsimuuttiohjaus







RUISKUTUSRAJAT

Ruiskutusrajat määrittelevät alueen, jossa ruiskutus on tehty / ei ole tehty kun käytetään ABSC tai BoomPilot. Rajat voidaan määrittellä kaikilla ohjaustoiminnoilla. Yksi ulkoinen raja ja jopa viisi (5) sisempää rajaa voidaan tallentaa kerralla.



Käyttämällä Tiedot->Tehtävätiedot->Hallinnoi tai yhdessä Fieldware Link'in kanssa, käyttäjä voi kopioida ja muokata tehtäviä rajojen ja ohjauslinjojen uudelleen käyttämiseksi eri sovellusten käyttämiseksi samalla pellolla.


Ulkoisen ruiskutusrajan luominen:

1. Aja haluttuun kohtaan alueen/lohkon reunalla.
2. Paina NAVIGOINTI JA OHJAUSVAIHTOEHTOJEN välilehteä  navigointivaihtoehtojen näyttämiseksi.
3. Ajoneuvon liikkuesssa, paina RAJA merkkiä .
4. Aja alueen/lohkon ympäri.
5. Viimeistele rajat:
 - ▶ Aja ensimmäisen ajokerran aloituskohtaan saakka. Raja sulkeutuu automaattisesti (valkoinen ohjauslinja muuttuu mustaksi)
 - ▶ Paina RAJAN VIIMEISTELY MERKKIÄ . Suora viiva viimeistelee rajan nykyisen sijaintisi ja aloituskohdan välillä
6. Paina:
 - ▶ Tallenna – rajan tallentamiseksi
 - ▶ Poista – rajan poistamiseksi

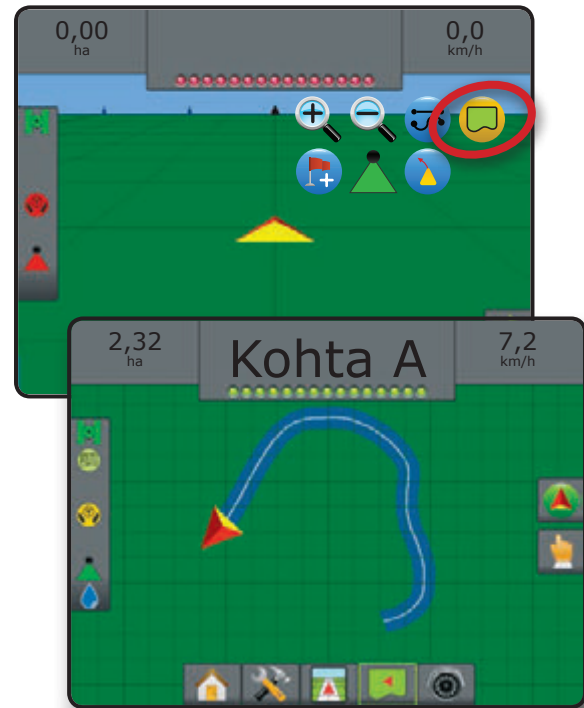
HUOM: RAJAN VIIMEISTELY MERKKI  ei ole valittavissa (harmaana), kunnes minimimatka on ajettu (viisi kertaa työleveys).

Jos rajasta tehdään kartta kun yksi tai useampi puomiston lohko on taitettu ja kytketty pois päältä, on välttämätöntä säilyttää tämä puomiston asetus koko rajakierroksen aikana. Käytössä olevien lohkojen määrään tehdyt muutokset ja sen myötä koneen työleveyteen, kun rajan kartoitusprosessi on käynnistetty saa aikaan rajan määrän kartoituksen kaikkien ohjelmoitujen lohkojen ulkopuolella - ei välttämättä ne lohkot jotka on kytketty päälle määrättyssä kohdassa rajakierroksen ajon aikana.

Kun tehdään karttaa rajasta, kun jokin puomiston lohkoista on kytketty pois päältä on välttämätöntä kytkeä BoomPilot käsikäytölle  ja kytkeä PÄÄLLE Master ja Puomiston kytkimet kaikille käytössä oleville lohkoille rajakierroksen ajon aikana. Kun rajakierros on valmis, voidaan puomiston kytkimet kytkeä POIS PÄÄLTÄ, Master-kytkin jää PÄÄLLE, BoomPilot voidaan palauttaa automatiikalle  ja AutoSectionControl'ia voidaan käyttää.

Huom.: Jos rajakartoitus on tehty osa lohkoista taitettuna, voi olla tarpeen käyttää A+ HIVUTUS merkkiä  ajolinjalla oikeaan kohtaan peräkkäisiä ajokertoja varten pellolla.

Kuva 8-30: Raja-ajo käynnissä



Kuva 8-31: Päätä raja-ajo – suora ajolinja aloituskohtaan




Kuva 8-32: Päätä raja-ajo – siirry aloituskohtaan



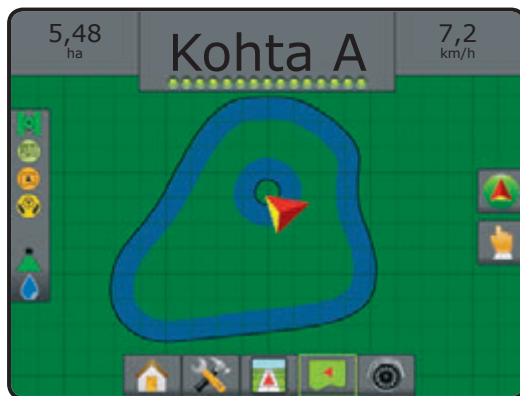
Kuva 8-33: Tallenna raja



Käytä PERUUTA RAJA merkkiä  uuden pellon reunamerkinnän peruttamiseksi ja palaa edelliseen rajaan (jos tehty).

Yhden tai useamman sisäpuolisen rajan tekemiseksi noudatetaan samoja vaiheita kuin ensimmäisen rajan kohdalla.

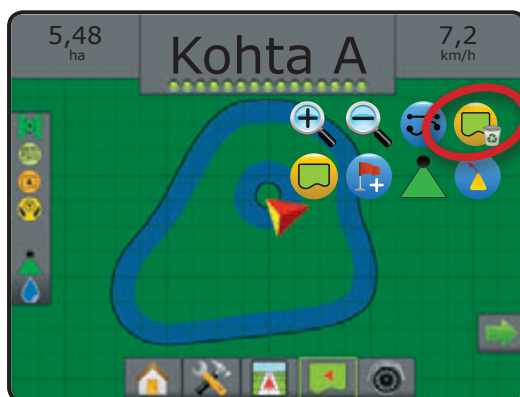
Kuva 8-34: Sisäisen rajan lisääminen





Kun tehdään ulkoista tai aloitusrajaa, rajaviiva tulee olemaan uloimman puomiston lohkon ulkopuolella. Kun tehdään sisempää tai lisärajaa, rajaviiva tulee olemaan sisemmän puomiston lohkon sisäpuolella.

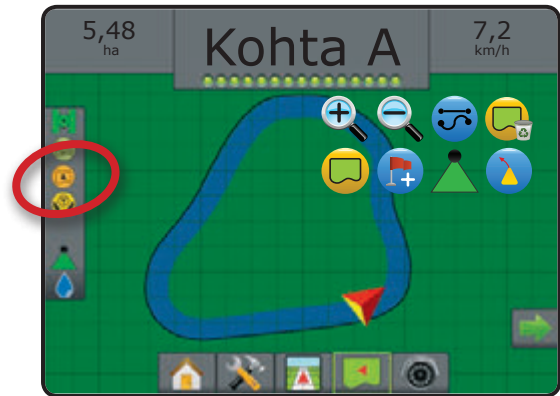
Käytä RAJAN POISTO merkkiä  nykyisen tehtävän kaikkien peltorajojen poistamiseen.

Kuva 8-35: Päätä raja-ajo – siirry aloituskohtaan



Riippuen sijainnistasi, näkyy rajan RAJAN SISÄPUOLELLA merkki  tai rajan RAJAN ULKOPUOLELLA merkki  tilapalkissa kun raja on määritelty.

Kuva 8-36: Päätä raja-ajo – siirry aloituskohtaan






PALUU KOHTAAN

Paluu kohtaa tarjoaa ohjauksen takaisin määrättyyn kohtaan ajoneuvo- ja peltonäkymässä. Ajoneuvonäytössä nuoli ohjaa ajoneuvon takaisin määrättyyn kohtaan. Peltonäkymässä näytetään ainoastaan kohta.

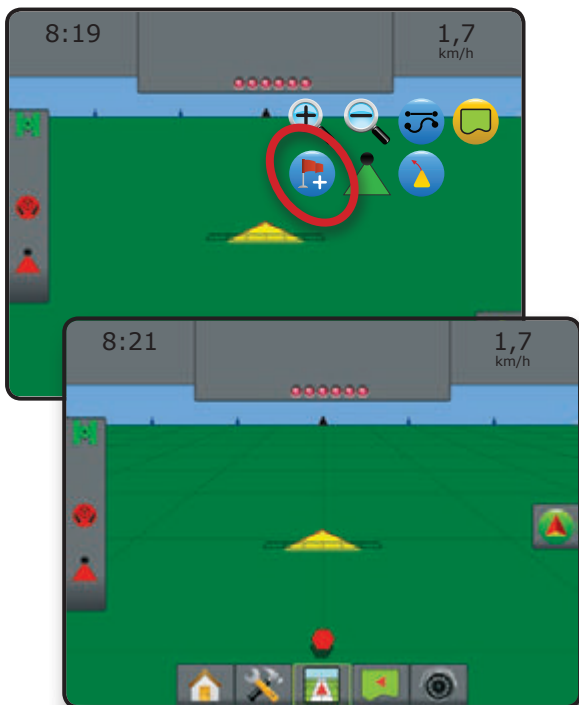
Paluu kohta on tehtäväkohtainen ja se on käytössä nykyisessä tehtävässä kunnes se peruutetaan.

Paluukohtan merkintä

Paluukohtan merkitseminen:



1. Aja haluttuun paluukohtaan .
2. Paina NAVIGOINTI JA OHJAUSVAIHTOEHTOJEN välilehteä  navigointivaihtoehtojen näyttämiseksi.
3. Paina LISÄÄ KOHTA merkkiä .

Kuva 8-37: Paluukohta on luotu - ajoneuvonäkymä



Poista paluukohta

Luodun paluukohtan poistaminen:

1. Paina NAVIGOINTI JA OHJAUSVAIHTOEHTOJEN välilehteä  navigointivaihtoehtojen näyttämiseksi.
2. Paina POISTA KOHTA merkkiä .



Kohdan poistomerkki ei ole käytettävissä kun paluu kohtaan ohjaus on käytössä.

Kuva 8-38: Poista kohta




Ohjaus paluukohtaan

Matkan ja ohjauksen näyttämiseksi luotuu paluukohtaan:

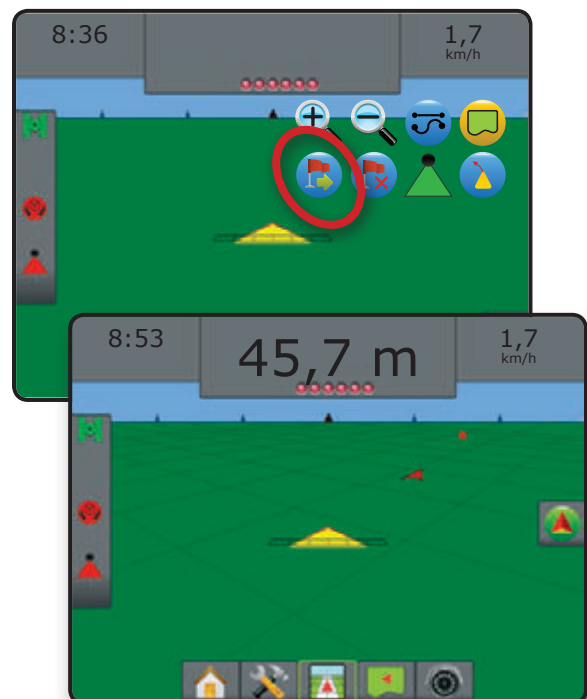
1. Paina NAVIGOINTI JA OHJAUSVAIHTOEHTOJEN välilehteä  navigointivaihtoehtojen näyttämiseksi.
2. Paina PALUU KOHTAAN merkkiä .

Näytön ohjauspalkissa alkaa näkyä etäisyystietoja nykyisestä sijainnista määrättyyn kohtaan.

Paina PERUUTA OHJAUS PALUU KOHTAAN merkkiä  matkan ja ohjauksen luotuu kohtaan poistamiseksi.

Ohjausta ei voida laskea, kun "?" näkyy ohjauspalkissa.

Kuva 8-39: Paluu kohtaan ohjaukseen - ajoneuvonäkymä



BOOMPILOT



Yksittäinen puomistolohko


Jos SmartCable'a tai Section Driver Module'a (SDM) ei ole, BoomPilot'ia käytetään kaikkien lohkon päälle ja pois päältä kytkemiseksi. Näytöllä näkyy ainoastaan yksi puomiston lohko ja tilapalkissa ei näy merkkiä.

HUOM: Jos SmartCable tai Section Driver Module (SDM) on käytössä, katso lisätietoja kohdista SmartCable tai SDM Section.

Vain yksikkö

Sovelluksen päälle ja pois päältä kytkentä yksiköllä:

1. Paina NAVIGOINTI JA OHJAUSVAIHTOEHTOJEN välilehteä  navigointivaihtoehtojen näyttämiseksi.
2. Paina PUOMISTON OHJAUS MERKKIÄ .

HUOM: GPS ei ole käytettävissä, kun puomiston ohjauksen merkki on harmaa .

Alueilla, joilla sovellusta ei tarvita:


1. Paina BOOMPILOT merkkiä .

Paina BOOMPILOT merkkiä  uudelleen sovelluksen käyttöön ottamiseksi.

Kuva 8-40: Kaikki puomiston lohkot pois päältä/päälle - ei SDM



Lisävarusteena saatavalla käytön on/off -kytkimellä BoomPilot voidaan ohittaa käyttämällä on/off kytkintä (lisävar.).

HUOM: Jos käytön on/off -kytkin on asennossa "on", koko lohko otetaan käyttöön ja BOOMPILOT merkillä  ei ole merkitystä.

Käytön on/off -kytkimen käyttö

Sovelluksen päälle kytkentä käytön on/off -kytkimellä:



1. Käännä käytön on/off -kytkin asentoon "on".

Sovelluksen pois päältä kytkentä käytön on/off -kytkimellä:

1. Käännä käytön on/off -kytkin asentoon "off".

Yksikön käyttö

Sovelluksen päälle ja pois päältä kytkentä yksiköllä:

1. Käytön on/off -kytkimen pitää olla "off" -asennossa.
2. Paina NAVIGOINTI JA OHJAUSVAIHTOEHTOJEN välilehteä  navigointivaihtoehtojen näyttämiseksi.
3. Paina PUOMISTON OHJAUS MERKKIÄ .




HUOM: GPS ei ole käytettävissä, kun puomiston ohjauksen merkki on harmaa .

Alueilla, joilla sovellusta ei tarvita:



1. Paina BOOMPILOT merkkiä .

Paina BOOMPILOT merkkiä  sovelluksen uudelleen käyttöön ottamiseksi.

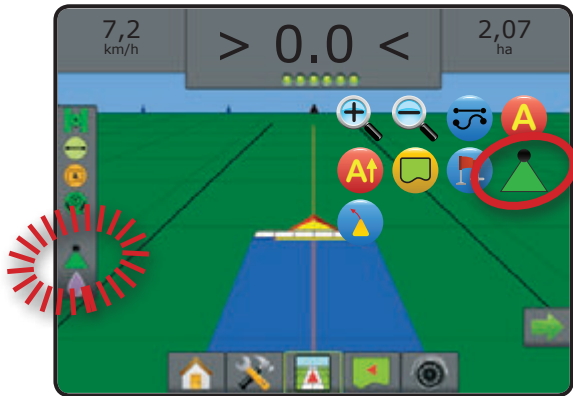
SmartCable tai lohkon ohjausmoduulin asetus

Jos SmartCable tai lohkon ohjausmoduuli (SDM) on käytössä, BoomPilot'ia käytetään automaattisen lohkohallinnan asettamiseksi off/käsi käyttöön , automaattikäyttöön  tai kaikki päälle .

HUOM: Jos SmartCablea tai lohkon ohjausmoduulia (SDM) ei ole käytettävissä, katso "Yksittäisen lohkon asetukset" esimerkin näkemiseksi.




GPS ei ole käytettävissä, kun puomiston ohjauksen merkki on harmaa . Puomiston ohjauksen tilapalkin merkki on pois päältä / käsikäyttö .

Kuva 8-41: Automaattisesti Täyden työlevyden toiminnolle






Vain yksikkö

BoomPilot vaihtaminen automaattitoiminnolle :




1. Paina NAVIGOINTI JA OHJAUSVAIHTOEHTOJEN välilehteä  navigointivaihtoehtojen näyttämiseksi.
2. Paina PUOMISTON OHJAUS MERKKIÄ .
 - ◀ Automaattikäyttö - tilapalkin merkki muuttuu vihreäksi .

Alueilla, joilla sovellusta ei tarvita:





1. Paina NAVIGOINTI JA OHJAUSVAIHTOEHTOJEN välilehteä  navigointivaihtoehtojen näyttämiseksi.
2. Paina PUOMISTON OHJAUS MERKKIÄ .
 - ◀ Pois päältä/käsi käyttö - tilapalkin merkki muuttuu punaiseksi .

Paina BOOMPILOT merkkiä  uudelleen sovelluksen käyttöön ottamiseksi.



Kaikkien lohkojen päälle kytkemiseksi :




1. Paina NAVIGOINTI JA OHJAUSVAIHTOEHTOJEN välilehteä  navigointivaihtoehtojen näyttämiseksi.
2. Paina PUOMISTON OHJAUS merkkiä  ja pidä painettuna.
 - ◀ Kaikki käytössä - Tilapalkin merkki muuttuu keltaiseksi .

SprayRover 570 Boompilot kytkinasetukset




BoomPilot (ABSC) -järjestelmä	Ruisk.määrän säätö		RC sisäisellä SDM		Käyttökytkin	 
	Master	Lohkokytkimet	Master	Lohkokytkimet		
Automaattitoiminto	On	Off	On	On	Off	
Käsi käyttö	On	On	On	On	Off	

Määrän säätö tai kytkentäkotelon

BoomPilot'in vaihtamiseksi off/käsi käyttöön  ja automaattikäyttöön  välillä, kun järjestelmään kuuluu määrän säätö tai kytkentäkotelon:


1. Käännä määrän säätöyksikön pääkytkin asentoon "On". Puomiston yksittäiset lohkokytkimet pidetään asennossa "Off".
2. Paina NAVIGOINTI JA OHJAUSVAIHTOEHTOJEN välilehteä  navigointivaihtoehtojen näyttämiseksi.
3. Paina PUOMISTON OHJAUS MERKKIÄ .
 - ◀ Automaattikäyttö - tilapalkin merkki muuttuu vihreäksi .

Alueilla, joilla sovellusta ei tarvita:


1. Paina NAVIGOINTI JA OHJAUSVAIHTOEHTOJEN välilehteä  navigointivaihtoehtojen näyttämiseksi.
2. Paina PUOMISTON OHJAUS MERKKIÄ .
 - ◀ Pois päältä/käsi käyttö - tilapalkin merkki muuttuu punaiseksi .




Paina BOOMPILOT merkkiä  uudelleen sovelluksen käyttöön ottamiseksi.

TAI

1. kytke määrän säädön pääkytkin "pois päältä" käsin, lohkojen käytön lopettamiseksi.
 - ◀ Pois päältä/käsi käyttö - tilapalkin merkki muuttuu punaiseksi .

Käännä pääkytkin asentoon "On" työn jatkamiseksi.

Kaikkien lohkojen päälle kytkemiseksi :

1. Paina NAVIGOINTI JA OHJAUSVAIHTOEHTOJEN välilehteä  navigointivaihtoehtojen näyttämiseksi.
2. Paina PUOMISTON OHJAUS merkkiä  ja pidä painettuna.
 - ◀ Kaikki käytössä - Tilapalkin merkki muuttuu keltaiseksi .

Määrän säätö sisäisellä lohkon ohjausmoduulilla

Kun käytetään määrän säätöä sisäisellä lohkon ohjausmoduulilla, pitää pääkytkimen ja puomiston lohkokytkinten olla asennossa "On".





Käytön on/off kytkin

Kun asennettu, pitää käytön on/off kytkimen olla "off" asennossa kaikilla asetustoiminnoilla.

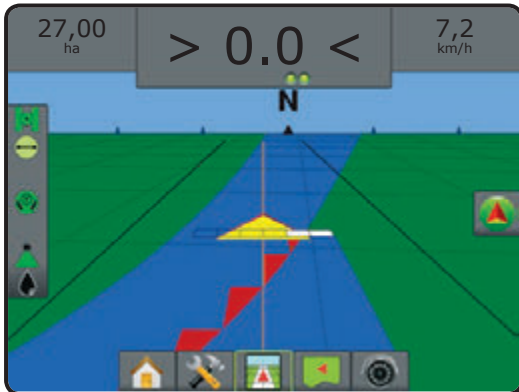
SUURENNA/PIENENNÄ

Ajoneuvonäkymä

Suurennos/pienennys & perspektiivi käytetään näkymäkorkeuden tai perspektiivin säätämiseen suhteessa horisonttiin, ajoneuvonäkymästä lintuperspektiiviksi.





- Suurennos   muuttaa näkymän ajoneuvonäkymäksi, jossa on kompassi horisontissa
- Pienennys   muuttaa näkymän lintuperspektiiviksi

Kuva 8-42: Suurenn/pienennä



Peltonäkymä


Suurennosta/pienennystä käytetään näytöllä näkyvän alueen koon säätämiseksi.






- Suurentaminen   vähentää näytöllä näkyvää kartan alaa
- Pientäminen   lisää näytöllä näkyvää kartan alaa

PANORAAMATOIMINTO

Panoraamatoiminto mahdollistaa peltonäkymässä näytön asettamisen käsikäytöllä haluttuun asentoon. Näytön sivuasetuskohta säilytetään, kunnes maapallo-merkkiä painetaan.

Panoraamatoiminnolle ja näytön poikki siirtymiseksi:

1. Paina NÄYTÖN SÄÄDÖT välilehteä .
2. Paina

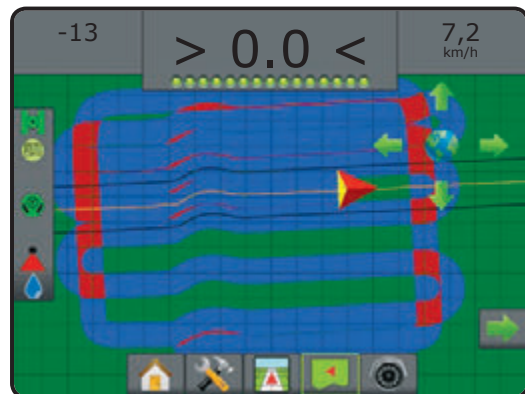
- ▶ JA VEDÄ NÄYTTÖÄ ko. suuntaan näytön näkymän siirtämiseksi.
- ▶ NUOLIA     vastaavaan suuntaan näkymän siirtämiseksi näytöllä (alas, vasemmalle, oikealle, ylös).
- ▶ MAAPALLO merkkiä  ajoneuvon keskittämiseksi näytöllä ja näytönäkymän laajentamiseksi mahdollisimman suureksi.

HUOM: Paina & pidä NUOLIA     säätöjen muuttamiseksi nopeasti.

Panoraamatoiminnon sulkemiseksi:

1. Paina SULJE TOIMINNOT välilehteä .



Kuva 8-43: Panoraamatoiminto



VALOKUVANÄKYMÄN ERITYISVALINNAT

RealView näkymäohjaus mahdollistaa suoran videokuvan näytön, tietokoneen muodostaman kuvan sijasta.

Jos videon valintamoduuli (VSM) kuuluu järjestelmään, on kaksi (2) videovaihtoehtoa käytettävissä:

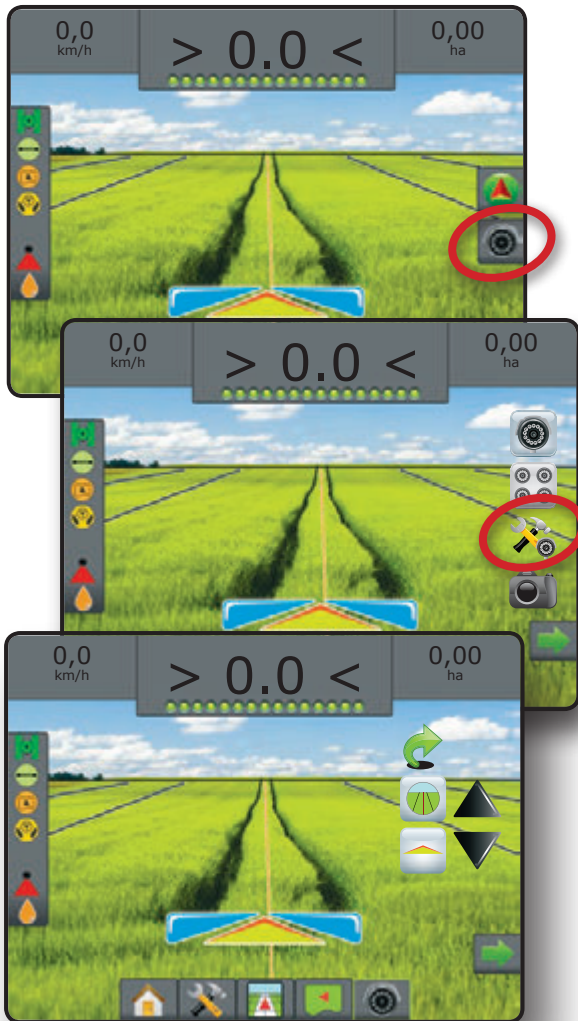
- Yksi kameranäkymä  - yksi (1) kameran syöttö kahdeksasta (8), voidaan valita vaihtamaan videosyötön näytön.
- Jaettu kameranäkymä  - yksi (1) neljän (4) kamera-syötön kahdesta (2) sarjasta (A/B/C/D tai E/F/G/H), voidaan valita jakamaan näyttö neljään erilliseen videonäyttöön osaan.

Saatavissa on myös:

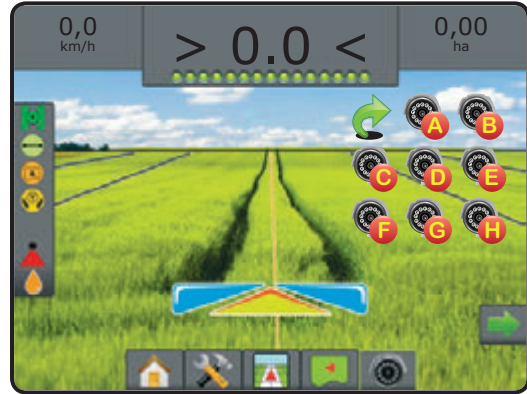
- RealView kamerakuvan kaappaus  - tallentaa nykyisen näkymän valokuvana näytön USB-muistiin

RealView-ohjauksen valinnat sisältävät myös videon avulla tapahtuvan ohjauksen, ohjauksen näytön ja kamerakuvan kaappauksen.

Kuva 8-44: RealView valinnat




Kuva 8-45: Yhden kameran valinta









Kuva 8-46: Jaetun näkymän näyttö



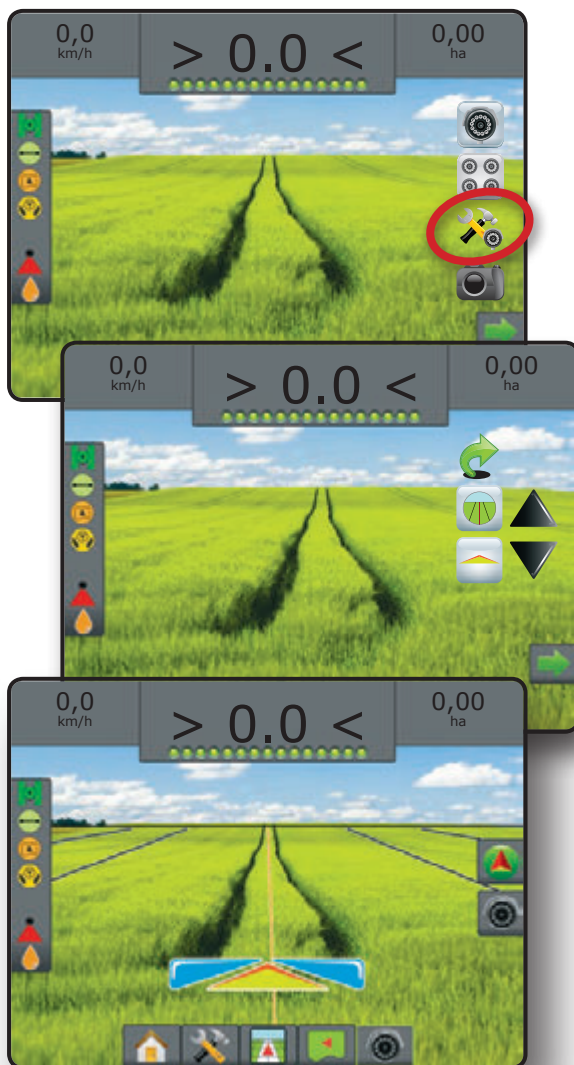
RealView asetusvalinnat

 RealView asetusvalinnoilla pääsee muihin ohjaustyökaluihin, video-ohjaus ja ohjauksen kulma-anturi mukaan lukien.

RealView valintoihin käsiksi pääsy:

1. Paina REALVIEW valintojen välilehteä  RealView valintojen näyttämiseksi
2. Paina REALVIEW OHJAUSVALINNAN välilehteä .
3. Valitse näistä:
 - ▶ Ohjaus videokuvan avulla  - asettaa 3-ulotteiset ajolinjat videokuvan päälle ohjauksen helpottamiseksi
 - ▶ Ohjauksen näyttö  - näyttää suunnan, johon ohjauspyörää on käännettävä
 - ▶ Horisonttiviivan säätö   - säätää näytössä näkyvää horisonttiviivaa ylös tai alas

Kuva 8-47: RealView asetusvalinnat






KAPPALE 9 - GPS

GPS käytetään GPS-tyyppin ja GPS-portin asettamiseen ja lisäksi GPS-tilatietojen näyttämiseen.

GPS

HUOM: Näitä asetuksia tarvitaan avustettuun/automaattiohjaukseen *Kuva 9-1: GPS*

sekä kallistusanturin toimintaan, kuten myös laitteen oikean toiminnan varmistamiseksi.

1. Paina ASETUSTEN sivuvälilehteä .
2. Paina **GPS**.
3. Valitse näistä:
 - ▶ GPS tyyppi – hyväksyy GPS-lähteen lähetykset
 - ▶ GPS-portti – asettaa (D)GPS tiedonsiirtoportin
 - ▶ GPS'n tilatiedot – näyttää GGA/VTG (tiedon määrä), satelliittien määrä, HDOP, PRN, GGA laadun, GPS vastaanottimen, vastaanotinversion ja UTM-vyöhykkeen tiedot
 - ▶ Ohjelma – sallii suoran GPS vastaanottimen ohjelmoinnin komentolinjan rajapinnan kautta
 - ▶ PRN – valitsee SBAS PRN'n joka toimittaa GNSS signaalikorjaustiedot
 - ▶ Vaihtele PRN – kun PRN ei ole automaattinen, toinen vaihtoehto SBAS PRN tarjoaa toisen sarjan GNSS signaalin korjaustietoja
4. Paina PALAUTUS nuolta  tai ASETUKSET näppäintä  pääasetusnäytölle palaamiseksi.

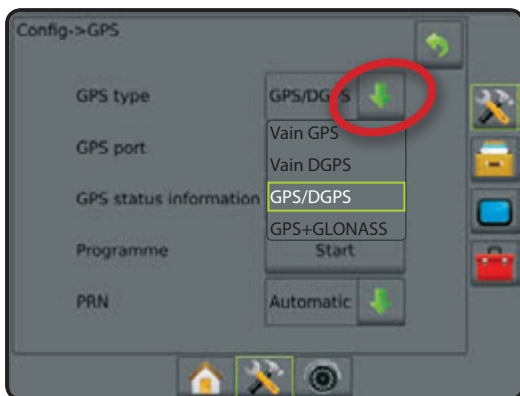


GPS tyyppi

GPS-tyyppiä voidaan muokata hyväksymään GPS-lähteen (vain korjaamattomia signaaleja), DGPS lähteen lähetykset (vain differensiaalikorjatut signaalit), tai molemmat signaalityypit.

1. Paina nuoli ALAS ▼ vaihtoehtojen hakemiseksi.
2. Valitse:
 - ▶ Vain GPS – korjaamattomat signaalit
 - ▶ Vain DGPS – differentiaalikorjatut signaalit
 - ▶ GPS/DGPS – molemmat signaalityypit
 - ▶ GPS+GLONASS – sekä GPS että GLONASS järjestelmien korjaamattomat signaalit

Kuva 9-2: GPS tyyppi



HUOM: Kun "GPS+GLONASS" on valittu, ei PRN ole käytettävissä tai näytettävissä näytöllä.

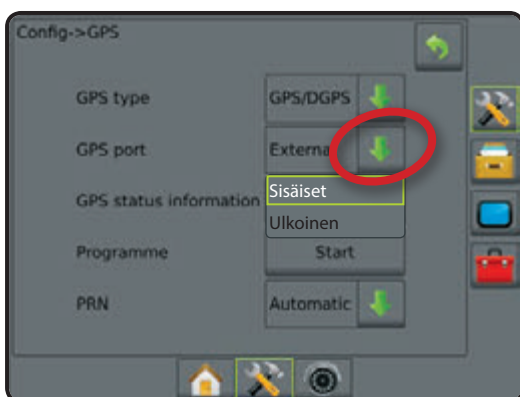
GPS portti

COM-portti voidaan asettaa "Sisäiseksi" sisäisen (D)GPS (jos asennettu) käyttämiseksi ja lähettämiseen, tai "Ulkoiseksi" ulkoisen DGPS-tiedon vastaanottamiseen.

1. Paina nuoli ALAS ▼ vaihtoehtojen hakemiseksi.
2. Valitse:
 - ▶ Sisäinen – käytä sisäistä (D)GPS (jos asenn.) ja lähetyksen ulos
 - ▶ Ulkoinen – vastaanota ulkoista (D)GPS tietoa

HUOM: Jos käytetään GPS-signaalia, kuten Omnistar HP/XP tai RTK vaativat ne, että GPS-portti asetetaan Ulkoiselle.

Kuva 9-3: GPS portti



Ulkaisen vastaanottimen vähimmäisasetusten vaatimukset

Ennen kuin SprayRover 570 yhdistää ja toimii ulkoisen GPS-vastaanottimen kanssa, on nämä minimiasetusvaatimukset täyttyttävä.

Sarjaporttiasetukset

Baudimäärä:	19 200
Tietobittien määrä:	8
Pariteetti:	Ei mitään
Pysäytysbittien määrä:	1

Sarjaportin liitosvaatimukset

9 napainen urosliitin RS-232 sarjakaapelissa

HUOM: Voi vaatia nollamodeemin muuntimen, riippuen vastaanottimen liittimestä.

NMEA polut

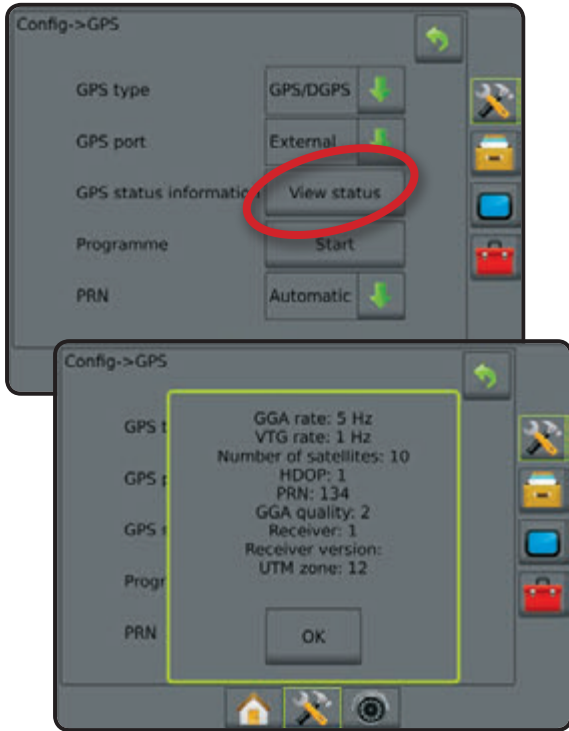
GGA	5 Hz
Lisävaruste-VTG	5 Hz, 2 Hz, Off
ZDA	0,2 Hz

GPS tilatiedot

GPS-tila näyttää pikakuvan nykyisestä GPS-tilan tiedoista.

1. Paina **Näytä tila**.
 2. Näytä tiedot, mukaan lukien:
 - ◀ GGA/VTG (tiedon määrät) – GPS sijaintien määrä sekunnissa.
 - ◀ Satell. määrä – näkyvissä olevien GPS satelliittien määrä (DGPS vaatii vähintään neljä satelliittia)
 - ◀ HDOP – satelliitin geom. voimakkuuden mitta vaakatasossa. HDOP-arvo, joka alittaa 2 on suositeltava.
 - ◀ PRN – nykyisen DGPS satelliitin tunnus
 - ◀ GGA laatu – GPS signaalin nykyinen laatuindikaattori (katso GGA taulukko)
 - ◀ Vastaanotin – nykyinen vastaanottimen virtamerkki
 - ◀ Vastaanottimen versio – vastaanottimeen asennettu ohjelmistoversio
 - ◀ UTM vyöhyke – nykyinen sijaintivyöhyke
 3. Paina **OK** GPS-asetusnäytölle palaamiseksi
- HUOM: Ellei GPS-signaalia ole saatavilla, ovat kaikki kohteet "pois käytöstä"

Kuva 9-4: GPS tilatiedot



Ohjausnäyttöjen GPS-tilatiedot

GPS tila näyttää tietoja tiedon määrästä, näkyvissä olevien satelliittien määrästä sekä sat. laadusta ja tunnistamisesta.

1. Paina GPS TILA MERKKIÄ :



GGA-vaatimukset

Jotta voidaan käyttää erilaisia signaalityyppejä, voi vaadittava GGA-laatu vaihdella. Katso vaatimukset alla olevasta taulukosta.

Huolto	Osoitin	Tarkkuus
Vain GPS	1	<3 m
WAAS/EGNOS/valomajakka	2	<1 m
RTK	4	4 cm
Omnistar HP/XP	5	10 cm
Liu'u/Poista ajolinja	9	<1 m

Ohjelmointivastaanotin

Ohjelma sallii suoran GPS vastaanottimen ohjelmoinnin komentolinjan rajapinnan kautta. Tämä ominaisuus on ainoastaan Hardi huoltoa varten. Käytä omalla riskillä!


1. Paina **Käynnistä**.
2. Säädä ohjelmointi tarpeen mukaan.

Kuva 9-5: Ohjelmointivastaanotin

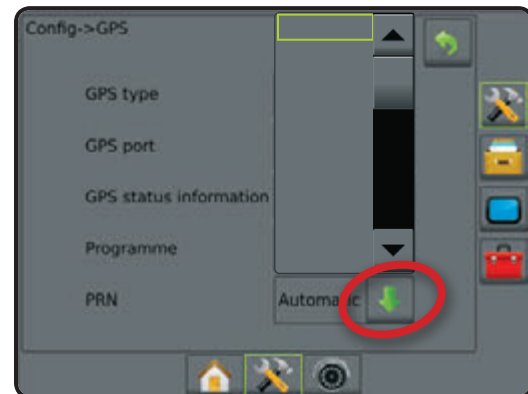


PRN

PRN valitsee SBAS PRN'n, joka toimittaa GNSS signaalikorjaustiedot.

1. Paina nuoli ALAS  vaihtoehtojen hakemiseksi.
2. Valitse:
 - ▶ Automaattinen – automaattinen PRN valinta
 - ▶ Numero – ota yhteys paikalliseen jälleenmyyjään koskien käyttöpaikkasi numeroa

Kuva 9-6: PRN

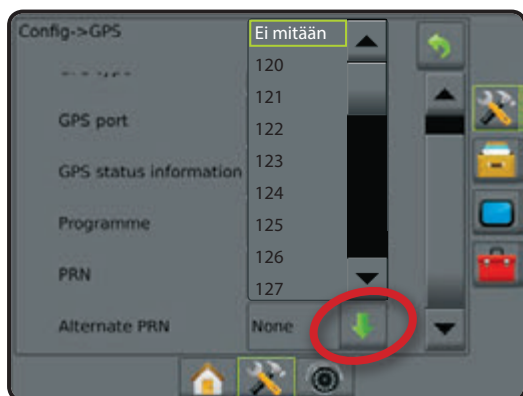


Vaihda PRN

Kun PRN ei ole automaattinen, toinen vaihtoehto SBAS PRN tarjoaa toisen sarjan GNSS signaalin korjaustietoja.

1. Paina nuoli ALAS ↓ vaihtoehtojen hakemiseksi.
2. Valitse:
 - ▶ Ei mitään – ei vaihtoehtoista PRN numeroa
 - ▶ Numero – ota yhteys paikalliseen jälleenmyyjään koskien käyttöpaikkasi numeroa

Kuva 9-7: Vaihda PRN



PRN ei näytetty

Kun GPS-tyyppi on asetettu "GPS+GLONASS", eivät PRN-vaihtoehdot ole käytettävissä, eikä niitä näytetä näytössä.

Kuva 9-8: PRN



KAPPALE 10 - TYÖKONEEN ASETUKSET

Työkoneasetusta käytetään erilaisten, suoraan ajoon, levitysajoon tai porrastettuun ajoon liittyvien asetusten luomiseksi.

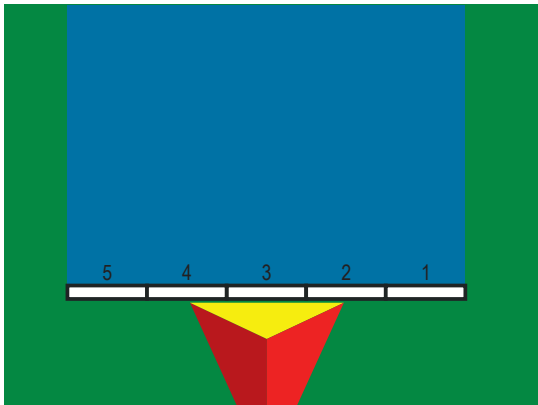
Asetukset vaihtelevat riippuen siitä, ovatko SmartCable tai lohkon käyttömoduuli (SDM) käytettävissä.

Työkonetyyppi

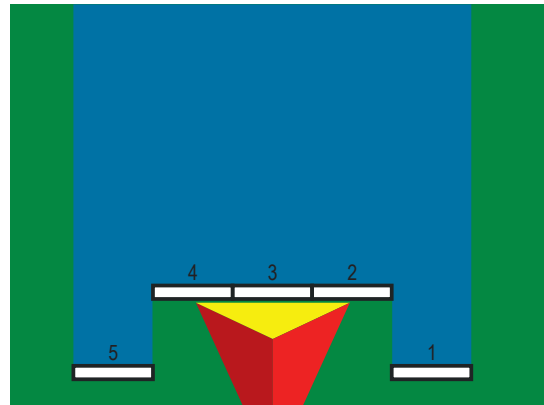
Työkonetyyppi valitsee ruiskutuksen ajolinjat, jotka lähinnä vastaavat käytössäsi olevaa järjestelmää.

- Suoraan ajon toiminnolla – puomiston lohkoille ei ole määritelty pituutta ja ne ovat rivissä kiinteällä etäisyydellä antennista
- Levitystoiminnolla – virtuaalinen viiva luodaan levityslautasista, joista levity lohko tai -lohkojen pituus voi vaihdella ja ne voivat olla eri etäisyyksillä viivasta
- Porrastetulla toiminnolla – virtuaalinen viiva luodaan lohkon 1 mukaan, joista levity lohkoilla tai -lohkoilla ei ole pituutta ja ne voivat olla eri etäisyyksillä antennista

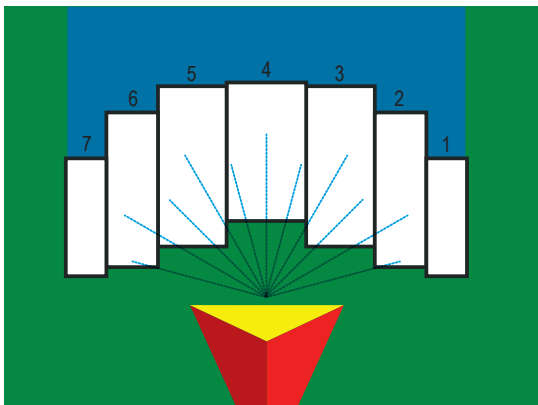
Kuva 10-1: Työkonetyyppi - suora



Kuva 10-3: Työkonetyyppi - porrastettu



Kuva 10-2: Työkonetyyppi - levitin



Lohkojen määrä

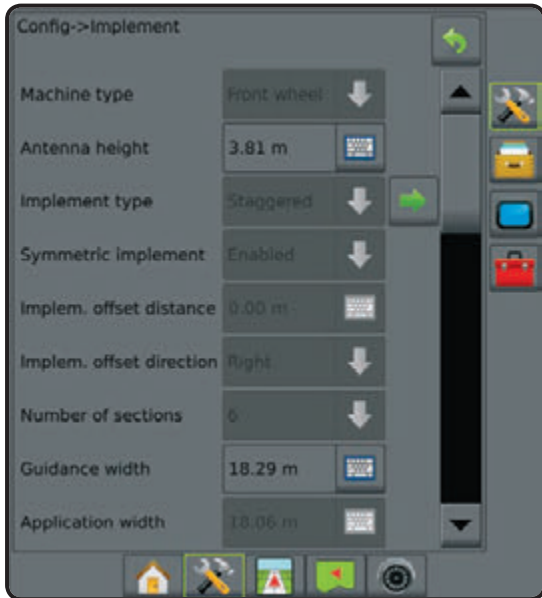
Lohkot on numeroitu vasemmalta oikealle kun katsotaan koneen käyttösuuntaan.

PERUSNÄYTÖN KÄYTTÖ

Ei käytettävissä olevat vaihtoehdot käytön aikana

Kun tehtävä on käynnissä, jotkut asetusvaihtoehdot eivät ole käytettävissä. Katso laitteen asetustoiminnon valikkorakennekartasta mitkä vaihtoehdot eivät ole käytettävissä.

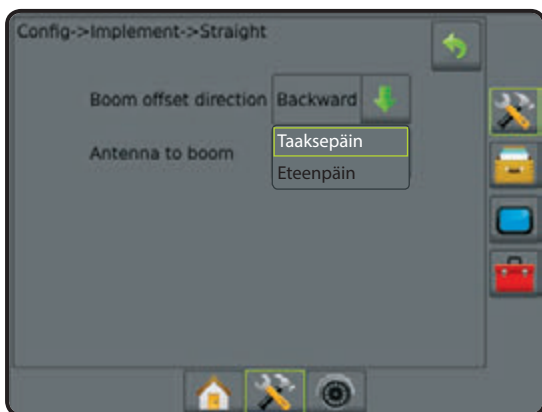
Kuva 10-4: Esimerkkejä ei käytettävissä olevista vaihtoehdoista tehtävän aikana



Alasvetovalikon valinnat

Paina nuoli ALAS ↓ vaihtoehtojen valitsemiseksi. Käytä nuolia YLÖS/ALAS ▲ ▼ tai siirry tarpeen vaatiessa palkilla laajennettua luetteloa selattaessa. Valitse sopiva vaihtoehto. Luettelon sulkemiseksi ilman vaihtoehdon valintaa, paina näyttöä missä kohdassa tahansa alasvetovalikon ulkopuolella.

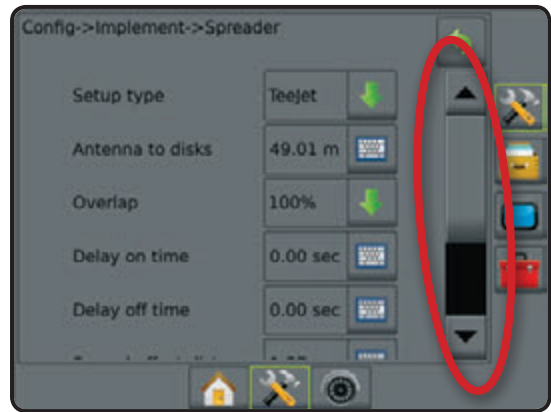
Kuva 10-5: Alasvetovalikon esimerkki



Näyttöjen selaaminen

Joissakin näytöissä on tietoja tai vaihtoehtoja, jotka näkyvät nykyisen näytön ulkopuolella. Käytä nuolia YLÖS/ALAS ▲ ▼ tai siirry palkilla lisävaihtoehtojen tai tällä hetkellä näkymättömien tietojen näyttämiseksi.

Kuva 10-6: Näytön selaamisen esimerkki

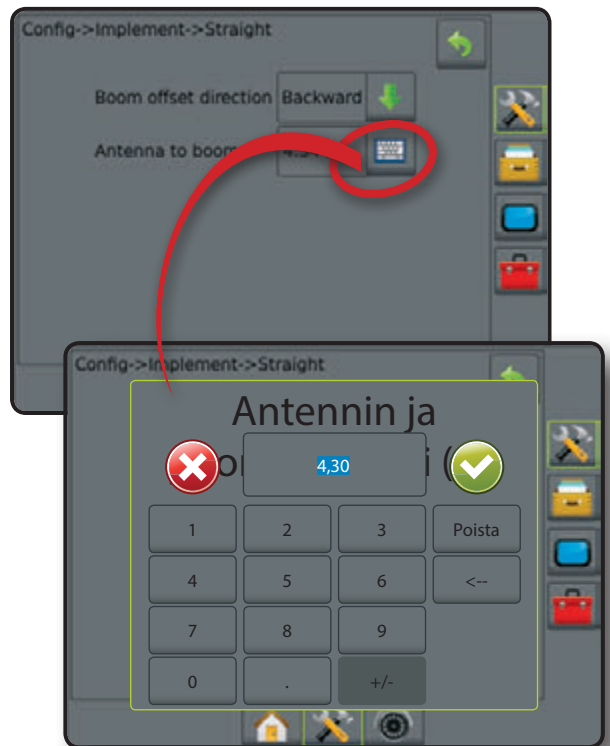


Näppäinnäyttö

Paina NÄPPÄIMISTÖN merkkiä [Keypad]. Käytä numeronäppäimistöä arvon syöttämiseksi.

Paina HYVÄKSY merkkiä [OK] asetusten tallentamiseksi tai PERUUTA merkkiä [Cancel] näppäimistöä näytöltä poistumiseksi ilman tallennusta.



Kuva 10-7: Näppäimistöesimerkki



YKSITTÄISEN LOHKON ASETUKSET

Yksittäisten lohkojen asetukset ovat käytettävissä kun SmartCable tai lohkon käyttömoduuli (SDM) ei kuulu järjestelmään. Koko puomistoa tai purkualuetta pidetään yhtenä lohkona.

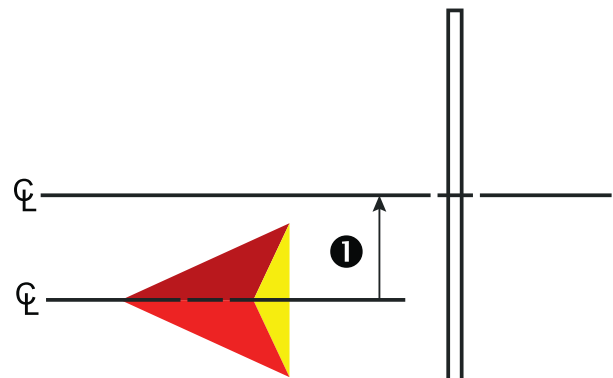
HUOM: Jos SmartCable tai lohkon ohjausmoduuli (SDM) on käytettävissä, katso "SmartCable tai SDM asetukset" asetusvaiheiden toteamiseksi.

1. Paina ASETUSTEN sivuvälilehteä .
2. Press **työkone**.
3. Valitse näistä:
 - ▶ Koneen tyyppi – käytetään valitsemaan konetyyppi, joka eniten muistuttaa omaa konettasi.
 - ▶ GPS-antennin korkeus - käytetään antennin korkeuden mittaamiseksi maan pinnasta. Säätväli on 0,0 - 10,0 metriä.
 - ▶ Työkoneen tyyppi – käytetään lohkojen sijoituksen valitsemiseen levitettävän tuotteen mukaan.
 - ▶ Työkoneen sivusiirron etäisyys ① – käytetään koneen keskiviivan ja työkoneen keskiviivan välin syöttämiseen. Säätväli on 0 - 10,0 metriä.
HUOM: Tarkemmat säätöohjeet ovat tämän käyttöohjeen kappaleessa Työkoneen sivusiirto.
 - ▶ Työkoneen sivusiirron suunta ① – koneen keskiviivan suunta vetokoneen keskiviivasta, kun katsotaan vetokoneen ajosuunnassa eteenpäin
 - ▶ Ohjausleveys – käytetään ohjauslinjojen välin syöttämiseen. Säätväli on 1,0 - 75,0 metriä.
 - ▶ Levitysleveys [suora puomisto] – käytetään työkoneen kokonaisleveyden syöttämiseen.
 - ▶ Puomiston leveys [levittävä työkone] – käytetään työkoneen kokonaisleveyden syöttämiseen.
 - ▶ Käsitellyn alueen hälytys – käytetään hälytyksen luomiseksi, jolla annetaan merkki käsitellylle alueelle ajettaessa tai siltä poistuttaessa
 - ▶ Käsitellyn alueelta poistumishälytys - kun käsitellyn alueen hälytys on käytössä, käytetään käsitellyltä alueelta poistumisajan asettamiseen, jolloin hälytys kuuluu. Säätväli on 0 - 10 sekuntia.
 - ▶ Käsitellyn alueelle saapumishälytys - kun käsitellyn alueen hälytys on käytössä, käytetään käsitellylle alueelta saapumisajan asettamiseen, jolloin hälytys kuuluu. Säätväli on 0 - 10 sekuntia.
4. Paina seuraavan sivun nuolta  valitun työkoneen tyyppivaihtoehtojen asettamiseksi.




Kuva 10-8: Työkone - yksi lohko

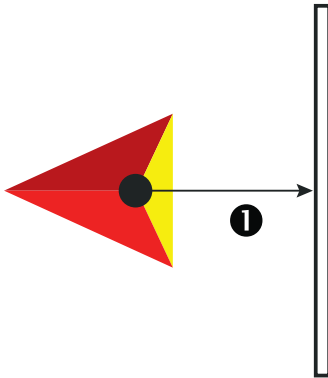


Kuva 10-9: Työkoneen sivusiirron etäisyys ja suunta

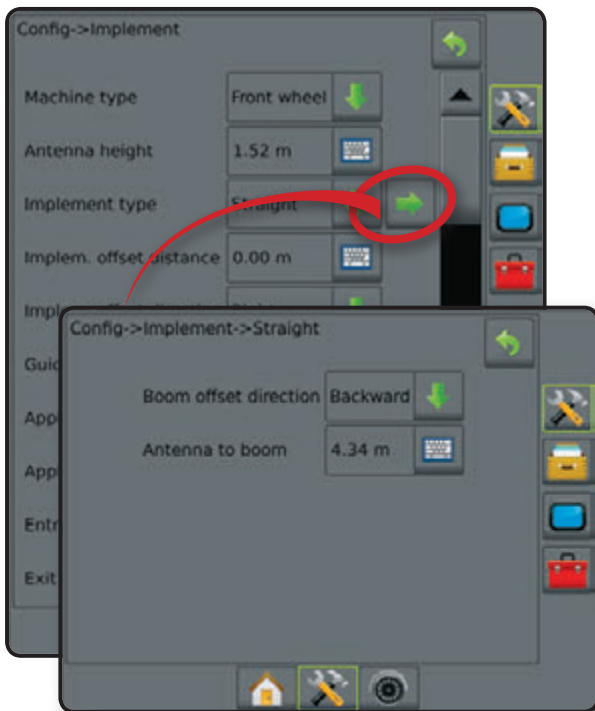


Suora puomisto




1. Valitse **suora** työkonetyyppi työkonenäytössä.
2. Paina SEURAAVA SIVU nuolta .
3. Valitse näistä:
 - ▶ Puomiston sivusiirron suunta - käytetään valitsemaan jos puomisto sijaitsee GPS-antennin etupuolella vai takana, kun ajoneuvo kulkee eteenpäin
 - ▶ Antennin ja puomiston välinen etäisyys ① – käytetään etäisyyden syöttämiseksi GPS-antennista puomistoon. Säätoväli on 0,0 - 50,0 metriä.
4. Paina PALAUTUS nuolta  työkonenäyttöön palaamiseksi tai ASETUKSET näppäintä  pääasetusnäytölle palaamiseksi.

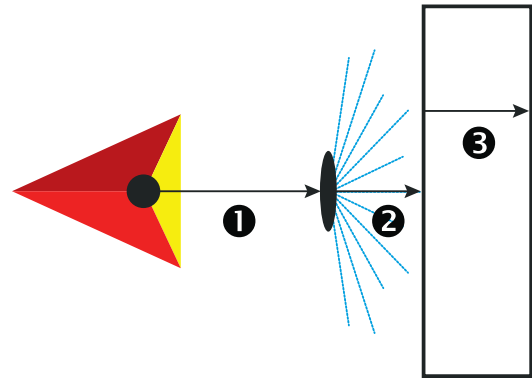


Kuva 10-10: Työkoneen asetusvalinta on suora puomisto

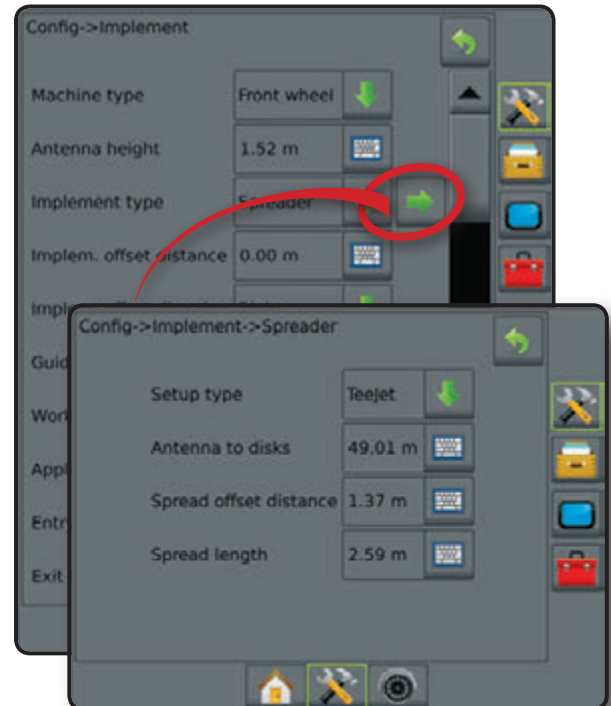


Hardi-ruiskun työkonetyyppi

1. Valitse **levitys** työkonetyyppi työkonenäytössä.
2. Paina SEURAAVA SIVU nuolta .
3. Valitse näistä:
 - ▶ Asetustyyppi – käytetään **Hardi** levitystyyppin valintaan
 - ▶ Antennin ja lautasten välinen etäisyys ① – käytetään etäisyyden syöttämiseksi GPS-antennista levitinjärjestelmään. Säätoväli on 0,0 - 50,0 metriä.
 - ▶ Levityksen sivusiirtoväli ② – käytetään levitysjärjestelmän ja levitettävän materiaalin todellisen levityskohdan välin syöttämiseen. Säätoväli on 0,0 - 75,0 metriä.
 - ▶ Levityspituus ③ – käytetään lohkon levityspituuden syöttämiseen. Säätoväli on 0,0 - 75,0 metriä.
4. Paina PALAUTUS nuolta  työkonenäyttöön palaamiseksi tai ASETUKSET näppäintä  pääasetusnäytölle palaamiseksi.



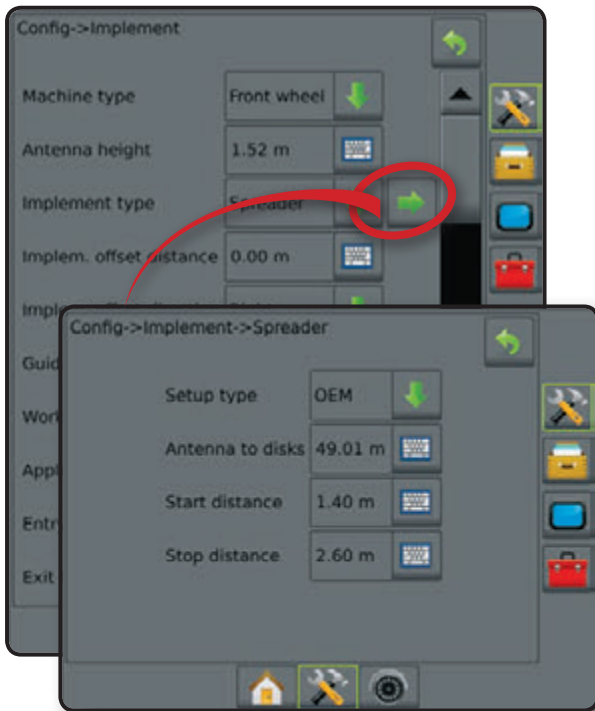
Kuva 10-11: Työkoneen asetusvalinta Hardi levitystoiminnolla



OEM-levittimen työkonetyyppi

1. Valitse **levitys** työkonetyyppi työkonenäytössä.
2. Paina SEURAAVA SIVU nuolta ➡.
3. Valitse näistä:
 - ▶ Asetustyyppi – käytetään **OEM** levitintyyppin valintaan
 - ▶ Antennin ja lautasten välinen etäisyys – käytetään etäisyyden syöttämiseksi GPS-antennista levitinjärjestelmään. Säätoväli on 0,0 - 50,0 metriä.
 - ▶ Aloitusväli – käytetään aloitusetäisyyden asettamiseen kun poistutaan käsitellyltä alueelta. Ota yhteys levittimen valmistajaan arvon varmistamiseksi.
 - ▶ Lopetusväli – käytetään lopetusetäisyyden asettamiseen kun saavutaan käsitellylle alueelle. Ota yhteys levittimen valmistajaan arvon varmistamiseksi.
4. Paina PALAUTUS nuolta ↶ työkonenäyttöön palaamiseksi tai ASETUKSET näppäintä 🛠️ pääasetusnäytölle palaamiseksi.



Kuva 10-12: Työkoneen asetusvalinta OEM levitystoiminnolla



SMARTCABLE TAI LOHKON OHJAUSMODUULIN ASETUS

SmartCable tai lohkon ohjausmoduulin asetusta käytetään kun SmartCable tai lohkon ohjausmoduuli (SDM) kuuluu järjestelmään. Puomisto tai levitysalue voidaan jakaa jopa 15 lohkokoon. Jokaisen lohkon leveys voi vaihdella ja levitintoinnolla, myös pituus voi vaihdella. Lisävaihtoehtoihin SDM yhteydessä kuuluu levityksen limitys, levityksen viive ja porrastettu toiminto.

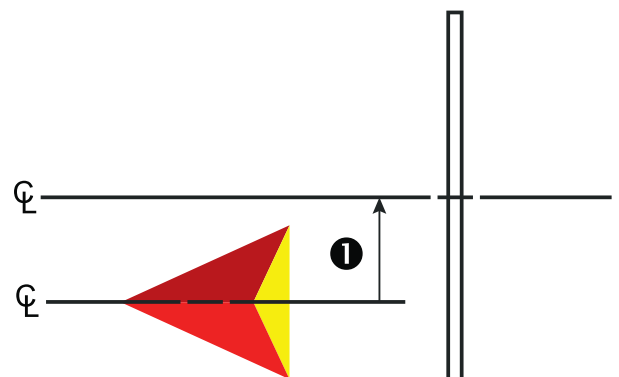
HUOM: Jos SmartCablea tai lohkon ohjausmoduulia (SDM) ei ole käytettävissä, katso "Yksittäisen lohkon asetukset" asetusvaiheiden toteamiseksi.

1. Paina ASETUSTEN sivuvälilehtä .
2. Press **työkone**.
3. Valitse näistä:
 - ▶ Koneen tyyppi – käytetään valitsemaan konetyyppi, joka eniten muistuttaa omaa konetta.
 - ▶ GPS-antennin korkeus - käytetään antennin korkeuden mittaamiseksi maan pinnasta. Säätväli on 0,0 - 10,0 metriä.
 - ▶ Työkoneen tyyppi – käytetään lohkojen sijoituksen valitsemiseen levitettävän tuotteen mukaan.
 - ▶ Symmetrinen työkone – käytetään määrittelemään, jos lohkot ovat parilliset ja sen takia niillä on sama leveys, sivusiirto ja pituus
 - ▶ Työkoneen sivusiirron etäisyys ① – käytetään koneen keskiviivan ja työkoneen keskiviivan välin syöttämiseen. Säätväli on 0 - 10,0 metriä.
HUOM: Tarkemmat säättöhojeet ovat tämän käyttöohjeen kappaleessa Työkoneen sivusiirto.
 - ▶ Työkoneen sivusiirron suunta ① – koneen keskiviivan suunta vetokoneen keskiviivasta, kun katsotaan vetokoneen ajosuunnassa eteenpäin
 - ▶ Työkoneen lohkojen lukumäärä – käytetään työkoneen lohkojen lukumäärän valintaan
 - ▶ Ohjausleveys – käytetään ohjauslinjojen välin syöttämiseen. Säätväli on 1,0 - 75,0 metriä.
 - ▶ Levitysleveys [suora tai porrastettu puomisto] – käytetään työkoneen kaikkien lohkojen kokonaisleveyden syöttämiseen. Jokainen lohko voi olla eri levyinen. Lohkot on numeroitu vasemmalta oikealle kun katsotaan koneen käyttösuuntaan. Jokaisen lohkon säätväli on 0,0 - 75,0 metriä. Kaikkien lohkojen yhteenlasketun leveyden pitää olla yli 1,0 metriä.
 - ▶ Puomiston leveys [levittävä työkone tyyppi] – käytetään työkoneen kaikkien lohkojen kokonaisleveyden syöttämiseen. Jokainen lohko voi olla eri levyinen. Lohkot on numeroitu vasemmalta oikealle kun katsotaan koneen käyttösuuntaan. Jokaisen lohkon säätväli on 0,0 - 75,0 metriä. Kaikkien lohkojen yhteenlasketun leveyden pitää olla yli 1,0 metriä.
4. Paina SEURAAVAN SIVUN nuolta  valitun työkoneen tyyppiä asetukseksi.




Kuva 10-13: Työkone - SmartCable tai lohkon ohjausmoduulin asetus

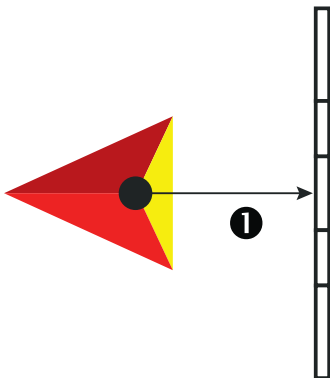


Kuva 10-14: Työkoneen sivusiirron etäisyys ja suunta

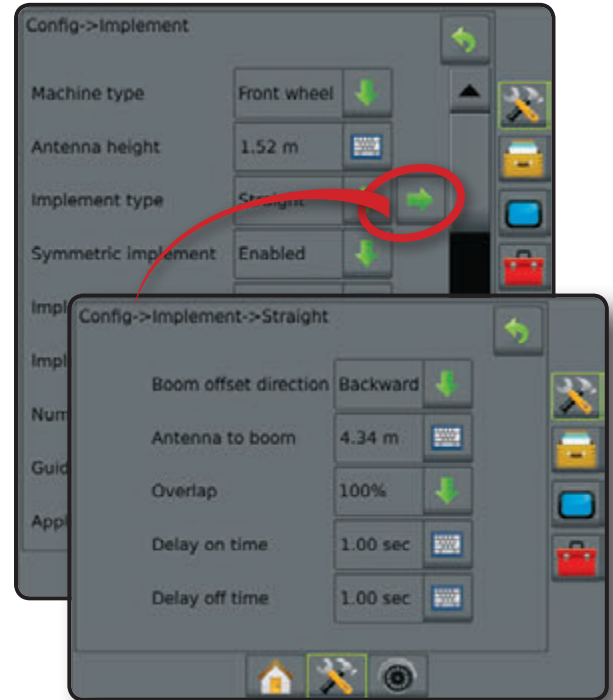


Suora puomisto

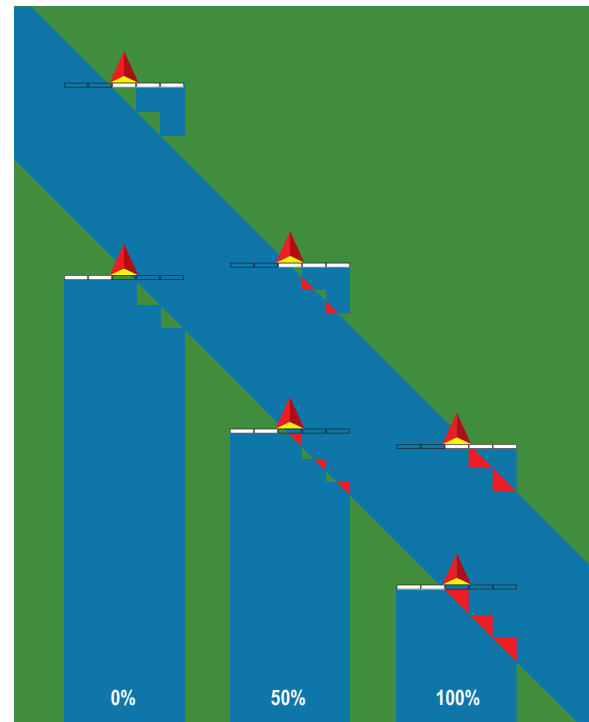
1. Valitse **suora** työkonetyyppi työkonenäytössä.
2. Paina SEURAAVA SIVU nuolta .
3. Valitse näistä:
 - ▶ Puomiston sivusiirron suunta - käytetään valitsemaan jos puomisto sijaitsee GPS-antennin etupuolella vai takana, kun ajoneuvo kulkee eteenpäin
 - ▶ Antennin ja puomiston välinen etäisyys **1** – käytetään etäisyyden syöttämiseksi GPS-antennista puomistoon. Säätväli on 0,0 - 50,0 metriä.
 - ▶ Limitys - käytetään automaattisella ohjaustoiminnolla sallitun limityksen valitsemiseen kun puomiston lohkot kytketään päälle ja pois
 - ▶ Aikaviive – käytetään ajan asettamiseen, milloin eri lohkot kytkeytyvät päälle kun saavutaan käsittelemättömälle alueelle. Jos ruiskutus kytkeytyy päälle liian aikaisin siirryttäessä käsittelemättömälle alueelle, on viivettä vähennettävä. Jos ruiskutus kytkeytyy päälle liian myöhään siirryttäessä käsittelemättömälle alueelle, on viivettä lisättävä. Säätväli on 0 - 10 sekuntia.
 - ▶ Aikaviive – käytetään ajan asettamiseen, milloin eri lohkot kytkeytyvät pois päältä kun saavutaan käsitellylle alueelle. Jos ruiskutus kytkeytyy pois päältä liian aikaisin siirryttäessä käsitellylle alueelle, on viivettä vähennettävä. Jos ruiskutus kytkeytyy pois päältä liian myöhään siirryttäessä käsitellylle alueelle, on viivettä lisättävä. Säätväli on 0 - 10 sekuntia.
4. Paina PALAUTUS nuolta  työkonenäyttöön palaamiseksi tai ASETUKSET näppäintä  pääasetusnäytölle palaamiseksi.






Kuva 10-15: Työkoneen asetusvalinta on suora puomisto

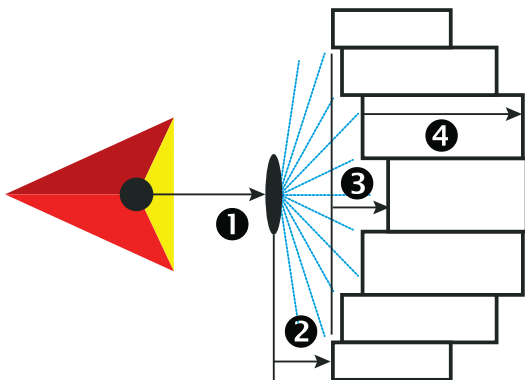


Kuva 10-16: Limitys

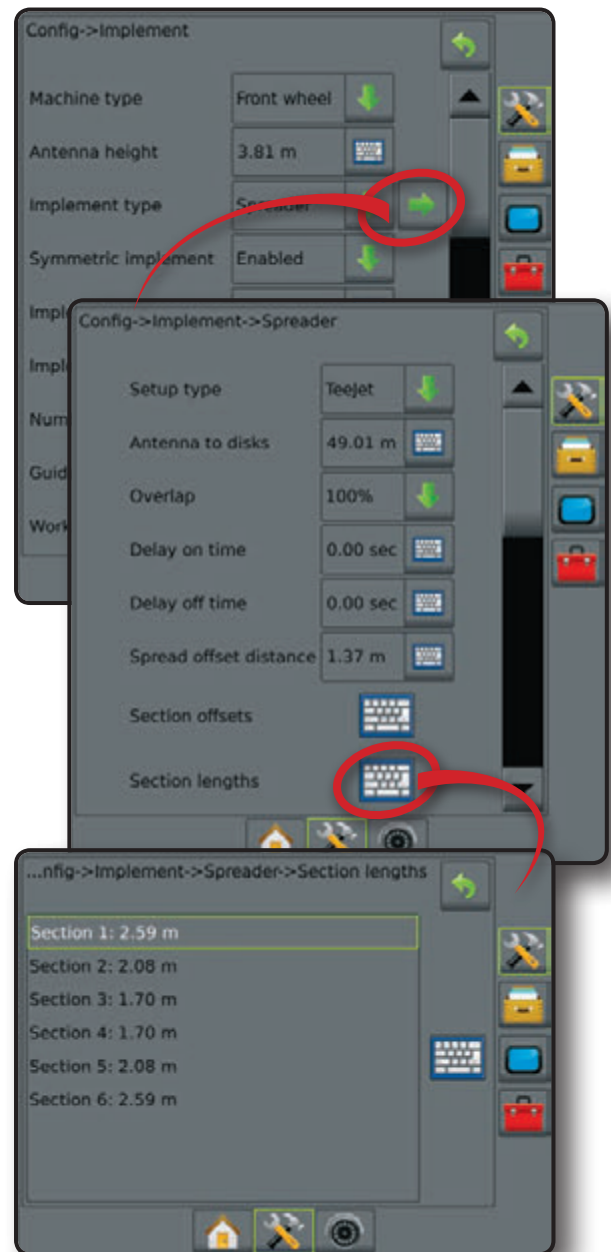


Hardi-ruiskun työkonetyyppi

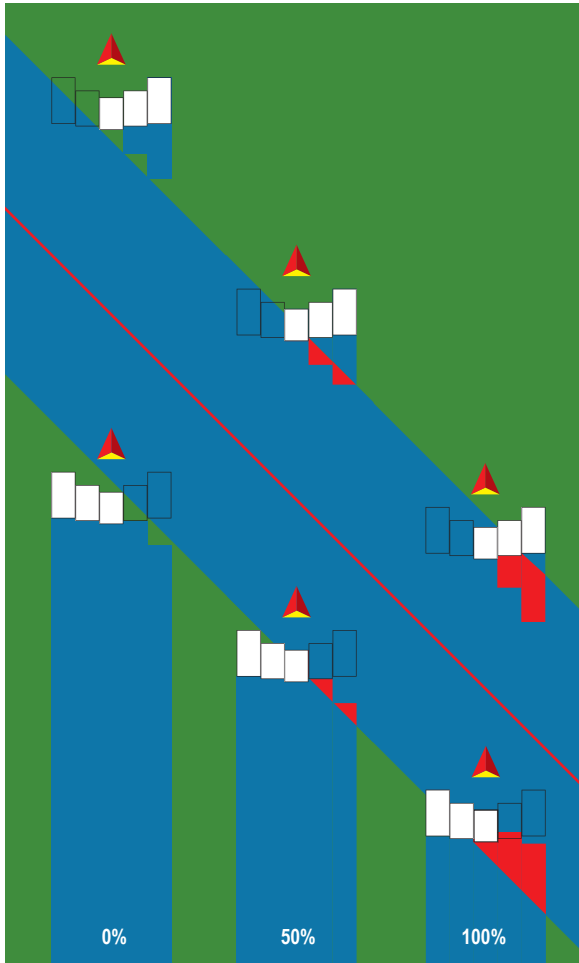
- Valitse **levitys** työkonetyyppi työkonenäytössä.
- Paina SEURAAVA SIVU nuolta .
- Valitse näistä:
 - ▶ Asetustyyppi – käytetään **Hardi** levitintyyppin valintaan
 - ▶ Antennin ja lautasten välinen etäisyys **1** – käytetään etäisyyden syöttämiseksi GPS-antennista levitinjärjestelmään. Säätoväli on 0,0 - 50,0 metriä.
 - ▶ Limitys - käytetään automaattisella ohjaustoiminnolla sallitun limityksen valitsemiseen kun puomiston lohkot kytketään päälle ja pois
 - ▶ Aikaviive – käytetään ajan asettamiseen, milloin eri lohkot kytkeytyvät päälle kun saavutaan käsittelemättömälle alueelle. Jos ruiskutus kytkeytyy päälle liian aikaisin siirryttäessä käsittelemättömälle alueelle, on viivettä vähennettävä. Jos ruiskutus kytkeytyy päälle liian myöhään siirryttäessä käsittelemättömälle alueelle, on viivettä lisättävä. Säätoväli on 0 - 10 sekuntia.
 - ▶ Aikaviive – käytetään ajan asettamiseen, milloin eri lohkot kytkeytyvät pois päältä kun saavutaan käsitellylle alueelle. Jos ruiskutus kytkeytyy pois päältä liian aikaisin siirryttäessä käsitellylle alueelle, on viivettä vähennettävä. Jos ruiskutus kytkeytyy pois päältä liian myöhään siirryttäessä käsitellylle alueelle, on viivettä lisättävä. Säätoväli on 0 - 10 sekuntia.
 - ▶ Levityksen sivusiirtoväli **2** – käytetään levitysjärjestelmän ja levitettävän materiaalin todellisen levityskohdan välin lohkon 1 kohdalla syöttämiseen. Säätoväli on 0,0 - 75,0 metriä.
 - ▶ Lohkon sivusiirto **3** – käytetään sivusiirtovälin syöttämiseen lohkon 1 kärkiosasta (levityksen sivusiirtolinja) jokaisen lohkon kärkeen. Lohko 1 on aina 0,0 metriä. Muut lohkot voivat olla eri etäisyyksillä. Lohkot on numeroitu vasemmalta oikealle kun katsotaan koneen käyttösuuntaan. Säätoväli on 0,0 - 75,0 metriä.
 - ▶ Levityspituus **4** – käytetään jokaisen lohkon levityspituuden syöttämiseen. Jokainen lohko voi olla eri pituinen. Lohkot on numeroitu vasemmalta oikealle kun katsotaan koneen käyttösuuntaan. Säätoväli on 0,0 - 75,0 metriä.
- Paina PALAUTUS nuolta  työkonenäyttöön palaamiseksi tai ASETUKSET näppäintä  pääasetusnäytölle palaamiseksi.



Kuva 10-17: Työkoneen asetusvalinta Hardi levitystoiminnolla



Kuva 10-18: Limitys



OEM-levittimen työkonetyyppi

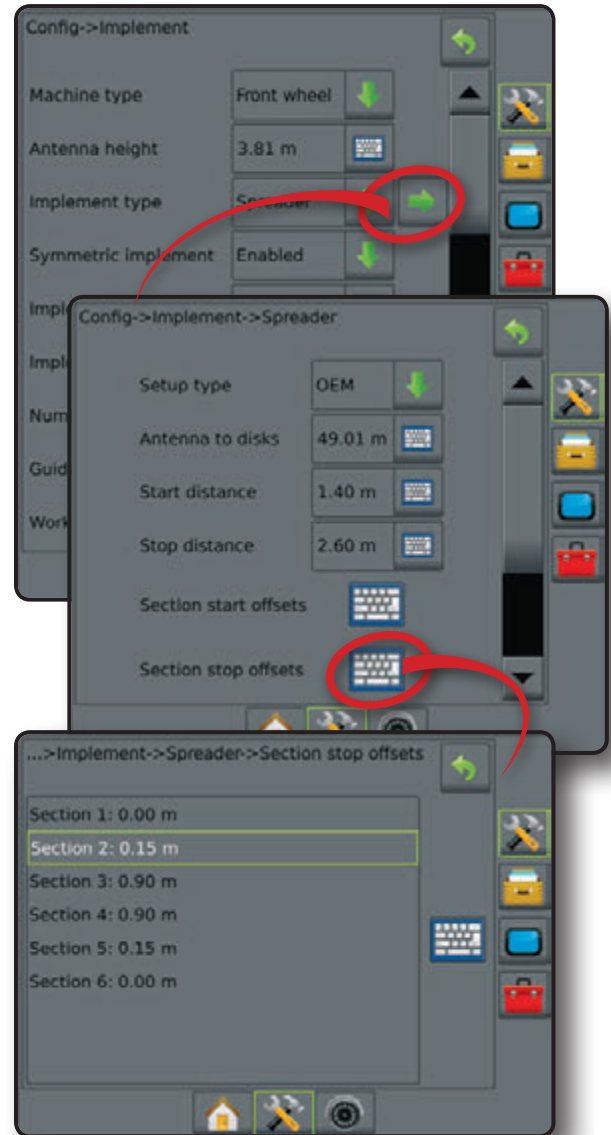
1. Valitse **levitys** työkonetyyppi työkonenäytössä.
2. Paina SEURAAVA SIVU nuolta ➡.
3. Valitse näistä:
 - ▶ Asetustyyppi – käytetään **OEM** levitintyyppin valintaan
 - ▶ Antennin ja lautasten välinen etäisyys – käytetään etäisyyden syöttämiseksi GPS-antennista levitinjärjestelmään. Säätväli on 0,0 - 50,0 metriä.
 - ▶ Aloitusväli – käytetään aloitusetäisyyden asettamiseen kun poistutaan käsitellyltä alueelta. Ota yhteys levittimen valmistajaan arvon varmistamiseksi.
 - ▶ Lopetusväli – käytetään lopetusetäisyyden asettamiseen kun saavutaan käsitellylle alueelle. Ota yhteys levittimen valmistajaan arvon varmistamiseksi.
 - ▶ Lohkon aloituksen sivusiirrot – käytetään sivusiirtovälin syöttämiseen lohkon 1 kärkeä jokaisen lohkon kärkeen. Lohko 1 on aina 0,0 metriä. Muut lohkot voivat olla eri etäisyyksillä. Lohkot on numeroitu vasemmalta oikealle kun katsotaan koneen käyttösuuntaan. Ota yhteys levittimen valmistajaan arvon varmistamiseksi.
 - ▶ Lohkon pysäytyksen sivusiirrot – käytetään sivusiirtovälin syöttämiseen lohkon 1 kärkeä jokaisen lohkon kärkeen. Jokainen lohko voi olla eri pituinen. Lohkot on numeroitu

vasemmalta oikealle kun katsotaan koneen käyttösuuntaan.

Ota yhteys levittimen valmistajaan arvon varmistamiseksi.



4. Paina PALAUTUS nuolta ↶ työkonenäyttöön palaamiseksi tai ASETUKSET näppäintä 🛠️ pääasetusnäytölle palaamiseksi.

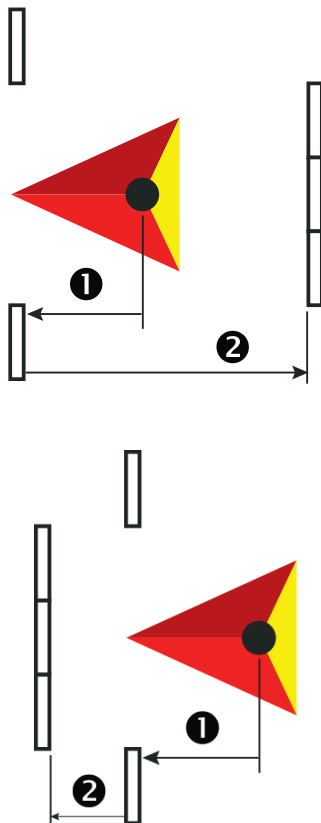
Kuva 10-19: Työkoneen asetusvalinta OEM levitystoiminnolla



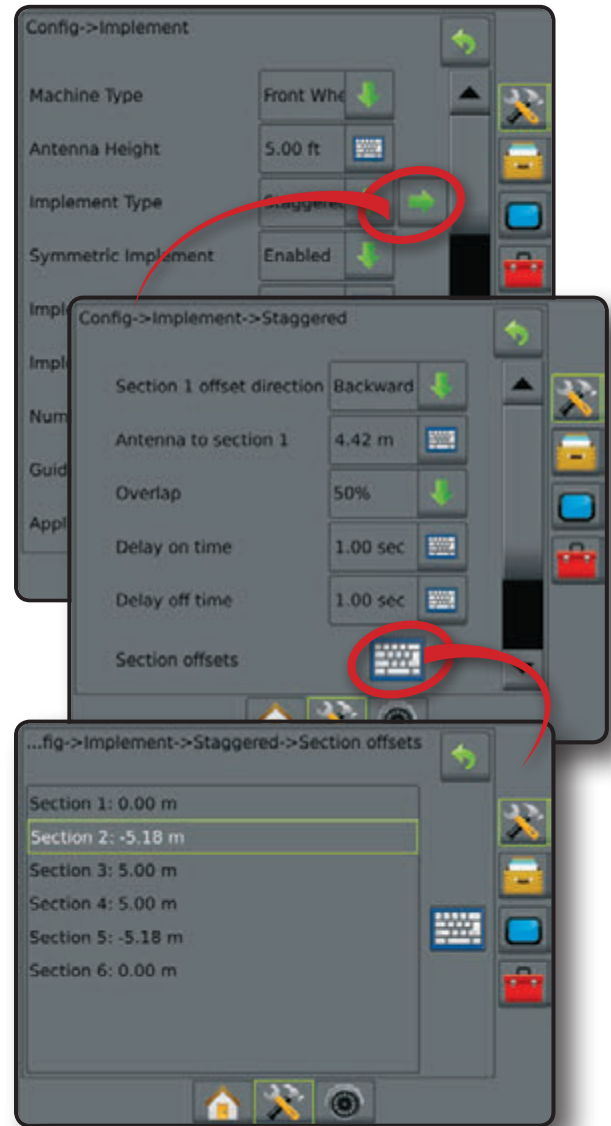
Porrastettu puomisto

1. Valitse **porrastettu** työkonetyyppi työkonenäytössä.
2. Paina SEURAAVA SIVU nuolta ➡.
3. Valitse näistä:
 - ▶ Lohkon 1 sivusiirron suunta - käytetään valitsemaan jos lohko 1 (lohkojen sivusiirtojen nollakohta) sijaitsee GPS-antennin etupuolella vai takana, kun ajoneuvo kulkee eteenpäin
 - ▶ Antennin ja lohkon 1 välinen etäisyys ① – käytetään etäisyyden syöttämiseksi GPS-antennista lohkon 1 (lohkojen sivusiirtojen nollakohta). Säätväli on 0,0 - 50,0 metriä.

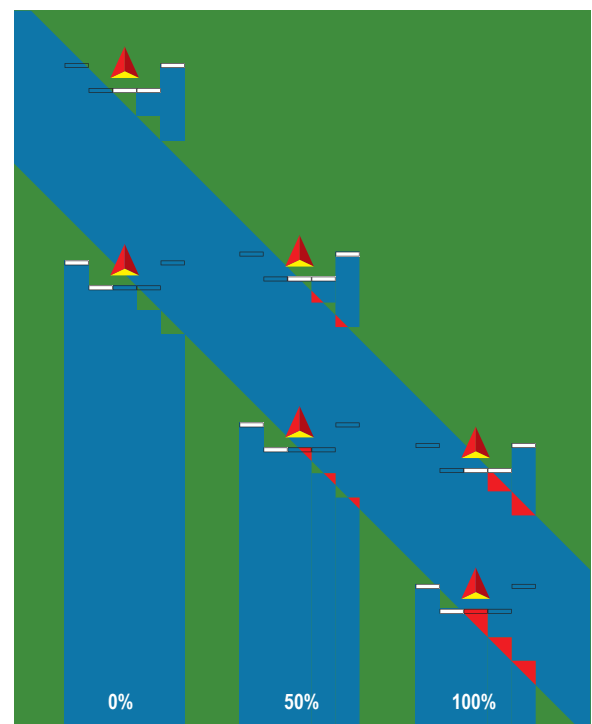
- ▶ **Limitys** - käytetään automaattisella ohjaustoiminnolla sallitun limityksen valitsemiseen kun puomiston lohkot kytetään päälle ja pois
 - ▶ **Aikaviive** – käytetään ajan asettamiseen, milloin eri lohkot kytkeytyvät päälle kun saavutaan käsittelemättömälle alueelle. Jos ruiskutus kytkeytyy päälle liian aikaisin siirryttäessä käsittelemättömälle alueelle, on viivettä vähennettävä. Jos ruiskutus kytkeytyy päälle liian myöhään siirryttäessä käsittelemättömälle alueelle, on viivettä lisättävä. Säätöväli on 0 - 10 sekuntia.
 - ▶ **Aikaviive** – käytetään ajan asettamiseen, milloin eri lohkot kytkeytyvät pois päältä kun saavutaan käsitellylle alueelle. Jos ruiskutus kytkeytyy pois päältä liian aikaisin siirryttäessä käsitellylle alueelle, on viivettä vähennettävä. Jos ruiskutus kytkeytyy pois päältä liian myöhään siirryttäessä käsitellylle alueelle, on viivettä lisättävä. Säätöväli on 0 - 10 sekuntia.
 - ▶ **Lohkojen sivusiirrot 2** – käytetään sivusiirron välin asettamiseen lohkoista 1 (väli antennista lohkon 1) muihin lohkoihin. Positiivinen sivusiirron arvo siirtää lohkon lohkon 1 taakse. Negatiivinen sivusiirron arvo siirtää lohkon lohkon 1 etupuolelle. Lohko 1 on aina 0 metriä. Muut lohkot voivat olla eri etäisyyksillä. Lohkot on numeroitu vasemmalta oikealle kun katsotaan koneen käyttösuuntaan. Säätöväli on -75,0 - 75,0 metriä.
4. Paina PALAUTUS nuolta  työkonenäyttöön palaamiseksi tai ASETUKSET näppäintä  pääasetusnäytölle palaamiseksi.



Kuva 10-20: Työkoneen asetusvalinta porrastetulla puomistolla



Kuva 10-21: Limitys



TYÖKONEEN SIVUSIIRRON ETÄISYYDEN SÄÄTÖ

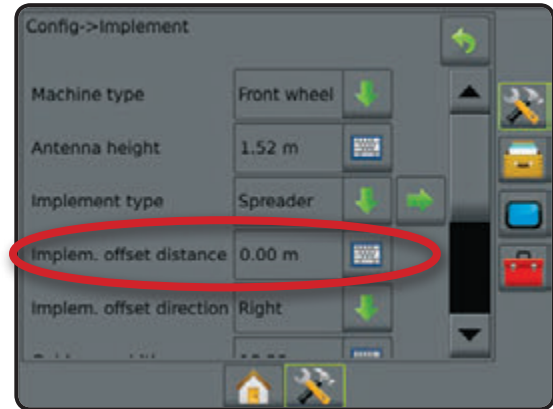
► Työkoneen sivusiirron etäisyyttä käytetään koneen keskiviivan ja työkoneen keskiviivan välin syöttämiseen. Vaikka näytössä ei näy limityksiä eikä aukkoja on käytännössä kuitenkin limityksiä tai aukkoja säännöllisesti vain toiseen suuntaa ajettaessa. Työkoneen sivusiirron etäisyyden korjaus on laskettava ja tehtävä uudesta arvosta työkoneen sivusiirron välin arvo.

Jos käytetään itse kulkevaa ruiskua tai levitintä, käytetään GPS-sivusiirron säätöä työkoneen sivusiirron välin säädön laskemiseksi.

Jos käytetään hinattavaa ruiskua tai levitintä, käytetään työkoneen sivusiirron säätöä työkoneen sivusiirron välin säädön laskemiseksi.

HUOM: Kun käytetään avustettua / automaattiohjausta ja näytössä näkyy limityksiä ja aukkoja on säätöjä mahdollisesti tehtävä avustettuun / automaattiohjaukseen.

Kuva 10-22: Työkoneen sivusiirron etäisyys



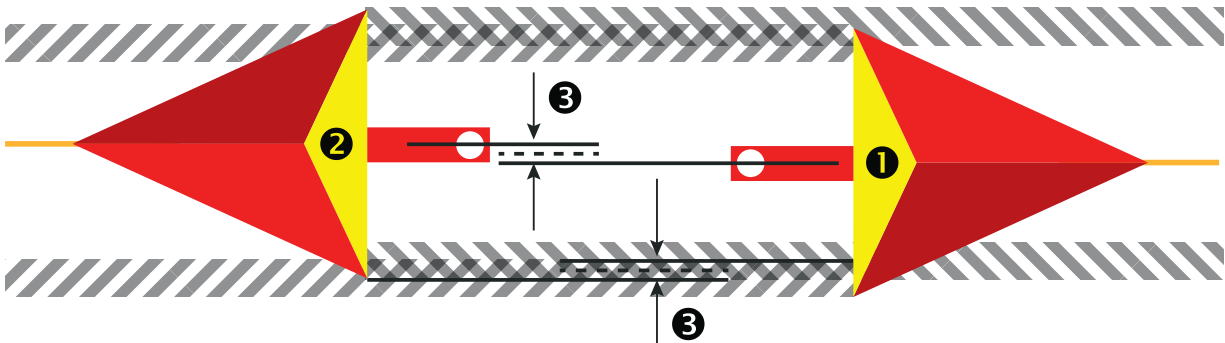
GPS sivusiirron säädön laskeminen

GPS-sivusiirron säädön laskeminen samaa ajolinjaa käyttäen:

1. Luo suora ajolinja AB.
2. Kun avustettu / automaattiohjaus on kytketty, aja kierroksesta ❶ vähintään 30 metriä ja aseta lippuja vetopuomiin tai koneen viereen.
3. Käännä ympäri ja kytke avustettu / automaattiohjaus kierroksella ❷ samalla AB ajolinjalla. Aseta lippuja vetopuomiin tai koneen viereen tai pysäytä AB ajolinjalla kun olet ajokierroksella ❶ lippujen vieressä.
4. Mittaa ero ❸ lippujen välillä kierroksella ❶ ja kierroksella ❷.
5. Jaa mitattu väli ❸ puoleen. Tämä väli on sivusiirron säätö.
6. Lisää tai vähennä sivusiirtoa tarpeen mukaan riippuen siitä millä peltosovelluksella limitystä esiintyy ja nykyisestä työkoneen sivusiirron suunnan säädöstä.

Peltokäytön limitys	Nykyiset sivusiirron asetukset		
	Sivusiirron suunta = vasemmalle	Sivusiirron suunta = oikealle	Sivusiirron suunta = oikea Sivusiirron väli = 0 m
Ajolinjan oikealla puolella ❶	Lisää välin sivusiirron arvoa	Vähennä välin sivusiirron arvoa	Lisää välin sivusiirron arvoa
Ajolinjan vasemmalla puolella ❶	Vähennä välin sivusiirron arvoa	Lisää välin sivusiirron arvoa	muuta työkoneen sivusiirron suunta vasemmalle ja lisää välin sivusiirron arvoa

Kuva 10-23: GPS sivusiirron väli



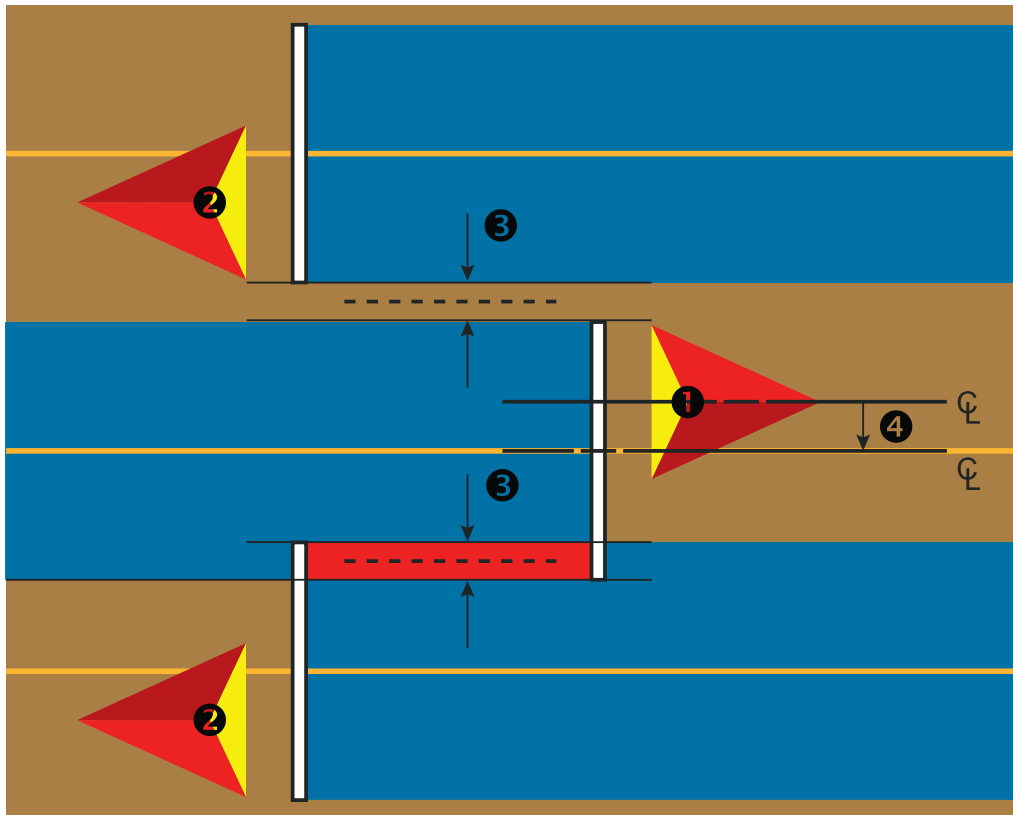
Työkoneen sivusiirron suunta

GPS-sivusiirron säädön laskeminen samaa ajolinjaa käyttäen:

1. Luo suora ajolinja AB.
2. Kun avustettu/automaattiohjaus on käytössä, aja kierros ❶ kuin työkonetta käyttäen ja aseta lippuja työkoneen ulkoreunan kulmiin.
3. Käänny ympäri ja kytke avustettu / automaattiohjaus kierroksella ❷ viereisellä AB ajolinjalla. Aseta lisälippuja koneen kulmiin tai pysäytä AB ajolinjalla kun olet ajokierroksella ❶ asetettujen lippujen vieressä.
4. Mittaa ero ❸ lippujen välillä kierroksella ❶ ja kierroksella ❷.
5. Jaa mitattu väli ❸ puoleen. Tämä väli on sivusiirron säätö.
6. Lisää tai vähennä sivusiirron väliä ❹ tarpeen mukaan riippuen siitä, millä peltosovelluksella limitystä esiintyy ja nykyisestä työkoneen sivusiirron suunnan säädöstä.

Peltosovellus	Nykyiset sivusiirron asetukset		
	Sivusiirron suunta = vasemmalle	Sivusiirron suunta = oikealle	Sivusiirron suunta = oikea Sivusiirron väli = 0 m
Limitystä ajolinjan ❶ oikealla puolella tai Aukko ajolinjan vasemmalla puolella ❶	Lisää välin sivusiirron arvoa	Vähennä välin sivusiirron arvoa	Lisää välin sivusiirron arvoa
Limitystä ajolinjan ❶ vasemmalla puolella tai Aukko ajolinjan oikealla puolella ❶	Vähennä välin sivusiirron arvoa	Lisää välin sivusiirron arvoa	muuta työkoneen sivusiirron suunta vasemmalle ja lisää välin sivusiirron arvoa

Kuva 10-24: Työkoneen sivusiirron etäisyys ja suunta



TEHDASASETUKSET JA ETÄISYYDET

Yksittäinen puomistolohko

Selostus	Tehdasasetus	Vaihteluväli
Koneen tyyppi	Etupyörä	
GPS antennin korkeus	3,81 m	0,0 - 10,0 m
Työkonetyyppi	Suora	
Työkoneen sivusiirron etäisyys	0,0 m	0,0 - 10,0 m
Työkoneen sivusiirron suunta	Oikea	
Ohjausleveys	18,288 m	1,0 - 75,0 m
Levitys-/puomistoleveys	3,6576 m	1,0 - 75,0 m
Käsitellyn pinta-alan hälytys	Ei käytettävissä	
Poistumishälytys	0,0 sek	0,0 - 10,0 sekuntia
Paluuhälytys	0,0 sek	0,0 - 10,0 sekuntia

Suora puomisto

Selostus	Tehdasasetus	Vaihteluväli
Puomiston sivusiirron suunta	Taaksepäin	
Antennin ja puomiston väli	0,0 m	0,0 - 50,0 m

Hardi-ruiskun työkonetyyppi

Selostus	Tehdasasetus	Vaihteluväli
Asetustyyppi	Hardi	
Antennin ja lautasen väli	0,0 m	0,0 - 50,0 m
Levityksen sivusiirron etäisyys	0,0 m	0,0 - 75,0 m
Levityspituus	0,0 m	0,0 - 75,0 m

OEM-levittimen työkonetyyppi

Selostus	Tehdasasetus	Vaihteluväli
Asetustyyppi	OEM	
Antennin ja lautasen väli	0,0 m	0,0 - 50,0 m
Aloitustulos	Ota yhteys levittimen valmistajaan arvon varmistamiseksi	
Lopetusväli	Ota yhteys levittimen valmistajaan arvon varmistamiseksi	

SmartCable tai lohkon ohjausmoduuli

Selostus	Tehdasasetus	Vaihteluväli
Koneen tyyppi	Etupyörä	
GPS antennin korkeus	3,81 m	0,0 - 10,0 m
Työkonetyyppi	Suora	
Työkoneen symmetrisyys	Käytettävissä	
Työkoneen sivusiirron etäisyys	0,0 m	0,0 - 10,0 m
Työkoneen sivusiirron suunta	Oikea	
Työkoneen lohkojen lukumäärä	Riippuen kaapelista tai SDM:stä	
Ohjausleveys	18,288 m	1,0 - 75,0 m
Levitys-/puomistoleveys	Kaikkien lohkojen yhteenlasketun leveyden pitää olla yli 1,0 metriä.	
Lohkon leveys	3,6576 m	0,0 - 75,0 m

Suora puomisto

Selostus	Tehdasasetus	Vaihteluväli
Puomiston sivusiirron suunta	Taaksepäin	
Antennin ja puomiston väli	0,0 m	0,0 - 50,0 m
Limitys	50%	
Päälle kytkennän aikaviive	1,0 sek	0,0 - 10,0 sekuntia
Pois päältä kytkennän aikaviive	1,0 sek	0,0 - 10,0 sekuntia

Hardi-ruiskun työkonetyyppi

Selostus	Tehdasasetus	Vaihteluväli
Asetustyyppi	Hardi	
Antennin ja lautasen väli	0,0 m	0,0 - 50,0 m
Limitys	50%	
Päälle kytkennän aikaviive	0,0 sek	0,0 - 10,0 sekuntia
Pois päältä kytkennän aikaviive	0,0 sek	0,0 - 10,0 sekuntia
Levityksen sivusiirron etäisyys	0,0 m	0,0 - 75,0 m
Lohkon sivusiirto	0,0 m	0,0 - 75,0 m
Levityspituus	0,0 m	0,0 - 75,0 m

OEM-levittimen työkonetyyppi

Selostus	Tehdasasetus	Vaihteluväli
Asetustyyppi	OEM	
Antennin ja lautasen väli	0,0 m	0,0 - 50,0 m
Aloitussiveli	Ota yhteys levittimen valmistajaan arvon varmistamiseksi	
Lopetusväli	Ota yhteys levittimen valmistajaan arvon varmistamiseksi	
Lohkon aloituksen sivusiirrot	Ota yhteys levittimen valmistajaan arvon varmistamiseksi	
Lohkon lopetuksen sivusiirrot	Ota yhteys levittimen valmistajaan arvon varmistamiseksi	

Porrastettu puomisto

Selostus	Tehdasasetus	Vaihteluväli
Lohkon 1 sivusiirron suunta	Taaksepäin	
Lohkon 1 etäisyys antennista	0,0 m	0,0 - 50,0 m
Limitys	50%	
Päälle kytkennän aikaviive	1,0 sek	0,0 - 10,0 sekuntia
Pois päältä kytkennän aikaviive	1,0 sek	0,0 - 10,0 sekuntia
Lohkojen sivusiirrot	0,0 m	-75,0 - 75,0 m

KAPPALE 11 - PISARAKOON NÄYTTÖ







Pisarakoon näyttöasetuksia käytetään Pisarakoon näytön (DSM) käytön ja asetusten tekemisen mahdollistamiseksi. DSM-monitorin käyttö edellyttää paineanturin rajapinnan sarjaa. DSM on otettavissa käyttöön kaikilla ohjaussivuilla tilapalkin avulla.

PISARAKOON NÄYTÖN ASETUKSET

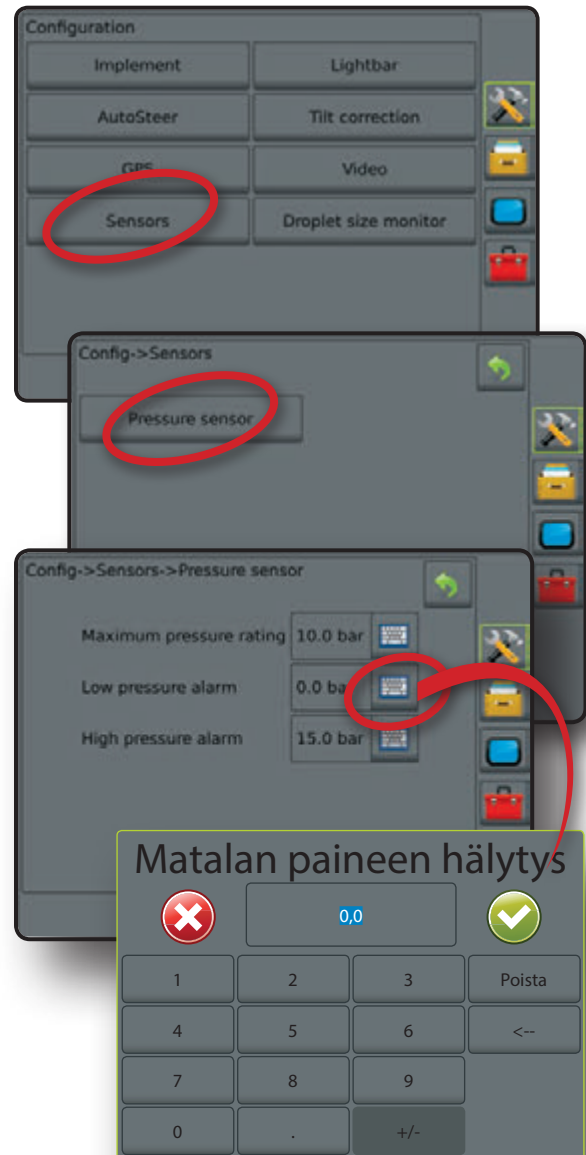
Paineanturi

Kun paineanturin rajapinnan sarja on käytössä, paineanturivaihtoehtoja käytetään saavuttamaan anturin valmistajan maksimipainearvo ja asettamaan korkeat ja matalat käyttäjän määrittelemät painehälytykset.

HUOM: Jos paineanturin rajapinnan sarjaa käytetään, on pisarakoon näyttö käytettävissä.




1. Paina ASETUSTEN sivuvälilehteä .
2. Paina **Anturit**.
3. Paina **Paineanturi**.
4. Paina NÄPPÄIMISTÖN merkkiä  valinnan tekemiseksi:
 - ▶ Enimmäispaineen arvo – käytetään määrittelemään enimmäispaineen arvo valmistajan suositusten mukaan
 - ▶ Matalan paineen hälytys – käytetään käyttäjän määrittelemään matalan paineen kohtaan, jossa hälytys kuuluu
 - ▶ Korkean paineen hälytys – käytetään käyttäjän määrittelemään korkean paineen kohtaan, jossa hälytys kuuluu
5. Käytä numeronäppäimistöä arvon syöttämiseksi.
6. Paina HYVÄKSY merkkiä  asetusten tallentamiseksi tai PERUUTA merkkiä  näppäimistönäytöltä poistumiseksi ilman tallennusta.
7. Paina PALAUTUS nuolta  tai ASETUKSET näppäintä  pääasetusnäytölle palaamiseksi.

Kuva 11-1: Paineanturi



Pisarakoon näyttö

Kun paineanturin rajapinnan sarja on käytössä, käytetään pisarakoon näyttöä sallimaan/kieltämään Pisarakoon monitorin (DSM), joka on esisäädetty jopa viidelle (5) suuttimelle ja ko. suuttimen valitsemiseksi.

1. Paina ASETUSTEN sivuvälilehteä .
2. Paina **Pisarakoon näyttö**.
3. Valitse jos pisarakoon näyttö on sallittu tai estetty.
4. Kun sallittu, valitse:
 - ▶ Suutinten esisäätö – valitsee nopeasti jopa (5) suutinta
 - ▶ Nykyinen suutin – valitsee nykyisen suuttimen pisarakoon tietojen määrittelemiseksi
5. Paina PALAUTUS nuolta  tai ASETUKSET näppäintä  pääasetusnäytölle palaamiseksi.

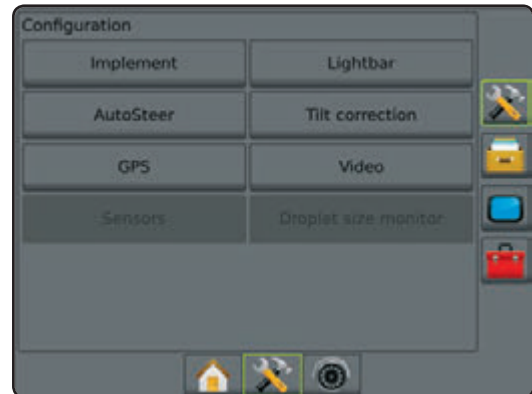
Kuva 11-2: Pisarakoon näyttö ja suuttimet



Pisarakoon näyttö ei ole käytettävissä


Ellei paineanturin rajapinnan sarjaa ole asennettu, ei asetustoiminto ole käytettävissä.

Kuva 11-3: Paineanturin rajapinnan sarjaa ei ole havaittu



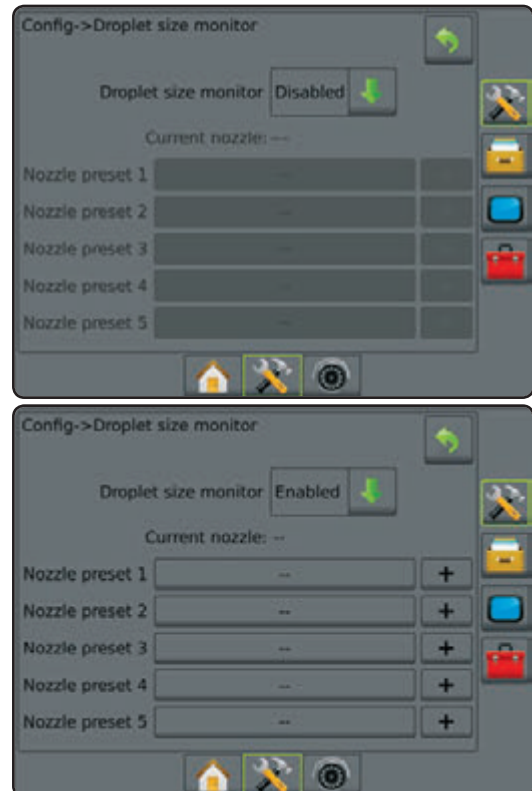
Mahdollista/poista pisarakoon näyttö

Te pisarakoon näytön (DSM) asetukset käyttämiseksi tai pois päältä kytkemiseksi.

1. Paina nuoli ALAS  vaihtoehtojen hakemiseksi.
2. Valitse:
 - ▶ Käyttö mahdollinen
 - ▶ Pois käytöstä

Jos DSM on "otettu pois käytöstä" ovat kaikki suutinominaisuudet ja asetustoiminnot pois käytöstä (valinnat ovat harmaita).

Kuva 11-4: Käytöstä poistetut ja mahdollistetut DSM-valinnat

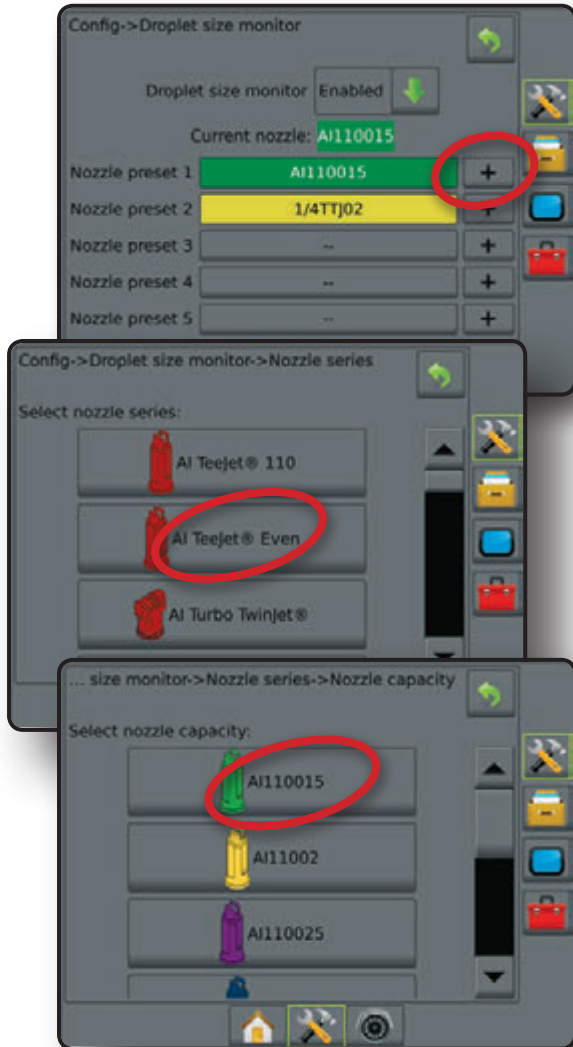


Suutinten esisäätö

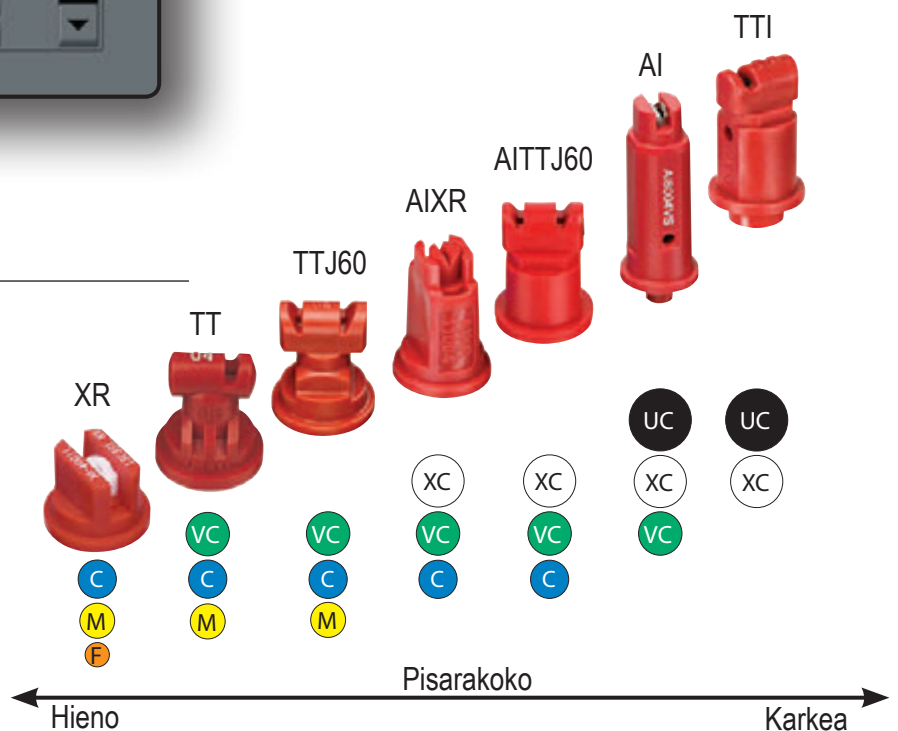
Suutinten esisäätö säästää jopa viisi suutinta nopeaan käyttöönottoon.

1. Paina **+**.
2. Valitse Hardi suutinsarja.
3. Valitse suuttimen tuotto.

Kuva 11-5: Tee suuttimien esiasetus



Kuva 11-6: Hardi-suuttimien pisarakoot



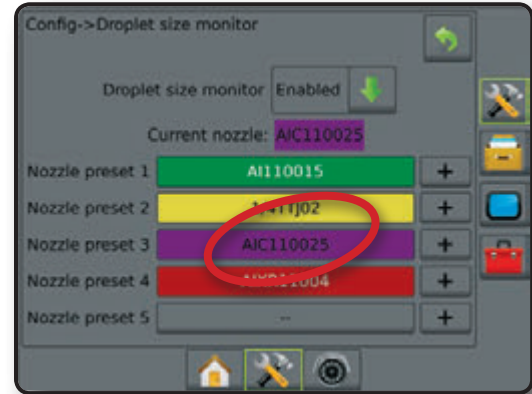
Nykyinen suutin

Nykyinen suutin näyttää käytössä olevan suuttimen pisarakoon tietojen määrittämiseksi. Suutinten on oltava esivalittuja jotta niiden valinta voidaan tehdä.

1. Paina haluttua suutinta.

Valittu suutin näkyy myös Pisarakoon/painetilan näytöllä ohjausnäyttöjen tilapalkeissa.

Kuva 11-7: Nykyinen suutin



PISARAKOON NÄYTÖN KÄYTTÖ

Tilapalkki

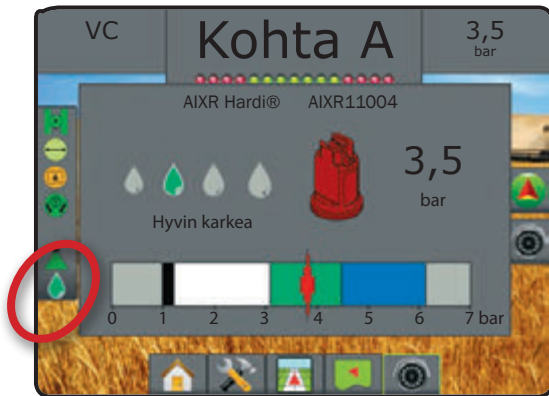
Pisara/paine tila näyttää tiedot, koskien nykyistä pisarakoon ja järjestelmän paineen tilaa.

1. Paina PISARA/PAINE TILAN merkkiä



2. Paina mitä tahansa näytön kohtaa ohjausnäytölle palataksesi.

Kuva 11-8: Pisara/paineen tila



Pisara/paineen tila

🌧️ Värillinen = käytössä. Pisaran väri viittaa suoraan nykyiseen pisarakokoon. Väri vaihtoehdot ovat:



🚫 Yliviivattu = pois käytöstä

Ei merkkiä = paineanturin rajapinnan sarjaa ei ole asennettu järjestelmään

Pisarakokotaulukko

Kun valitaan suutin, joka tuottaa pisarakokoja yhdessä kahdeksasta luokituskategoriassa, on tärkeää muistaa, että yksittäinen suutin voi tuottaa erilaisia pisarakoon luokkia eri paineilla. Suutin voi tuottaa keskikokoisia pisaroita alhaisella paineella mutta tuottaa pienempiä pisarakokoja paineen lisääntyessä.

Kategoria	Merkki	Värikoodit
Erittäin hieno	XF	Violetti
Hyvin hieno	VF	Punainen
Hieno	F	Oranssi
Keskikoko	M	Keltainen
Karkea	C	Sininen
Hyvin karkea	VC	Vihreä
Erittäin karkea	XC	Valkoinen
Äärimmäisen karkea	UC	Musta

Ohjauspalkki

Ohjauspalkki pitää sinut ajan tasalla valittavissa olevista tiedoista, nykyinen järjestelmäpaine ja pisarakoko mukaan lukien.

1. Paina VALITTAVISSA OLEVA TIETO kehystä.

2. Valitse näistä:

- ▶ Järjestelmän paine – näyttää nykyisen järjestelmäpaineen
- ▶ Pisarakoko – näyttää nykyisten suuttimien pisarakoon

3. Paina mitä tahansa näytön kohtaa ohjausnäytölle palataksesi.

Kuva 11-9: Ohjauspalkin valittavat tiedot



SprayRover 570

Yksiköt

Mittoja	SprayRover 570	16.15 x 14.91 x 5.84 cm
	SprayRover 570	27.0 x 18.0 x 6.0 cm
Paino	SprayRover 570	0.794 kg
	SprayRover 570	1,06 kg
Liitin	Jännite/CAN	8-napainen Conxall
	Kamera	5-napainen Conxall
	Nopeus/tila	8-napainen Conxall <i>VAROITUS! Joissakin alkuperäisissä SprayRover 570 yksiköissä on 4-napainen koaksiaaliliitin. 4- ja 8-napaiset kaapelit eivät ole keskenään vaihdettavissa.</i>
Käyttöympäristö	Säilytys	-10 - +70°C
	Käyttö	0 - +50°C
	Kosteus	90 % ei kondensoiva
Näyttö	SprayRover 570	320 x 240 resoluutio 14.5 cm
	SprayRover 570	800 x 600 resoluutio 21.3 cm
Input/Output		USB 2.0
Tehon tarve		< 9 W @ 12 VDC

OSAT

ALKUSANAT

ALOITUSSIVU

KOKONAÄHTÖ

ASETUKSET

OHJAUS

GPS

TYÖKONE

PISARANÄHTÖ

Varaosat

Katso päivitettyt varaosatiedot osoitteessa www.agroparts.com. Kaikkiin varaosatietoihin pääsee käsiksi, kun ilmainen rekisteröinti on tehty.



HARDI INTERNATIONAL A/S

Herthadalvej 10 - DK 4840 Nørre Alslev - DENMARK

