

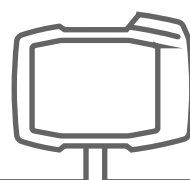


Alkuperäinen käyttöohje

Käyttöpäätte

AmaTron 4

Tämä käyttöohje on voimassa alkaen ohjelmistoversiosta NW216-I



SmartLearning



SISÄLLYSLUETTELO

1	Turvallisuus ja vastuu	1	5.4	ISB-painike	15
1.1	Maantieliikenne	1	6	Käyttöliittymän yleiskatsaus	16
1.2	Huolto ja varastointi	1	6.1	Päävalikko	16
1.3	Rakenteelliset muutokset	2	6.2	Sovelluskaruselli	17
1.4	Kamerajärjestelmä	2	6.3	Karttanäkymä	19
1.5	Näyttö	2	6.3.1	Kartta	19
2	Yleistä	4	6.3.2	Työvalikko	20
2.1	Tekijänoikeus	4	6.4	Yleispääte	20
2.2	Käytetyt esitysmuodot	4	7	Peruskäyttö	22
2.2.1	Varoitukset ja huomiosanat	4	7.1	AmaTron 4 -ohjausyksikön pälle- ja poiskytkeminen	22
2.2.2	Lisäohjeita	5	7.2	USB-tikun käyttö	22
2.2.3	Menettelyohjeet	5	7.3	Sovellusten välillä vaihtaminen	23
2.2.4	Luettelot	7	7.3.1	Valikkopainikkeiden käyttö	23
2.2.5	Kuvien kohtien numerointi	7	7.3.2	Sovelluskarusellin käyttö	23
2.2.6	Suuntamäärittelyt	7	7.3.3	Pyyhkäisyteleiden käyttö	23
2.3	Mukanatoimitetut asiakirjat	7	7.4	Tilapalkin konfigurointi	24
2.4	Digitaalinen käyttöohje	7	7.5	Pikakäynnistysvalikon käyttö	25
2.5	Haluamme kuulla mielipiteesi	8	7.6	Arvojen syöttäminen	26
3	Määräystenmukainen käyttö	9	7.7	Tekstin syöttäminen	27
4	Asennusohje	10	7.8	Elementtien poistaminen	28
4.1	AmaTron 4:n asennus	10	7.9	Elementtien uudelleen nimeäminen	28
4.2	Kameran liittäminen	11	7.10	Vinkkien kutsuminen	28
4.3	Signaalipistokkeen liittäminen	11	8	Yleispäätteen käyttö	29
4.4	AUX-N-syöttölaitteen liittäminen	12	9	Perusasetusten suorittaminen	30
5	AmaTron 4 -ohjausyksikön yleiskatsaus	13	9.1	Kameran asetukset	30
5.1	Näkymä edestä	13	9.2	Sytytyskytkennän aktivointi	30
5.2	Liitännät	14	9.3	Päiväyksen ja kellonajan asettaminen	31
5.3	Tyypikilpi	14	9.4	Kielen ja alueasetusten muuttaminen	32
			9.5	Äänenvoimakkuuden säätäminen	32

9.5.1	Äänenvoimakkuuden säätäminen perusasetuksissa	32	14.3	Laitteen valinta	54
9.5.2	Äänenvoimakkuuden säätäminen pikakäynnistysvalikon avulla	33	15	Traktorien asentaminen	56
9.6	Näytön kirkkauden säätäminen	34	15.1	Uuden traktorin luominen	56
9.6.1	Näytön kirkkauden asetus perusasetuksiin	34	15.2	Traktorigeometriatietojen muuttaminen	56
9.6.2	Näytön kirkkauden säätäminen pikakäynnistysvalikossa	34	15.3	Traktorian turien konfigurointi	58
9.7	Näytön koskettamisen näyttö	35	15.3.1	Pyöräanturin konfigurointi	58
9.8	Pyyhkäisysovellusten aktivointi	36	15.3.2	Tutka-anturin konfigurointi	59
9.9	Sädesuodattimen konfigurointi kenttähakuun tuontivalikossa	36	15.3.3	GPS/NMEA2000-signaalien lähettäminen	61
10	GPS:n asennus	38	15.3.4	Ulosottoanturin konfigurointi	62
10.1	Traktorin ISOBUS-järjestelmän GPS-signaalin käyttö	38	15.3.5	Työasentoanturin konfigurointi	63
10.2	Vastaanottimen A100, A101 tai A631 asennus	38	15.4	Traktorin valinta	65
10.3	Vastaanottimen Ag-Star asennus	39	16	Karttanäkymän käyttö	67
10.4	Muiden GPS-vastaanottimien asetus	41	16.1	Karttanäkymän konfigurointi	67
10.5	GPS-vastaanottimen palautus tehdasasetuksiin	41	16.1.1	Dynaamisen työvalikon aktivointi	67
11	ISOBUS:n konfigurointi	43	16.1.2	2D-näkymän aktivointi	68
12	Lisenssien hallinta	45	16.1.3	Ajosuunnan tunnistuksen konfigurointi	68
13	Verkon asetus	49	16.1.4	Automaattisen zoomauksen konfigurointi	69
13.1	WLAN-liitäntäpisteen asetus AmaTron 4:llä	49	16.2	Karttanäkymän näyttö AmaTron- Twin-sovelluksessa	71
13.2	AmaTron 4:n yhdistäminen WLAN-verkkoon	49	16.3	Työvalikon vaihto	71
14	Laitteiden säätäminen	51	16.4	Laitetiedot näkyviin ja pois näkyvistä	72
14.1	ISOBUS-laitteen asetusten tekeminen	51	16.5	Puomistojen välillä vaihtaminen	73
14.2	Ei-ISOBUS-laitteiden asetukset	52	16.6	Vaihto kahden levityskartan välillä	74
14.2.1	Ei-ISOBUS-laitteen luominen	52	16.7	Kartan zoomaus	74
14.2.2	Ei-ISOBUS-laitteen konfigurointi	53	16.8	Lintuperspektiivin kytkeminen	74
			16.9	Ajoneuvon merkkiin kohdistaminen	75
			16.10	GPS-poikkeaman korjaus	75
			16.10.1	GPS-poikkeaman korjaus manuaalisesti	75
			16.10.2	GPS-poikkeaman korjaus merkityllä esteellä	75
			17	Työn aloitus	77

18 shape-tiedoston tuonti	80	21.2	Pois jätettävien vyöhykkeiden määrittely	114
19 Dokumentoinnilla työskentely	83	21.3	Pellon rajan piilotus	116
19.1 Kenttätietojen tallennus	83	21.4	Kenttärajojen konfigurointi	116
19.2 Peltotietojen lataaminen	83	21.4.1 Turvavyöhykkeen deaktivoitu		116
19.3 Uuden pellon luominen	85	21.4.2 Esteistä/rajoista varoitusten aktivointi		117
19.4 Peltotietojen lisääminen peltoon Shape-tiedostosta	86	21.4.3 Ei-aktiivisten pellon rajojen näyttö		117
19.5 ISO-XML-tehtävätietojen tuonti	88	21.4.4 Automaattisen pellon rajan tunnistuksen aktivointi		118
19.5.1 ISO-XML-tehtävätietojen tuonti USB-tikulta	88	22 Virtuaalisen päistekäännöksen luonti	119	
19.5.2 ISO-XML-tehtävätietojen tuonti myAmaRouter-sovelluksella	90	22.1 Virtuaalisen päistekäännöksen luominen		119
19.6 ISO-XML-tehtävätietojen vienti	91	22.2 Virtuaalisen päistekäännöksen muokkaamiseksi		122
19.6.1 ISO-XML-tehtävätietojen vienti USB-tikulle	91	23 Esteen merkitseminen	123	
19.6.2 ISO-XML-tehtävätietojen vienti myAmaRouter-sovelluksella	92	24 Yhdensuuntaisen ajon avustimen käyttö	125	
19.7 Tehtävätietojen hallinta	93	24.1 Yhden suuntaisen ajon avustimen määrittely		125
19.7.1 Uuden tehtävän luominen	93	24.1.1 Uramallin valitseminen		125
19.7.2 Levitysmäärien konfigurointi	94	24.1.2 Ajourien muokkaus		126
19.7.3 Tuotteiden hallinta	96	24.1.3 Valopalkin herkkyuden säätäminen		127
19.7.4 Asiakkaiden hallinta	98	24.2 Ajourien luominen		128
19.7.5 Kuljettajien hallinta	99	24.2.1 A-B-linjan luominen		128
19.8 Tehtävätietojen vienti PDF-tiedostona	100	24.2.2 Tasoitettun kynnon luominen		129
20 Osalohkokytkennän käyttäminen	102	24.3 Peltosarkojen luominen		130
20.1 Päällekkäisyyden asettaminen	102	24.4 Yhdensuuntainen ajo		131
20.1.1 Päällekkäisyyden määrittäminen ajosuuntaan	102	24.5 Ajourien siirtäminen		131
20.1.2 Päällekkäisyysasteen määrittely	104	24.6 Ajouran uudelleen nimeäminen		132
20.1.3 Päällekkäisyystoleranssin määrittely	106	24.7 Ajourien piilotus		133
20.1.4 Päällekkäisyystoleranssin määrittäminen pellon rajalla	108	25 Automaattisen puomiston laskun käyttö	134	
20.2 Tallennuksen käynnistäminen	109	26 AUX-N-syöttölaitteen konfigurointi	136	
20.3 Tallennuksen lopetus	111	26.1 AUX-N-syöttölaitteen asettelu		136
21 Peltorajojen käyttö	112			
21.1 Pellon rajan luominen	112			

26.1.1	AmaTron 4 -toimintojen käyttäminen AUX-N-syöttölaitteella	136
26.1.2	Laitetoimintojen käyttäminen AUX- N-syöttölaitteella.	138
26.1.3	AUX-N-varauksen poisto	141
26.2	Ensisijaisen varauksen hallinta	143
26.2.1	AUX-N-varauksen vahvistaminen	143
26.2.2	AUX-N-varauksen muuttaminen	143
26.3	AUX-N-ristiriitojen korjaus	147

27 Kuvakaappausten luominen 149

28 Kameran käyttö 150

29 Virheiden korjaaminen 151

30 Palautus tehdasasetuksiin 152

31 Liite 153

31.1	Mukanatoimitetut asiakirjat	153
------	-----------------------------	-----

32 Hakemistot 154

32.1	Sanasto	154
32.2	Hakusanaluettelo	156

Turvallisuus ja vastuu

1

CMS-T-00003619-C.1

1.1 Maantieliikenne

CMS-T-00003620-C.1

Älä käytä käyttötietokonetta tai käyttö päätettä julkisella tiellä ajon aikana

Kuljettajan häiritseminen voi johtaa onnettomuuksiin ja loukkaantumisiin ja jopa kuolemaan.

- ▶ Älä käytä käyttötietokonetta tai käyttö päätettä julkisella tiellä ajon aikana.

1.2 Huolto ja varastointi

CMS-T-00003621-D.1

Oikosulun aiheuttamat vahingot

Kun traktorilla tai siihen kiinnitetyllä laitteella tehdään huoltotöitä, on olemassa oikosulkuvaara.

- ▶ *Ennen huoltotöiden tekemistä*
Erota kaikki yhteydet käyttö päätteen tai käyttötietokoneen ja traktorin välillä.

Ylijännitteen aiheuttamat vahingot

Kun traktorille tai siihen kiinnitetylle tai asennetulle laitteelle tehdään hitsaustöitä, ylijännite voi vaurioittaa käyttötietokonetta tai käyttö päätettä.

- ▶ *Ennen kuin teet hitsaustöitä,*
Erota kaikki yhteydet käyttö päätteen tai käyttötietokoneen ja traktorin välillä.

Epäasianmukaisen puhdistuksen aiheuttamat vahingot

- ▶ Puhdista käyttötietokone tai käyttö pääte vain kostealla, pehmeällä liinalla.

Väärästä käyttölämpötilasta ja varastolämpötilasta johtuvat vauriot

Jos käyttölämpötilaa ja varastointilämpötilaa ei oteta huomioon, seurauksena voi olla käyttötietokoneen tai käyttö päätteen vaurioituminen, mikä voi johtaa toimintahäiriöihin ja vaarallisiin tilanteisiin.

- ▶ Käytä käyttötietokonetta tai käyttö päätettä vain lämpötiloissa -20 ... +65 C
- ▶ Varastoi käyttötietokonetta tai käyttö päätettä vain lämpötiloissa -30 ... +80 C

1.3 Rakenteelliset muutokset

CMS-T-00003622-C.1

Luvattomat muutokset ja luvaton käyttö

Luvattomat muutokset tai luvattomat käyttötavat voivat heikentää turvallisuutta ja vaikuttaa käyttöpäätteen käyttöikään ja/tai toimintaan.

- ▶ Tee käyttötietokoneella tai käyttöpäätteellä vain sellaisia muutoksia, jotka on kuvattu käyttötietokoneen tai käyttöpäätteen käyttöohjeissa.
- ▶ Käytä käyttötietokonetta tai käyttöpäätettä vain määräystenmukaisella tavalla.
- ▶ Älä avaa käyttötietokonetta tai käyttöpäätettä.
- ▶ Älä vedä johdoista.

1.4 Kamerajärjestelmä

CMS-T-00003623-B.1

Kamerakuva päätöksiä varten, jotka eivät ole tärkeitä turvallisuuden kannalta

Kamera toimii osana avustinjärjestelmää. Kamera ei korvaa opastajaa tai omaa tarkkaavaisuutta. Kameran näkökentässä on esimerkiksi kuolleita alueita, joissa ihmisiä ja esineitä ei voi havaita. Kamerakuva voi myös näkyä viiveellä ja tilanteet voidaan siten arvioida väärin. Henkilöt voivat sen seurauksena loukkaantua vakavasti tai kuolla.

- ▶ Tarkkaile aina ympäristöä.
- ▶ Älä käytä kameraa turvallisuuteen liittyviin toimintoihin, kuten liikenteessä ajamiseen tai peruuttamiseen.
- ▶ Tarkkaile aina ajotietä.
- ▶ Älä käytä kameraa koneen käyttämiseen.

1.5 Näyttö

CMS-T-00003624-B.1

Väärästä näytöstä johtuva onnettomuusriski

Jos näyttö on viallinen tai näytön näkymä on rajoitettu, toiminnot voivat aktivoitua tahattomasti ja konetoiminnot voivat käynnistyä. Henkilöt voivat sen vuoksi loukkaantua vakavasti tai kuolla.

- ▶ *Jos näytön näkymä on rajoitettu,*
lopetta käyttö.
- ▶ *Jos näytön näkymä on virheellinen,*
käynnistä käyttötietokone tai käyttöpääte uudelleen.

Väärä pyyhkäisyliike voi aiheuttaa onnettomuuksia

Käytettäessä pyyhkäisyliikkeitä epäasianmukaisesti voidaan vahingossa aktivoida koneen ohjauksen painikkeita ja käynnistää koneen toimintoja. Henkilöt voivat sen vuoksi loukkaantua vakavasti tai jopa kuolla.

- Aloita pyyhkäisyliike aina näytön reunalta.

Yleistä

2

CMS-T-00000081-J.1

2.1 Tekijänoikeus

CMS-T-00012308-A.1

Kopiointi, kääntäminen ja monistaminen missä tahansa muodossa, myös osittain edellyttää AMAZONEN-WERKE:n kirjallisen luvan.

2.2 Käytetyt esitysmuodot

CMS-T-005676-G.1

2.2.1 Varoitukset ja huomiosanat

CMS-T-00002415-A.1

Varoitukset on merkitty pystysuoralla palkilla, jossa on kolmikulmainen turvamerkki ja huomiosana. Huomiosanat "VAARA", "VAROITUS" tai "VARO" kuvaavat uhkaavan vaaran vakavuusastetta ja tarkoittavat seuraavaa:



VAARA

- Kuvaa välittömästi uhkaavaa suurta vaaraa, josta on seurauksena vakava ruumiinvamma, kuten kehon osan menetys tai kuolema.



VAROITUS

- Kuvaa mahdollisesti uhkaavaa keski suurta vaaraa, josta on seurauksena vakava ruumiinvamma tai kuolema.



HUOMAUTUS

- Kuvaa pienempää vaaraa, joka voi aiheuttaa lieviä tai keskivaikeita ruumiinvammoja.

2.2.2 Lisäohjeita

CMS-T-00002416-A.1



TÄRKEÄÄ

- Kuvaa konevaurion vaaraa.



YMPÄRISTÖÄ KOSKEVA HUOMAUTUS

- Kuvaa ympäristövahingon vaaraa.



OHJE

Kuvaa käyttövinkkejä ja ohjeita optimaaliselle käytölle.

2.2.3 Menettelyohjeet

CMS-T-00000473-E.1

2.2.3.1 Numeroidut menettelyohjeet

CMS-T-005217-B.1

Menettelyt, jotka on suoritettava tietyssä järjestyksessä, on kuvattu numeroituina menettelyohjeina. Seuraavaa menettelyjärjestystä on noudatettava.

Esimerkki:

1. Menettelyohje 1
2. Menettelyohje 2

2.2.3.2 Menettelyohjeet ja reaktiot

CMS-T-005678-B.1

Menettelyohjeet ja reaktiot on merkitty nuolella.

Esimerkki:

1. Menettelyohje 1

➔ Reaktio menettelyohjeeseen 1

2. Menettelyohje 2

2.2.3.3 Vaihtoehtoiset menettelyohjeet

CMS-T-00000110-B.1

Vaihtoehtoiset toimintaohjeet aloitetaan sanalla *"tai"*.

Esimerkki:

1. Menettelyohje 1

tai

Vaihtoehtoinen menettelyohje

2. Menettelyohje 2

2.2.3.4 Menettelyohjeet vain yhdellä toiminnalla

CMS-T-005211-C.1

Menettelyohjeita, joissa on vain yksi toiminta, ei numeroida, vaan ne esitetään nuolella.

Esimerkki:

► Menettelyohje

2.2.3.5 Menettelyohjeet ilman järjestystä

CMS-T-005214-C.1

Menettelyohjeet, joissa ei tarvitse noudattaa tiettyä järjestystä, kuvataan luettelona nuolilla.

Esimerkki:

► Menettelyohje

► Menettelyohje

► Menettelyohje

2.2.3.6 Korjaamotyö

CMS-T-00013932-B.1



KORJAAMOTYÖ

- Ilmaisee kunnossapitotöitä, jotka on suoritettava erikoistuneessa korjaamossa, joka on asianmukaisesti varustettu maataloustekniikan, turvallisuuden ja ympäristön kannalta ja jossa työskentelee asianmukaisen koulutuksen saanut ammattihenkilöstö.

2.2.4 Luettelot

CMS-T-000024-A.1

Luettelot ilman pakollista järjestystä on esitetty listalla, jossa on luetelmakohtia.

Esimerkki:

- Kohta 1
- Kohta 2

2.2.5 Kuvien kohtien numerointi

CMS-T-000023-B.1

Tekstissä ympäröity numero, esim. **1**, viittaa viereisessä kuvassa olevaan kohtaan.

2.2.6 Suuntamäärittelyt

CMS-T-00012309-A.1

Ellei toisin mainita, kaikki suuntatiedot koskevat ajosuuntaa.

2.3 Mukanatoimitetut asiakirjat

CMS-T-00000616-B.1

Liitteessä on luettelo mukana toimitetuista asiakirjoista.

2.4 Digitaalinen käyttöohje

CMS-T-00002024-B.1

Digitaalisen käyttöohjeen ja E-Learning-materiaalin voi ladata AMAZONE-verkkosivuston infoportaalista.

2.5 Haluamme kuulla mielipiteesi

CMS-T-000059-D.1

Hyvä lukija, päivitämme säännöllisesti julkaisemiamme asiakirjoja. Antamanne parannusehdotukset auttavat meitä tekemään asiakirjoista vieläkin käyttäjäystävällisempiä. Lähetä ehdotuksesi meille kirjeitse, faksilla tai sähköpostitse.

AMAZONEN-WERKE H. Dreyer SE & Co. KG

Technische Redaktion

Postfach 51

D-49202 Hasbergen

Fax: +49 (0) 5405 501-234

E-Mail: tr.feedback@amazone.de

CMS-I-00000638

Määräystenmukainen käyttö

3

CMS-T-00003618-A.1

- Maatalouden laitteita ohjataan käyttöpäätteellä.
- Käyttöohje on osa käyttöpäätettä. Käyttöpäätte on tarkoitettu vain tämän käyttöohjeen mukaiseen käyttöön. Käyttöpäätteen käyttäminen tavalla, jota ei ole kuvattu tässä ohjeessa, voit johtaa vakaviin henkilövammoihin tai kuolemaan ja kone- ja esinevaurioihin.
- Kaikki muu käyttö kuin määräystenmukainen käyttö on määräystenvastaista. Määräystenvastaisesta käytöstä aiheutuvista vahingoista ei vastaa valmistaja, vaan yksinomaan käyttäjä.

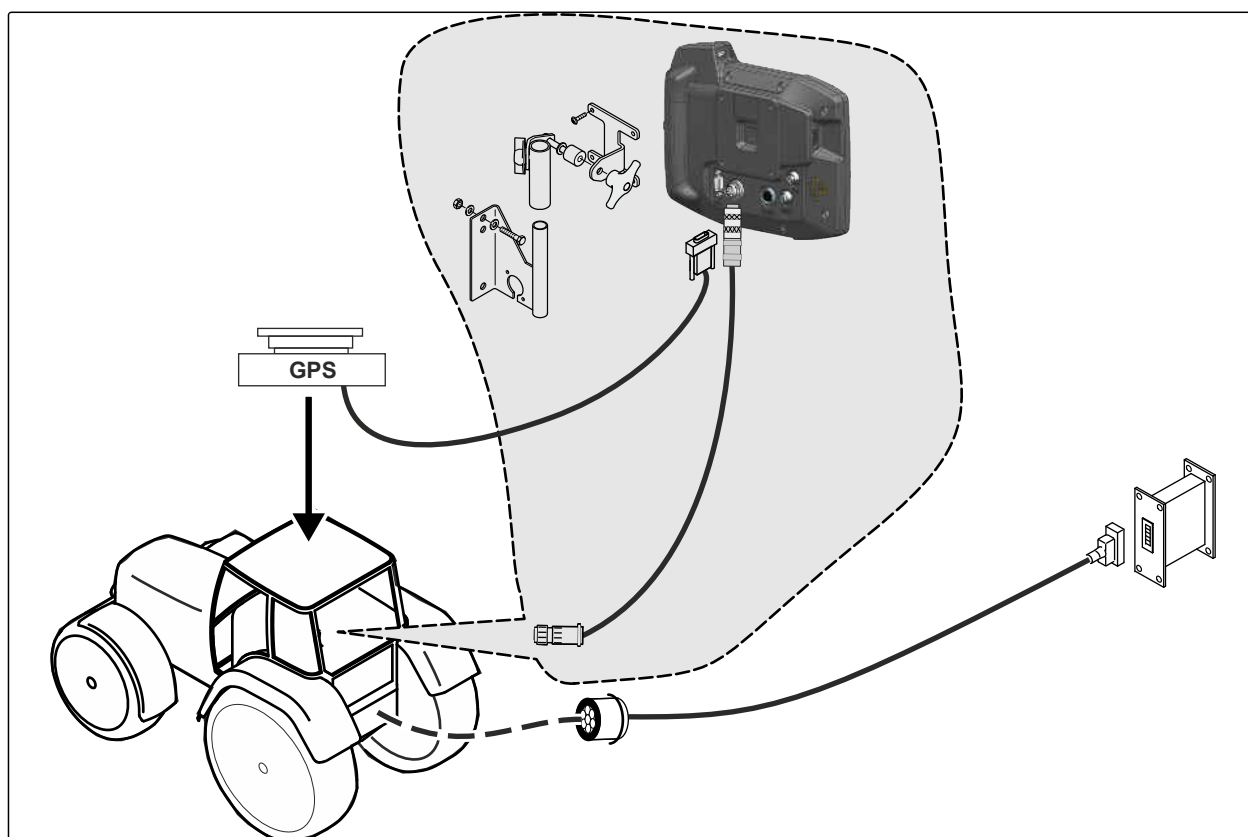
Asennusohje

4

CMS-T-00003680-C.1

4.1 AmaTron 4:n asennus

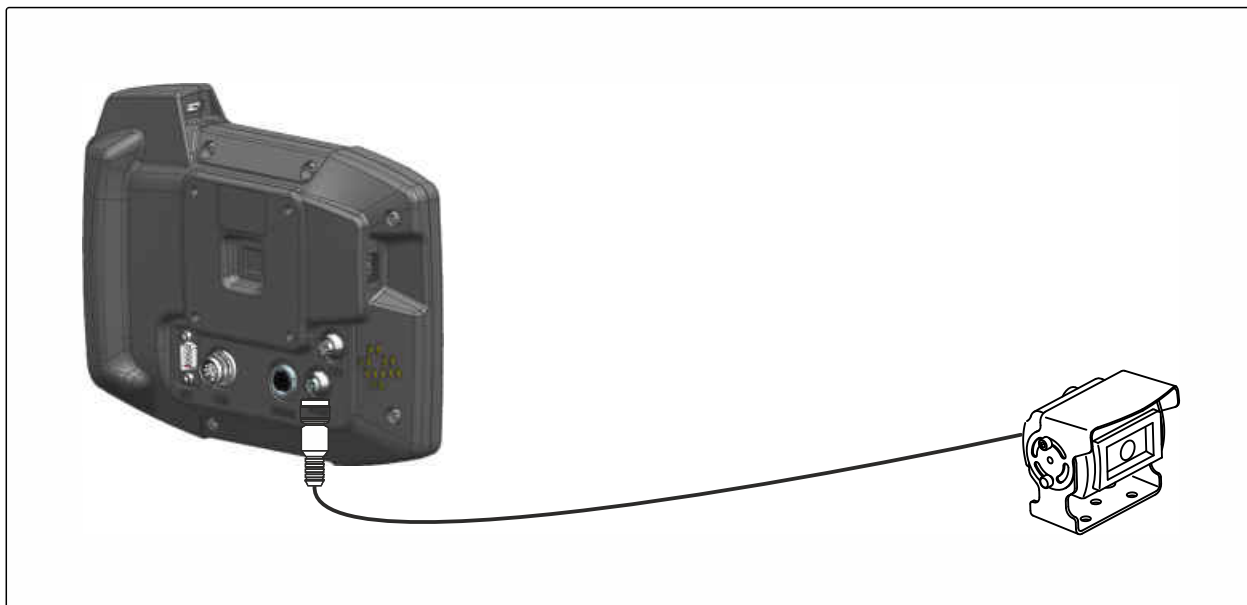
CMS-T-00000302-D.1



CMS-I-00000230

4.2 Kameran liittäminen

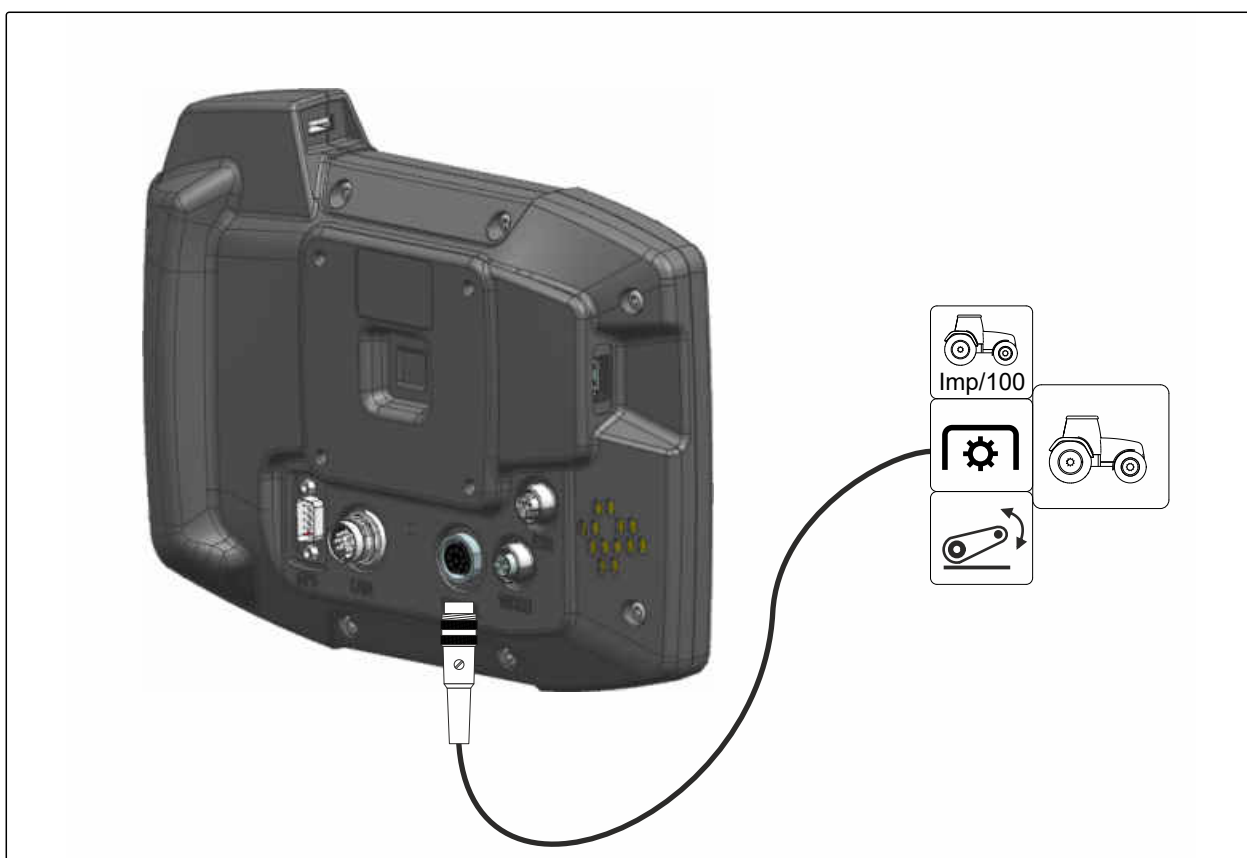
CMS-T-00003681-A.1



CMS-I-00002708

4.3 Signaalipistokkeen liittäminen

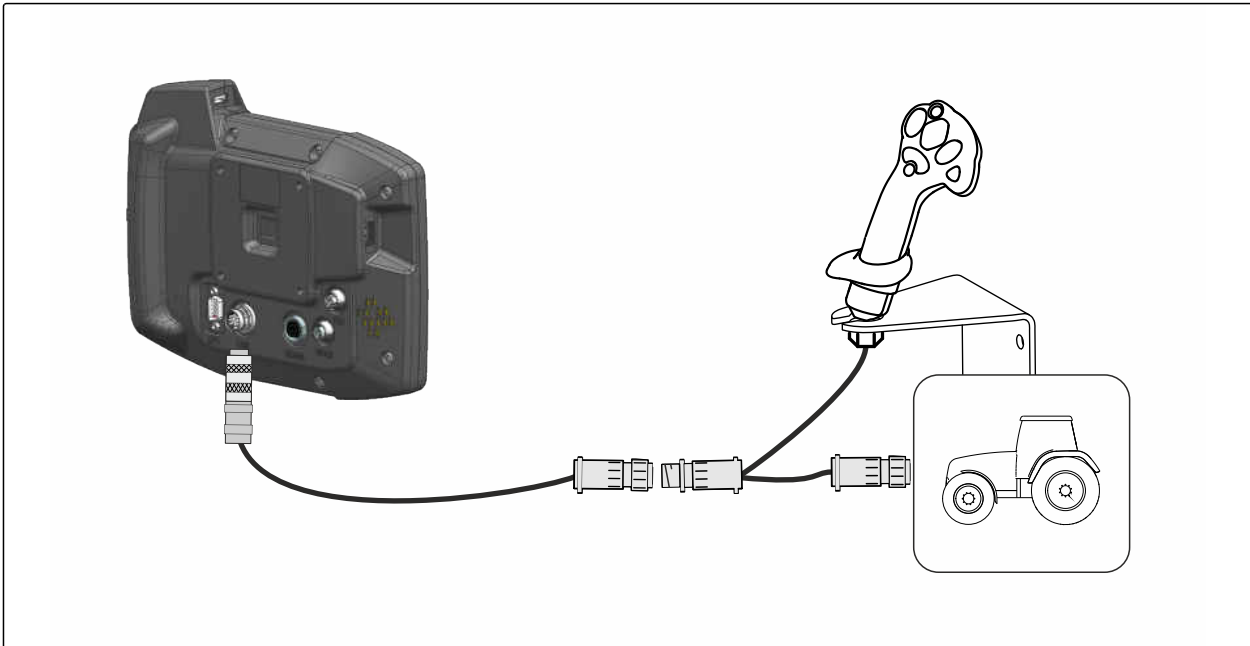
CMS-T-00003682-C.1



CMS-I-00002707

4.4 AUX-N-syöttölaitteen liittäminen

CMS-T-00003927-B.1



CMS-I-00002901



OHJE

Kuva kuvaa AMAZONE AUX-N -syöttölaitteen kytkemistä. Muun valmistajan AUX-N-syöttölaitteen liittäminen voi poiketa tässä esitetystä tavasta.

AmaTron 4 -ohjausyksikön yleiskatsaus

5

CMS-T-00001632-E.1

5.1 Näkymä edestä

CMS-T-00001633-C.1

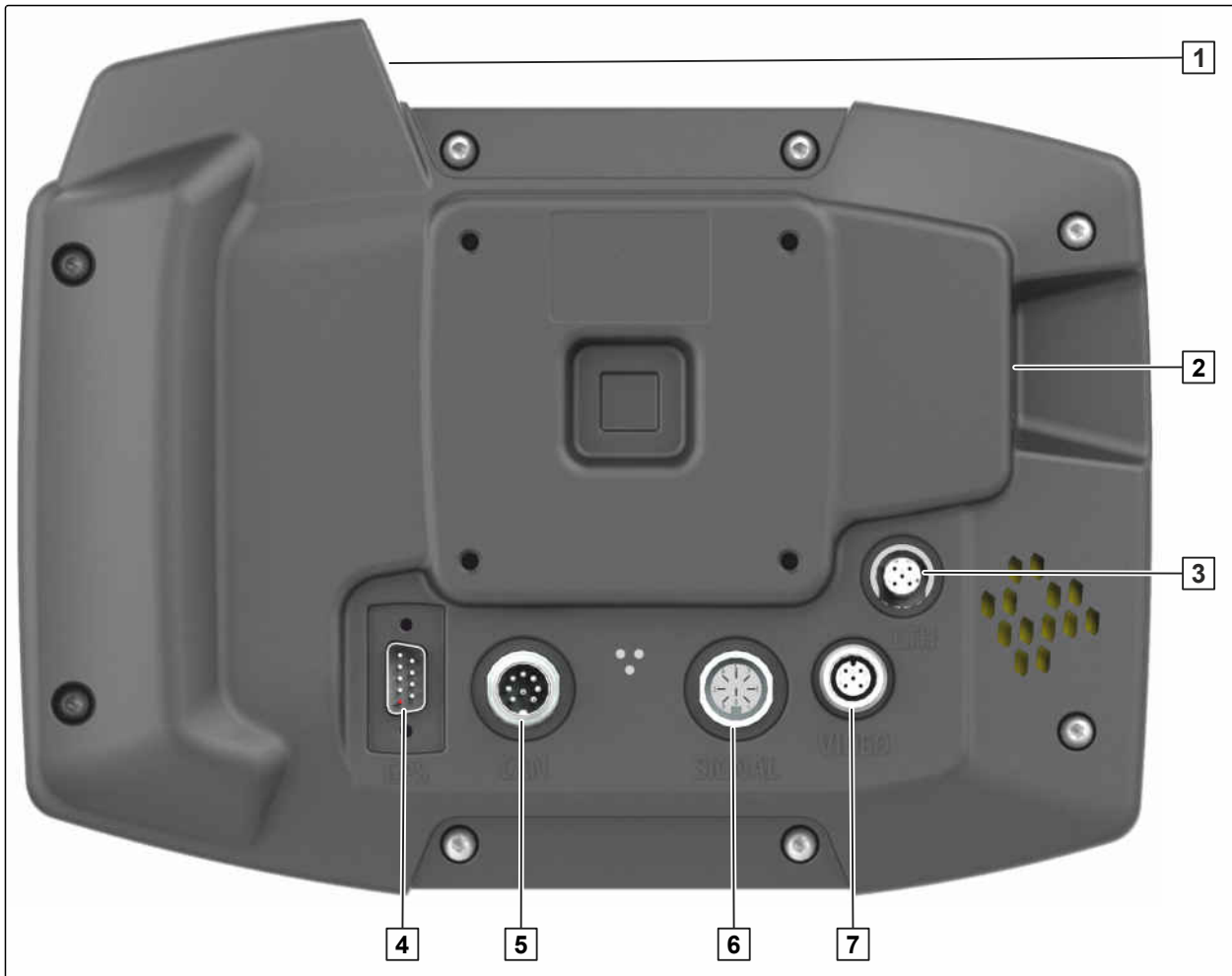


CMS-I-00001011

- | | |
|--------------------------------|---|
| 1 Päävalikon painike | 2 Karttanäkymän painike |
| 3 Yleispäätteen painike | 4 ISB-painike |
| 5 Tilan merkkivalo | 6 Laiteohjauksen valintapainikkeet |
| 7 Päälle-/poispainike | 8 Lähestymisanturi |
| 9 Kirkkausanturi | 10 Kosketusnäyttö |

5.2 Liitännät

CMS-T-00000185-B.1



- | | |
|---|------------------------------------|
| 1 Ylempi USB-liitäntä | 2 Taempi USB-liitäntä |
| 3 Ethernet-liitäntä huoltotöitä varten | 4 GPS-signaalin liitäntä |
| 5 CAN-väyläliitäntä | 6 Anturisignaalien liitäntä |
| 7 Kameraliitäntä | |

5.3 Tyypikilpi

CMS-T-00010641-A.1

- | |
|--------------------------------------|
| 1 Osanumero |
| 2 Salattu kalenteripäivämäärä |
| 3 Tarkastusnumero |
| 4 Sarjanumero |



CMS-I-00007283

- 1 Laitenumero
- 2 Salattu kalenteripäivämäärä
- 3 Tyyppi

AMAZONE
AMAZONEN-WERKE H. Dreyer GmbH & Co. KG
Am Amazonenwerk 9-13 D-49205 Hasbergen
Geräte-Nr. 1 2
Typ 3



CMS-I-00007286

5.4 ISB-painike

CMS-T-00013136-A.1

ISB-painikkeen toiminta riippuu liitetystä laitteesta Jos laitteessa on ISB-toiminto, ISB-toiminto on kuvattu laitteen käyttöohjeessa.

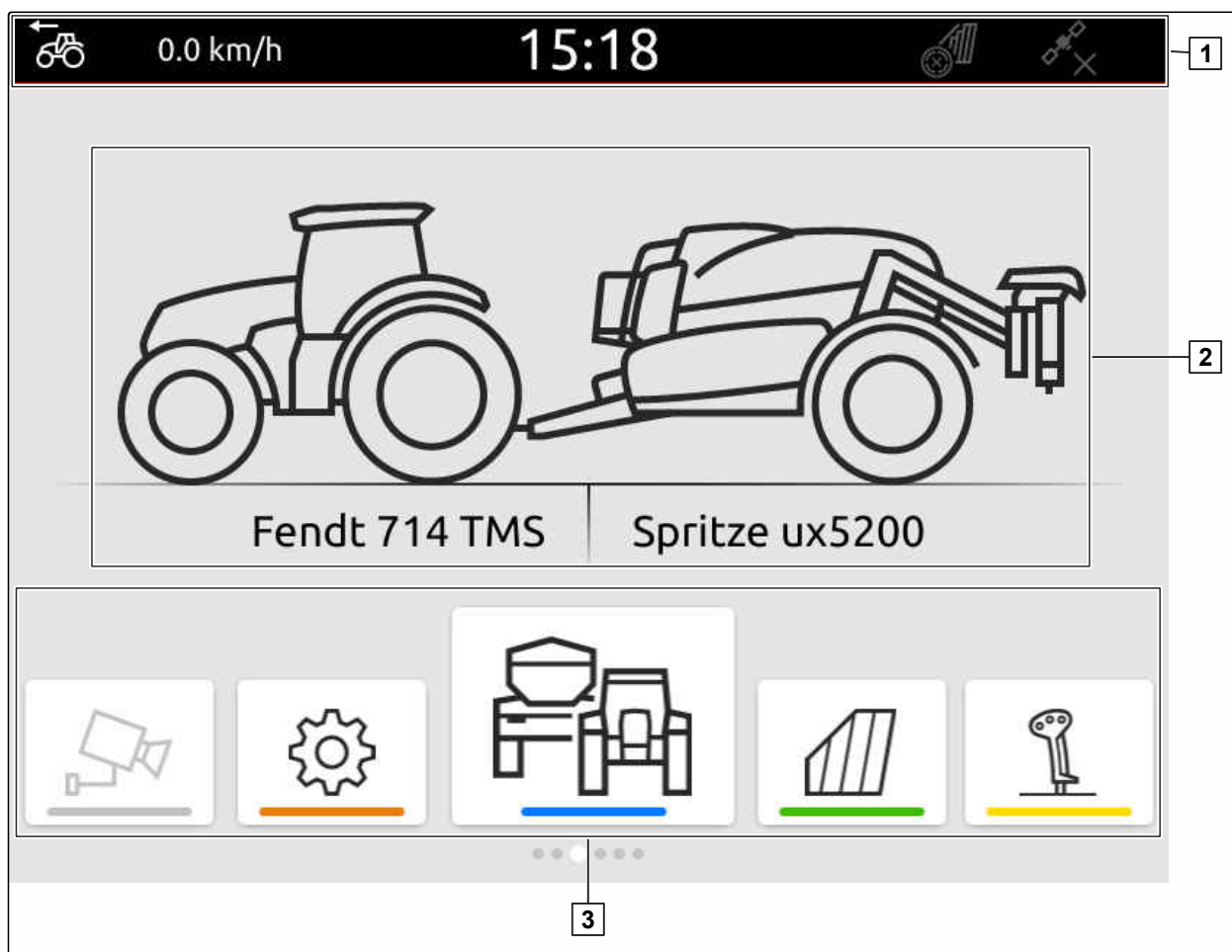
Käyttöliittymän yleiskatsaus

6

CMS-T-00000210-G.1

6.1 Päävalikko

CMS-T-00000234-C.1



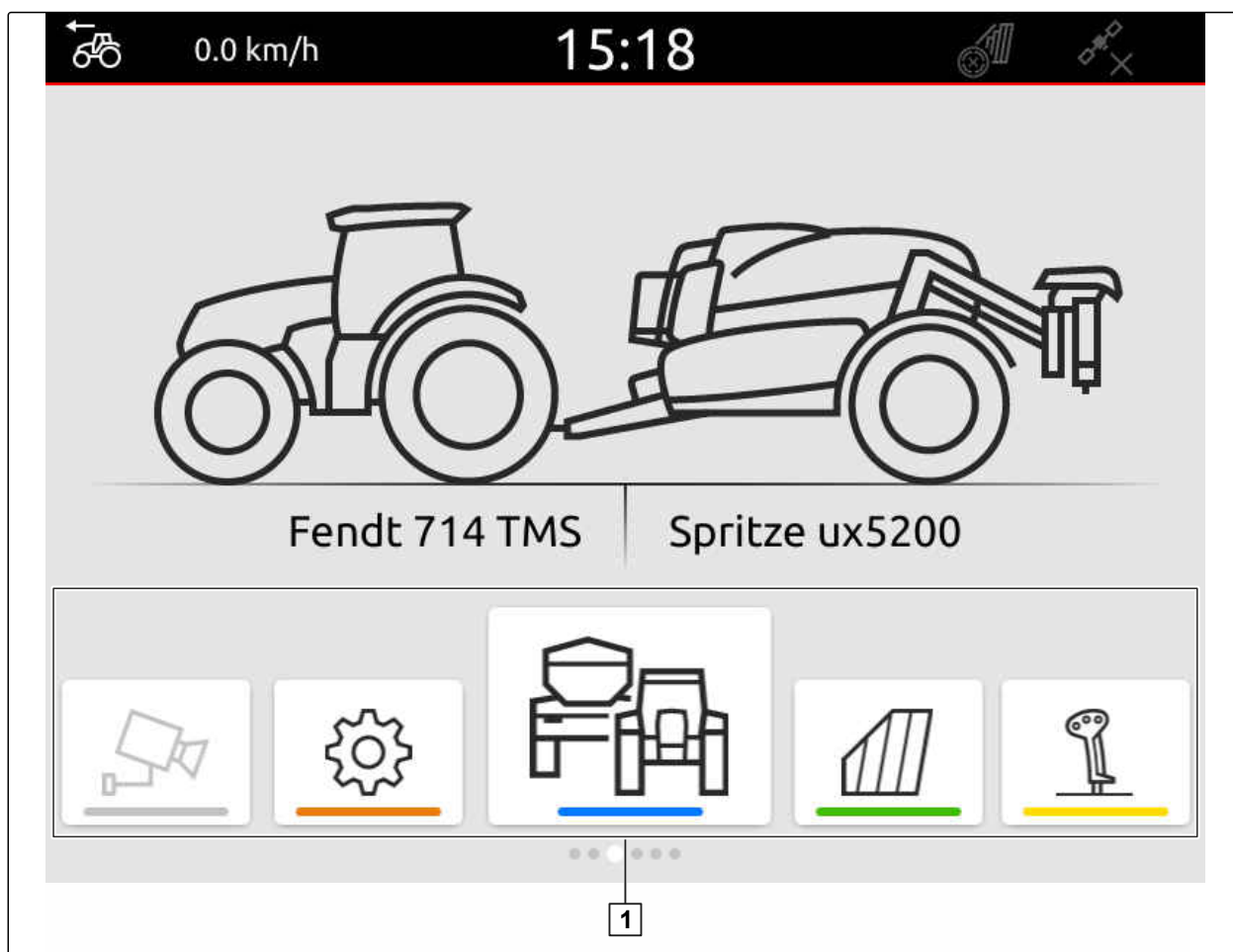
1 Tilapalkki

2 Aktiivisen laitteen ja aktiivisen traktorin näyttö

3 Sovelluskaruselli

6.2 Sovelluskaruselli

CMS-T-00000254-D.1



CMS-I-00000110

Sovelluskaruselli **1** sisältää seuraavat sovellukset:

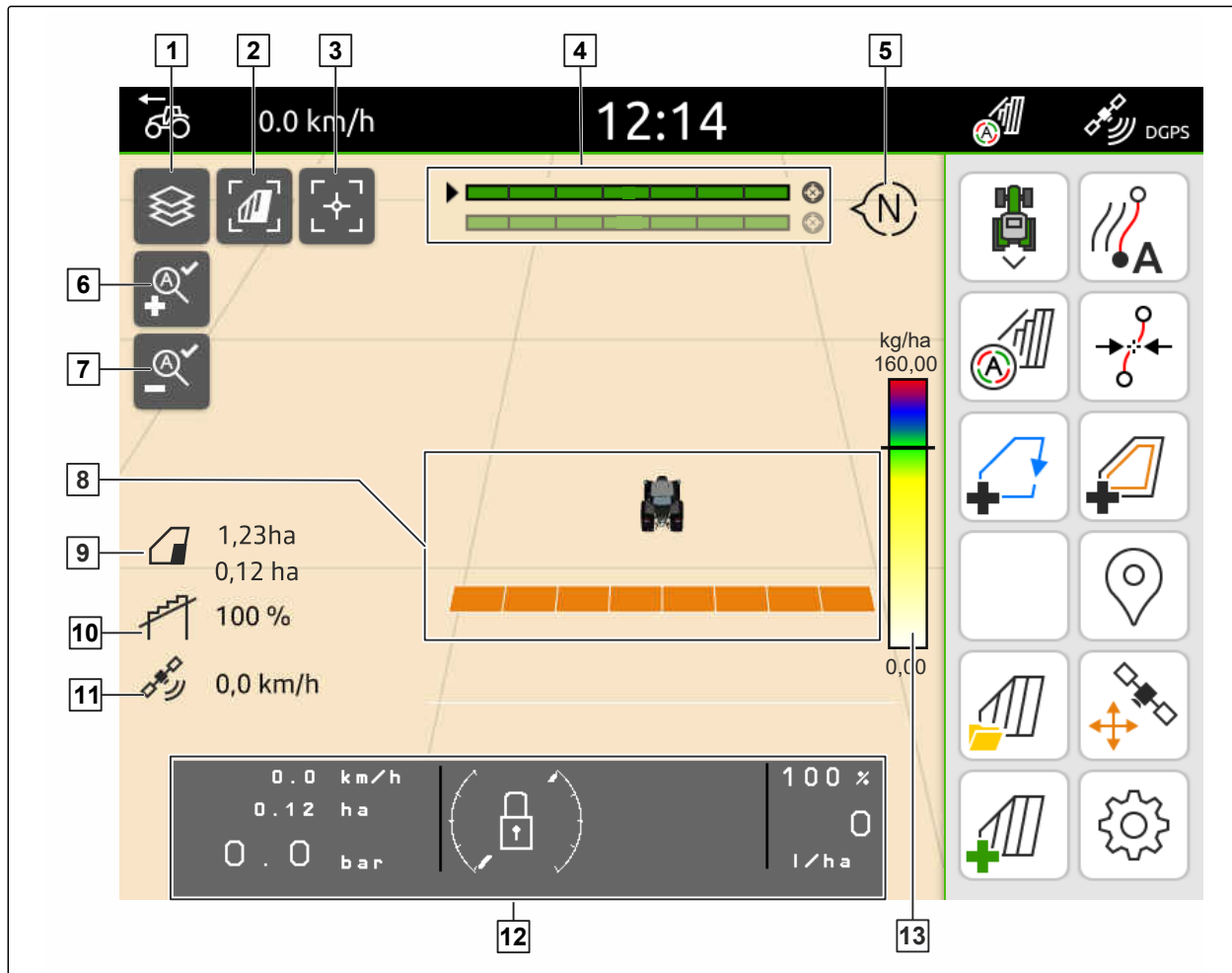
Sovellus	Painike	Toiminto
Yleispääte	<p>Symboli riippuu valitusta laitteesta.</p> 	Kytketyn laitteen laiteohjauksen näyttö
AUX-N-varaus		Kytketyn AUX-N-syöttölaitteen konfigurointi
Asetusvalikko		AmaTron 4:n asennus
Laitehallinta		Traktorien ja laitteiden yleiskuvaus, traktorien ja laitteiden asentaminen
Kamera		Kamerakuvan näyttö
Karttanäkymä		Karttanäkymän avaaminen

6.3 Karttanäkymä

CMS-T-00000241-G.1

6.3.1 Kartta

CMS-T-00000242-F.1

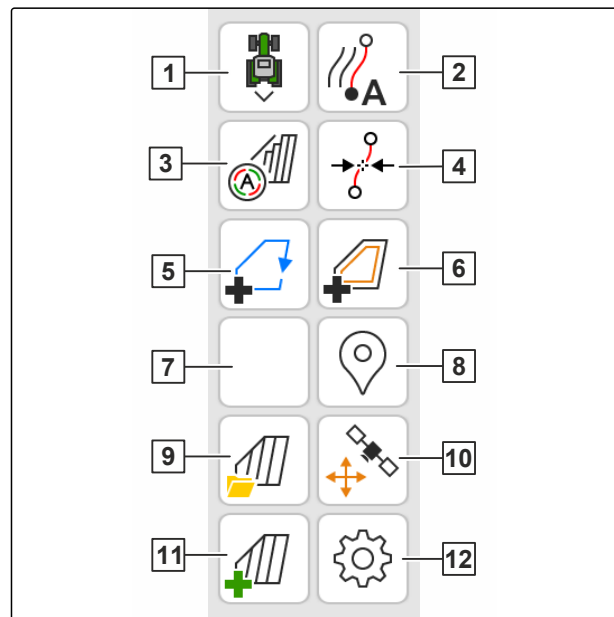


CMS-I-00000105

- | | |
|---|--|
| 1 Levityskartan valinta | 2 Lintuperspektiivin aktivointi |
| 3 Traktorin ja laitteen kohdistaminen | 4 Monipuomivalinta |
| 5 Kompassi | 6 Maksimaalisen zoomaustason määrittäminen |
| 7 Minimaalisen zoomaustason määrittäminen | 8 Traktorin ja laitteen symbolit |
| 9 Peltoalueen koko ja käsiteltävä pinta | 10 Päällekkäisyysaste |
| 11 GPS-nopeus | 12 Laitetiedot |
| 13 Arvoasteikko levityskartalle | |

6.3.2 Työvalikko

- 1 Ajosuunnan vaihtaminen päinvastaiseksi
- 2 Ajouran luominen
- 3 Automaattisen osalohkokytkenän aktivointi
- 4 Ajourien siirtäminen
- 5 Pellon rajan luominen
- 6 Virtuaalisen päistekäännöksen luominen
- 7 Ei toimintoa
- 8 Merkin luominen
- 9 Peltovalikon avaaminen
- 10 GPS-liukuman korjaus
- 11 Uuden pellon luominen
- 12 Karttanäkymän konfigurointi



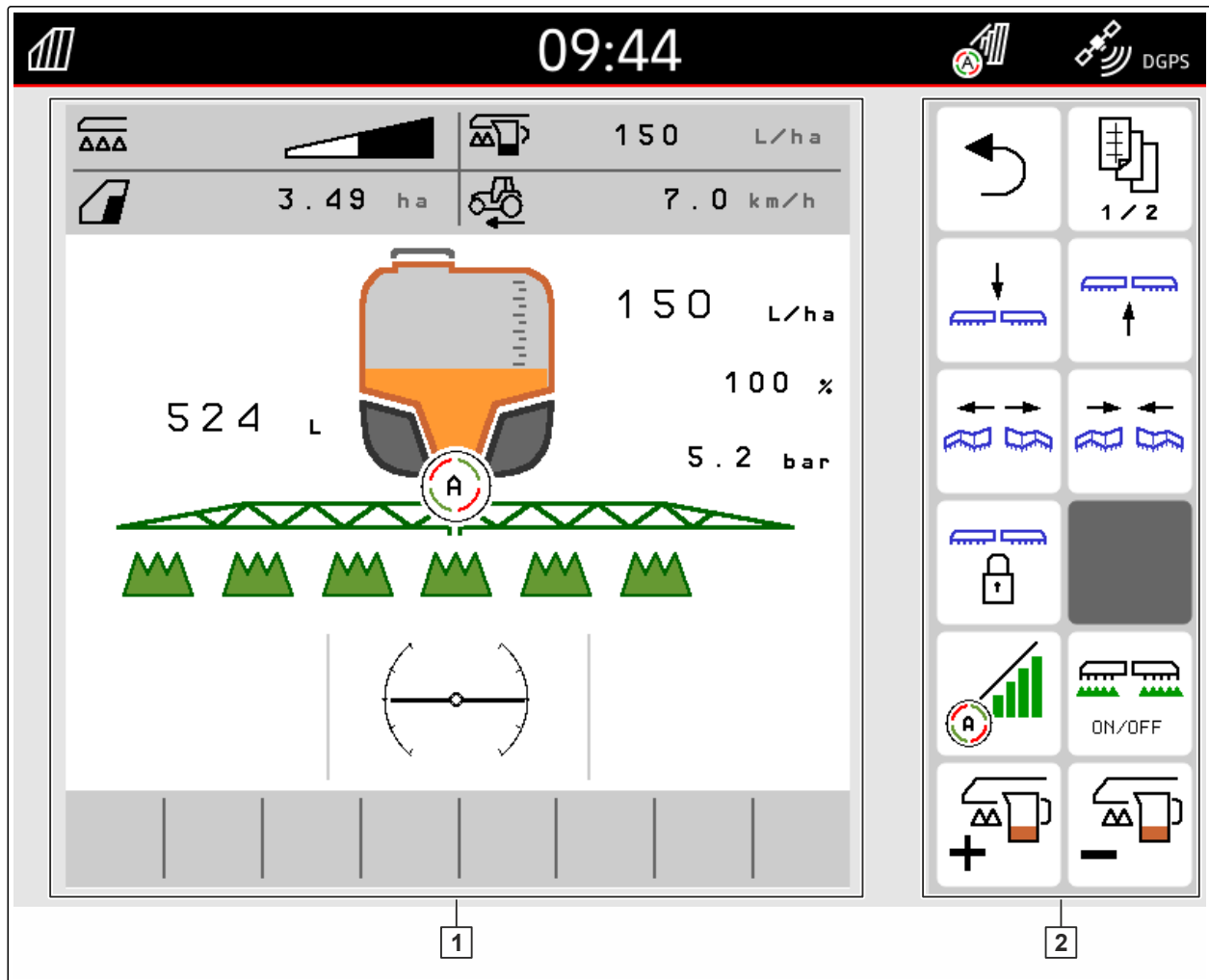
CMS-T-00000243-D.1

CMS-I-00000142

6.4 Yleispääte

CMS-T-00000236-D.1

Yleispääteellä näytetään laiteohjauksen käyttöliittymä. Laitetiedot voidaan kutsua ja laitetta voidaan käyttää yleispääteeltä. Yleispääte jakautuu "laitetietojen" ja "toimintopainikkeiden" alueeseen. Laitteesta riippuen laitetietojen alueella voi olla myös painikkeita.



CMS-I-00000107

1 Laitetiedot ja laiteohjaus

2 Toimintopainikkeet

OHJE

Yleispäänteen sisäinen näyttö riippuu kytketystä laitteesta.

Peruskäyttö

7

CMS-T-00000181-H.1

7.1 AmaTron 4 -ohjausyksikön päälle- ja poiskytkeminen

CMS-T-00000207-D.1

- Kytke AmaTron 4 päälle painamalla päälle-/poispainiketta **1**.



OHJE

Jos AUX-N-syöttölaite on kytkettynä, AUX-N-syöttölaitteen varaus on vahvistettava; katso sivu 143.

- Kytke AmaTron 4 pois päältä pitämällä päälle-/poispainiketta **1** painettuna.



7.2 USB-tikun käyttö

CMS-T-00013137-A.1



EDELLYTYKSET

- ☑ USB-tikun kapasiteetti maksimissaan 64 Gt
- ☑ USB-tikku formatoitu FAT32-tiedostojärjestelmässä
- Aseta sopiva USB-tikku ylä- tai taka-USB-porttiin.
- ➔ Näyttöön tulee viesti, joka ilmoittaa, että USB-tikku on tunnistettu.

7.3 Sovellusten välillä vaihtaminen

CMS-T-00000250-F.1

7.3.1 Valikkopainikkeiden käyttö

CMS-T-00000251-C.1

1. Avataksesi päävalikon paina **1**.
2. Avataksesi karttanäkymän paina **2**.
3. Avataksesi yleispäätteen paina **3**.



CMS-I-00000109

7.3.2 Sovelluskarusellin käyttö

CMS-T-00000252-B.1

1. Selaa sovelluskarusellia päävalikossa sormella vasemmalle tai oikealle.
2. Valitse haluttu sovellus.



7.3.3 Pyyhkäisyyleiden käyttö

CMS-T-00000260-F.1

Pyyhkäisyyleillä käytettävät sovellukset voidaan valita asetusvalikosta; katso sivu 36.



TÄRKEÄÄ

Konevaurioiden vaara

Käytettäessä pyyhkäisyyleitä voidaan vahingossa aktivoida laiteohjauksen painikkeita.

► Aloita pyyhkäisyyle aina näytön reunalta.

► Pyyhi sormella näytön oikeasta tai vasemmasta reunasta kohti näytön keskiosaa.



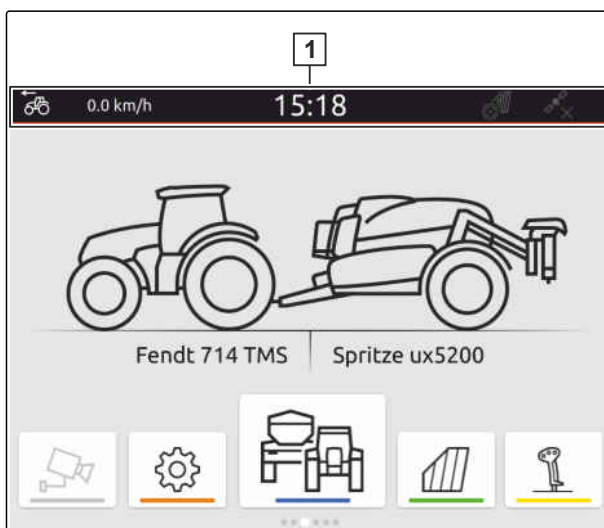
CMS-I-00000277

7.4 Tilapalkin konfigurointi

CMS-T-00000197-D.1



Tilapalkki **1** näytetään kaikissa sovelluksissa.
Tilapalkin sisältämiä tietoja voidaan konfiguroida.

Seuraava taulukko näyttää kaikki käytettävissä olevat toiminnot:



CMS-I-00000310

Symboli	Tietoja
	Automaattisen osalohkokytkenän tila
	Nopeus
	GPS-vastaanotto
09:30	Kellonaika
	Pellon nimi
	Valitun pellon käsitelty peltotalue

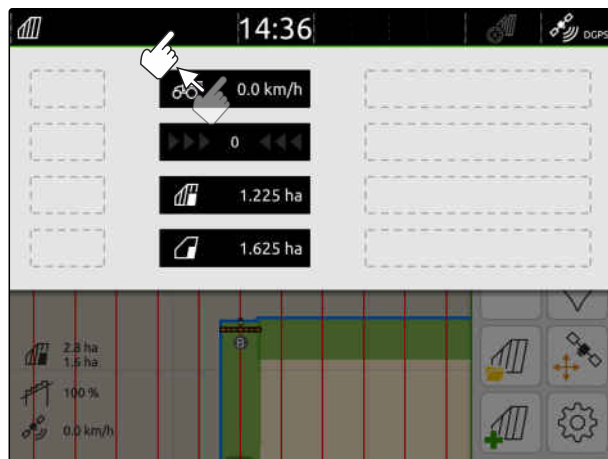
Symboli	Tietoja
	Valitun pellon käsittelemätön peltoalue
	Ajolinjan poikkeama

1. Kosketa tilapalkkia 2 sekunnin ajan sormella.

➔ Kaikki tiedot näytetään yleiskatsauksessa.

2. Jos haluat lisätä tilapalkkiin tietoja tai poistaa niitä siitä, siirrä haluttu tieto sormella haluttuun kohtaan.

3. Kun haluat lopettaa konfiguroinnin, kosketa näyttöä tietojen yleiskatsauksen alapuolelta.












CMS-I-00000145

7.5 Pikakäynnistysvalikon käyttö

CMS-T-00000203-E.1

Pikakäynnistysvalikko sisältää painikkeet seuraavien toimintojen nopeaksi käyttämiseksi:

Symboli	Toiminto
	Vie diagnosietiedot.
	Kutsu AUX-N-varaus.
	Tehtävätietojen vienti PDF-tiedostona.
	Vie tehtävätiedot ISO-XML-muodossa.
	Kutsu vinkit.
	Vaihda päivätilan ja yötilan välillä.
	Tuo ISO-XML-tehtävätiedot ja shape-tiedostot.
	Säädä äänenvoimakkuus liukusäätimellä.
	Säädä näytön kirkkaus liukusäätimellä.

7 | Peruskäyttö

Arvojen syöttäminen

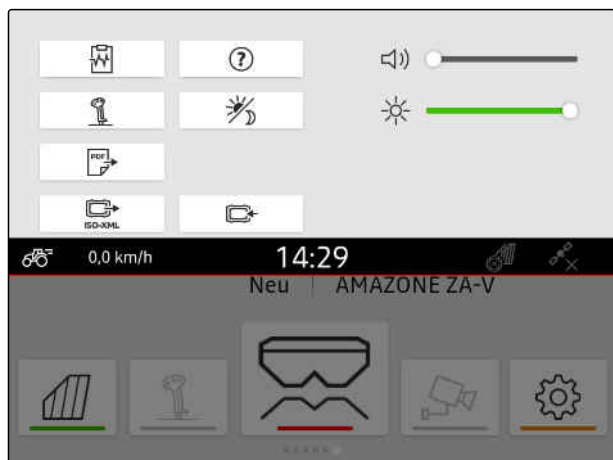
1. Pyyhi sormella näytön yläreunasta kohti näytön keskiosaa.

➔ Pikakäynnistysvalikko aukeaa.



CMS-I-00000278

2. Valitse haluttu toiminto.
3. *Sulje pikakäynnistysvalikko* koskettamalla näyttöä pikakäynnistysvalikon alapuolelta.



CMS-I-00000144

7.6 Arvojen syöttäminen

CMS-T-00000204-B.1

Kun järjestelmään on syötettävä lukuarvoja, näyttöön aukeaa numeronäppäimistö. Lisäksi käytettävissä on laskintoimintoja. Suoritetut laskutoimitukset näytetään syötettävän arvon yläpuolella. Pätevä arvoalue ilmoitetaan suluissa.

1. Syötä luvut tai laskutoimitukset.

2. Vahvista syöttö painikkeella ✓

tai

Jos haluat keskeyttää syöttämisen,
kosketa näyttöä numeronäppäimistön yläpuolelta.



7.7 Tekstin syöttäminen

CMS-T-00000205-D.1

Kun järjestelmään on syötettävä tekstiä, näyttöön aukeaa näppäimistö.

- *Kun haluat syöttää numeroita tai erikoismerkkejä,*

valitse .



CMS-I-00000113

- *Jos haluat kutsua lisää erikoismerkkejä,*

valitse .

OHJE

Jos kiinan tai japanin kieli on valittu, latinalaiset kirjaimet muunnetaan kiinaksi tai japaniksi. Ehdotukset muuntamista varten näytetään. Japanilaisilla merkeillä voit valita erilaisten kirjasintyyppien välillä.

- *Japanilaisten kirjasintyyppien vaihtamiseksi*
valitse painike .



CMS-I-00005064

- vahvista tekstisyöttö valitsemalla 

tai


Tekstisyötön peruuttamiseksi
kosketa näyttöä numeronäppäimistön yläpuolella.

7.8 Elementtien poistaminen

CMS-T-00003584-A.1

1. Elementtien poistamiseksi

valitse .


2. Vahvista poisto valitsemalla .

7.9 Elementtien uudelleen nimeäminen

CMS-T-00003585-A.1

1. Pidä elementin nimeä painettuna.

2. Syötä nimitys.

3. Vahvista nimitys valitsemalla .

7.10 Vinkkien kutsuminen

CMS-T-00003638-B.1

Vinkit sisältävät ohjeita ja videoita, jotka helpottavat AmaTron 4:n käyttöä.

Seuraaville valikoille näytetään vinkkejä:

- Päävalikko
- Karttanäkymä
- AUX-N-syöttölaitteen valikko

1. Vaihda haluttuun valikkoon.

2. Avaa pikakäynnistysvalikko.

3. valitse .



CMS-I-00000278

Yleispäätteen käyttö

8

CMS-T-00000475-B.1

Yleispäätteellä näytetään laiteohjaus. Laitetta voidaan käyttää yleispäätteeltä. Kytettyjen laitteiden laiteohjausten välillä voidaan vaihdella.

Laiteohjauksen painikkeita voidaan käyttää suoraan koskettamalla tai AmaTron 4:n oikealla puolella olevilla näppäimillä. Näppäimien järjestys vastaa käyttöliittymän painikkeiden järjestystä.

1. *Avataksesi yleispäätteen*
paina yleispäätteen painiketta **1**.
2. *Valitaksesi laiteohjaukset, joiden välillä voit vaihdella*
pidä yleispäätteen **1** painiketta painettuna.
➔ Näyttöön aukeaa luettelo kytketyistä laitteista.
3. Valitse haluttu laite.
➔ Valitut laitteet merkitään ruksilla.
4. *Vaihdellaksesi valittujen laitteiden laiteohjausten välillä*
paina yleispäätteen painiketta **1**.



Perusasetusten suorittaminen

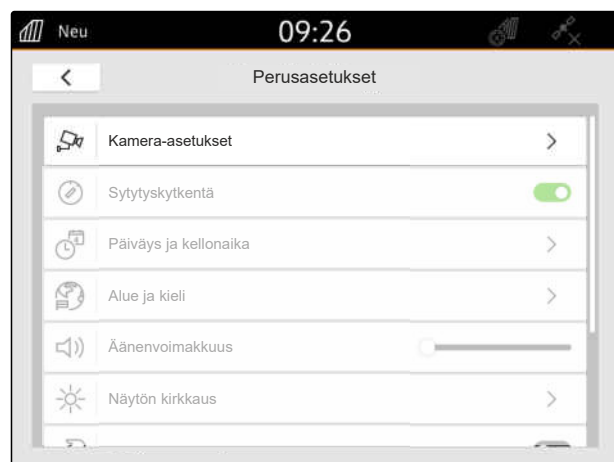
9

CMS-T-00000182-J.1

9.1 Kameran asetukset

CMS-T-00000212-I.1

1. Valitse asetusvalikosta "Perusasetukset" > "Kamera-asetukset".

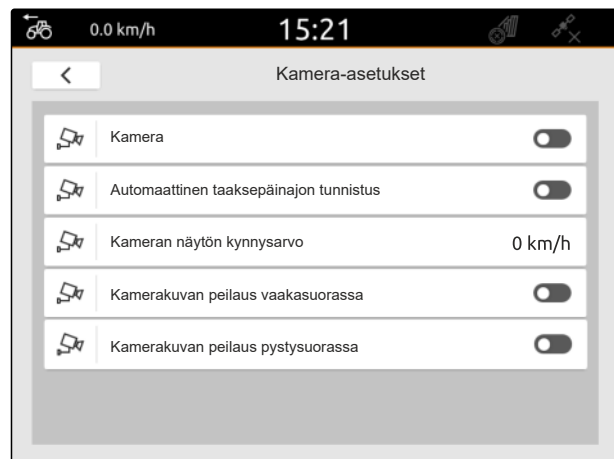


CMS-I-00000152

2. Jos haluat käyttää kameraa, aktivoi "kamera".
3. Jotta kamerakuva näytettäisiin automaattisesti, kun peruutusvaihte kytetään päälle, aktivoi "Automaattinen taaksepäinajon tunnistus".

Kameranäytön kynnyсарво osoittaa nopeuden, jolla kameran kuva näytetään peruutettaessa.

4. Syötä haluttu nopeus kohtaan "Kameranäytön kynnyсарво".
5. Kamerakuvan peilaamiseksi
Aktivoi "Kamerakuvan peilaus vaakasuorassa" tai "Kamerakuvan peilaus pystysuorassa".



CMS-I-00000165

9.2 Sytytyskytkennän aktivointi

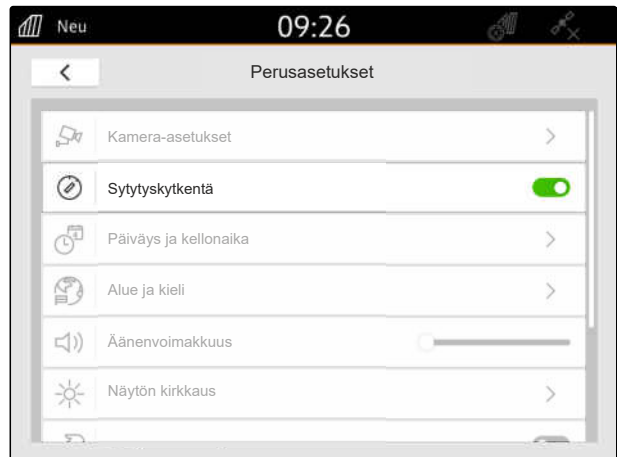
CMS-T-00000214-F.1

Kun sytytyskytkentä on aktivoituna, AmaTron 4 kytetään yhdessä traktorin sytytyksen kanssa päälle ja pois päältä.

1. Valitse asetusvalikosta "Perusasetukset".
2. "Sytytyskytkennän" aktivointi

tai

Deaktivoi "sytytyskytkentä".

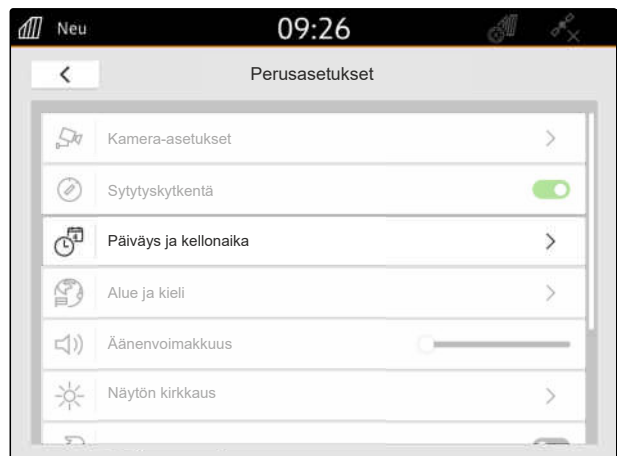


CMS-I-00000160

9.3 Päiväyksen ja kellonajan asettaminen

CMS-T-00001685-F.1

1. Valitse asetusvalikosta "Perusasetukset" > "Päivämäärä ja kellonaika".



CMS-I-00000148

2. Kun päiväys ja kellonaika on haettava GPS-signaalin avulla, aktivoi "GPS-aikasyntronointi"

tai

Kun päiväys ja kellonaika on haettava manuaalisesti, deaktivoi "GPS-aikasyntronointi".

3. Syötä haluttu päivämäärä kohtaan "Päivämäärä".
4. Aseta päivämäärämuoto kohdassa "Päivämäärämuoto".
5. Syötä kohtaan "Kellonaika" haluttu kellonaika, aikamuoto ja aikavyöhyke.

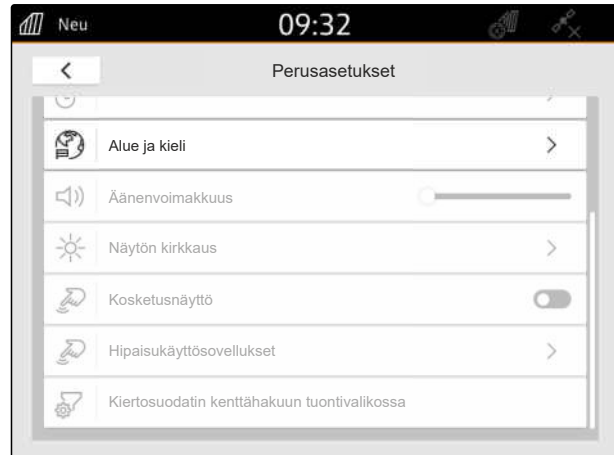


CMS-I-00000153

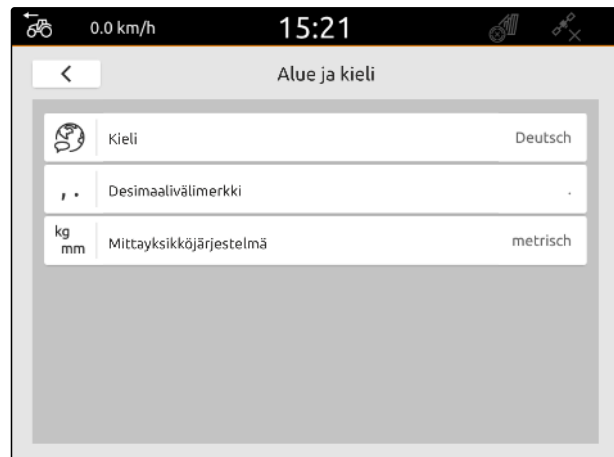
9.4 Kielen ja alueasetusten muuttaminen

CMS-T-00000216-F.1

1. Valitse asetusvalikosta *"Perusasetukset"* > *"Alue ja kieli"*.



2. Valitse haluamasi kieli kohdasta *"Kieli"*.
3. Valitse haluamasi desimaalivälimerkki kohdasta *"Desimaalivälimerkki"*.
4. Valitse haluamasi mittayksikköjärjestelmä kohdasta *"Mittayksikköjärjestelmä"*.



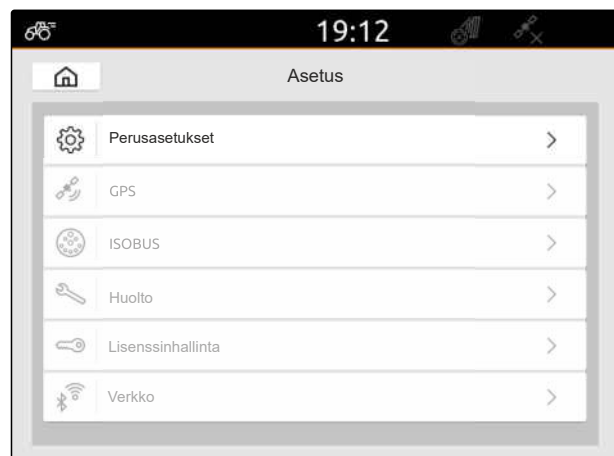
9.5 Äänenvoimakkuuden säätäminen

CMS-T-00003606-D.1

9.5.1 Äänenvoimakkuuden säätäminen perusasetuksissa

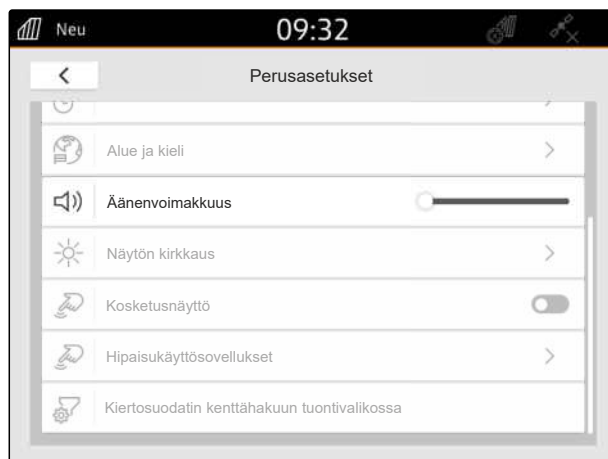
CMS-T-00000220-G.1

1. Valitse asetusvalikosta *"Perusasetukset"*.



CMS-I-00000167

2. Säädä äänenvoimakkuus liukusäätimellä.



CMS-I-00000178

9.5.2 Äänenvoimakkuuden säätäminen pikäkäynnistysvalikon avulla

CMS-T-00003607-C.1

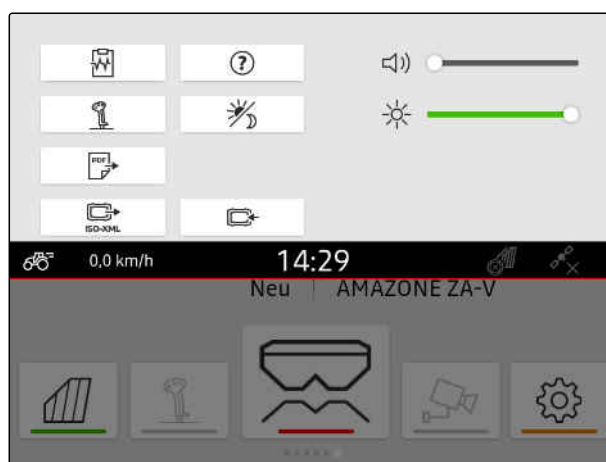
1. Pyyhi sormella näytön yläreunasta kohti näytön keskiosaa.

➔ Pikäkäynnistysvalikko aukeaa.



CMS-I-00000278

2. Säädä äänenvoimakkuus liukusäätimellä.



CMS-I-00000144

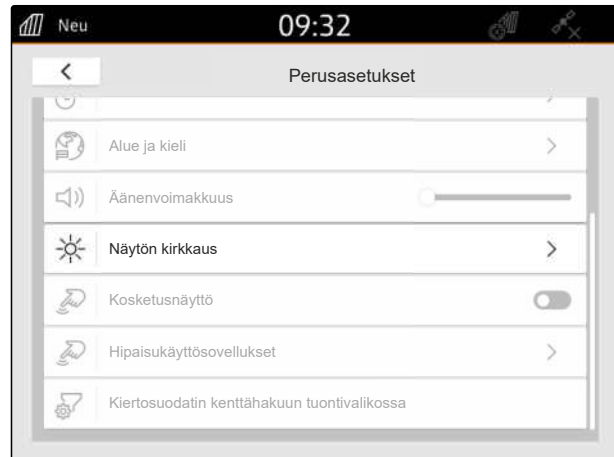
9.6 Näytön kirkkauden säätäminen

CMS-T-00003608-D.1

9.6.1 Näytön kirkkauden asetus perusasetuksiin

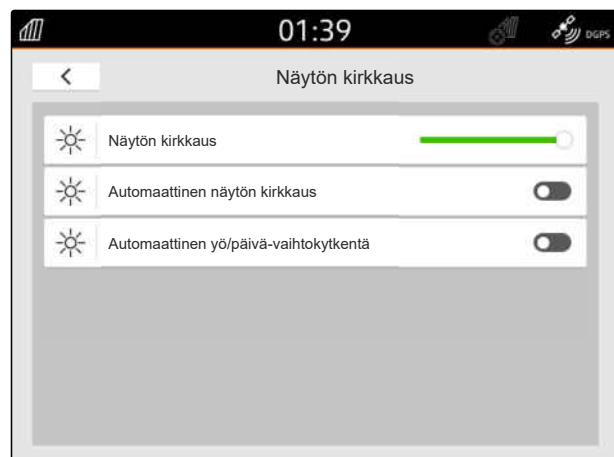
CMS-T-00000221-G.1

1. Valitse asetusvalikossa "Perusasetukset" > "Näytön kirkkaus".



CMS-I-00000181

2. Säädä näytön kirkkaus liukusäätimellä.
3. Jos näytön kirkkaus tulee automaattisesti mukauttaa ympäristön kirkkauteen, aktivoi "Automaattinen näytön kirkkaus".
4. Jos ympäristön olosuhteiden mukaan tulee vaihtaa automaattisesti päivätilan ja yötilan välillä, aktivoi "Automaattinen yö-päivä-vaihto".



CMS-I-00004917

9.6.2 Näytön kirkkauden säätäminen pikakäynnistysvalikossa

CMS-T-00003609-C.1

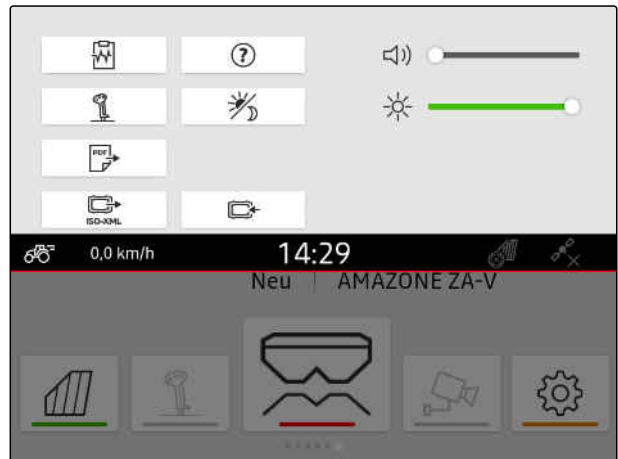
1. Pyyhkäise sormella näytön yläreunasta näytön keskelle.

➔ Pikakäynnistysvalikko aukeaa.



CMS-I-00000278

2. Säädä näytön kirkkaus liukusäätimellä.



CMS-I-00000144

9.7 Näytön koskettamisen näyttö

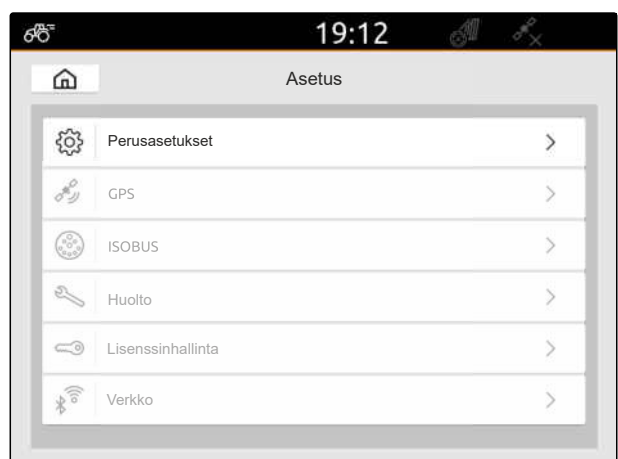
Kun tämä toiminto on aktivoituna, näytetään jokaisen näytön kosketuksen yhteydessä valkoinen ympyrä kosketuskohdassa.



CMS-T-00000223-G.1

CMS-I-00002924

1. Valitse asetusvalikosta "Perusasetukset".

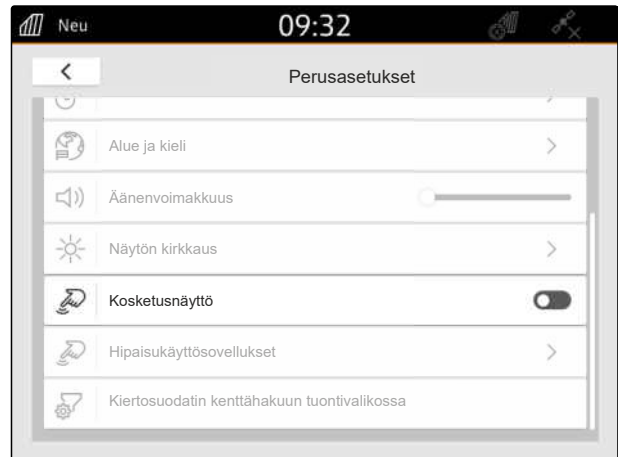


CMS-I-00000167

2. "Kosketuksen näytön" aktivointi

tai

"Kosketusnäytön" deaktivointi



CMS-I-00000180

9.8 Pyyhkäisysovellusten aktivointi

CMS-T-00000224-G.1

Pyyhkäisyyleillä voidaan vaihdella seuraavien sovellusten välillä:

- Karttanäkymä
- Kamerakuva
- Yleispääte kaikille kytketyille laitteille

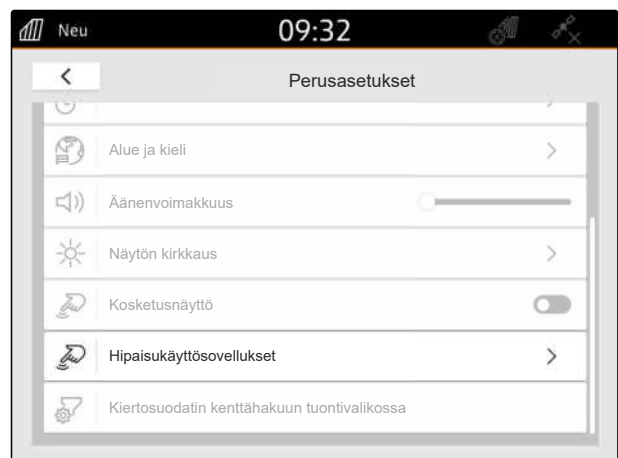
1. Valitse asetusvalikolla "Perusasetukset" > "Hipaisukäyttösovellukset".

2. Haluttujen sovellusten aktivointi

tai

Deaktivoi sovellukset.

3. *Vaihtaaksesi valittujen sovellusten välillä katso sivu 23.*



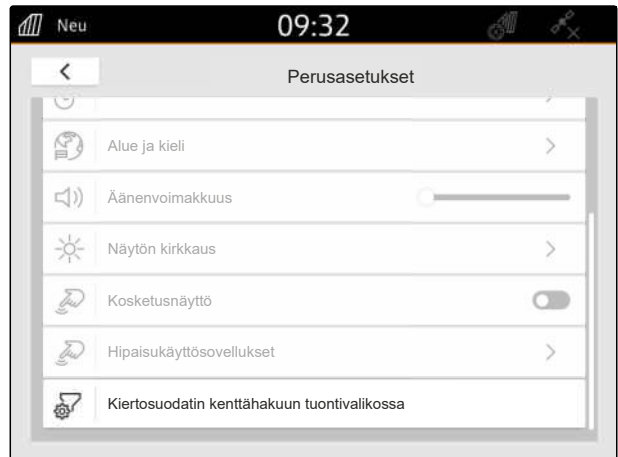
CMS-I-00000182

9.9 Sädesuodattimen konfigurointi kenttähakuun tuontivalikossa

CMS-T-00013055-A.1

Tuontivalikossa shape-tiedostoja voidaan suodattaa nykyisen GPS-sijainnin etäisyyden perusteella. Kaikki shape-tiedostot, joiden tiedot ovat määritetyn säteen ulkopuolella, piilotetaan tuontivalikossa.

1. Valitse asetusvalikossa "Perusasetukset" >
"Sädesuodatin kenttähakuun tuontivalikossa".
2. Valitse haluttu säde.



CMS-I-00008290

GPS:n asennus

10

CMS-T-00001689-G.1

10.1 Traktorin ISOBUS-järjestelmän GPS-signaalin käyttö

CMS-T-00010450-B.1

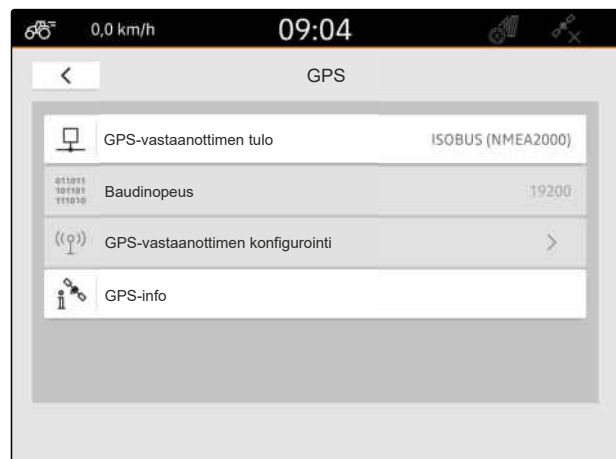
Jos traktori lähettää GPS-signaalin NMEA2000-muodossa ISOBUS-järjestelmään, AmaTron 4 voi käyttää tätä GPS-signaalia.



OHJE

Jos traktori lähettää GPS-signaalin ISOBUS-järjestelmään, AmaTron 4 ei voi lähettää GPS-signaalia ISOBUS-järjestelmään, katso sivu 61.

1. Valitse asetusvalikossa kohta "GPS".
 2. Valitse kohdassa "GPS-vastaanottimen tulo" vaihtoehto "ISOBUS NMEA2000".
- ➔ Valikkokokohdat "Baudinopeus" ja "GPS-vastaanottimen konfigurointi" deaktivoidaan.



CMS-I-00008403

10.2 Vastaanottimen A100, A101 tai A631 asennus

CMS-T-00001692-F.1

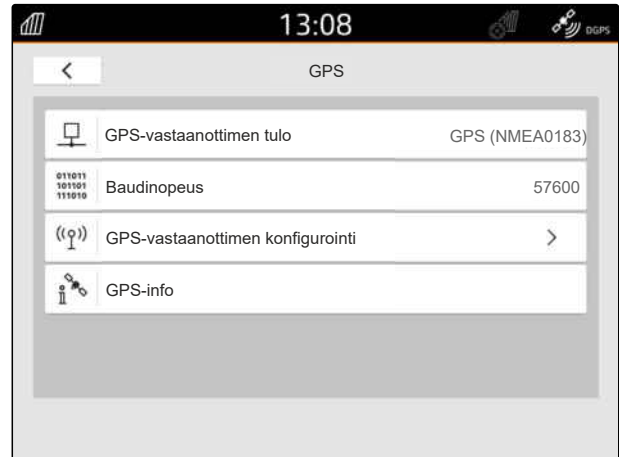
Tämän GPS-vastaanottimen avulla voit säätää molemmat korjaussatelliitit manuaalisesti. Korjaussatelliitit lähettävät korjaustiedot vastaanottimelle. Korjaustiedot parantavat tarkkuutta.



EDELLYTYKSET

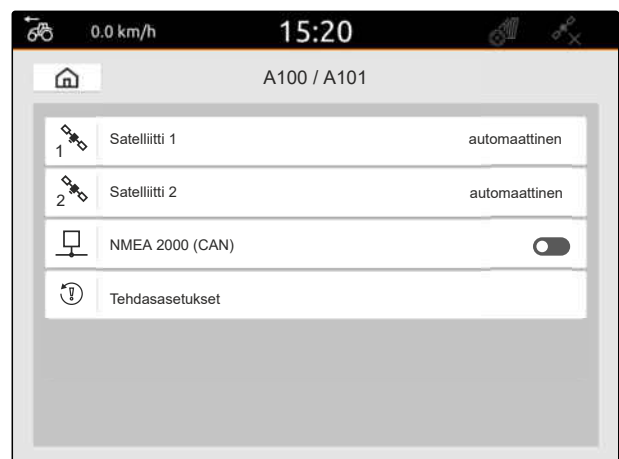
- ☑ Vastaanotin A100, A101 tai A631 liitetty

1. Valitse asetusvalikossa kohta "GPS".
 2. Valitse kohdassa "GPS-vastaanottimen tulo" vaihtoehto "GPS (NMEA0183)".
 3. Valitse "GPS-vastaanottimen konfigurointi".
- ➔ Liitetty GPS-vastaanotin etsitään.



CMS-I-00001056

4. Valitse kohdassa "Satelliitti 1" ja "Satelliitti 2" "Automaattinen".
- ➔ Asetuksella "Automaattinen" GPS-vastaanotin hakee automaattisesti oikeat satelliitit.



CMS-I-00001055



OHJE

GPS-vastaanotin voi lähettää NMEA2000-tiedot CAN-väylään. Vain kokeneiden käyttäjien tulee aktivoida tämä asetus.

5. Jos GPS-vastaanottimen tulee lähettää NMEA 2000 -tiedot CAN-väylään, aktivoi "NMEA 2000 (CAN)".

10.3 Vastaanottimen Ag-Star asennus

CMS-T-00001693-G.1

Tätä GPS-vastaanotinta voidaan käyttää erilaisilla konfiguraatioilla. Konfiguraatioissa on eroja satelliittijärjestelmän ja korjaussatelliittien suhteen. GPS-vastaanotin voidaan säätää alueen ja korjauspalveluiden saatavuuden mukaan.

"SBAS GPS" -korjaustilan avulla käytettävissä on tarkka signaali, niin kauan kuin SBAS-korjaussignaalia vastaanotetaan.

SBAS-järjestelmään kuuluvat korjauspalvelut EGNOS, WAAS ja MSAS. Lisätietoja SBAS:n käytettävyydestä löytyy Internetistä. "GPS/

GLONASS"-korjaustilaa voidaan käyttää alueilla, joilla SBAS ei ole käytettävissä.

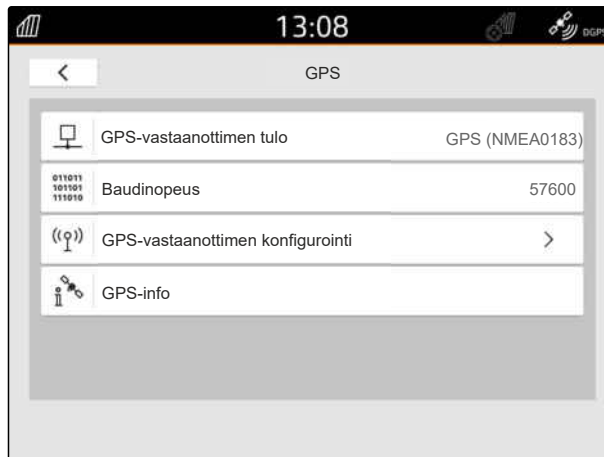


EDELLYTYKSET

- ✓ Vastaanotin Ag-Star liitetty

1. Valitse asetusvalikossa kohta "GPS".
2. Valitse kohdassa "GPS-vastaanottimen tulo" vaihtoehto "GPS (NMEA0183)".
3. Valitse kohdassa "Baudinopeus""Automaattinen".
4. Valitse "GPS-vastaanottimen konfigurointi".

➔ Liitetty GPS-vastaanotin etsitään.



CMS-I-00001056

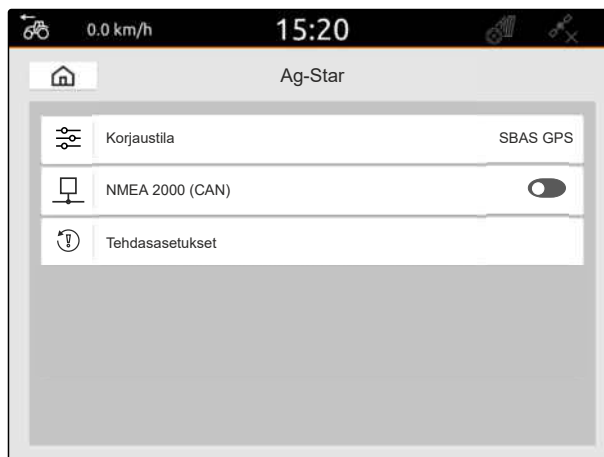
5. Valitse haluttu korjaustila kohdassa "Korjaustila".



OHJE

GPS-vastaanotin voi lähettää NMEA2000-tiedot CAN-väylään. Vain kokeneiden käyttäjien tulee aktivoida tämä asetus.

6. Jos GPS-vastaanottimen tulee lähettää NMEA 2000 -tiedot CAN-väylään, aktivoi "NMEA 2000 (CAN)".



CMS-I-00001057

10.4 Muiden GPS-vastaanottimien asetus

CMS-T-00003635-E.1



EDELLYTYKSET

- ☑ GPS-vastaanotin liitetty

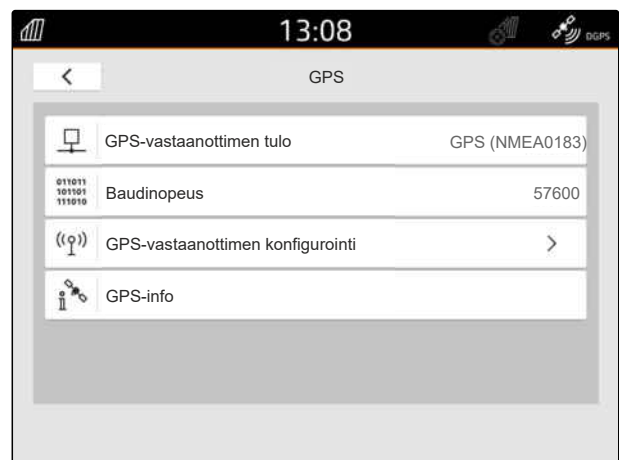
Liitettävän GPS-vastaanottimen on täytettävä seuraavat vähimmäisvaatimukset: Annetut arvot lukevat GPS-vastaanottimen käyttöohjeessa. Traktorin laitteisiin kuuluvat GPS-vastaanottimet voidaan konfiguroida traktorin kautta.

- ☑ Tukee NMEA0183:tä
- ☑ Tiedonsiirtonopeus: vähintään 19200 baudia tai optimaalisesti 57600 baudia
- ☑ GGA: vähintään 5 Hz tai optimaalisesti 10 Hz
- ☑ VTG: vähintään 5 Hz tai optimaalisesti 10 Hz
- ☑ GSA: 1 Hz
- ☑ ZDA: 1 Hz

1. Valitse asetusvalikossa kohta "GPS".
2. Valitse kohdassa "GPS-vastaanottimen tulo" vaihtoehto "GPS (NMEA0183)".
3. Kun GGA-arvo ja VTG-arvo ovat 10 Hz, valitse kohdassa "Baudinopeus" arvo "57600".

tai

Kun GGA-arvo ja VTG-arvo ovat 5 Hz, valitse kohdassa "Baudinopeus" arvo "19200" tai "57600".



CMS-I-00001056

10.5 GPS-vastaanottimen palautus tehdasasetuksiin

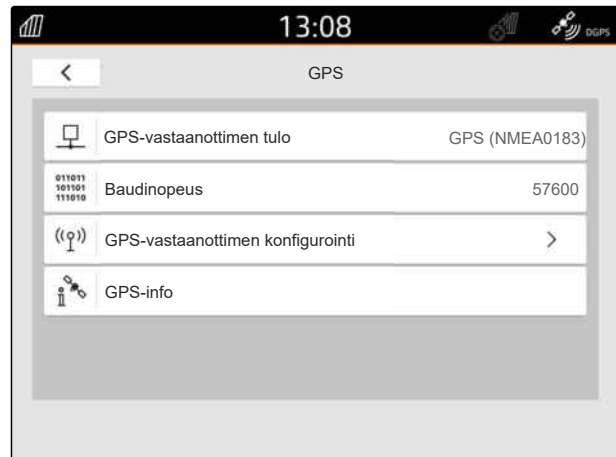
CMS-T-00001744-F.1

Jos GPS-vastaanotin ei toimi oikein, GPS-vastaanotin voidaan palauttaa tehdasasetuksiin.

10 | GPS:n asennus

GPS-vastaanottimen palautus tehdasasetuksiin

1. Valitse asetusvalikosta "GPS-vastaanotin".
2. Valitse "GPS-vastaanottimen konfigurointi".

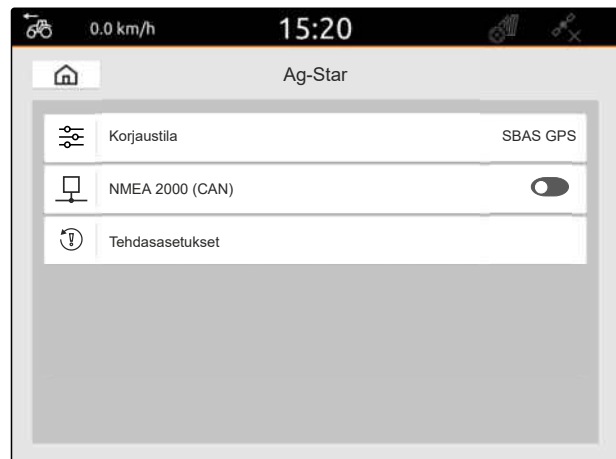


CMS-I-00001056

3. Valitse "Tehdasasetukset".

4. Vahvista palautus painikkeella ✓.

5. Aseta GPS-vastaanotin uudelleen.



CMS-I-00001057

ISOBUS:n konfigurointi

11

CMS-T-00000281-H.1

Jotta useampia käyttöpäätteitä voidaan käyttää ISOBUS-järjestelmässä ja AUX-N-syöttölaitteessa, ISOBUS on konfiguroitava.

Jokaisella ISOBUS-käyttöpäätteellä on yksilöivä tunnistenumero yleispäätettä ja tehtäväohjausta varten, UT-numero ja TC-numero. Laiteohjaus näytetään yleispäätteellä, ja laitteen tehtävän dokumentointia hallitaan tehtäväohjaimella.

Jos yleispäätettä tai tehtäväohjausta ei tarvitse käyttää AmaTron 4:ssä, yleispäätte tai tehtäväohjaus voidaan deaktivoida.

AUX-N-syöttölaitteet voidaan konfiguroida vain käyttöpäätteellä, jolla on UT-numero 1.

Jos AmaTron 4 on ainoa liitetty käyttöpäätte, laite ottaa automaattisesti AmaTron 4:n UT-numeron ja TC-numeron.

Jos AmaTron 4:n lisäksi on liitettynä muita käyttöpäätteitä, sovelletaan seuraavaa:

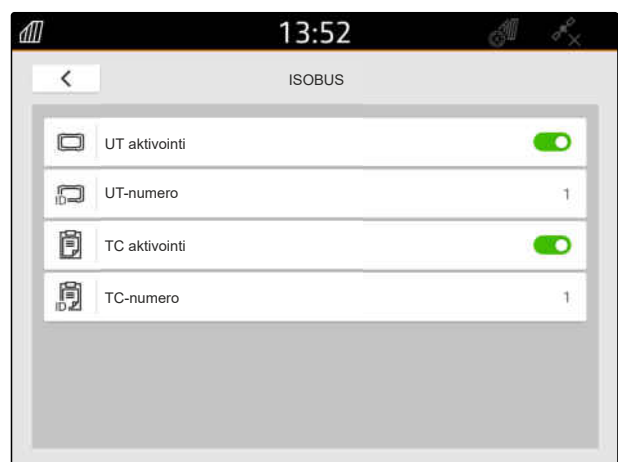
- Jos liitettynä on käyttöpäätteitä, joilla on sama UT-numero tai TC-numero, AmaTron 4 valitsee automaattisesti vapaan UT-numeron ja TC-numeron. Tässä tapauksessa näytetään viesti.
- Jotta laiteohjaus ja tehtävän dokumentointi suoritettaisiin halutulla käyttöpäätteellä, UT-numero ja TC-numero on määritettävä laiteohjauksessa.
- Liitetty laite valitsee käyttöpäätteen sillä UT-numerolla ja TC-numerolla, jolle laite on viimeksi konfiguroitu.

1. Valitse asetusvalikossa kohta "ISOBUS".



CMS-I-00000170

2. Kun laiteohjausta halutaan käyttää AmaTron 4:llä, aktivoi UT.
3. Jos liitetty AUX-N-syöttölaite tulee konfiguroida AmaTron 4:n kautta, Valitse kohdassa "UT-numero" arvo 1.
4. Kun laiteohjaus on tarkoitus näyttää AmaTron 4:llä, muuta laiteohjauksessa UT-numero Amatron 4:n UT-numeroon.
5. Kun tehtävän dokumentointia halutaan käyttää AmaTron 4:llä, aktivoi TC.
6. Jos AmaTron 4:ssä on tarkoitus käyttää tehtävän dokumentaatiota ja liitetyn laitteen automaattista osalohkon ohjausta, muuta laiteohjauksessa TC-numero Amatron 4:n TC-numeroon.



CMS-I-00000408



VIANETSINTÄ

Eikö laiteohjausta, tehtävän dokumentaatiota tai AUX-N-konfiguraatiota näytetä halutuilla käyttöpäätteillä?

1. Tarkista, että käyttöpäätteen ja liitetyn laitteen UT- ja TC-numerot vastaavat toisiaan.
2. Kytke sytytys pois päältä.
3. Käynnistä kaikki käyttöpäätteet uudelleen.
4. Kytke virta päälle.
5. Tarkasta UT-numerot ja TC-numerot uudelleen.

Lisenssien hallinta

12

CMS-T-00001691-J.1

Lisenssien hallinnan avulla voidaan vapauttaa lisenssit siten, että niihin liittyviä sovelluksia voidaan käyttää jatkuvasti.

Ilman vapautettuja lisenssejä toimintoja voidaan käyttää seuraavasti:

- GPS-Track: voidaan käyttää 50 tuntia siitä, kun ajoura on ensimmäisen kerran määritetty.
- GPS-Switch basic ja GPS-Switch pro: voidaan käyttää 50 tuntia siitä lähtien, kun laite on liitetty automaattisella osalohkokytkenällä.
- GPS-Maps&Doc: tehtävätiedot voidaan viedä tai tuoda 25 kertaa.
- AmaCam: voidaan käyttää 50 tuntia siitä alkaen, kun kamera on aktivoitu asetuksissa.

Määräaikaisten lisenssien GPS-Track, AmaCam, GPS-Switch basic ja GPS-Switch pro voimassaolo jatkuu niin kauan kuin AmaTron 4 on kytkettynä päälle, vaikka kyseisiä toimintoja ei enää käytettäisikään.

Jotta sovelluksia voidaan käyttää rajoittamattomasti, on hankittava lisenssiavain AMAZONE-jälleenmyyjältä.

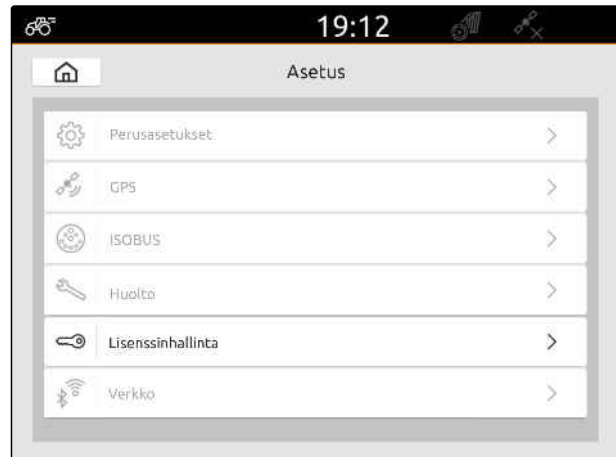
Seuraavassa taulukossa on yleiskatsaus toiminnoista, jotka vapautetaan lisenssien kanssa.

Toiminnot	Ei lisenssiä	GPS-Switch basic	GPS-Switch pro	GPS-Track	GPS-Maps&Doc	AmaCam
Ruutuverkkoilijat	X					
Manuaalinen zoomaus	X					
Ajosuunnan tunnistus	X					
Kartan siirtäminen	X					

Toiminnot	Ei lisenssiä	GPS-Switch basic	GPS-Switch pro	GPS-Track	GPS- Maps&Doc	AmaCam
Traktorin ja laitteen näyttö	X					
GPS- nopeuden näyttö	X					
Lintuperspekti ivi	X					
Kompassi	X					
Olemassa olevien geoelementtie n esitys	X					
Automaattine n osalohkokytke ntä, jossa on enintään 16 osalohkoa		X	X			
Käsitellyn peltoalueen tallennus, ISOBUS tai manuaalinen		X	X			
Pellon rajojen luominen		X	X			
Automaattine n puomiston lasku		X	X			
Virtuaalinen päistekäännö s		X	X			
Automaattine n osalohkokytke ntä, jossa on enintään 128 osalohkoa			X			
Estemerkintä			X			
Automaattine n zoomaus			X			
MultiBoom: Useampien puomistojen käyttö laitteella			X			

Toiminnot	Ei lisenssiä	GPS-Switch basic	GPS-Switch pro	GPS-Track	GPS- Maps&Doc	AmaCam
MultiBin: Useampien ohjearvovasta anottimien käyttö laitteella			X			
Ajourien ja peltosarkojen luominen				X		
ISOBUS- ajourakytkentä				X		
Tehtävätietojen ja shape- tiedostojen tuonti ja vienti					X	
ISO-XML- tehtävätietojen vienti PDF- tiedostona.					X	
Geokoodattu dokumentointi					X	
ISO-XML- levityskarttojen käyttö					X	
Levityskarttojen käyttö shape- tiedostosta					X	
Automaattinen peltotunnus					X	
Ei-aktiivisten pellon rajojen näyttö					X	
Kamerakuvan näyttö						X

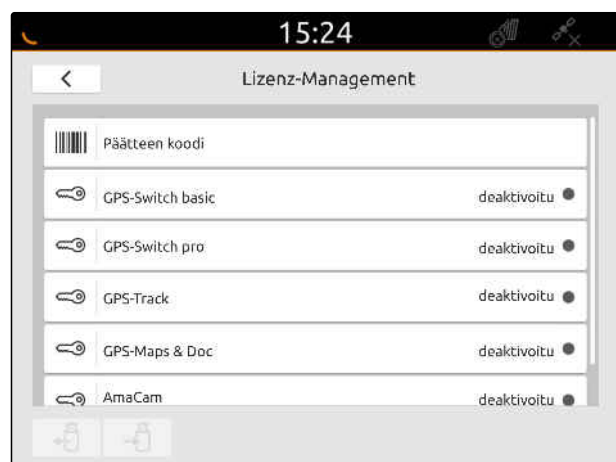
1. Valitse asetusvalikossa "*Lisenssinhallinta*".



CMS-I-00000168

Sovellusluettelossa näytetään kunkin lisenssin käytön jäljellä oleva kestoaika, tai onko sovellus aktivoituna vai deaktivoituna.

2. *Lisenssin vapauttamista varten* ota yhteyttä AMAZONE-jälleenmyyjään.



CMS-I-00001096

Verkon asetus

13

CMS-T-00004307-C.1

13.1 WLAN-liitântäpisteen asetus AmaTron 4:llä

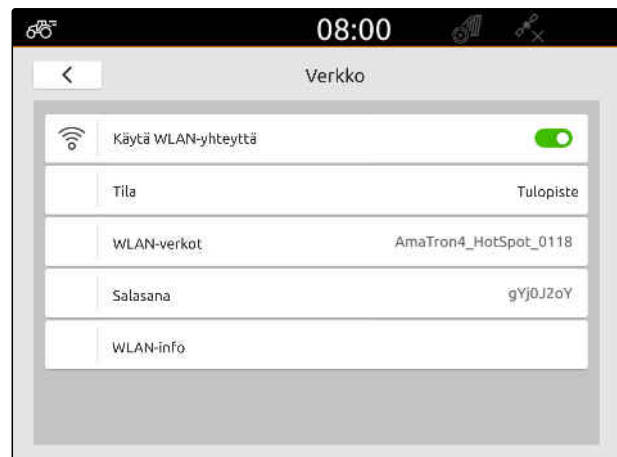
CMS-T-00004308-C.1

AmaTron 4:n ja WLAN-tikun avulla voidaan asettaa WLAN-verkko. Muut WLAN-yhteensopivat laitteet voivat käyttää tätä WLAN-verkkoa. WLAN-verkkoa voidaan käyttää sovelluksille myAmaRouter ja AmaTron Twin.

EDELLYTYKSET

- ☑ AmaTron Connect -paketti on ostettu

1. Aseta USB-WLAN-tikku paikalleen.
2. Valitse asetusvalikossa "Verkko".
3. Aktivoi "WLAN".
4. Valitse "Tila"-valikossa "Liitântäpiste".
5. Nimeä WLAN-verkko uudelleen kohdassa "WLAN-verkko".
6. Syötä WLAN-verkon salasana kohdassa "Salasana".



CMS-I-00003176

13.2 AmaTron 4:n yhdistäminen WLAN-verkkoon

CMS-T-00004309-C.1

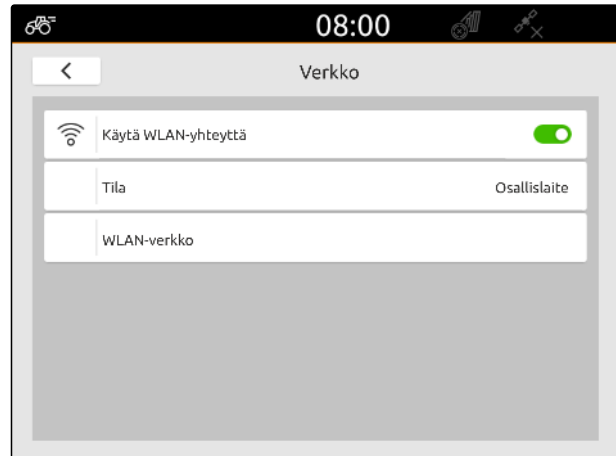
AmaTron 4:n ja WLAN-tikun avulla voidaan päästä WLAN-verkkoon. WLAN-verkkoa voidaan käyttää sovelluksille myAmaRouter ja AmaTron Twin.



EDELLYTYKSET

- ✓ AmaTron Connect -paketti on ostettu

1. Aseta USB-WLAN-tikku paikalleen.
2. Valitse asetusvalikossa "Verkko".
3. Aktivoi "WLAN".
4. Valitse "Tila"-valikossa "Osallislaitte".
5. Valitse "WLAN-verkko".

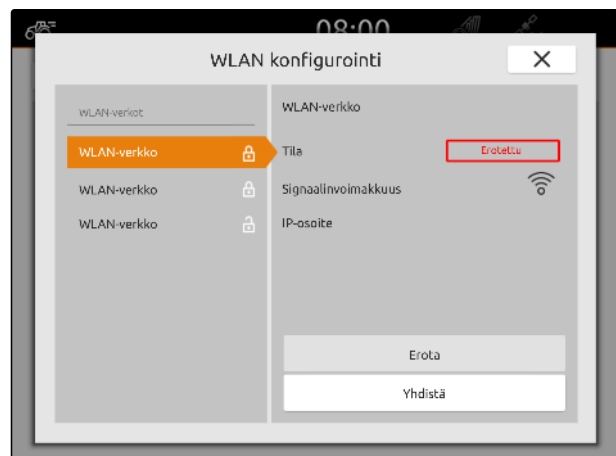


CMS-I-00003178

Näyttöön ilmestyy luettelo käytettävissä olevista WLAN-verkoista. Lukkosymboli ilmaisee, onko WLAN-verkko salasanasuojattu.

- : salasanasuojattu
- : avoin

6. Valitse "WLAN-verkot"-kohdassa haluttu WLAN-verkko.
7. Valitse "Yhdistä".
8. Jos valittu WLAN-verkko on salasanasuojattu, syötä salasana.



CMS-I-00003175

Laitteiden säätäminen

14

CMS-T-00000194-J.1

14.1 ISOBUS-laitteen asetusten tekeminen

CMS-T-00000319-J.1


Kytkeytyt ISOBUS-laitteet luodaan automaattisesti järjestelmään ja niiden laitetiedot ladataan. Laitetietoja voidaan muuttaa ainoastaan laiteohjauksen yleispäänteen kautta. Jotta karttanäkymä voitaisiin esittää oikein, on ilmoitettava laitteiden mallinnus.

Tiedot riippuvat seuraavista tekijöistä:

- Kytkeyty laite on kannatettava tai vedettävä.
- GPS-vastaanotin on asennettu traktoriin tai laitteeseen.
- Käytetty laite on itseajava.
- Puomistojen lukumäärä

EDELLYTYKSET

- ☑ ISOBUS-laite liitetty

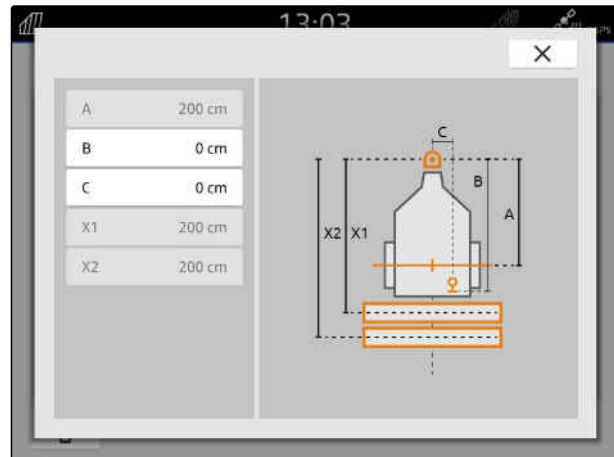
1. Valitse päävalikossa .
 2. Valitse liitettävä laite kohdassa "Laite".
 3. Jos GPS-vastaanotin on asennettu laitteeseen, aktivoi kohta "GPS-vastaanotin laitteessa".
 4. Jos kytketty laite on kannatettava tai itseajava, valitse kohdasta "Laitteiden mallinnus" "kannatettava" tai
- jos kytkettyä laitetta vedetään, valitse kohdasta "Laitteiden mallinnus" "vedettävä".



CMS-I-00000243

Laittegeometriasta on olemassa seuraavat arvot:

- "X1": Kytkeänpisteen ja levityspisteen välinen etäisyys
- "X2" koneilla, joissa toinen puomisto: Kytkeänpisteen ja levityspisteen välinen etäisyys
- "A", vedettävillä koneilla: kytkeänpisteen ja taka-akselin välinen etäisyys
- "B": GPS-vastaanottimen pitkittäissiirtymä kytkeänpisteeseen nähden
- "C": GPS-vastaanottimen poikittaissiirtymä kytkeänpisteeseen nähden ajosuunnassa. Positiivinen arvo poikittaissiirtymälle oikealle kytkeänpisteestä, negatiivinen arvo poikittaissiirtymälle vasemmalle kytkeänpisteestä.



OHJE

Kaikkien geometria-arvojen on vastattava laitteen todellisia geometria-arvoja.

5. Jos haluat tarkastaa geometria-arvot, mittaa geometria-arvot laitteesta.
6. Valitse "laittegeometria".
7. Jos GPS-vastaanotin on asennettu laitteeseen, Syötä arvot "B" ja "C".




14.2 Ei-ISOBUS-laitteiden asetukset

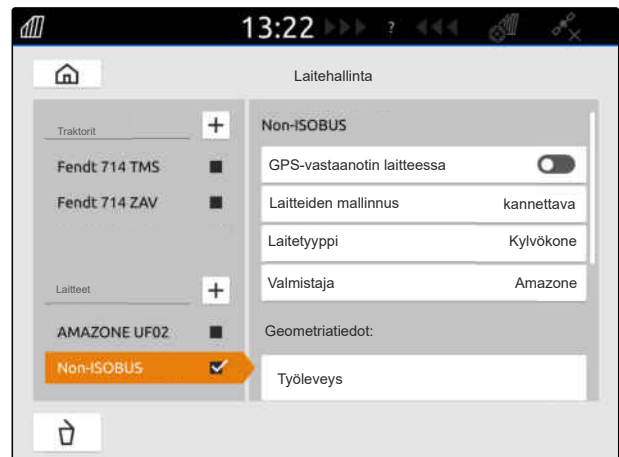
CMS-T-00000318-H.1

14.2.1 Ei-ISOBUS-laitteen luominen

CMS-T-00000321-G.1

Jotta karttanäkymässä näyttäminen ja osalohkokytkeä toimisivat oikein, järjestelmään on oltava luotuna laite.


1. Valitse päävalikossa .
2. Valitse kohdasta "Laitteet" .
3. Syötä laitenimi.
4. Vahvista painikkeella .



CMS-I-00000279

14.2.2 Ei-ISOBUS-laitteen konfigurointi

CMS-T-00000322-H.1

1. Valitse päävalikossa .
2. Valitse haluamasi laite kohdasta "Laitteet".

Jotta karttanäkymä voitaisiin esittää oikein, on ilmoitettava laitteiden mallinnus.

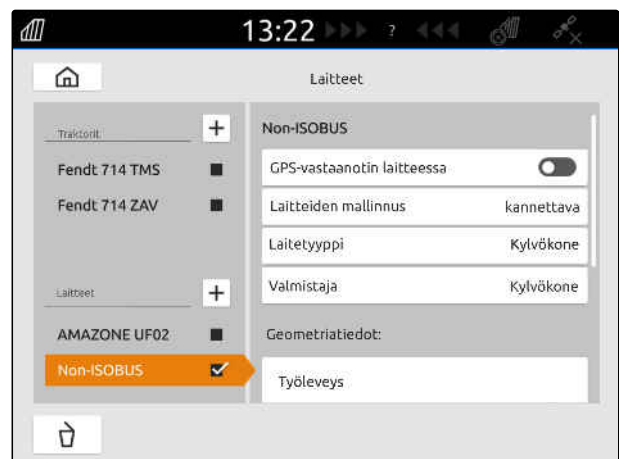
Tiedot riippuvat seuraavista tekijöistä:

- Kytketty laite on kannatettava tai vedettävä.
 - GPS-vastaanotin on asennettu traktoriin tai laitteeseen.
 - Käytetty laite on itseajava.
3. Jos kytketty laite on kannatettava tai itseajava, valitse kohdasta "Laitteiden mallinnus" "kannatettava"

tai

jos kytkettyä laitetta vedetään,
valitse kohdasta "Laitteiden mallinnus"
"vedettävä".

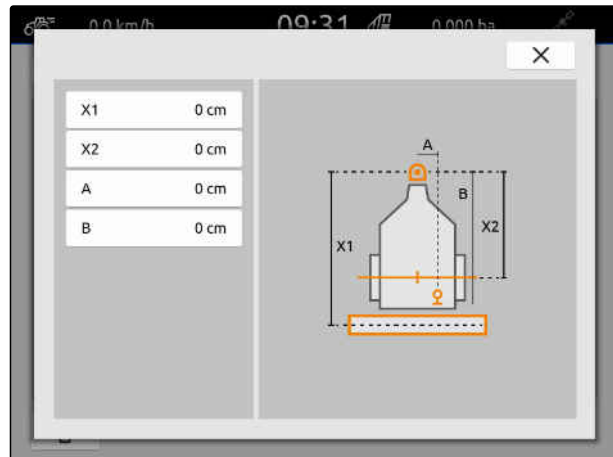
4. Syötä laityyppi ja valmistaja.



CMS-I-00000280

Laittegeometriasta on olemassa seuraavat arvot:

- X1: kytkentäpisteen ja levityspisteen välinen etäisyys
- X2 vedettävien koneiden yhteydessä: kytkentäpisteen ja taka-akselin välinen etäisyys
- A: GPS-vastaanottimen poikittaissiirtymä kytkentäpisteeseen nähden ajosuunnassa. Positiivinen arvo poikittaissiirtymälle oikealle kytkentäpisteestä, negatiivinen arvo poikittaissiirtymälle vasemmalle kytkentäpisteestä.
- B: GPS-vastaanottimen pitkittäissiirtymä kytkentäpisteeseen nähden



CMS-I-00001044

5. Syötä kohtaan "*Laittegeometria*" arvot X1 ja X2.
6. Jos GPS-vastaanotin on asennettu laitteeseen, syötä kohtaan "*Laittegeometria*" arvot A ja B.
7. Syötä kohtaan "*Osalohkojen lukumäärä*" kytketyn laitteen osalohkojen lukumäärä.
8. Muuta kohdassa "*Vakio-osalohkon leveys*" kaikkien osalohkojen leveys.

Jos osalohkojen leveydet ovat erilaiset, voidaan erillisten osalohkojen leveydet ilmoittaa erikseen. Osalohkot on numeroitu ajosuuntaan nähden vasemmalta oikealle.

9. Muuta yksittäisten osalohkojen arvoja osalohkojen luettelossa.

14.3 Laitteen valinta


CMS-T-00000378-H.1

ISOBUS-laitteet valitaan automaattisesti, kun ne liitetään.

Jos käytetään ei-ISOBUS-laitteita, on valittava laite, jotta oikeat laitetiedot voitaisiin ladata.

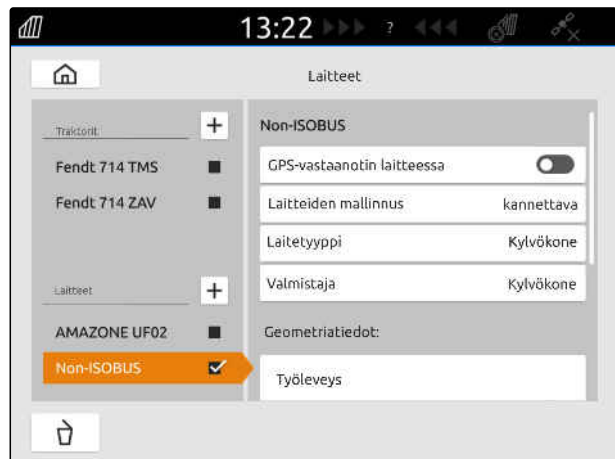
EDELLYTYKSET

- ☑ Laite asennettu, katso sivu 51

1. Valitse päävalikossa .

2. Valitse haluttu laite.

➔ Valittu laite merkitään ruksilla.



CMS-I-00000280

Traktorien asentaminen

15

CMS-T-00000195-J.1

15.1 Uuden traktorin luominen

CMS-T-00000238-H.1

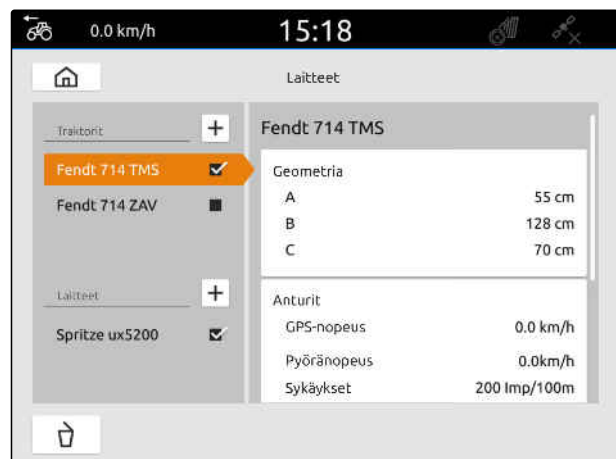
Traktori on määriteltävä oikeanlaista karttanäkymässä näyttämistä varten sekä osalohkokytkennän oikeaa toimintaa varten.



OHJE

Jokaiselle käytetylle traktorille on luotava ja asetettava traktori valikossa "Laitteet".

1. Valitse päävalikossa .
2. Valitse kohdasta "Traktorit" .
3. Syötä traktorin nimi.
4. Vahvista painikkeella .
5. Traktorigeometriatietojen muuttaminen, katso sivu 56
6. Traktorian turien konfigurointi, katso sivu 58.



CMS-I-00000241

15.2 Traktorigeometriatietojen muuttaminen

CMS-T-00000237-G.1

Traktorin geometriatietojen avulla ilmoitetaan GPS-vastaanottimen sijainti pitkittäisakseliin, taka-akseliin ja traktorin kytkentäpisteeseen nähden. Geometriatietoja tarvitaan traktorin oikeaksi näyttämiseksi karttanäkymässä sekä osalohkokytkennän asianmukaista toimintaa varten.




OHJE

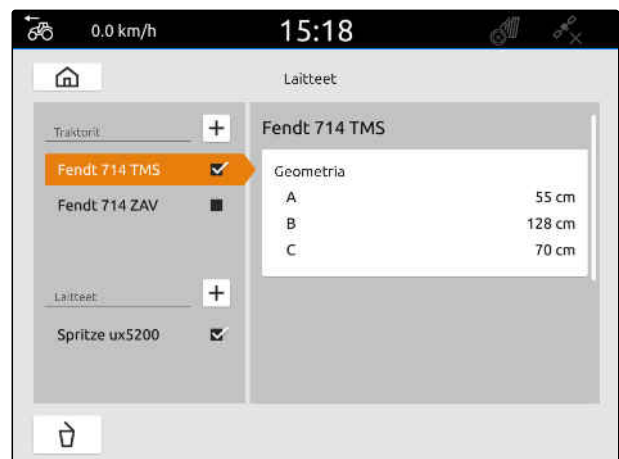
Joissakin traktoreissa, joissa on integroitu GPS-vastaanotin, GPS-vastaanottimen lähetetty sijainti ei vastaa GPS-vastaanottimen fyysistä sijaintia. Traktorin geometriatietojen on vastattava GPS-vastaanottimen lähettämää sijaintia. Ota yhteyttä traktorin valmistajaan saadaksesi lisätietoja.




OHJE

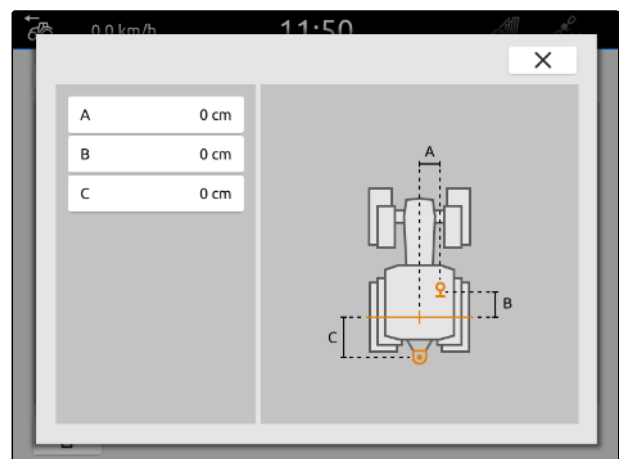
Traktoreissa, joissa on 2 kytkentäpistettä, jokaiselle kytkentäpisteelle on määriteltävä traktori.

1. Valitse päävalikossa .
2. Valitse haluttu traktori.
3. Valitse "Geometria".



CMS-I-00000234

4. Syötä kohtaan "A" GPS-vastaanottimen etäisyys traktorin pitkästä akselista.
5. Syötä kohtaan "B" GPS-vastaanottimen etäisyys taka-akselin keskiosasta.
6. Syötä taka-akselin etäisyys kytkentäpisteeseen kohdassa "C".
7. Vahvista painikkeella .



CMS-I-00000236

15.3 Traktorian turien konfigurointi

CMS-T-00000239-I.1

15.3.1 Pyöräanturin konfigurointi

CMS-T-00000310-G.1


Jos laite ei tuota omaa nopeussignaalia ISOBUS-järjestelmään, laiteohjaus voi käyttää pyöräanturin nopeussignaalia. Pyöräanturi määrittää nopeuden pyörän pyörimisen perusteella. Jos traktorissa ei ole pyöräanturia, mutta kytkettynä oleva laite tarvitsee tämän signaalin, GPS-signaali pystyy simuloimaan pyöräanturin tietoja.

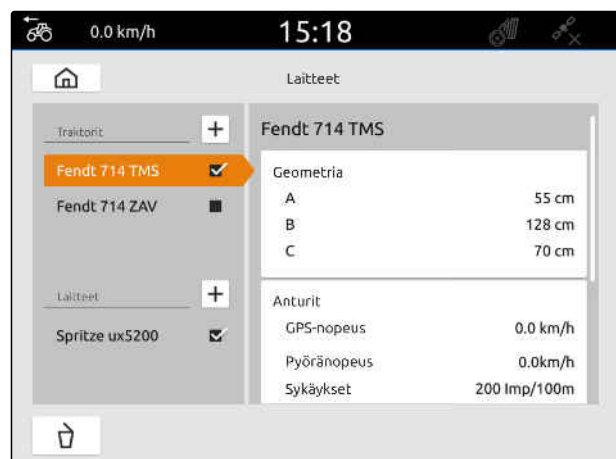


EDELLYTYKSET

Jos pyöräanturin signaali on peräisin pyöräanturista:

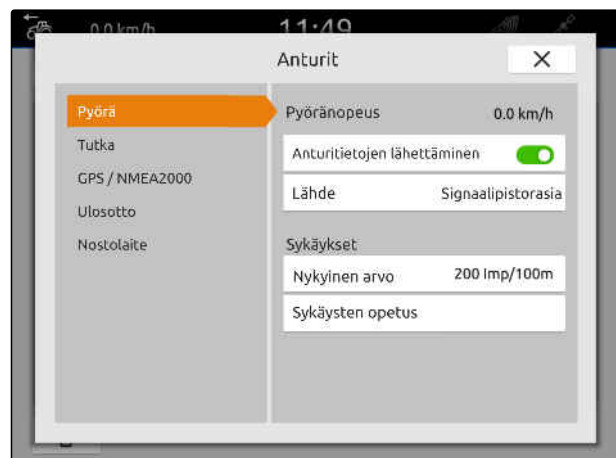
- ✓ liitä signaalipistoke; katso sivu 11

1. Valitse päävalikossa .
2. Valitse haluttu traktori kohdassa "Traktorit".
3. Valitse "Anturit".



CMS-I-00000242

4. Valitse "Pyörä".
5. Jos haluat käyttää pyöräanturin signaalia, aktivoi kohta "Signaalin lähettäminen".



CMS-I-00000232

6. Jos GPS-signaalin tulee simuloida pyöräanturin signaali,
valitse kohdassa "Lähde" "GPS-vastaanotin"

tai

Jos pyöräanturin signaali on peräisin
pyöräanturista,
valitse kohdassa "Lähde" "Signaalipistorasia".

7. Jos pyöräanturin signaali on peräisin
pyöräanturista,
syötä kohtaan "Nykyinen arvo" sykäysten
lukumäärä minuutissa


tai

määrittääksesi sykäysten lukumäärän
minuutissa,
noudata kohdassa "Sykäysten opetus" näytöllä
näytettäviä ohjeita.



OHJE

Asetukset voidaan ottaa käyttöön vasta, kun
valikko suljetaan.

8. Sulje valikko valitsemalla .

15.3.2 Tutka-anturin konfigurointi

CMS-T-00000311-G.1


Jos laite ei tuota omaa nopeussignaalia ISOBUS-järjestelmään, laiteohjaus voi käyttää pyöräanturin nopeussignaalia. Tutka-anturi määrittää nopeuden tutkasignaalien perusteella. Jos traktorissa ei ole tutka-anturia, mutta kytkettynä oleva laite tarvitsee tämän signaalin, GPS-signaali pystyy simuloimaan tutka-anturin tietoja.

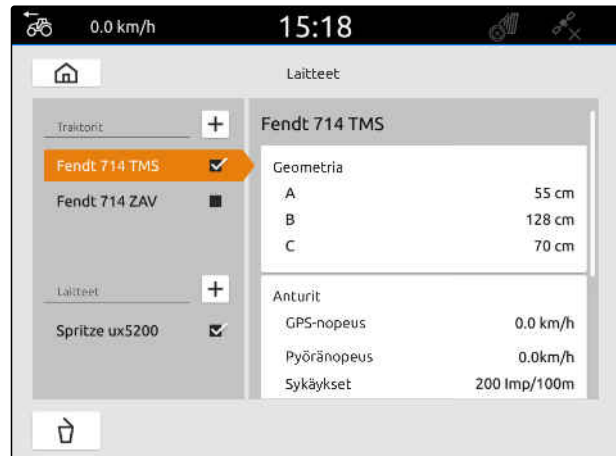


EDELLYTYKSET

Jos tutka-anturin signaali on peräisin tutka-anturista:

- ☑ liitä signaalipistoke; katso sivu 11

1. Valitse päävalikossa .
2. Valitse haluttu traktori kohdassa "Traktorit".
3. Valitse "Anturit".



CMS-I-00000242

4. Valitse "Tutka".
5. Jos haluat käyttää tutka-anturin signaalia, aktivoi kohta "Signaalin lähettäminen".
6. Jos GPS-signaalin tulee simuloida tutka-anturin signaali, valitse kohdassa "Lähde" "GPS-vastaanotin"

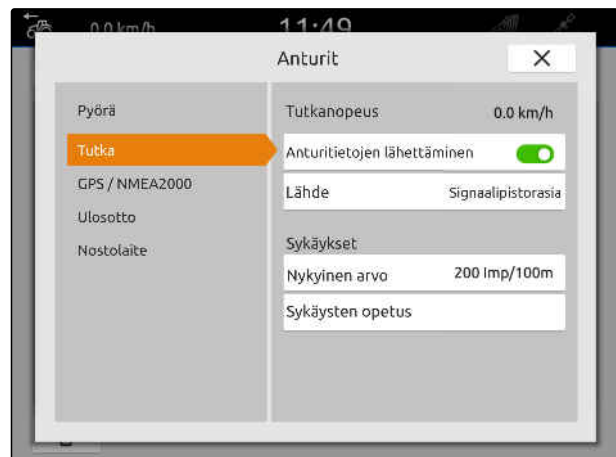
tai

Jos tutka-anturin signaali on peräisin tutka-anturista, valitse kohdassa "Lähde" "Signaalipistorasia".

7. Jos tutka-anturin signaali on peräisin tutka-anturista, syötä kohtaan "Nykyinen arvo" sykäysten lukumäärä minuutissa

tai

määrittääksesi sykäysten lukumäärän minuutissa, noudata kohdassa "Sykäysten opetus" näytöllä näytettäviä ohjeita.




CMS-I-00000235



OHJE

Asetukset voidaan ottaa käyttöön vasta, kun valikko suljetaan.

8. Sulje valikko valitsemalla .

15.3.3 GPS/NMEA2000-signaalien lähettäminen

CMS-T-00000316-H.1


AmaTron 4 voi lähettää nopeuden ja GPS-sijainnin liitettyyn laitteeseen ISOBUS-järjestelmän kautta. Tätä varten kytketyn laitteen on pystyttävä käsittelemään nopeussignaalia NMEA2000-protokollan kautta.

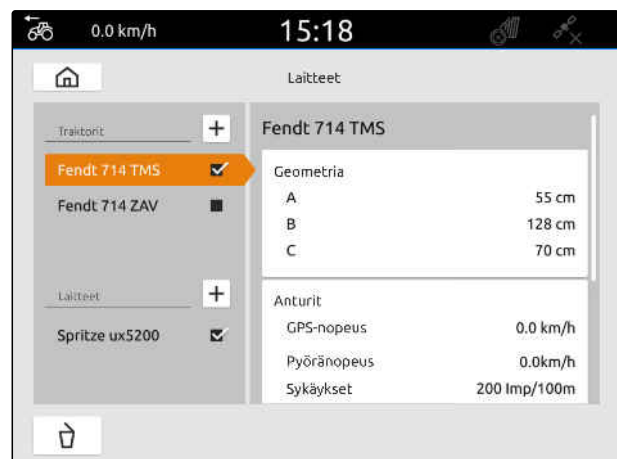


OHJE

Jos GPS-asetusten kohdassa *"GPS-vastaanottimen tulo"* on valittu *"ISOBUS"*, traktori lähettää GPS-signaalit ISOBUS-järjestelmään, katso sivu 38.

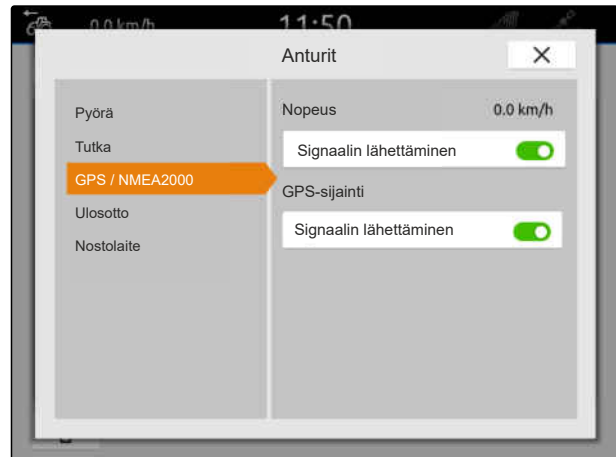
Tässä tapauksessa asetukset on deaktivoitu tässä valikossa.

1. Valitse päävalikossa .
2. Valitse haluttu traktori kohdassa *"Traktorit"*.
3. Valitse *"Anturit"*.



CMS-I-00000242

4. Valitse "GPS/NMEA2000".
5. Jos nopeussignaali tulee lähettää NMEA2000-protokollan kautta kytkettyyn laitteeseen, aktivoi kohta "Nopeus""Signaalin lähettäminen".
6. Jos GPS-sijainti tulee lähettää NMEA2000-protokollan kautta liitettyyn laitteeseen, aktivoi kohta "GPS-sijainti""Signaalin lähettäminen".



CMS-I-00000233



OHJE

Asetukset voidaan ottaa käyttöön vasta, kun valikko suljetaan.

7. Sulje valikko valitsemalla

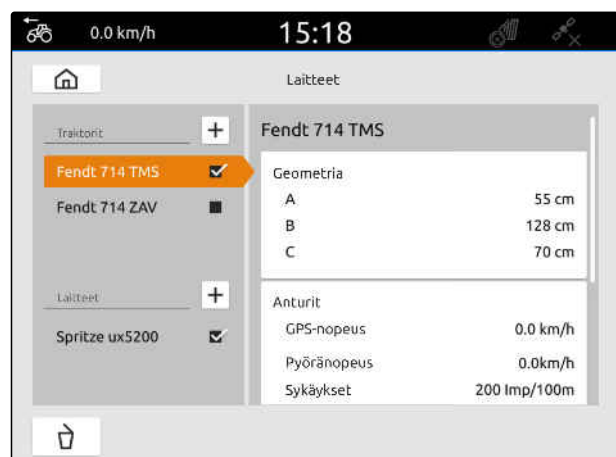
15.3.4 Ulosottoanturin konfigurointi

CMS-T-00000314-G.1

Jos kytkettynä oleva laite tarvitsee voimanottoakselin kierrosluvun, voidaan sykäykset kierrosta kohden asettaa ja voimanottoakselin kierrosluvun signaali lähettää.

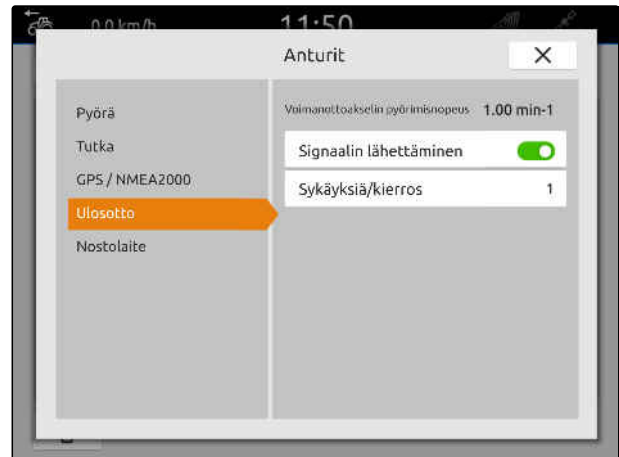


1. Valitse päävalikossa .
2. Valitse haluttu traktori kohdassa "Traktorit".
3. Valitse "Anturit".



CMS-I-00000242

4. Valitse "Ulosotto".
5. Jos voimanottoakselin kierrosluku tulee lähettää, valitse "Signaalin lähettäminen".
6. Syötä kohtaan "Pulsseja/kierros" voimanottoakselin kierrosluvun oikea arvo.



CMS-I-00000239



OHJE

Asetukset voidaan ottaa käyttöön vasta, kun valikko suljetaan.

7. Sulje valikko valitsemalla

15.3.5 Työasentoanturin konfigurointi

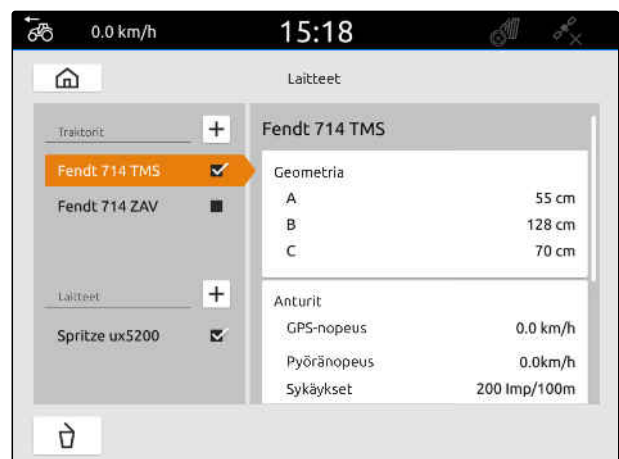
CMS-T-00000315-G.1

15.3.5.1 Digitaalisen työasentoanturin konfigurointi

CMS-T-00000312-G.1

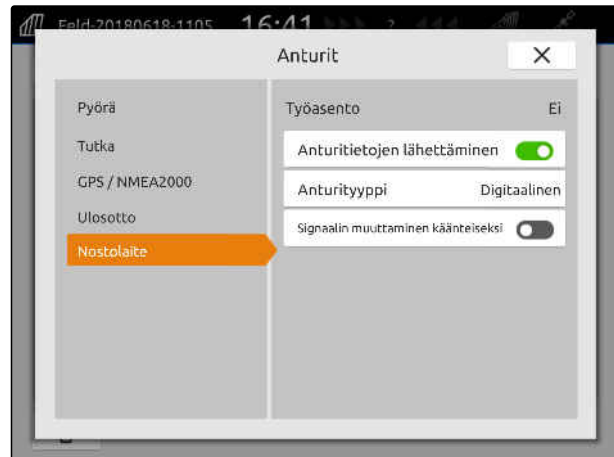
Jos liitettyinä on digitaalinen työasentoanturi, AmaTron 4 pystyy määrittämään työasentoanturin signaalin perusteella, onko laite työasennossa.

1. Valitse päävalikossa
2. Valitse haluttu traktori kohdassa "Traktorit".
3. Valitse "Anturit".



CMS-I-00000242

4. Valitse "nostolaite".
5. Jos työasento tulee lähettää, valitse "Signaalin lähettäminen".
6. Valitse kohdassa "Anturityyppi" "digitaalinen".
7. Jos näytetty työasento ei vastaa todellista työasentoa, aktivoi toiminto "Signaalin muuttaminen käänteiseksi".



CMS-I-00000238



OHJE

Asetukset voidaan ottaa käyttöön vasta, kun valikko suljetaan.

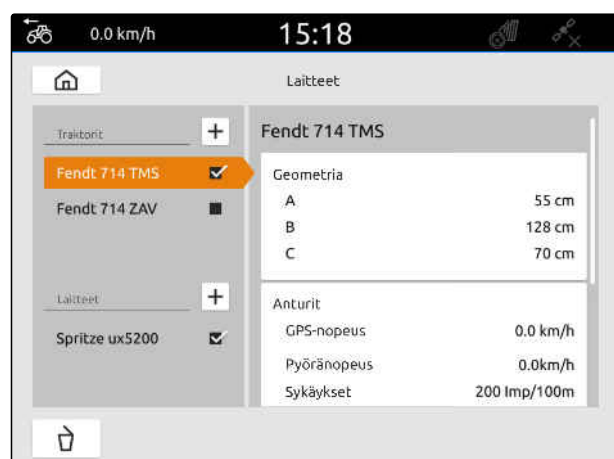
8. Sulje valikko valitsemalla

15.3.5.2 Analogisen työasentoanturin konfigurointi

CMS-T-00000313-G.1

Jos liitettyä on analoginen työasentoanturi, AmaTron 4 pystyy määrittämään jännitearvojen perusteella, onko laite työasennossa. Tätä varten järjestelmän on opittava AmaTron 4:n erilaisten asentojen jännitearvot. Lisäksi sen on opittava AmaTron 4:n ylemmän ja alemman pääteasennon välillä oleva kytkentäpiste.

1. Valitse päävalikossa
2. Valitse haluttu traktori kohdassa "Traktorit".
3. Valitse "Anturit".



CMS-I-00000242

4. Valitse "nostolaite".
5. Jos työasento tulee lähettää, valitse "Signaalin lähettäminen".
6. Valitse kohdassa "Anturityyppi" "analoginen".


"Ylemmän pääteasennon" arvo tulkitaan työasennoksi "pois". "Alemman pääteasennon" arvo tulkitaan työasennoksi "päälle".

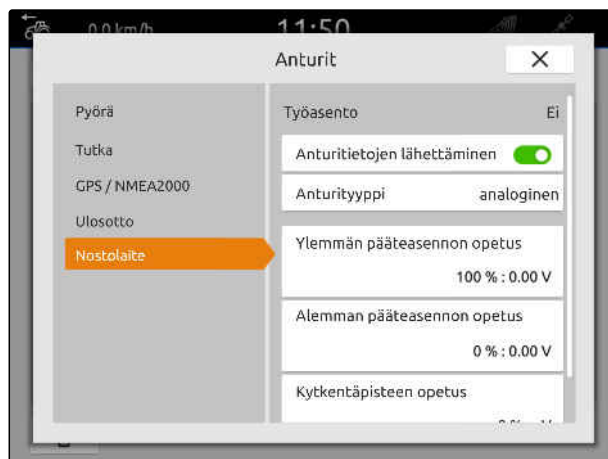
7. Laita kone traktorin nostolaitteella työasentoon.
8. Valitse "Ylemmän pääteasennon opetus".
9. Laita kone traktorin nostolaitteella pois työasennosta.
10. Valitse "Alemman pääteasennon opetus".
11. Aseta traktorin nostolaite alemman ja ylemmän pääteasennon välille.
12. Valitse "Kytkeänpisteen opetus".



OHJE

Asetukset voidaan ottaa käyttöön vasta, kun valikko suljetaan.

13. Sulje valikko valitsemalla .



CMS-I-00000237

15.4 Traktorin valinta


CMS-T-00003589-D.1

Traktori on valittava, jotta oikeat laitetiedot voitaisiin ladata.



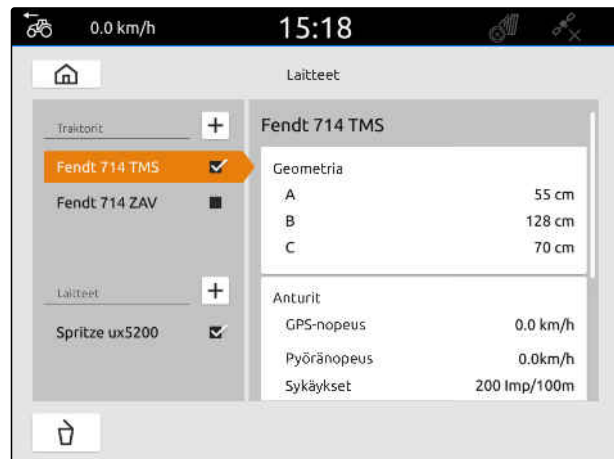
EDELLYTYKSET

- ✓ Traktori luotu; katso sivu 56

1. Valitse päävalikossa .

2. Valitse haluttu traktori.

➔ Valittu traktori merkitään ruksilla.



CMS-I-00000241

Karttanäkymän käyttö

16

CMS-T-00000188-I.1

16.1 Karttanäkymän konfigurointi

CMS-T-00000192-I.1

16.1.1 Dynaamisen työvalikon aktivointi

CMS-T-00000211-G.1

Kun toiminto on aktivoituna, työvalikko **1** tulee automaattisesti näkyviin karttanäkymään 10 sekunnin kuluttua. Kun käyttäjän käsi lähestyy näyttöä, työvalikko tulee jälleen näkyviin.



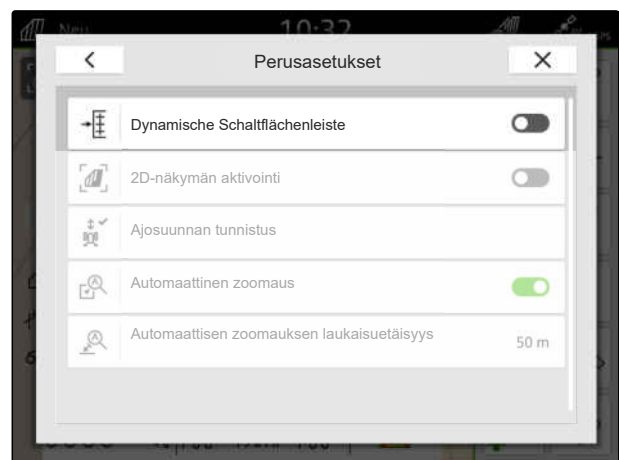
CMS-I-00002900

1. Valitse työvalikossa  > "Perusasetukset".

2. "Dynaamisen painikepalkin" aktivointi

tai

Deaktivoi "dynaaminen painikepalkki".




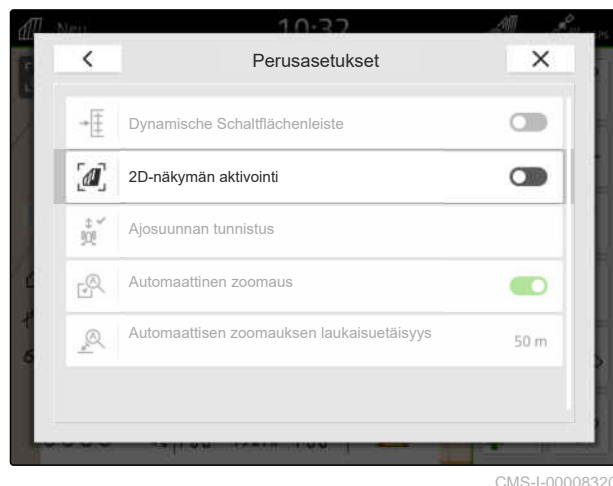
CMS-I-00000149

16.1.2 2D-näkymän aktivointi

Tällä toiminnolla voidaan vaihtaa 2D-näkymän ja 3D-näkymän välillä.



1. Valitse työvalikossa  > "Perusasetukset".
 2. 2D-näkymän aktivointi
- tai
- Deaktivoi 2D-näkymä.



16.1.3 Ajosuunnan tunnistuksen konfigurointi

CMS-T-00000226-G.1

Ajosuunnan tunnistus huolehtii, ettei traktorin merkki käännä ympäri, kun traktori peruuttaa. Ajosuunnan lähteenä voidaan käyttää GPS-järjestelmää, traktorin signaaleja tai GPS-järjestelmää ja traktorin signaaleja.



OHJE

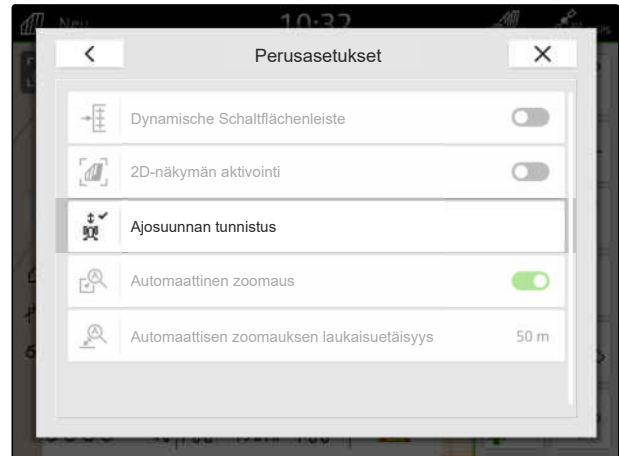
Kun valittuna on "Traktori + GPS", eikä traktori lähetä signaalia, käytetään GPS-signaalia.

1. Valitse työvalikossa  > "Perusasetukset".

2. Valitse haluttu lähde kohdasta "Ajosuunnan tunnistus"

tai

Deaktivoi ajosuunnan tunnistus.



16.1.4 Automaattisen zoomauksen konfigurointi

CMS-T-00000228-G.1


Kun automaattinen zoomaus on aktivoituna, kartta zoomataan automaattisesti seuraavissa tilanteissa:

- Suurentaminen:
 - Seuraavien elementtien lähestyminen:
 - ◇ Pellon raja
 - ◇ Päistekäänös
 - ◇ Este
 - ◇ Käsitelty peltoalue
 - Nopeus alle 3 km/h
- Pienentäminen:
 - Nopeus yli 6 km/h



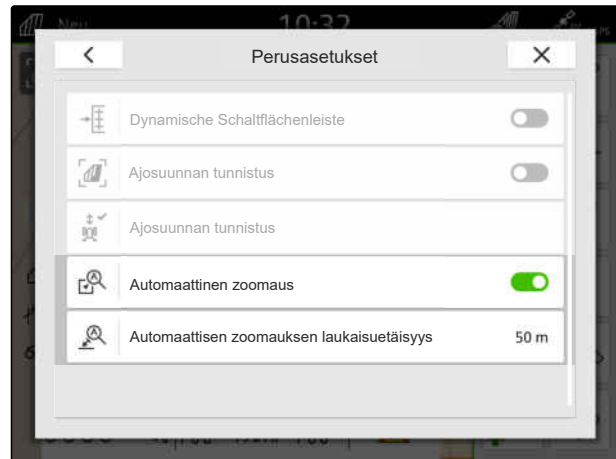
EDELLYTYKSET

- ☑ "GPS-Switch pron" lisenssi käytettävissä


1. Valitse työvalikossa  > "Perusasetukset".
2. "Automaattisen zoomauksen" aktivointi

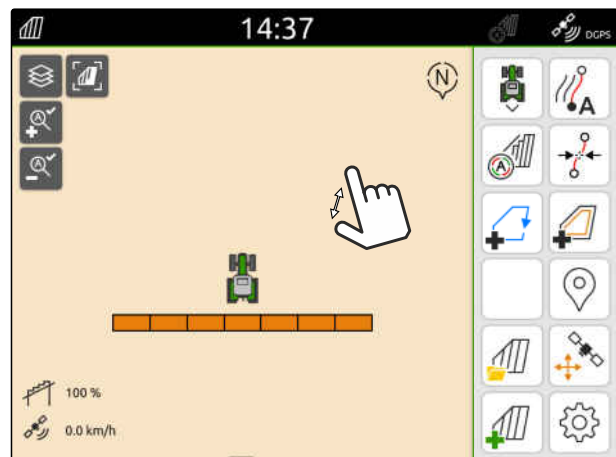
tai

deaktivointi.
3. Kun automaattinen zoomaus on aktivoitu, aseta kohdassa "Automaattisen zoomauksen laukaisuetäisyys" millä etäisyydellä edellä mainittuihin elementteihin automaattinen zoomaus laukaistaan.




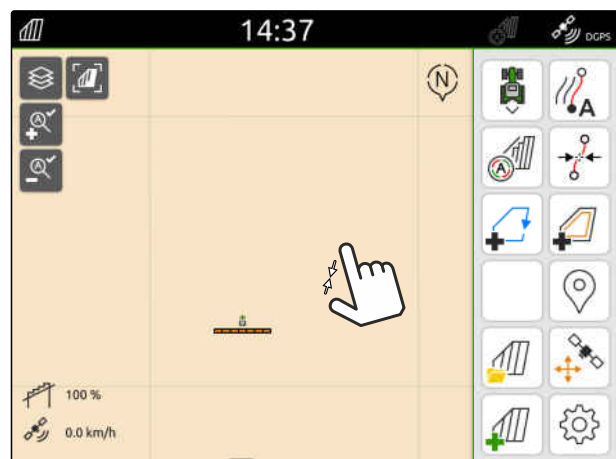
CMS-I-00000197

4. Vaihda karttanäkymään.
5. Suurennä kartta sormillasi suurimmalle halutulle zoomaustasolle.
6. Valitse .



CMS-I-00000256

7. Pienennä kartta sormillasi pienimmälle halutulle zoomaustasolle.
8. Valitse .



CMS-I-00000257



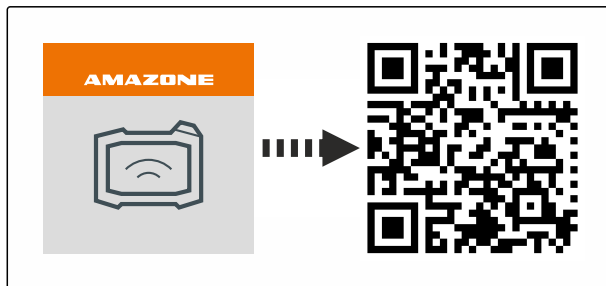
OHJE

Zoomaustasoja voidaan mukauttaa koska tahansa niin kauan kuin automaattinen zoomaus on aktivoituna.

16.2 Karttanäkymän näyttö AmaTron-Twin-sovelluksessa

CMS-T-00004310-D.1

AmaTron-Twin-sovelluksen avulla voidaan AmaTron 4:n karttanäkymä esittää ja sitä voidaan käyttää mobiilipäätelaitteella. Muodostettu QR-koodi johtaa sovelluksen lataamiseen lisätietoihin.



CMS-I-00003259



EDELLYTYKSET

- ☑ AmaTron-Twin-sovellus on asennettu mobiilipäätelaitteeseen
- ☑ Verkko on asetettu AmaTron 4:ssä; katso sivu 49
- ☑ AmaTron 4 ja mobiilipäätelaite ovat samassa WLAN:ssa

1. Asenna AmaTron-Twin-sovellus QR-koodin avulla.
2. Käynnistä AmaTron-Twin-sovellus.

16.3 Työvalikon vaihto

CMS-T-00000206-F.1

Työvalikon sisällä voidaan näyttää päätteen toiminnot ja erilaisten laitteiden toiminnot. Laitteet, joiden toiminnot näytetään, voidaan valita. Valittujen toimintojen välillä voi vaihdella.

1. *Valitaksesi laitetoinnin työvalikkoon varten* pidä karttanäkymän painiketta **1** painettuna.

➔ Näkyviin tulee luettelo kytketyistä laitteista.

2. Valitse halutut laitteet.

➔ Valitut laitteet merkitään ruksilla.

3. Vahvista painikkeella ✓.



CMS-I-00001091



TÄRKEÄÄ

Konevaurioiden vaara

Käytettäessä pyyhkäisyyleitä voidaan vahingossa aktivoida laiteohjauksen painikkeita.

- Aloita pyyhkäisyyle aina näytön reunalta.



OHJE

Kun sormea liikutetaan työvalikon ylitse kohti näytön keskiosaa, AmaTron 4 vaihtelee sovellusten välillä; katso sivu 23.

4. Paina AmaTron 4:n karttanäkymän painiketta

tai

pyyhkäise sormella näytön oikeasta reunasta työvalikkoon päin.



CMS-I-00000252

16.4 Laitetiedot näkyviin ja pois näkyvistä

CMS-T-00000244-C.1

AMAZONE-koneilla karttanäkymän laitetiedot näkyvät näytön alareunassa. Laitetiedot saa tarpeen mukaan pois näkyvistä tai näkyviin.



EDELLYTYKSET

- ☑ AMAZONE ISOBUS-kone liitetty

- Jos haluat saada laitetiedot pois näkyvistä, pyyhkäise sormella laitetiedoista kohti näytön alareunaa

tai

jos haluat saada laitetiedot näkyviin, pyyhkäise sormella näytön alareunasta kohti näytön keskiosaa.



CMS-I-00000254

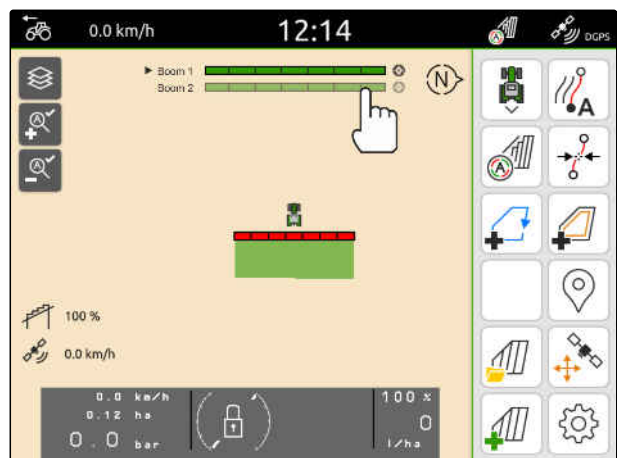
16.5 Puomistojen välillä vaihtaminen

CMS-T-00007192-B.1

Jos liitetty kone tukee monipuomimallia, puomiston osalohkot näkyvät karttanäkymässä puomiston yleiskatsauksessa. Vain valittu puomisto näkyy ajoneuvosymbolin kohdalla ja muokattu alue näytetään vain valitulle puomistolle.

Puomin yleiskatsauksessa voidaan valita, mikä puomisto näkyy ajoneuvosymbolissa ja mitä muokkausaluetta näytetään.

- Vaihda puomiston yleiskatsauksessa haluamaasi puomistoon.



CMS-I-00005061

16.6 Vaihto kahden levityskartan välillä

CMS-T-00000358-B.1

Jos ohjearvovastaanottimelle on määritetty useita levityskarttoja, voit vaihtaa levityskarttojen välillä karttanäkymässä.



EDELLYTYKSET

- ✓ Haluttu puomisto valittu, katso sivu 73

- Valitse karttanäkymässä

16.7 Kartan zoomaus

CMS-T-00000245-B.1

Karttaa voidaan zoomata pyyhkäisyohjausta käyttäen.

- *Jos haluat suurentaa näkymää,*
liikuta kahta sormeasi kartalla toisistaan poispäin

tai

jos haluat pienentää näkymää,
liikuta kahta sormeasi kartalla toisiaan kohten.



16.8 Lintuperspektiivin kytkeminen

CMS-T-00000356-B.1

Jos kaikki kohteet halutaan saada näkyviin kartalle, voidaan käyttää lintuperspektiiviä. Tällöin karttaa zoomataan niin pitkälle, että traktorisymboli ja kaikki peltokohteet voidaan näyttää sillä.

1. Valitse karttanäkymässä
2. *Jos haluat poistua lintuperspektiivistä,*
valitse uudelleen

16.9 Ajoneuvon merkkiin kohdistaminen

CMS-T-00000357-B.1

Jos ajoneuvon merkki on näytetyn kartta-alueen ulkopuolella, näkymä voidaan kohdistaa ajoneuvon merkkiin.

- Valitse karttanäkymässä .

16.10 GPS-poikkeaman korjaus

CMS-T-00007169-A.1

16.10.1 GPS-poikkeaman korjaus manuaalisesti

CMS-T-00007170-A.1

GPS-poikkeamaksi nimitetään GPS-signaalin poikkeamia. GPS-poikkeama muodostuu, kun käytetään vähemmän tarkkoja korjauslähteitä. GPS-poikkeaman tunnistaa siitä, että peltorajan tai muokattavan alueen paikka AmaTron 4:llä ei vastaa enää ajoneuvon todellista paikkaa.


EDELLYTYKSET

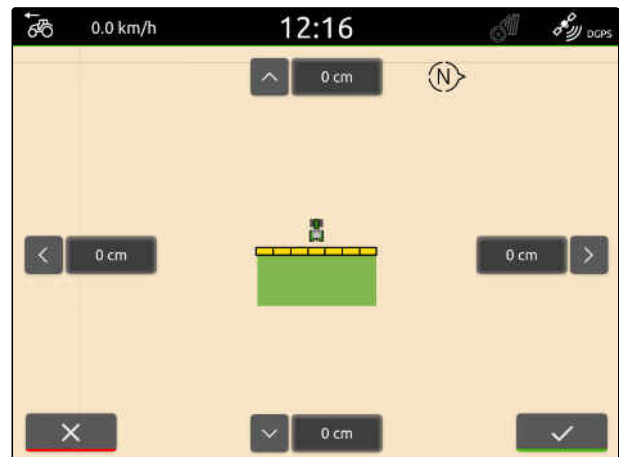
- ☑ Pellon raja luotu tai pinta muokattu

1. Siirrä karttaa nuolten avulla

tai

jos haluat syöttää arvon, jonka verran karttaa siirretään, napsauta pituustietoja.

2. Vahvista korjaus valitsemalla .



CMS-I-00000312

16.10.2 GPS-poikkeaman korjaus merkityllä esteellä

CMS-T-00000377-D.1

GPS-poikkeamaksi nimitetään GPS-signaalin poikkeamia. GPS-poikkeama muodostuu, kun käytetään vähemmän tarkkoja korjauslähteitä. GPS-poikkeaman tunnistaa siitä, että peltorajan tai muokattavan alueen paikka AmaTron 4:llä ei vastaa enää ajoneuvon todellista paikkaa.



Peltorajojen tai muokatun alueen paikat AmaTron 4:ssä voidaan tarkistaa ja korjata merkityllä

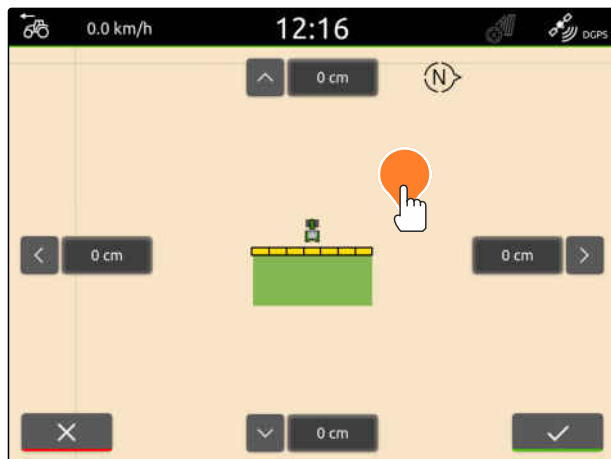
esteellä. Tätä varten tarvitaan silmäänpistävä pellon kohta, joka toimii todellisena referenssipisteenä, esimerkiksi pellon sisäänajo tai puu. Tähän kohtaan voidaan aina palata ajoneuvon todellisen paikan vertaamiseksi AmaTron 4:lla olevaan merkityn esteen paikkaan. Tärkeää on, että referenssipisteeseen ajetaan aina samalla tapaa ja samasta suunnasta. Jos paikat eivät täsmää, GPS-poikkeama voidaan korjata vastaavalla estesymbolilla.



EDELLYTYKSET

- ✓ Este merkitty; katso sivu 123

1. Aja ajoneuvolla todellisen esteen luo.
2. Valitse työvalikossa .
3. Napsauta vastaavaa esteen symbolia.
4. Vahvista painikkeella .



CMS-I-00005005

Työn aloitus

17

CMS-T-00000266-H.1

AmaTron 4: Ilä on kaksi tapaa työskennellä:

- Työskentely ilman dokumentointia:
 - Peltotiedot hylätään pellon käsittelyn jälkeen.
- Dokumentoinnin kanssa työskentely:
 - Peltotiedot voidaan tallentaa ja niitä voidaan hallita pellon käsittelyn jälkeen.
 - Tehtävätiedot voidaan tuoda ja viedä ISO-XML-formaatissa.
 - Tehtävätietoja voidaan hallita.
 - ISO-XML-tehtävätietoja voidaan käsitellä edelleen Farm Management Information System -järjestelmällä.

Seuraavat tiedot kuuluvat peltotietoihin:


- Käsitelty peltoalue
- Pellon rajat
- Esteet
- Päistekäännös
- Ajourat



EDELLYTYKSET

- ✓ GPS-signaali olemassa
- ✓ Oikea traktori valittu, katso sivu 65
- ✓ Oikea laite valittu, katso sivu 54

1. Uuden pellon määrittelymiseksi,

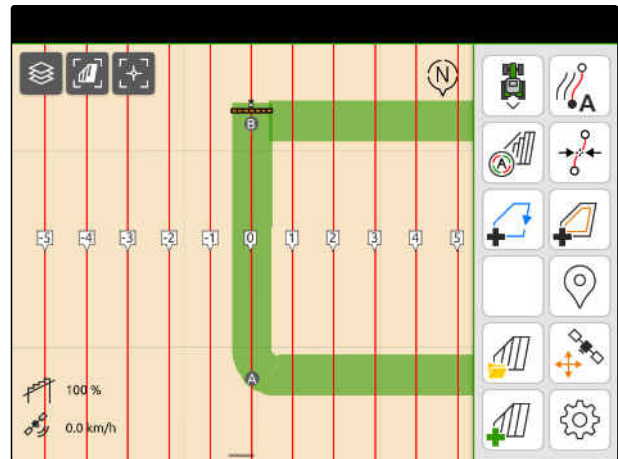
valitse työvalikossa 

tai

olemassa olevien peltotietojen tai tuotujen tehtävätietojen lataamiseksi
katso sivu 83

tai

peltotietojen lataamiseksi shape-tiedostosta,
katso sivu 80.



CMS-I-00000202

➔ Kun käytettävissä on ajantasaisia tallenteita, näytölle tulee ohje.

2. Jos työskentelet ilman dokumentaatiota ja nykyiset tallenteet on hylättävä,

valitse .

tai

Jos työskentelet dokumentaatiota käyttäen ja haluat tallentaa nykyiset tallenteet,

valitse , katso sivu 83.

➔ Jos nykyiseen tehtävään on lisätty tuotetietoja ja ohjearvoja, näkyviin tulee huomautus.

-
3. *Jos tuotetiedot ja ohjearvot tulee ottaa käyttöön uudelle pellolle,*

valitse  .

tai

jos haluat hylätä nykyisen tehtävän tuotetiedot ja ohjearvot,

valitse  .

4. *Käsiteltyjen pintojen tallennuksen käynnistämiseksi*
katso sivu 109.
5. *Tallenteiden hallitsemiseksi,*
katso sivu 83.

shape-tiedoston tuonti

18

CMS-T-00007016-B.1

USB-tikulle tallennetut shape-tiedostot voidaan näyttää, ja niiden sisältämät peltotiedot tuoda. Peltotietoja voidaan muokata heti.



OHJE

Kun peltotiedot täytyy lisätä olemassa olevaan peltoon, katso sivu 86.

shape-tiedostot voivat sisältää seuraavat peltotiedot:

- Levityskartat
- Pellon rajat



EDELLYTYKSET

- ☑ shape-tiedostot sisältävä USB-tikku on paikalleen asetettuna

Levityskartat ja peltorajat on pitänyt laatia WGS-84-koordinaattijärjestelmällä. Levityskarttojen peltorajat koostuvat kolmesta tiedostosta. Kaikkien kolmen tiedoston on oltava tallennettuna samaan ZIP-tiedostoon USB-tikulle:

- Geometriatietotiedosto, tiedostomuoto: .shp
- Asiatietotiedosto, tiedostomuoto: .dbf
- Attribuuttitietotiedosto, tiedostomuoto: .shx

1. Pyyhkäise sormella näytön yläreunasta näytön keskelle.

➔ Pikakäynnistysvalikko aukeaa.




CMS-I-00000278

2. valitse .

➔ Kun käytettävissä on ajankohtaisia tallenteita, näytölle tulee ohje.

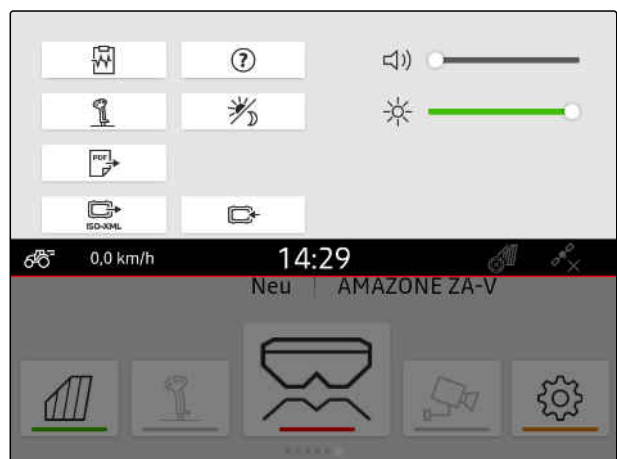
3. *Nykyisten tallenteiden hylkäämiseksi*

valitse .

tai

Nykyisten tallenteiden tallentamiseksi

valitse , katso sivu 83.



CMS-I-00000144

Tuontivalikossa shape-tiedostoja voidaan suodattaa nykyisen GPS-sijainnin etäisyyden perusteella, katso sivu 36.

4. *shape-tiedostojen suodattamiseksi*

valitse .

5. Aseta ruksi halutun peltorajan tai levityskartan kohdalle.



OHJE

Levityskartat on osoitettava liitetyn laitteen ohjearvovastaanottimille. Jos kytketyssä laitteessa on useita ohjearvovastaanottimia, voidaan valita useita levityskarttoja.


Jos laitetta ei ole kytketty, levityskartoille on määritettävä yksiköt.

6. *Jos laite on liitettynä,*
määritä haluamasi ohjearvovastaanotin kohdassa "Tavoite".

tai

Jos laitetta ei ole liitettynä,
valitse haluttu yksikkö kohdassa "Yksikkö".

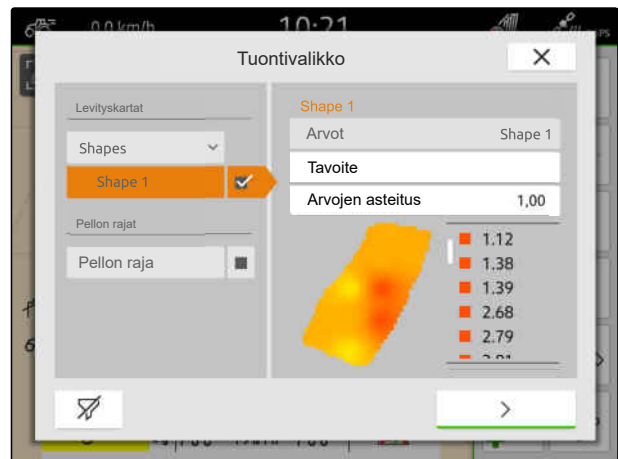
7. *Levitysmäärien mukauttamiseksi*
asteita arvot halutuille levitysmäärille kohdassa "Arvojen asteitus".

8. Vahvista syötöt painikkeella .

- ➔ Jos AmaTron 4:ään ei ole tallennettu peltotietoja, valitut levityskartat tai valitut pellon rajat ladataan karttanäkymään.

9. *Jos kenttätietoja on saatavilla AmaTron 4:ssä,*
valitse vastaava pelto peltovalinnassa.

10. *Kun ladattuja peltotietoja täytyy hallinnoida,*
katso sivu 83.



CMS-I-00001094

Dokumentoinnilla työskentely

19

CMS-T-00000263-M.1

19.1 Kenttätietojen tallennus

CMS-T-00007064-A.1


Kun peltotiedot on merkitty, ne voidaan tallentaa muistiin. Kun peltotiedot voidaan tallentaa, näytölle tulee kysymys.


Kysymys peltotietojen tallentamisesta tulee esiin seuraavissa olosuhteissa:

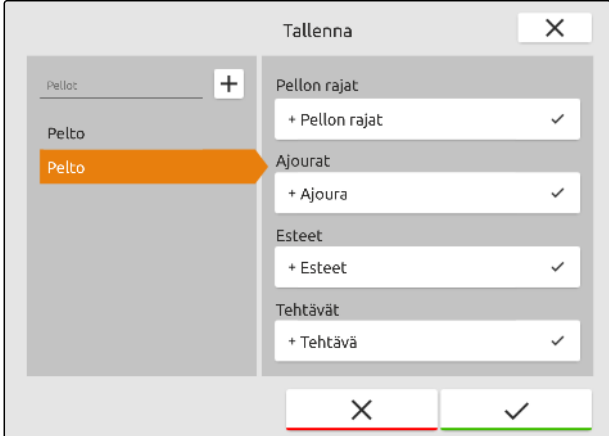
- Uusi pelto on määriteltävä.
- Valmiiksi tallennetut peltotiedot on ladattava.
- Peltotiedot on tuotava Shape-tiedostoista.

Kun kysymys vahvistetaan, valikko "*Tallenna*" tulee näkyviin.

Valikon "*Tallenna*" vasemmanpuoleisessa luettelossa on valmiiksi tallennetut pellot. Kun merkityt peltotiedot halutaan tallentaa uuteen peltoon, voidaan määritellä uusi pelto. Oikealla puolella voidaan poistaa sellaisia peltotietoja, joita ei pitäisi tallentaa valitulle kentälle.

1. *Uuden pellon määrittelemiseksi,*
valitse .
2. Valitse haluttu pelto.
3. *Kun tiettyjä peltotietoja ei haluta tallentaa tietylle pellolle,*
poista peltotiedot.

4. Vahvista painikkeella .



CMS-I-00004987

19.2 Peltotietojen lataaminen

CMS-T-00000340-H.1

Jotta tuotuja ja luotuja peltotietoja voitaisiin käyttää, on peltotiedot ladattava.


Peltotiedot voivat sisältää seuraavat tiedot:

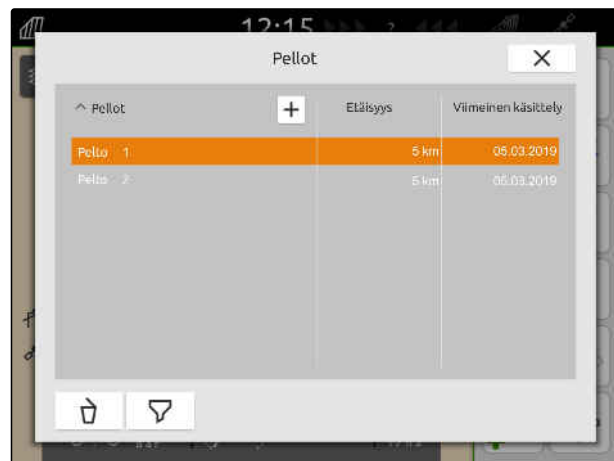
- Tehtävät
- Pellon rajat
- Ajourat
- Levityskartat



EDELLYTYKSET

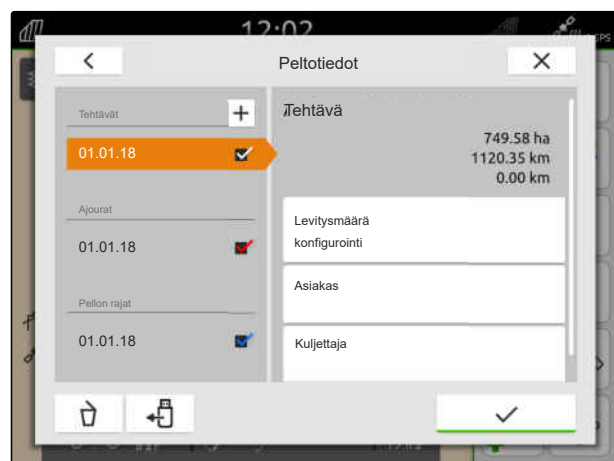
- ✓ Pelto määritelty, katso sivu 85 tai ISO-XML-tehtävätiedot tuotu, katso sivu 88 tai peltotiedot tuotu shape-tiedostosta, katso sivu 86

1. Valitse työvalikossa .
2. Valitse haluttu pelto.



CMS-I-00000304

3. Jotta voisit ladata tehtävän yhdessä pellon kanssa, aseta ruksi halutun tehtävän kohdalle.
4. Tehtävätietojen hallitsemiseksi ennen tuontia katso sivu 93
5. Jotta voisit ladata ajouria yhdessä pellon kanssa aseta ruksi haluttujen ajourien kohdalle.
6. Jotta voisit ladata peltorajan yhdessä pellon kanssa, aseta ruksi halutun peltorajan kohdalle.

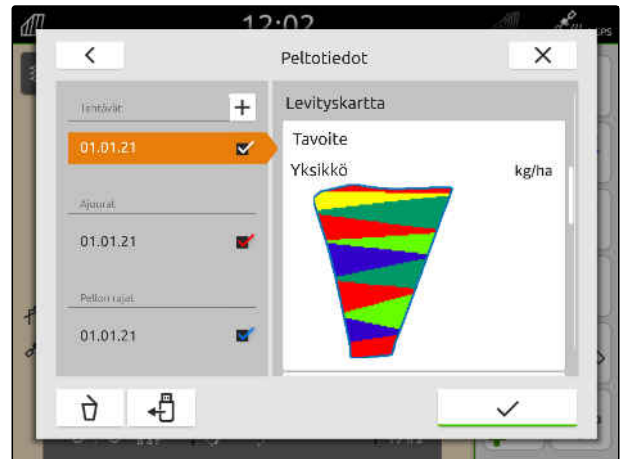


CMS-I-00000303

Levityskartat sisältyvät tehtävietoihin ja ladataan tehtävietojen kanssa. Levityskartat voivat sisältää useampia kerroksia. Tätä levityskarttaa nimitetään monikerroksisen levityskartaksi. Jokainen monikerroksisen levityskartan kerros voidaan osoittaa koneen eri ohjearvovastaanottimelle.

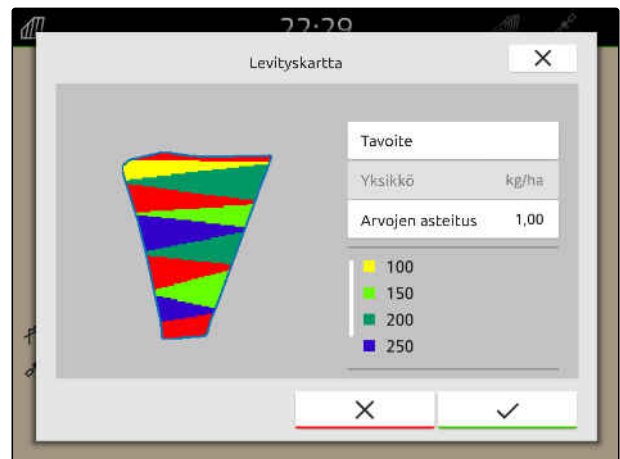
OHJE

Monikerroksisten levityskarttojen ohjevastaanottimet osoitetaan automaattisesti yksikköjen perusteella. Jos ohjearvon vastaanottimia ei ole määritetty oikein, ohjearvon vastaanottimet on määritettävä manuaalisesti.



CMS-I-00005173

7. *Levityskarttojen mukauttamiseksi* valitse haluttu levityskartta valitussa tehtävässä.
 8. *Jos ohjearvon vastaanotin kohdassa "Tavoite" ei vastaa kerrosta,* määritä haluamasi ohjearvon vastaanotin kohdassa "Tavoite".
 9. *Levitysmäärien mukauttamiseksi* asteita arvot halutuille levitysmäärille kohdassa "Arvojen asteitus".
 10. Vahvista kaikki syötetyt tiedot painikkeella ✓.
- ➔ Jos ajoneuvo on valitun pellon läheisyydessä, pelto ja valitut tiedot näytetään kartalla.



CMS-I-00001090

19.3 Uuden pellon luominen


CMS-T-00000325-G.1

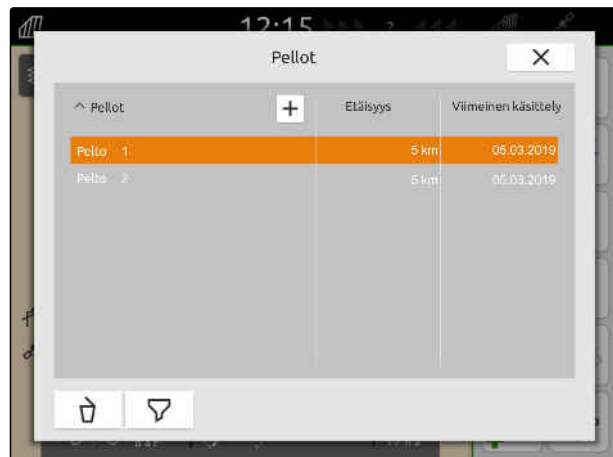
AmaTron 4:ssä dokumentoinnin keskipisteessä on pelto.

Kun pelto on luotu, seuraavat tiedot tallennetaan automaattisesti pellostä:

- Pellon rajat
- Ajourat
- Esteet
- Päistekäännös

Peltoon voidaan määrittää kuuluvaksi tehtäviä. Tehtävään voidaan määrittää kuuluvaksi levitysmääriä, tuotteita, asiakkaita ja kuljettajia.

1. Valitse työvalikossa .
2. valitse .
3. Syötä pellon nimi.
4. Vahvista painikkeella .



CMS-I-00000304

19.4 Peltotietojen lisääminen peltoon Shape-tiedostosta

CMS-T-00001738-F.1

USB-tikulle tallennetut Shape-tiedostot voidaan näyttää, ja niiden sisältämät peltotiedot voidaan lisätä olemassa olevaan peltoon. Kun Shape-tiedoston kenttätietoja halutaan muokata ilman olemassa olevaa peltoa, katso sivu 80.

Shape-tiedostot voivat sisältää seuraavat peltotiedot:

- Levityskartat
- Pellon rajat



EDELLYTYKSET

- ✓ Pello määritelty, katso sivu 85 tai ISO-XML-tehtävätiedot tuotu, katso sivu 88
- ✓ Shape-tiedostot sisältävä USB-tikku on paikalleen asetettuna



OHJE

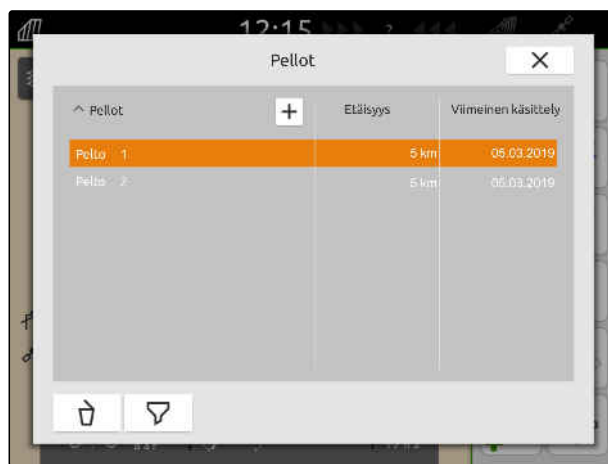
Levityskartat on pitänyt laatia WGS-84-koordinaattijärjestelmällä.

Levityskartat koostuvat kolmesta tiedostosta. Kaikkien kolmen tiedoston on oltava tallennettuna samaan ZIP-tiedostoon USB-tikulle:

- Geometriotietotiedosto, tiedostomuoto: .shp
- Asiatietotiedosto, tiedostomuoto: .dbf
- Attribuuttitietotiedosto, tiedostomuoto: .shx

1. Valitse työvalikossa .

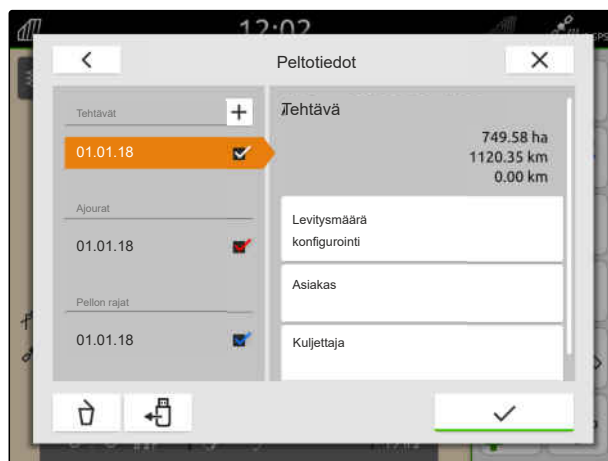
2. Valitse haluttu pello.



CMS-I-00000304

3. Valitse valikosta  peltotietojen valitsemiseksi.

➔ USB-tikulle tallennetut peltotiedot ja levityskartat näytetään



CMS-I-00000303

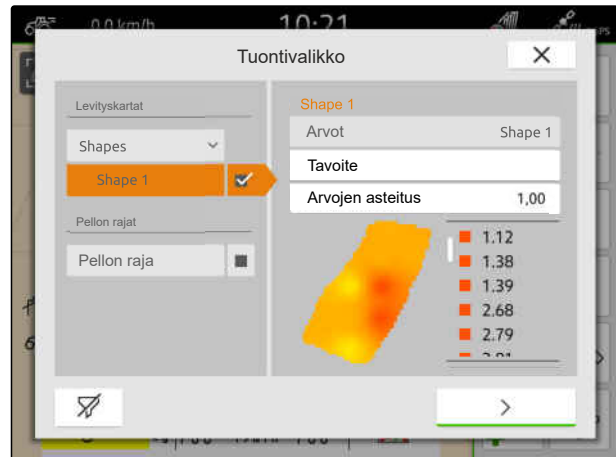
4. Aseta ruksi halutun peltorajan tai levityskartan kohdalle.



OHJE

Levityskartat on osoitettava liitetyn laitteen ohjearvovastaanottimille. Jos kytketyssä laitteessa on useita ohjearvovastaanottimia, voidaan valita useita levityskarttoja.

Jos laitetta ei ole kytketty, levityskartoille on määritettävä yksiköt.



CMS-I-00001094

5. *Jos laite on liitettynä,*
määritä haluamasi ohjearvovastaanotin kohdassa
"Tavoite".

tai

Jos laitetta ei ole liitettynä,
valitse haluttu yksikkö kohdassa "Yksikkö".

6. *Levitysmäärien mukauttamiseksi*
asteita arvot halutuille levitysmäärille kohdassa
"Arvojen asteitus".

7. Vahvista syötöt painikkeella ✓.

➔ Valitut levityskartat otetaan peltotietoihin kohtaan
"Tehtävät". Valitut peltorajat otetaan peltorajojen
luetteloon.

19.5 ISO-XML-tehtävätietojen tuonti

CMS-T-00004311-E.1

19.5.1 ISO-XML-tehtävätietojen tuonti USB-tikulta

CMS-T-00000341-H.1

ISO-XML-tehtävätiedot voidaan tuoda ja ladata
AmaTron 4:ään.

ISO-XML-tehtävätiedot voivat sisältää seuraavia tietoja:

- Tehtävät
 - Tehtävät viittaavat peltoihin, tuotteisiin, asiakkaisiin, kuljettajiin ja levityskarttoihin
- Perustiedot
 - Tuotetiedot
 - Asiakastiedot
 - Kuljettajatiedot
 - Pellon rajat
 - Ajourat
 - Esteet
 - Päistekäänös
- Levityskartat



EDELLYTYKSET

- ✓ "GPS-Maps&Doc"-lisenssi käytettävissä
- ✓ ISO-XML-tehtävätiedot ovat käytettävissä USB-tikulla XML-tiedostona nimellä "Taskdata".



OHJE

Kun ISO-XML-tehtävätiedot tuodaan, AmaTron 4:ssä olevat ISO-XML-tehtävätiedot tallennetaan USB-tikulle ja poistetaan AmaTron 4:stä.

1. Avaa pikakäynnistysvalikko.



CMS-I-00000278

2. valitse .


→ Tuontivalikko näytetään.

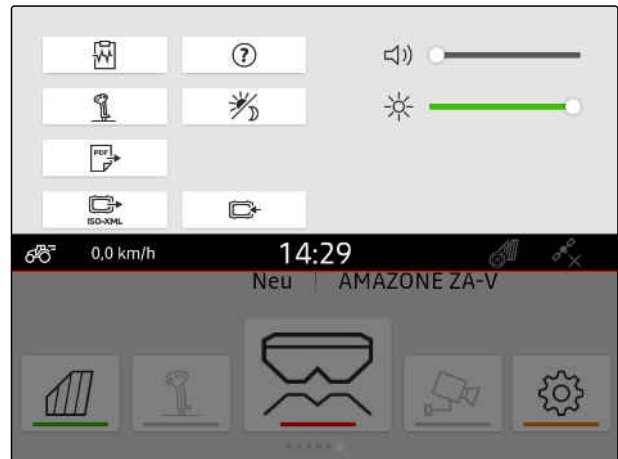
→ Kun ISO-XML-tiedosto on tallennettu USB-tikun alihakemistoon, näytetään luettelossa hakemiston nimi.

→ Kun ISO-XML-tiedosto on tallennettu USB-tikun ZIP-tiedostoon, näytetään luettelossa ZIP-tiedoston tiedostonimi.

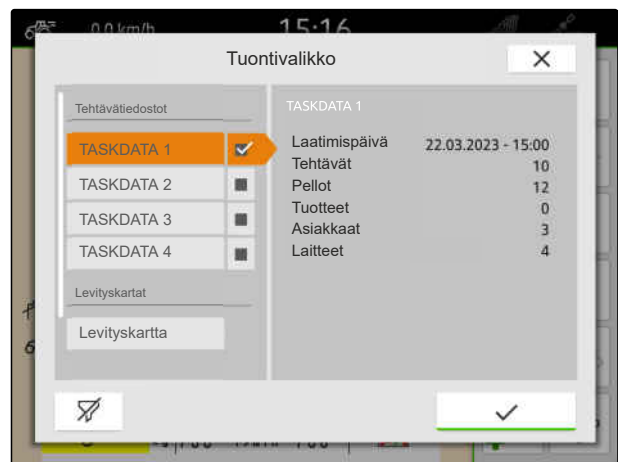
→ Kun ISO-XML-tiedosto on tallennettu USB-tikun päähakemistoon, piste näytetään luettelossa päähakemiston nimenä.

3. *Tehtävätietojen valitsemiseksi tuontia varten, aseta ruksi haluttujen tehtävätietojen kohdalle.*

4. Vahvista tuonti valitsemalla .



CMS-I-00000144



CMS-I-00004920

19.5.2 ISO-XML-tehtävätietojen tuonti myAmaRouter-sovelluksella

CMS-T-00004312-D.1

myAgrirouter-alustan avulla voidaan vaihtaa tietoja Farm-Management-järjestelmien, koneiden ja laitteiden välillä. myAmaRouter-sovellus perustaa yhteyden myAgrirouteriin.

Muodostettu QR-koodi johtaa sovelluksen lataamiseen lisätietoihin.



CMS-I-00003258



EDELLYTYKSET

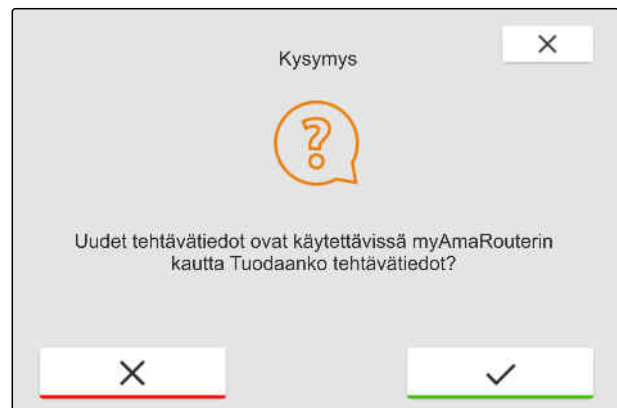
- ☑ "GPS-Maps&Docs"-lisenssi käytettävissä
- ☑ myAmaRouter-sovellus asennettu mobiilipäätelaitteeseen
- ☑ Verkko on asetettu AmaTron 4:ssä; katso sivu 49
- ☑ AmaTron 4 ja mobiilipäätelaite ovat samassa WLAN:ssa



OHJE

Tuonnin yhteydessä AmaTron 4 -järjestelmässä olevat tehtävätiedot korvataan uusilla tehtävätiedoilla. Olemassa olevia tehtävätietoja ei tallenneta automaattisesti.

1. Jos olemassa olevat tehtävätiedot halutaan tallentaa, katso sivu 91.
2. Käynnistä myAmaRouter-App.
3. Käynnistä tuonti myAmaRouter-sovelluksessa.
4. Vahvista tuonti AmaTron 4:ään.



CMS-I-00003262

19.6 ISO-XML-tehtävätietojen vienti

CMS-T-00004313-D.1

19.6.1 ISO-XML-tehtävätietojen vienti USB-tikulle

CMS-T-00001743-E.1


Tallennetut tehtävätiedot voidaan viedä ISO-XML-tehtävätietoina ja tallentaa USB-tikulle.



EDELLYTYKSET

- ✓ "GPS-Maps&Docs"-lisenssi käytettävissä
- ✓ USB-tikku kiinnitetty

1. Avaa pikakäynnistysvalikko.

2. valitse  ISO-XML.

- ➔ Tehtävätiedot tallennetaan hakemistoon USB-tikulle. Hakemiston nimeksi tulee "TASKDATA".
- ➔ Jos hakemisto nimellä "TASKDATA" on jo olemassa USB-muistitikulla, tämän hakemiston nimeä täydennetään viennin päiväyksellä ja kellonajalla.
- ➔ Tehtävätietojen kopio pysyy AmaTron 4:ssä.



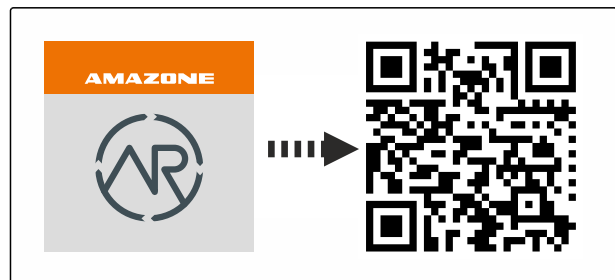
CMS-I-00000278

19.6.2 ISO-XML-tehtävätietojen vienti myAmaRouter-sovelluksella

CMS-T-00004314-D.1

myAgrirouter-alustan avulla voidaan vaihtaa tietoja Farm-Management-järjestelmien, koneiden ja laitteiden välillä. myAmaRouter-sovellus perustaa yhteyden myAgrirouteriin.

Muodostettu QR-koodia tai linkki www.amazone.de/qrcode_myAmaRouter johtavat lisätietoihin.



CMS-I-00003258



EDELLYTYKSET

- ✓ "GPS-Maps&Docs"-lisenssi käytettävissä
- ✓ myAmaRouter-sovellus asennettu mobiilipäätelaitteeseen
- ✓ Verkko on asetettu AmaTron 4:ssä; katso sivu 49
- ✓ AmaTron 4 ja mobiilipäätelaite ovat samassa WLAN:ssa

1. Käynnistä myAmaRouter-App.

2. Käynnistä vienti myAmaRouter-sovelluksessa.

- Vahvista vienti AmaTron 4:ään.



CMS-I-00003263

19.7 Tehtävätietojen hallinta

CMS-T-00007052-C.1

19.7.1 Uuden tehtävän luominen

CMS-T-00000326-H.1

Kun pelto on luotu tai tuotu tehtävätietojen kautta, voidaan luoda tehtäviä ja peltoon voidaan määrittää tehtävä.

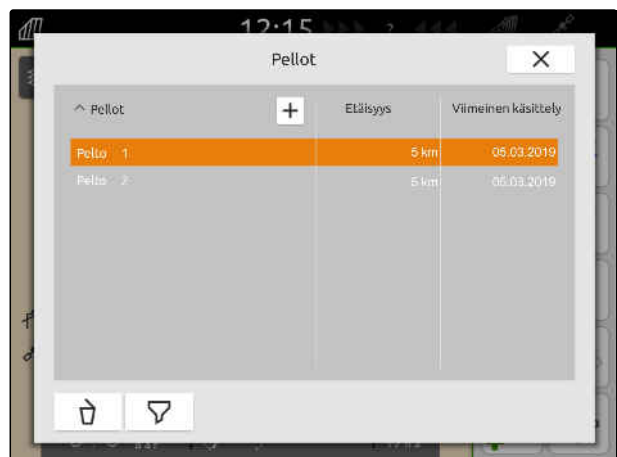


EDELLYTYKSET



- ☑ Tehtävätiedot on tuotu, katso sivu 88 tai pelto luotu, katso sivu 85


- Valitse työvalikossa .


- Valitse pelto.

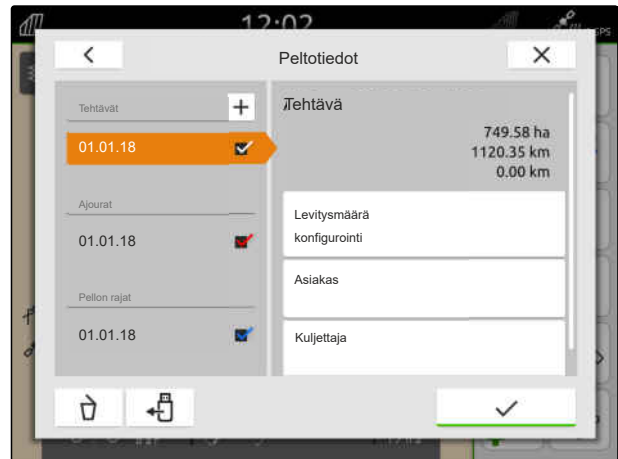


CMS-I-00000304

3. Valitse kohdasta "Tehtävät" .
4. Syötä tehtävänimi.
- ➔ Jos nykyiseen tehtävään on lisätty tuotetietoja ja ohjearvoja, näkyviin tulee huomautus.
5. Jos tuotetiedot ja ohjearvot tulee ottaa käyttöön uudessa tehtävässä,
valitse 
tai

jos haluat hylätä nykyisen tehtävän tuotetiedot ja ohjearvot,
valitse .

6. Vahvista painikkeella .



CMS-I-00000303

OHJE

Tehtävään voidaan määrittää seuraavat tiedot:

- Levitysmäärät ja tuotteet, katso sivu 94
- Asiakkaat, katso sivu 98
- Kuljettaja, katso sivu 99

19.7.2 Levitysmäärien konfigurointi

CMS-T-00000333-I.1

Liitetyn laitteen ohjearvojen vastaanottimille voidaan määrittää ohjearvoja. AmaTron 4 siirtää syötetyt ohjearvot liitettyyn laitteeseen.

Yksittäisten tuotteiden levitysmäärien dokumentoimiseksi voidaan luoda tuotteita ja ilmoittaa levitysmääriä.

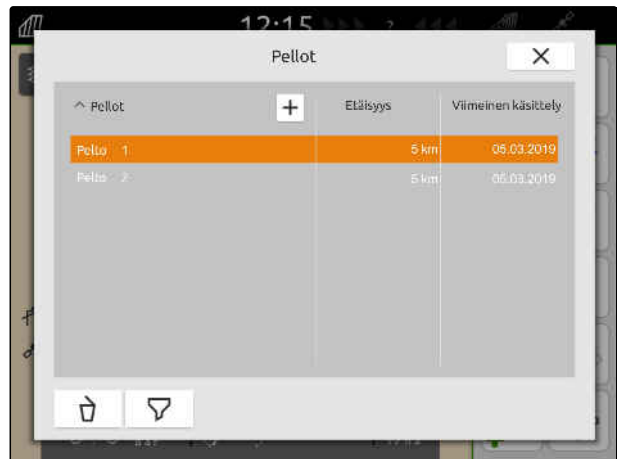


EDELLYTYKSET

- ☑ Tehtävätiedot on tuotu, katso sivu 88 tai pelto luotu, katso sivu 85
- ☑ Tehtävä on luotu, katso sivu 93 tai tuotu tehtävätietojen kanssa
- ☑ Liitettynä on vähintään yhdellä ohjearvojen vastaanottimella varustettu ISOBUS-laite

1. Valitse työvalikossa .

2. Valitse pelto.

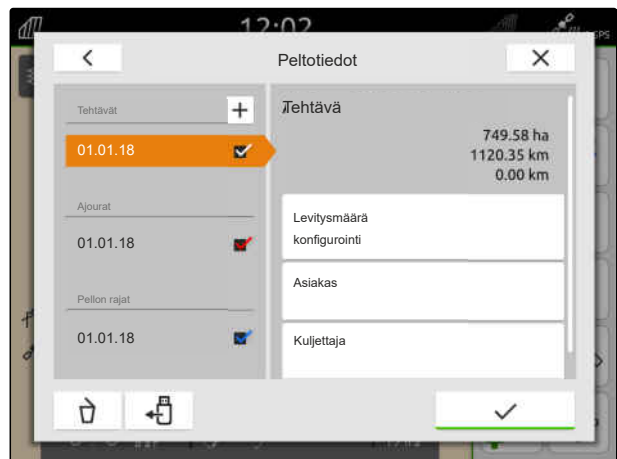


CMS-I-00000304

3. Valitse haluttu tehtävä kohdasta "Tehtävät".

Kohdassa "*Levitysmäärän konfigurointi*" näytetään ohjearvon vastaanottimen nimi. Laitteen jokaiselle ohjearvojen vastaanottimelle näytetään valikkokohta.

4. Valitse haluttu ohjearvojen vastaanotin.



CMS-I-00000303

Vasemmalla puolella näytetään yksiköt, joissa ohjearvo voidaan ilmoittaa. Laite määrittää yksiköt.

OHJE

Jos levitysmäärä syötetään prosentteina, kyseessä olevassa yksikössä syötettyä ohjearvoa säädetään prosenttiarvon mukaan.

- Valitse haluttu yksikkö.
- Syötä haluttu arvo kohtaan "Ohjearvo".


OHJE

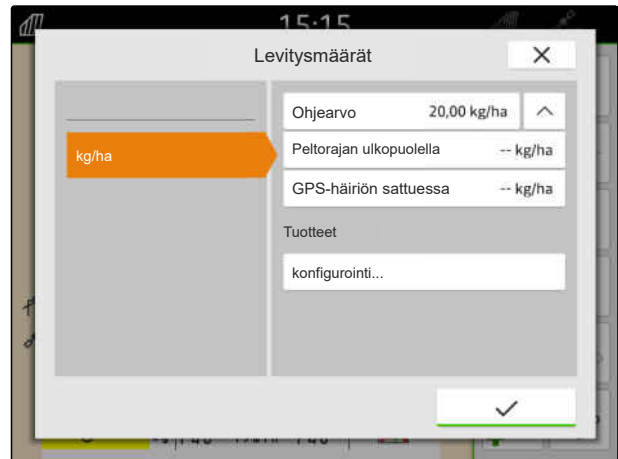
Käytettäessä levityskarttaa kohtaan "Ohjearvo" syötetty arvo jätetään huomioimatta.

Seuraavia tapauksia varten voidaan syöttää kiinteät ohjearvot:

- Laite poistuu pellolta.
- GPS-signaali lakkaa toimimasta.

Jos kiinteitä ohjearvoja ei määritetä, laite säilyttää molemmissa tapauksissa viimeksi käytetyn arvon.

- Jos haluat syöttää kiinteitä ohjearvoja,*
hae valikkokohdat näkyviin toiminnolla .
- Syötä halutut arvot kohtaan "Peltorajan ulkopuolella" ja "GPS-häiriön sattuessa".
- Tuotteiden levitysmäärien ilmoittaminen,*
katso sivu 96.



CMS-I-00000305



19.7.3 Tuotteiden hallinta

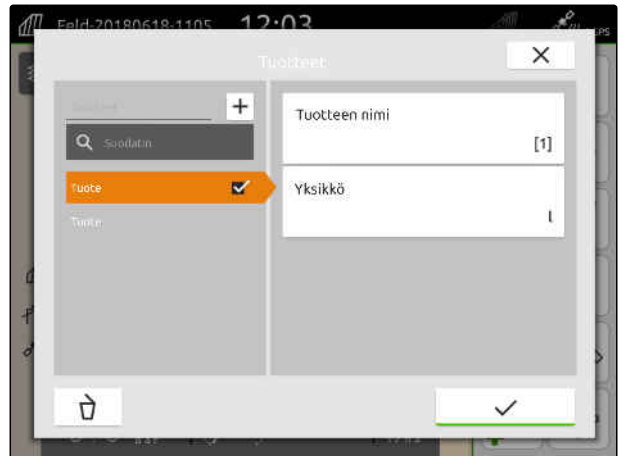
CMS-T-00010597-B.1

Tuotteille voidaan syöttää levitysmäärät. AmaTron 4 tallentaa syötetyt levitysmäärät dokumentointia varten.


EDELLYTYKSET

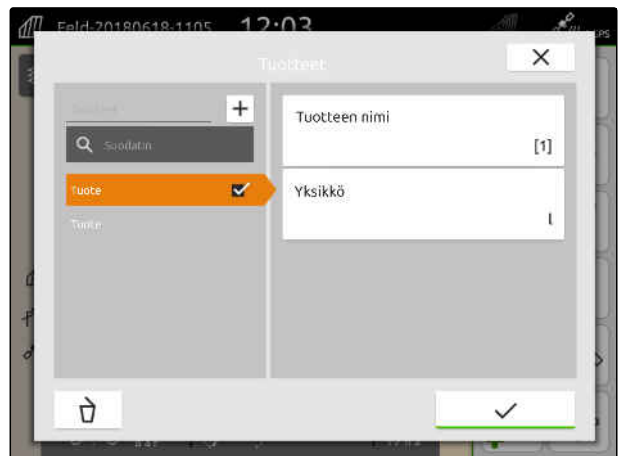
- ☉ Levitysmäärät konfiguroitu, katso sivu 94

1. Valitse valikon "Levitysmäärät" kohdasta "Tuotteet" "konfigurointi..."
2. Jos haluat luoda uuden tuotteen, valitse .
3. Syötä kohtaan "Tuotteen nimi" nimi tuotteelle.
4. Valitse kohdassa "Yksikkö" yksikkö tuotteelle.
5. Vahvista painikkeella .




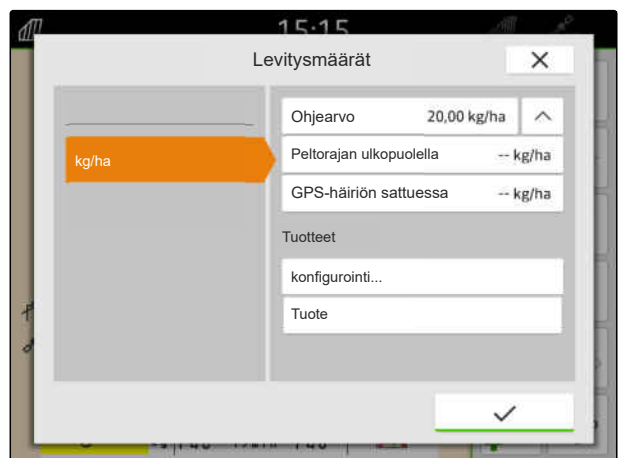
CMS-I-00000306

6. Jos haluat määrittää tuotteen, valitse halutut tuotteet kohdasta "Tuotteet".
- ➔ Valitut tuotteet merkitään ruksilla.
7. Vahvista painikkeella .
- ➔ Valitut tuotteet on määritetty tehtävään ja laitteen ohjearvojen vastaanottimeen.



CMS-I-00000306

8. Jos haluat muuttaa tuotteiden ohjearvoa, valitse haluttu tuote kohdasta "Tuotteet".
9. Syötä ohjearvo.
10. Vahvista painikkeella .



CMS-I-00007246


19.7.4 Asiakkaiden hallinta

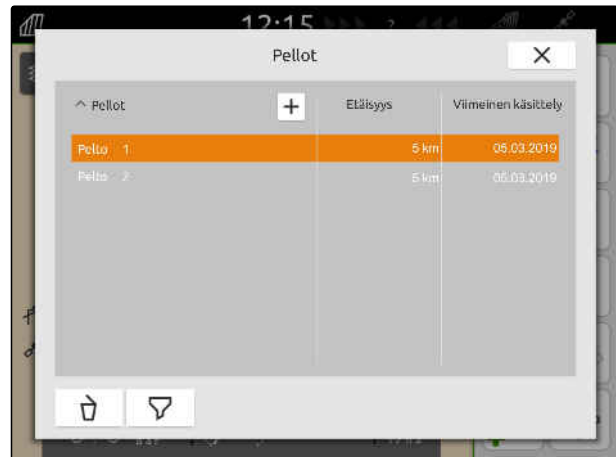
CMS-T-00000335-G.1



EDELLYTYKSET

- ✓ Tehtävätiedot on tuotu, katso sivu 88 tai pelto luotu, katso sivu 85
- ✓ Tehtävä on luotu; katso sivu 93 tai tuotu tehtävätietojen kanssa

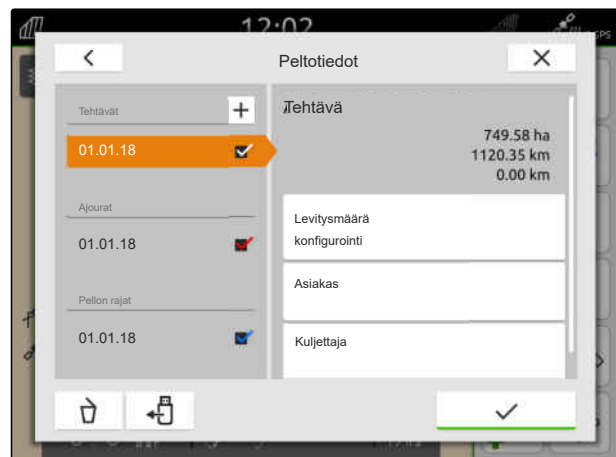
1. Valitse työvalikossa .
2. Valitse pelto.




OHJE


Jos haluat luoda asiakkaan, on ensin luotava ja valittava jokin tehtävä. Luodut asiakkaat voidaan tämän jälkeen määrittää jokaiseen tehtävään.

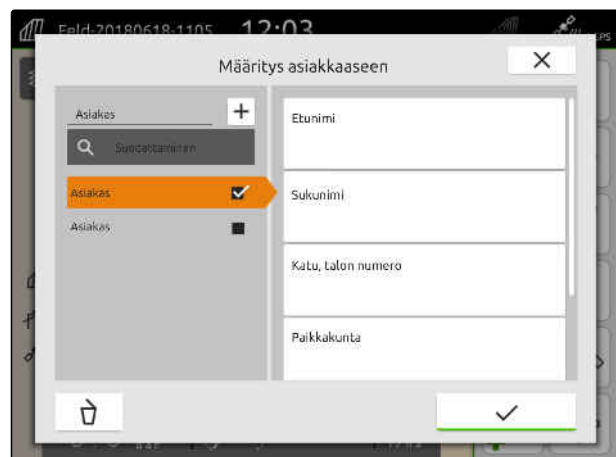
3. Valitse kohdasta "Tehtävät" mikä tahansa tehtävä.
4. Valitse "Asiakas".



5. Jos haluat luoda uuden asiakkaan, valitse .

6. Syötä asiakastiedot.

7. Vahvista painikkeella .



8. Jos haluat määrittää tehtävän tiettyyn asiakkaaseen kuuluvaksi, valitse haluttu asiakas.

➔ Valittu asiakas merkitään ruksilla.

9. Vahvista painikkeella ✓.

19.7.5 Kuljettajien hallinta

CMS-T-00000338-G.1



EDELLYTYKSET

- ☉ Tehtävätiedot on tuotu, katso sivu 88 tai pelto luotu, katso sivu 85
- ☉ Tehtävä on luotu; katso sivu 93 tai tuotu tehtävätietojen kanssa

1. Valitse työvalikossa
2. Valitse pelto.


Pelto	Etäisyys	Viimeinen käsittely
Pelto - 1	5 km	05.03.2019
Pelto - 2	5 km	05.03.2019




OHJE

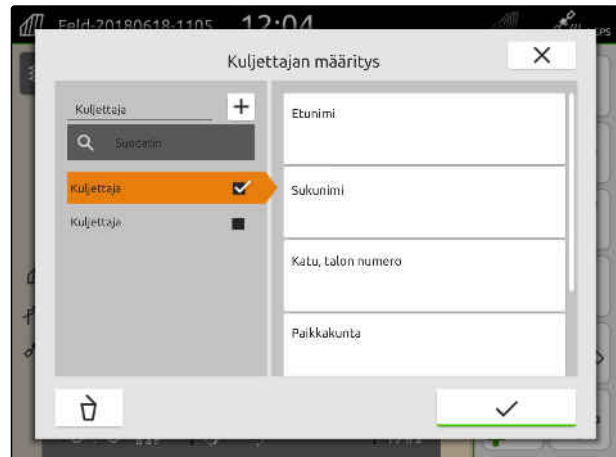
Jos haluat luoda kuljettajan, on ensin luotava ja valittava jokin tehtävä. Luodut kuljettajat voidaan tämän jälkeen määrittää jokaiseen tehtävään.

3. Valitse kohdasta "Tehtävät" mikä tahansa tehtävä.
4. Valitse "Kuljettaja".

5. Jos haluat luoda uuden kuljettajan,
valitse .

6. Syötä kuljettajatiedot.

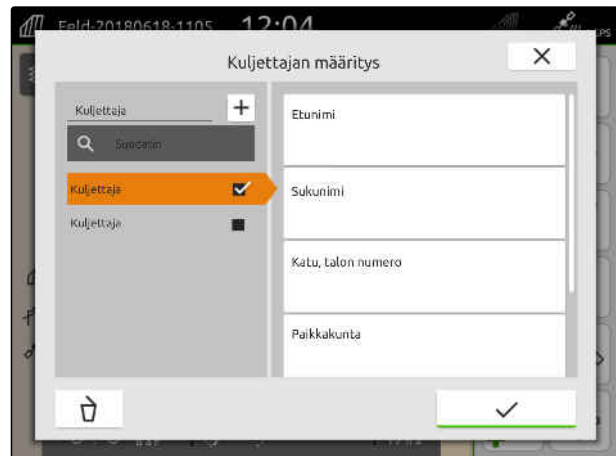
7. Vahvista painikkeella .



8. Jos haluat määrittää tehtävän tiettyyn
kuljettajaan kuuluvaksi,
valitse haluttu kuljettaja.

➔ Valittu kuljettaja merkitään ruksilla.

9. Vahvista painikkeella .



19.8 Tehtävätietojen vienti PDF-tiedostona

CMS-T-00003637-D.1

Kyseessä olevan tehtävän tehtävätiedot voidaan
tallentaa USB-tikulle PDF-tiedostona.

PDF-tiedosto sisältää seuraavat tehtävätiedot:


- Tehtävän yhteenveto
- Tehtävätiedot
- Laitteen kokonaisarvot
- Levitysmäärän tiedot ohjearvojen vastaanotinta kohti
- Peittokartan kuva ohjearvojen vastaanotinta kohti



EDELLYTYKSET

- ☑ USB-tikku kiinnitetty
- ☑ Halutun tehtävän lataaminen peltotietoihin;
katso sivu 83

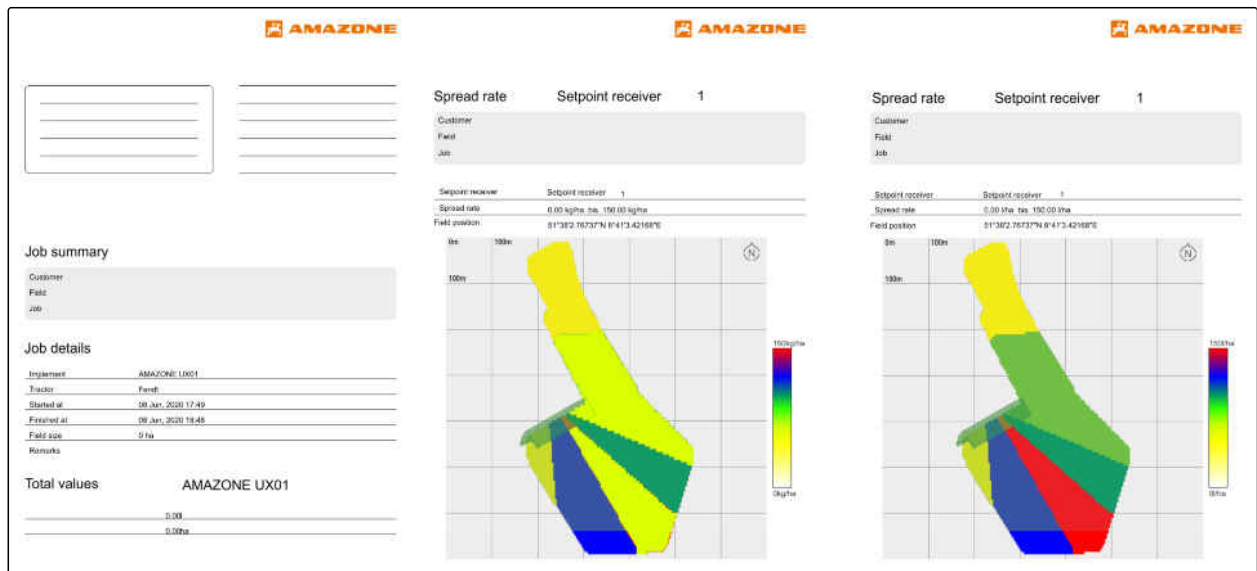
1. Avaa pikakäynnistysvalikko.

2. valitse .



CMS-I-00000278

➔ Tehtävätiedot tallennetaan hakemistoon
"PDF_Export" USB-tikulle. PDF-tiedoston nimeksi
tulee viennin päivämäärä ja kellonaika sekä
pellon nimi ja tehtävän nimi.



CMS-I-00004117

Osalohekkokytkennän käyttäminen

20

CMS-T-00000189-J.1

20.1 Päällekkäisyyden asettaminen

CMS-T-00000286-H.1

20.1.1 Päällekkäisyyden määrittäminen ajosuuntaan

CMS-T-00000287-H.1

Päällekkäisyys ajosuuntaan ilmoittaa, kuinka paljon osalohkot saavat ajosuuntaan ylittää rajan ennen kuin osalohkot kytkeytyvät pois päältä. Päällekkäisyys ajosuuntaan estää, että päistekäännöksen ja rivien tai käsiteltyjen peltoalueiden välille muodostuu aukkoja.

Päällekkäisyys ajosuuntaan voidaan asettaa erikseen osalohkojen päällekytkemiselle ja pois päältä kytkemiselle.

Rajat päällekkäisyydelle ajosuuntaan:

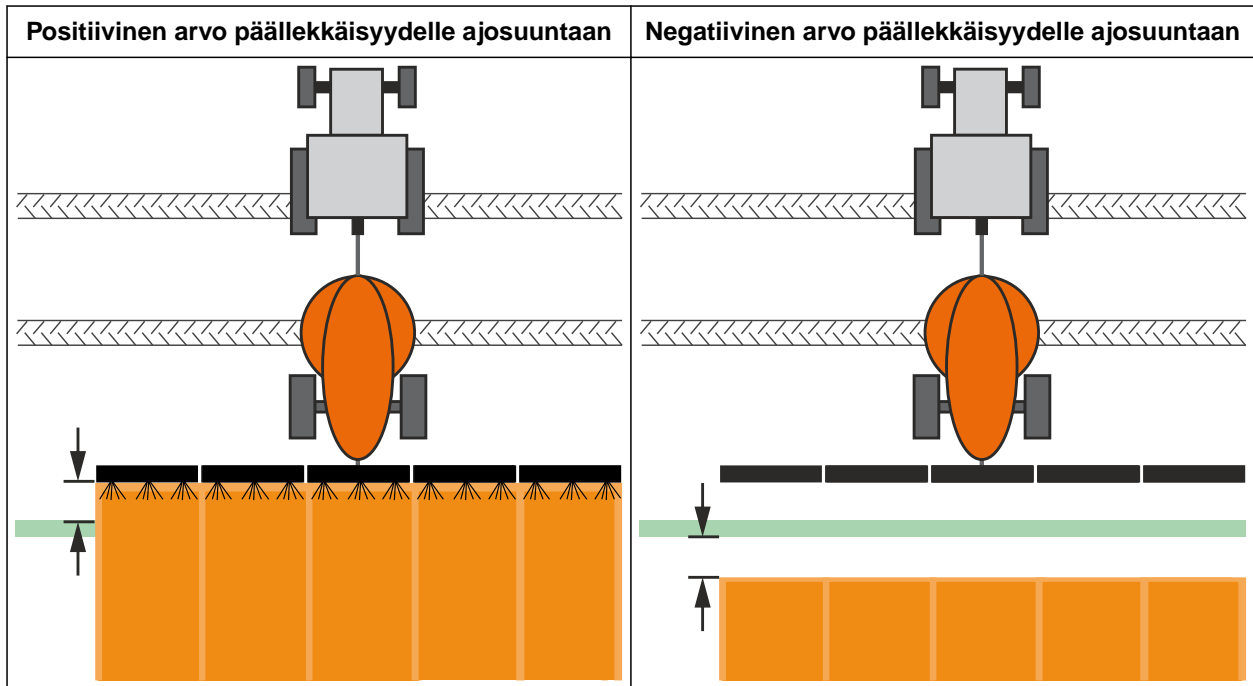
- Käsittelemättömän ja käsitellyn peltoalueen välinen raja
- Päisteraja



OHJE


Ajosuunnan oikealle päällekkäisyydelle pätee seuraava:

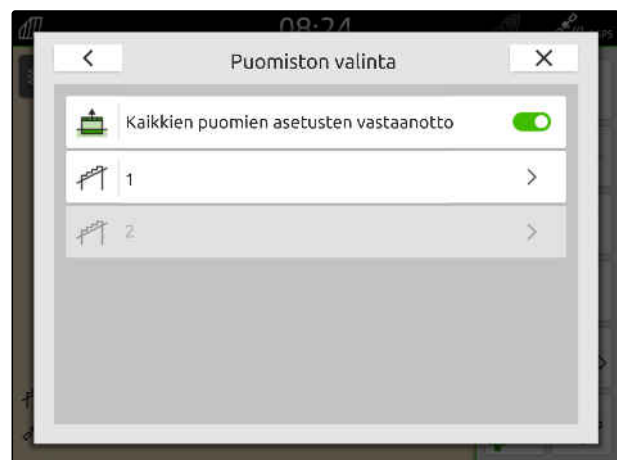
- Oikeat kytkentäajat ilman päällekkäisyyksiä täytyy asettaa laiteohjauksessa.
- Jos tarkoituksena on luoda rako päistekäännöksen ja rivien tai käsiteltyjen peltoalueiden välille, ajosuunnan päällekkäisyydelle voidaan syöttää myös negatiivinen arvo.



EDELLYTYKSET

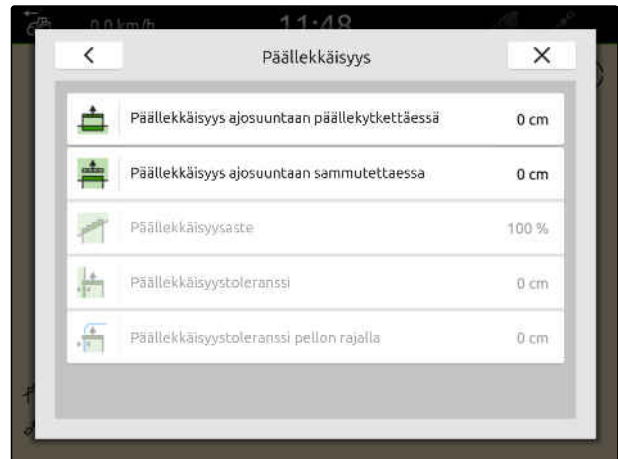
- ☉ Lisenssi "GPS-Switch basic" tai "GPS-Switch pro" käytettävissä

- Valitse työvalikosta  > "Päällekkäisasetukset".
 - ➔ Jos liitetty laite tukee MultiBoomia, näytetään puomistovalikoima.
 - ➔ Jos liitetty kone käsittää vain yhden puomiston, puomiston valinta ohitetaan.
- Jos päällekkäisasetukset halutaan ottaa käyttöön kaikille puomistoille, aktivoi "kaikkien puomistojen asetusten vastaanotto".
 - ➔ Kun "Kaikkien puomistojen asetusten vastaanotto" on aktivoitu, voidaan valita vain ensimmäinen puomisto.
- Valitse puomisto luettelosta.



CMS-I-00004943

4. Valitse "päällekkäisyys ajosuuntaan päällekytkettäessä".
5. Syötä arvo väliltä -1000 cm ja 1000 cm.
6. Vahvista painikkeella ✓.
7. Valitse "Päällekkäisyys ajosuuntaan sammutettaessa".
8. Syötä arvo väliltä -1000 cm ja 1000 cm.
9. Vahvista painikkeella ✓.



CMS-I-00000198

20.1.2 Päällekkäisyysasteen määrittäminen

CMS-T-00000288-H.1

Päällekkäisyysaste määrittää, kuinka monta prosenttia osalohko saa ylittää rajan ennen kuin osalohko kytkeytyy pois päältä. Asetettu päällekkäisyysaste näytetään karttanäkymässä.

Rajat päällekkäisyysasteelle:

- Käsittelemättömän ja käsitellyn peltoalueen välinen raja
- Päisteraja

Mahdolliset asetukset	Selitys	Kuva
0 %	Osalohtot kytetään pois päältä ennen päällekkäisyyden muodostumista.	
50 %	Osalohtot kytetään pois päältä, jos osalohtot ylittävät rajan puoliksi.	
100 %	Osalohtot kytetään pois päältä, jos osalohtot ylittävät rajan täydellisesti.	

EDELLYTYKSET

- ☑ Lisenssi "GPS-Switch basic" tai "GPS-Switch pro" käytettävissä

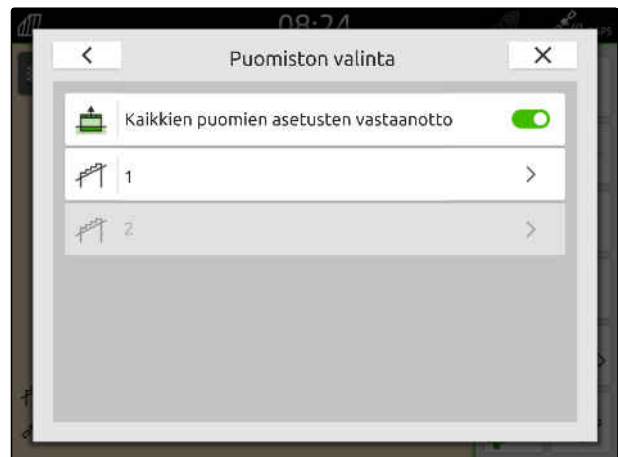
1. Valitse työvalikosta > "Päällekkäisasetukset".
- ➔ Jos liitetty laite tukee MultiBoomia, näytetään puomistovalikoima.

➔ Jos liitetty kone käsittää vain yhden puomiston, puomiston valinta ohitetaan.

2. Jos päällekkäisasetukset halutaan ottaa käyttöön kaikille puomistoille, aktivoi "kaikkien puomistojen asetusten vastaanotto".

➔ Kun "Kaikkien puomistojen asetusten vastaanotto" on aktivoitu, voidaan valita vain ensimmäinen puomisto.

3. Valitse puomisto luettelosta.



CMS-I-00004943

4. Valitse "Päällekkäisyysaste".

5. Valitse prosenttiarvo.

6. Vahvista painikkeella ✓.



CMS-I-00000199

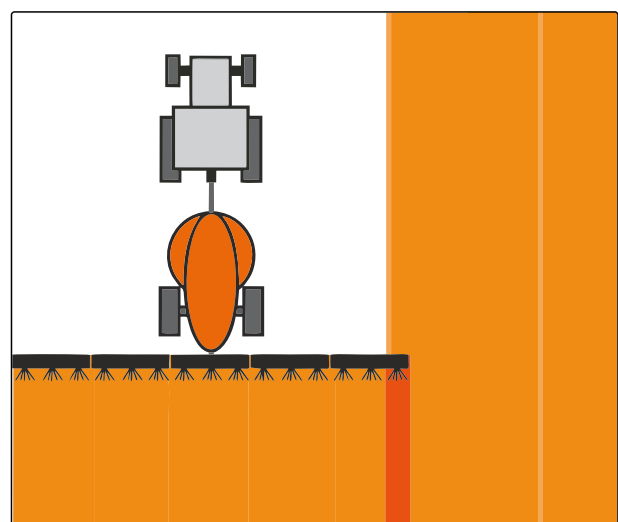
20.1.3 Päällekkäisyystoleranssin määrittäminen

CMS-T-00000289-H.1

Päällekkäisyystoleranssi määrittää, kuinka paljon ulkoiset osalohkot saavat ylittää käsitellyn peltoalueen, ennen kuin osalohkot kytkeytyvät pois päältä. Päällekkäisyystoleranssi estää, että ulkoiset osalohkot kytkeytyvät rinnakkaisajoissa koko ajan pois päältä ja taas päälle, kun osalohkot ylittävät rajan.

Päällekkäisyystoleranssin rajat:

- Käsittelemättömän ja käsitellyn peltoalueen välinen raja
- Päisteraja



CMS-I-000594





OHJE

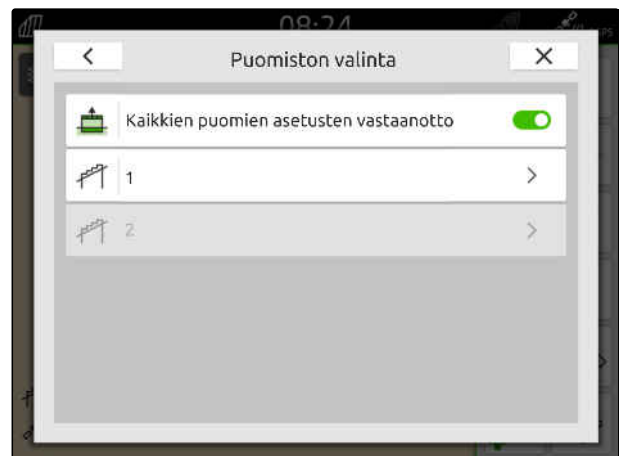
Päällekkäisyystoleranssi toimii vain, jos päällekkäisyystoleranssin arvo on 0 % ... 100 %; katso sivu 104.



EDELLYTYKSET

- ☑ Lisenssi "GPS-Switch basic" tai "GPS-Switch pro" käytettävissä

1. Valitse työvalikosta  > "Päällekkäisasetukset".
 - ➔ Jos liitetty kone tukee monipuomimallia, näytetään puomistovalikoima.
 - ➔ Jos liitetty kone käsittää vain yhden puomiston, puomiston valinta ohitetaan.
2. Jos päällekkäisasetukset halutaan ottaa käyttöön kaikille puomistoille, aktivoi "kaikkien puomistojen asetusten vastaanotto".
 - ➔ Kun "Kaikkien puomistojen asetusten vastaanotto" on aktivoitu, voidaan valita vain ensimmäinen puomisto.
3. Valitse puomisto luettelosta.
4. Valitse "Päällekkäisyystoleranssi".
5. Syötä haluttu arvo.
6. Vahvista painikkeella .



CMS-I-00004943

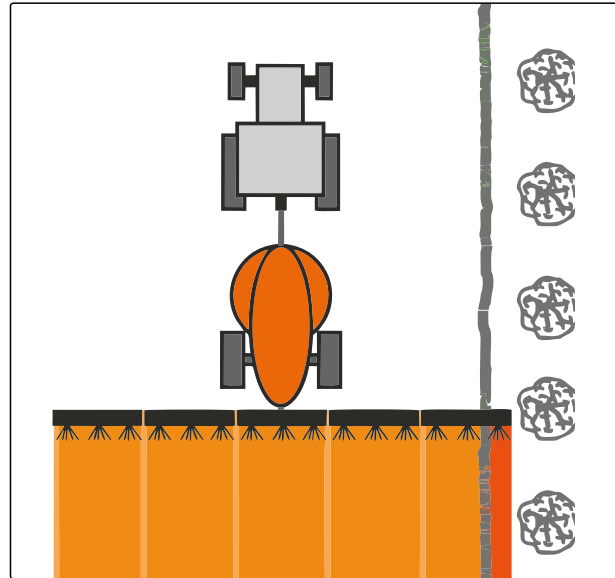


CMS-I-00000200

20.1.4 Päällekkäisyystoleranssin määrittäminen pellon rajalla

CMS-T-00000290-H.1

Päällekkäisyystoleranssi pellon rajalla määrittää, kuinka paljon ulkoiset osalohkot saavat ylittää pellon rajan, ennen kuin osalohkot kytkeytyvät pois päältä. Päällekkäisyystoleranssi pellon rajalla estää, että ulkoiset osalohkot kytkeytyvät jatkuvasti pois päältä ja taas päälle pellon rajalla ajaessa, koska osalohkot koskettavat pellon rajaa.




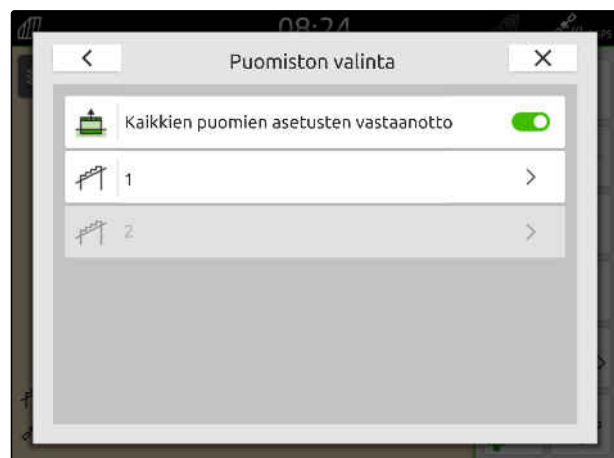
CMS-I-001467



EDELLYTYKSET

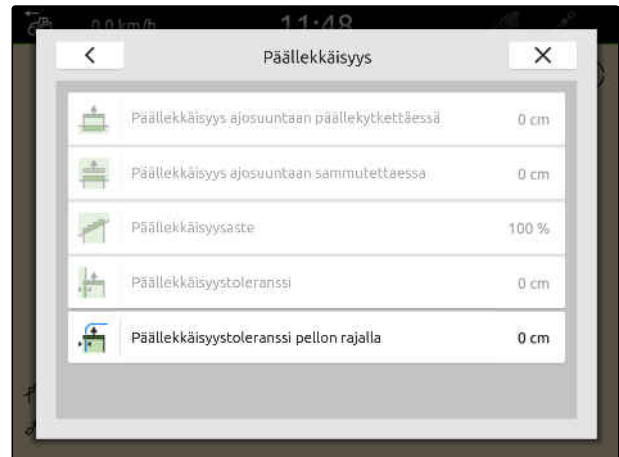
- ✓ Lisenssi "GPS-Switch basic" tai "GPS-Switch pro" käytettävissä

1. Valitse työvalikosta  > "Päällekkäisasetukset".
 - ➔ Jos liitetty laite tukee MultiBoomia, näytetään puomistovalikoima.
 - ➔ Jos liitetty kone käsittää vain yhden puomiston, puomiston valinta ohitetaan.
2. Jos päällekkäisasetukset halutaan ottaa käyttöön kaikille puomistoille, aktivoi "kaikkien puomistojen asetusten vastaanotto".
 - ➔ Kun "Kaikkien puomistojen asetusten vastaanotto" on aktivoitu, voidaan valita vain ensimmäinen puomisto.
3. Valitse puomisto luettelosta.



CMS-I-00004943

4. Valitse "Päällekkäisyystoleranssi pellon rajalla".
5. Syötä arvo 0 cm - 150 cm.
6. Vahvista painikkeella ✓.



CMS-I-00000201

20.2 Tallennuksen käynnistäminen

CMS-T-00000264-I.1

Kun tallennus on käynnistetty ja osalohkot kytketty päälle, AmaTron 4 tallentaa käsitellyn peltoalueen paikkatiedot. Käsitellyt peltoalueet näytetään vihreinä karttanäkymässä.

Tallenteisiin kuuluvat seuraavat tiedot:

- Käsitelty peltoalue
- Pellon rajat
- Esteet
- Päistekäännös
- Ajourat



OHJE

Ilman korjaussignaalia vastaanotetun signaalin korjaa vain ohjelmisto. Voi kulua 5 minuuttia ennen kuin korjattu signaali on käytettävissä.

Jos korjattua signaalia ei ole käytettävissä, käsitelty peltoalue näytetään keltaisena karttanäkymässä. Jos korjattu signaali on käytössä, käsitelty peltoalue näytetään vihreänä.

Seuraavassa taulukossa näkyy yleisnäkymä osalohkotilasta ja siihen liittyvistä osalohkojen väreistä laitteen merkissä.

Automaattisella osalohkokytkenällä varustettu laite	
Osalohkotila	Osalohkon väri laitteen merkissä
Laite ei työasennossa	Harmaa
Tallennus pysäytetty, osalohko kytketty manuaalisesti pois päältä	Oranssi
Tallennus pysäytetty, osalohko kytketty manuaalisesti päälle	Vihreä
Osalohko kytketty pois päältä automaattisella osalohkokytkenällä	Oranssi
Osalohko kytketty päälle automaattisella osalohkokytkenällä	Vihreä
Osalohko kytketty päälle automaattisella osalohkokytkenällä, osalohko ei ole saavuttanut ohjearvoa	Keltainen
Tallennus käynnistetty, osalohko pysäytetty manuaalisesti	Punainen



OHJE

Jos laitteen osalohkot kytketään manuaalisesti, järjestelmä antaa kytkentäsuosituksen laitteen merkin osalohkon värien kautta.

Laite manuaalisella osalohkokytkenällä	
Kytkenäsuositus	Osalohkon väri laitteen merkissä
Osalohko pois päältä	Oranssi
Osalohko päällä	Vihreä



EDELLYTYKSET

- ☑ ISOBUS konfiguroitu, katso sivu 43
- ☑ GPS-signaali olemassa
- ☑ Oikea traktori valittu, katso sivu 65
- ☑ Oikea laite valittu, katso sivu 54
- ☑ Päällekkäisyys asetettu, katso sivu 102
- ☑ Lisenssi "GPS-Switch basic" tai "GPS-Switch pro" käytettävissä

Automaattisen osalohkokytkenän yhteydessä:

- ☑ Laite on konfiguroitu automaattiselle osalohkokytkenälle

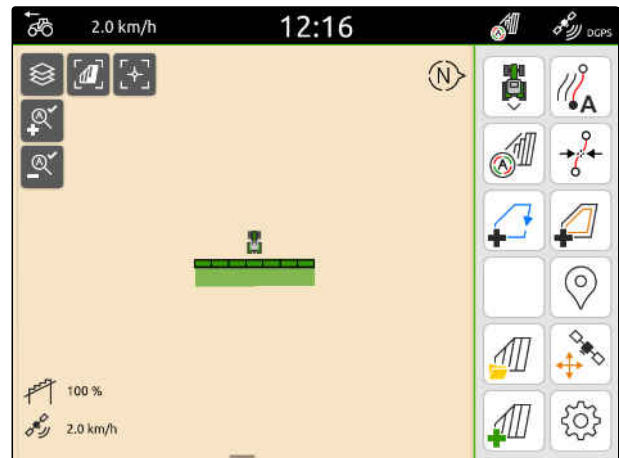
- Jos kytketty työkone tukee automaattista osalohkokytkentää,

valitse työvalikossa

tai

jos kytketyn työkoneen osalohkot kytketään manuaalisesti,

valitse työvalikossa



CMS-I-00000132

20.3 Tallennuksen lopetus

CMS-T-00000265-B.1

- Jos kytketty työkone tukee automaattista osalohkokytkentää,

kytke kaikki osalohkot pois päältä laitteen ohjauksesta

tai

pysäyttäminen

tai

jos kytketyn työkoneen osalohkot kytketään manuaalisesti,

valitse työvalikossa

Peltorajojen käyttö

21

CMS-T-00001745-G.1

21.1 Pellon rajan luominen

CMS-T-00000298-H.1

AmaTron 4 voi luoda pellon rajan käsitelystä peltoalueesta. Pellon rajasta AmaTron 4 voi laskea pellon koon. Pellon koosta saadaan käsitelty peltoalue ja jäljelle jäävä osuus. Jos automaattista osalohkokytkentää käytetään, levitys pysäytetään pellon rajalle.

Kun pellon raja on määriteltävä ilman pinnan tosiasiallista käsittelyä, käsitelty pinta voidaan taas poistaa AmaTron 4:ssä.


Kun ISOBUS-levitin on aktivoituna, pellon rajan sisäpuolelle luodaan automaattisesti turvavyöhyke. Kun ISOBUS-levitin siirretään turvavyöhykkeelle, osalohkot kytkeytyvät pois päältä. Näin estetään, että levitys tapahtuu peltorajan yli. Turvavyöhyke voidaan deaktivoida peltorajan asetusten avulla.

Uusimman sukupolven AMAZONE-levittimissä turvavyöhyke deaktivoidaan automaattisesti rajalevityksen yhteydessä.



EDELLYTYKSET

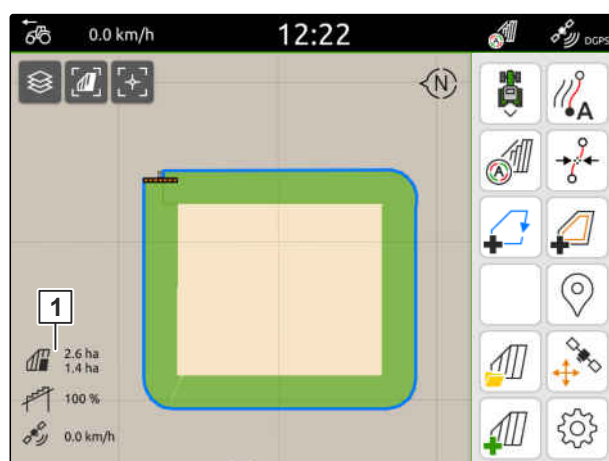
- ✓ Lisenssi "GPS-Switch basic" tai "GPS-Switch pro" käytettävissä
- ✓ Pellon reuna käsitelty täydellisesti

1. Valitse työvalikossa .



CMS-I-00000215

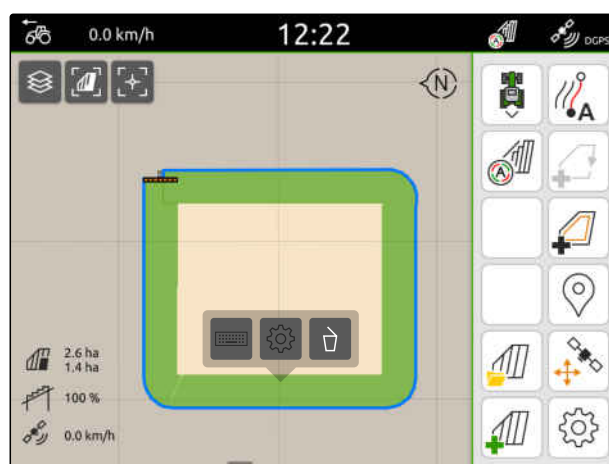
➔ Pellon raja luodaan käsitellyn peltoalueen ympärille. Käsitellyn peltoalan ja jäljelle jäävän peltoalan koot näytetään kartalla: **1**



CMS-I-00000217

2. *Käsitellyn pinnan poistamiseksi* napauta käsiteltävää pintaa.

3. valitse .



CMS-I-00003261

4. *Pois jätettävien vyöhykkeiden määrittelemiseksi*
katso sivu 114.
5. *Pellon rajan asettamiseksi*
katso sivu 116

21.2 Pois jätettävien vyöhykkeiden määrittely

CMS-T-00013057-A.1

Pois jätettävillä vyöhykkeillä voidaan merkitä pellon alueita, joita ei pitäisi tai ei voida käsitellä. Pois jätettävät vyöhykkeet saavat omat rajansa. Jos pois jätettäviä vyöhykkeitä määritellään eikä pellon rajaa vielä ole, pellon raja luodaan automaattisesti. Pois jätettävien vyöhykkeiden rajat sijoitetaan pellon rajalle viljelemättömien alueiden ympärille.

Pois jätettävien vyöhykkeiden on oltava pinta-alaltaan vähintään 10 m².

Kun ISOBUS-levitin on aktivoituna, pois jätettävien vyöhykkeiden ympärille luodaan automaattisesti turvavyöhykkeitä. Kun ISOBUS-levitin siirretään turvavyöhykkeelle, osalohkot kytkeytyvät pois päältä. Näin estetään se, että levitys tapahtuisi pois jätettäville vyöhykkeille. Turvavyöhyke voidaan deaktivoida peltorajan asetusten avulla.


Uusimman sukupolven AMAZONE-levittimissä turvavyöhyke deaktivoidaan automaattisesti rajalevityksen yhteydessä.

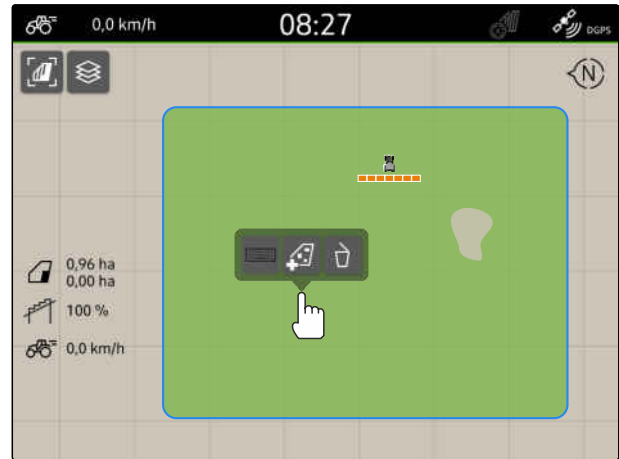


EDELLYTYKSET

- ✓ Pelto käsitelty täydellisesti
- ✓ Käsittelemätön pinta vähintään 10 m² käsittelyn alueen sisällä

1. Napauta käsiteltävää pintaa.

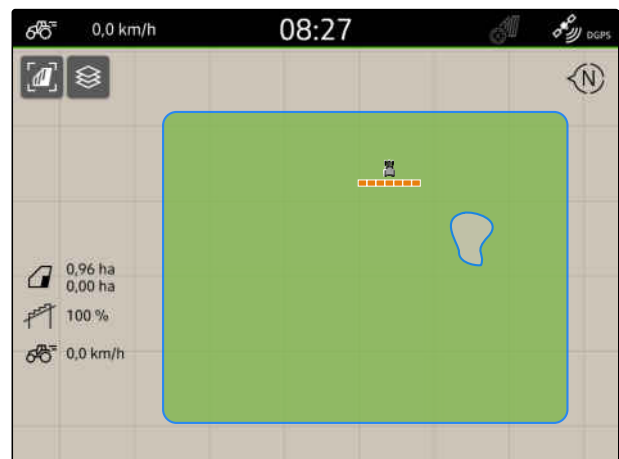
2. valitse .



CMS-I-00008351

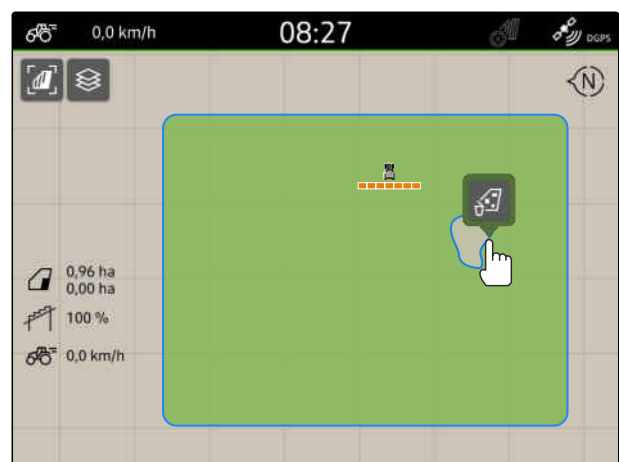
➔ Jos pellon rajaa ei ole vielä käytettävissä, määritellään pellon raja.

➔ Pois jätettävät vyöhykkeet luodaan käsiteltävien alueiden ympärille.



CMS-I-00008350

3. *Pois jätettävien vyöhykkeiden poistamiseksi,* Napauta pois jätettävää vyöhykettä ja valitse




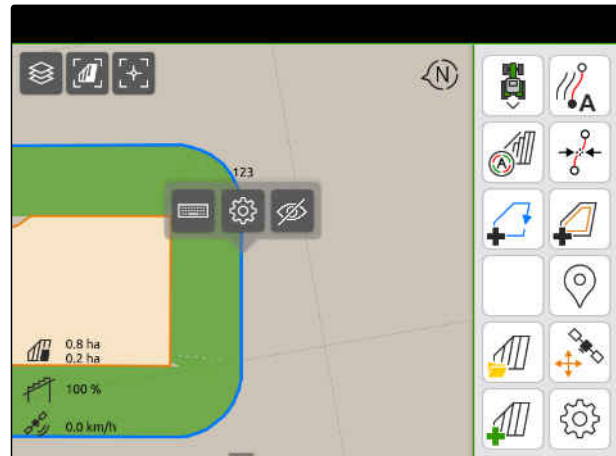
CMS-I-00008349

21.3 Pellon rajan piilotus

CMS-T-00000308-G.1

Jos pellon rajat piilotetaan, pellon rajoja ei enää näytetä oikein karttanäkymässä. Piilotetut peltojen rajat pysyvät tallennettuina peltotiedoissa ja ne voidaan ladata uudelleen.

1. Näpäytä pellon rajaa.
2. valitse .
3. *Pellon rajojen lataamiseksi uudelleen* katso sivu 83.



CMS-I-00001053

21.4 Kenttärajojen konfigurointi

CMS-T-00013056-A.1

21.4.1 Turvavyöhykkeen deaktivoitu

CMS-T-00013058-A.1

Kun ISOBUS-levitin on aktivoituna, pellon rajojen sisäpuolella ja pois jätettävien vyöhykkeiden ympärille luodaan automaattisesti turvavyöhykkeitä. Kun ISOBUS-levitin siirretään turvavyöhykkeelle, osalohkot kytkeytyvät pois päältä. Näin estetään, että levitys tapahtuu peltorajan yli tai pois jätettävälle vyöhykkeelle. Turvavyöhykkeet voidaan deaktivoida.

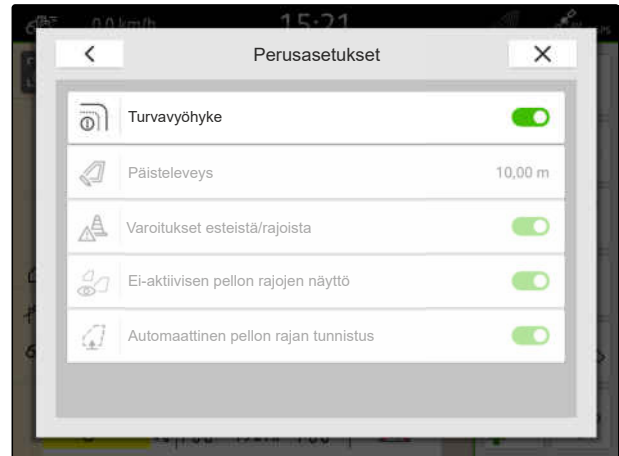
Uusimman sukupolven AMAZONE-levittimissä turvavyöhykkeet deaktivoidaan automaattisesti rajalevityksen yhteydessä.

1. Valitse työvalikolla  > "Peltoraja".

2. "Turvavyöhykkeen" aktivointi

tai

Deaktivoi "turvavyöhykke".



CMS-I-00008327

21.4.2 Esteistä/rajoista varoitusten aktivointi

CMS-T-00000225-G.1

Varoitukset näkyvät näytön yläosassa ja kuuluu äänimerkki.

Kun varoitukset ovat aktivoituina, seuraavista tapahtumista annetaan varoitukset:

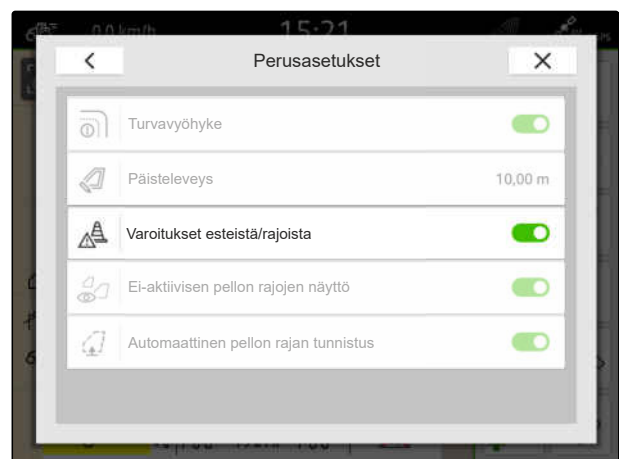
- Pellon rajan lähestyminen
- Esteen lähestyminen

1. Valitse työvalikolla  > "Peltoraja".

2. Aktivoi "varoitukset esteistä/rajoista"

tai

Deaktivoi "varoitukset esteistä/rajoista".




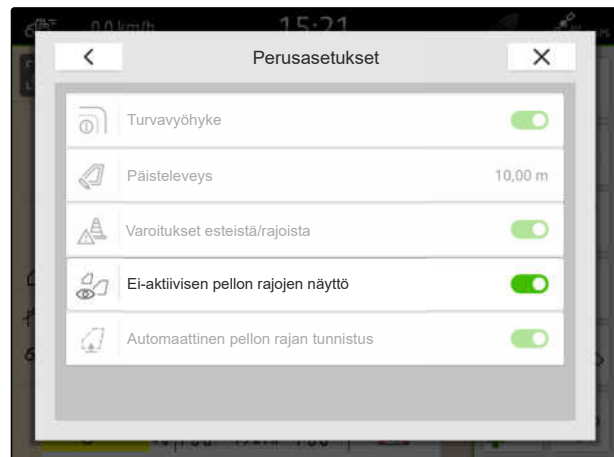
CMS-I-00000189

21.4.3 Ei-aktiivisten pellon rajojen näyttö

CMS-T-00013059-A.1

Kun tämä ominaisuus on käytössä, ei-aktiiviset pellon rajat näkyvät ohuina harmaana viivoina karttanäkymässä.

1. Valitse työvalikolla  > "Peltoraja".
2. "Ei-aktiivisen pellon rajojen näytön" aktivointi
tai
Deaktivoi "Ei-aktiivisen pellon rajojen näyttö".



CMS-I-00008328

21.4.4 Automaattisen pellon rajan tunnistuksen aktivointi


CMS-T-00003639-C.1

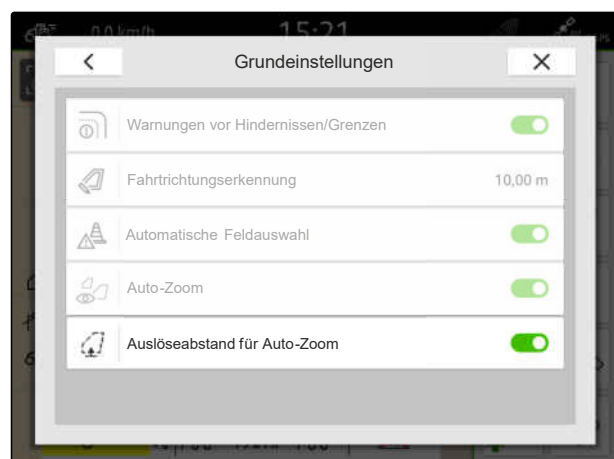
Jos automaattinen pellon rajan tunnistus aktivoidaan, AmaTron 4 tunnistaa automaattisesti, onko läheisyydessä tallennettu pelto. Nämä peltotiedot voidaan sitten ladata pellon käsittelemiseksi: Jos toiminto deaktivoidaan, peltotiedot on valittava manuaalisesti pellon käsittelemiseksi.



EDELLYTYKSET

- ☑ "GPS-Maps&Docs"-lisenssi käytettävissä

1. Valitse työvalikolla  > "Peltoraja".
2. "Automaattisen pellon rajan tunnistuksen" aktivointi
tai
"Automaattisen pellon rajan tunnistuksen" deaktivointi



CMS-I-00008291

Virtuaalisen päistekäännöksen luonti

22

CMS-T-00001746-H.1

22.1 Virtuaalisen päistekäännöksen luominen

CMS-T-00000300-I.1


Virtuaalisen päisteen avulla voidaan karttanäkymässä määritellä todellinen päistekäännös. Päistekäännöksen alue voidaan käsitellä muusta pellostä riippumatta. Osalohkot kytketään päistekäännöksessä.

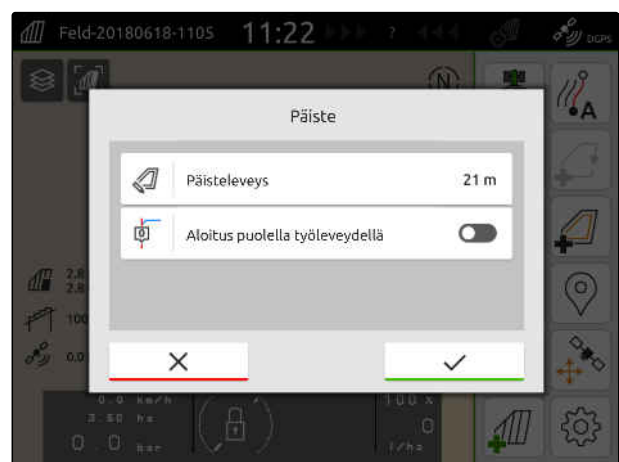
Virtuaalisessa päistekäännöksessä ajourat luodaan automaattisesti.



EDELLYTYKSET

- ☉ Lisenssi "GPS-Switch basic" tai "GPS-Switch pro" käytettävissä
- ☉ Pellon raja luotu, katso sivu 112

1. Valitse työvalikossa .
2. Syötä päistelevyys.



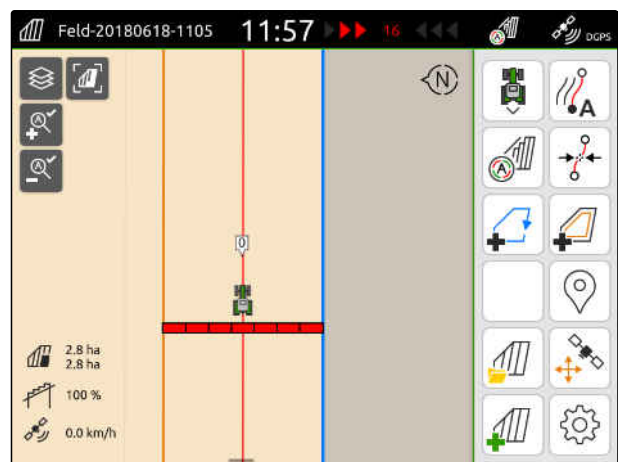
CMS-I-00000219

Kun aloitus tehdään puolikkaalla työleveydellä, ensimmäinen ajoura on pellon rajalla ja toinen ajoura "0" sijaitsee työleveyden verran pellon rajan sisäpuolella.



CMS-I-00000221

Kun aloitus tehdään koko työleveydellä, ensimmäinen ajoura "0" on puolikkaan työleveyden verran pellon rajan sisäpuolella.



CMS-I-00000220

3. *Ajouran määrittelemiseksi pellon rajalla*
aktivoi *"aloitus puolikkaalla työleveydellä"*

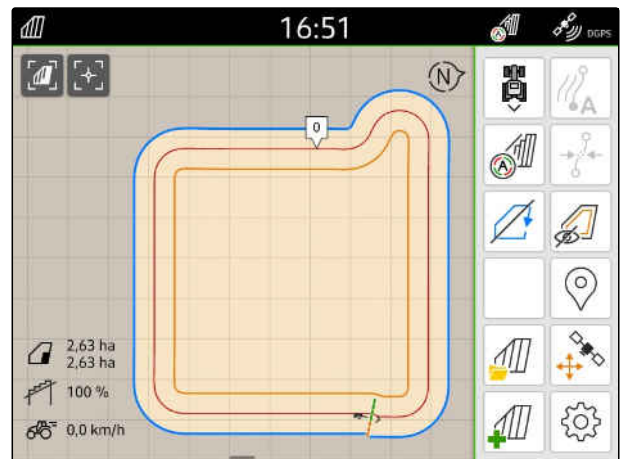
tai

ensimmäisen ajouran määrittelemiseksi
puolikkaan työleveyden verran pellon rajan
sisäpuolelle
deaktivoi *"aloitus puolella työleveydellä"*.

4. Vahvista painikkeella ✓.


➔ Kun virtuaalinen päistekäännös on luotu,
se näytetään harmaana alueena peltorajan
sisäpuolella.

Jotta levitys voidaan aloittaa virtuaalisen päistekäännöksen sisällä ja jotta ajouria virtuaalisen päistekäännöksen sisällä voidaan käyttää, virtuaalinen päistekäännös on ensin vapautettava.




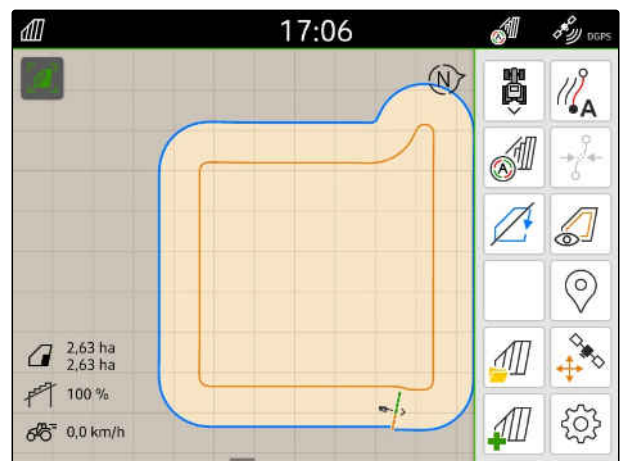
CMS-I-00009412

5. *Virtuaalisen päistekäännöksen vapauttamiseksi*

valitse työvalikossa .


6. *Ajouran poistamiseksi näkyvistä virtuaalisen päistekäännöksen sisällä*

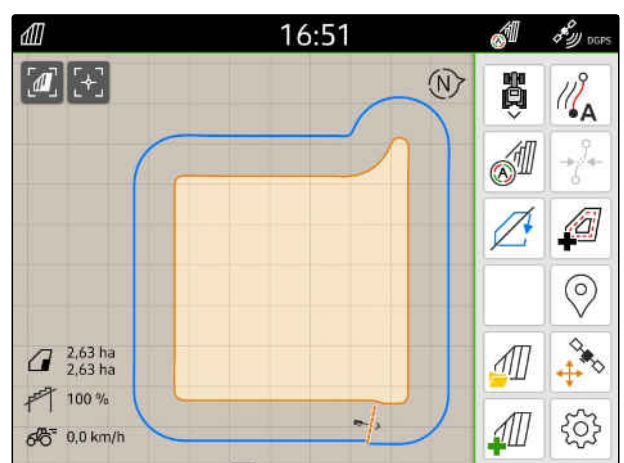
valitse työvalikossa .



CMS-I-00009411

7. *Virtuaalisen päistekäännöksen estämiseksi*

valitse työvalikossa .



CMS-I-00009413

22.2 Virtuaalisen päistekäännöksen muokkaamiseksi

CMS-T-00000309-G.1


1. Napauta virtuaalista päistekäännöstä.

2. Jos haluat poistaa virtuaalisen
päistekäännöksen,

valitse 


tai

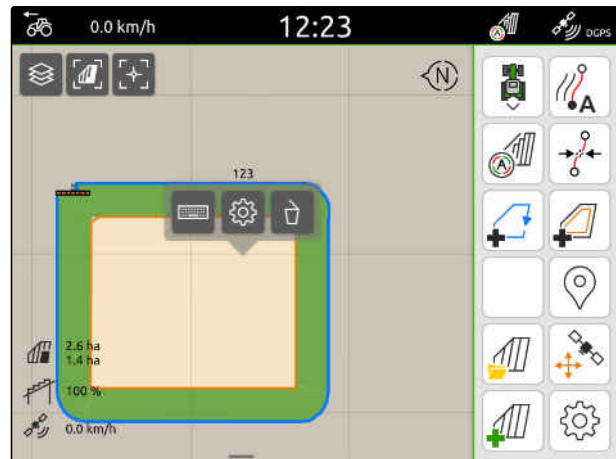
päistelevyden muuttamiseksi,
syötä haluamasi päistelevyys työvalikon

kohdassa  > "Pellon raja" > "Päistelevyys"

tai

ensimmäisen ajouran siirtämiseksi
aktivoi tai deaktivoi työvalikon kohdassa

 > "Yhdensuuntaisajo" "Aloituspäiste" > "työlevydeksi".



CMS-I-00000315

Esteen merkitseminen

23

CMS-T-00000299-G.1

Jos pellolla on vesimonttujen, sähköpylväiden, kallioiden tai puiden kaltaisia esteitä, ne voidaan merkitä AmaTron 4:n karttaan. Jos ajoneuvo liikkuu kohti estettä, järjestelmä antaa varoituksen ja suurentaa ajoneuvon merkin.


Varoitus annetaan ainoastaan, jos varoitukset on aktivoitu asetuksissa; katso sivu 117.

Kartta suurennetaan ainoastaan, jos automaattinen zoomaus on aktivoituna; katso sivu 69.

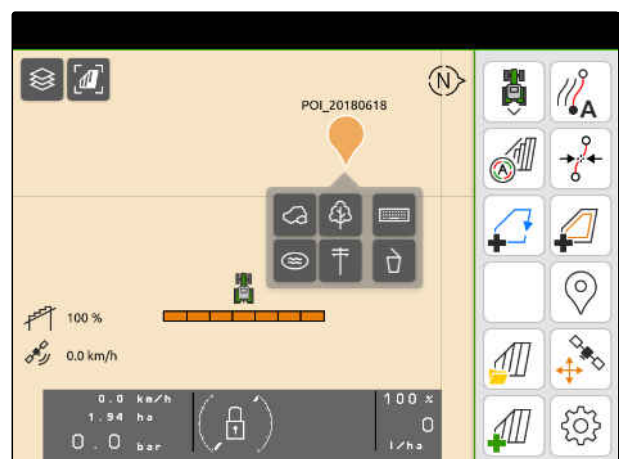
Merkittyä estettä voidaan käyttää GPS-poikkeamakorjausta varten, katso sivu 75.

EDELLYTYKSET



- ☑ "GPS-Switch pron" lisenssi käytettävissä

1. Aja ajoneuvolla esteen luo.
2. *Jos merkittyä estettä halutaan käyttää GPS-poikkeamakorjausta varten,*
merkitse ajoneuvon suunta ja sijainti.
3. Valitse työvalikossa .

➔ Kartalla näytetään esteen merkki.



CMS-I-00000222

4. Siirrä esteen merkki sormella haluttuun kohtaan.
5. *Jos haluat lisätä näkymään tietyn estetyypin symbolin,*
valitse haluttu symboli.
6. *Jos haluat nimetä esteen merkin uudelleen,*
syötä haluttu nimi kohtaan .
7. *Jos haluat poistaa esteen merkin,*
valitse .
8. *Jos haluat asettaa esteen merkin,*
näpätä haluamaasi kohtaa kartalla.

Yhdensuuntaisen ajon avustimen käyttö

24

CMS-T-00000190-J.1

24.1 Yhden suuntaisen ajon avustimen määrittäminen

CMS-T-00000231-H.1

24.1.1 Uramallin valitseminen

CMS-T-00000293-H.1



AmaTron 4:lla voidaan tallentaa erityyppisiä ajouria.

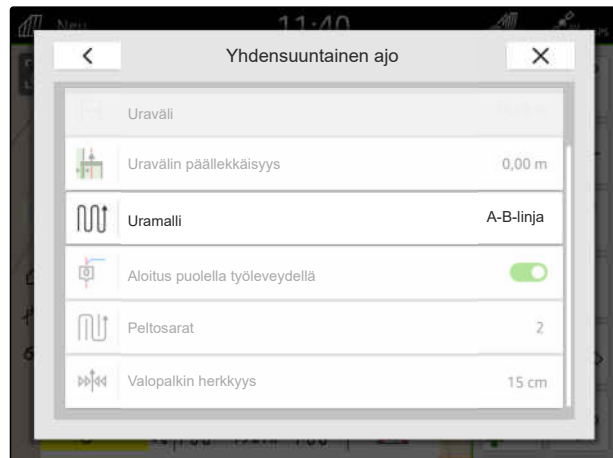
Käytettävät uramallit	Selitys	Kuva
A-B	Suora ajoura, joka luodaan kahden pisteen välille.	
tasoitettu kyntö	Mutkainen ajoura, joka tallennetaan kahden pisteen välille ajon aikana. Kuviot tasoitetaan automaattisesti.	



EDELLYTYKSET

- ✓ "GPS-Trackin" lisenssi käytettävissä

1. Valitse työvalikossa  > "Yhdensuuntainen ajo" > "Uramalli".
2. Valitse haluttu uramalli.
3. Vahvista painikkeella .




CMS-I-00000207

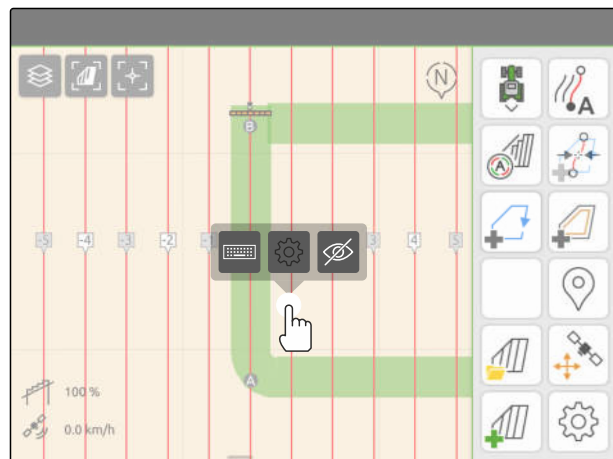
24.1.2 Ajourien muokkaus

CMS-T-00007040-B.1

Kun ajouria määritellään, ajourien väli vastaa liitetyn laitteen työleveyttä. Ajouravälejä voidaan muuttaa manuaalisesti.

Jos ajourille pitää ajaa ja siitä huolimatta muokkauksessa on päällekkäisyyttä tai aukkoa, ajourien päällekkäisyyttä voidaan muuttaa.

1. Napauta ajouraa.
- ➔ Näytölle tulee määrittäispainikkeet.
2. valitse .



CMS-I-00004944

3. *Ajouravälin muuttamiseksi,*
aktivoi "manuaalinen syöttö"

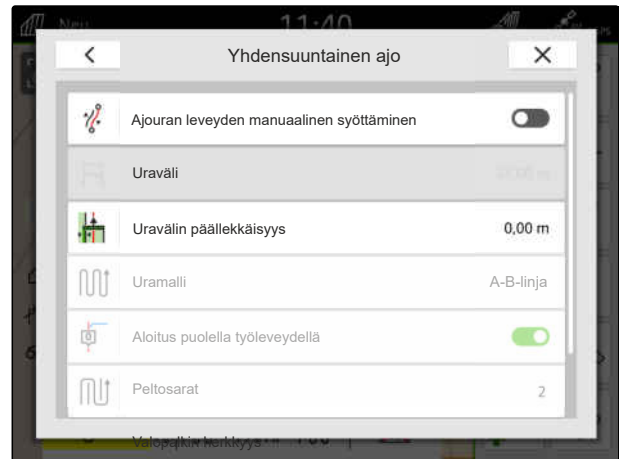
tai

Ajouravälin päällekkäisyyden muuttamiseksi,
deaktivoi "manuaalinen syöttö"

Mahdolliset syötöt ajourien päällekkäisyyttä varten:

- Positiivinen arvo: Päällekkäisyys
- Negatiivinen arvo: Aukko muokkauksessa

4. Syötä haluamasi ajouraväli tai haluttu ajourien päällekkäisyys.

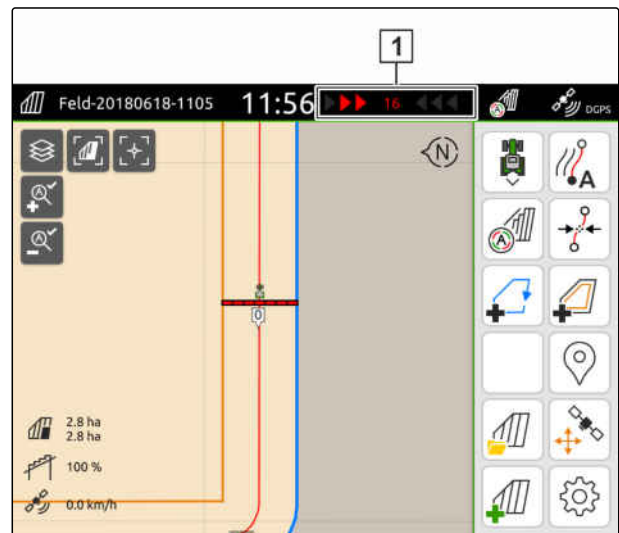


CMS-I-00004952

24.1.3 Valopalkin herkkyuden säätäminen

Valopalkki **1** ilmaisee traktorin poikkeaman lähimmästä ajourasta ja auttaa kuljettajaa pitäytymään oikeassa linjassa.

Valopalkin kolmikulmaiset symbolit syttyvät palamaan ajourapoiikkeaman ylittäessä ilmoitetun arvon.





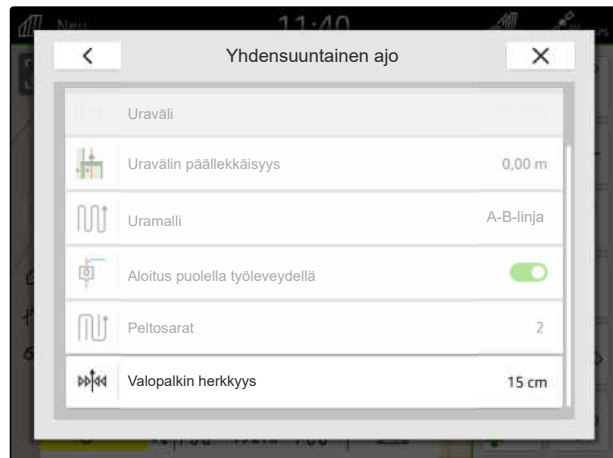
CMS-I-00000204



EDELLYTYKSET

- ☑ "GPS-Trackin" lisenssi käytettävissä

1. Valitse työvalikossa  > "Yhdensuuntainen ajo" > "Valopalkin herkkyys".
2. Syötä arvo 1 cm - 100 cm.
3. Vahvista painikkeella .



CMS-I-00000205

24.2 Ajourien luominen

CMS-T-00001688-F.1


24.2.1 A-B-linjan luominen

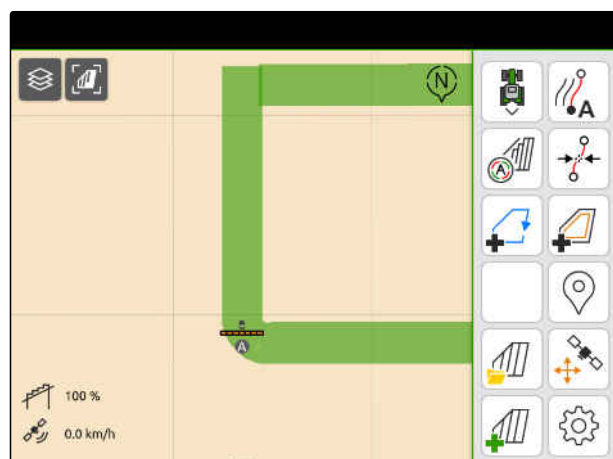
CMS-T-00000296-G.1



EDELLYTYKSET

- ☑ "GPS-Trackin" lisenssi käytettävissä
- ☑ Uramalli "A-B" valittu, katso sivu 125

1. Aja rivin alkuun.
 2. valitse .
- ➔ Ajouran aloituspiste asetetaan ajoneuvon kohdalle.

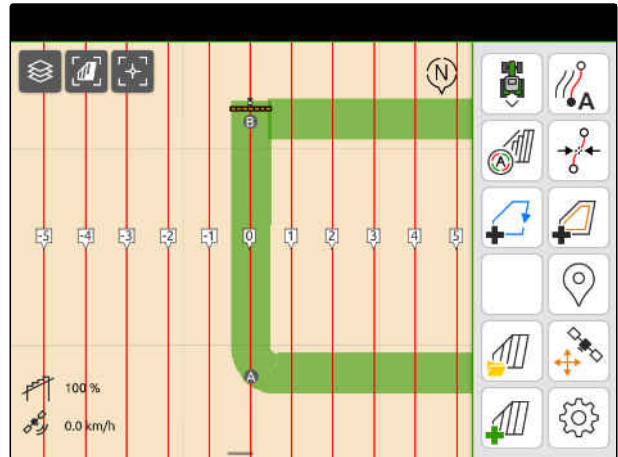


CMS-I-00000208

3. Aja rivin loppuun.

4. valitse .

➔ Ajouran päätepiste asetetaan ajoneuvon kohdalle. Muut ajourat lisätään.



CMS-I-00000209

24.2.2 Tasoitetun kynnön luominen

CMS-T-00000297-G.1

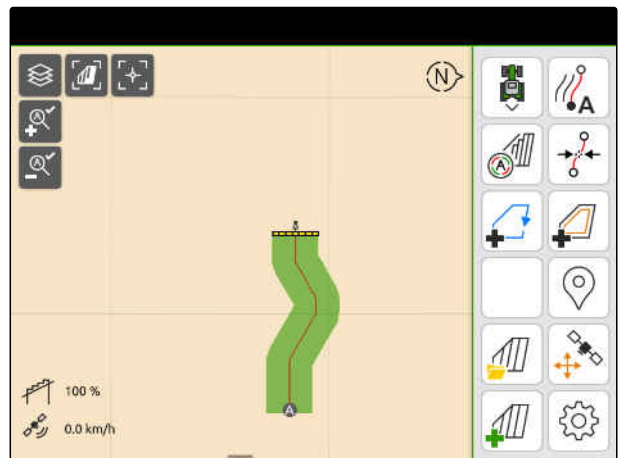
EDELLYTYKSET

- ☑ "GPS-Trackin" lisenssi käytettävissä
- ☑ Uramalli "Tasoitettu kyntö" valittuna; katso sivu 125

1. Aja rivin alkuun.

2. valitse .

➔ Ajouran aloituspiste asetetaan ajoneuvon kohdalle.



CMS-I-00000211

3. Aja rivin loppuun.

OHJE

Ajouran päätepisteen on oltava vähintään 15 metrin etäisyydellä aloituspisteestä.

4. valitse .

➔ Ajouran päätepiste asetetaan ajoneuvon kohdalle. Muut ajourat lisätään.



CMS-I-00000210

24.3 Peltosarkojen luominen



CMS-T-00000292-H.1

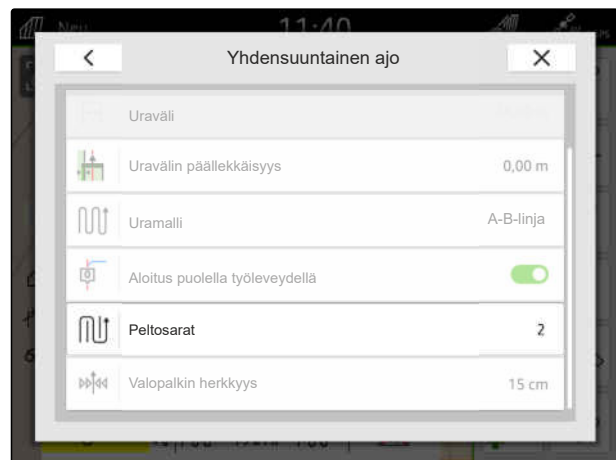
Peltosarkojen luomiseksi tiettyjä ajouria voidaan kohottaa. Kohotetut ajourat näyttävät, missä työalueen rivissä on ajettava, jotta saadaan halutun kokoinen peltosarka. Syötettävä luku ilmoittaa, minkälaisin välien ajourat on ajettava. Jos esimerkiksi on syötetty luku 2, on ajettava joka toinen ajoura. Näin jätetään aina yksi ajoura väliin, jolloin luodaan yhden työleveyden peltosarkat.



EDELLYTYKSET

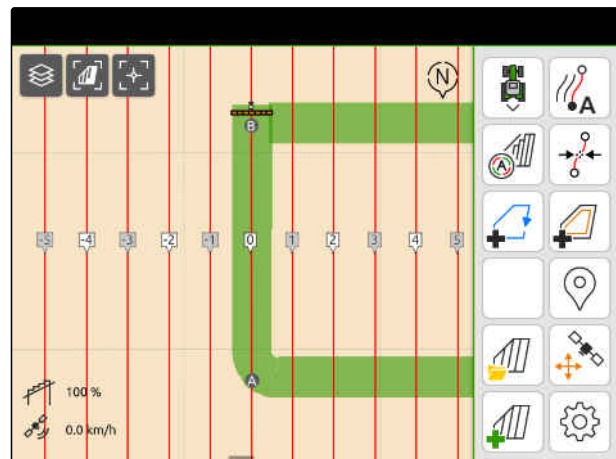
- ☑ "GPS-Trackin" lisenssi käytettävissä

1. Valitse työvalikossa  > "Yhdensuuntainen ajo" > "Peltosarat".
2. Syötä arvo 1–20.
3. Vahvista painikkeella .



CMS-I-00000206

➔ Ajouria korostetaan ilmoitetulla jaksotuksella.

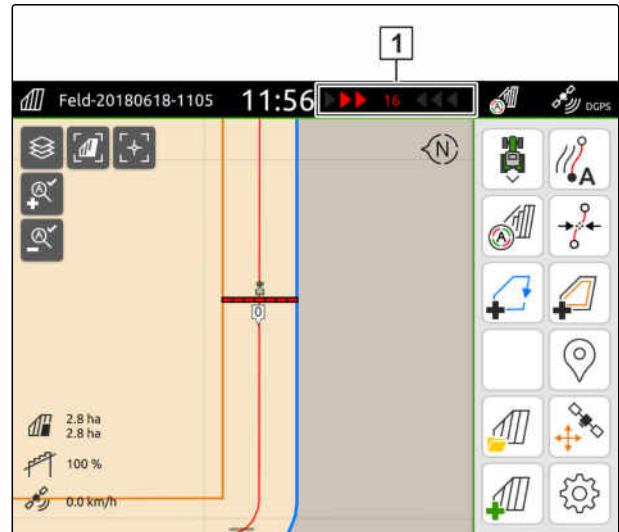


CMS-I-00001095

24.4 Yhdensuuntainen ajo

CMS-T-00000295-H.1

Valopalkki **1** ilmaisee ajon aikana, kuinka monta senttimetriä ajoneuvo poikkeaa ajetusta ajourasta. Kun ajourasta poikkeama saavuttaa asetetun arvon, senttimetriarvon vieressä oleva kolmikulmainen symboli muuttuu punaiseksi. Kuljettajalle ilmaistaan tällä tavoin, mihin suuntaan ajoneuvoa on ohjattava.



CMS-I-00000204



EDELLYTYKSET

- ✓ "GPS-Trackin" lisenssi käytettävissä
- ✓ Valopalkki lisätty tilapalkkiin; katso sivu 24
- ✓ Valopalkin herkkyys määritetty; katso sivu 127
- ✓ Ajourat luotu; katso sivu 128
- ✓ Tarvittaessa peltosarat luotu; katso sivu 130

- *Pitääksesi ajoneuvon oikeassa urassa*
ohjaa ajoneuvoa näytetyn mitan verran ajouran suuntaan.

24.5 Ajourien siirtäminen

CMS-T-00003615-B.1

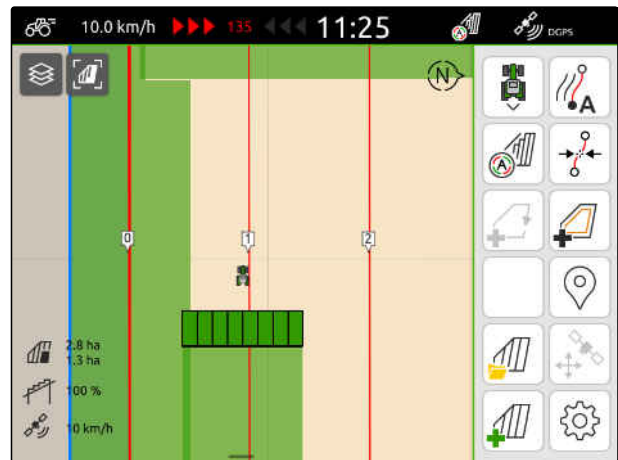
Ajouria voidaan siirtää GPS-poikkeamasta aiheutuneiden poikkeamien korjaamiseksi. Jos näytetyt ajourat eivät enää vastaa pellolla olevia todellisia ajouria, voidaan näytettyjä ajouria siirtää AmaTron4:llä. Tällöin ajoneuvomerkin vieressä oleva ajoura siirretään ajoneuvomerkin kohdalle. Kaikkia muita ajouria siirretään saman etäisyyden verran samaan suuntaan.



EDELLYTYKSET

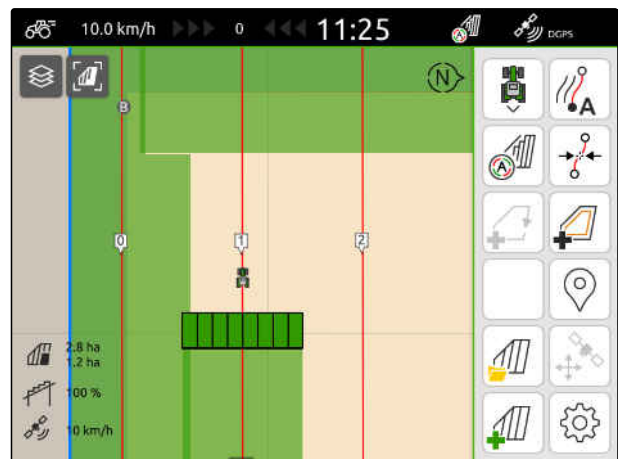
- ✓ "GPS-Trackin" lisenssi käytettävissä

- Valitse työvalikossa



CMS-I-00002601

- ➔ Ajouria siirretään.



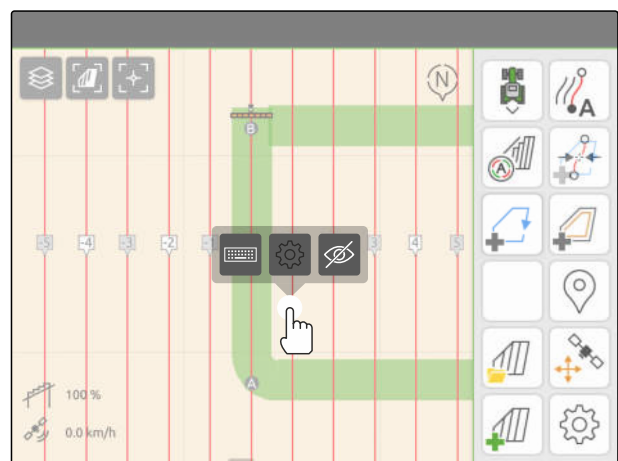
CMS-I-00002602

24.6 Ajouran uudelleen nimeäminen



CMS-T-00007022-B.1

1. Napauta ajouraa.

- ➔ Näytölle tulee määrityspainikkeet.



CMS-I-00004944

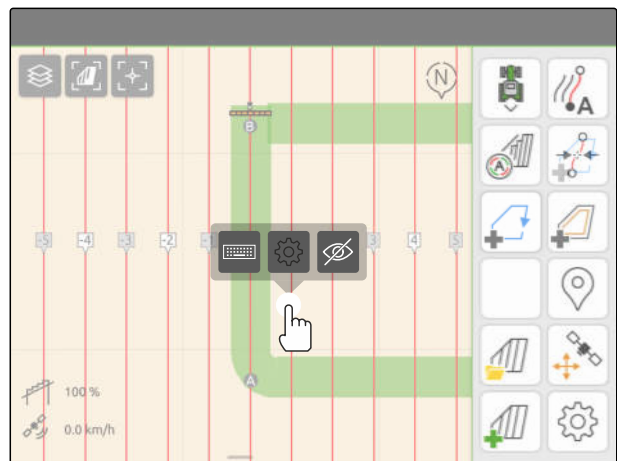
2. valitse .
3. Syötä haluamasi ajouran nimi.
4. Vahvista painikkeella .

24.7 Ajourien piilotus


CMS-T-00007039-B.1

Kun ajourat on piilotettu, ajouria ei näytetä karttanäkymässä. Piilotetut ajourat pysyvät tallennettuina peltotiedoissa ja ne voidaan ladata uudelleen.

1. Napauta ajouraa.
- ➔ Näytölle tulee määrittäspainikkeet.



CMS-I-00004944

2. valitse .
- ➔ Ajourat piilotetaan.
3. *Ajourien lataamiseksi uudelleen,*
katso sivu 83.

Automaattisen puomiston laskun käyttö

25

CMS-T-00000284-H.1

Automaattinen puomiston lasku laskee puomiston automaattisesti, kun ruisku ajetaan käsittelemättömälle peltoalueelle.

Syötettävä arvo viittaa ajankohtaan, jona AmaTron 4 laskee puomiston, ennen kuin käsittelemätön pinta on saavutettu.

Laskutoiminnon ajankohdan arvo on määritettävä manuaalisesti.



Ajallisesti oikea automaattisen puomiston laskun toiminto on riippuvainen seuraavista tekijöistä:

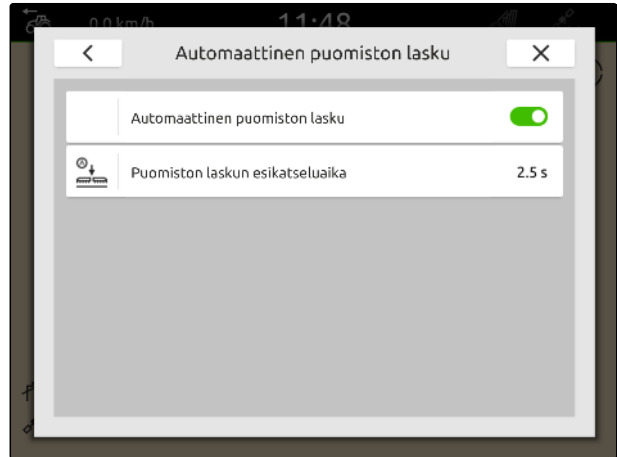
- Ajonopeus
- Traktorin varustus
- Laitteiden varustus
- Puomiston nostoetäisyys



EDELLYTYKSET

- ☑ Lisenssi "GPS-Switch basic" tai "GPS-Switch pro" käytettävissä
- ☑ Yhteensopiva AMAZONE-peltoruisku liitettynä
- ☑ Pellon raja luotu, katso sivu 112

1. Valitse työvalikossa  > "Automaattinen puomiston lasku".
2. Aktivoi "Automaattinen puomiston lasku".
3. Syötä kohtaan "Puumiston laskun ennakointiajat" laskutoiminnon kesto sekunteina.
4. Vahvista painikkeella .



CMS-I-00000214

AUX-N-syöttölaitteen konfigurointi

26

CMS-T-00000359-H.1

26.1 AUX-N-syöttölaitteen asettelu

CMS-T-00005926-C.1

26.1.1 AmaTron 4 -toimintojen käyttäminen AUX-N-syöttölaitteella









CMS-T-00000324-G.1

AUX-N-syöttölaitteiden painikkeiden varaukset voidaan tehdä AmaTron 4:n kautta. Näin laitteen toimintoja ja AmaTron 4 -toimintoja voidaan käyttää AUX-N-syöttölaitteella.

OHJE

AmaTron 4:n kautta voidaan määrittää toimintoja ainoastaan AUX-New-syöttölaitteisiin.

Seuraava taulukko näyttää AmaTron 4:n toiminnot.

							
Ajoneuvom erkin suunnan kääntämine n karttanäkym ässä	Automaattis en osalohkokyt kennän aktivointi	Karttanäky män kutsu	Päävalikon kutsuminen	Yleispäätte en kutsuminen	Vahvista	Kamerakuv an kutsuminen	Vaihtaminen hipaisukäytt ösovelluste n välillä



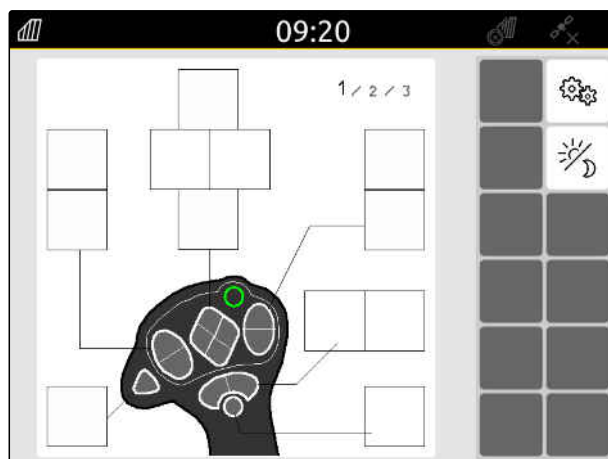
EDELLYTYKSET

- ✓ AUX-N-syöttölaite kytkettynä
- ✓ AmaTron 4:n UT-numero asetettu arvoon 1; katso sivu 43

1. Valitse päävalikossa .

➔ Syöttölaitteen lähettämä pinta näytetään.

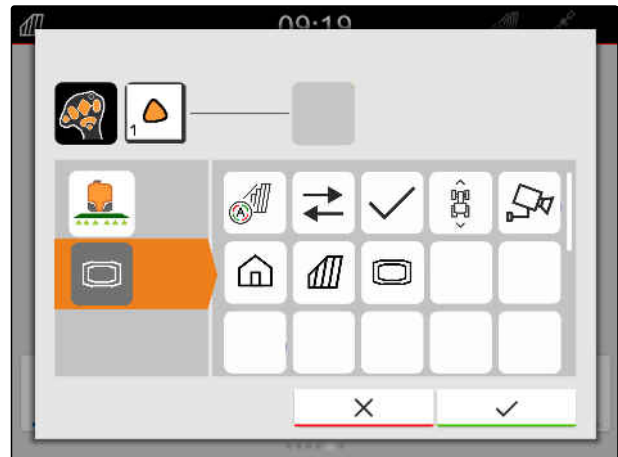
2. Valitse painike halutulle näppäimelle.



CMS-I-00000250

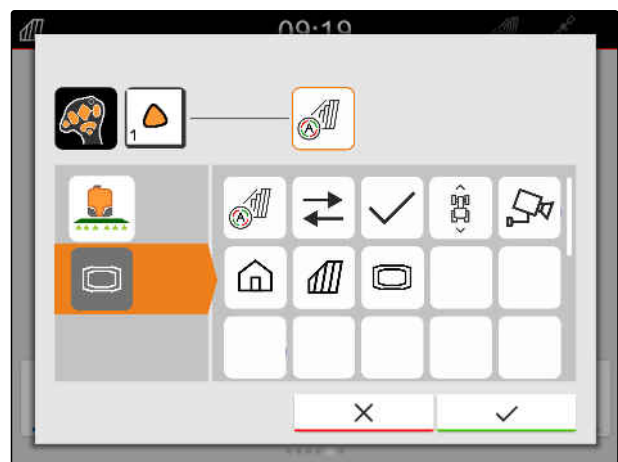
AUX-N-syöttölaitteen symboli näytetään yhdessä valitun näppäimen kanssa. Sen alla on näyttöpainike, joka esittää AmaTron 4:n. Näillä painikkeilla voidaan avata AmaTron 4 -toiminnot.

3. Avaa AmaTron 4 -toiminnot.
4. Valitse AmaTron 4 -toiminto luettelosta.



CMS-I-00004280

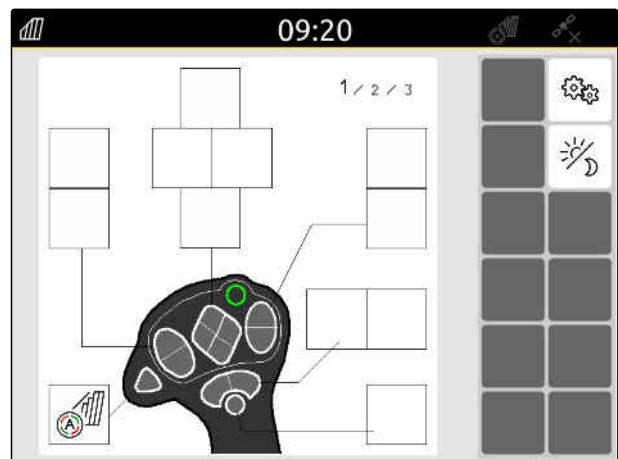
- ➔ Valittu AmaTron 4 -toiminto määritetään painikkeeseen.



CMS-I-00004281

5. Vahvista painikkeella ✓

- ➔ Yleiskatsauksessa näytetään valittu AmaTron 4 -toiminto määritetyssä näppäimessä.



CMS-I-00004279

26.1.2 Laitetoimintojen käyttäminen AUX-N-syöttölaitteella.

CMS-T-00005927-C.1

Käyttämällä AmaTron 4 -järjestelmää voidaan tehdä AUX-N-syöttölaitteiden painikkeiden varaukset. Näin laitetointoja voidaan käyttää AUX-N-syöttölaitteella.



OHJE

Käyttämällä AmaTron 4 -järjestelmällä voidaan määrittää toimintoja ainoastaan AUX-N-syöttölaitteisiin.



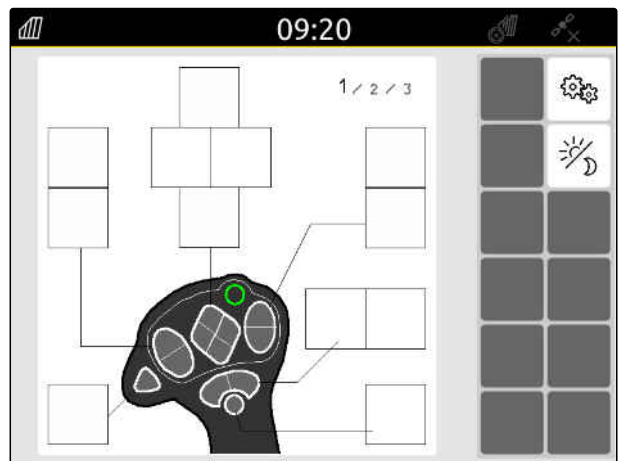
EDELLYTYKSET

- ✓ AUX-N-syöttölaite kytkettynä
- ✓ AmaTron 4:n UT-numero asetettu arvoon 1; katso sivu 43

1. Valitse päävalikossa .

➔ Syöttölaitteen lähettämä pinta näytetään.

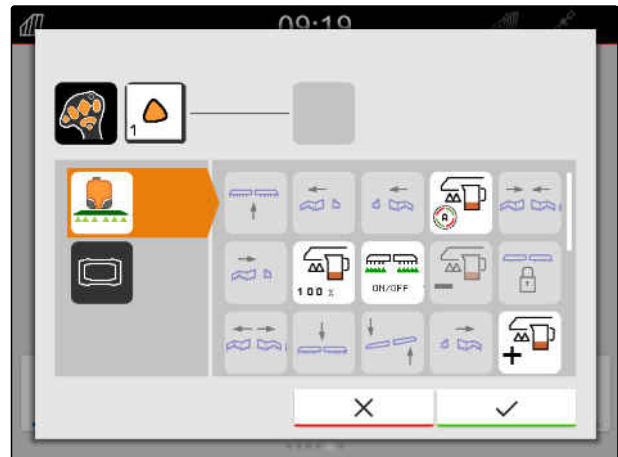
2. Valitse painike halutulle näppäimelle.



CMS-I-00000250

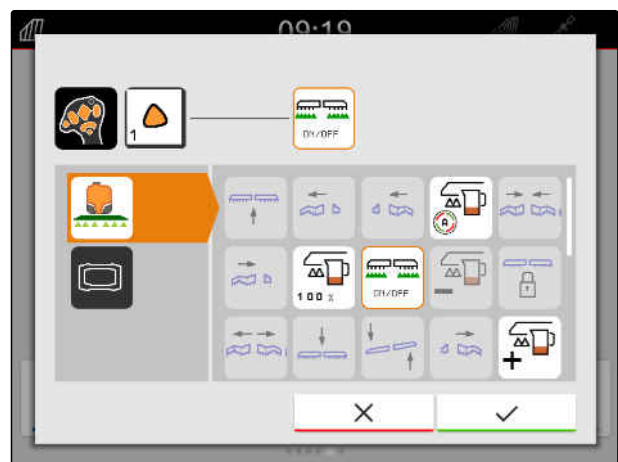
AUX-N-syöttölaitteen symboli näytetään yhdessä valitun näppäimen kanssa. Niiden alapuolella näkyvät kytkettyjä laitteita esittävät painikkeet. Näillä painikkeilla voidaan avata laitetoiminnot.

3. Avaa laitetoiminnot.
4. Valitse laitetoiminto luettelosta.



CMS-I-00000247

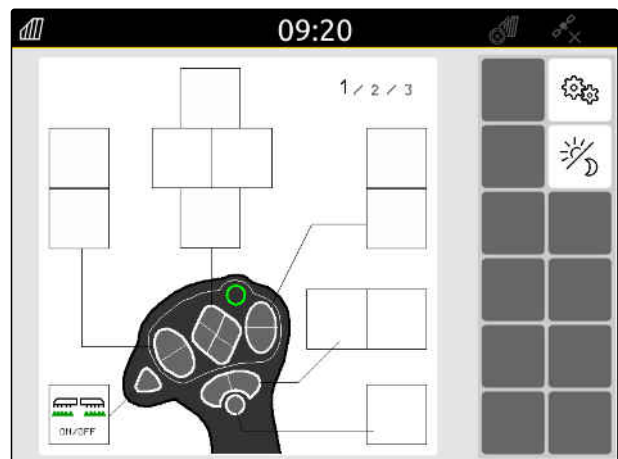
➔ Valittu laitetoiminto määritetään painikkeeseen.



CMS-I-00000245

5. Vahvista painikkeella ✓.


➔ Yleiskatsauksessa näytetään valittu laitetoiminto määritetyssä näppäimessä.



CMS-I-00000248

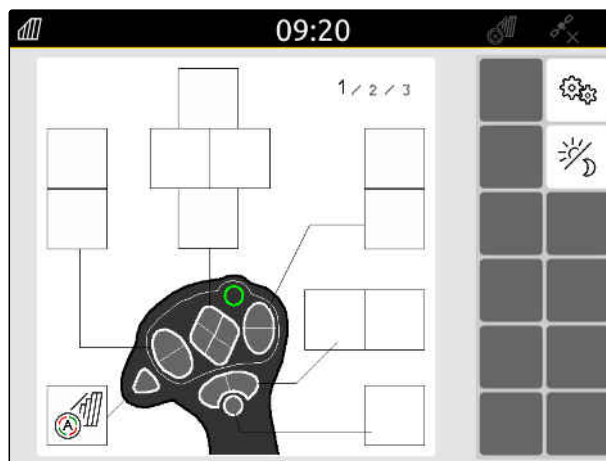
26.1.3 AUX-N-varauksen poisto

CMS-T-00014703-A.1

1. Valitse päävalikossa .

➔ Syöttölaitteen lähettämä pinta näytetään.

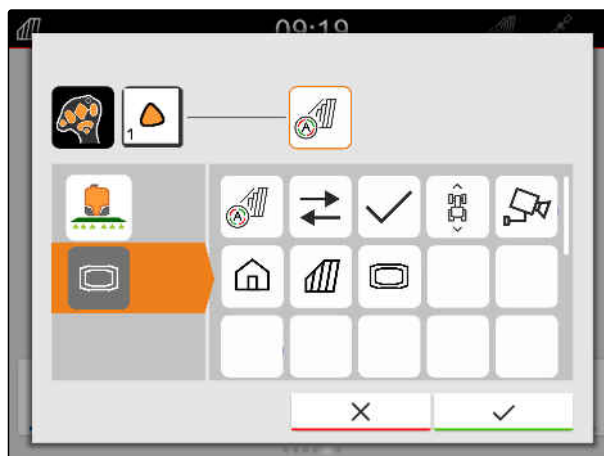
2. Valitse painike, jossa on poistettava toiminto.



CMS-I-00004279

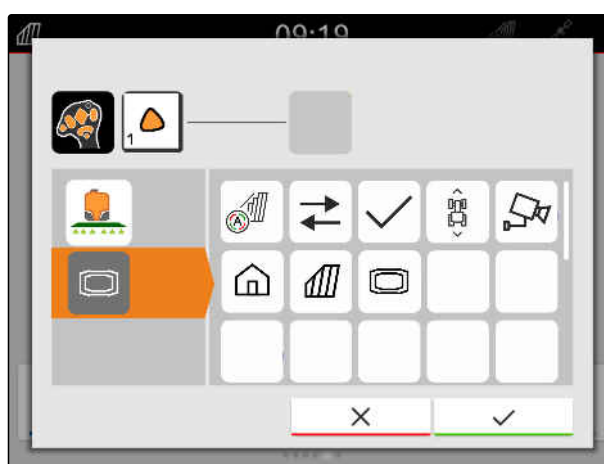
AUX-N-syöttölaitteen symboli näytetään yhdessä valitun näppäimen kanssa. Osoitettu toiminto näkyy sen vieressä.

3. Napauta osoitettua toimintoa.



CMS-I-00004281

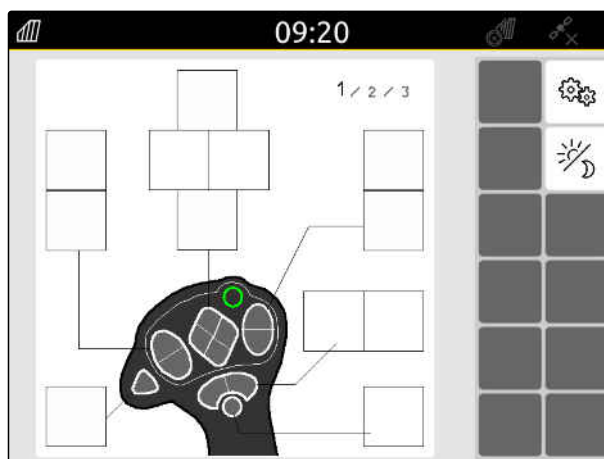
- ➔ Osoitettu toiminto poistetaan.



CMS-I-00004280

4. Vahvista painikkeella ✓.

- ➔ Yleiskatsauksessa näppäimen näyttöpainike on tyhjä.



CMS-I-00000250

26.2 Ensisijaisen varauksen hallinta

CMS-T-00000361-E.1

26.2.1 AUX-N-varauksen vahvistaminen

CMS-T-00000360-C.1

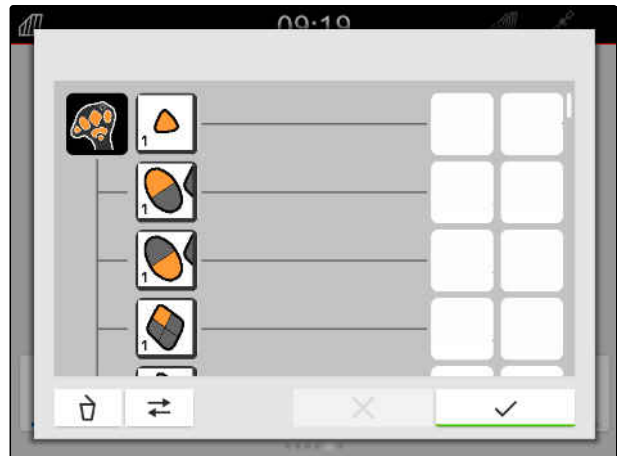
Jos AUX-N-syöttölaite on kytkettynä, on kytkettyinä olevien laitteiden AUX-N-varaukset vahvistettava jokaisen AmaTron 4:n käynnistytksen jälkeen.

"Ensisijaisen varauksen" valikko aukeaa automaattisesti.

1. Tarkasta AUX-N-varaus.
2. Jos AUX-N-varausta on muutettava, katso sivu 143

tai

jos AUX-N-varaus on kunnossa,
vahvista painikkeella ✓.



26.2.2 AUX-N-varauksen muuttaminen

CMS-T-00000365-E.1

26.2.2.1 AUX-N-varauksen muuttaminen toimintoluettelon kautta

CMS-T-00000362-D.1

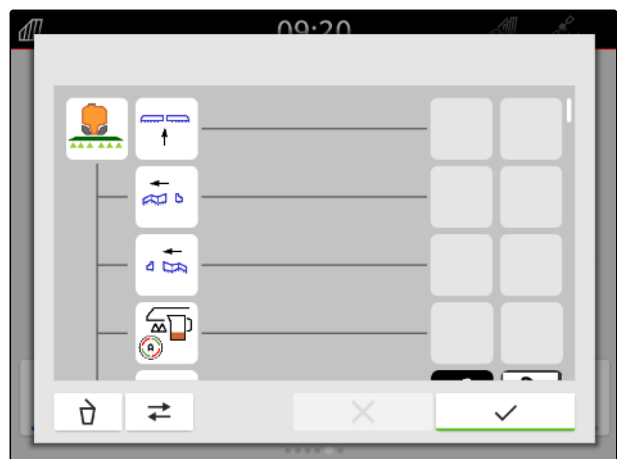
AUX-N-varauksessa toimintoluettelon kautta kaikki käytettävissä olevat toiminnot on listattu vasemmalla puolella. AUX-N-syöttölaitteen näppäimet voidaan varata näillä toiminnoilla.

1. Jos toimintoja ei ole listattu vasemmalla puolella:

valitse ➡ ➡.

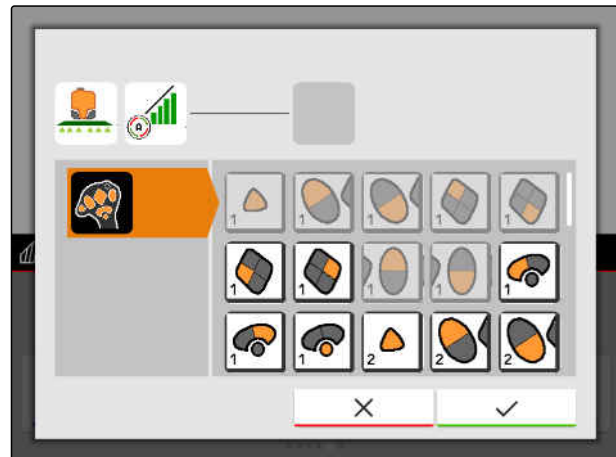
2. Valitse toiminto luettelosta.

➡ Näytölle ilmestyy käytettävissä olevien AUX-N-syöttölaitteiden yleiskatsaus.



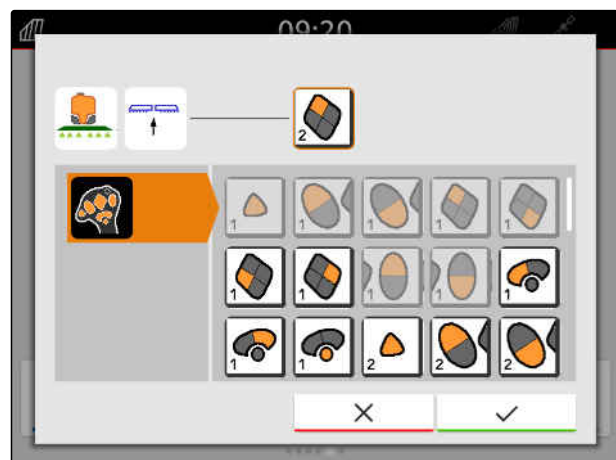
3. Valitse haluttu AUX-N-syöttölaite.

➔ Näytölle ilmestyy käytettävissä olevien näppäimien yleiskatsaus.



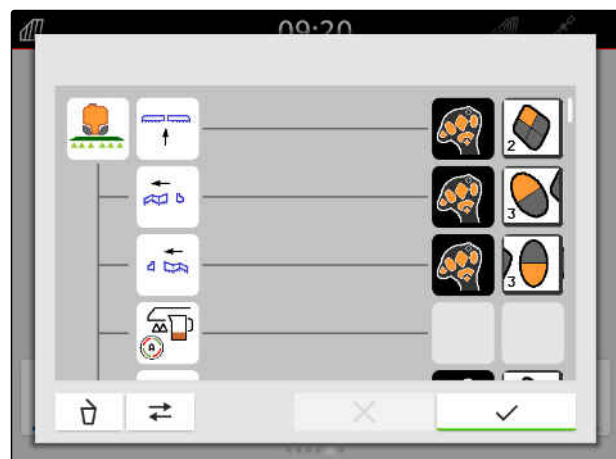
4. Valitse haluttu näppäin.

➔ Valittu näppäin näytetään toiminnon vieressä.



5. Vahvista painikkeella ✓.

➔ Näppäin on määritetty valitun toiminnon yleiskatsauksessa.



6. Muiden näppäimien määrittäminen

tai

Vahvista AUX-N-varaus painamalla ✓.

26.2.2.2 AUX-N-varauksen muuttaminen syöttöluettelon kautta

CMS-T-00000363-C.1

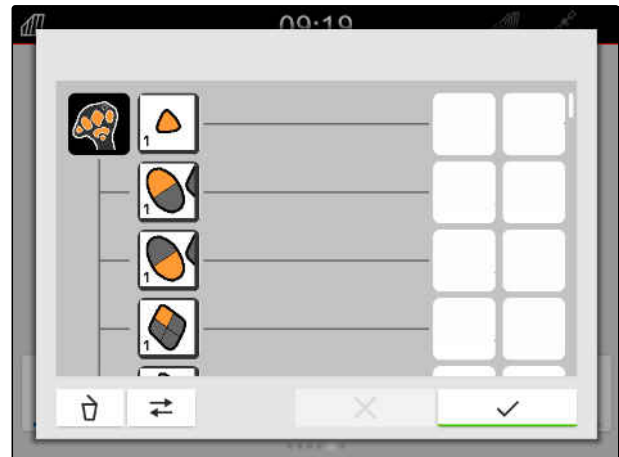
AUX-N-varauksessa syöttölaitteen kautta kaikki käytettävissä olevat näppäimet on listattu vasemmalla puolella. Nämä näppäimet voidaan varata toiminnoilla.

1. Jos näppäimiä ei ole listattu vasemmalla puolella:

valitse  .

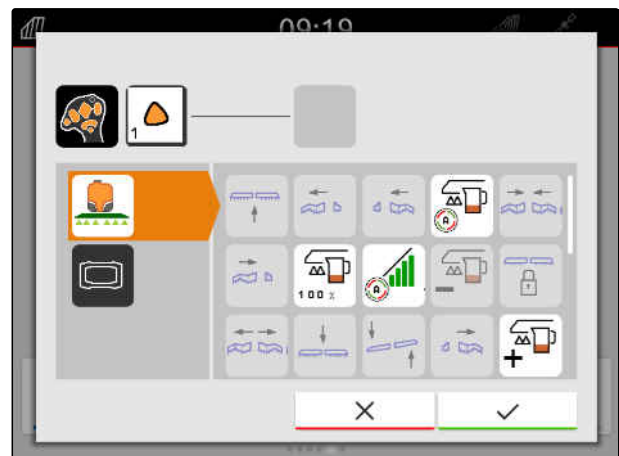
2. Valitse näppäin luettelosta.

➔ Näytölle ilmestyy kytkettyjen laitteiden yleiskatsaus.



3. Valitse haluttu laite.

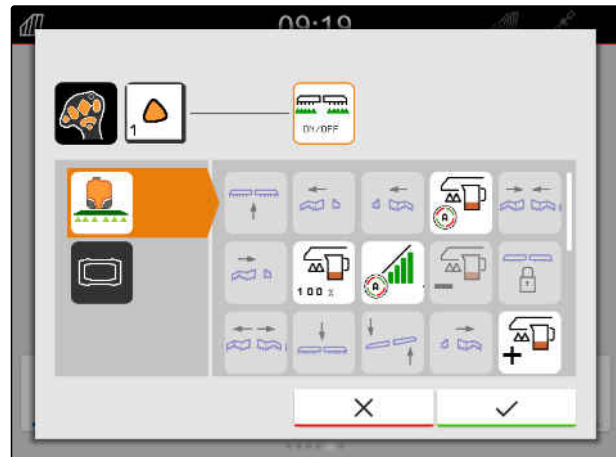
➔ Näytölle ilmestyy käytettävissä olevien toimintojen yleiskatsaus.



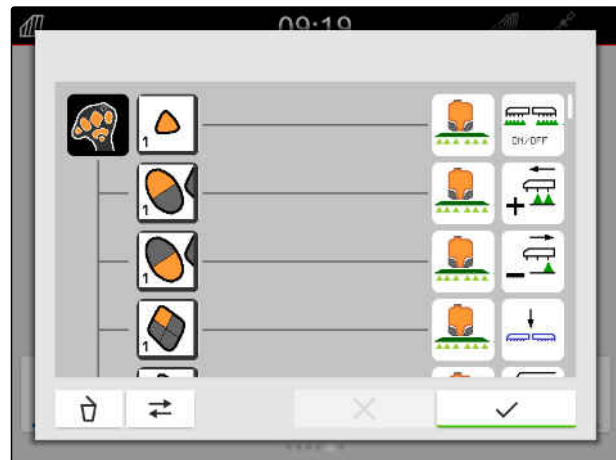
4. Valitse haluttu toiminto.

➔ Valittu toiminto näytetään näppäimen vieressä.

5. Vahvista painikkeella ✓.



➔ Näppäin on määritetty valitun toiminnon yleiskatsauksessa.



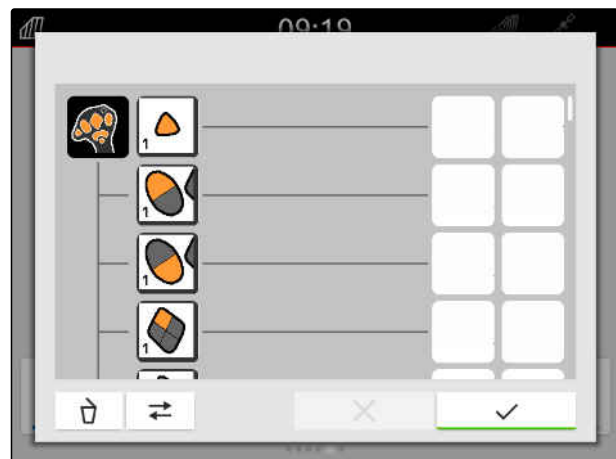
6. Muiden toimintojen määrittäminen

tai

Vahvista AUX-N-varaus painamalla ✓.

26.2.2.3 AUX-N-varauksen poistaminen

1. Valitse poistettava toiminto toimintoluettelosta tai syöttöluettelosta.

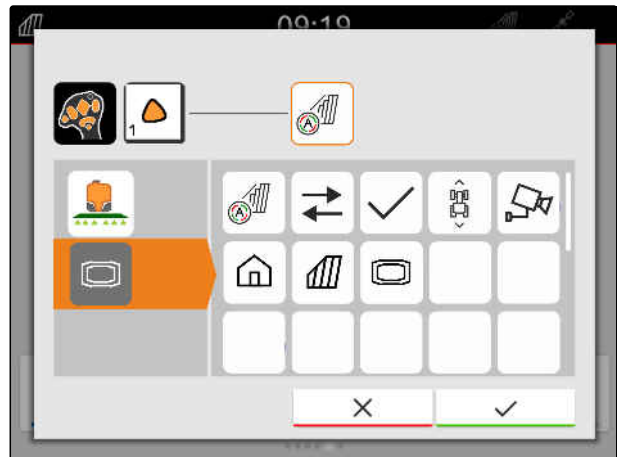


CMS-T-00000364-D.1

CMS-I-00000289

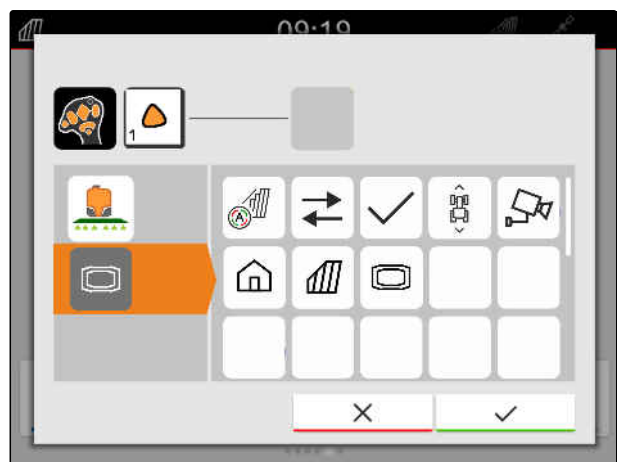
Valittu toiminto tai siihen liittyvä AUX-N-tulolaitteen painike näkyy yläreunassa keskellä.

2. Napauta valittua toimintoa tai siihen liittyvää AUX-N-tulolaitteen painiketta.



CMS-I-00004281

- ➔ Määritys poistetaan.



CMS-I-00004280

3. Vahvista painikkeella ✓.

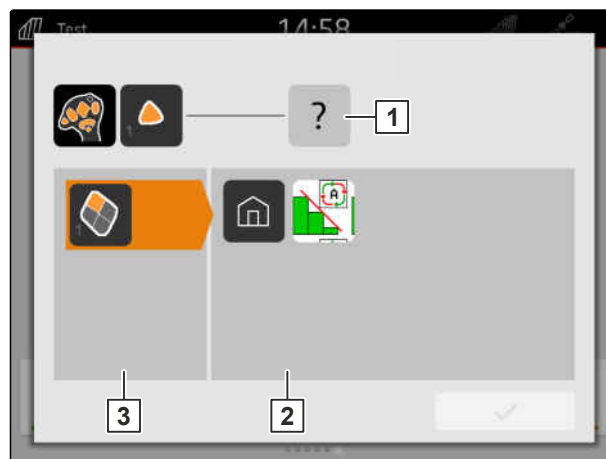
26.3 AUX-N-ristiriitojen korjaus

CMS-T-00010642-A.1

Yhdelle AUX-N-syöttölaitteen painikkeelle voidaan varata vain yksi toiminto. Jos liitetyn AUX-N-syöttölaitteen painikkeille on varattu useampia toimintoja, syntyy AUX-N-ristiriitoja.

Kun AmaTron 4 havaitsee nämä AUX-N-ristiriidat, näyttöön tulee kyseisten painikkeiden ja toimintojen valintaikkuna.

1. Valitse painike luettelosta **3**.
2. Valitse yksi toiminnoista luettelosta **2**.
- ➔ Valittu toiminto näytetään kentässä **1**.
3. *Kun kaikki AUX-N-ristiriidat on korjattu,*
Vahvista valinta painikkeella ✓.



CMS-I-00007284

Kuvakaappausten luominen

27

CMS-T-00000201-B.1

Kuvakaappaus esittää kuvaa kulloisestakin näytöstä.
Kuva tallennetaan grafiikkatiedostona USB-tikulle.
Tiedostonimi koostuu ajankohtaisesta päivämäärästä
ja kellonajasta.



EDELLYTYKSET

- ☑ USB-tikku kiinnitetty

- Pidä päävalikkopainike **1** painettuna.
- ➔ Näytöllä näytetään kamerasymboli.
Kuvakaappaus on tallennettu USB-tikulle.



Kameran käyttö

28


CMS-T-00000323-H.1

AmaTron 4 voi näyttää kuvia liitettynä olevasta kamerasta.



EDELLYTYKSET

- ✓ Lisenssi "AmaCam" olemassa
- ✓ Kamera liitettynä
- ✓ Kamera konfiguroitu; katso sivu 30

► Valitse päävalikossa .

tai

Kun automaattinen taaksepäinajon tunnistus on aktivoitu, aja taaksepäin.

➔ Kamerakuva näytetään.

Virheiden korjaaminen

29

CMS-T-00003627-E.1

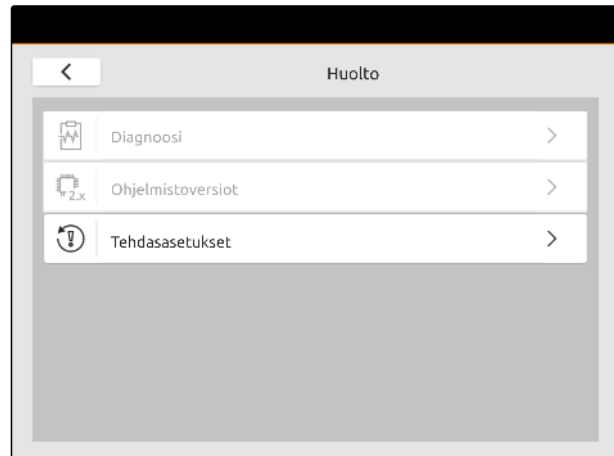
Virhe	Syy	Ratkaisu
GPS-vastaanotto häiriintynyt	GPS-vastaanotin ei toimi oikein.	<ul style="list-style-type: none"> ▶ Tarkasta liitännät. ▶ GPS-vastaanottimen palautus tehdasasetuksiin, katso sivu 41.
Koneen ohjauksen näyttö UT:ssä virheellinen	Joukkoa ei ladattu oikein.	▶ Poista tallennetut joukot, katso sivu 152.
Liitettyä laitetta ei näytetä	Joukkoa ei ladattu oikein.	▶ Poista tallennetut joukot, katso sivu 152.
	Laitetta ei ole liitetty oikein.	▶ Liitä laite uudelleen.
	ISOBUS väärin määritetty.	▶ ISOBUS:n konfigurointi, katso sivu 43
Osalohkoja ei näytetä oikein karttanäkymässä.	Virhe laitehallinnassa	▶ Palauta laitehallinta, katso sivu 152.
Konetta ei näytetä näytöllä.	Toinen pääte liitettynä.	▶ ISOBUS:n konfigurointi, katso sivu 43
Osalohkokytkentä ei toimi.	Toinen pääte liitettynä.	▶ ISOBUS:n konfigurointi, katso sivu 43

Palautus tehdasasetuksiin

30

CMS-T-00001736-D.1

1. Valitse asetusvalikossa *"Huolto"* > *"Tehdasasetukset"*.



Seuraavat sovellusalueet voidaan palauttaa alkutilaan:

- Pääteen asetukset: palauttaa kaikki AmaTron 4:n asetukset alkutilaan
- Laitehallinta: poistaa kaikki luodut traktorit ja laitteet
- Dokumentaatio: poistaa kaikki tehtävätiedot
- Tallennetut joukot: poistaa laiteohjauksen tallennetut näkymät



2. Valitse halutut sovellusalueet.
3. Valitse *"Palautus tehdasasetuksiin"*.
4. Vahvista painikkeella ✓.

Liite

31

CMS-T-00003616-C.1

31.1 Mukanatoimitetut asiakirjat

CMS-T-00003617-C.1

- Laitteen käyttöohje ja laiteohjauksen ohjelmisto
- GPS-vastaanottimen käyttöohje
- Traktorin käyttöohje

Hakemistot

32

32.1 Sanasto

CMS-T-00005867-B.1

A

AUX

AUX on lyhenne sanasta "auxiliary" ja tarkoittaa ylimääräistä syöttölaitetta, kuten esimerkiksi monitoimikahvaa.

B

Baudinopeus

Tiedonsiirtonopeus, mittayksikkönä bitti sekunnissa

E

ECU

ECU kuvaa koneen ohjausta, joka on asennettu koneeseen. Koneen ohjaukseen pääsee käsiksi käyttöpaneelin avulla, niin että konetta voidaan käyttää.

EGNOS

European Geostationary Navigation Overlay Service. Eurooppalainen järjestelmä satelliittipaikannuksen korjaukseen.

F

Farm Management Information System

Farm Management Information System, tai lyhyesti FMIS, on ohjelma maatalousyritysten hallintaan. Kyseisellä ohjelmalla voidaan hallita tehtäviä ja perustietoja.

Firmware

Tietokone-ohjelma, joka on kiinteästi asennettu laitteeseen.

G

GPS-liukuma

GPS-poikkeamaksi nimitetään GPS-signaalin poikkeamia, jotka syntyvät käytettäessä korjauslähteitä, joiden tarkkuus on alhainen. GPS-poikkeaman tunnistaa siitä, että ajoneuvon merkin paikka käyttöpäätteellä ei vastaa enää ajoneuvon todellista paikkaa.

GLONASS

Venäläinen maailmanlaajuinen satelliittipaikannusjärjestelmä

H

HDOP

(Horizontal Dilution of Precision) Mitta horisontaalisten paikkatietojen tarkkuuteen (leveys- ja pituusaste), jotka satelliitit lähettävät.

K

Korjauslähde

Korjauslähteet ovat erilaisia järjestelmiä GPS-signaalien parantamiseen ja korjaamiseen.

L**Levityskartta**

Levityskartat sisältävät tietoja, joiden avulla työkoneneen elementtiä voidaan ohjata. Näihin tietoihin kuuluvat levitysmäärät tai työsyvytydet.

Y**Yleispäätte**

Käyttöpäätteen avulla voidaan näyttää ECU:n käyttöliittymää AmaPadilla.

M**MSAS**

Multifunctional Satellite Augmentation. Japanin GPS-paikannusta tarkentava SBAS-järjestelmä.

O**Ohjearvojen vastaanotin**

Ohjearvojen vastaanottimeksi nimitetään työlaitteen ohjattavaa elementtiä. Peltoruiskussa ohjattavaksi elementiksi voidaan ilmoittaa ruiskupainesäätimen, jonka avulla voidaan säädellä levitysmäärää.

P**Puomisto**

Puomi tarkoittaa osalohkojen ryhmää.

R**RTK**

Maksullinen järjestelmä satelliittitietojen korjaukseen.

S**shape-tiedosto**

shape-tiedosto tallentaa geometriatiedot ja attribuuttitiedot yhteen tietueeseen. Geometriatiedot muodostavat muotoja, joita voidaan käyttää rajaviivoina. Attribuuttitietoja tarvitaan sovelluksiin, esimerkiksi levitysmäärän ohjaukseen. shape-tiedoston pääte on ".shp".

T**TASK.XML**

TASK.XML on tiedosto, joka sisältää tehtävien tiedot.

32.2 Hakusanaluettelo

2		Asetusvalikko	
		Avaaminen	17
2D-näkymä		Automaattinen osalohkokytKentä	
Aktivointi	68	Vapautus	45
3		Automaattinen puomiston lasku	134
3D-näkymä		Auto-zoomauksen konfigurointi	69
Aktivointi	68	AUX-N-varaus	
A		avaaminen pikakäynnistysvalikosta	25
		Näyttäminen	17
A-B-linja		D	
Luominen	128	Desimaalivälimerkin muuttaminen	32
Aikamuodon asettaminen	31	Diagnoositiedosto	
Aikavyöhykkeen asettaminen	31	Vienti	25
Ajosuunnan tunnistus	68	Digitaalinen käyttöohje	7
Ajouran ohjaus		E	
Ajouran piilotus	133	Ei-ISOBUS-laite	
Ajouran uudelleen nimeäminen	132	Konfigurointi	53
käyttö	125	Luominen	52
Uravälin muuttaminen	126		
Vapautus	45		
Ajourat		Este	
Luominen	128	Merkitseminen	123
Peltosarkojen luominen	130	Varoitus	117
piilotus	133	G	
Uudelleen nimeäminen	132	GPS-liukuma	
Välin muuttaminen	126	Esteen merkitseminen	123
AmaCam		korjaus merkityllä esteellä	75
Vapautus	45	manuaalinen korjaus	75
AmaTron-Twin-sovellus	71	GPS-Maps&Docs	
Antennin sijainti	56	Vapautus	45
Anturit		GPS-Switch	
Konfigurointi	58	Vapautus	45
liittäminen	11		
Pyörä	58	GPS-Track	
Tutka	59	Vapautus	45
Työasento	63		
Ulosotto	62	GPS-vastaanotin	
		Sijainnin ilmoittaminen	53
Apps		Sijainti	56
vaihtaminen	23	Toisen GPS-vastaanottimen asetus	41
Yleiskatsaus	17	Vastaanottimen A100, A101 tai A631 asennus	38
Asennus		Vastaanottimen Ag-Star asennus	39
Normaali käyttö	10		

GPS		Kone	
Nopeussignaalin käyttäminen	61	ISOBUS	51
Vastaanottimen asennus	38	Manuaalinen ohjaus	52
			71
H		Korjaamotyö	7
Hotspotin asetus		Käsitelty peltoalue	
Katso WLAN-liitäntäpisteen asetus AmaTron 4:llä	49	Poistaminen	112
I		L	
ISB	15	Laitegeometria	
ISOBUS-laite		katso Ei-ISOBUS-laitteen konfigurointi	53
Asettaminen	51	Laite	
ISO-XML		ISOBUS	51
Pelto tietojen lataaminen	83	ohjaus	71
Tehtävätietojen tuonti USB-tikulta	88	Valinta	54
Tehtävätietojen vienti USB-tikulle	91	Laitetyypin muuttaminen	
Tietojen vienti	25	katso Ei-ISOBUS-laitteen konfigurointi	53
tuodaan myAmaRouter-sovelluksella	90	Laitteiden mallinnuksen muuttaminen	
viedään myAmaRouter-sovelluksen avulla	92	katso Ei-ISOBUS-laitteen konfigurointi	53
J		Levityskartta	
Japani	27	Sovelluksen vapautus	45
Joukkojen poistaminen	152	vaihda	74
K		Levitysmäärä	
Kamera		Konfigurointi	94
Asettaminen	30	Liitäntäpisteen asetus	49
Kamerakuva näyttö	17	Lisenssien hallinta	45
käyttö	150	Lohkon ohjaus	
liittäminen	11	katso Osalohkokytkentä	102
Karttanäkymä		Vapautus	45
Avaaminen	17	M	
näytetään mobiilipäätelaitteella	71	Mittayksikköjärjestelmän muuttaminen	32
Yleiskatsaus	19	Monikäyttöpäätökäyttö	
Kartta		katso ISOBUS-konfigurointi	43
Yleiskatsaus	19	Monipuomi	73
Kellonajan asettaminen	31	Muotoajoura	
Kielen muuttaminen	32	Luominen	129
Kiina	27	Muuttuva määräohjaus	
Kirkkaus		Vapautus	45
säätäminen perusasetuksissa	34	myAmaRouter-sovellus	
säätäminen pikakäynnistysvalikossa	34	ISO-XML-tuonti	90
säätäminen pikakäynnistysvalikossa	25	ISO-XML-vienti	92
Koneen asetusten tekeminen			
katso Ei-ISOBUS-laitteen konfigurointi	53		

N		Puomisto	
		<i>vaihda</i>	73
Nopeussignaali	58	Pyyhkäisyyleet	23
Näytön kirkkaus		<i>Konfigurointi</i>	36
<i>säätäminen perusasetuksissa</i>	34	Pyyhkäisyohjaus	23
<i>säätäminen pikakäynnistysvalikossa</i>	34	<i>Konfigurointi</i>	36
<i>säätäminen pikakäynnistysvalikossa</i>	25	Pyörän anturi	
O		<i>Konfigurointi</i>	58
Ohjearvo		Päistekäänös	
<i>määrittäminen</i>	94	<i>Ajouran siirtäminen</i>	122
Ohje		<i>Leveyden muuttaminen</i>	122
<i>Kutsu</i>	25, 28	<i>Luominen</i>	119, 122
Ohjelmanäppäinpalkki	20	Päivämäärän asettaminen	31
<i>käyttö</i>	71	Päivätilan päällekytkeminen	25
<i>näkyviin</i>	67	Päällekkäisyys	
Osalohkojen asettaminen		<i>Määrittäminen ajosuuntaan</i>	102
<i>katso Ei-ISOBUS-laitteen konfigurointi</i>	53	<i>Päällekkäisyysasteen määrittäminen</i>	104
Osalohkokytkeä	102	<i>Päällekkäisyystoleranssin määrittäminen</i>	
Osoite		<i>pellon rajalla</i>	108
<i>Tekninen toimitus</i>	8	<i>Päällekkäisyystoleranssin määrittäminen</i>	106
		<i>Uravälin muuttaminen</i>	126
P		R	
Painikepalkki	20	Rinnakkaisajoavustin	
<i>näkyviin</i>	67	<i>Ajouran piilotus</i>	133
PDF-tiedoston vienti	100	<i>Ajouran uudelleen nimeäminen</i>	132
Pellon raja	112	<i>Uravälin muuttaminen</i>	126
<i>automaattinen tunnistus</i>	118	S	
<i>piilotus</i>	116	Shape-tiedosto	
Pelto		<i>Peltotietojen lisääminen pellolle</i>	86
<i>automaattinen tunnistus</i>	118	shape-tiedosto	
<i>Luominen</i>	85	<i>Peltotietojen tuonti</i>	80
<i>Luominen ilman dokumentointia</i>	77	<i>Tietojen tuonti</i>	25
<i>Peltotietojen lataaminen</i>	83	Signaalipistokkeen	
<i>Peltotietojen lisääminen Shape-tiedostosta</i>	86	<i>liittäminen</i>	11
<i>Peltotietojen tuonti Shape-tiedostosta</i>	80	Sovellukset	
Peltosarat		<i>vaihtaminen</i>	23
<i>Luominen</i>	130	<i>Vapautus</i>	45
Pikakäynnistysvalikko	25	<i>Yleiskatsaus</i>	17
POI		Sovelluskaruselli	16
<i>Katso Esteen merkitseminen</i>	123	<i>käyttö</i>	23
Pois jätettävät vyöhykkeet		<i>Yleiskatsaus</i>	17
<i>Luominen</i>	114	T	
Puomiston lasku	134	Taaksepäinajon tunnistus	68

Tallenne	109	Vinkkejä	
Tehdasasetusten palauttaminen	152	Kutsu	25, 28
Tehtävätiedot		Virtuaalinen päistekäännös	
<i>Vienti</i>	25	<i>Ajouran siirtäminen</i>	122
<i>Vienti PDF-tiedostona</i>	100	<i>Leveyden muuttaminen</i>	122
		<i>Luominen</i>	119, 122
Tehtävät		VT	20
<i>Luominen</i>	93		
<i>tuodaan myAmaRouter-sovelluksella</i>	90	W	
<i>tuodaan USB-tikulta</i>	88		
<i>viädään myAmaRouter-sovelluksen avulla</i>	92	WLAN	
<i>viädään USB-tikulle</i>	91	<i>AmaTron 4:n yhdistäminen WLAN-verkkoon</i>	49
<i>Vienti</i>	25	<i>Hotspotin asetus</i>	49
Tilapalkki	16		
<i>Konfigurointi</i>	24	Y	
Traktori		Yhdensuuntainen ajo	125
<i>Antureiden konfigurointi</i>	58	Yhteystiedot	
<i>Luominen</i>	56	<i>Tekninen toimitus</i>	8
Traktorit ja laitteet		Yleispääte	
<i>Valikon näyttö</i>	17	<i>Näyttäminen</i>	17
Tutka-anturi		<i>Yleiskatsaus</i>	20
<i>Konfigurointi</i>	59	Yötilan päällekytkeminen	25
Työasentoanturi			
<i>Konfigurointi</i>	63, 63	Z	
Työleveyden asettaminen		Zoomauksen konfigurointi	69
<i>katso Ei-ISOBUS-laitteen konfigurointi</i>	53	Ä	
Työn			
<i>aloitus</i>	77	Äänenvoimakkuus	
Työvalikko		<i>säätäminen perusasetuksissa</i>	32
<i>Konfigurointi</i>	71	<i>säätäminen pikakäynnistysvalikossa</i>	33
<i>käyttö</i>	71	<i>säätäminen pikakäynnistysvalikossa</i>	25
<i>näkyviin</i>	67		
<i>Yleiskatsaus</i>	20		
U			
Ulosottoanturi			
<i>Konfigurointi</i>	62		
UT	20		
V			
Valikkopainikkeet	23		
Valopalkki	127		
Varoitukset	117		
Verkko			
<i>Asettaminen</i>	49		



AMAZONE

AMAZONEN-WERKE

H. DREYER SE & Co. KG

Postfach 51

49202 Hasbergen-Gaste

Germany

+49 (0) 5405 501-0

amazone@amazone.de

www.amazone.de