



Manöverterminal

AMATRON 3

Denna bruksanvisning gäller från och med programvaruversion 01.09.00

INNEHÅLLSFÖRTECKNING

1 Om den här instruktionsboken 1

1.1	Övriga gällande dokument.....	1
1.2	Giltighet.....	1
1.3	Återgivna illustrationer.....	1
1.3.1	Hänvisningar.....	1
1.3.2	Anvisningar.....	2
1.3.3	Listor.....	3
1.3.4	Positionsnummer.....	3
1.3.5	Sökvägar.....	4

2 Monteringsanvisning 5

2.1	Grundläggande montering.....	5
2.2	Montering för ISOBUS-läge.....	6
2.3	Montering för AMABUS-läge.....	7
2.4	Montering för paralleldrift.....	8

3 Översikt över AMATRON 3 9

3.1	Framsida.....	9
3.2	Baksida.....	10

4 Grundläggande manövrering 11

4.1	Använda Toggle-Button.....	11
4.2	Använda F-knappar.....	12
4.3	Använda styrkors.....	12
4.4	Textinmatning.....	12
4.5	Ange siffervärden.....	13
4.6	Använda shift-knappen.....	14

5 Efter tillkoppling 15

5.1	Välja BUS-läge.....	15
5.2	Kontrollera AUX-N-knappfunktioner.....	16

5.3 Ändra AUX-N-knappfunktioner..... 17**6 Överblick över huvudmenyn 18****7 Konfigurera AMATRON 3 19****7.1 Utföra grundinställningar..... 19**

7.1.1	Aktivera eller avaktivera uppdragshantering.....	19
7.1.2	Aktivera eller avaktivera tändning.....	19
7.1.3	Ställa in ljudstyrka.....	20
7.1.4	Ställa in ljusstyrka.....	21
7.1.5	Ställa in datum och tid.....	22
7.1.6	Ställa in region och språk.....	23

7.2 Konfigurera ISOBUS..... 24**7.3 Konfigurera GPS..... 25**

7.3.1	Konfigurera A100/A101-mottagare.....	25
7.3.2	Konfigurera AG-STAR-mottagaren.....	25
7.3.3	Konfigurera SMART6-mottagare.....	27
7.3.4	Konfigurera övriga GPS-mottagare.....	28

7.4 Konfigurera ASD-gränssnitt..... 28**7.5 Ställa in ljusramp..... 29****7.6 Konfigurera Toggle-Button..... 29****7.7 Ange startläge..... 30****7.8 Konfigurera paralleldrift..... 30****7.9 Använda AUX-N-inmatningsenhet.... 31**

7.9.1	Ange AUX-N-knappfunktioner.....	31
7.9.2	Ange AUX-N-knappfunktioner genom funktionslistan.....	34
7.9.3	Ange AUX-N-knappfunktioner genom inmatningslistan.....	35
7.9.4	Radera valda AUX-N-knappfunktioner.....	36
7.9.5	Radera alla AUX-N-knappfunktioner....	37

7.10 Använda licenshantering..... 37**7.11 Använda diagnos..... 39**

7.11.1	Använda USB-administration.....	39
7.11.2	Använda pooladministration.....	40

7.11.3	Använda CAN-diagnos	40
7.11.4	Utföra reset	41

8 Konfigurera enheter 42

8.1	Hantera enhet	42
8.2	Redigera maskindata	43
8.3	Redigera maskingeometridata	44
8.4	Välja utrustning	45

9 Konfigurera traktorer 47

9.1	Hantera traktorer	47
9.2	Redigera traktordata	48
9.3	Redigera traktorgeometridata	49
9.4	Konfigurera traktorsensorer	50
9.5	Välja traktor	51

10 Använda uppdragshantering 53

10.1	Hantera uppdrag	53
10.2	Redigera uppdrag	55
10.2.1	Skapa nytt uppdrag	55
10.2.2	Lägga till börvärden i uppdrag	55
10.2.3	Lägga till arbetare i uppdrag	58
10.2.4	Lägga till utrustning och traktorer i uppdrag	60
10.2.5	Kontrollera korttyp	62
10.2.6	Söka uppdrag	63
10.2.7	Kopiera uppdrag	63
10.2.8	Starta uppdrag	64
10.2.9	Stoppa uppdrag	65
10.2.10	Exportera uppdrag	65
10.3	Använda grunddataadministration	66
10.3.1	Hantera stamdata	66
10.3.2	Hantera börvärden	67
10.3.3	Redigera börvärden	68
10.3.4	Hantera fält	69
10.3.5	Redigera fältdata	70
10.3.6	Hantera kunder	70
10.3.7	Redigera kunddata	71
10.3.8	Hantera arbetare	71
10.3.9	Redigera arbetardata	72
10.3.10	Hantera produkter	72

10.3.11	Redigera produktdata	73
---------	----------------------------	----

11 Använda GPS-Switch 74

11.1	Översikt över GPS-Switch	74
11.1.1	Gränssnitt GPS-Switch	74
11.1.2	Funktioner GPS-Switch	77
11.1.3	Krav på GPS-kvalitet	79
11.2	Utföra grundinställningarna för GPS-Switch	79
11.2.1	Ange maskinmodell	79
11.2.2	Välja källa för körriktningsidentifiering	80
11.2.3	Aktivera akustisk fältgränsvarning	80
11.2.4	Ange kartvisning	80
11.2.5	Ange kartorientering	81
11.2.6	Utföra GPS-Switch-inställningar för spridare	81
11.2.7	Utföra GPS-Switch-inställningar för sprutor	84
11.2.8	Utföra GPS-Switch-inställningar för såmaskiner	85
11.2.9	Ställa in förvarningstider	87
11.2.10	Fastställa korrigeringstider för förvarningstider	90
11.2.11	Kontrollera till- och fränkopplingstider ..	91
11.3	Starta GPS-Switch	91
11.3.1	Starta GPS-Switch med uppdragshantering	91
11.3.2	Starta GPS-Switch utan uppdragshantering	94
11.4	Zooma karta	95
11.5	Förskjuta kartan	96
11.6	Vrida traktorsymbolens riktning	96
11.7	Markera hinder	97
11.8	Radera hindermarkering	98
11.9	Skapa fältgräns	98
11.10	Radera fältgräns	99
11.11	Hantera virtuell vändteg	100
11.11.1	Skapa virtuell vändteg	100
11.11.2	Spärra eller låsa upp vändteg	102
11.11.3	Radera vändteg	102
11.12	Använda spårlinjer	103

11.12.1	Välja spårlinjemönster.....	103
11.12.2	Fastställa spårlinjeavstånd	105
11.12.3	Skapa teg.....	105
11.12.4	Ange ljusrampens känslighet.....	106
11.12.5	Skapa spårlinjer	107
11.13	Använda delbreddskoppling	109
11.13.1	Använda manuell delbreddskoppling..	109
11.13.2	Använda automatisk delbreddskoppling.....	110
11.14	Hantera fältdata	116
11.14.1	Spara registrerade fältdata	116
11.14.2	Radera registrerade fältdata.....	116
11.14.3	Läsa in fältdata från registreringar.....	117
11.14.4	Ange fältidentifieringens omkrets.....	120
11.14.5	Läsa in fältdata från Shape-fil.....	121
11.14.6	Konfigurera applikationskarta	123
11.15	Använda förarassistanssystem.....	123
11.16	Kalibrera GPS-Switch	125
11.16.1	Korrigerar GPS-Switch.....	125
11.16.2	Korrigerar GPS-Drift med referenspunkt.....	125
11.16.3	Korrigerar GPS-Drift manuellt.....	127
11.17	Använda extern ljusramp.....	128
12	Använda AUX-N-menyn.....	129
13	Åtgärda fel	130
14	Skapa skärmdump	133
15	Förteckningar	134
15.1	ORDLISTA	134
15.2	INDEX	136

Om den här instruktionsboken

1

CMS-T-006637-B.1

1.1

Övriga gällande dokument

CMS-T-00000217-A.1

- Instruktionsbok för GPS-mottagaren
- Instruktionsbok för maskinprogramvaran

1.2

Giltighet

CMS-T-006632-A.1

Den här instruktionsboken gäller för
programvaruversion 01.09.00

För information om programvaruversionen: *"Setup"* >
"Diagnos" > *"Programvaruversion"*

1.3

Återgivna illustrationer

CMS-T-00000320-B.1

1.3.1 Hänvisningar

CMS-T-00000174-A.1



ANVISNING

Den här symbolen markerar användningstips och
hänvisningar som hjälper dig att använda
enhetens samtliga funktioner på ett optimalt sätt.

1.3.2 Anvisningar

CMS-T-00000473-B.1

Numrerade anvisningar

CMS-T-005217-B.1

Åtgärder som måste utföras i en viss ordningsföljd återges som numrerade anvisningar. Den angivna ordningen för åtgärder måste följas.

Exempel:

1. Anvisning 1
2. Anvisning 2

1.3.2.1 Anvisningar och reaktioner

CMS-T-005678-B.1

Reaktioner på anvisningar är markerade med en pil.

Exempel:

1. Anvisning 1
- ➡ Reaktion på anvisning 1
2. Anvisning 2

1.3.2.2 Alternativa anvisningar

CMS-T-00000110-B.1

Alternativa anvisningar inleds med ordet "eller".

Exempel:

1. Anvisning 1
- eller
- alternativa anvisningar
2. Anvisning 2

Anvisning med endast en åtgärd

CMS-T-005211-C.1

Anvisning med endast en åtgärd numreras inte utan föregås av en tippad trekantspil.

Exempel:

- ▶ Anvisning

Anvisningar utan ordningsföljd

CMS-T-005214-C.1

Anvisningar för åtgärder som inte behöver utföras i en viss ordningsföljd återges i en lista där varje åtgärd föregås av en trekantspil.

Exempel:

- Anvisning
- Anvisning
- Anvisning

1.3.3 Listor

CMS-T-001852-A.1

Listor används till exempel för att återge olika valmöjligheter. Poster i listor föregås av en uppräkningspunkt.

Exempel:

- Post 1
- Post 2
- Post 3

1.3.4 Positionsnummer

CMS-T-001857-A.1

Positionsnummer i löptext eller i bildförklaringar hänvisar till positionsnummer på bilder som befinner sig bredvid eller ovanför texten. Positionsnummer på bilder kan vara förbundna med positionslinjer.

- 1** Position 1
- 2** Position 2
- 3** Position 3



1.3.5 Sökvägar

CMS-T-00000021-A.1

Sökvägar återges i början av avsnitt med anvisningar så att du snabbt ska kunna orientera dig, särskilt vid problemrelaterad, selektiv läsning. Exempel: *"Setup"* > *"Diagnos"* > *"Programvaruversion"*

Monteringsanvisning

2

CMS-T-00004668-A.1

2.1

Grundläggande montering

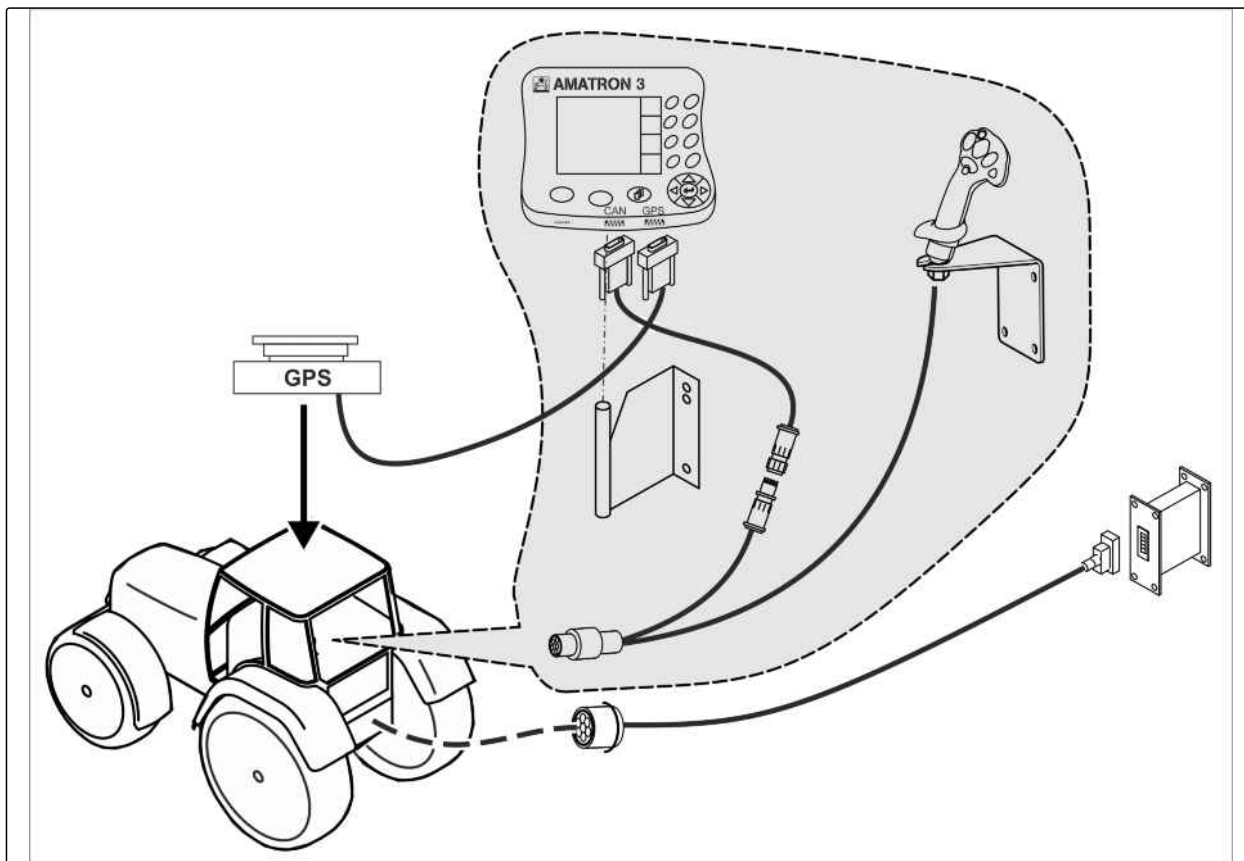
CMS-T-006367-B.1

1. Montera GPS-mottagaren på traktorn, se instruktionsboken för GPS-mottagaren.
2. *Manöverterminalen AMATRON 3 kan anslutas till traktorns standardutrustning eller till ISOBUS-kablaget.*
Montera traktorns standardutrustning (konsol med fördelare) inom syn- och räckhåll för föraren, vibrationsfritt och elektriskt ledande i hytten. Håll ett avstånd på minst 1 meter till radioutrustning respektive radioantenn.
3. Avlägsna färgen på monteringsytorna för att undvika elektrostatisk uppladdning.

2.2

Montering för ISOBUS-läge

CMS-T-006370-A.1



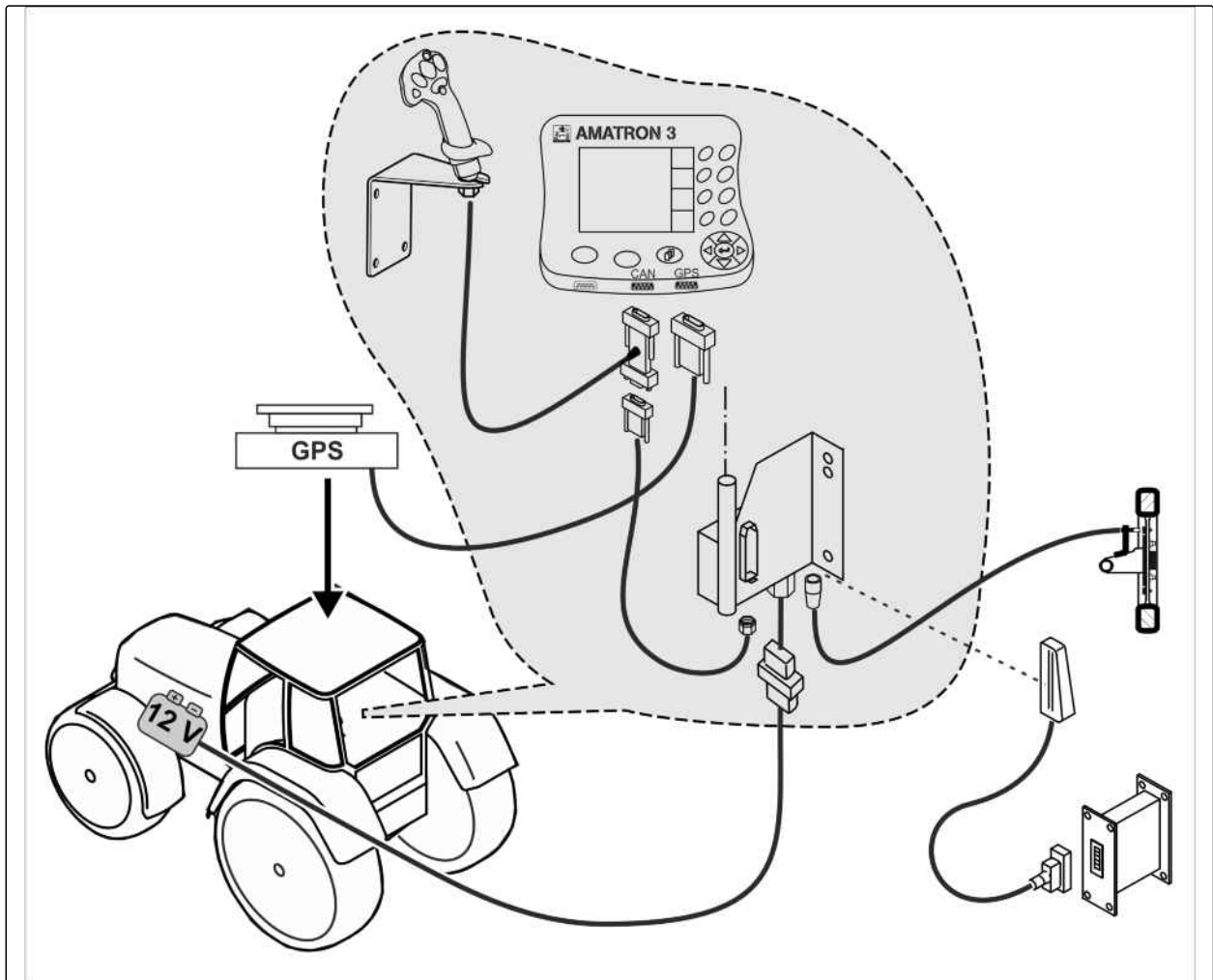
CMS-I-001583

- För maskiner som är kopplade till en ISOBUS-traktor med ISOBUS-ljuskablage:
Inaktivera ISOBUS-funktionen på traktorterminalen.

2.3

Montering för AMABUS-läge

CMS-T-006473-B.1



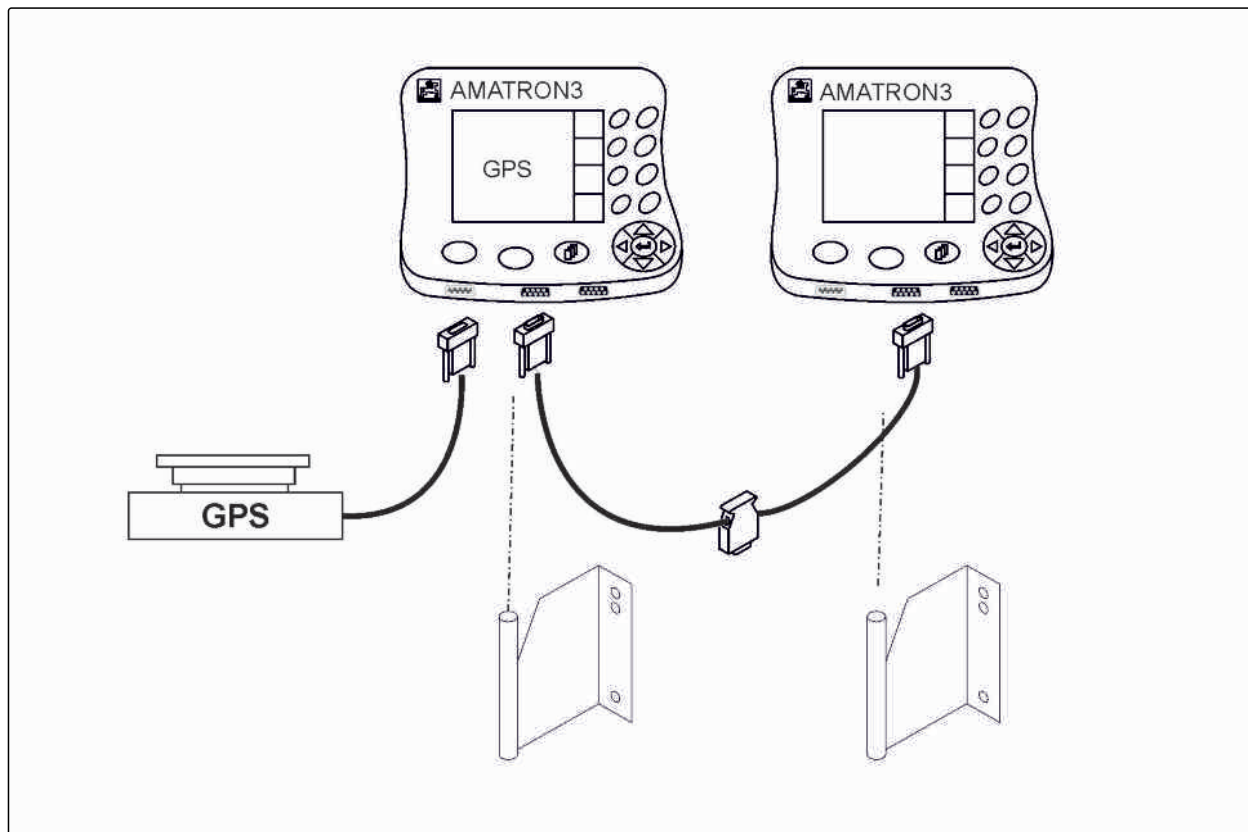
CMS-I-001582



2.4

Montering för parallell drift

CMS-T-006476-B.1



CMS-I-002303



Översikt över AMATRON 3

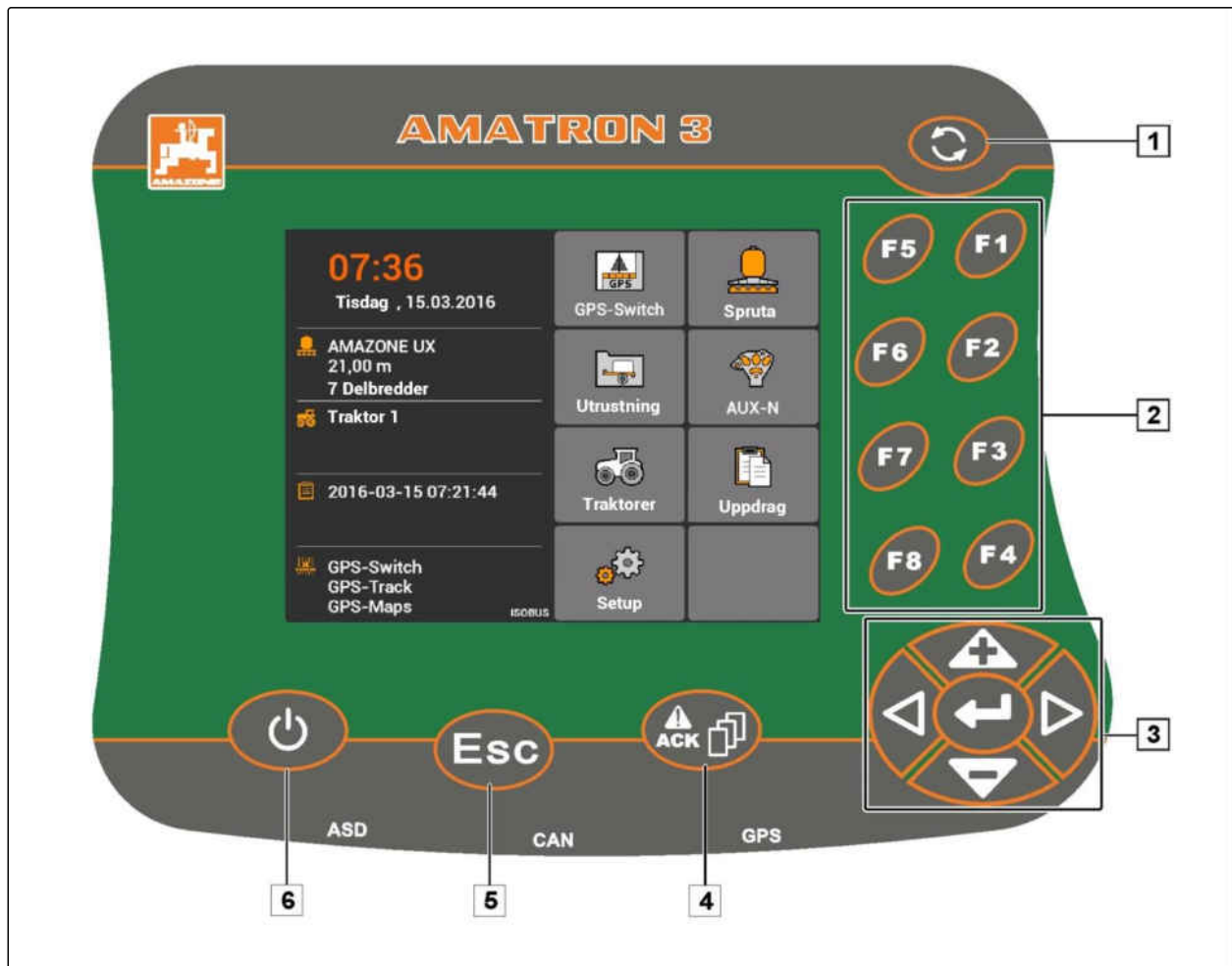
3

CMS-T-005005-B.1

3.1

Framsida

CMS-T-005009-A.1



1 Toggle-Button: växla mellan valda menyer och applikationer

2 F-knappar: aktivera skärmmknappar på displayen

3 Styrkors: ändra val på displayen, ändra angivna siffror, bekräfta val

4 ACK: bekräfta meddelanden från universalterminalen. I AMABUS-läge: navigera genom maskinstyrningen.

5 Escape: tillbaka, avbryt

6 PÅ/AV-knapp: sätta på och stäng av AMATRON 3

3.2

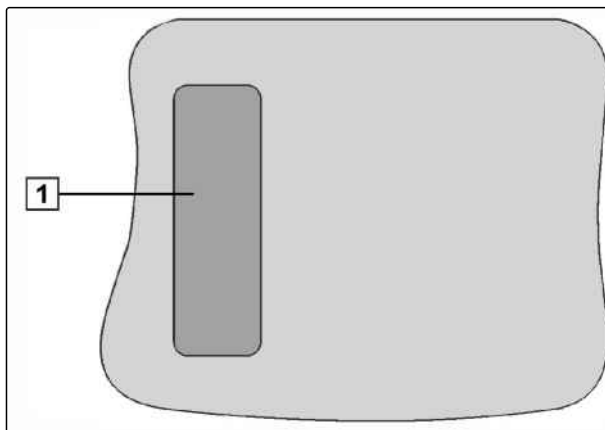
Baksida

CMS-T-00004670-A.1

Shift-knapp

CMS-T-005609-A.1

- 1** Shift-knapp för maskinstyrningens arbetsmeny



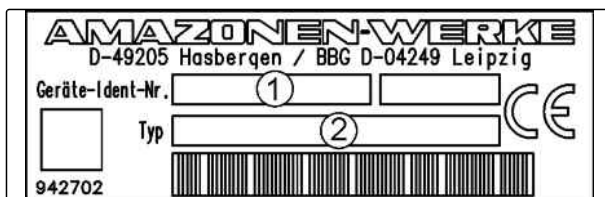
CMS-I-001943

Märkplåt och CE-märkning

CMS-T-005605-A.1

Följande uppgifter anges på märkplåten:

- 1** Maskinens ID-nummer
- 2** Typ



CMS-I-001944

Grundläggande manövrering

4

CMS-T-005654-C.1


4.1

Använda Toggle-Button

CMS-T-001877-B.1

Med Toggle-Button **1** kan du växla mellan valda menyer.

- För att byta mellan valda menyer i tur och ordning,

tryck kort på .

- För att växla till huvudmenyn,

håll  intryckt.



ANVISNING

Menyerna för Toggle-Button kan väljas i menyen Setup, se sidan 29.

I fabriksinställningarna är som standard GPS-Switch aktiverad. Om ytterligare enheter såsom spruta, AmaPilot* eller nya, ISOBUS-kompatibla enheter befinner sig på bussen, aktiveras även dessa.



CMS-I-002162

4.2

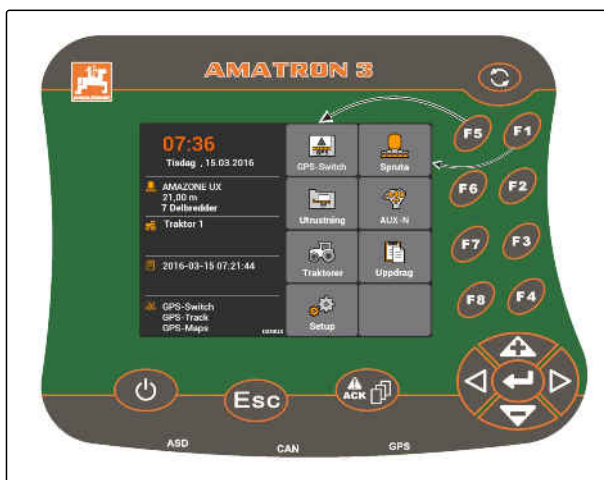
Använda F-knappar

CMS-T-001882-B.1

Placeringen av knapparna "F1" till "F8" motsvarar skärmbknapparnas placering på displayen. För att illustrera manövreringen återges symbolerna från skärmbknapparna i den här instruktionsboken. För att utföra manövreringen måste du trycka in motsvarande F-knappar.

F 1 : Välja skärmbknappen högst upp till höger

F 5 : Välja skärmbknappen högst upp till vänster



CMS-I-001942



4.3

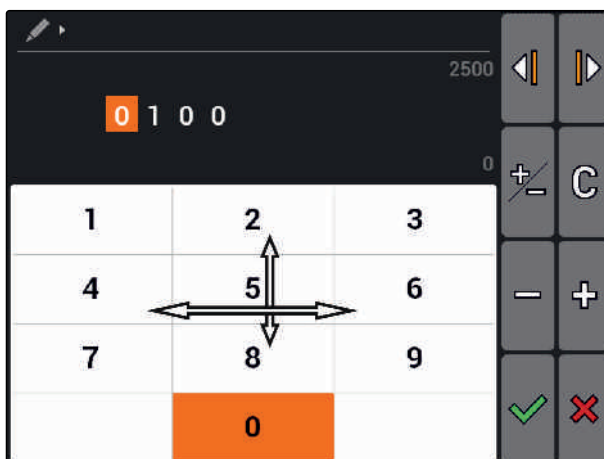
Använda styrkors

CMS-T-002407-B.1

och : Förflytta markeringen uppåt eller nedåt

och : Förflytta markeringen åt vänster eller höger

: Ta över siffra



CMS-I-002304





4.4


Textinmatning




CMS-T-005121-A.1

När du behöver mata in text öppnas en meny med en teckenuppsättning och ytterligare skärmbknappar.


Översikt över textmenyn

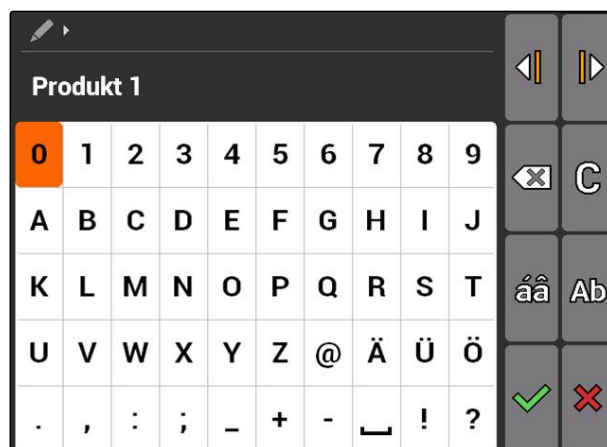
 och : Förflytta inmatningsmarkeringen åt vänster eller höger

: Radera tecknet före inmatningsmarkeringen


,  eller : Växla mellan stora och små bokstäver


: Visa bokstäver med accenter

: Tömma inmatningsfältet



1. Med styrkorset väljer du önskat tecken i teckenfältet.

2. Med  lägger du till valt tecken till inmatningsfältet.

3. Bekräfta inmatningen med 

eller

avbryt inmatningen med .



4.5

Ange siffervärden

CMS-T-005126-A.1

När du behöver mata in siffror öppnas en meny med en sifferuppsättning och ytterligare skärmmknappar.


Översikt över siffermenyn

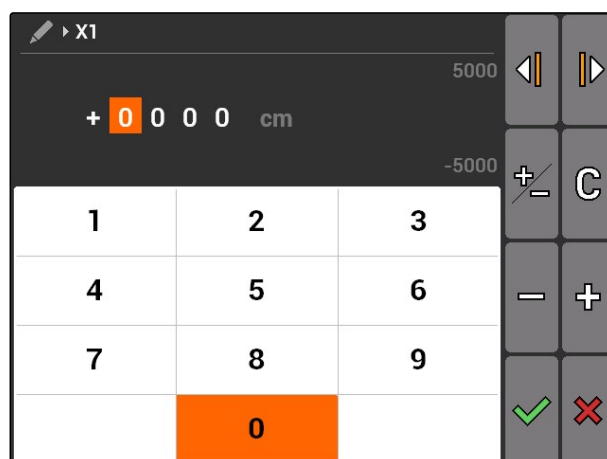
 och : Förflytta inmatningsmarkeringarna åt vänster eller höger


: Byta tecken

: Höja markerad siffra med 1

: Sänka markerad siffra med 1

: Tömma inmatningsfältet




1. Med styrkorset väljer du önskad siffra i sifferfältet.
2. Med  lägger du till vald siffra till inmatningsfältet.




ANVISNING

Maxvärdet och minimivärdet visas till höger om inmatningsfältet.

3. Bekräfta inmatningen med 

eller


avbryt inmatningen med .

4.6

Använda shift-knappen

CMS-T-005601-A.1

Shift-knappen används för maskinstyrningens arbetsmeny. Om shift-knappen är aktiv visas detta på displayen.

- Tryck in  på baksidan av AMATRON 3.
- ➔ Ytterligare funktionsfält visas, vilket gör att funktionsknapparnas aktuella funktioner förändras.

Efter tillkoppling

5

CMS-T-00004671-A.1

5.1

Välja BUS-läge

CMS-T-003915-A.1

När AMATRON 3 har startats kan du välja mellan två BUS-lägen. Valet av BUS-läge beror på vilken enhet som är ansluten.

BUS-lägen:

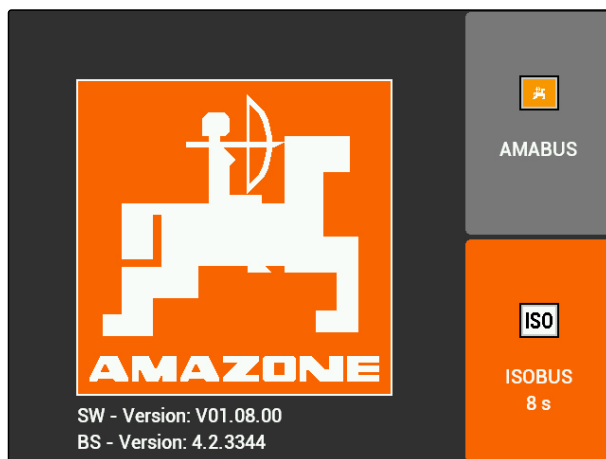
- AMABUS
- ISOBUS



ANVISNING

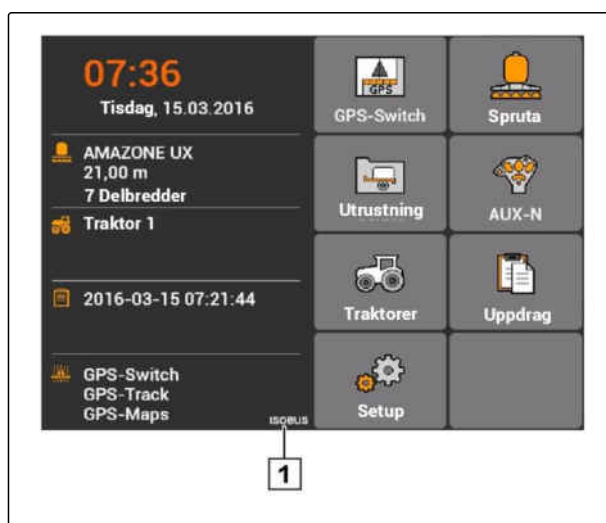
Efter 10 sekunder startar AMATRON 3 automatiskt i senast valt BUS-läge. Om AMATRON 3 ska startas direkt i senast valt BUS-läge, måste motsvarande läge aktiveras under Setup, se sidan 30.

1. Välj läge med  eller .
2. Bekräfta med .



CMS-I-002103

- ➔ Inställt BUS-läge visas i huvudmenyn **1**.



CMS-I-002124

5.2

Kontrollera AUX-N-knappfunktioner

CMS-T-003920-A.1

Varje gång AMATRON 3 startas på nytt måste av säkerhetsskäl knappfunktionerna på externa inmatningsenheter kontrolleras och bekräftas. AMATRON 3 identifierar externa inmatningsenheter enbart i ISOBUS-läge.

En lista med alla tillgängliga funktioner öppnas. Listan innehåller funktionerna hos AMATRON 3 och funktionerna hos anslutna enheter.

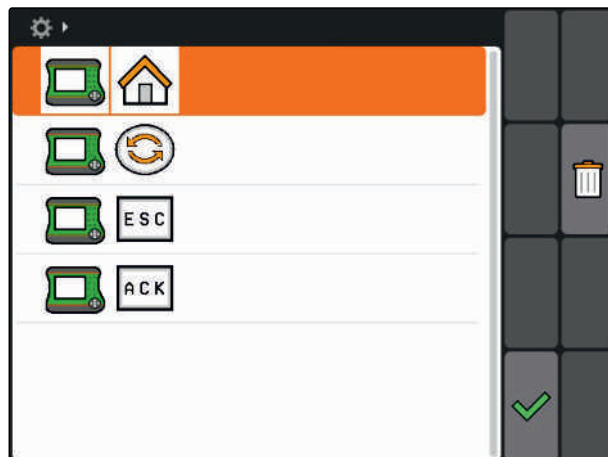
1. Bläddra i listan över knappfunktionerna med



2. Om AUX-N-knappfunktionerna behöver ändras, se sidan 17

eller

om AUX-N-knappfunktionerna är korrekta,
Bekräfta AUX-N-knappfunktionerna.



CMS-I-001449

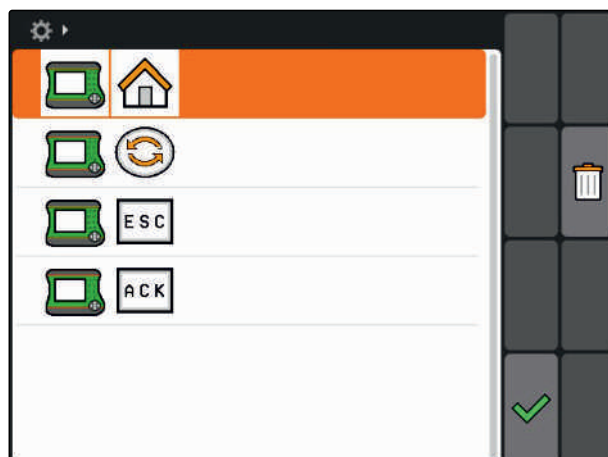
5.3

Ändra AUX-N-knappfunktioner

CMS-T-003925-A.1

1. Välj önskad funktion i listan med

→ En lista över inmatningsknapparna öppnas.



CMS-I-001449

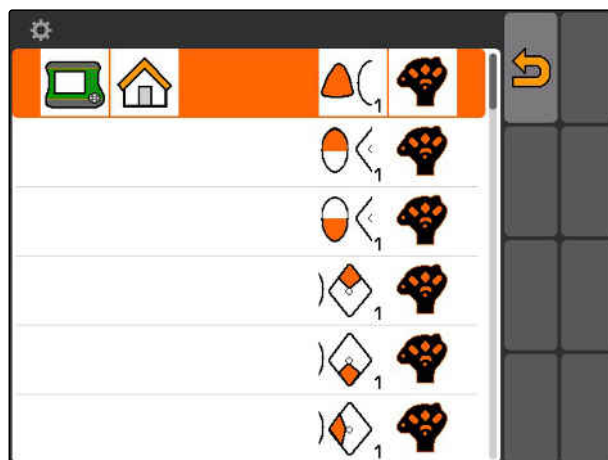
2. Välj önskad inmatningsknapp med

→ Inmatningsknappen har tilldelats den valda funktionen.

3. Ställa in ytterligare funktioner

eller

Bekräfta inställningarna med



CMS-I-001452



ANVISNING

Knappfunktionerna kan när som helst ändras under Setup, se sidan 31.

Överblick över huvudmenyn

6

CMS-T-003525-A.1

- 1 Tid och datum
- 2 Vald enhet
- 3 Vald traktor
- 4 Startat uppdrag
- 5 Aktiverade GPS-applikationer med återstående löptid i timmar



Öppna GPS-Switch. Använda GPS-Switch, se sidan 74



Öppna enhetskontrollen. Symbolen varierar beroende på vilken enhet som är ansluten.



Öppna enhetshantering. Konfigurera enheter, se sidan 42



Öppna översikten över AUX-N-knappfunktioner. För att använda översikten över AUX-N-knappfunktionerna, se sidan 129



Öppna traktorhanteringen. För att konfigurera traktorer, se sidan 47



Öppna uppdragshanteringen. För att hantera uppdrag, se sidan



Öppna Setup-menyn. För att konfigurera Setup-menyn, se sidan



Konfigurera AMATRON 3

7

CMS-T-00000267-B.1

7.1

Utföra grundinställningar

CMS-T-00004672-A.1

7.1.1 Aktivera eller avaktivera uppdragshantering

CMS-T-004829-A.1

Med uppdragshanteringen kan uppdrag bearbetas i ISO-XML-format. Uppdragshanteringen kan aktiveras eller avaktiveras. Som standard är uppdragshanteringen avaktiverad. När uppdragshanteringen är aktiverad kan GPS-Switch enbart användas med ett startat uppdrag i ISO-XML-format.

1. Välj "Setup" > "Inställningar" > "Grundinställningar".
2. Aktivera eller avaktivera uppdragshantering
3. Starta om AMATRON 3.



CMS-I-001209

7.1.2 Aktivera eller avaktivera tändning

CMS-T-004834-A.1

Med den här inställningen anger du om AMATRON 3 ska kopplas till fordonets tändning.



FÖRUTSÄTTNINGAR

- ✓ AMATRON 3 är i ISOBUS-läge, se sidan 15

1. Välj "Setup" > "Inställningar" > "Grundinställningar".

Möjliga inställningar:



: När fordonets tändning kopplas till eller från, kopplas även AMATRON 3 till eller från.



: AMATRON 3 måste kopplas till och från manuellt.



CMS-I-002050

2. Aktivera eller avaktivera tändningen.

7.1.3 Ställa in ljudstyrka

CMS-T-005131-A.1

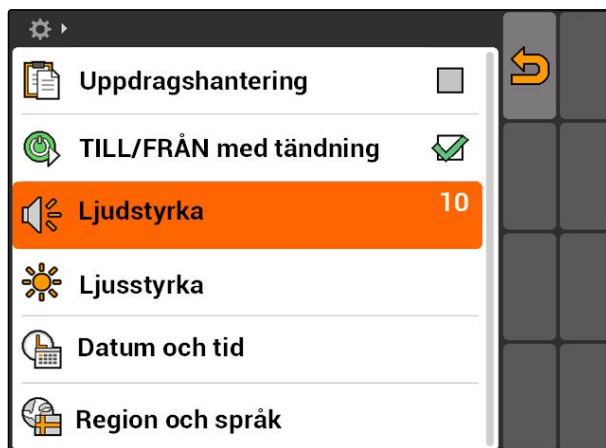
I den här menyn kan du ställa in signaltonernas ljudstyrka.

1. Välj "Setup" > "Inställningar" > "Grundinställningar" > "Ljudstyrka".
2. Ange ett värde mellan 1 och 20.
3. Bekräfta inmatningen.



ANVISNING

AMATRON 3 kan inte ställas in på ljudlöst läge.



CMS-I-001519

7.1.4 Ställa in ljusstyrka

- Välj "Setup" > "Inställningar" > "Grundinställningar" > "Ljusstyrka".

CMS-T-001958-A.1



CMS-I-001695

Möjliga inställningar:



: Procentvärde för displayens ljusstyrka på dagen



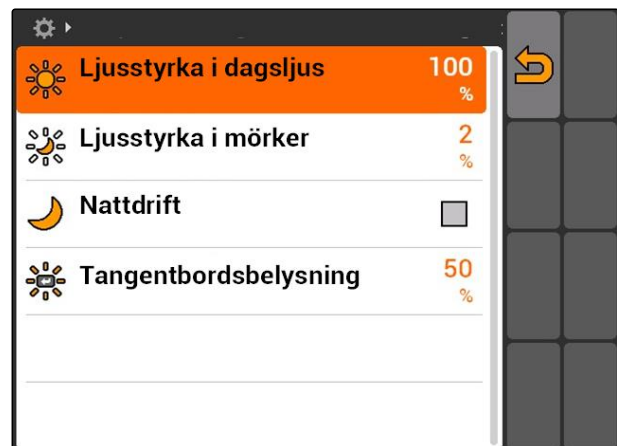
: Procentvärde för displayens ljusstyrka på natten



: Ställa in displayens ljusstyrka på värdet under "Ljusstyrka i mörker".



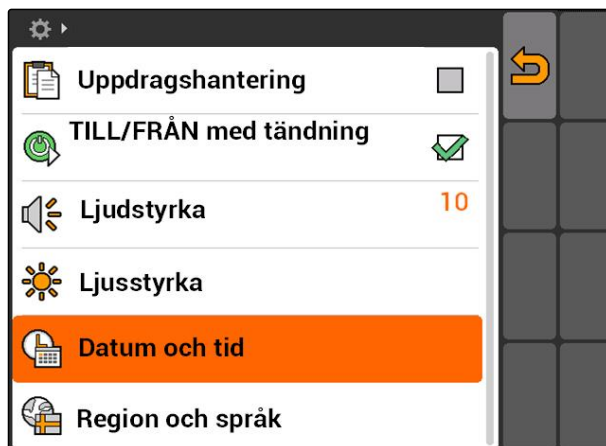
: Procentvärde för ljusstyrkan av knappbelysningen på AMATRON 3



CMS-I-001166

7.1.5 Ställa in datum och tid

- Välj "Setup" > "Inställningar" > "Grundinställningar" > "Datum och tid".



CMS-I-001700

Möjliga inställningar:



: Dag, månad och år för aktuellt datum



: Timmar och minuter för aktuell tid



: Värde mellan -13 och +12 för motsvarande tidszon



: 24-timmarsformat eller 12-timmarsformat



: Olika datumformat: "DD" för dagen, "MM" för månaden, "AAAA" för året



CMS-I-001200

7.1.6 Ställa in region och språk

- Välj "Setup" > "Inställningar" > "Grundinställningar" > "Region och språk".

CMS-T-001974-A.1



CMS-I-002381

Möjliga inställningar:



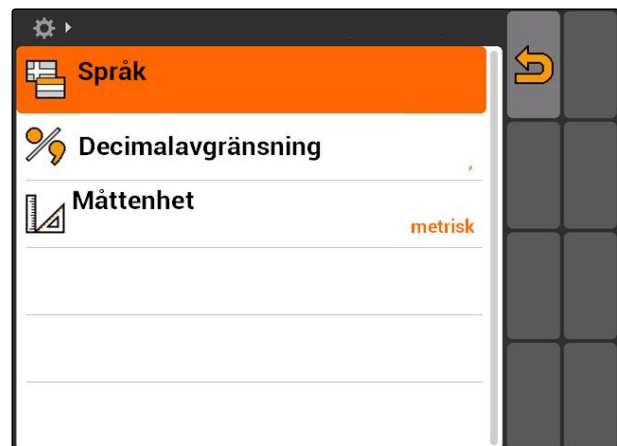
: Användargränssnittets språk



: Punkt eller komma som skiljetecken för decimaltal (0.1 eller 0,1)



: Enhetssystem för måttenheter



CMS-I-001204

7.2

Konfigurera ISOBUS

CMS-T-001933-A.1



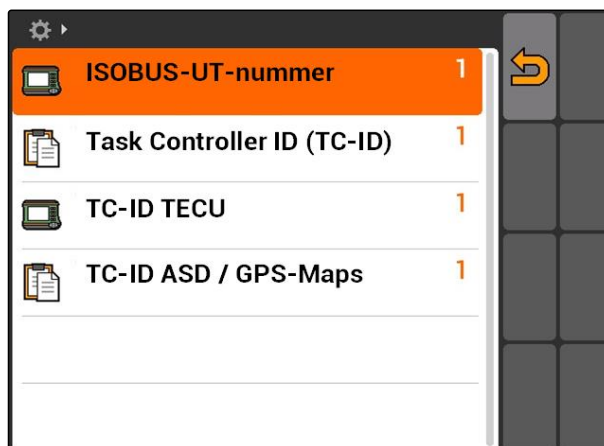
FÖRUTSÄTTNINGAR

- ✓ ISOBUS kan enbart konfigureras i ISOBUS-läge, se sidan 15

1. Välj "Setup" > "Inställningar" > "ISOBUS".

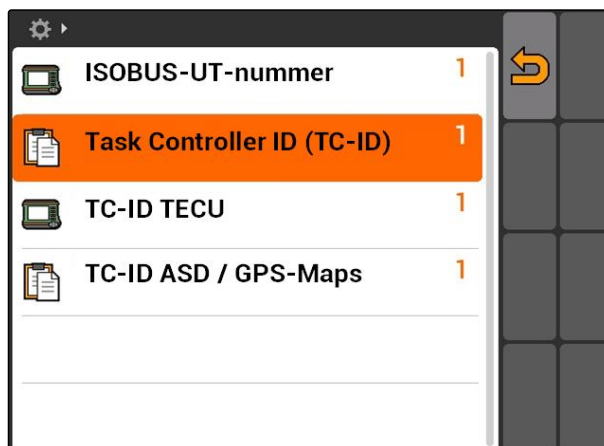
AMATRON 3 har ett unikt identifikationsnummer, ISOBUS-UT-nummer, för universalterminalen. Om enhetskontrollen ska visas på AMATRON 3, måste ISOBUS-UT-numret stämma överens med enhetens ISOBUS-UT-nummer. Om AMATRON 3 är den enda anslutna terminalen, tar enheten automatiskt över ISOBUS-UT-numret för AMATRON 3.

2. Ange identifikationsnumret för universalterminalen av AMATRON 3 under "ISOBUS-UT-nummer".



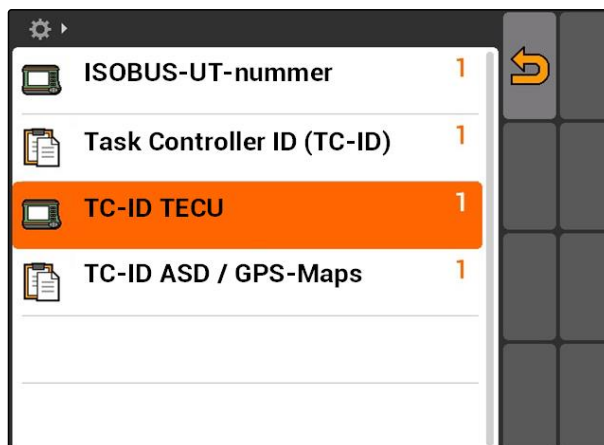
För uppdragsdokumentationen har AMATRON 3 ett unikt identifikationsnummer, Task Controller ID. Om uppdragsdokumentationen ska sparas på AMATRON 3, måste Task Controller ID stämma överens med enhetens Task Controller ID. Om AMATRON 3 är den enda anslutna terminalen, tar enheten automatiskt över Task Controller ID för AMATRON 3.

3. Ange identifikationsnumret för Task Controller av AMATRON 3 under "Task Controller ID".



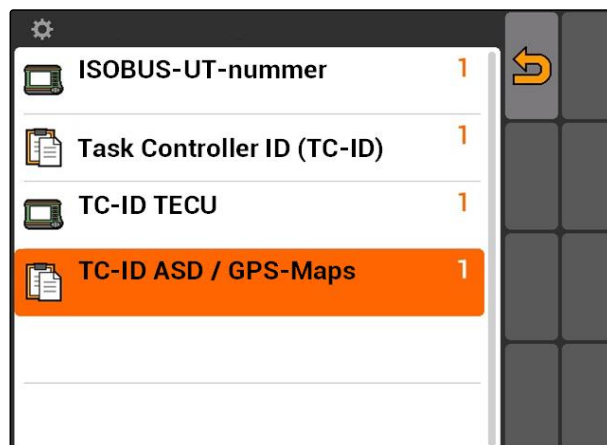
Om den anslutna traktorn inte skickar några geometridata eller sensordata, eller om traktorns data inte ska användas, kan AMATRON 3 simulera en traktor. För den simulerade traktorn har AMATRON 3 ett unikt identifikationsnummer, TC-ID TECU. För att simulerad TECU ska kunna användas, måste TECU-ID stämma överens med Task Controller ID.

4. Ange identifikationsnumret för simulerad traktor-ECU under "TC-ID TECU".



Om en enhet är ansluten till ASD-gränssnittet, fastställs via TC-ID ASD/GPS-Maps vart inkommande data ska skickas. För att kunna använda ASD-gränssnittet och GPS-Maps, måste TC-ID ASD/GPS-Maps stämma överens med Task Controller ID.

5. Ange identifikationsnumret för ASD-gränssnittet och GPS-Maps under "TC-ID ASD/GPS-Maps".



7.3

Konfigurera GPS

CMS-T-00000268-A.1

7.3.1 Konfigurera A100/A101-mottagare

CMS-T-005811-B.1

Denna GPS-mottagare ger en möjlighet att ställa in båda korrigeringssatelliterna manuellt. Korrigeringssatelliterna skickar korrigeringsdata till mottagaren. Korrigeringsdata ökar noggrannheten.

1. Välj "GPS-drivrutin" > "A100/101".
 2. Välj "Auto" under "Satellit 1" och "Satellit 2".
- ➔ Med inställningen "Auto" söker GPS-mottagaren automatiskt efter de rätta satelliterna.



7.3.2 Konfigurera AG-STAR-mottagaren

CMS-T-005816-B.1

Denna GPS-mottagare kan användas med olika konfigurationer. Konfigurationerna skiljer sig åt när det gäller satellitsystemet och korrigeringssatelliterna. Det går att ställa in GPS-mottagaren beroende på region och tillgången till korrigeringstjänster.



ANVISNING

Med korrigeringssignalen SBAS tillhandahålls en signal med hög noggrannhet så länge SBAS-korrigeringssignalen tas emot.

Till SBAS hör korrigeringstjänsterna EGNOS, WAAS och MSAS. För ytterligare information om detta, se instruktionsboken för satellitmottagaren.

Utan korrigeringssignalen korrigeras den mottagna signalen endast av en programvara. Det kan gå 5 minuter innan det finns en korrigerad signal.

Om det inte finns någon korrigerad signal visas den behandlade ytan gul i GPS-Switch. När det finns en korrigerad signal visas den behandlade ytan grön.

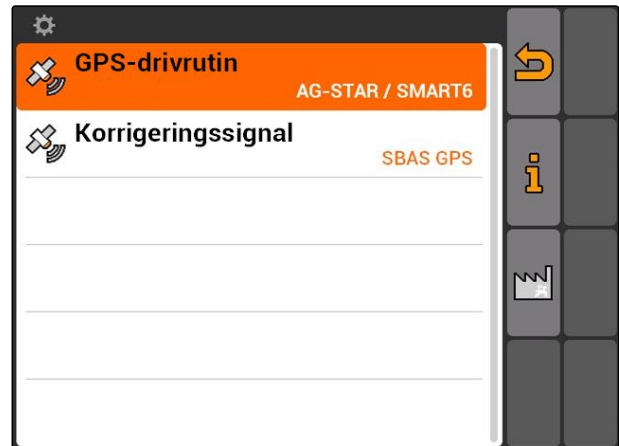
Möjliga inställningar för AG-STAR med korrigeringssignalen SBAS:

- SBAS GPS
 - Lämplig för Nordamerika, Europa och Ryssland
 - 12 GPS-satelliter
 - 2 SBAS-satelliter
- SBAS GPS / GLONASS
 - Lämplig för Nordamerika, Europa och Ryssland
 - 8 GPS-satelliter
 - 4 GLONASS-satelliter
 - 2 SBAS-satelliter

Möjliga inställningar för AG-STAR utan korrigeringssignalen SBAS:

- GPS / GLONASS 1
 - Lämplig över hela världen om det inte finns någon SBAS-signal.
 - 10 GPS-satelliter
 - 4 GLONASS-satelliter
- GPS / GLONASS 2
 - Lämplig över hela världen om det inte finns någon SBAS-signal.
 - 8 GPS-satelliter
 - 6 GLONASS-satelliter

1. Välj "GPS-drivrutin" > "AG-STAR/SMART6".
2. Välj önskad korrigeringssignal under "Korrigeringssignal".



7.3.3 Konfigurera SMART6-mottagare

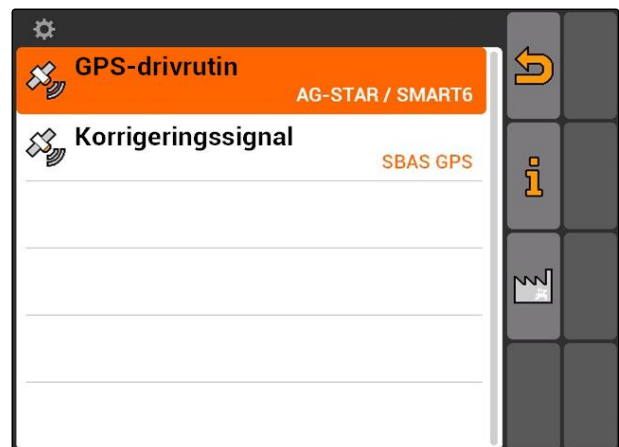
CMS-T-00000274-A.1

SMART6 kan ta emot korrigeringssignalen TerraStar och ger tack vare detta en högre noggrannhet.

Möjliga inställningar för SMART6:

- SBAS
- TerraStar

1. Välj "GPS-drivrutin" > "AG-STAR/SMART6".
2. Välj önskad korrigeringssignal under "Korrigeringssignal".



7.3.4 Konfigurera övriga GPS-mottagare

CMS-T-005821-B.1

1. Välj "GPS-drivrutin" > "Övriga".
2. Ange GPS-mottagarens överföringshastighet under "Baudrate".



ANVISNING

Informaton om överföringshastigheten finns i GPS-mottagarens instruktionsbok.

Ansluten mottagare måste skicka följande meddelande till terminalen:

- GGA
- GSA
- VTG



7.4

Konfigurera ASD-gränssnitt

CMS-T-006321-A.1

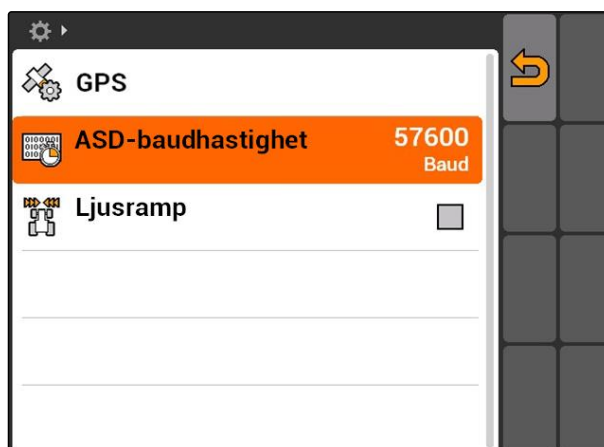
Via ASD-gränssnittet kan börvärden för spridningsmängden överföras av en sensor. För att kunna använda dessa börvärden måste börvärdena läggas till i ett uppdrag, se sidan 55.

För att konfigurera ASD-gränssnittet måste överföringshastighet väljas för den anslutna enhetens dataöverföringshastighet. Korrekt överföringshastighet framgår av enhetens instruktionsbok.

- Välj "Setup" > "Inställningar" > "Gränssnitt" > "ASD-baudhastighet".

Möjliga inställningar:

- 57600 baud
- 19200 baud

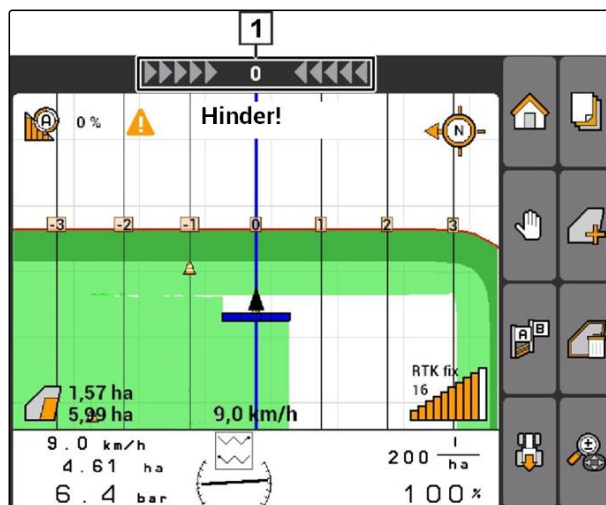


7.5

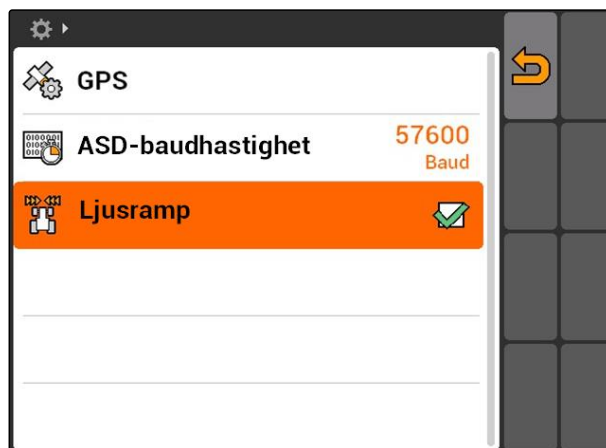
Ställa in ljusramp

CMS-T-004993-A.1

Ljusrampen **1** visar traktorns avvikelse från styrspåret och möjliggör på så sätt exakt körning i styrspåren.




1. Välj "Setup" > "Inställningar" > "Gränssnitt" > "Ljusramp".
2. Aktivera eller avaktivera ljusramp
3. Starta om AMATRON 3.



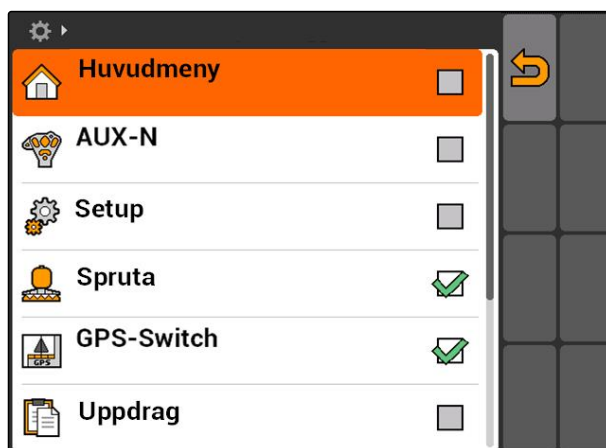
7.6

Konfigurera Toggle-Button

CMS-T-001943-A.1

Med  kan du växla mellan valda menyer och applikationer.

1. Välj "Setup" > "Inställningar" > "Toggle-Button".
2. Välj vilka menyer som ska nås med Toggle-Button.



7.7

Ange startläge

CMS-T-001948-A.1

AMATRON 3 kan startas i tre olika lägen.

- Välj "Setup" > "Inställningar" > "Startläge".

Möjliga inställningar:



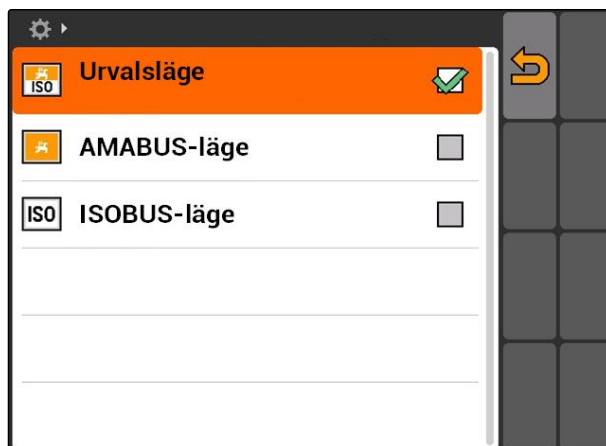
: BUS-läget kan väljas när AMATRON 3 startas.



: AMATRON 3 startar alltid i AMABUS-läge



: AMATRON 3 startar alltid i ISOBUS-läge



7.8

Konfigurera parallell drift

CMS-T-001953-A.1

Flera terminaler kan användas samtidigt. För att kunna använda flera terminaler samtidigt måste ISOBUS konfigureras i ISOBUS-inställningarna och även i maskinmanövreringen (UT), se sidan 24. I den här menyn anger du vilka funktioner AMATRON 3 ska ta över. Om till exempel två AMATRON 3-terminaler används, kan enhetskontrollen återges på den ena

AMATRON 3, medan GPS-funktionen återges på den andra AMATRON 3.

- Välj "Setup" > "Inställningar" > "Paralleldrift".

Möjliga inställningar:



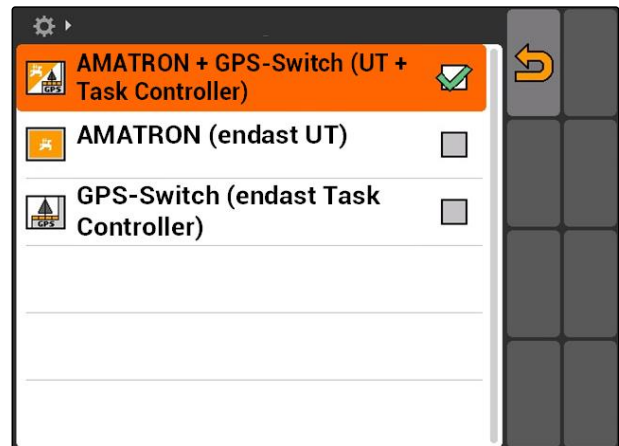
: Med AMATRON 3 har du åtkomst till enhetskontrollen och GPS-funktionerna står till förfogande.



: Med AMATRON 3 har du endast åtkomst till enhetskontrollen. Tasc Controller loggas ut från BUS.



: På AMATRON 3 står endast GPS-funktionerna till förfogande. UT loggas ut från BUS.



7.9

Använda AUX-N-inmatningsenhet

CMS-T-00004673-A.1

7.9.1 Ange AUX-N-knappfunktioner

CMS-T-001913-B.1

Med AUX-N-tilldelningen kan vissa funktioner på AMATRON 3 och enheten tilldelas knapparna på en extern inmatningsenhet. Funktionerna på AMATRON 3 kan däremot endast tilldelas en extern inmatningsenhet om AMATRON 3 har ISOBUS-UT-nummer 1, se sidan 24. En sådan extern inmatningsenhet är till exempel AmaPilot*. Om en knapp på AmaPilot* tilldelas en av enhetens funktioner, kan funktionen utlösas med tilldelad knapp.



FÖRUTSÄTTNINGAR

- ✓ AMATRON 3 är i ISOBUS-läge, se sidan 15

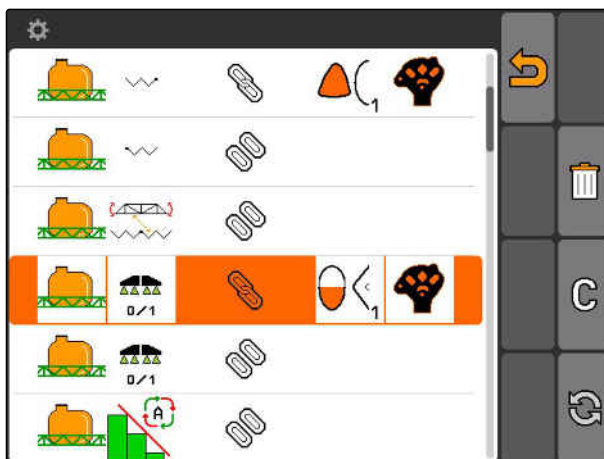
- Välj "Setup" > "AUX-N-knappfunktioner".

- ➔ En lista över tillgängliga funktioner visas.

Möjliga inställningar:

Ange AUX-N-knappfunktioner genom funktionslistan, se sidan 32

Ange AUX-N-knappfunktioner genom inmatningslistan, se sidan 33



7.9.1.1 Ange AUX-N-knappfunktioner genom funktionslistan

CMS-T-002245-A.1

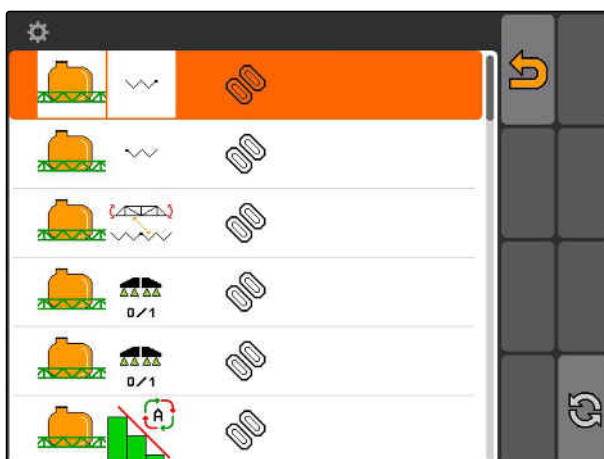
Vid AUX-N-tilldelning genom funktionslistan listas alla tillgängliga funktioner på vänster sida. Knapparna på en extern inmatningsenhet kan beläggas med de här funktionerna.

1. Om funktionerna inte finns med i listan på vänster sida,

Välj .

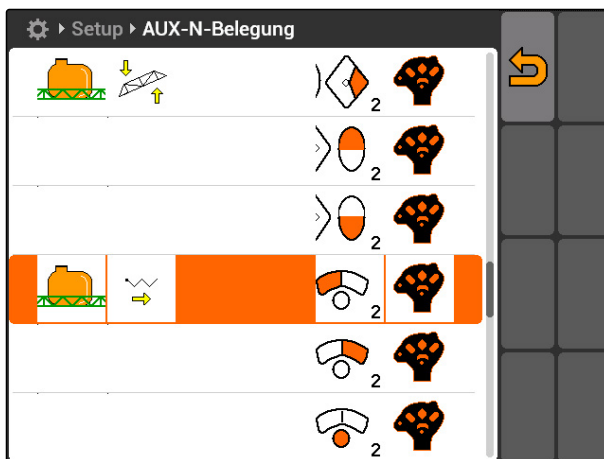
2. Välj funktion i listan.

➔ Listan med tillgängliga knappar öppnas.



3. Välj knapp i listan.

➔ Vald knapp tilldelas den här funktionen.



7.9.1.2 Ange AUX-N-knappfunktioner genom inmatningslistan

CMS-T-002235-A.1

Vid AUX-N-tilldelning genom inmatningslistan listas alla tillgängliga knappar på vänster sida. De här knapparna kan tilldelas funktioner.

1. Om knapparna inte finns med i listan på vänster sida,

välj .

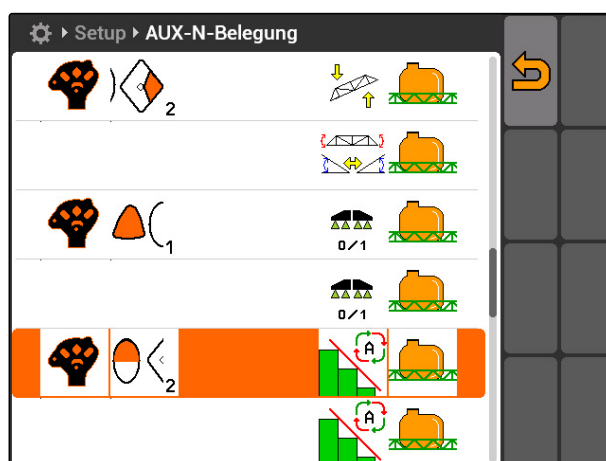
2. Välj knappar i listan.

➔ Listan med tillgängliga funktioner öppnas.



3. Välj funktion i listan.

➔ Knappen tilldelas vald funktion.



7.9.1.3 Radera valda AUX-N-knappfunktioner

CMS-T-005136-A.1

1. Välj önskad tilldelning i listan.

2. välj .




3. Bekräfta med "ja".

➔ Tilldelningen raderas.



7.9.1.4 Radera alla AUX-N-knappfunktioner

CMS-T-002240-A.1

1. Välj .



2. Bekräfta med "ja".

➔ Tilldelningen raderas.



7.9.2 Ange AUX-N-knappfunktioner genom funktionslistan

CMS-T-002245-A.1

Vid AUX-N-tilldelning genom funktionslistan listas alla tillgängliga funktioner på vänster sida. Knapparna på en extern inmatningsenhet kan beläggas med de här funktionerna.

1. Om funktionerna inte finns med i listan på vänster sida,

välj .

2. Välj funktion i listan.

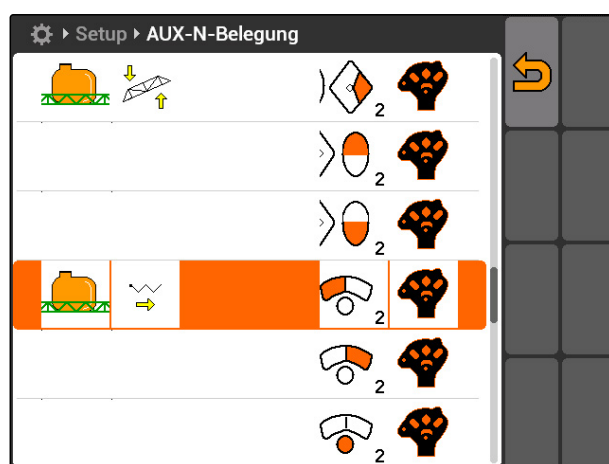
➔ Listan med tillgängliga knappar öppnas.



CMS-I-001178

3. Välj knapp i listan.

➔ Vald knapp tilldelas den här funktionen.



CMS-I-001171

7.9.3 Ange AUX-N-knappfunktioner genom inmatningslistan

CMS-T-002235-A.1

Vid AUX-N-tilldelning genom inmatningslistan listas alla tillgängliga knappar på vänster sida. De här knapparna kan tilldelas funktioner.

1. Om knapparna inte finns med i listan på vänster sida,

välj .

2. Välj knappar i listan.

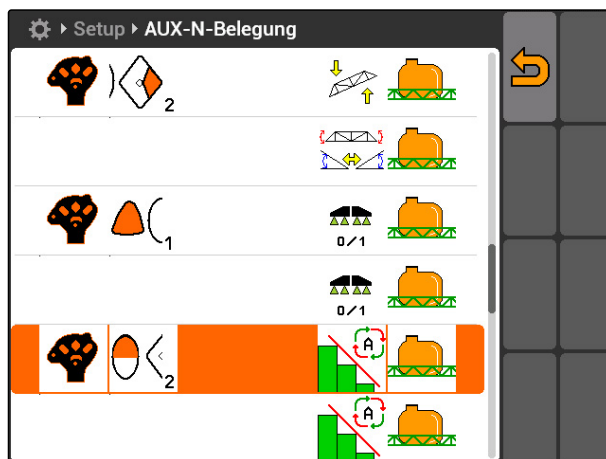
➔ Listan med tillgängliga funktioner öppnas.



CMS-I-001174

3. Välj funktion i listan.

➔ Knappen tilldelas vald funktion.




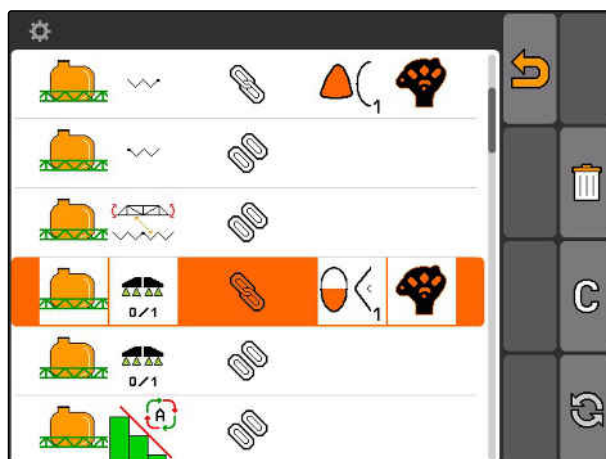
CMS-I-001180

7.9.4 Radera valda AUX-N-knappfunktioner

CMS-T-005136-A.1

1. Välj önskad tilldelning i listan.

2. välj .



CMS-I-001774

3. Bekräfta med "ja".


➔ Tilldelningen raderas.



CMS-I-001523

7.9.5 Radera alla AUX-N-knappfunktioner

CMS-T-002240-A.1

1. välj .



CMS-I-001774

2. Bekräfta med "ja".

➔ Tilldelningen raderas.



CMS-I-001527

7.10

Använda licenshantering

CMS-T-001918-A.1

På AMATRON 3 kan tre applikationer utföras:

- GPS-Switch
- GPS-Track
- GPS-Maps



ANVISNING

De tre applikationerna är upplåsta för en användningstid på 50 timmar. För att kunna använda applikationerna obegränsat måste licensnycklar köpas från AMAZONE.

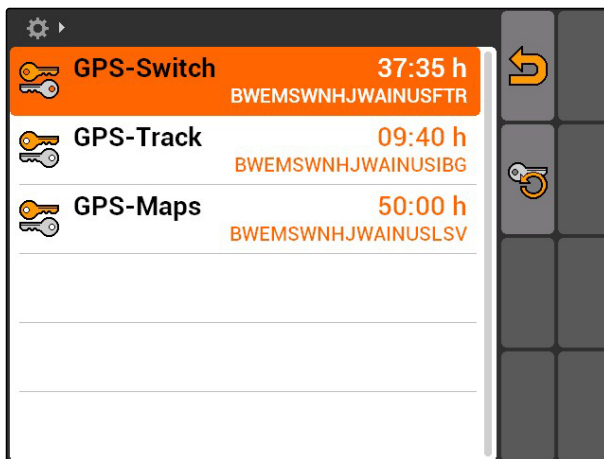
Med hjälp av licenshanteringen kan de tre applikationerna låsas upp på AMATRON 3 för att kunna användas permanent.

Följande tabell innehåller en översikt över vilka funktioner som frigges med licenserna.

Funktioner	GPS-Switch	GPS-Track	GPS-Maps	Ingen licens
Ställa in referenspunkter och kalibrera GPS	X	X	X	X
Körriktningsidentifiering	X	X	X	X
Zooma och förskjuta kartan	X	X	X	X
Konfigurera vändteg	X	X		
Skapa fältgränser	X	X		
Skapa hinder	X	X		
Ange bearbetning av fält manuellt	X	X		
Manuell och automatisk delbreddsomkoppling	X			
Automatisk rampsänkning	X			
Skapa spårlinjer				
Skapa spårlinjer på vändtegen		X		
Visa kartraster		X		
Använd applikationskartor			X	

1. Välj "Setup" > "Inställningar" > "Licenshantering".

2. Välj önskade applikationer.




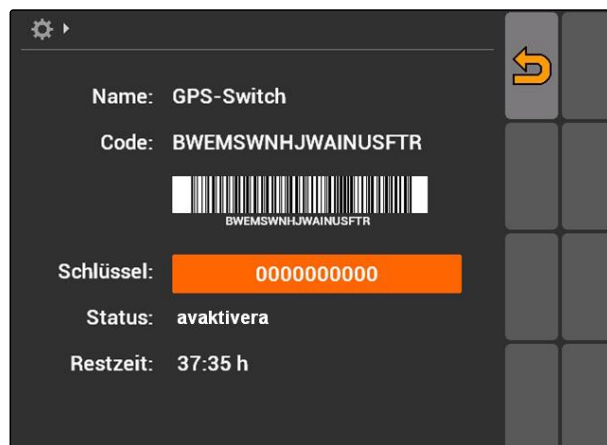
3. tryck på .

4. Ange licensnyckeln och bekräfta.

➔ Applikationen är upplåst.

ANVISNING

Om licensnycklarna raderats av misstag, tryck på  för att återställa dem.



7.11

Använda diagnos

CMS-T-00004674-A.1

7.11.1 Använda USB-administration

CMS-T-00004700-A.1

Formatera USB-minne

CMS-T-002061-A.1

1. Om samtliga data på USB-minnet ska raderas:

välj .


2. Bekräfta med "Ja".

➔ USB-minnet formateras.

Radera fil eller mapp på USB-minne

CMS-T-002066-A.1

1. Välj önskad fil eller mapp i listan.

2. välj .

3. Bekräfta med "Ja".

➔ Filen eller mappen raderas.

Spara data på USB-minne


CMS-T-002071-A.1

Med den här funktionen sparas alla registrerade uppdragsdata på USB-minnet.



FÖRUTSÄTTNINGAR

- ✓ Uppdragshantering aktiverad; se sidan 19

► välj .

➔ Uppdragsdata sparas på USB-minnet.

7.11.2 Använda pooladministration

CMS-T-001990-A.1

"Pool" kallas en fil som beskriver återgivningen av enhetens programvara på terminalen. När en enhet anslutits för första gången eller efter en uppdatering läses enhetens pool in automatiskt och sparas på terminalen. En pool kan läsas in på nytt om den först raderas i pooladministrationen och terminalen samt maskinen startas om.

1. Välj "Setup" > "Inställningar" > "Diagnos" > "Pooladministration".

➔ En lista med "pooler" öppnas.

2. Välj pool.

3. välj .

4. Bekräfta att du vill radera.

5. Starta om AMATRON 3.



CMS-I-001722

7.11.3 Använda CAN-diagnos

CMS-T-001995-A.1

CAN-diagnosen är endast avsedd för servicemedarbetare för underhåll.

FÖRUTSÄTTNINGAR

- ✓ USB-minne är isatt.

1. Välj "Setup" > "Inställningar" > "Diagnos" > "CAN-diagnos".
2. Ställ in om CAN-Trace ska startas manuellt eller efter omstart av AMATRON 3 under "Aktivering av CAN-Trace".
3. Ställ in registreringstiden i minuter under "Körtid".
4. Om "manuell" ställts in under "Aktivering av CAN-Trace",

starta CAN-Trace med 

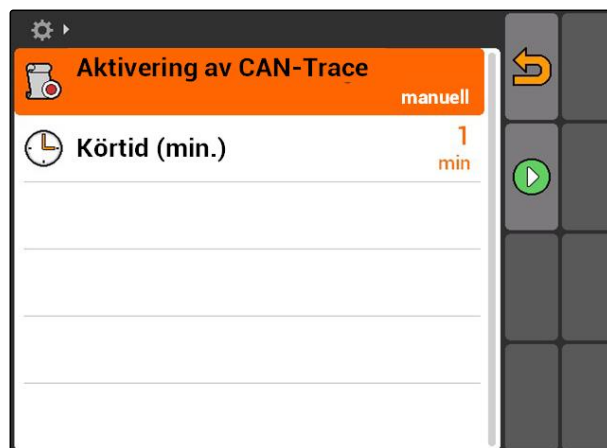
eller

Om "efter omstart av terminal" har ställts in under "Aktivering av CAN-Trace", starta om AMATRON 3.

➔ CAN-Trace har startats.

5. För att stoppa CAN-Trace,

välj .



CMS-I-001477

7.11.4 Utföra reset

CMS-T-002000-A.1

I den här menyn kan GPS-Switch-inställningar och AMATRON 3-inställningarna återställas.

1. Välj "Setup" > "Inställningar" > "Diagnos" > "Reset".
2. För att återställa GPS-Switch-inställningar, välj "Återställ GPS-Switch/Track".
3. För att återställa AMATRON 3-inställningar och radera data, välj "Fabriksinställningar".
4. Bekräfta återställningen.



CMS-I-002209

Konfigurera enheter



CMS-T-00004675-A.1

8.1

Hantera enhet

CMS-T-001892-B.1

För att kunna använda GPS-Switch-funktioner måste följande enheter konfigureras:

- AMABUS-enheter
- Enheter som inte kan kommunicera med terminalen

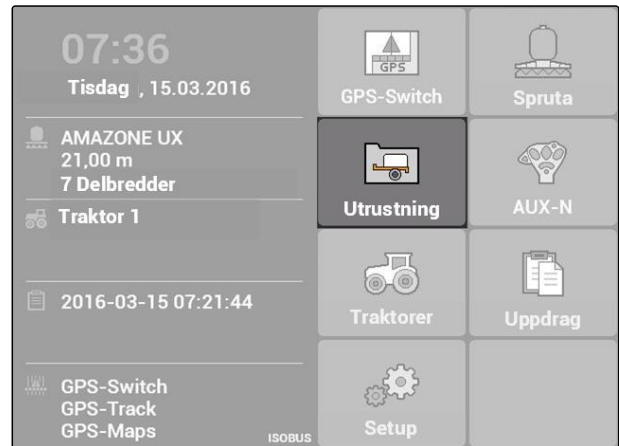
Med hjälp av angivna maskindata kan AMATRON 3 styra ansluten enhet.

Följande maskindata måste anges:

- Maskinamn
- Maskintyp
- Geometridata
- Delbreddsdata

ISOBUS-enheter loggar in sig automatiskt och måste inte konfigureras.

► Välj Huvudmeny > "Utrustning".



CMS-I-002180

Översikt över menyn Utrustning

- 1 Befintlig utrustning
- 2 Information om vald utrustning



: Öppna huvudmenyn



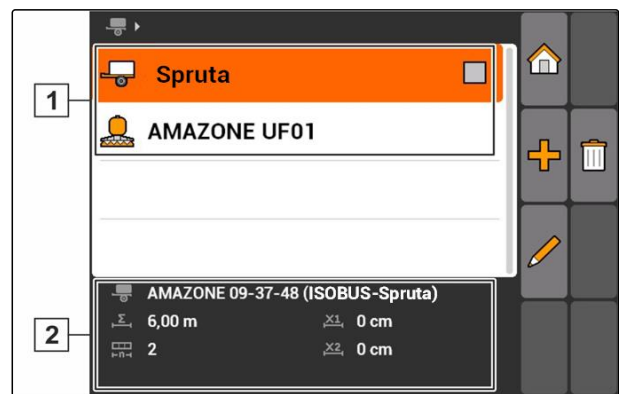
: Lägga till utrustning



: Radera vald utrustning



: Öppna maskindata för vald utrustning, se sidan 43



CMS-I-002213

8.2

Redigera maskindata

CMS-T-002023-B.1

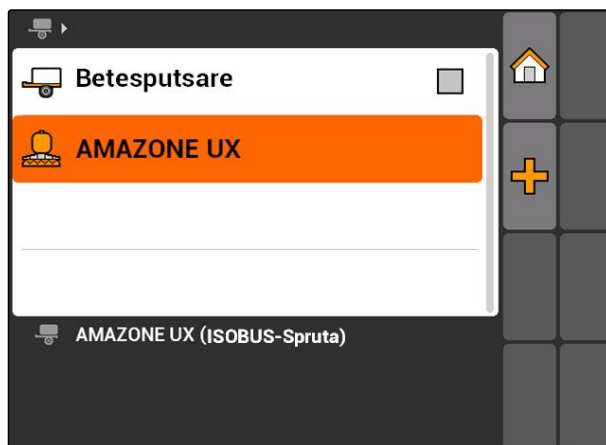


ANVISNING

Maskindata för ISOBUS-enheter måste redigeras genom enhetskontrollen under Setup för UT.

1. Välj "Huvudmeny" > "Utrustning".
2. Lägg till ny utrustning
eller
redigera vald utrustning.

➔ Menyn "Maskindata" öppnas.



CMS-I-001685

3. Ange ett namn för utrustningen under "Namn".
4. Om en AMABUS-enhet är ansluten, välj ansluten enhet under "Maskintyp".



ANVISNING

Maskintypen kan endast väljas när AMATRON 3 startats i AMABUS-läge, se sidan 15.

5. Ange antalet delbredder för maskinen under "Antal delbredder".
6. För att tilldela alla delbredder samma bredd, ange ett gemensamt värde för alla delbredder under "Standarddelbredd".
7. Om vissa delbredder ska tilldelas en bredd, ange ett värde för respektive delbredd under "Delbredd nr".



CMS-I-002221



ANVISNING

Delbredderna är numrerade från vänster till höger sett i körriktningen.

8.3

Redigera maskingeometridata

CMS-T-001963-A.1

För att GPS-Switchen ska fungera korrekt krävs maskingeometridata. Delbreddskoppling, spårstyrning och variabel mängdstyrning är beroende av korrekta geometridata.

1. Välj "Maskindata" > "Geometridata".

CMS-I-002225

2. Ange avståndet mellan kopplingspunkten och applikationspunkten under "X1".

**ANVISNING****Applikationspunkter:**

- Växtskyddssprutor: sprutmunstycken
- Gödselspridare: avstånd till spridartallrikarnas mittpunkt
- Såmaskiner: bakre såbillar

CMS-I-001236

3. Ange avståndet mellan kopplingspunkten och axeln under "X2".

**ANVISNING**

- Värdet "X2" används endast för dragna maskiner. När maskinmodellen "*bogserad*" har valts i GPS-Switch-inställningarna, kan värdet "X2" anges, se sidan 79.
- Om geometrivärdena ändras för en spridare, måste vändtegsavståndet i GPS-Switch-inställningarna ändras med samma värde, se sidan 83.

8.4**Välja utrustning**

CMS-T-004824-A.1

Om en av följande enheter är ansluten måste den anslutna enheten väljas för att kunna använda GPS-Switch:

- AMABUS-enhet
- Enheter som inte kan kommunicera med terminalen

ISOBUS-enheter loggar in sig automatiskt på BUS och måste alltså inte väljas.

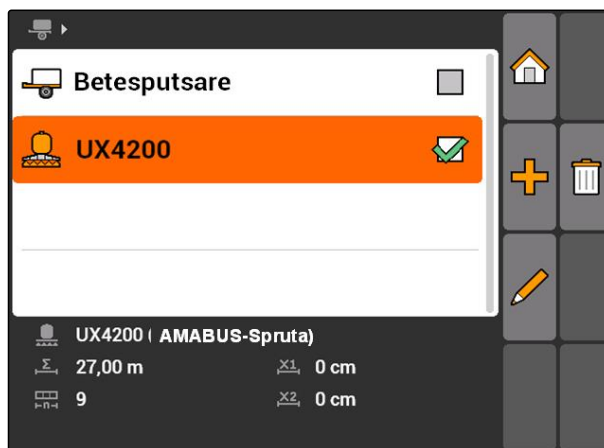


FÖRUTSÄTTNINGAR

- ✓ Redigera maskindata, se sidan 43

Utrustning som kan väljas har en kontrollruta: ☐.

- Markera önskad utrustning.



CMS-I-002217

Konfigurera traktorer

9

CMS-T-00004676-A.1

9.1

Hantera traktorer

CMS-T-001903-B.1

För att AMATRON 3 ska kunna styra ansluten maskin korrekt, måste även data för använd traktor överföras till AMATRON 3.

Följande traktordata krävs:

- Geometridata
- Sensordata



ANVISNING

ISOBUS-traktorer kan överföra sina data automatiskt till AMATRON 3. Förutsättningen är att ISOBUS-traktorn har motsvarande konfiguration. Information om detta finns i instruktionsboken för ISOBUS-traktorn.

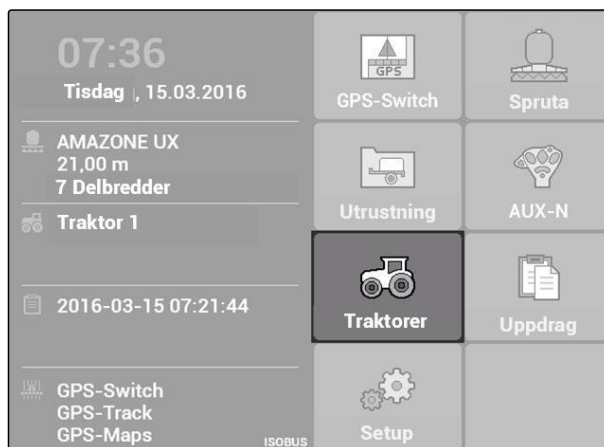


ANVISNING

En traktor måste konfigureras i följande fall:

- AMATRON 3 drivs i AMABUS-läge
- ISOBUS-traktorns dataöverföring är avaktiverad
- ISOBUS-traktorns skickade data ska inte användas

- Välj Huvudmeny > "Traktorer".



CMS-I-002171

Överblick över traktormenyn

- 1 Befintliga traktorer
- 2 Information om vald traktor

: Öppna huvudmenyn

: Lägga till en traktor, se sidan 48

: Radera vald traktor

: Öppna traktordata för vald traktor för att redigera dem.se sidan 48



CMS-I-001576

9.2

Redigera traktordata

CMS-T-002599-B.1

1. Lagg till en ny traktor i menyn "Traktorer"

eller

redigera en vald traktor.

- ➔ Menyn "Traktordata" öppnas.



CMS-I-001273

- Ange ett namn för traktorn under "Namn".



CMS-I-001277

9.3

Redigera traktorgeometridata

CMS-T-002589-B.1

Traktorgeometridata krävs för att GPS-Switchen ska fungera korrekt. Delbreddskoppling, spårstyrning och variabel mängdstyrning är beroende av korrekta geometridata.

Geometridata måste anges i följande fall:

- Traktorn skickar inga geometridata.
- Traktorns skickade geometridata ska inte användas.
- GPS-mottagaren har monterats i efterhand på traktorn.

- "Traktordata" > "Geometridata".



CMS-I-001580

2. Om GPS-mottagaren är monterad till höger om axelns mitt, ange ett positivt värde för avståndet mellan GPS-mottagaren och axelns mitt under "A"

eller

om GPS-mottagaren är monterad till vänster om axelns mitt, ange ett negativt värde för avståndet mellan GPS-mottagaren och axelns mitt under "A".

3. Om GPS-mottagaren är monterad före axelns mitt, ange ett positivt värde för avståndet mellan GPS-mottagaren och axelns mitt under "B"

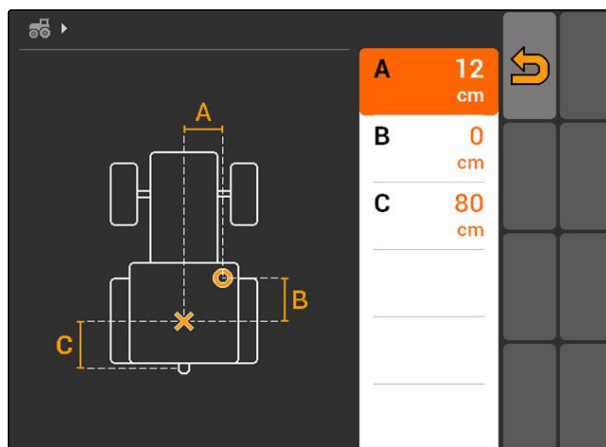
eller

om GPS-mottagaren är monterad bakom axelns mitt, ange ett negativt värde för avståndet mellan GPS-mottagaren och axelns mitt under "B".

4. Ange avståndet mellan bakaxeln och kopplingspunkten under "C".

➔ Geometridata för traktorn har angetts.

5. För att kunna använda geometridata, aktivera funktionen "Skicka geometridata" i menyn "Traktordata".



CMS-I-001263



CMS-I-001643

9.4

Konfigurera traktorsensorer

CMS-T-002594-B.1

Traktorsensorer måste endast konfigureras om traktorn inte har några hastighetssensorer och därmed inte skickar hastighetsdata. Hastighetsdata kan i detta fall överföras av externa sensorer, till

exempel hjulsensorer eller GPS-sensorer, till AMATRON 3.

FÖRUTSÄTTNINGAR

- ✓ AMATRON 3 har startats i ISOBUS-läge, se sidan 15

1. "Traktordata" > "Sensorer".

➔ Menyn "Sensorer" öppnas.



CMS-I-002229

2. Ange hur traktorhastigheten registreras under "Inställningar hastighet".

ANVISNING

Endast de hastighetskällor visas som inte är inloggade på ISOBUS.

- Ange antalet impulser som kraftuttaget skickar per varv under "Kraftuttag".
- Om hjulsensorn eller radarsensorn har valts under "Hastighetskälla", ange antalet impulser som hjulsensorn eller radarsensorn skickar på 100 m körsträcka under "Impuls per 100 m"

eller

om antalet impulser per 100 m är okänt,
Välj "Kör in impulser på 100 m" och följ anvisningarna på displayen.



CMS-I-001267

9.5

Välja traktor

CMS-T-004819-A.1

För att använda GPS-Switch måste en traktor väljas.

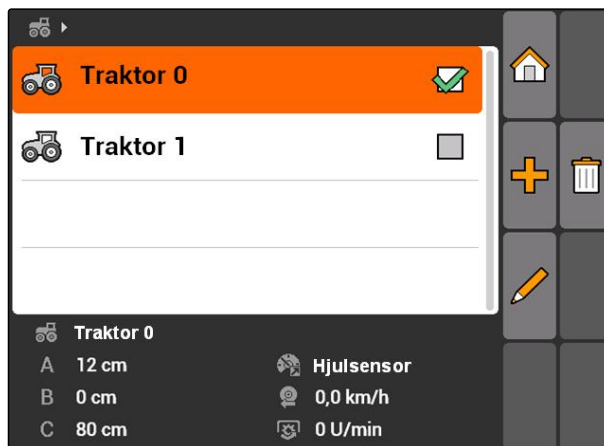


FÖRUTSÄTTNINGAR

- ✓ Traktordata har redigerats, se sidan 43

► Markera önskad traktor.

➔ Traktor har valts.



CMS-I-001273

Använda uppdragshantering

10

CMS-T-00004677-B.1

10.1

Hantera uppdrag

CMS-T-00004698-A.1

Med uppdragshantering kan uppdrag bearbetas i ISO-XML-format. ISO-XML-uppdrag kan skapas med ett Farm Management Information System (FMIS) och överförs med ett USB-minne till AMATRON 3. Alternativt kan uppdragen skapas på AMATRON 3 och redigeras.

Från ett uppdrag i ISO-XML-format kan fältgränser och applikationskarta bearbetas med GPS-Switch.

Två typer av applikationskartor kan importeras:

- Karttyp 1: Den här karttypen visas på GPS-Switch-kartan. Sparat börvärde överförs till maskinen och bearbetas.
- Karttyp 2: Den här karttypen visas inte på GPS-Switch-kartan. Sparat börvärde överförs till maskinen och bearbetas.

När ett uppdrag startas på AMATRON 3, registreras fältgränsen och applikationskartan på GPS-Switch-kartan och uppdragsdata registreras. Vilka uppdragsdata som registreras beror på skapat ISO-XML-uppdrag och ansluten enhet.

Bland annat kan följande uppdragsdata registreras:

- Spridningsmängder
- Spridningspositioner
- Användningstid av traktorer och enheter

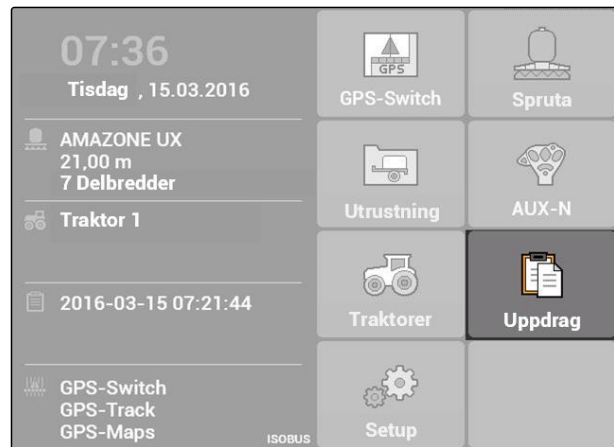
Bearbetade uppdrag kan exporteras och bearbetas vidare i ett Farm Management Information System (FMIS).



FÖRUTSÄTTNINGAR

- ✓ Uppdragshantering har aktiverats, se sidan 19
- ✓ USB-minne har satts i

► Huvudmeny > "Uppdrag".



CMS-I-002175

Översikt över uppdragsmenyn:

1 Befintliga uppdrag

2 Information om valt uppdrag



: Öppna huvudmenyn



: Öppna stamdatamenyn, se sidan



: Lägga till ett uppdrag, se sidan 55



: Radera valt uppdrag



eller : Starta eller stoppa valt uppdrag, se sidan 64 och se sidan 65



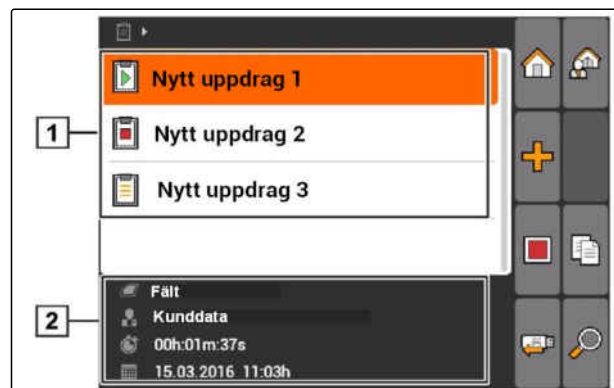
: Kopiera valt uppdrag, se sidan 63



: Exportera uppdragen, se sidan 65



: Öppna sökningen, se sidan 63



CMS-I-002241

10.2

Redigera uppdrag

CMS-T-00004679-B.1

10.2.1 Skapa nytt uppdrag

CMS-T-002036-B.1

Med AMATRON 3 kan uppdrag skapas och redigeras i ISO-XML-format. Skapade uppdrag kan exporteras och bearbetas vidare i ett Farm Management Information System (FMIS).

Följande tilläggsdata kan läggas till i uppdragen:

- Fältdata
- Kunddata
- Börvärden för spridningsmängder
- Produktdata
- Arbetardata
- Maskindata
- Traktordata

1. Välj Uppdrag > .

➔ Menyn "Nytt uppdrag" öppnas.

2. Ange uppdragsnamn.

3. Välj fält.

4. Välj kund.

ANVISNING

I menyerna för val av kunder, se sidan 70, samt för val av fält, se sidan 69, kan kunder och fält skapas.

5. Bekräfta inmatningarna.



CMS-I-000348

10.2.2 Lägga till börvärden i uppdrag

CMS-T-004280-B.1

Styrbara maskinelement kan tilldelas börvärden. På så sätt fastställs exempelvis spridningsmängder för en spruta, en spridare eller en såmaskin.

Börvärdena för spridningsmängderna kan komma från följande källor:

- Börvärden som skapats i AMATRON 3
- Från en importerad applikationskarta i Shape-format
- Från en extern enhet via ASD-gränssnittet



FÖRUTSÄTTNINGAR

- ✓ Uppdrag har startats, se sidan 64

Om börvärdet ska komma från stamdata:

- ✓ Börvärdet har skapats i stamdata, se sidan 67

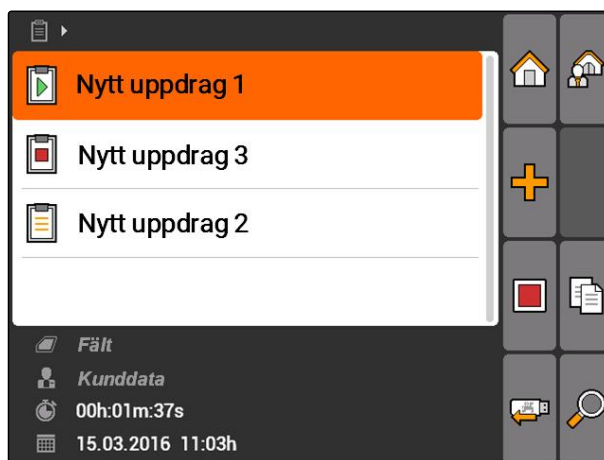
Om börvärdet ska komma från en applikationskarta i Shape-format:

- ✓ Applikationskartan har importerats i Shape-format, se sidan 121

Om börvärdet ska överföras med ASD-gränssnittet:

- ✓ ASD-gränssnitt har konfigurerats, se sidan 28

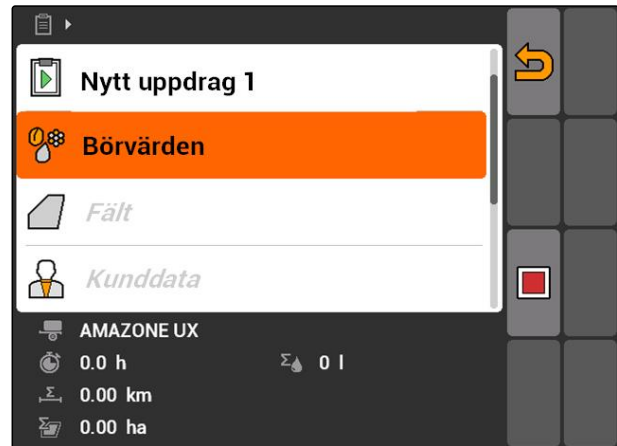
1. Välj "Uppdrag" > startat uppdrag.



CMS-I-002248

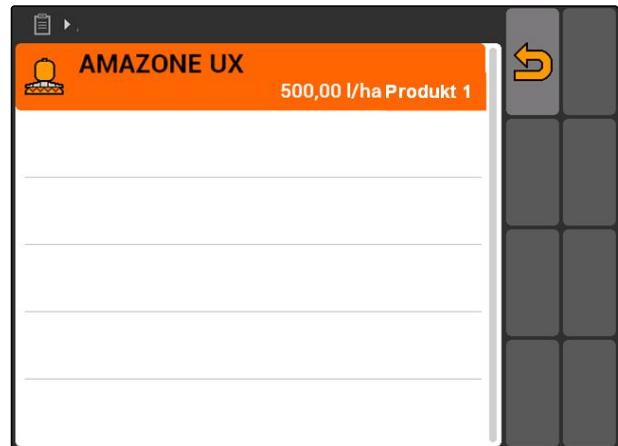
2. Välj "Börvärden".

➔ Menyn "Börvärden" öppnas. Styrbara maskinelement visas.



CMS-I-002565

3. Välj styrbara maskinelement.

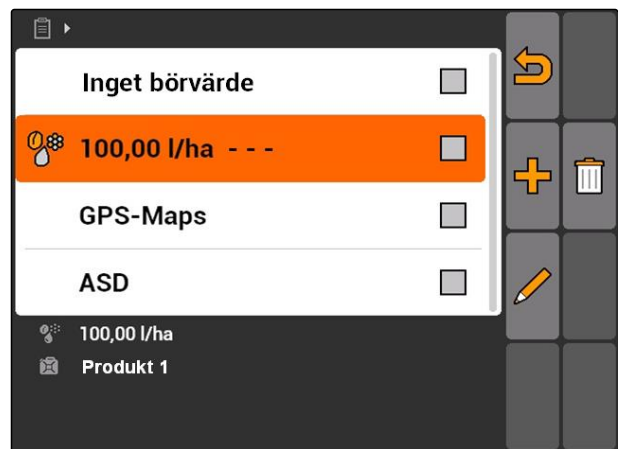


CMS-I-001730

➔ Menyn för val av börvärde öppnas. Börvärden som skapats i stamdata visas.

ANVISNING

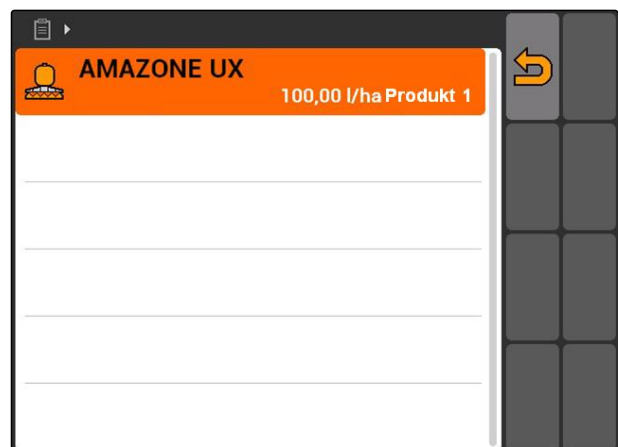
Om det inte finns några tillgängliga börvärden, öppnar AMATRON 3 automatiskt menyn för att skapa ett börvärde. I detta fall, se sidan 68.



CMS-I-001739

4. Välj önskat börvärde i listan.

➔ Valt börvärde har tilldelats det styrbara maskinelementet.



CMS-I-001743

10.2.3 Lägga till arbetare i uppdrag

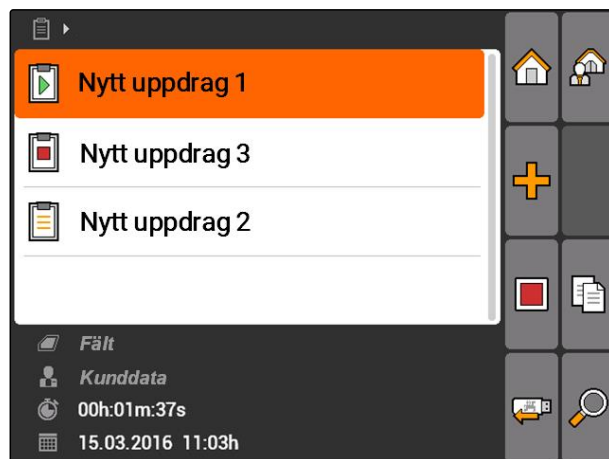
CMS-T-004382-B.1

Arbetare kan läggas till i ett uppdrag för att registrera arbetarens arbetstid.

✓ FÖRUTSÄTTNINGAR

- ✓ Arbetaren har skapats i stamdata, se sidan 67
- ✓ Uppdrag har startats, se sidan 64

1. Välj "Uppdrag" > startat uppdrag.



CMS-I-002248

2. välj .



CMS-I-001494

➔ Menyn "Tilldela arbetare" öppnas. Redan tilldelade arbetare visas.



: Registrering av arbetstid har startats



: Registrering av arbetstid har stoppats




: Öppna valt uppdrag



: Lägga till en ny arbetare



eller : Startar eller stoppar registreringen av arbetstid för vald arbetare



CMS-I-001489

3. För att lägga till en arbetare,



välj .

4. Välj önskad arbetare i listan.

➔ Vald arbetare läggs till i uppdraget.



CMS-I-001747

5. För att starta registreringen av arbetstid för en arbetare,

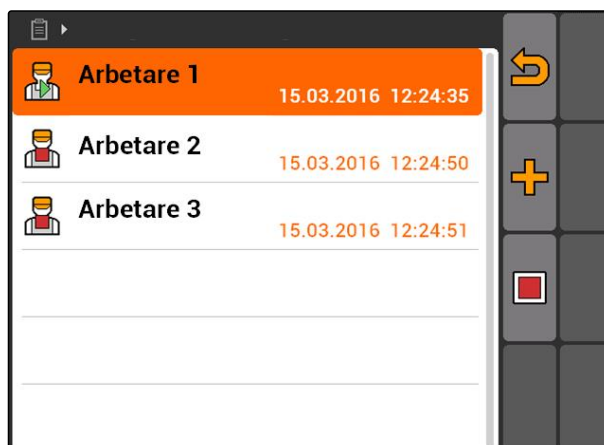


välj .

6. För att stoppa registreringen av arbetstid för en arbetare,



välj .



CMS-I-001751

10.2.4 Lägga till utrustning och traktorer i uppdrag

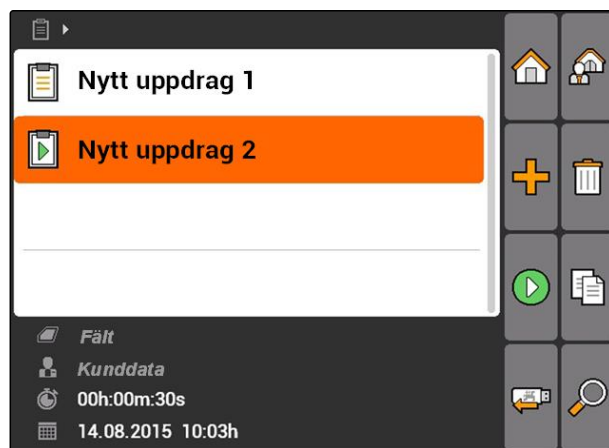
CMS-T-004387-A.1

Utrustning och traktorer kan läggas till i ett uppdrag för att registrera utrustningens och traktoreernas arbetstid.

✓ FÖRUTSÄTTNINGAR

- ✓ Utrustningen har konfigurerats, se sidan 42
- ✓ Traktorn har konfigurerats, se sidan 47
- ✓ Uppdrag har startats, se sidan 64

1. Välj "Uppdrag" > startat uppdrag.




CMS-I-002082


2. välj .





CMS-I-002324



➔ Menyn "Maskintilldelning" öppnas. Redan tilldelad utrustning och tilldelade traktorer visas.

: Registrering av arbetstid har startats

: Registrering av arbetstid har stoppats

: Öppna valt uppdrag

: Öppna menyn med utrustning och traktorer som kan väljas

 eller : Starta eller stoppa registreringen av arbetstid för vald utrustning eller vald traktor



CMS-I-001613

3. För att lägga till en utrustning eller traktor,



välj +.

➔ Menyn visas med utrustning och traktorer som kan väljas.

4. Välj önskad utrustning eller traktor i listan.

➔ Vald utrustning eller traktor läggs till i uppdraget.



CMS-I-001617

5. För att starta registreringen av arbetstid för en utrustning eller en traktor,



välj ▶.

6. För att stoppa registreringen av arbetstid för en utrustning eller en traktor,



välj ■.



CMS-I-001613

10.2.5 Kontrollera korttyp

Om ett uppdrag med applikationskarta i ISO-XML-format överförs från Farm Management Information System till AMATRON 3, visas här karttypen.


- Karttyp 1: Applikationskartan visas i GPS-Switch och börvärdena bearbetas.
- Karttyp 2: Applikationskartan visas inte i GPS-Switch, men börvärdena bearbetas.

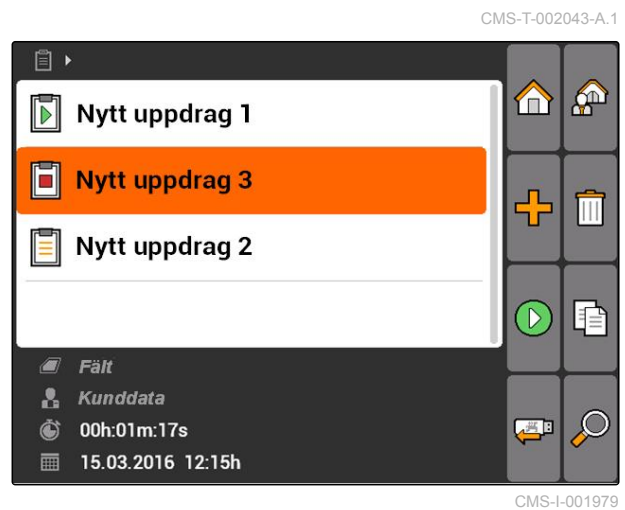


CMS-I-002065



10.2.6 Söka uppdrag


1. Välj Uppdrag > .
 2. Ange sökbegrepp.
 3. Bekräfta inmatningen.
- ➔ Funna uppdrag visas.

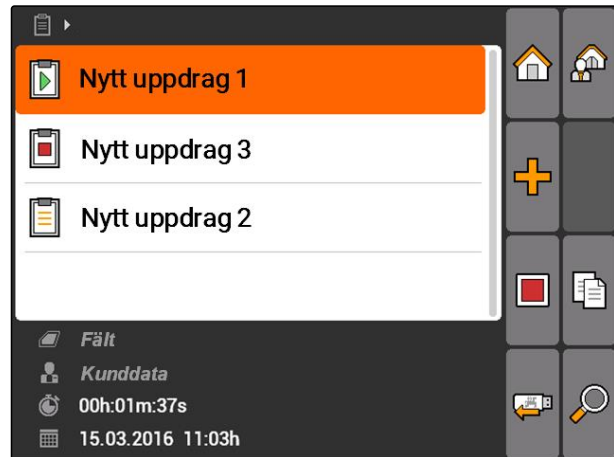


10.2.7 Kopiera uppdrag

CMS-T-002051-A.1

Om du vill redigera uppdrag med samma data, kan du kopiera uppdrag.

1. Välj "Uppdrag" > ett uppdrag.
2. välj .
3. Bekräfta kopiering.



CMS-I-002248

➔ Uppdraget kopieras och markeras med en "*".



CMS-I-001983

10.2.8 Starta uppdrag

CMS-T-001583-A.1

När ett uppdrag startas, registreras uppdragsdata.
Skapade fältdata i uppdraget visas på kartan i GPS-Switch.

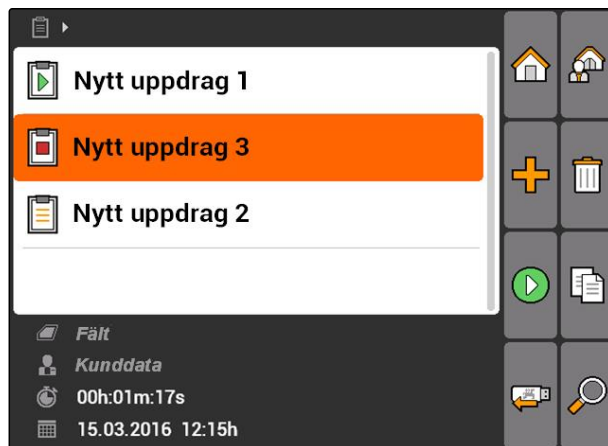
✓ FÖRUTSÄTTNINGAR

- ✓ Uppdrag har importerats eller skapats:
 - Importera uppdrag, se sidan
 - Skapa uppdrag, se sidan 55

1. Välj "Uppdrag" > ett uppdrag.

2. välj .

➔ Valt uppdrag startas.



CMS-I-001979

10.2.9 Stoppa uppdrag

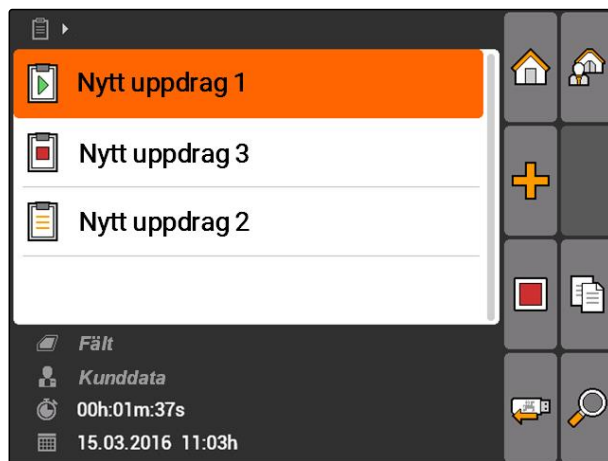
CMS-T-001589-A.1

När ett uppdrag stoppas, registreras inga uppdragsdata längre.

1. Välj "Uppdrag" > pågående uppdrag.

2. välj .

➔ Valt uppdrag stoppas.



CMS-I-002248

10.2.10 Exportera uppdrag

CMS-T-002056-A.1

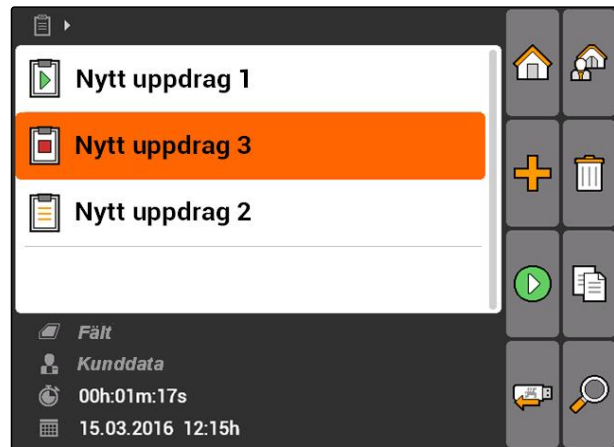
Exporterade uppdrag sparas på ett USB-minne.
Exporterade uppdrag kan sedan redigeras vidare i ett Farm Management Information System (FMIS).

FÖRUTSÄTTNINGAR

- ✓ USB-minne är isatt.

► Välj "Uppdrag" > .

➔ Alla uppdrag exporteras och sparas på ett USB-minne.



CMS-I-001979

10.3

Använda grunddataadministration

CMS-T-00004678-A.1

10.3.1 Hantera stamdata

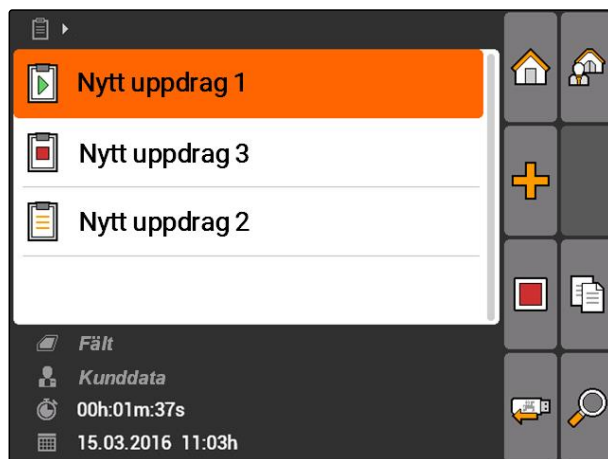
CMS-T-00004699-A.1

Stamdata är ytterligare information som kan matas in och sparas i AMATRON 3. Inmatade stamdata kan läggas till i uppdrag. Stamdata från ett Farm Management Information System (FMIS) kan inte bearbetas.

Följande information hör till stamdata:

- Börvärden för spridningsmängder
- Fältdata
- Kunddata
- Arbetardata
- Produktdata

► Välj "Uppdrag" > .



CMS-I-002248

➔ Menyn "Stamdata" öppnas.

Möjliga inställningar:

: Hantera "Börvärden", se sidan 67

: Hantera "Fält", se sidan 69

: Hantera "Kunder", se sidan 70

: Hantera "Arbetare", se sidan 71

: Hantera "Produkter", se sidan 72



CMS-I-001240



ANVISNING

Fält som är markerade med "*" är obligatoriska och måste fyllas i. Exempel på obligatoriska fält är "Börvärden" eller "Efternamn".

10.3.2 Hantera börvärden

CMS-T-002435-B.1

Styrbara maskinelement kan tilldelas börvärden. På så sätt fastställs exempelvis spridningsmängden för en spruta, en spridare eller en såmaskin.

► Välj "Uppdrag" >  > "Börvärden".

Överblick över börvärdesmenyn



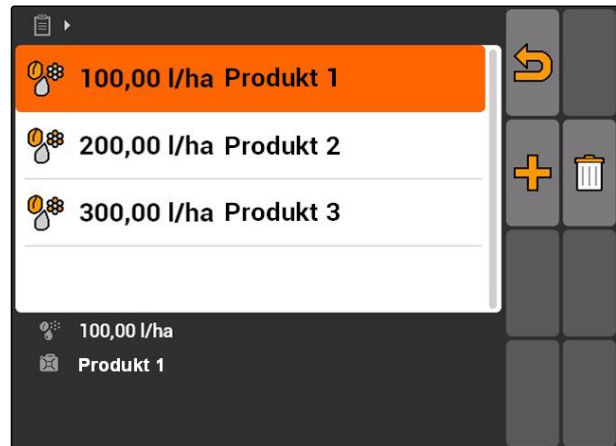
: Öppna stamdatamenyn



: Lägga till ett börvärde



: Radera valt börvärde



CMS-I-001461

10.3.3 Redigera börvärden

CMS-T-003930-A.1

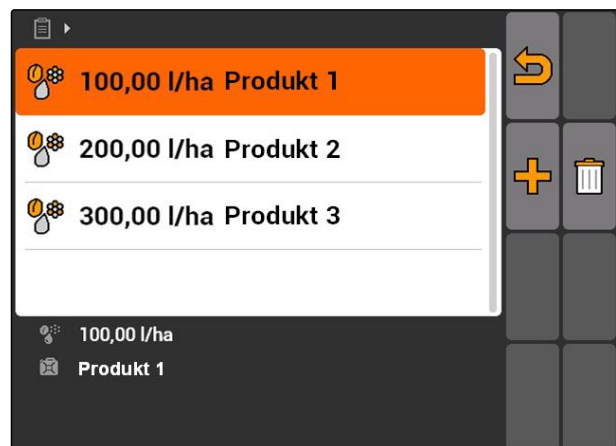
Börvärden kan sammansättas från olika produkter för att dokumentera vilka produkter som använts för uppdraget.

För att sammansätta börvärden från olika produkter måste först produkter skapas, se sidan 72.

1. Välj börvärde i listan

eller

lägg till nytt börvärde.



CMS-I-001461

➔ Menyn "Börvärde" öppnas.



: Rad för total spridningsmängd



: Rad för en produkt

			
	500,00	l/ha	Produkt 1
	200,00	l/ha	Produkt 2
	300,00	l/ha	Produkt 3
	0,00	Enhe	Produktdata

CMS-I-001465

2. Ange produkternas börvärden i den första spalten.
3. Välj måttenhet för börvärdena i den andra spalten.
4. Välj produkter i den tredje spalten.

ANVISNING


I menyn för val av produkter kan även produkter skapas och redigeras, se sidan 73.


5. Bekräfta inmatningarna.
- ➡ Total spridningsmängd och måttenhet överförs till maskinen. Här återges som exempel "*Produkt 1*": 500 l/ha.


10.3.4 Hantera fält


CMS-T-002445-B.1


Fält kan skapas för att dokumentera vilka fält som bearbetats i respektive uppdrag.

► Välj "Uppdrag" >  > "Fält".

: Öppna stamdatamenyn

: Lägger till ett fält

: Raderar valt fält

: Öppnar sökningen; se sidan 63



CMS-I-002257

10.3.5 Redigera fältdata

CMS-T-002252-A.1

1. Välj fält i listan

eller

Lägg till nytt fält.

➔ Menyn "Fältdata" öppnas.

2. Ange data och bekräfta.




CMS-I-001219

10.3.6 Hantera kunder

CMS-T-002440-B.1

Kunddata kan läggas till i uppdrag. På så sätt dokumenteras för vilka kunder respektive uppdrag bearbetas.

► Välj "Uppdrag" >  > "Kunder".

Översikt över kundmenyn

- 1 Befintliga kunder
- 2 Information om valda kunder



: Öppna stamdatamenyn



: Lägga till en kund



: Radera vald kund



: Öppna sökning



CMS-I-002024

10.3.7 Redigera kunddata

CMS-T-003400-A.1

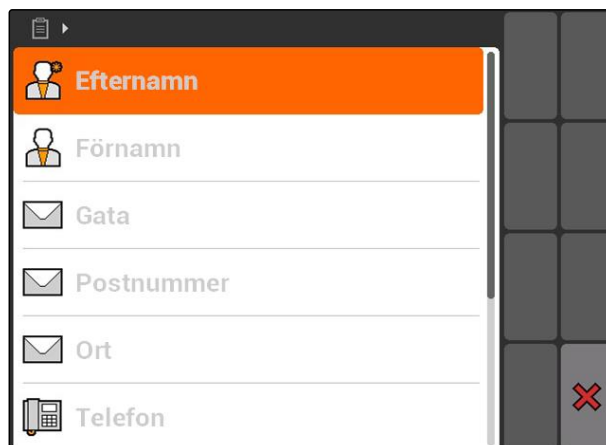
1. Välj kunder i listan

eller

lägg till nya kunder.

➔ Menyn "Kunddata" öppnas.

2. Ange kunddata.
3. Bekräfta inmatningarna.




CMS-I-001291

10.3.8 Hantera arbetare

CMS-T-002450-B.1

Arbetardata kan läggas till i uppdrag. På så sätt kan arbetstiden för varje arbetare dokumenteras.

► Välj "Uppdrag" >  > "Arbetare".

Översikt över arbetarmenyn



: Öppna stamdatamenyn



: Lägga till en arbetare



: Radera vald arbetare



: Öppna sökning



CMS-I-001500

10.3.9 Redigera arbetardata

CMS-T-003415-A.1

1. Välj arbetare i listan

eller

lägg till en ny arbetare.

➔ Menyn "Arbetardata" öppnas.

2. Ange arbetardata.

3. Bekräfta inmatningarna.




CMS-I-001297

10.3.10 Hantera produkter

CMS-T-002461-B.1

Produkter kan läggas till i börvärden. På så sätt dokumenteras vilka produkter som används i vilka mängder.

► Välj "Uppdrag" >  > "Produkter".

Översikt över produktmenyn



: Öppna stamdatamenyn



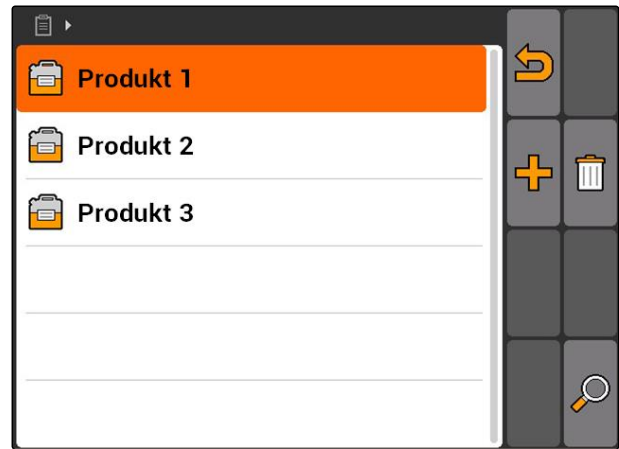
: Lägga till en produkt



: Radera vald produkt



: Öppna sökning



CMS-I-001305

10.3.11 Redigera produktdata

CMS-T-003475-A.1

1. Välj produkt i listan

eller

lägg till en ny produkt.

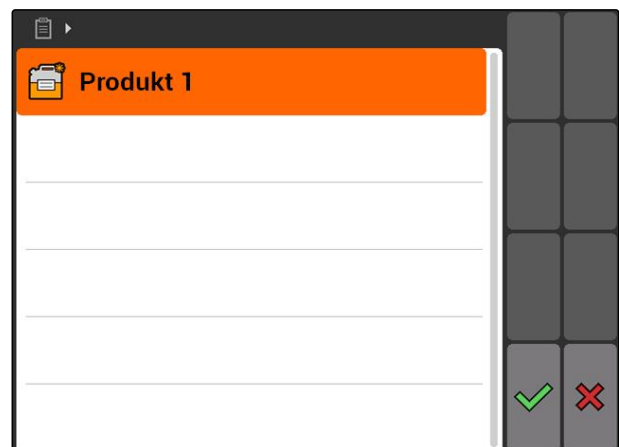
➔ Menyn "Produktdata" öppnas.

2. Ange data och bekräfta.



ANVISNING

En produkt kan endast tilldelas en produktgrupp om data för produktgrupper skapats i ett Farm Management Information System. Dessa data överförs automatiskt från USB-minnet.



CMS-I-001301

Använda GPS-Switch

11

CMS-T-006135-D.1

11.1

Översikt över GPS-Switch

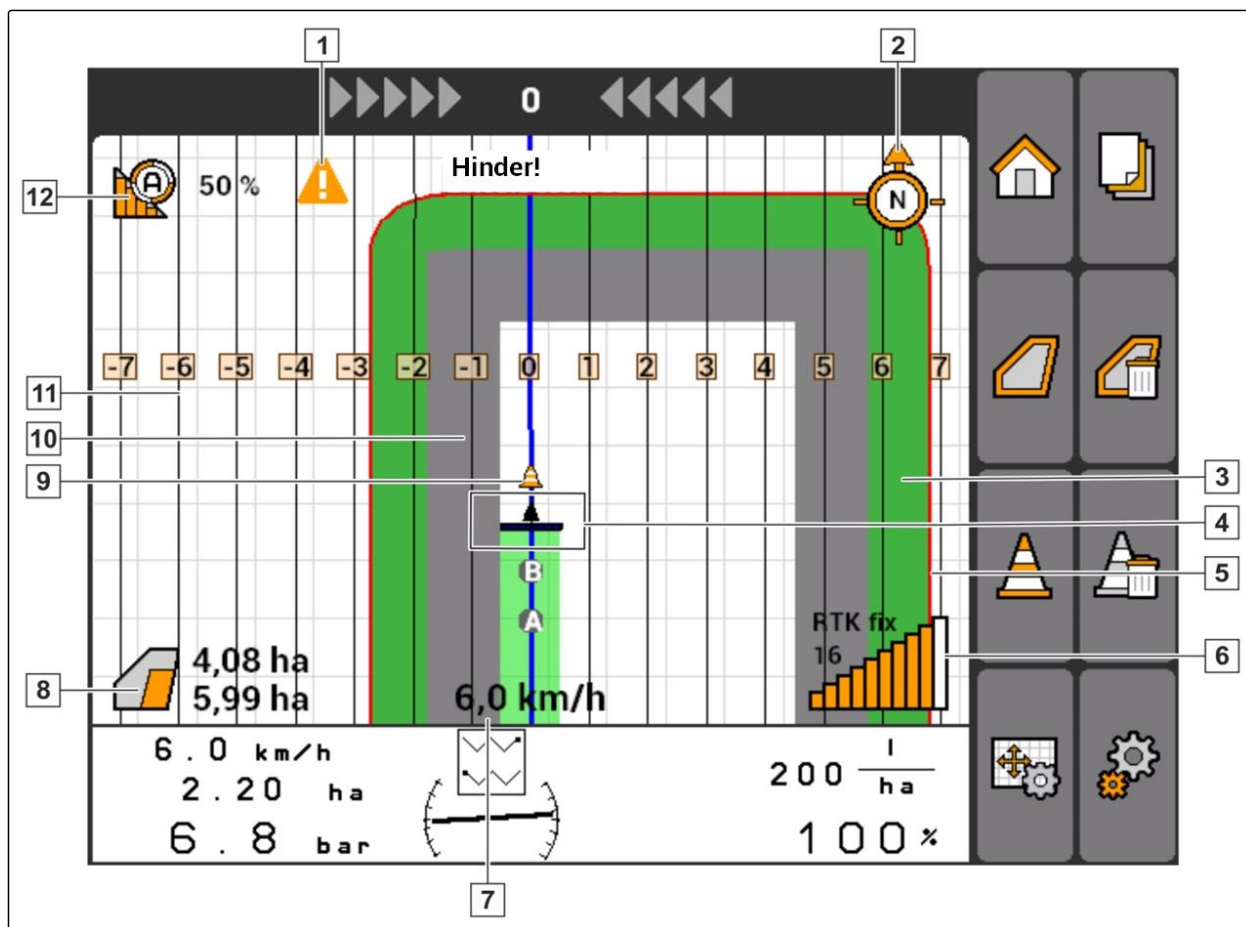
CMS-T-00004684-B.1

11.1.1 Gränssnitt GPS-Switch

CMS-T-00004685-B.1

11.1.1.1 Symboler på kartan

CMS-T-005238-A.1

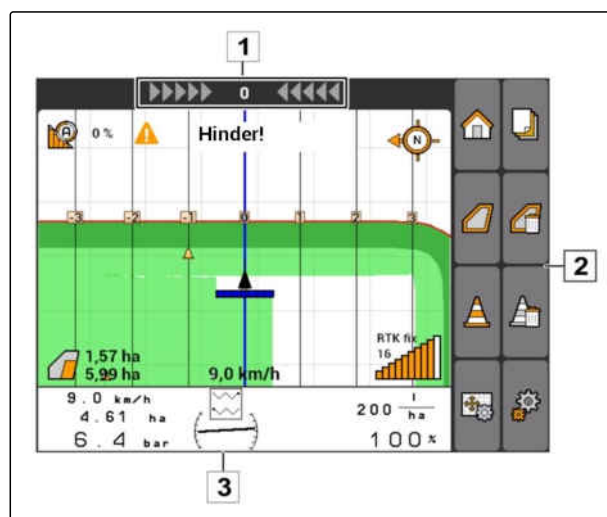


CMS-I-002037

- | | |
|---|--|
| 1 Fältgränsvarning | 7 "GPS"-hastighet |
| 2 Kompass | 8 Bearbetad yta och återstående yta |
| 3 Bearbetad yta i ljusgrönt, dubbelt bearbetad yta i mörkgrönt | 9 Hinder |
| 4 Traktorsymbol och maskinsymbol | 10 "Virtuell" vändteg i grått |
| 5 Fältgräns i rött | 11 Spårlinje med spårlinjenummer |
| 6 Korrigeringskälla, antal satelliter och GPS-signalstyrka | 12 Delbreddskopplingens läge |

11.1.1.2 Visa utanför kartan







- 1** Spårlinjens avvikelse i centimeter, pilsymboler för riktningen och spårlinjens avvikelsegrad
- 2** GPS-Switch-menyns skärmknappar
- 3** Maskininformation






11.1.1.3 GPS-Switch-menyn

CMS-T-005248-B.1

Sidan 1



-  : Öppna huvudmenyn
-  : Växla mellan sidan 1 och sidan 2
-  starta och  stoppa registreringen vid en manuell maskin
-  starta och  stoppa registreringen vid en ISOBUS- eller AMABUS-maskin

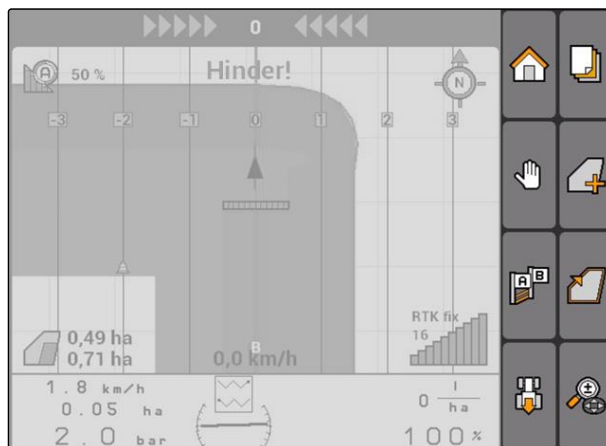
 : Öppna menyn "Fältdata"

 eller  : Skapa start- och slutpunkt för spårlinjer eller radera spårlinjer

 eller  : Skapa fältgräns eller radera fältgräns



 eller  : Vrida fordonssymbolen


 eller  : Växla mellan zoom och kartförflyttning




CMS-I-001538


Sidan 2

 : Skapa virtuell vändteg och aktivera den.  : Aktivera bearbetningen av fältets inre del och spärra den virtuella vändtegen

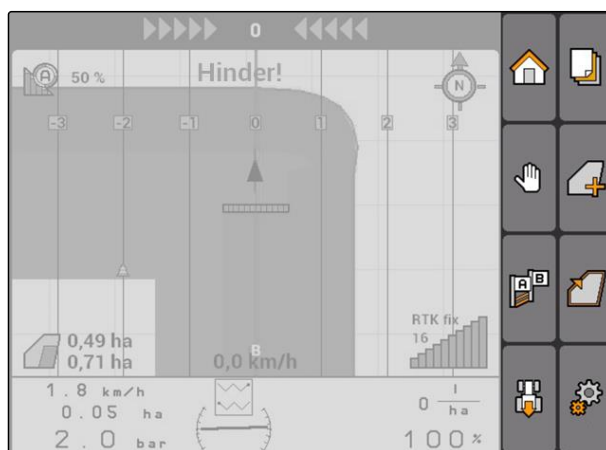
 : Radera den "virtuella" vändtegen

 : Skapa ett hinder

 : Radera hinder

 : Öppna kalibreringen av GPS-Switch

 : Öppna inställningarna av GPS-Switch



CMS-I-001542

11.1.1.4 Felsymboler



: Inga uppdragsdata finns. Skapa uppdragsdata, se sidan



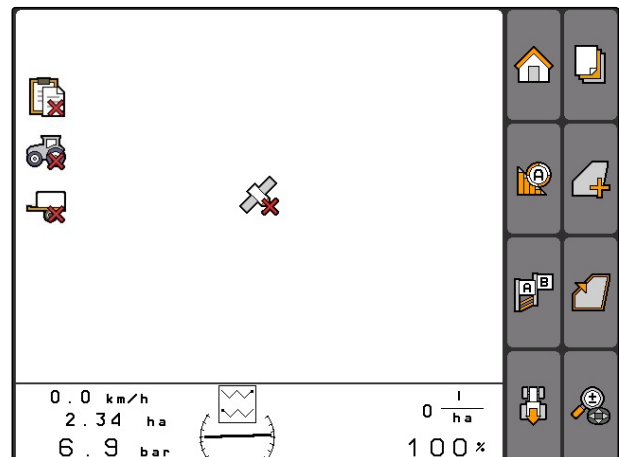
: Ingen traktor-ECU finns, skapa traktor, se sidan 47



: Ingen utrustning finns, skapa utrustning, se sidan 42



: Ingen GPS-signal finns, konfigurera GPS, se sidan



CMS-T-005233-A.1

CMS-I-001543

11.1.2 Funktioner GPS-Switch

CMS-T-00004686-A.1

11.1.2.1 Automatisk delbreddskoppling

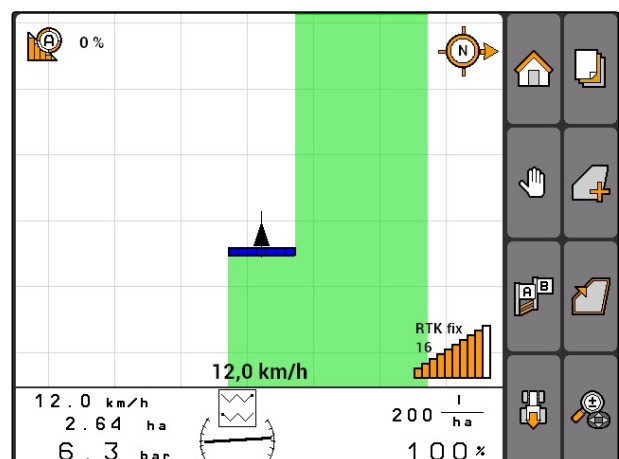
Om delbredderna för ansluten enhet är tillkopplade, markeras bearbetad yta på kartan av AMATRON 3 i grönt. För att uppnå en optimal täckning kan AMATRON 3 automatiskt koppla till och från delbredderna för ansluten enhet. För detta använder AMATRON 3 GPS-signalen från ansluten GPS-mottagare.



ANVISNING

Ansluten mottagare måste skicka följande meddelande till terminalen:

- GGA
- GSA
- VTG



CMS-T-004862-A.1

CMS-I-001528

För automatisk delbreddskoppling finns följande inställningar:

- Överlappningsgrader på 0 %, 50 % eller 100 %
- Överlappningstoleranser på upp till 25 cm
- Överlappningstoleranser vid fältgränsen på upp till 25 cm
- Över- eller underlappningar i körriktningen på -1000 cm till +1000 cm

Med de här inställningarna kan du ingripa i den automatiska delbreddskopplingen för att anpassa

automatisk delbreddskoppling enligt individuella behov.

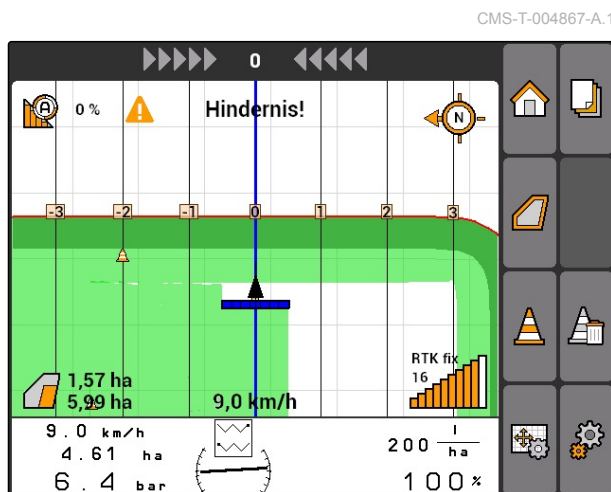
11.1.2.2 Spårstyrning med GPS-Track

På AMATRON 3 kan spårlinjer skapas som stödjer föraren att bearbeta fältet utan mellanrum. När spårlinjerna har skapats visas de på kartan.

Följande spårlinjemönster finns:

- A-B-linje: rak spårlinje mellan två punkter
- A+: rak spårlinje enligt vinkelmått
- Kontur: kurvspårlinje i form av körd sträcka

För att föraren ska kunna följa spårlinjerna på ett säkert sätt, visas ljusrampen i kartans övre rand. Ljusrampen består av trekantiga symboler som indikerar spåravvikelse. På så sätt kan föraren korrigera styrningen motsvarande.



CMS-I-001529



ANVISNING

Applikationen är upplåst för en användningstid på 50 timmar. För att kunna använda applikationen obegränsat måste en licensnyckel inköpas från AMAZONE.

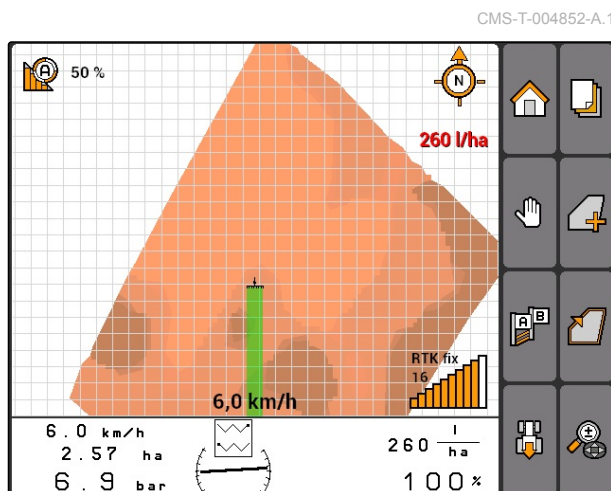
11.1.2.3 Variabel mängdstyrning med GPS-Maps

Med GPS-Maps kan applikationskartor importeras och användas i Shape-format. Med applikationskartor kan ett element av den anslutna enheten styras. Därmed kan du till exempel styra spridningsmängder för en spruta, en gödselspridare eller en såmaskin.



ANVISNING

För att kunna använda den här funktionen obegränsat måste en licensnyckel inköpas från AMAZONE.



CMS-I-001530

11.1.3 Krav på GPS-kvalitet

CMS-T-006650-A.1

		GPS-kvalitet
DGPS	0 till 6 (borttillstånd)	Bra
	HDOP 6 till 8	Medel
	HDOP större än 8	Dålig
GPS	HDOP 0 till 6	Medel
	HDOP 6 till 8	Dålig
	HDOP större än 8	Dålig

- Bra kvalitet: bearbetad yta visas i grönt
- Medelhög kvalitet: bearbetad yta visas i gult
- Dålig kvalitet: GPS är för inexact. Fältet visas inte längre på GPS-Switch

11.2


Utföra grundinställningarna för GPS-Switch

CMS-T-00004680-A.1

11.2.1 Ange maskinmodell

CMS-T-003460-A.1

Maskinmodellen behöver anges för att simulera maskinernas olika spårföljningsegenskaper.

► Välj "GPS-Switch" >  > "Maskinmodell".

Möjliga inställningar:

- "buren": för burna och självgående maskiner utan fyrhjulsstyrning
- "bogserad": för maskiner med dragstång
- "självgående": för självgående maskiner med fyrhjulsstyrning



ANVISNING

När maskinmodellen "bogserad" har valts, måste vid AMABUS-maskiner eller en manuell maskin värdet "X2" anges under maskingeometridata, se sidan 44.




CMS-I-001651

11.2.2 Välja källa för körriktningsidentifiering

CMS-T-003480-A.1

Körriktningsidentifieringen ser till att traktorsymbolen inte vrids när traktorn backar. För körriktningsidentifiering finns olika källor. Om källorna inte ger korrekt körriktningsidentifiering kan körriktningsidentifieringen kopplas från.

- Välj "GPS-Switch" >  > "Körriktningsidentifiering".

Möjliga inställningar:

- "från"
- "GPS"
- "Traktor+GPS: Om traktorn avger en körriktningssignal, används den signalen. Om inte, används GPS-signalen."



ANVISNING

Traktorsymbolens riktning kan vändas manuellt; se sidan 96. Om traktorn skickar en backningssignal, är funktionen "vänd riktning" inte tillgänglig.




CMS-I-001647

11.2.3 Aktivera akustisk fältgränsvarning

CMS-T-003430-A.1

När fordonet närmar sig fältgränsen kan AMATRON 3 avge en varningston.

- Välj "GPS-Switch" >  > "Akustisk fältgränsvarning".




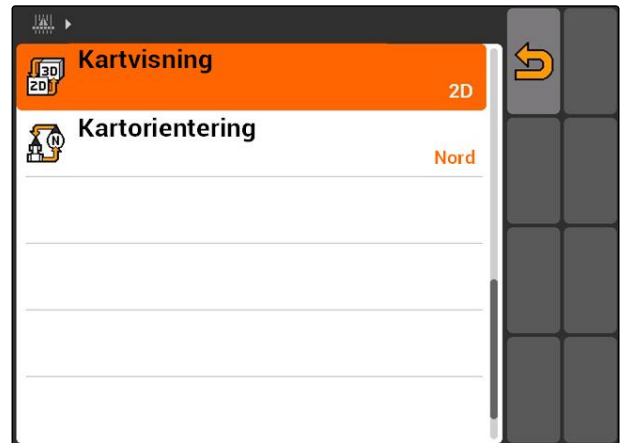
CMS-I-001655

11.2.4 Ange kartvisning

CMS-T-003405-A.1

Kartan i GPS-Switch kan återges tvådimensionellt eller tredimensionellt.

1. Välj "GPS-Switch" >  > "Kartvisning".
2. Välj önskad kartvisning.




CMS-I-001826

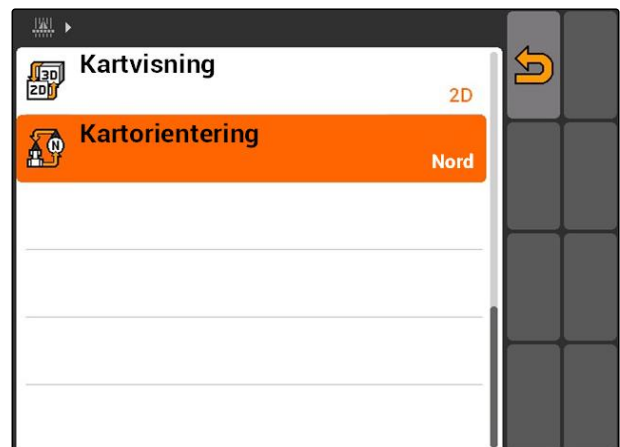
11.2.5 Ange kartorientering

CMS-T-003395-A.1

För kartorientering finns två möjliga inställningar:

- "Körriktning": Kartan vrider sig tillsammans med fordonet. Kompassen på kartan visar aktuell körriktning.
- "Nord": Kartan har alltid samma orientering.

1. Välj "GPS-Switch" >  > "Kartorientering".
2. Välj önskad kartorientering.



CMS-I-001817

11.2.6 Utföra GPS-Switch-inställningar för spridare

CMS-T-00004681-A.1

11.2.6.1 Skapa säkerhetszon automatiskt

CMS-T-006129-A.1

Med den här funktionen anger du om en säkerhetszon ska skapas automatiskt inom en fältgräns.




FÖRUTSÄTTNINGAR

För AMABUS-spridare:

- ✓ Spridare ansluten
- ✓ AMATRON 3 har startats i AMABUS-läge, se sidan 15
- ✓ Spridare har valts i menyn Utrustning, se sidan 45

För ISOBUS-spridare:

- ✓ Spridare ansluten
- ✓ AMATRON 3 har startats i ISOBUS-läge, se sidan 15

- Välj "GPS-Switch" >  > "Skapa säkerhetszon automatiskt".

Möjliga inställningar:

- ☒ : När en fältgräns skapas, skapas automatiskt en säkerhetszon.
- ☐ : När en fältgräns skapas tillfrågas du om en säkerhetszon ska skapas.

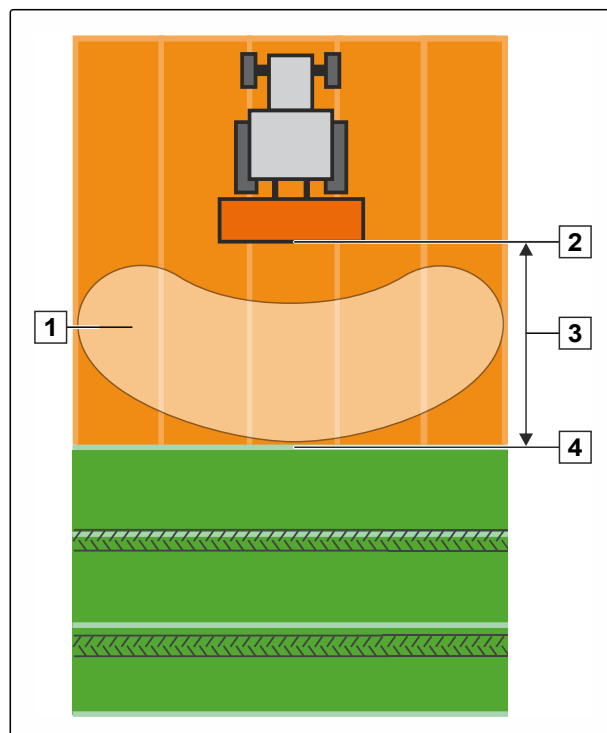


CMS-I-002113

11.2.6.2 Ställa in vändtegsavstånd

CMS-T-006119-A.1

Vändtegsavståndet **3** är avståndet mellan vändtegsgränsen **4** och spridarens applikationspunkt **2**. Först när spridarens applikationspunkt har nått vändtegsavståndet från vändtegsgränsen, kan spridningen startas. När vändtegsavståndet är korrekt inställt, förhindras att spridningsområdet **1** sträcker sig in till vändtegen.



CMS-I-002104




FÖRUTSÄTTNINGAR

För AMABUS-spridare:

- ✓ Spridare ansluten
- ✓ AMATRON 3 har startats i AMABUS-läge, se sidan 15
- ✓ Spridare har valts i menyn Utrustning, se sidan 45
- ✓ Spridarens geometrivärden har angetts korrekt, se sidan 44

För ISOBUS-spridare:

- ✓ Spridare ansluten
- ✓ AMATRON 3 har startats i ISOBUS-läge; se sidan 15

1. Välj "GPS-Switch" >  > "Vändtegsavstånd".
2. Ange önskat vändtegsavstånd och bekräfta.

11.2.7 Utföra GPS-Switch-inställningar för sprutor

CMS-T-00004682-A.1

11.2.7.1 Ställa in automatisk rampsänkning

CMS-T-006124-A.1

Automatisk rampsänkning sänker automatiskt ned rampen när sprutan körs på en obearbetad yta.



ANVISNING

Värdet som ska anges står för nedsänkingsförloppets tidsåtgång.

Om den automatiska rampsänkningen fungerar tidsmässigt korrekt beror på följande faktorer:

- Körhastighet
- Traktorutrustning
- Maskinutrustning
- Rampens lyftväg

Värdet för nedsänkingsförloppets tidsåtgång måste fastställas manuellt.




FÖRUTSÄTTNINGAR

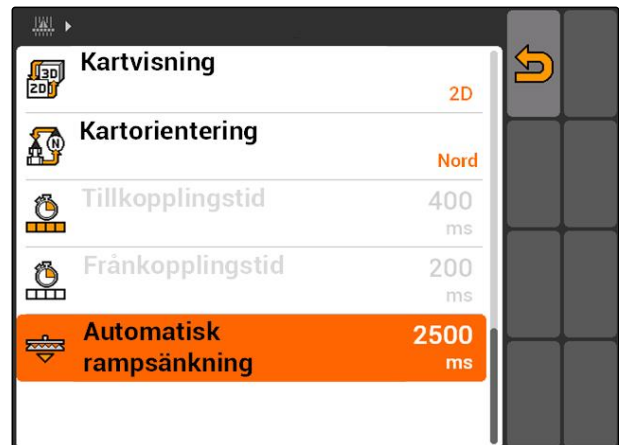
För AMABUS-sprutor:

- ✓ Spruta ansluten
- ✓ AMATRON 3 har startats i AMABUS-läge, se sidan 15
- ✓ Spruta har valts i menyn Utrustning, se sidan 45
- ✓ Fältgräns har skapats, se sidan 98

För AMAZONE ISOBUS-sprutor:

- ✓ Spruta ansluten
- ✓ AMATRON 3 har startats i ISOBUS-läge, se sidan 15
- ✓ Fältgräns har skapats, se sidan 98

1. Välj "GPS-Switch" >  > "Automatisk rampsänkning".
2. Ange nedsänkningstidsåtgång i millisekunder och bekräfta.



CMS-I-002017

11.2.8 Utföra GPS-Switch-inställningar för såmaskiner

CMS-T-00004683-A.1

11.2.8.1 Konfigurera förarassistanssystem

CMS-T-006114-A.1

Förarassistanssystemet stödjer föraren att bearbeta fältet utan mellanrum. Genom såmaskinens kopplingsfördröjningar och en ojämn körhastighet kan överlappningar eller underlappningar av såraderna förekomma. Förarassistanssystemet uppmärksammar föraren genom en signalton och en symbol på att fordonet närmar sig till/från-positionen och körhastigheten måste hållas konstant.

Det värde som ska anges styr vid vilket avstånd mellan maskinen och till/från-positionen som förarassistanssystemet aktiveras.

Möjliga till/från-positioner:

- Fältgräns
- Vändtegsgräns
- Gräns mellan bearbetad och obearbetad yta



ANVISNING

För ytterligare information om hur förarassistanssystemet används, se sidan 123.




FÖRUTSÄTTNINGAR

För AMABUS-såmaskin:

- ✓ Såmaskin ansluten
- ✓ AMATRON 3 har startats i AMABUS-läge, se sidan 15
- ✓ Såmaskin har valts i menyn Utrustning, se sidan 45

För ISOBUS-såmaskin:

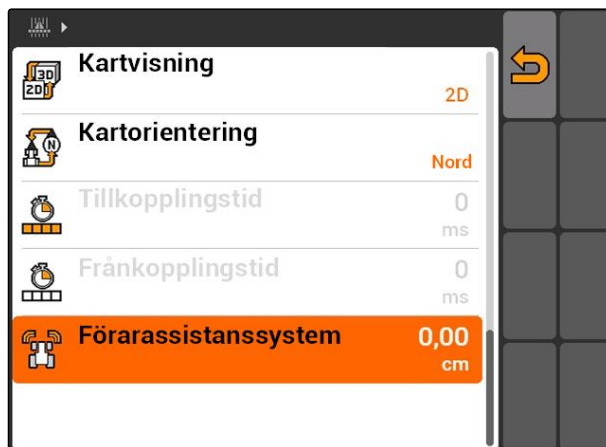
- ✓ Såmaskin ansluten
- ✓ AMATRON 3 har startats i ISOBUS-läge, se sidan 15

1. Välj "GPS-Switch" >  > "Förarassistanssystem".

2. Ange önskat avstånd och bekräfta

eller

om förarassistanssystemet ska avaktiveras,
Ange "0" och bekräfta



CMS-I-001726

11.2.9 Ställa in förvarningstider

CMS-T-005059-A.1

När delbredderna kopplas till **1**, tar det några hundra millisekunder tills spridningen startar **2**. Den här inkopplingsfördröjningen **3** kan orsaka överlappningar i bearbetningen. När delbredderna kopplas från, tar det likaså några hundra millisekunder tills spridningen stoppar. Den här fränkopplingsfördröjningen kan leda till överlappningar vid bearbetningen.

Förvarningstiderna kompenserar dessa fördröjningar vid till- och fränkoppling av delbredder.



ANVISNING

Förvarningstiderna kan endast ställas in för AMABUS-såmaskiner och AMABUS-sprutor.



ANVISNING

"Förvarningstid för TILL" måste ställas in så att spridningen startar exakt och underlappning därmed undviks.

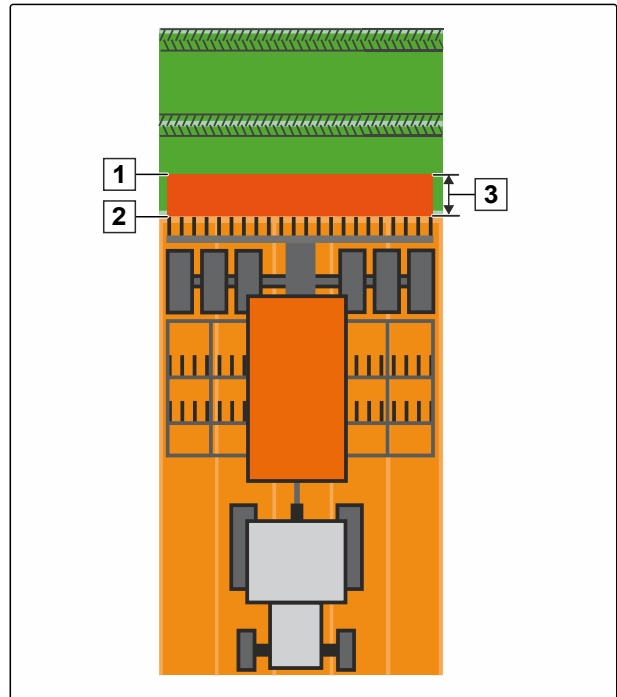
"Förvarningstid för FRÄN" måste ställas in så att spridningen stoppar exakt och överlappning därmed undviks.

Gränser för start och stopp av spridningen:

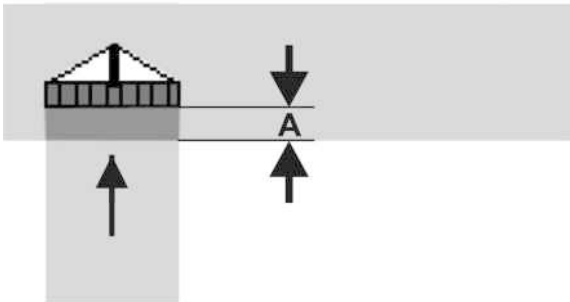
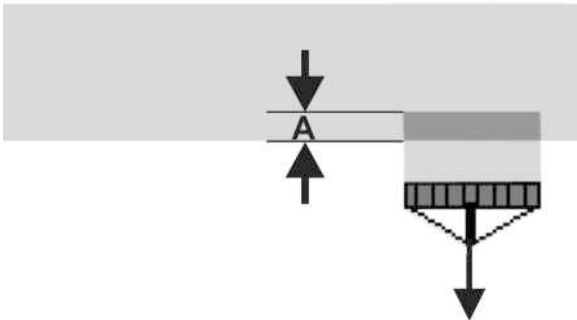
- Gräns från bearbetad till obearbetad yta
- Fältgräns
- Vändtegsgräns

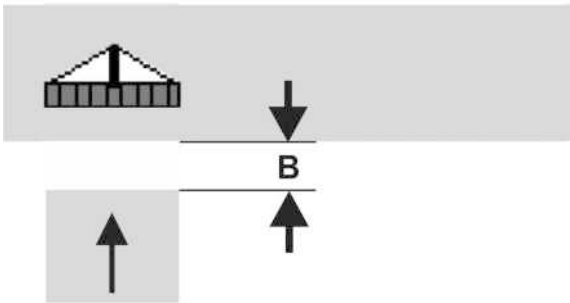
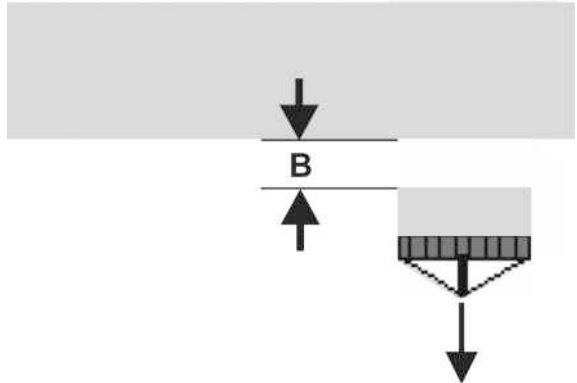
Vid oönskade överlappningar och underlappningar kan korrekta förvarningstider fastställas genom en tabell eller en formel; se sidan 90.

Önskade överlappningar och underlappningar kan fastställas genom inställningen "Överlappning i körriktning", se sidan 115.



CMS-I-002116


Förvarningstid för frånkoppling	Förvarningstid för tillkoppling
 <p>CMS-I-001618</p>	 <p>CMS-I-001810</p>
(A) Överlappningens längd	
Frånkoppling: infart på en bearbetad yta <ul style="list-style-type: none"> • Spruta: sänka förvarningstiden • Såmaskin: öka förvarningstiden 	Tillkoppling: utfart från en bearbetad yta <ul style="list-style-type: none"> • Spruta: sänka förvarningstiden • Såmaskin: minska förvarningstiden

Förvarningstid för frånkoppling	Förvarningstid för tillkoppling
 <p>CMS-I-002027</p>	 <p>CMS-I-002028</p>
(B) Längd för obearbetat område	
Frånkoppling: infart på en bearbetad yta <ul style="list-style-type: none"> • Spruta: öka förvarningstiden • Såmaskin: minska förvarningstiden 	Tillkoppling: utfart från en bearbetad yta <ul style="list-style-type: none"> • Spruta: öka förvarningstiden • Såmaskin: öka förvarningstiden




FÖRUTSÄTTNINGAR

- ✓ AMABUS-maskin ansluten
- ✓ AMATRON 3 har startats i AMABUS-läge, se sidan 15
- ✓ AMABUS-maskinen har valts i menyn Utrustning, se sidan 45

1. Välj "GPS-Switch" >  > "Förvarningstid för TILL".
2. Ange fastställd förvarningstid.



CMS-I-002233

3. Välj "GPS-Switch" >  > "Förvarningstid för FRÅN".
4. Ange fastställd förvarningstid.



CMS-I-002237

11.2.10 Fastställa korrigeringstider för förvarningstider

CMS-T-006363-C.1

		Längd överlappning (A) / längd obearbetad yta (B)					
		0,5 m	1,0 m	1,5 m	2,0 m	2,5 m	3,0 m
Körhastighet [km/h]	5	360 ms	720 ms	1080 ms	1440 ms	1800 ms	2160 ms
	6	300 ms	600 ms	900 ms	1200 ms	1500 ms	1800 ms
	7	257 ms	514 ms	771 ms	1029 ms	1286 ms	1543 ms
	8	225 ms	450 ms	675 ms	900 ms	1125 ms	1350 ms
	9	200 ms	400 ms	600 ms	800 ms	1000 ms	1200 ms
	10	180 ms	360 ms	540 ms	720 ms	900 ms	1080 ms
	11	164 ms	327 ms	491 ms	655 ms	818 ms	982 ms
	12	150 ms	300 ms	450 ms	600 ms	750 ms	900 ms
	13	138 ms	277 ms	415 ms	554 ms	692 ms	831 ms
	14	129 ms	257 ms	386 ms	514 ms	643 ms	771 ms
	15	120 ms	240 ms	360 ms	480 ms	600 ms	720 ms

Korrigerade tider för ej angivna hastigheter och avstånd (A, B) kan interpoleras/extrapoleras eller beräknas med hjälp av följande formel:

$$\text{Korrigerade tider för prognostider [ms]} = \frac{\text{Längd [m]}}{\text{Körhastighet [km/h]}} \times 3600$$

CMS-I-002149

Förvarningstiden inom såtekniken för till- och fränkoppling påverkas av följande faktorer:

- Transporttider beroende på typ av utsäde, transportsträcka och fläkthastighet
- Köregenskaper beroende på hastighet, acceleration och bromsning
- GPS-precision beroende på korrigeringssignal och GPS-mottagarens uppdateringshastighet



ANVISNING

För exakt koppling vid vändtegen, särskilt vid såmaskiner, är följande punkter nödvändiga:

- GPS-mottagarens RTK-precision (uppdateringshastighet på minst 5 Hz)
- Jämn hastighet vid körning in i och ut ur vändtegen

11.2.11 Kontrollera till- och frånkopplingstider

CMS-T-004847-A.1

När delbredderna kopplas till, tar det några hundra millisekunder tills spridningen startar. Den här inkopplingsfördröjningen kan orsaka överlappningar i bearbetningen. När delbredderna kopplas från, tar det likaså några hundra millisekunder tills spridningen stoppar. Den här frånkopplingsfördröjningen kan leda till överlappningar vid bearbetningen.

Kopplingstiderna kompenserar dessa fördröjningar vid till- och frånkoppling av delbredder.



ANVISNING

Kopplingstiderna visas endast vid ISOBUS-såmaskiner och ISOBUS-sprutor.
Kopplingstiderna kan endast ändras genom enhetskontrollen.



FÖRUTSÄTTNINGAR

- ✓ ISOBUS-maskin ansluten
- ✓ AMATRON 3 har startats i ISOBUS-läge, se sidan 15

1. Kontrollera i GPS-Switch-inställningarna värdena för "Tillkopplingstid" och för "Frånkopplingstid".
2. Om kopplingstiderna inte är korrekta, ändra kopplingstiderna i enhetskontrollen.



CMS-I-002108

11.3

Starta GPS-Switch

CMS-T-00004702-A.1

11.3.1 Starta GPS-Switch med uppdragshantering

CMS-T-005147-A.1

Vid aktiverad uppdragshantering kan uppdrag importeras och bearbetas i ISO-XML-format.



FÖRUTSÄTTNINGAR

Om GPS-Switch ska startas med uppdragshantering, måste följande förutsättningar vara uppfyllda:

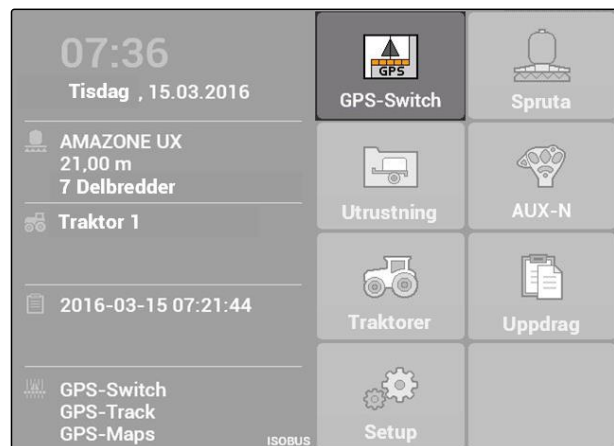
- ✓ GPS har konfigurerats, se sidan
- ✓ Vid ISOBUS-enheter och AMABUS-enheter: enhet har anslutits
- ✓ Vid ISOBUS-enheter: ISOBUS har konfigurerats korrekt, se sidan 24
- ✓ Vid AMABUS-enheter och enheter som inte kan kommunicera med terminalen: enhet har valts, se sidan 45
- ✓ Traktor har valts, se sidan 51
- ✓ Uppdragshantering har aktiverats, se sidan 19
- ✓ USB-minne har satts i
- ✓ Uppdrag har importerats eller skapats i ISO-XML-format:
 - Importera uppdrag, se sidan
 - Skapa uppdrag, se sidan 55
- ✓ Uppdrag har startats, se sidan 64

► Välj Huvudmeny > "GPS-Switch".

➔ GPS-Switch startas.

Följande innehåll visas på GPS-Switch-kartan:

- En traktorsymbol
- En maskinsymbol
- Fältgränsen och applikationskartan som skapats i uppdraget



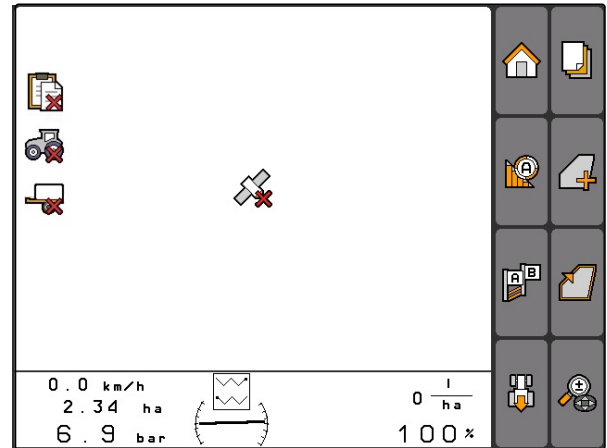
CMS-I-002167



FELAVHJÄLPNING

Visas inte innehållet på GPS-Switch-kartan?

Förutsättningarna för start av GPS-Switch är inte uppfyllda. På GPS-Switch-kartan blinkar felsymboler.



CMS-I-001543

1. Kontrollera förutsättningarna för start av GPS-Switch.
2. Starta om GPS-Switch.

11.3.2 Starta GPS-Switch utan uppdragshantering

CMS-T-005152-A.1



FÖRUTSÄTTNINGAR

Om GPS-Switch ska startas utan uppdragshantering, måste följande förutsättningar vara uppfyllda:

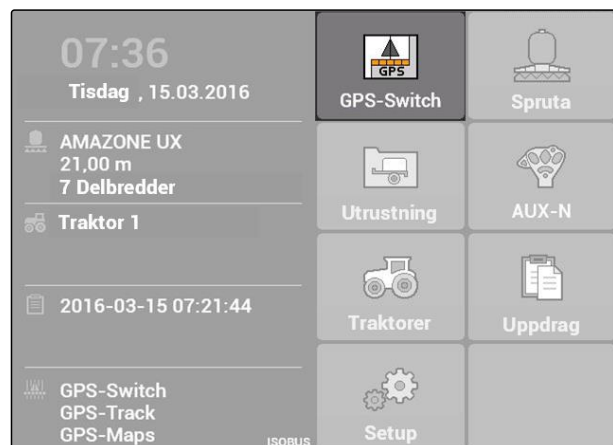
- ✓ GPS har konfigurerats, se sidan
- ✓ Vid ISOBUS-enheter och AMABUS-enheter: enhet har anslutits
- ✓ Vid ISOBUS-enheter: ISOBUS har konfigurerats, se sidan 24
- ✓ Vid AMABUS-enheter och enheter som inte kan kommunicera med terminalen: enhet har valts, se sidan 45
- ✓ Traktor har valts, se sidan 51
- ✓ Uppdragshantering har avaktiverats, se sidan 19

► Välj Huvudmeny > "GPS-Switch".

➔ GPS-Switch startas.

Följande innehåll visas på GPS-Switch-kartan:

- En traktorsymbol
- En maskinsymbol



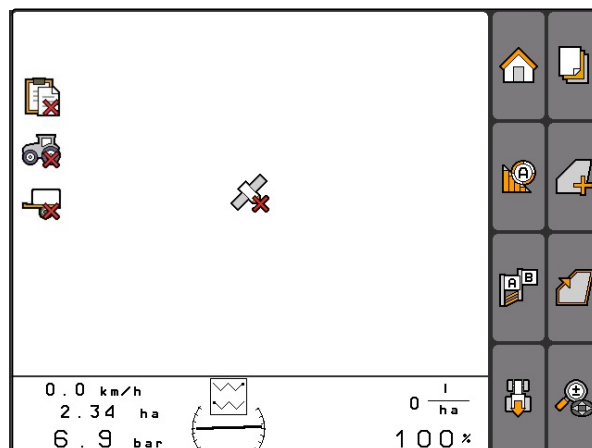
CMS-I-002167



FELAVHJÄLPNING

Visas inte innehållet på GPS-Switch-kartan?

Förutsättningarna för start av GPS-Switch är inte uppfyllda. På GPS-Switch-kartan blinkar felsymboler.



CMS-I-001543

1. Kontrollera förutsättningarna för start av GPS-Switch.
2. Starta om GPS-Switch.

11.4

Zooma karta

CMS-T-003545-A.1

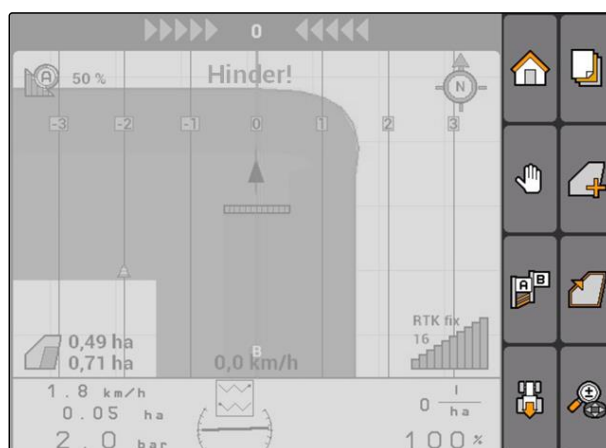
Kartan zoomas och förskjuts med styrkorset.
Vilken av de båda funktionerna som är aktiv för tillfället, visas i menyn GPS-Switch:




- : Zoom
- : Kartförskjutning

1. När kartförskjutningen är aktiv,
Välj .

➔ Symbolen för zoom visas: .

2. För att zooma kartan i små steg,
tryck på och .



3. För att zooma kartan i stora steg,
tryck på  och .
4. För att zooma kartan till standardmått och
fokusera fordonssymbolen,
tryck på .

11.5

Förskjuta kartan

CMS-T-001615-A.1

Kartan zoomas och förskjuts med styrkorset.
Vilken av de båda funktionerna som är aktiv för
tillfället, visas i menyn GPS-Switch:

- : Zoom
- : Kartförskjutning

1. När zoom är aktiv,

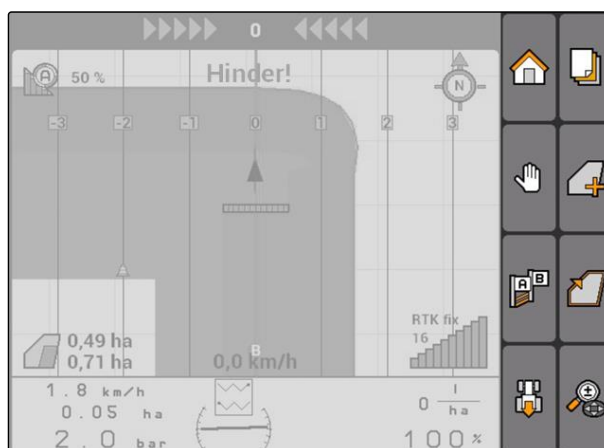
Välj .

- ➔ Symbolen för kartförskjutning visas: .

2. Förskjut kartan med styrkorset.

3. För att fokusera fordonssymbolen och zooma
kartan till standardmått,

tryck på .





11.6

Vrida traktorsymbolens riktning

CMS-T-006326-A.1



Om traktorsymbolens riktning på kartan inte stämmer
överens med traktorns körriktning, kan
fordonssymbolen vändas manuellt. Körriktningen
fastställs genom traktorn eller GPS-signalen, se
sidan 80. Symbolen visas endast när signalen
utvärderas genom GPS-signal. Om det finns en
signal från traktorn, visas inte symbolen.

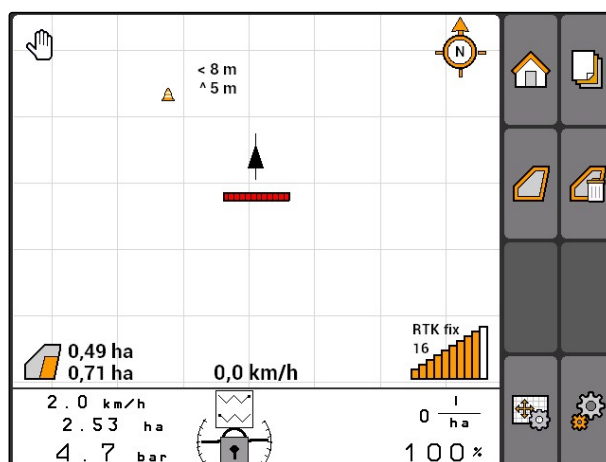
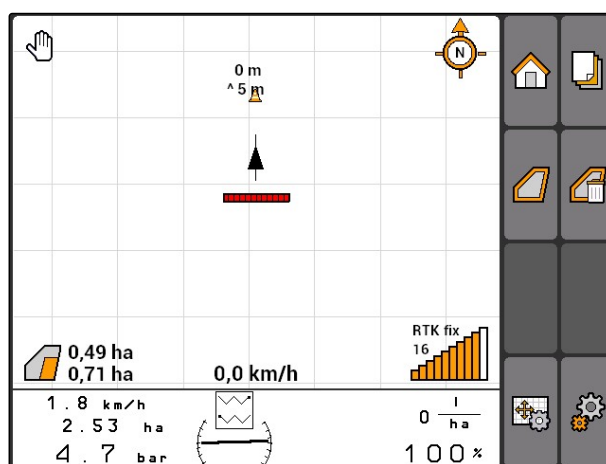
1. Om traktorn backar, men traktorsymbolen är riktad framåt,
Välj .
2. Om traktorn kör framåt, men traktorsymbolen är riktad bakåt,
Välj .

11.7

Markera hinder

CMS-T-001600-A.1

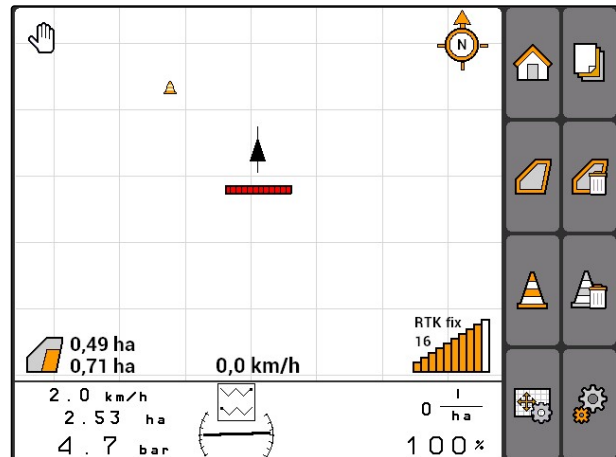
1. "GPS-Switch" > .
 ➔ På kartan blinkar hindersymbolen .
 ➔ Förskjutningens längdangivelser visas bredvid hindersymbolen.
2. Förskjut hindersymbolens styrkors till önskat ställe.
 ➔ Hindersymbolen förskjuts med vardera en meter när du trycker på styrkorsets knappar.



3. När hindersymbolen har förskjutits till önskat ställe

tryck på .

- ➔ Hindret har placerats. Längdangivelserna för förskjutningen visas inte.




11.8

Radera hindermarkering

CMS-T-001605-A.1

Alla hindermarkeringar inom omkrets på 30 m raderas.

1. Positionera fordonet med ett avstånd på högst 30 m till markerat hinder.
2. "GPS-Switch" > .
3. Bekräfta att du vill radera.

11.9


Skapa fältgräns

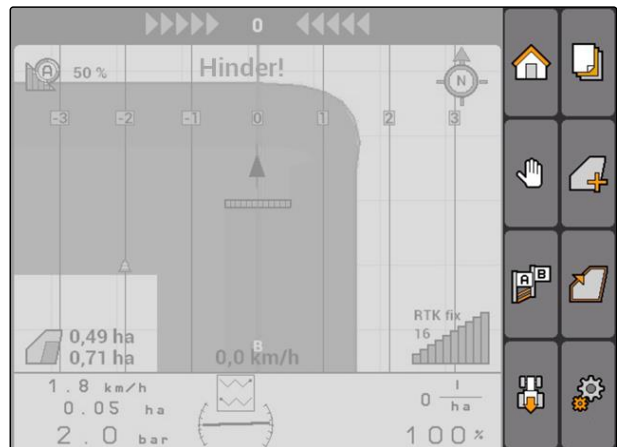
CMS-T-001595-B.1

AMATRON 3 kan skapa en fältgräns av den bearbetade ytan. Genom fältgränsen kan AMATRON 3 beräkna fältstorleken. Fältstorleken ger i sin tur bearbetad yta och återstående yta.

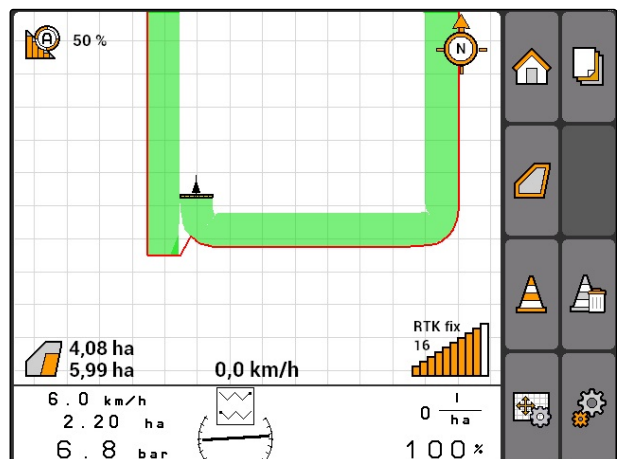
FÖRUTSÄTTNINGAR

- ✓ Fältranen komplett bearbetad

► "GPS-Switch" > .




➔ Fältgränsen placeras runt bearbetad yta.

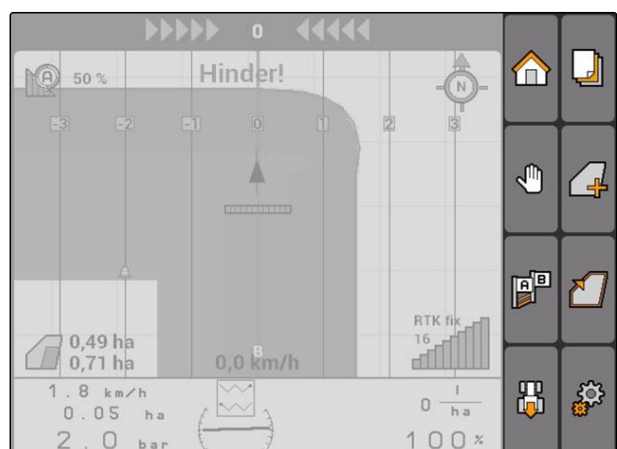


11.10

Radera fältgräns

CMS-T-004872-A.1

1. "GPS-Switch" > .
2. Bekräfta att du vill radera.



11.11

Hantera virtuell vändteg

CMS-T-00004687-A.1


11.11.1 Skapa virtuell vändteg

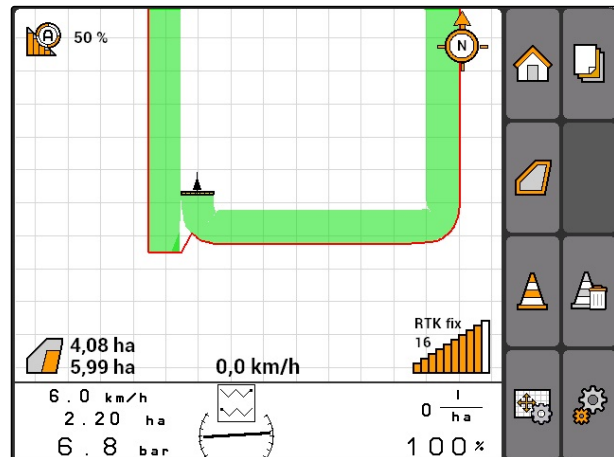
CMS-T-003520-B.1



FÖRUTSÄTTNINGAR

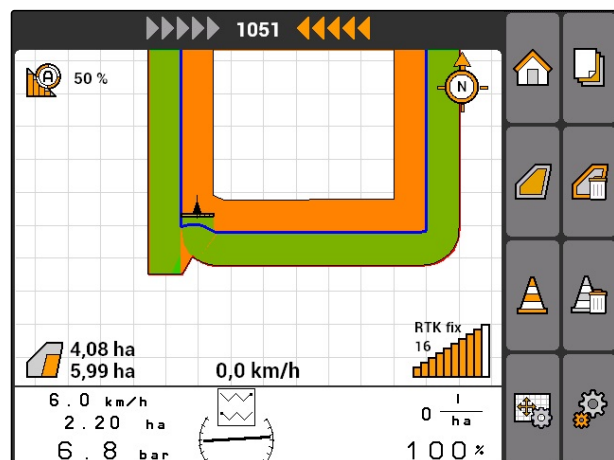
- ✓ Fältgräns har skapats, se sidan 98

1. "GPS-Switch" > .
 2. Ange vändtegsbredd och bekräfta.
- ➔ En förfrågan om vändtegens spår linje visas.



ANVISNING

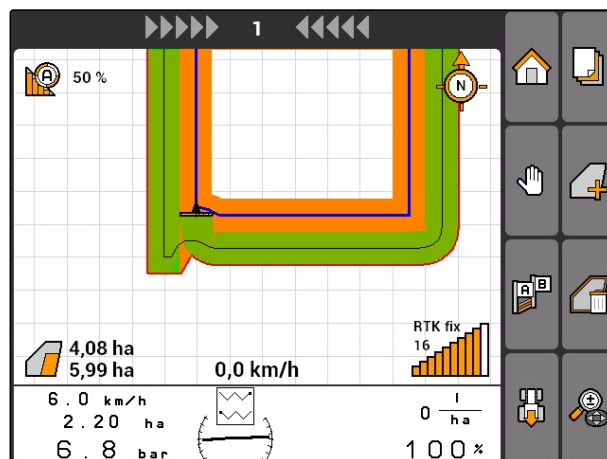
Om den första spår linjen placeras på fältgränsen, ligger den andra vändtegsspår linjen en arbetsbredd innanför fältgränsen.





ANVISNING

Om den första vändtegsspårinjen inte placeras på fältgränsen, ligger den första vändtegsspårinjen en halv arbetsbredd innanför fältgränsen.



3. Om den första vändtegsspårinjen ska placeras på fältgränsen, välj "Ja"

eller

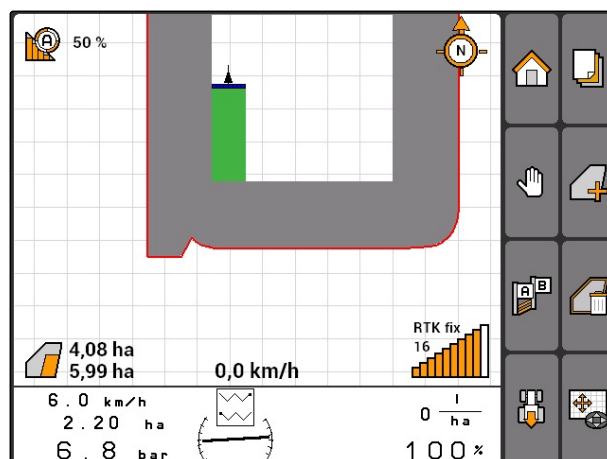
om den första vändtegsspårinjen inte ska placeras på fältgränsen, välj "Nej".

- ➔ När vändtegen har skapats, visas vändtegen som en grå yta inom fältgränsen.



ANVISNING

För att kunna starta spridningen inom vändtegen och för att kunna använda spårinjen inom vändtegen, måste vändtegen låsas upp, se sidan 101.




11.11.1.1 Spärra eller låsa upp vändteg

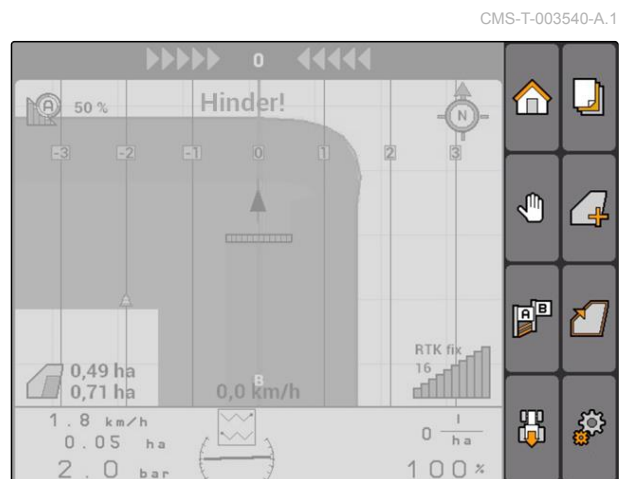
CMS-T-003550-A.1

Vändtegen kan spärras eller låsas upp för spridning. För den här funktionen behövs ingen licens för GPS-Track.

- Spärrad vändteg: Vändtegen återges i grått. I automatläge kopplas delbredderna från när de når in i vändtegen.
- Upplåst vändteg: Vändtegen återges i orange. I automatläge kopplas delbredderna till när de når in i vändtegen. Inom vändtegen skapas spårinjen.

11.11.1.2 Radera vändteg

1. "GPS-Switch" > .
 2. Bekräfta att du vill radera.
- ➔ Vändtegen har raderats.




11.11.2 Spärra eller låsa upp vändteg

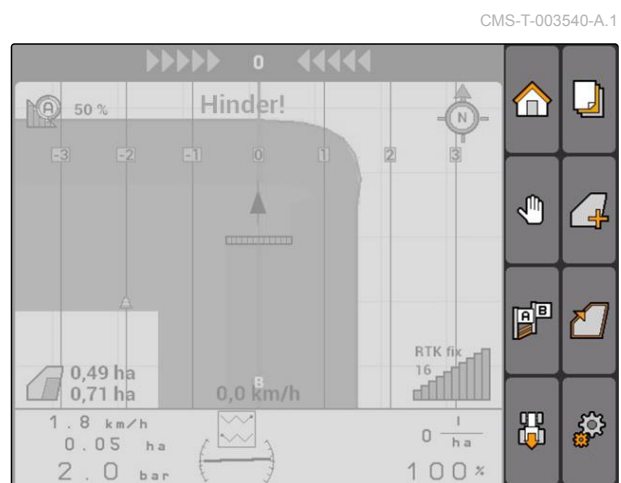
Vändtegen kan spärras eller låsas upp för spridning. För den här funktionen behövs ingen licens för GPS-Track.

- Spärrad vändteg: Vändtegen återges i grått. I automatläge kopplas delbredderna från när de når in i vändtegen.
- Upplåst vändteg: Vändtegen återges i orange. I automatläge kopplas delbredderna till när de når in i vändtegen. Inom vändtegen skapas spårinjer.



11.11.3 Radera vändteg

1. "GPS-Switch" > .
 2. Bekräfta att du vill radera.
- ➔ Vändtegen har raderats.



CMS-I-001542

11.12

Använda spårlinjer

CMS-T-00004688-A.1

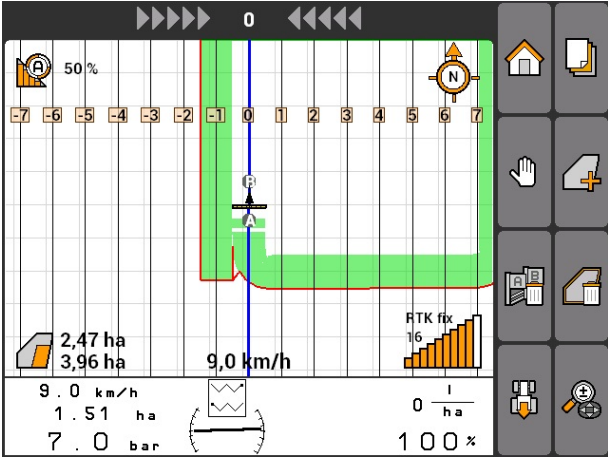
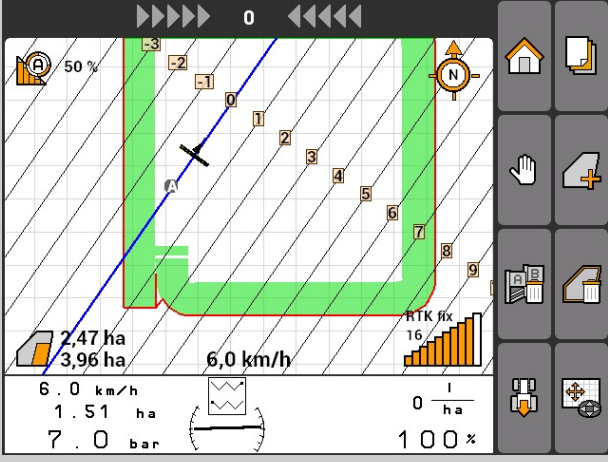
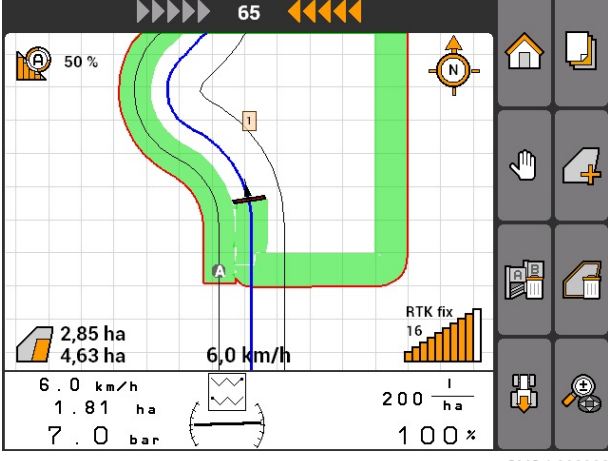
11.12.1 Välja spårlinjemönster

CMS-T-003450-B.1

Spårlinjer stödjer föraren att bearbeta fältet utan mellanrum. Beroende på kraven kan olika spårlinjemönster väljas. Om fältet ska bearbetas i tegar, kan spårlinjerna markeras med ett visst avstånd.


För att föraren lättare ska kunna följa spårlinjerna, visas ljusrampen ovanför kartan på AMATRON 3. Ljusrampen visar spåravvikelsens längd. Ljusrampen kan konfigureras i GPS-Switch-inställningarna.

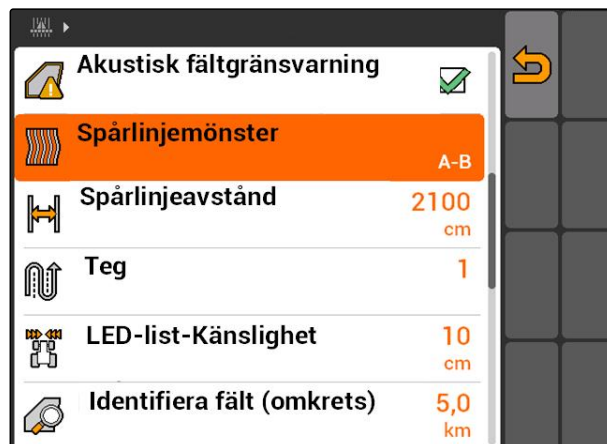
Med AMATRON 3 kan olika typer av spårlinjer registreras. Spårlinjemönstret kan ändras i GPS-Switch-inställningarna.

Tillgängliga spårlinjemönster	Förklaring	Bild
A-B	Rak spårlinje som dras mellan två punkter.	 <p>CMS-I-001478</p>
A+	Rak spårlinje som dras i en angiven vinkel. Spårlinjens angivna vinkel går utmed nordsydaxeln.	 <p>CMS-I-001555</p>
Kontur	Oregelbunden spårlinje som registreras under körningen mellan två punkter. Konturerna jämnas till automatiskt.	 <p>CMS-I-002066</p>

FÖRUTSÄTTNINGAR

- ✓ GPS-Track är upplåst, se sidan 37

1. Välj "GPS-Switch" >  > "Spårlinjemönster".
2. Välj önskat spårlinjemönster och bekräfta.



CMS-I-001987


11.12.2 Fastställa spårlinjeavstånd

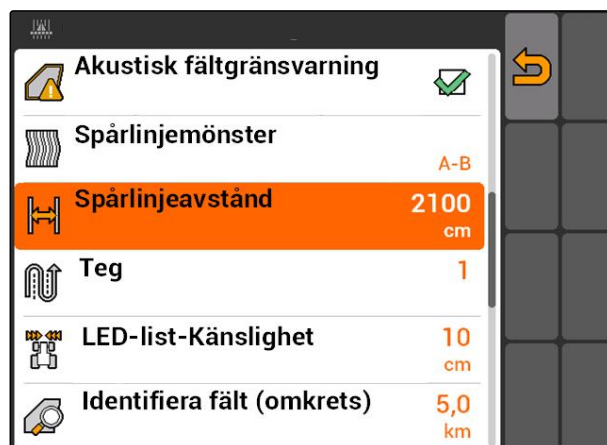
CMS-T-003465-A.1

Spårlinjeavståndet fastställs automatiskt till en arbetsbredd. Om spåren följs exakt, säkerställs en komplett täckning. Om en överlappning av raderna önskas, kan spårlinjeavståndet ändras manuellt.

ANVISNING

Om spårlinjeavståndet minskas för en önskad överlappning, måste överlappningstoleransen anpassas motsvarande, se sidan 113.

1. Välj "GPS-Switch" >  > "Spårlinjeavstånd".
2. Ange längden på önskat spårlinjeavstånd och bekräfta.




CMS-I-001991

11.12.3 Skapa teg

CMS-T-003470-A.1

För att skapa en teg kan vissa spårlinjer framhåvas. De framhävda spårlinjerna visar i vilken rad av arbetsområdet fordonet måste köra för att anlägga en

teg i önskad storlek. Det inmatade antalet anger i vilken rytm du måste köra utmed spårlinjerna. Om du till exempel matar in 2, måste du köra utmed varannan spårlinje. Därmed utelämnas alltid en spårlinje och en teg på en arbetsbredd skapas.

1. Välj "GPS-Switch" >  > "Teg".
2. Ange önskad rytm och bekräfta

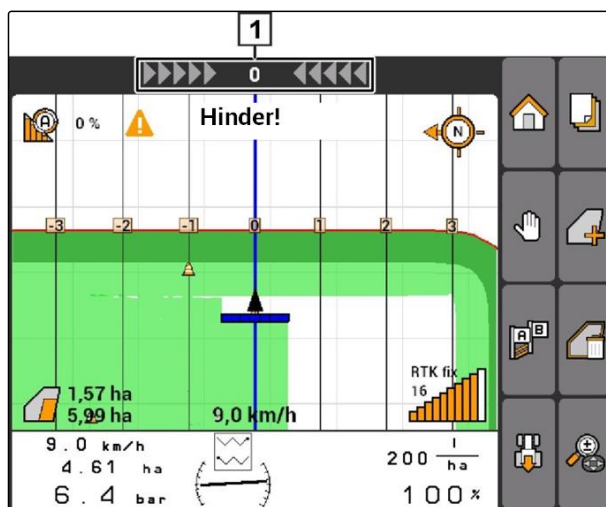


CMS-I-001995


11.12.4 Ange ljusrampens känslighet

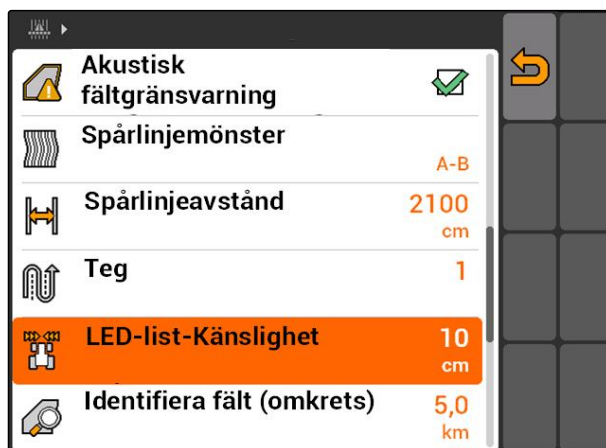
Om fordonet avviker från körd spårlinje, visas spårlinjeavvikelsen genom pilsymboler som i tur och ordning blir gula **1**. Ljusrampens känslighet anger med vilken längd fordonet kan avvika från spårlinjen innan ytterligare en symbol för indikering av spårlinjeavvikelse blir gul.

CMS-T-003420-A.1



CMS-I-001999

1. Välj "GPS-Switch" >  > "LED-list känslighet".
2. Ange erforderlig spårlinjeavvikelse och bekräfta.



CMS-I-002086

11.12.5 Skapa spårlinjer

CMS-T-00004689-A.1

11.12.5.1 Skapa A-B-linje

CMS-T-005582-A.1

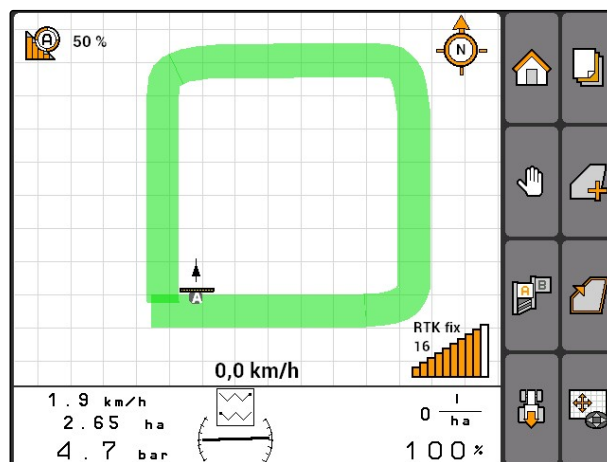
FÖRUTSÄTTNINGAR

- ✓ Spårlinjemönster "A-B" har valts, se sidan 103
- ✓ Spårlinjens slutpunkt måste befinna sig minst 15 m från startpunkten.

1. Kör till radens början.

2. välj .

➔ Spårlinjens startpunkt sätts i fordonspositionen.

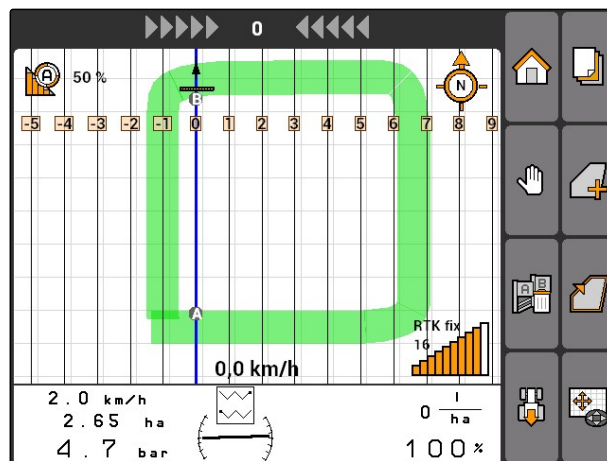


CMS-I-002055

3. Kör till radens slut.

4. välj .

➔ Spårlinjens slutpunkt sätts i fordonspositionen.
Ytterligare spårlinjer läggs till.



CMS-I-002054

11.12.5.2 Skapa konturlinje

CMS-T-005572-A.1



FÖRUTSÄTTNINGAR

- ✓ Spårlinjemönster "Kontur" har valts; se sidan 103

1. Kör till radens början.

2. välj .

➔ Spårlinjens startpunkt sätts i fordonspositionen.

3. Kör till radens slut.



ANVISNING

Spårlinjens slutpunkt måste befinna sig minst 15 m från startpunkten.

4. välj .

➔ Spårlinjens slutpunkt sätts i fordonspositionen.
Ytterligare spårlinjer läggs till.

11.12.5.3 Skapa A+-linjer

CMS-T-005577-A.1



FÖRUTSÄTTNINGAR

- ✓ Spårlinjemönster "A+" har valts; se sidan 103

1. Kör till radens början.

2. välj .

➔ Sifferfältet för inmatning av spårlinjevinkeln öppnas.



ANVISNING

Spårlinjens förinställda vinkel motsvarar fordonets riktning i nordsydaxeln. Om den förinställda vinkeln används, riktas spårlinjerna i körriktningen.

3. *Om spårlinjerna inte ska riktas i körriktningen, ange spårlinjernas önskade vinkel och bekräfta.*

11.13

Använda delbreddskoppling

CMS-T-00004691-A.1

11.13.1 Använda manuell delbreddskoppling

CMS-T-00004692-A.1

11.13.1.1 Aktivera manuell delbreddskoppling

CMS-T-006306-B.1

GPS-Switch kan även användas manuellt. Den automatiska delbreddskopplingen är då avaktiverad. Delbredderna måste kopplas till och från manuellt.



FÖRUTSÄTTNINGAR

För AMABUS-enheter och manuella enheter:

- ✓ AMABUS-enhet eller manuell enhet har konfigurerats, se sidan 42

För ISOBUS-enheter:

- ✓ ISOBUS-enhet ansluten



AMABUS- och ISOBUS-enheter

CMS-T-005666-A.1

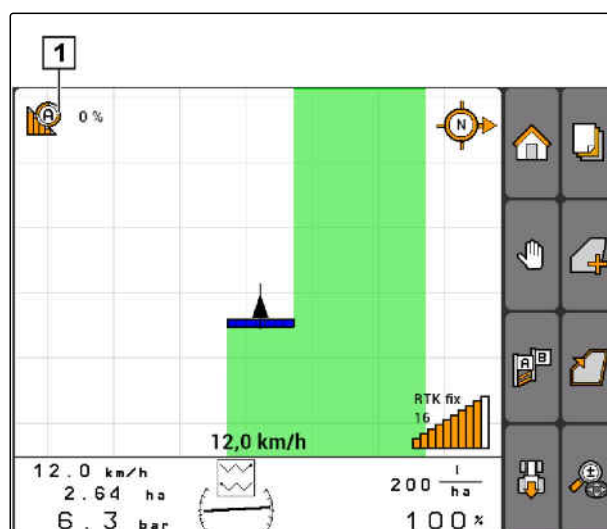
Registreringen av bearbetade ytor startar när delbredderna kopplas till manuellt och stoppar när delbredderna kopplas från manuellt.

Aktiverat läge visas på kartan **1**.

► När automatläget är aktiverat,

välj  i GPS-Switch-menyn.

➔ Handläget är aktiverat. Delbredderna måste kopplas manuellt.



CMS-I-002000

Manuella enheter

CMS-T-005671-A.1



ANVISNING

Vid manuella enheter måste även registreringen startas och stoppas manuellt.

1. För att starta registreringen,



i GPS-Switch-menyn

2. För att stoppa registreringen,



välj i GPS-Switch-menyn.

11.13.2 Använda automatisk delbreddskoppling

CMS-T-00004693-A.1

11.13.2.1 Aktivera automatisk delbreddskoppling

CMS-T-006234-B.1

GPS-Switch kan användas i handläge och i automatläge. I automatläge är automatisk delbreddskoppling aktiverad.

Om delbredderna körs över följande gränser, kopplas delbredderna till och från automatiskt.


- Fältgräns
- Gräns från bearbetad till obearbetad yta
- Vändtegsgräns

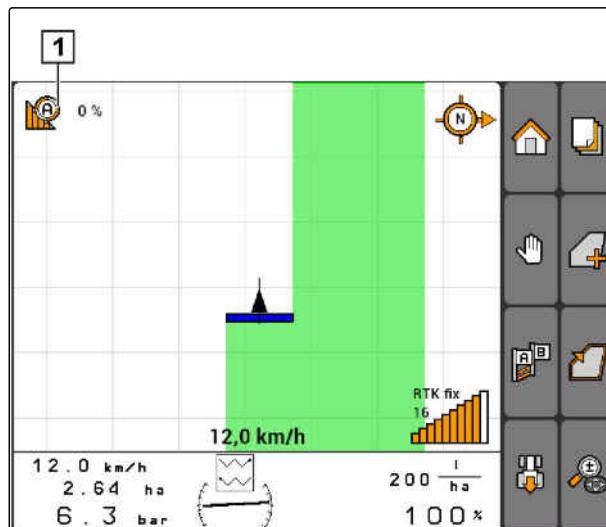
Registreringen av bearbetade ytor startar när delbredderna kopplas till och stoppar när delbredderna kopplas från.

✓ FÖRUTSÄTTNINGAR

- ✓ AMABUS-enhet eller ISOBUS-enhet ansluten
- ✓ Ansluten enhet för automatisk delbreddskoppling har konfigurerats

Aktiverat läge visas på kartan **1**.

- Om handläget är aktiverat, välj  i GPS-Switch-menyn.
- ➔ Automatläget är aktiverat. Delbredderna kopplas automatiskt beroende på valda överlappningar.



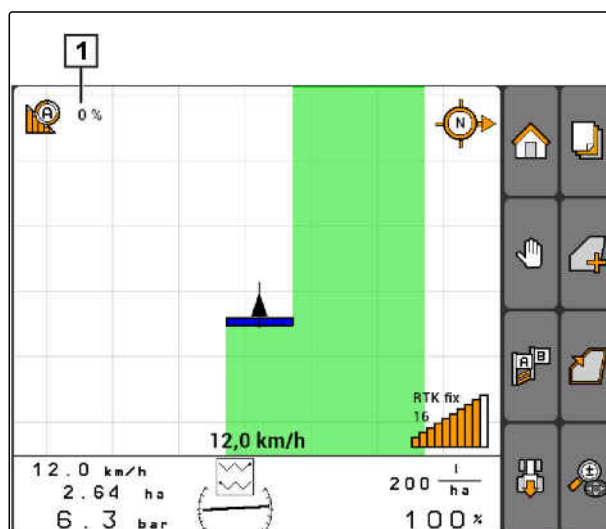
CMS-I-002000

11.13.2.2 Ange överlappningsgrad

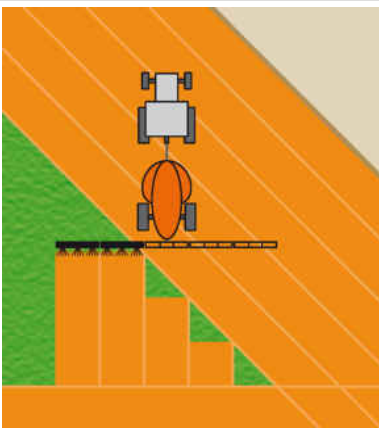
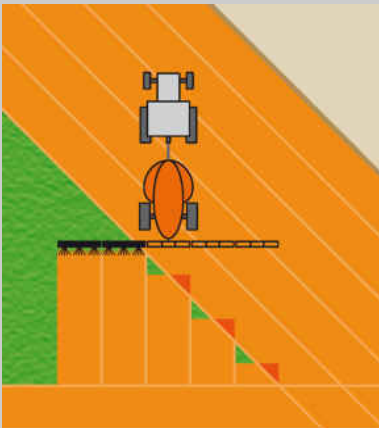
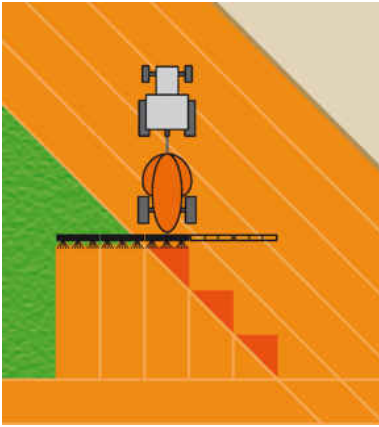
Överlappningsgraden fastställer med hur många procent en delbredd får överstiga en gräns innan delbredden kopplas från. Inställd överlappningsgrad **1** visas bredvid symbolen för automatläge.


Gränser för överlappningsgraden:

- Gräns från obearbetad till bearbetad yta
- Vändtegsgräns



CMS-I-002001

Möjliga inställningar:	Förklaring	Bild
0 %	Delbredderna kopplas från innan en överlappning uppstår.	 <p>CMS-I-002003</p>
50 %	Delbredderna kopplas från när de till hälften överskrider en gräns.	 <p>CMS-I-002002</p>
100 %	Delbredderna kopplas från när de överskrider en gräns helt.	 <p>CMS-I-002004</p>

1. Välj "GPS-Switch" >  "Överlappningsgrad".
2. Välj procentvärde och bekräfta.



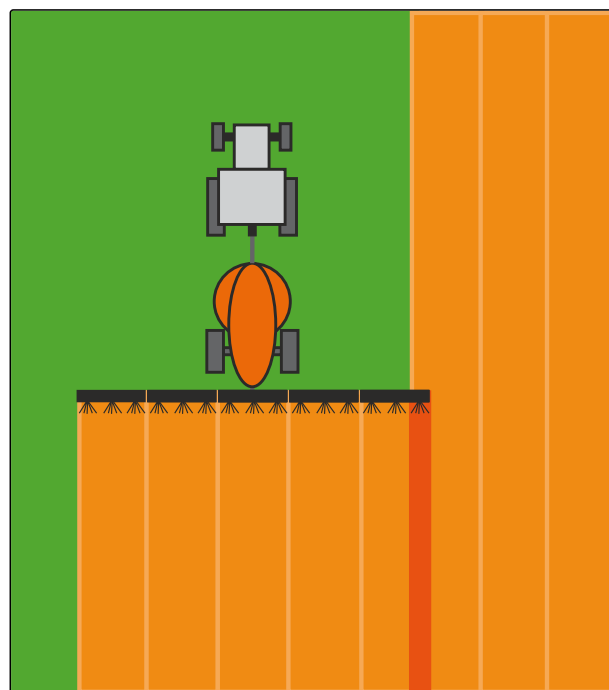
CMS-I-002265

11.13.2.3 Ange överlappningstolerans


Överlappningstoleransen fastställer hur mycket de yttre delbredderna får stå ut över en bearbetad yta innan de kopplas från. En överlappningstolerans förhindrar att de yttre delbredderna ständigt kopplas till och från vid parallellkörningar när de går emot en gräns.

Gränser för överlappningstoleransen:

- Gräns från obearbetad till bearbetad yta
- Vändtegsgräns



CMS-I-000594

- Välj "GPS-Switch" >  > "Överlappningstolerans"

Möjliga inställningar:

- Halva arbetsbredden eller 0 cm till maximalt 150 cm

ANVISNING

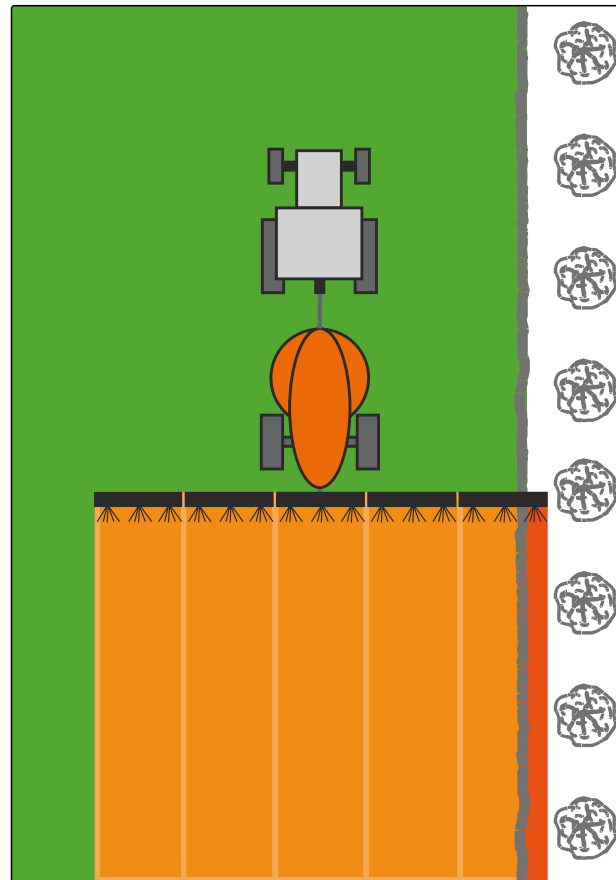
Överlappningstoleransen fungerar endast när överlappningsgraden har ställts in på 0 % eller 100 %; se sidan 111.



CMS-I-002269


11.13.2.4 Ange överlappningstolerans vid fältgränsen

Överlappningstoleransen vid fältgränsen fastställer hur långt de yttre delbredderna får överskrida fältgränsen innan de kopplas från. En överlappningstolerans vid fältgränsen förhindrar att de yttre delbredderna ständigt kopplas till och från vid körningar vid fältgränsen på grund av att fältgränsen ges emot. Vid fältgränsen gäller nämligen alltid en överlappningsgrad på 0 %.



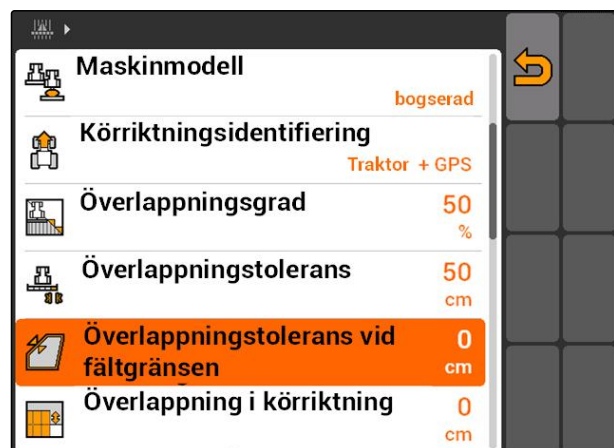
CMS-T-003440-A.1

CMS-I-001467

- Välj "GPS-Switch" >  > "Överlappningstolerans vid fältgränsen".

Möjliga inställningar:

- Värde mellan 0 cm och 25 cm



CMS-I-002273

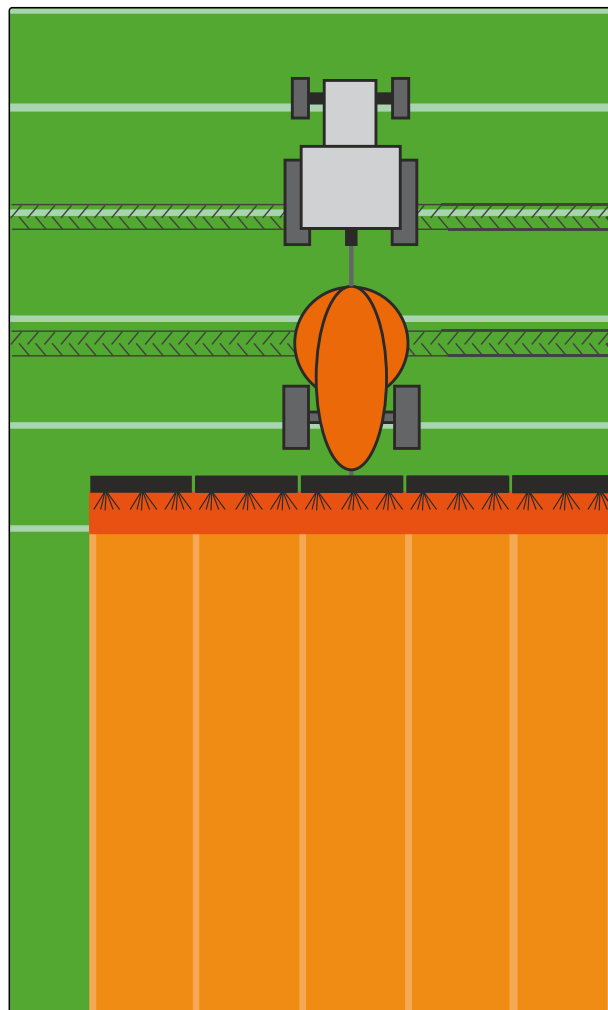
11.13.2.5 Ange överlappning i körriktning

CMS-T-003435-A.1


Överlappningen i körriktningen anger hur mycket delbredderna får stå ut över en gräns innan de kopplas från. En överlappning i körriktning förhindrar att mellanrum bildas mellan vändtegen och raderna eller mellan de bearbetade ytorna.

Gränser för överlappning i körriktningen:

- Gräns från obearbetad till bearbetad yta
- Vändtegsgräns



CMS-I-001468

- Välj "GPS-Switch" >  > "Överlappning i körriktning"

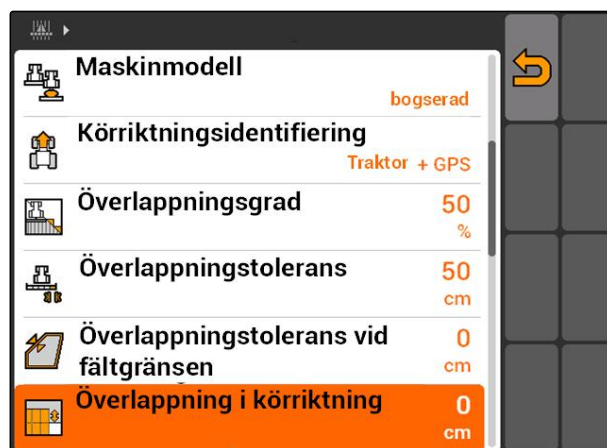
Möjliga inställningar:

- Värde mellan -1000 cm och 1000 cm



ANVISNING

Om det ska vara ett mellanrum mellan vändtegen och raderna eller mellan de bearbetade ytorna, kan även ett negativt värde anges för överlappning i körriktningen. På så sätt förhindra exempelvis att det uppstår mellanrum mellan sårader.



CMS-I-002277

11.14

Hantera fältdata

CMS-T-00004694-A.1

11.14.1 Spara registrerade fältdata

CMS-T-003499-A.1

Fältdata som skapats med AMATRON 3 kan sparas som registrering på ett USB-minne. Sparade registreringar kan läsas in och användas igen vid ett senare tillfälle.

Följande data hör till fältdata:

- Fältgräns
- Bearbetad yta
- Spårlinjer
- Hinder
- Applikationskartor
- Vändteg

FÖRUTSÄTTNINGAR

- ✓ USB-minne har satts i

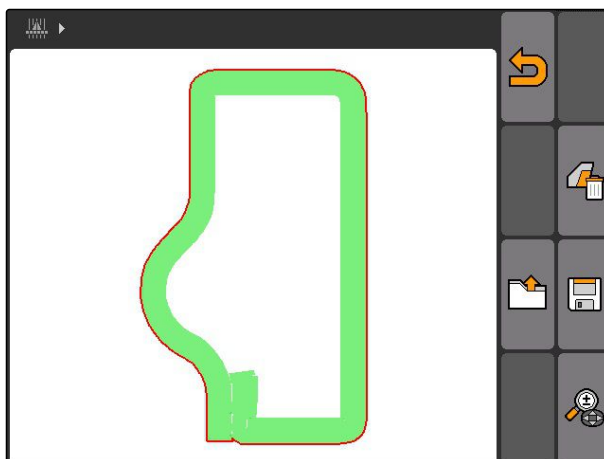
1. Välj "GPS-Switch" > .

➔ Fältdatamenyn öppnas.

2. Välj  i fältdatamenyn.

3. Namnge fältdatafilen och bekräfta.

➔ Fältdata sparas på ett USB-minne.



11.14.2 Radera registrerade fältdata

CMS-T-003509-A.1

Alla registrerade fältdata kan raderas. Fältdata kan först sparas på ett USB-minne.

Följande data hör till fältdata:

- Fältgräns
- Bearbetad yta
- Spårlinjer
- Hinder

- Applikationskartor
- Vändteg

1. "GPS-Switch" > .

➔ Fältdatamenyn öppnas.

2. Välj  i fältdatamenyn.

3. *Om fältdata ska raderas utan att sparas på ett USB-minne, välj "Nej".*

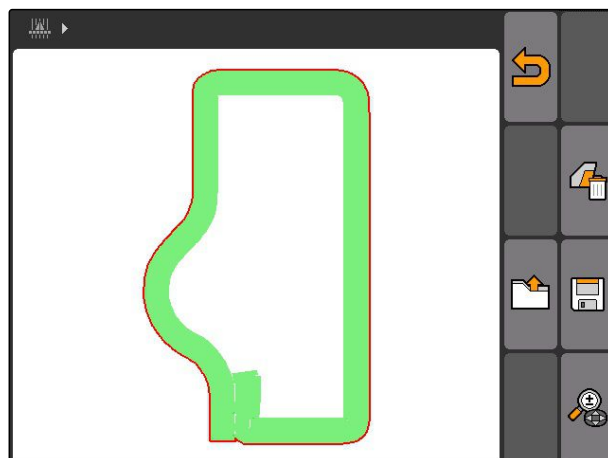
➔ Fältdata raderas i aktuellt uppdrag.

4. *Om registrerade fältdata ska sparas på ett USB-minne innan de raderas, välj "Ja".*

5. Namnge fältdata och bekräfta.

➔ Fältdata sparas på ett USB-minne.

➔ Fältdata raderas.



11.14.3 Läs in fältdata från registreringar

CMS-T-003515-B.1

Registreringar är fältdatafiler som skapats med en AMATRON 3 och sparats.

Följande fältdata kan läsas in:

- Fältgränser
- Bearbetade ytor
- Spårlinjer
- Hinder
- Applikationskartor
- Vändteg



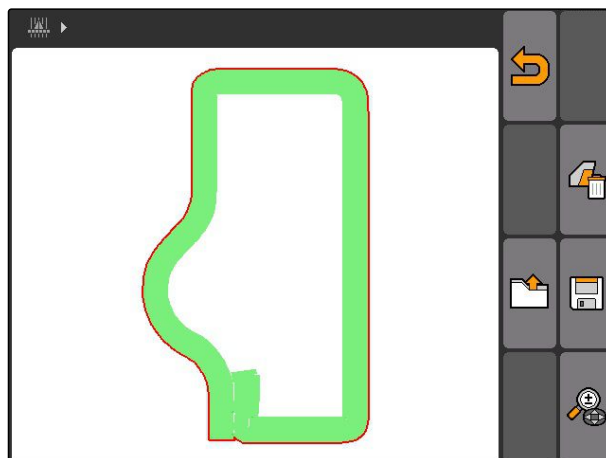
FÖRUTSÄTTNINGAR

- ✓ Registreringar finns på USB-minne

1. Välj "GPS-Switch" > .

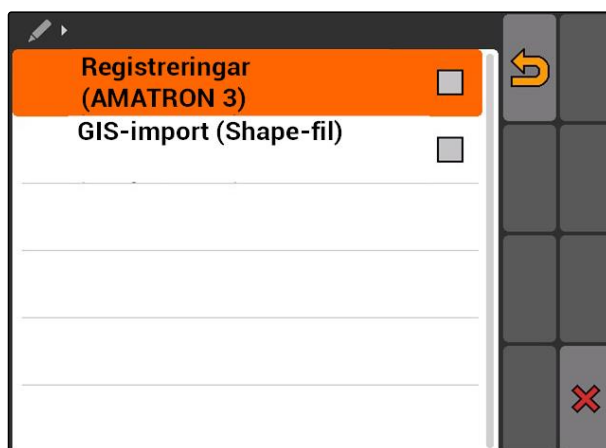
➔ Fältdatamenyn öppnas.

2. Välj  i fältdatamenyn.



3. Välj "Registrering".

➔ Sparade fälldatafiler visas.



4. För att radera en fältdatafil,

Välj .

eller

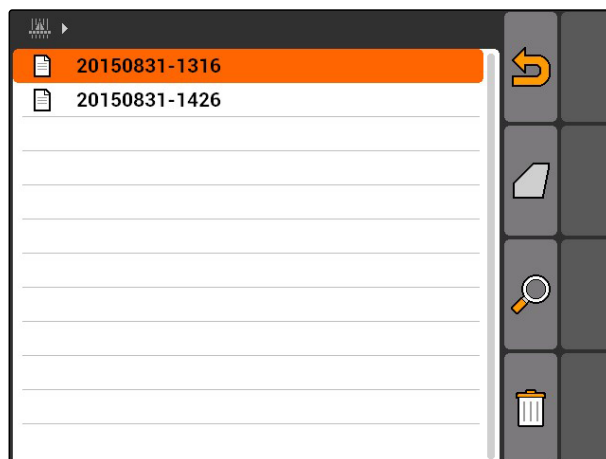
för att söka efter fältdatafiler,

Välj .

eller

för att visa alla fältdatafiler för fält i omkretsen,

Välj .



ANVISNING

Vilken omkretsen som befintliga fältdatafiler ska visas inom, beror på motsvarande inställning av GPS-Switch, se sidan 119.

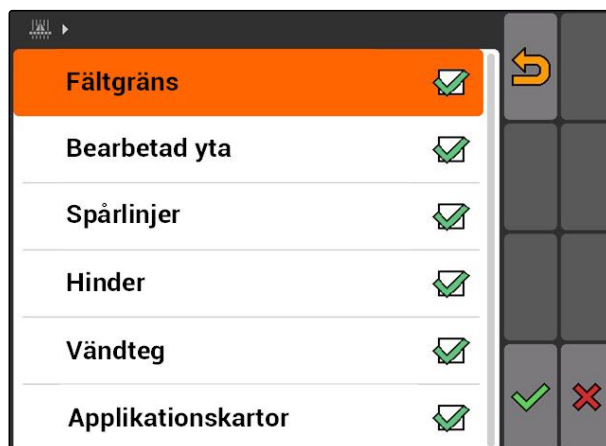
För indikering av fältdatafiler i omkretsen krävs en GPS-signal.

5. För att läsa in en fältdatafil,

välj önskad fältdatafil.

6. Välj vilka fältdata som ska importeras och bekräfta.


➔ Importera valda fältdata.



11.14.3.1 Ange fältidentifieringens omkrets

CMS-T-003445-A.1

Fältidentifieringens omkrets anger vilka fältdatafiler som visas vid import av fältdata. Fältdatafiler för alla fält visas inom angiven omkrets runt fordonpositionen.


1. Välj "GPS-Switch" >  > "Identifiera fält (omkrets)".
2. Ange omkrets för fältidentifiering och bekräfta.



11.14.4 Ange fältidentifieringens omkrets

CMS-T-003445-A.1

Fältidentifieringens omkrets anger vilka fältdatafiler som visas vid import av fältdata. Fältdatafiler för alla fält visas inom angiven omkrets runt fordonspositionen.

1. Välj "GPS-Switch" >  > "Identifiera fält (omkrets)".
2. Ange omkrets för fältidentifiering och bekräfta.



CMS-I-002013

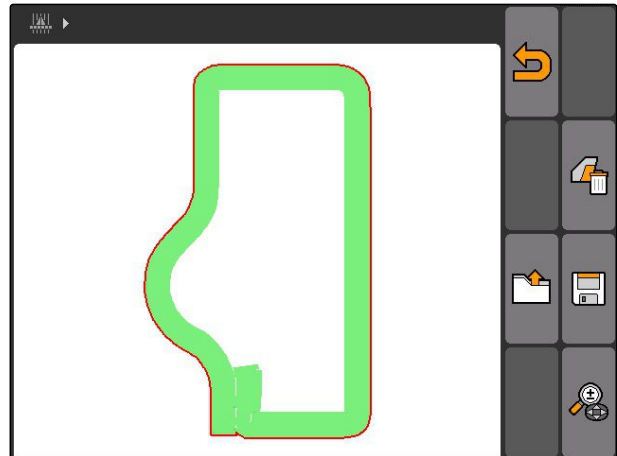
11.14.5 Läs in fältdata från Shape-fil

CMS-T-003504-B.1

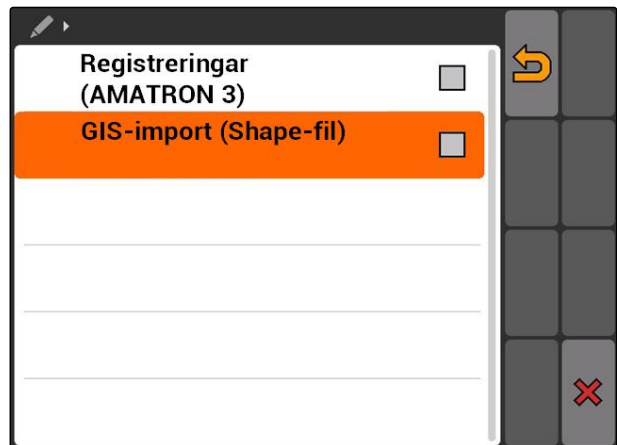
1. GPS-Switch > .

➔ Fältdatamenyn öppnas.

2. Välj  i fältdatamenyn.

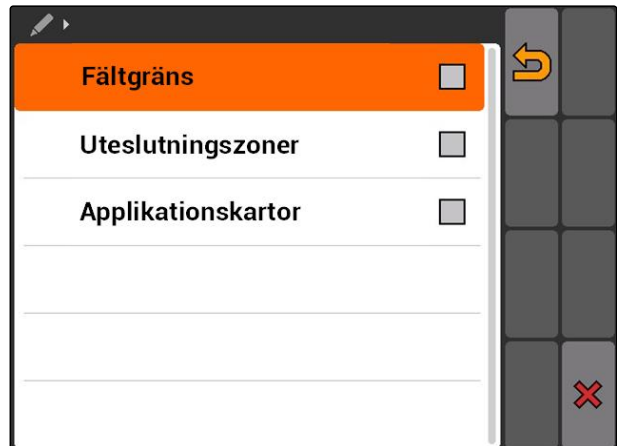


3. Välj "GIS-import".



4. Välj vilken fältdatatyp som ska importeras.

➔ USB-minnets innehåll visas.

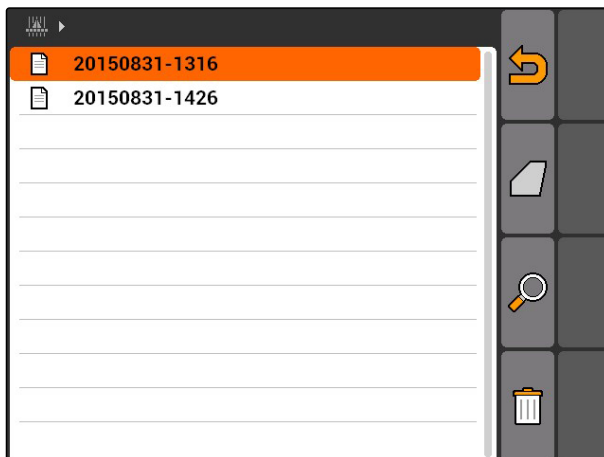


5. Välj Shape-fil och bekräfta.

➔ Vald fältdatatyp importeras.

ANVISNING


Importerade applikationskartor måste konfigureras, se sidan 122.



11.14.5.1 Konfigurera applikationskarta

CMS-T-005142-A.1

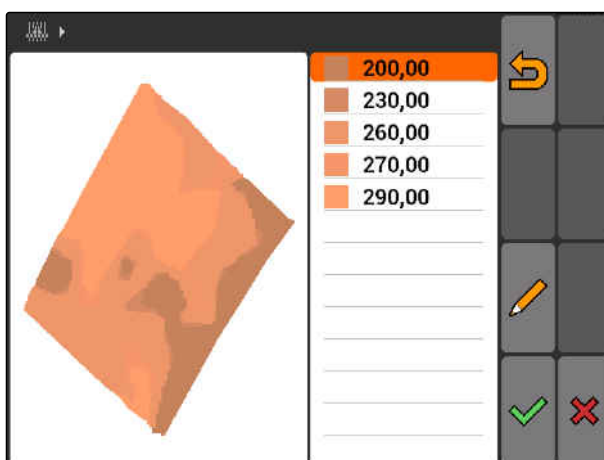
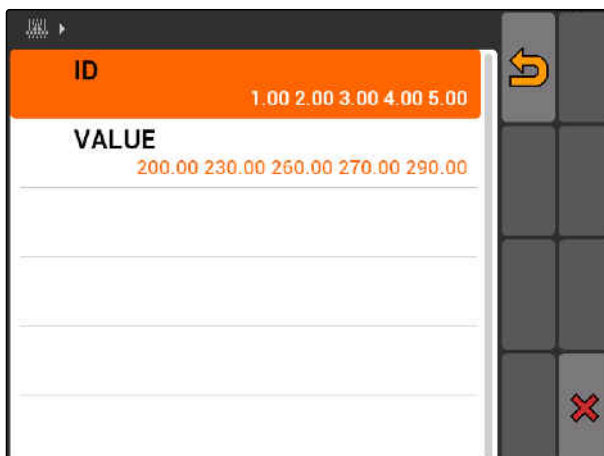
Om "Applikationskartor" har valts vid import av fältdata, måste ytterligare inställningar utföras.

1. Välj värden för spridningsmängderna.
2. Välj enhet för spridningsmängderna.
3. Om alla värden ska höjas eller sänkas med ett visst procentvärde, välj  och ange procentvärde.
4. Om ett visst värde ska ändras, Välj ett värde i listan och ange ett nytt värde. Exempel: Spridningsmängden ska höjas med 10 %. Ange 110 % och bekräfta.

➔ Applikationskartan importeras.

ANVISNING


För att kunna använda applikationskartan för ett ISO-XML-uppdrag, måste applikationskartan läggas till i ett uppdrag som börvärde.

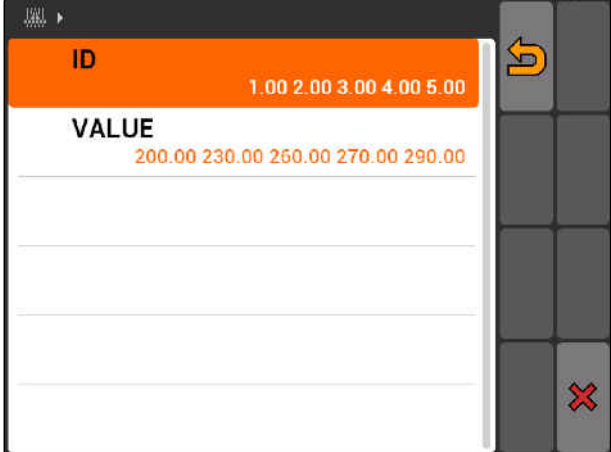


11.14.6 Konfigurera applikationskarta

CMS-T-005142-A.1

Om "Applikationskartor" har valts vid import av fältdata, måste ytterligare inställningar utföras.

1. Välj värden för spridningsmängderna.
2. Välj enhet för spridningsmängderna.
3. *Om alla värden ska höjas eller sänkas med ett visst procentvärde,*
välj  och ange procentvärde.
4. *Om ett visst värde ska ändras,*
Välj ett värde i listan och ange ett nytt värde.
Exempel: Spridningsmängden ska höjas med 10 %. Ange 110 % och bekräfta.



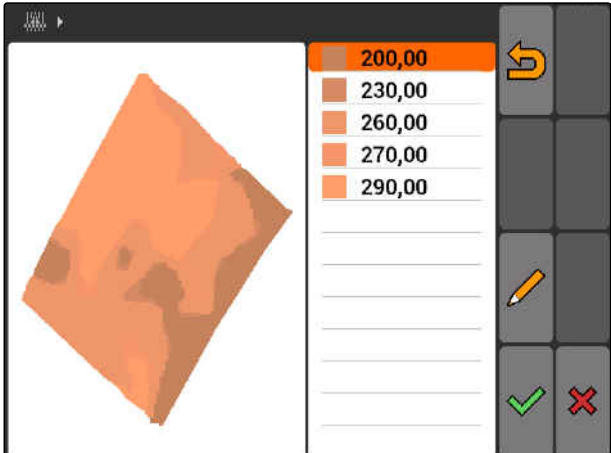
CMS-I-001549

➔ Applikationskartan importeras.



ANVISNING

För att kunna använda applikationskartan för ett ISO-XML-uppdrag, måste applikationskartan läggas till i ett uppdrag som börvärde.



CMS-I-001550

11.15

Använda förarassistanssystem

CMS-T-005190-A.1

Genom såmaskinens kopplingsfördröjningar och en ojämn körhastighet kan överlappningar eller underlappningar av såradena förekomma. Förarassistanssystemet stödjer föraren att bearbeta fältet utan mellanrum. Förarassistanssystemet uppmärksammar föraren genom en signalton och en symbol på att fordonet närmar sig till/från-positionen och körhastigheten måste hållas konstant.

Förarassistanssystemet kan användas vid följande gränser:

- Vändtegsgräns
- Fältgräns
- Gräns från bearbetad till obearbetad yta

Vändtegsgränsen används ofta som till/från-position. I följande anvisning förklaras förarassistanssystemet med hjälp av infarten till vändtegen.



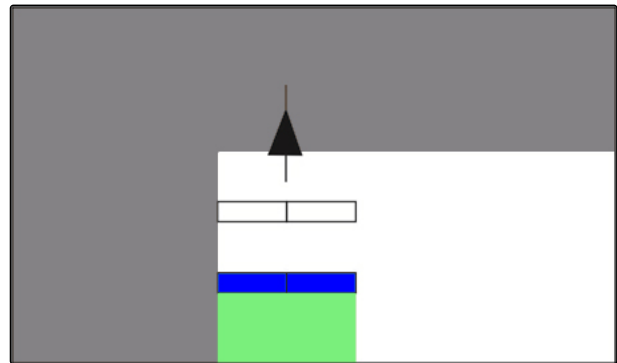
FÖRUTSÄTTNINGAR

- ✓ Förarassistanssystemet har konfigurerats, se sidan 85
- ✓ GPS-Switch är i automatläge, se sidan 110

1. Kör fram till vändtegen.

➔ Från det konfigurerade avståndet till vändtegen visas en extra symbol för enhetens till/från-position.

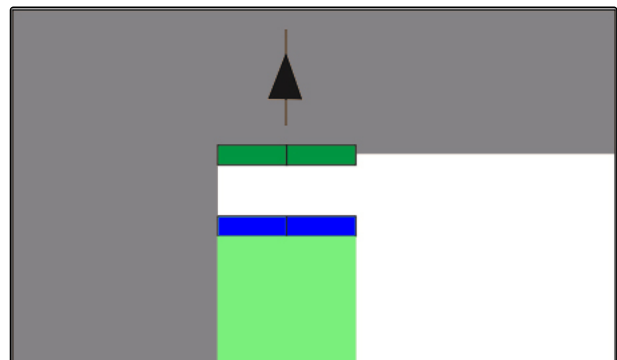
➔ AMATRON 3 avger två korta toner.



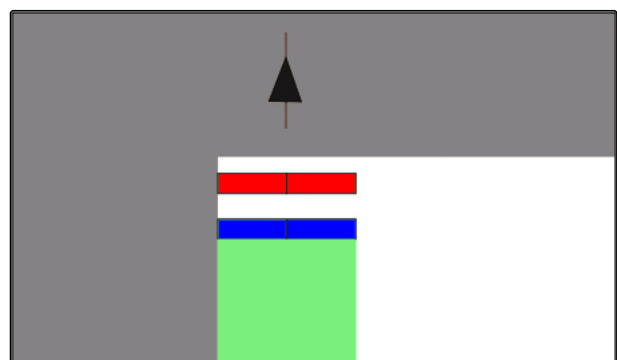
2. Håll hastigheten.

➔ Om den extra symbolen har nått vändtegsgränsen, kopplas delbredderna från. Den extra symbolen blir grön och står stilla på vändtegsgränsen.

➔ Om hastigheten hålls konstant tills spridningen stoppar, förblir den extra symbolen grön. Ingen överlappning eller underlappning förekommer.



➔ Om hastigheten blir oregelbunden innan spridningen stoppar, blir den extra symbolen röd och förskjuts. AMATRON 3 avger en lång, hög signalton. Överlappning eller underlappning förekommer.



11.16

Kalibrera GPS-Switch

CMS-T-00004696-B.1

11.16.1 Korrigera GPS-Switch

CMS-T-001610-C.1

GPS-Switch kan kalibreras för att jämna ut GPS-Drift. GPS-Drift kallas GPS-signalens avvikelser. GPS-Drift uppstår när korrigeringskällor med låg noggrannhet används. GPS-Drift känns igen genom att fordonssymbolens position på AMATRON 3 inte längre stämmer överens med fordonets faktiska position.

GPS-Drift kan korrigeras på två olika sätt:

- Korrigera GPS-Drift med referenspunkt
- Korrigera GPS-Drift manuellt

► Välj "GPS-Switch" > .

➔ Menyn "Kalibrering" öppnas. Befintliga referenspunkter listas.



: Tillbaka till GPS-Switch




: Skapa en referenspunkt, se sidan 125



: Radera markerad referenspunkt



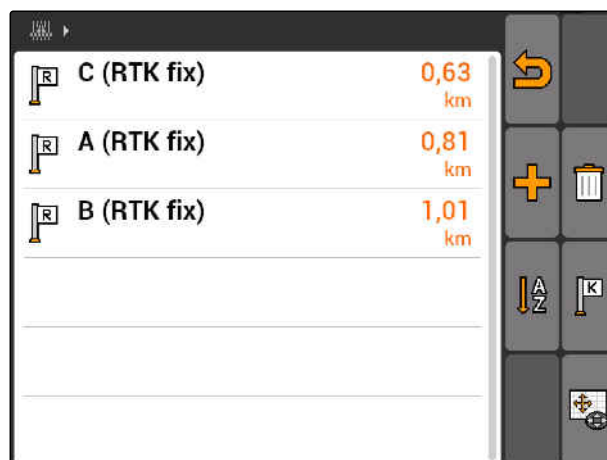
eller : Sortera referenspunkterna alfabetiskt eller efter avstånd



: Starta kalibreringen för markerad referenspunkt, se sidan 125



: Öppna manuell positionskorrigering, se sidan 127



CMS-I-001551

11.16.2 Korrigera GPS-Drift med referenspunkt

CMS-T-00004697-A.1

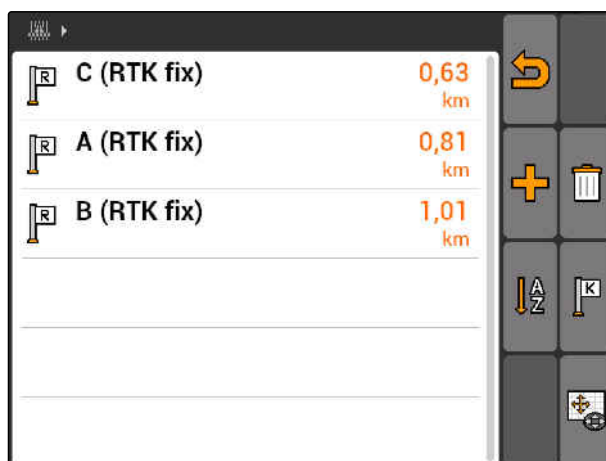
11.16.2.1 Skapa referenspunkt

CMS-T-001622-B.1

Fordonsspositionen kan kontrolleras och korrigeras med hjälp av en virtuell referenspunkt. För detta behövs ett riktmärke på fältet som utgör

referenspunkt, till exempel fältets infart eller ett träd. Du kan då när som helst köra till riktmärket för att jämföra fordonets faktiska position med den virtuella referenspunktens position på AMATRON 3. Det är då viktigt att alltid köra till referenspunkten på samma sätt och från samma riktning. Om positionerna inte stämmer överens, kan kalibreringen startas för motsvarande referenspunkt.

1. Kör fordonet till ett riktmärke.
 2. Skapa en ny referenspunkt.
 3. Namnge referenspunkten och bekräfta.
- ➔ Referenspunkten sätts vid aktuell fordonsposition.



CMS-I-001551


11.16.2.2 Starta kalibrering

CMS-T-003535-A.1

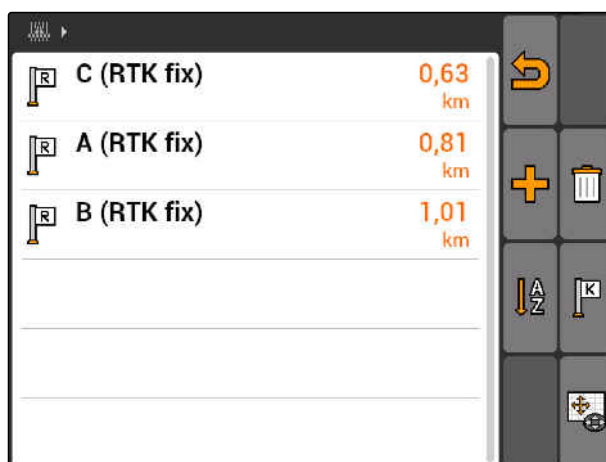
FÖRUTSÄTTNINGAR

- ✓ Referenspunkt har ställts in

1. Kör fram till det verkliga riktmärket.
2. Markera referenspunkten i listan.

3. välj .

- ➔ Kalibreringen har startats. Den virtuella referenspunkten förskjuts till fordonspositionen.

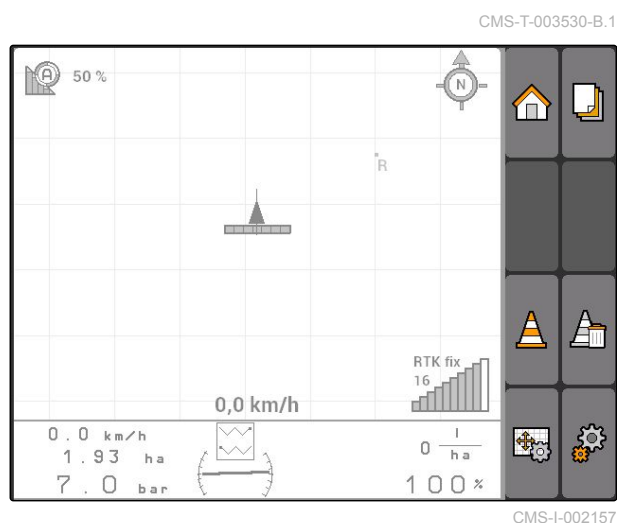


CMS-I-001551

11.16.3 Korrigera GPS-Drift manuellt

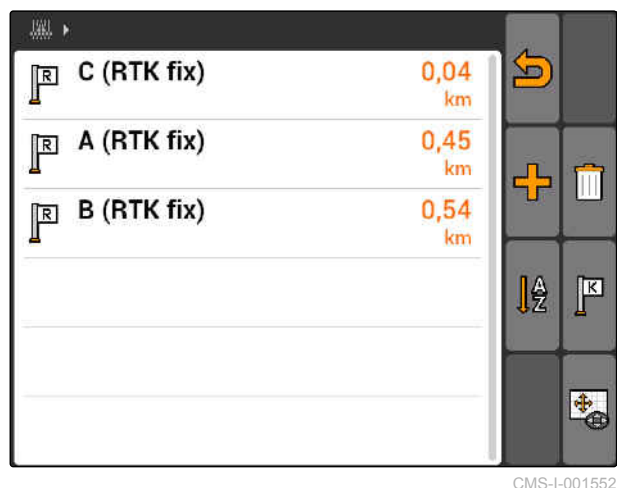
1. GPS-Switch > 

➔ Kalibrering av GPS-Switch öppnas



2. Starta den manuella kalibreringen med 

➔ GPS-Switch-kartan visas.



3. Förskjut fordonssymbolen med styrkorset.

➔ Fordonssymbolen förskjuts med inställd stegvidd.

➔ Förskjutningens längd visas på motsvarande pil på kartan.

4. För att ändra stegvidd,

välj .

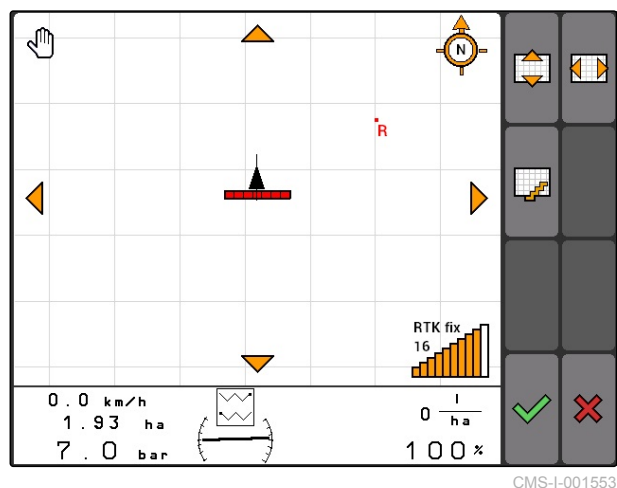
5. För att flytta fordonssymbolen uppåt eller nedåt med en viss längd,

välj .

6. För att flytta fordonssymbolen åt vänster eller höger med en viss längd,

välj .

7. Bekräfta inställningarna.



11.17

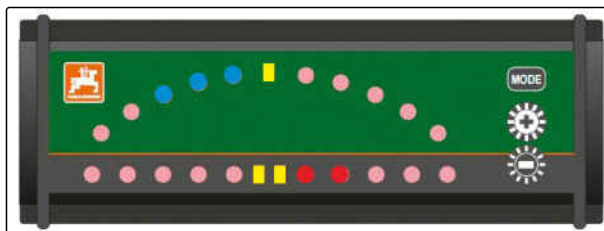
Använda extern ljusramp

CMS-T-005180-B.1

Ljusrampen anger hur spårstyrningen följs.

Den nedre LED-listen anger avvikelse från styrspåret åt vänster eller höger.


Den övre LED-listen anger nödvändigt styrningsutslag för att åter komma in i styrspåret. Om bara de gula LED-lamporna lyser befinner sig maskinen i styrspåret.



CMS-I-001806

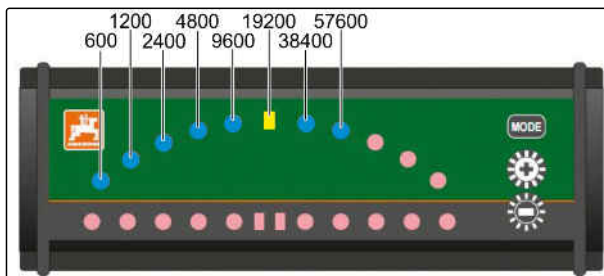
Ljusrampen måste ha samma överföringshastighet som AMATRON 3 och GPS-mottagaren. Som standard är ljusrampen inställd på en överföringshastighet på 19200. Överföringshastigheten kan ändras i ljusrampens konfigurationsmeny.

1. För att ändra ljusrampens överföringshastighet i konfigurationsmenyn,



Håll  intryckt och koppla till AMATRON 3.

Den övre LED-listen anger överföringshastigheten i konfigurationsmenyn: från 600 till 57600 i stigande ordningsföljd från vänster.

Den nedre LED-listen i konfigurationsmenyn anger programvaruversion. Programvaruversion: x.x, x = 1-5 tända LED:er).



CMS-I-001808

2. För att höja eller sänka överföringshastigheten, tryck på  eller .
3. Lämna konfigurationsmenyn.
4. Starta om AMATRON.

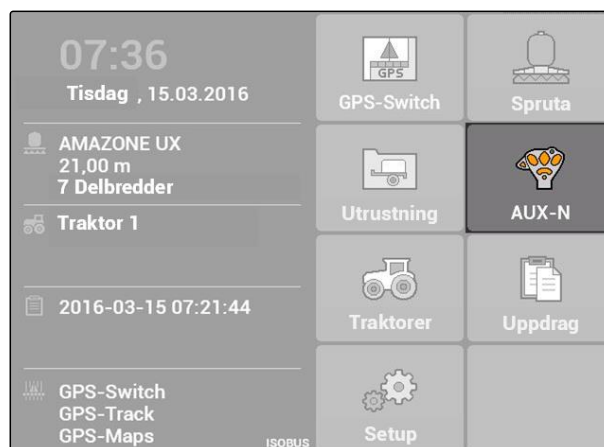
Använda AUX-N-menyn

12

CMS-T-003875-A.1

Om en extern inmatningsenhet är ansluten, har du åtkomst till denna inmatningsenhet genom AUX-N-menyn. Funktionerna i menyn varierar beroende på vilken extern inmatningsenhet som används. I den här instruktionsboken beskrivs AUX-N-menyn med hjälp av AmaPilot*.

1. Välj AUX-N i huvudmenyn.



För varje knapp på AmaPilot* visas knappfunktionen.

2. Växla mellan knappfunktionerna med styrkorset.

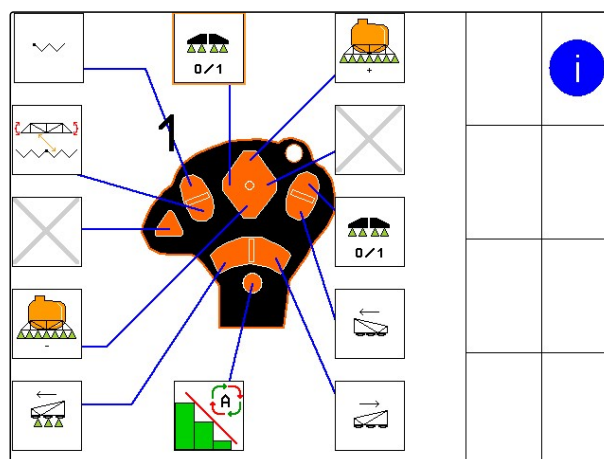
3. För att visa ytterligare information om en knappfunktion,

tryck på .

- ➔ Vald knappfunktion visas tillsammans med en symbol för tillhörande enhet.

4. För att stänga informationen om en knappfunktion,

tryck på .



Åtgärda fel

13

CMS-T-00004703-A.1

Fel	Orsak	Åtgärd
Remсор bildas mellan spåren	Felaktiga körspår	Korrigera körspåren
		Kalibrera referenspunkt för GPS-Drift
GPS-mottagaren har ingen mottagning		<ul style="list-style-type: none"> Öppna menyn GPS-diagnos <p>Finns data tillgängliga? Nej?</p> <ul style="list-style-type: none"> Kontrollera anslutningar av antenn/extern GPS. Kontrollera att lampan på antennen lyser. Rött: power / orange: GPS / grönt: DGPS Kontrollera extern GPS-enhet. Inställningar: 19200 baud, 8 databitar, ingen paritet, 1 stoppbit <p>Finns data tillgängliga? Ja?</p> <ul style="list-style-type: none"> Vid extern enhet NMEA, kontrollera dataposter: GGA, VTG, GSA, 5Hz Kontrollera GPS-kvaliteten. Är GPS-signalen för dålig? Se listan över signalkrav.
AMATRON 3 kan inte kopplas till.	AMATRON 3 har kopplats till och från för fort.	<ul style="list-style-type: none"> Vänta några sekunder och koppla till en gång till. Dra ut den 9-poliga kontakten från grundutrustningen och sätt i den igen.
GPS-Switch kopplar inte korrekt, oftast för sent.		<p>Skickas GGA, VTG och GSA med 5 Hz?</p> <ul style="list-style-type: none"> Kontrollera extern GPS.
Maskinsymbolen förflyttas inte vid körning, men visas och reagerar vid till- och frånkoppling (blått, rött, grått).		<p>Skickas GGA, VTG och GSA med 5 Hz?</p> <ul style="list-style-type: none"> Kontrollera extern GPS.

Fel	Orsak	Åtgärd
GPS-Switch reagerar inte på maskinen.		<ul style="list-style-type: none"> Kontrollera om rätt maskin är inställd i Task Controller. <p>Kontrollera att maskinen har rätt programvara.</p> <ul style="list-style-type: none"> Spridare: från version 2.31 Spruta: från version 7.06.01/02m Såmaskin: från version 6.04 / 2.22 <p>TECU från traktorn? Nej?</p> <ul style="list-style-type: none"> Setup > TECU simulerad, ange och aktivera traktor Starta uppdrag
En eller flera delbredder i AMATRON 3 reagerar inte på GPS-Switch eller tvärtom.		<ul style="list-style-type: none"> Kontrollera om antalet delbredder i GPS-Switch stämmer överens med delbredderna i AMATRON 3.
Enskilda delbredder kopplas för tidigt eller för sent.		Kontrollera om storleken på enskilda delbredder i GPS-Switch stämmer överens med delbredderna på arbetsdatorn.

Meddelande	Orsak	Åtgärd
Otillåten placering av knappar och funktioner. Välj en annan kombination.	Den valda funktionen kan inte aktiveras med den valda knappen.	Välj en annan knapp för funktionen eller tilldela knappen till en annan funktion.
Knappfunktioner måste tilldelas med UT-nummer 1 på terminalen.	AMATRON 3 har inte UT-nummer 1 och kan inte tilldelas AUX-N-knappfunktioner.	Gör tilldelningen på en annan enhet eller tilldela AMATRON 3 UT-nummer 1, se sidan 24.
Detta ECU har inte initialiserats än.	Den anslutna enheten kunde inte läsas in.	Vänta eller starta om AMATRON 3.
En eller flera föreslagna knappfunktioner står i konflikt och har tagits bort.	Funktionerna för flera anslutna enheter har konfigurerats för samma knappar. Enbart knappfunktionerna för den första enheten tilldelades.	Kontrollera AUX-N-knappfunktioner och tilldela vid behov på nytt, se sidan 31
Fel vid AUX-N-tilldelning. Tilldelning av knappfunktioner tas bort.		<p>Ta bort pool för motsvarande enhet, se sidan 40.</p> <p>Starta om AMATRON 3.</p>
Manuella tilldelningar för denna funktion är inte tillåtna.	Tilldelningen för den här funktionen är fast definierad i enheten och kan inte ändras.	

Meddelande	Orsak	Åtgärd
Fel vid inläsning av poolen.		Ta bort pool för motsvarande enhet, se sidan 40. Starta om enheten.
Flera Task Controller med samma TC-ID har identifierats. Kontrollera ISOBUS-inställningarna.	Alla anslutna terminaler måste ha olika TC-ID.	Kontrollera ISOBUS-inställningarna, se sidan 24
Flera terminaler med samma UT-ID har identifierats. Kontrollera ISOBUS-inställningarna.	Alla anslutna terminaler måste ha olika UT-ID.	Kontrollera ISOBUS-inställningarna, se sidan 24
GPS-mottagaren inte initialiserad. GPS-mottagaren återställs.	Mottagaren ännu inte fullständigt inläst.	Vänta eller starta vid behov om GPS-mottagaren.
Ljusbalk aktiv. Parametrarna kan inte läsas.		Avaktivera ljusbalken i inställningarna se sidan 29. Upprepa processen.

Skapa skärmdump

14



CMS-T-00000566-B.1

Med en skärmdump sparas en bild av det visade programvarugränssnittet som en bildfil på USB-minnet.



FÖRUTSÄTTNINGAR

- ✓ USB-minne har satts i

► Håll  och  intryckt.

Förteckningar

15

15.1

ORDLISTA

CMS-T-003880-A.1

A

AEF-certifikat

AEF-certifikatet intygar att en ISOBUS-komponent motsvarar den ISOBUS-standard som fastställts av AEF och att den har motsvarande funktioner. ISOBUS-komponenten är därmed kompatibel med andra certifierade ISOBUS-komponenter.

Applikationskarta

Applikationskartor innehåller data som man kan styra ett maskinelement med. Till dessa data hör spridningsmängder och arbetsdjup.

Attribut

I en Shape-fil kan olika värden sparas i tabellspalter. Dessa tabellspalter kallas för attribut och kan väljas enskilt. På så sätt kan till exempel olika spridningsmängder för en produkt sparas i en Shape-fil.

ASD

Automatisk sortrelaterad dokumentation Med ASD-gränssnittet kan ASD-kompatibla data överföras till AMATRON 3. Till dessa hör till exempel data från sensorer.

AUX

AUX står för "auxiliary" och betecknar en extra inmatningsenhet som till exempel ett multifunktionshandtag.

B

Baudhastighet

Dataöverföringshastighet, mätt i bitar per sekund.

D

DGPS

Differential GPS: differentiellt, globalt positionsbestämningssystem. Korrigeringssystemet höjer noggrannheten till +/-0,5 m (0,02 m vid RTK).

E

ECU

ECU betecknar enhetskontrollen som är inbyggd i maskinen. Genom en manöverterminal har du åtkomst till enhetskontrollen och kan manövrera maskinen.

EGNOS

European Geostationary Navigation Overlay Service. Europeiskt system för korrigering av satellitnavigering.

F

Farm Management Information System

Farm Management Information System, FMIS, är ett program för hantering av lantbruk. Med ett sådant program kan uppdrag och stamdata hanteras.

Fältgräns

Virtuell linje på kartan av AMATRON 3. Fältgränsen betecknar ett område som kan bearbetas. När en fältgräns har skapats, kan AMATRON 3 beräkna följande värden:

- Fältstorlek
- Bearbetad yta
- Återstående yta

Firmware

Ett datorprogram som är fast integrerat i en maskin.

G**GPS**

Global Positioning System: globalt system för positionsbestämning.

GLONASS

Ryskt globalt navigationssatellitssystem.

H**HDOP**

Horizontal Dilution of Precision: mått för att bestämma noggrannheten hos horisontella positionsdata (bredd- och längdgrad) som skickas av satelliter.

K**Korrigeringskälla**

Korrigeringskällor är olika system för att förbättra och korrigera GPS-signalen.

M**MSAS**

Multifunctional Satellite Augmentation. Japanskt system för korrigering av satellitnavigering.

R**Riktningsvinkel**

Beskriver mottagarens position vid montering.

RTK

Avgiftsbelagt system för korrigering av satellitdata.

S**Shape-fil**

Shape-filen sparar geometriinformation och attributinformation i en datapost. Geometriinformation bildar former som kan användas som gränslinjer. Attributinformation krävs för applikationerna, till exempel för att styra spridningsmängder. Shape-filen har formatet ".shp".

Stamdata

Bland annat följande data hör till stamdata:

- Data för kunder, företag och arbetare
- Data för fält
- Data för fordon och arbetsredskap
- Data för spårlinjer

Styrstorhet

Styrstorhet kallas arbetsmaskinens styrbara element. Vid en fältspruta kan spruttryckregulatorn för reglering av spridningsmängden anges som styrbart element.

T**TASKDATA.XML**

TASKDATA.XML är en fil som innehåller data för uppdrag.

U**Universal Terminal (UT)**

Med hjälp Universal Terminal kan ECU:s manöveryta återges på AMATRON 3.

15.2

INDEX

A

AMABUS-läge	
Ange.....	30
Applikationskarta	
Konfigurera	122, 123
Låsa upp användning	37
Läsa in från registrering.....	117
Läsa in från Shape-fil.....	121
Radera	116
Spara	116
Arbetare	
Hantera	71
Lägga till i uppdrag	58
ASD	
Ange TC-ID.....	24
Automatisk delbreddskoppling	
Använda.....	110
Låsa upp.....	37
AUX-N-knappfunktioner	
Ange.....	31
AUX-N-knappfunktioner.....	17
Kontrollera	16
Radera	33, 36
AUX-N-menyn	
Använda.....	129

B

Bearbetad yta	
Läsa in från registrering.....	117
Läsa in från Shape-fil.....	121
Radera	116
Spara	116

BUS-läge	
Ange.....	30

Börvärden	
Hantera	67
Lägga till i uppdrag	55
Redigera	68

D

Delbreddskoppling	
Automatisk.....	110

Manuell	109
---------------	-----

E

Enhetskontroll	
Starta om	40

F

Fastställa spårlinjeavstånd	105
-----------------------------------	-----

Fältdata	
Läsa in från registrering.....	117
Läsa in från Shape-fil.....	121
Radera	116
Redigera	70
Spara	116

Fältgräns	
Läsa in från registrering.....	117
Läsa in från Shape-fil.....	121
Radera	99, 116
Skapa.....	98
Spara	116

Fältgränsvarning	
Aktivera	80
Avaktivera	80

Fält	
Hantera	69

Förarassistanssystem	
Använda.....	123
Konfigurera	85

G

GPS-Maps	
Låsa upp.....	37

GPS-Switch	
Kalibrera	125
Låsa upp.....	37
Med uppdragshantering	91
Utan uppdragshantering.....	94
Återställa.....	41
Åtgärda fel	77

GPS-Track	
Låsa upp.....	37

H

Hinder

<i>Läsa in från registrering</i>	117
<i>Läsa in från Shape-fil</i>	121
<i>Markera</i>	97
<i>Radera</i>	116
<i>Spara</i>	116

Hindermarkering

<i>Radera</i>	98
---------------------	----

Huvudmeny.....	18
----------------	----

I

Instruktionsbok

<i>Giltighet</i>	1
<i>Återgivna illustrationer</i>	1
<i>Övriga gällande dokument</i>	1

ISOBUS-läge

<i>Ange</i>	30
-------------------	----

ISOBUS-UT-nummer.....	24
-----------------------	----

ISO-XML-uppdrag

<i>Använda</i>	19
<i>Skapa</i>	55

K

Karta

<i>Ange orientering</i>	81
<i>Ange återgivning</i>	80
<i>Förskjuta</i>	96
<i>Zooma</i>	95

Konfigurera ASD-gränssnittet.....	28
-----------------------------------	----

Konfigurera delbredder.....	43
-----------------------------	----

Konfigurera ISOBUS.....	24
-------------------------	----

Konfigurera parallelldrift.....	30
---------------------------------	----

Konfigurera självgående.....	79
------------------------------	----

Kontrollera kopplingstider

<i>För sprutor</i>	91
<i>För såmaskiner</i>	91

Kontrollera korttyp.....	62
--------------------------	----

Korriger GPS-Drift.....	125
-------------------------	-----

Kunder

<i>Hantera</i>	70
----------------------	----

Körriktningsidentifiering.....	80
--------------------------------	----

Körriktning

<i>Vrida traktorsymbolen</i>	96
------------------------------------	----

L

Licenser.....	37
---------------	----

Licenshantering

<i>Använda</i>	37
----------------------	----

Licensnyckel

<i>Ange</i>	37
<i>Återställa</i>	37

Ljusramp

<i>Ställa in</i>	29
------------------------	----

P

Produkter

<i>Hantera</i>	72
----------------------	----

R

Radera data

<i>AMATRON 3</i>	41
------------------------	----

Rampsänkning.....	84
-------------------	----

Registrering

<i>Läsa in från registrering</i>	117
<i>Läsa in från Shape-fil</i>	121
<i>Radera</i>	116
<i>Spara</i>	116

Reset

<i>AMATRON 3</i>	41
<i>GPS-Switch</i>	41

S

Skapa referenspunkt.....	125
--------------------------	-----

Skapa teg.....	105
----------------	-----

Spårlinjer

<i>Läsa in från registrering</i>	117
<i>Läsa in från Shape-fil</i>	121
<i>Radera</i>	116
<i>Spara</i>	116
<i>Välja mönster</i>	103

Spårstyrning

<i>Konfigurera ljusramp</i>	106
<i>Låsa upp</i>	37
<i>Skapa teg</i>	105
<i>Välja spårlinjemönster</i>	103
<i>Ändra spårlinjeavstånd</i>	105

Startläge	
Ange.....	30
Ställa in dödtider	
För såmaskiner.....	87
Ställa in fördröjningstider	
För såmaskiner.....	87
Ställa in förvarningstider	
För sprutor.....	87
För såmaskiner.....	87
Säkerhetszon.....	81

T

Task Controller ID.....	24
TC-ID ASD/GPS-Maps.....	24
TC-ID TECU.....	24
TECU-ID.....	24
Toggle-Button	
Använda.....	11
Konfigurera.....	29
Traktorer	
Ange geometridata.....	48
Ange kopplingsdata.....	48
Konfigurera.....	48
Konfigurera sensorer.....	48
Lägga till.....	48
Lägga till i uppdrag.....	60

U

Universalterminal	
Åtgärda fel.....	40
Uppdragshantering	
Aktivera.....	19
Avaktivera.....	19
Uppdrag	
Exportera.....	65
Kopiera.....	63
Skapa.....	55
Starta.....	64
Stoppa.....	65
Söka.....	63
USB-minne	
Formatera.....	39
Radera fil eller mapp.....	39
Spara data.....	39
Utrustning	
Ange geometridata.....	43

Ange kopplingsdata.....	43
Ange modell.....	79
Bogserad.....	79
Buren.....	79
Konfigurera.....	43
Konfigurera delbredder.....	43
Lägga till i uppdrag.....	60
Självgående.....	79
Välja.....	45

V

Variabel mängdstyrning	
Använda.....	121
Låsa upp.....	37
Varningston för fältgräns.....	80
Vrida fordonssymbolen.....	96
Vrida traktorsymbolen.....	96
Välja maskintyp.....	43
Vändtegsavstånd.....	83
Vändteg	
Låsa upp.....	101, 102
Låsa in från registrering.....	117
Låsa in från Shape-fil.....	121
Radera.....	102, 102, 116
Skapa.....	100
Spara.....	116
Spärra.....	101, 102

Å

Återställa fabriksinställningar.....	41
--------------------------------------	----

Ö

Öppna enhetskontroll.....	18
Överlappning	
Ange för fältgränsen.....	114
Ange i körriktning.....	115
Ange överlappningsgrad.....	111
Ange överlappningstolerans.....	113
Fastställa via spårlinjeavstånd.....	105

AMAZONEN-WERKE

H. DREYER GmbH und Co. KG

Postfach 51

49202 Hasbergen-Gaste

Germany

+49 (0) 5405 501-0

amazone@amazone.de

www.amazone.de

