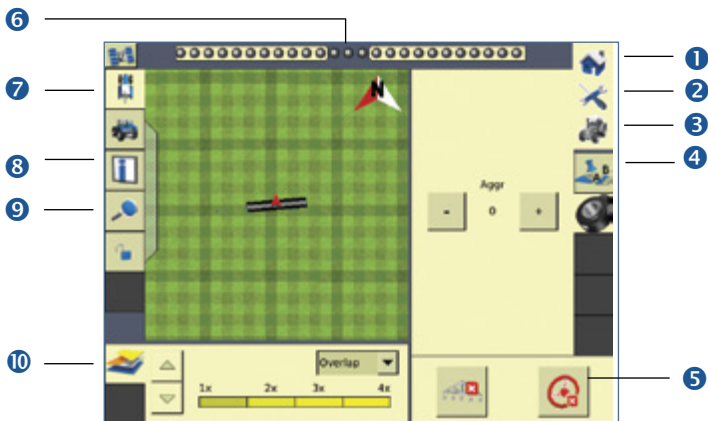



ARBEJDSKÆRM



Punkt	Beskrivelse
1	Startskærm Tryk på en mark for at lukke den og vende tilbage til startskærmen.
2	Indstilling og konfiguration Tryk for at ændre nogle af indstillings- og visningsfunktionerne, mens marken er åben.
3	Ikon for arbejdsskærmen Tryk for at tage et billede af den aktuelle skærm.
4	Faneblad for aktivt plugin Viser status og kontrollerer funktioner for plugins, der er tilsluttet FmX-skærmen. Tryk på fanebladsikonet for at skifte faneblad.
5	Aktiveringspanel Indeholder aktiveringskontrollerne til plugins som f.eks. det automatiserede styresystem Autopilot™, TrueTracker™-redskabsstyring og det automatiserede markplaneringssystem FieldLevel II. Du kan også kontrollere arbejdsdatalogning.
6	Visning af offline-guidning Når køretøjet er på linjen, lyser de midterste indikatorer grønt. Når køretøjet bevæger sig uden for linjen, ændres indikatorerne til rødt og bevæger sig til en af siderne, afhængigt af retningen mod linjen.
7	Køretøjsvisning Tryk for at skifte mellem visning ovenfra og visning bagfra.
8	Informationsdialog Tryk for at få vist en større mængde permanent tekst om betjening af skærmen, mens du ser Arbejdsskærm-dialogen i øverste højre hjørne. Se yderligere oplysninger om indstilling af statuspunkter i <i>brugervejledningen til FmX-skærmen</i> .
9	Zoom og panorering Tryk for at få vist zoom- og panoreringsknapperne. Tryk på forstørrelsesglasset for at zoome ind og ud, tryk på pileknapperne for at panorere i én af retningerne. Du kan også trykke på kortet for at justere zoom-niveauet.
10	Dækningstema Viser dæknings- og variantlogningsindstillinger. Kan vise højde, dækning/overlappning, variant og GPS-kvalitet.

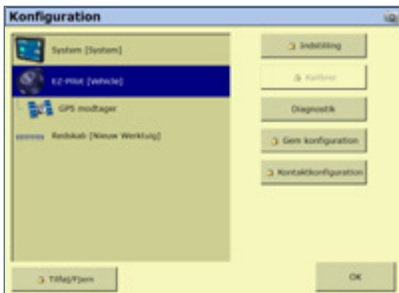
Hjælp-funktionen i FmX-skærmen er kontekstsensitiv, så du hurtigt kan finde oplysninger om den aktuelle skærm. For at komme til Hjælp fra en af konfigurationsskærmene, skal du trykke på . Tryk på OK, når du er færdig med skærmen.

KONFIGURERING AF EZ-PILOT-SYSTEMET OG FMX-SKÆRMEN

Bemærk: For yderligere oplysninger om systemkalibrering og indstillinger, se EZ-Pilot-vejledningen.

Indstilling af systemet

1. Vælg *EZ-Pilot* på konfigurations-skærmen, og tryk derefter på **Indstilling**:



Skærmen *Indstilling af EZ-Pilot* vises:



2. Indtast følgende oplysninger i fanebladet *Køretøj*:
 - a. Vælg en køretøjstype i rullemenuen, som har stor lighed med den maskine, der skal kalibreres.
 - b. Mål den vandrette afstand mellem for- og bagakslen ("akselafstanden") og indtast den.
 - c. Mål antennens højde fra jorden og indtast den.
 - d. Mål den vandrette afstand fra den faste aksel, som vist på billedet, til antennen, og indtast den.

Bemærk: Fanebladene *Aktiver*, *Styring* og *Avanceret* på denne skærm er automatisk udfyldt med startværdier, baseret på den valgte køretøjstype.

3. Tryk på **OK**. Skærmen *Konfiguration* vises.

Kalibrering af T3-terrænkomensation

EZ-Pilot-systemet har sensorer, der bruger T3™-terrænkomensationsteknologi til at sørge for hældningskompensation, når køretøjet befinder sig på en skrænt eller kører over et bump. IMD-600 skal kalibreres, for at hældningskompensationen fungerer korrekt:

1. Vælg *Retning* for at kalibrere IMD-600 og udføre kalibrering af terrænkomensationen (T3).
2. Vælg EZ-Pilot-pluginet, og tryk derefter på **Kalibrér**. Skærmen *Kalibrering af EZ-Pilot-styring* vises:
3. Vælg *Retning*. Skærmen *Kalibrering af EZ-Pilot-hældning* vises:

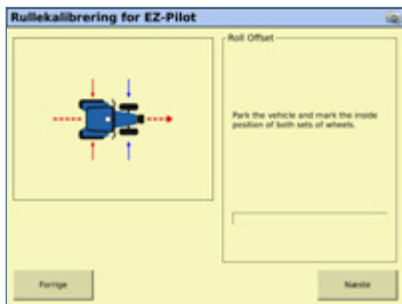


4. Vælg den retning, stikkene vender i, på IMD-600 i rullemenuen, og tryk på **Næste**.

Bemærk: For at opnå den bedste nøjagtighed, skal EZ-Pilot IMD-600 monteres som angivet i installationsvejledningen. Den skal anbringes parallelt med køretøjets centerlinje. Sørg for, at IMD-600 monteres stift, da vibrationer kan reducere terrænkomensationens nøjagtighed.

5. Parkér køretøjet, mærk af på indersiden af alle fire hjul.

- Tryk på **Næste**. Skærmen registrerer hældningsforskydningen i den første retning. Dette tager ca. 20 sekunder. Flyt ikke køretøjet, mens forskydningen aflæses.



- Vend køretøjet og sørg for, at hjulene befinder sig over de positioner, der blev afmærket i trin 5.
- Tryk på **Næste**. Skærmen registrerer nu hældningsforskydningen i den anden retning. Dette tager ca. 20 sekunder. Flyt ikke køretøjet, mens forskydningen måles. Resultatet af T3-kalibreringen vises. Værdien for hældningsforskydningen skal ligge mellem 0° og 4°.
- Tryk på **OK** for at acceptere indstillingen.

Kalibrering af SAM-200-motoren


Bemærk: Kalibrering af SAM-200 konfigurerer EZ-Pilot-systemets indstilling af grader pr. omdrejning, aggressivitet samt slør.

Før du kalibrerer køretøjet, skal du gøre følgende:

- Sørg for, at køretøjsindstillingerne er fuldført, og at alle relevante mål er indtastet i sektionen INDSTILLING.
- IMD-600 skal kalibreres, før du kalibrerer SAM-200-motoren.

- Sørg for, at køretøjets hydraulikvæske har nået driftstemperaturen. Se køretøjets instruktionsbog.
- Sørg for, at dæktrykket er korrekt.
- Udfør indledende kalibrering uden redskaber eller med bommene foldet ind på en sprøjte med stor frihøjde. Når den indledende kalibrering er foretaget, kan man finindstille med redskabet monteret eller bommene foldet ud.
- Vælg en mark med så jævn en overflade som muligt, og kalibrér, mens køretøjet kører med en hastighed på 3 til 6 km/t med motoren ved normalt omdrejningstal.

Kalibrering af EZ-Pilot kræver en lige linje fra A til B. Hvis du ikke opretter en A-B-linje, før du påbegynder kalibreringen, vil systemet give besked om at åbne en mark og oprette en linje.

- Tryk på  på Startskærmen.
- Tryk på knappen **Redigér** på skærmen *Valg af konfiguration*.
- Vælg EZ-Pilot, og tryk derefter på **Kalibrér**.
- Vælg SAM-200.
- Udfør T3-hældningskalibrering.
- Kalibrér EZ-Pilot-systemindstillingerne:
 - Kalibrér grader pr. omdrejning.
 - Kalibrér aggressivitet.
 - Kalibrér kompensation for slør.
- Bekræft kalibreringsindstillingerne.

Bemærk: Du skal muligvis gennemføre SAM-200-kalibreringen mere end én gang for at opnå de bedste resultater.

BRUG AF EZ-PILOT-SYSTEMET

Aktivering af systemet

For at aktivere EZ-Pilot-systemet skal du have defineret en A-B-linje, og køretøjet skal være inden for de aktiveringsgrænser, der er konfigureret i *EZ-Pilot/Aktivér*.

EZ-Pilot-systemet kan aktiveres manuelt ved at trykke på knappen Aktivér på hovedskærmen eller på EZ-Remote-fjernbetjeningen, der fås som ekstraudstyr.

Deaktivering af systemet

Når man drejer manuelt på rattet, deaktiveres EZ-Pilot-systemet. Trimble anbefaler, at man kontrollerer denne indstilling, før man begynder at bruge systemet i en ny installation ved at aktivere det på en linje og derefter dreje rattet, indtil EZ-Pilot deaktiveres. Mængden af kraft, der er nødvendig for at deaktivere systemet, justeres ved at ændre følsomheden for afbrydelse på skærmbilledet EZ-Pilot-indstilling. EZ-Pilot-systemet deaktiverer automatisk, når:

- Køretøjet er uden for de aktiveringsgrænser, der er konfigureret på skærmen *Aktivér*.
- Systemet sættes på pause.
- GPS-positionerne mistes.
- Indstillingen for Minimum rep.-kvalitet sættes til høj korrektionsnøjagtighed, og systemet modtager positioner med lav nøjagtighed (f.eks. ingen korrektioner).
- Systemet deaktiveres manuelt ved at gøre ét af følgende:
 - Tryk på Knappen Aktivér på hovedskærmen, eller tryk på aktiveringsknappen på fjernbetjeningen (ekstraudstyr).
 - Når man drejer på rattet, afbrydes el-motoren.
 - Tryk på EZ-Remote-fjernbetjeningen (ekstraudstyr).

FORSIGTIG – På offentlig vej skal den røde EZ-Pilot-afbryderknop være slået fra.

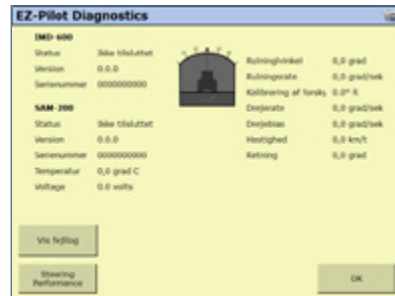
Aktivér statusindikatorer

Aktiveringsstatus	Farve på knappen Aktivér	Farve på køretøjsikonet
Klar til aktivering		
Aktiveret		
Kan ikke aktiveres		

EZ-Pilot-pluginet, diagnosticering

EZ-Pilot-diagnosticering viser SCM-statistikker og inertinformation.

1. Vælg EZ-Pilot-pluginet på *Konfigurationsskærmen*, og tryk derefter på **Diagnosticering**. Skærmen *EZ-Pilot-diagnosticering* vises. Denne skærm viser køretøjets hældning og retning samt styrekontrolmodulets temperatur.



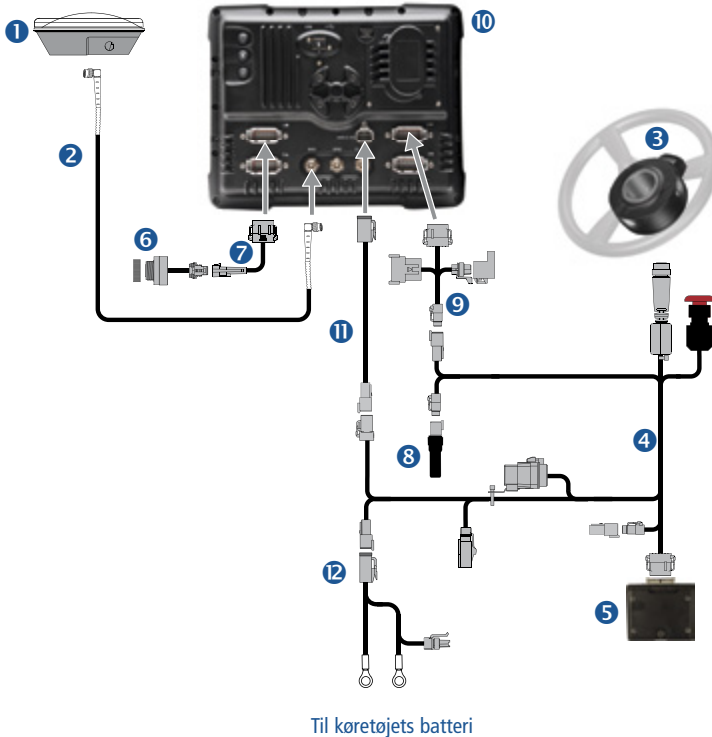
2. Tryk på **Styring**. Skærmen *EZ-Pilot-styring* vises: Denne skærm er for avancerede brugere, der kender til justering af EZ-Pilot-styring. Hvis du ikke ved, hvordan du kommer i gang, anbefaler Trimble, at du justerer styringsparametrene en efter en, idet du går gennem de nummererede faneblade i rækkefølge:



3. Styringsindstillingerne justeres ved at trykke på det pågældende faneblad og foretage de nødvendige ændringer.
4. Tryk på **OK**.

SÅDAN TILSLUTTES SYSTEMET

Når EZ-Pilot-styresystemet er blevet installeret af en professionel, tilføjes FmX-skærmen som vist. For at Sonalert skal fungerer korrekt, skal man sørge for, at EZ-Pilot-systemet er tilsluttet til port C eller D på FmX-skærmen, og at Sonalert er tilsluttet port A.



Nr.	Beskrivelse
1	Antenne (P/N 77038-00)
2	Antennekabel (P/N 50449)
3	SAM-200-styremotor (P/N 83382-xx)
4	IMD-600 - SAM-200 til CAN-strømkabel (P/N 76351)
5	IMD-600 (P/N 83390-xx)
6	Skærm til Sonalert-kabel (P/N 84668)
7	Sonalert (P/N 43104)
8	FmX til Field-IQ™-kabel (P/N 75834)
9	CAN-terminator (P/N 59783)
10	FmX-skærm (P/N 94100-xx)
11	Strømkabel (P/N 66694)
12	Strømkabel til batteri (P/N 67258)



P/N 93020-00-DAN

© 2011, Trimble Navigation Limited. Alle rettigheder forbeholdes. Trimble, globen og trekantsymbolet, EZ-Guide, og FmX er varemærker, der tilhører Trimble Navigation Limited og som er registreret i USA og andre lande. Autopilot, EZ-Pilot, Field-IQ, T3 og TrueTracker er varemærker som tilhører Trimble Navigation Limited. Alle andre varemærker tilhører deres respektive ejere. Version 6.00, Rev B (december2011).