

# X35 Konsolunu

Kılavuzluk ve Otomatik Sürüş  
Operatör Kılavuzu





# **X35 Kılavuz ve Otomatik Yönlendirme Operatör Kılavuzu**

Parça Numarası: 1007184-01

Revizyon Numarası: 1.0

Yazılım Sürümü 4.0 ile kullanım için

© Copyright Topcon Precision Agriculture

Aralık 2016

Bu kılavuzun tüm içeriğinin telif hakkı Topcon'a aittir. Tüm hakları saklıdır. Burada yer alan bilgiler Topcon'un yazılı izni olmadan kullanılamaz, erişime açılmaz, kopyalanamaz, saklanamaz, görüntülenemez, satılamaz, değiştirilemez, yayınlanamaz, dağıtımı yapılamaz veya çoğaltılamaz.

[www.topconpa.com](http://www.topconpa.com)



# Önsöz

Bu kılavuz, Topcon Precision Agriculture ürününün çalıştırılması ve bakımı hakkında bilgi verir. Ürünün güvenli ve güvenilir şekilde çalıştırılması için doğru kullanım ve servis önemlidir.

Ürünü kullanmadan önce bu kılavuzu okumaya zaman ayırmanız çok önemlidir.

Bu kılavuzdaki bilgiler yayımlandığı tarihte günceldir. Sistem küçük değişiklikler gösterebilir. Üreticinin önceden haber vermeden sistemi yeniden tasarlama ve gerektiği gibi değiştirme hakkı saklıdır.

## Şart ve Koşullar

**Not:** Lütfen bu Şart ve Koşulları dikkatle okuyun.

### Genel

**UYGULAMA** - Topcon Precision Agriculture (TPA) veya TPA'nın bayilerinin birinden bu ürünü satın alarak bu Şart ve Koşulları kabul etmiş olursunuz.

**TELİF HAKKI** - Bu kılavuzdaki tüm bilgilerin telif hakkı ve fikri mülkiyeti TPA'ya aittir. Tüm hakları saklıdır. TPA'nın yazılı izni olmadan bu kılavuzda yer alan grafik, içerik, bilgi veya verileri kullanamaz, erişime açamaz, kopyalayamaz, saklayamaz, görüntüleyemez, bunlardan yeni çalışmalar oluşturamaz, satamaz, değiştiremez, yayınlamayamaz, dağıtamaz veya üçüncü şahısların bunlara erişimine izin veremezsiniz ve bu bilgileri yalnızca ürününüzün bakımı ve çalıştırılması için kullanabilirsiniz. Bu kılavuzdaki bilgi ve veriler TPA'nın değerli bir varlığıdır ve önemli ölçüde iş gücü, zaman ve para harcanarak TPA'nın yaptığı orijinal seçimler, koordinasyon ve düzenlemelerle geliştirilmiştir.

**TİCARİ MARKALAR** – ZYNX, PROSTEER, EAGLE, KEE Technologies, Topcon, Topcon Positioning Systems ve Topcon Precision Agriculture, Topcon Group şirketlerinin ticari markaları ya da tescilli ticari markalarıdır. Microsoft ve Windows, Birleşik Devletler ve/veya diğer ülkelerde Microsoft Corporation'ın ticari markaları veya tescilli ticari markalarıdır. Burada ifade edilen ürün ve şirket adları ilgili sahiplerinin ticari markaları olabilir.

**WEB SİTESİ VE DİĞER İFADELER** - TPA veya bir diğer Topcon Group şirketine ait web sitesindeki veya herhangi bir reklamda ya da TPA literatüründe yer alan veya TPA'nın bir çalışanı ya da bağımsız yüklenicisi tarafından yapılan hiçbir ifade bu Şart ve Koşullar'ı değiştiremez.

**ÖNEMLİ: GÜVENLİK** - Ürünün uygunsuz kullanımı kişilerin ölümüne veya yaralanmasına, mala zarar gelmesine ve/veya ürünün arızalanmasına neden olabilir. Ürünün onarımı yalnızca yetkili TPA servis merkezleri tarafından gerçekleştirilmelidir. Bu kılavuzda yer alan ürünün uygun biçimde kullanımı amacıyla güvenlik uyarılarını ve talimatlarını dikkatle gözden geçirmeli ve bunlara her zaman uymalısınız.

### Sınırlı Garanti

**ELEKTRONİK VE MEKANİK BİLEŞENLER** -TPA, TPA tarafından üretilen elektronik bileşenlerin bayiye gönderim tarihinden itibaren bir yıl süreyle malzeme ve işçilik kusurlarından muaf olduğunu garanti eder. TPA, TPA tarafından üretilen tüm valf, hortum, kablo ve mekanik parçaların satın alma tarihinden itibaren 90 gün süreyle malzeme ve işçilik kusurlarından muaf olduğunu garanti eder.

**İADE VE ONARIM** - İlgili garanti süreleri içerisinde yukarıdaki bileşenlerden kusurlu bulunanlar onarım amacıyla TPA'ya gönderilebilir. TPA kusurlu parçayı ücretsiz olarak kısa sürede onaracak veya değiştirecek ve size geri gönderecektir. Ürünle ilgili nakliye ve elleçleme masrafını sizin ödemeniz gerekmektedir. Bileşenlerin yerinde sökülmesi ve değiştirilmesinden kaynaklanan bileşen kalibrasyonu, işçilik ve seyahat harcamaları bu garanti poliçesi kapsamında değildir. Yukarıda bahsedilen garanti aşağıdaki durumlardan kaynaklanan hasarları veya arızaları KAPSAMAZ:

- (i) afet, kaza veya kötü kullanım
- (ii) normal aşınma ve yıpranma
- (iii) uygunsuz kullanım ve/veya bakım
- (iv) ürün üzerinde izinsiz modifikasyon ve/veya
- (v) ürünün TPA tarafından tedarik edilmeyen veya belirtilmeyen diğer ürünlerle birlikte kullanılması.

Ürünle birlikte verilen yazılım ürünle birlikte kullanılmak üzere lisanslanmıştır ve parayla satılmaz. Ayrı bir son kullanıcı lisans sözleşmesi ("EULA") ile birlikte sunulan yazılımın kullanımı, bu Şart ve Koşullar içerisinde aksi ifade edilmiş olmasına bakılmaksızın geçerli EULA'nın sınırlı garanti ile ilgili hükümleri dahil olmak üzere bu belgedeki şart ve koşullara tabi olacaktır.

**GARANTİ FERAGATNAMESİ - YUKARIDAKI GARANTİLER DIŞINDA, GEÇERLİ GARANTİ KARTINDA, EKLERDE VEYA SON KULLANICI LISANS SÖZLEŞMESİ, KILAVUZ, ÜRÜN VE İLGİLİ YAZILIMLA BİRLİKTE VERİLEN GARANTİLER 'OLDUĞU GIBI' SUNULUR. BAŞKA HIÇBİR GARANTİ YOKTUR VE TPA YASALARIN SAĞLADIĞI HAKLAR ÖLÇÜSÜNDE KILAVUZ VE ÜRÜNLE İLGİLİ OLARAK HER TÜRLÜ ZİMNİ ŞART, KOŞUL VE GARANTİYİ HARIÇ TUTAR (BUNLARA ZİMNİ GARANTİ VEYA TİCARETE UYGUNLUK VEYA BELİRLİ BİR AMACA UYGUNLUĞA İLİŞKİN GARANTİLER DAHİLDİR). TPA; GNSS UYDULARININ ÇALIŞMASINDAN VE/VEYA GNSS UYDU SINYALLERİNİN BULUNUP BULUNMADIĞINDAN, SÜREKLİLİĞİNDEN, DOĞRULUĞUNDAN VEYA BÜTÜNLÜĞÜNDEN SORUMLU DEĞİLDİR.**

**SORUMLULUK SINIRI VE TAZMİNAT** - TPA ve bayileri, yetkilileri ve temsilcileri bu belgede yer alan teknik ya da editoryal hatalardan ve eksikliklerden veya bu materyal, ürün ya da beraberinde verilen yazılımın sunumu, performansı ya da kullanımından kaynaklanan özel, dolaylı, ekonomik, rastlantısal veya bunların sonucunda meydana gelen zararlardan sorumlu tutulamazlar (TPA'nın bu gibi olası zararlardan haberdar edilmiş olduğu durumlar buna dahildir). Bu zararlar, zaman kaybı, veri kaybı veya yok olması, kar, tasarruf ya da gelir kaybı veya ürünün kaybı veya zarar görmesi gibi durumları içerir ancak bunlarla sınırlı değildir. (a) ürünü ve/veya yazılımı bu kılavuzda ya da geçerli son kullanıcı lisans sözleşmesinde belirtilenlerden farklı bir şekilde kullanmanız veya bakımını yapmanızdan ve (b) ürünle ilgili olarak ihmal, kusurlu hareket veya eksiklikten kaynaklanan tüm talep, eylem, dava, zarar, kayıp, sorumluluk ve masraflara karşı (avukat ücretleri dahil) TPA'yı savunmalı, TPA'nın zarar görmeyeceğine dair kefil olmalı ve TPA'nın zarar görmemesini sağlamalısınız.

Her durumda, TPA'nın her türlü talep, kayıp ve zarar konusunda (sözleşme, tazminat veya diğer bir gerekçeyle) size ve başka şahıslara karşı sorumluluğu (TPA'nın tercihiyle) (a) ürünün

onarımı veya değiştirilmesi ya da (b) ürünün onarımı veya değiştirilmesinden kaynaklanan masrafları ödemekle sınırlı olacaktır.

## **Diğer**

Bu Şart ve Koşullar TPA tarafından herhangi bir zamanda değiştirilebilir, düzeltilbilir, hükümsüz kılınabilir veya iptal edilebilir. Bu Şart ve Koşullar:

- ürünün Avustralya'da satılması ve size tedarik edilmesi durumunda Güney Avustralya yasalarına (bu durumda herhangi bir talep veya anlaşmazlık halinde Güney Avustralya veya Avustralya Federal Mahkemesi (Adelaide Hukuk Mahkemesi) münhasır yargı yetkisine sahiptir) veya
- ürünün Avustralya dışında satılması ve size tedarik edilmesi durumunda Kaliforniya Eyaleti yasaları hükmü altında olacak ve buna uygun olarak yorumlanacaktır.
- Uluslararası Mal Satışı Sözleşmeleri hakkındaki Birleşmiş Milletler Sözleşmesi hükümleri bu Şart ve Koşullara uygulanamaz.

Burada yer alan tüm bilgi, çizim ve uygulamalar yayımlanma tarihindeki en güncel bilgilere dayanır. TPA önceden haber vermeksizin herhangi bir zamanda ürün değişikliği yapma hakkını saklı tutar.

Bu Şart ve Koşulların herhangi bir hükmünün uygulanamaması durumunda, hüküm bu sonucu önlemek için gereken dereceye kadar yorumlanmalıdır. Hükümün bu dereceye kadar yorumlanabilmesi mümkün değilse hüküm Şart ve Koşulların geri kalanının geçerliliğini ve uygulanabilirliğini etkilemeyecek biçimde ayrılmalıdır.

## **Servis Bilgileri**

Yerel TPA Yetkili Bayisiyle iletişime geçerek servis desteği alabilirsiniz.

# İletişim Yönetmeliği Bilgisi

## **FCC Uyumluluk Beyanı (ABD)**

Bu ekipman test edilmiş ve FCC Kurallarının 15. Bölümü uyarınca 'A' Sınıfı dijital cihaz sınırlamalarına uygun bulunmuştur. Bu ekipmanın yerleşim bölgelerinde kullanımı kullanıcının masrafı kendisine ait olmak üzere düzeltmek zorunda kalacağı zararlı parazite neden olabilir.  
15.19

Bu cihaz FCC Kurallarının 15. Bölümüne uygundur. Çalışması iki koşula tabidir: (1) Bu cihaz zararlı parazitlere neden olamaz ve (2) bu cihaz istenmeyen bir çalışma şekline neden olan parazitler de dahil olmak üzere alınan hiçbir paraziti kabul etmemelidir.

15.21

Bilinçli olarak veya istem dışı sinyal yayan bir cihazın kullanıcı kılavuzu veya talimat kılavuzunda, uyumluluktan sorumlu tarafın açık bir şekilde onaylamadığı değişiklik veya modifikasyonların kullanıcının ekipmanı çalıştırma yetkisini geçersiz kılabileceği kullanıcıya bildirilmelidir.

15.105:

Bu ekipman test edilmiş ve FCC Kurallarının 15. Bölümü uyarınca A Sınıfı dijital cihaz sınırlamalarına uygun bulunmuştur. Bu sınırlamalar, ekipman ticari bir ortamda çalıştırıldığında zararlı parazitlere karşı makul düzeyde koruma sağlayacak şekilde belirlenmiştir. Ekipman radyo frekansı enerjisi üretir, kullanır, yayabilir ve kullanıcı kılavuzuna göre kurulmadığı ve kullanılmadığı takdirde radyo iletişimine zarar verecek parazitlere neden olabilir. Bu ekipmanın yerleşim bölgelerinde kullanımı, kullanıcının masrafı kendisine ait olmak üzere düzeltmek zorunda kalacağı zararlı parazitlere neden olabilir.

## **IC Uyumluluk Beyanı (Kanada)**

Bu A Sınıfı dijital cihaz Kanada Parazite Neden Olan Ekipman Yönetmeliğinin tüm gereksinimlerini karşılar.



## **CE EMC Beyanı (Avrupa Birliği)**

Uyarı: Bu bir 'A' Sınıfı üründür. Bu ürün yerleşim yerlerinde radyo parazitlerine neden olarak kullanıcının uygun önlemler almasını gerektirebilir.

## **EMC Beyanı (Avustralya ve Yeni Zelanda)**

Bu ürün Avustralya ve Yeni Zelanda EMC Çerçevesinin geçerli gerekliliklerini karşılar.



## Tür Onayı ve Güvenlik Yönetmelikleri

Belirli bant frekanslarında verici kullanımına lisans vermek için bazı ülkelerde tür onayı gerekebilir. Yerel yetkili kurumlar ve bayinizden bilgi alabilirsiniz. Ekipman üzerinde izinsiz modifikasyon yapılması bu onayı, ekipmanın garantisini ve kullanım lisansını geçersiz kılabilir.

Alıcı dahili bir telsiz modemi içerir. Bu sinyal gönderebilir. Yönetmelikler ülkeye göre değişiklik gösterebilir, bu sebeple lisanslı ve lisanssız frekanslar konusunda bayinizden ve yerel yetkili kurumlardan bilgi alın. Bazıları abonelik gerektirebilir.

## Radyo ve Televizyon Parazitleri

Bu bilgisayar ekipmanı radyo frekansı enerjisi üretir, kullanır ve yayabilir. TOPCON Precision Agriculture talimatlarına tam olarak uyulmadan yanlış şekilde monte edilmesi ve kullanılması durumunda, telsiz iletişimde parazite neden olabilir.

Topcon ekipmanını kapatıp parazit kesilip kesilmediğine bakarak parazite bu ekipmanın neden olup olmadığını kontrol edebilirsiniz. Ekipman radyo veya başka elektronik cihazlarda parazite neden oluyorsa aşağıdaki çözümleri deneyin:

- Parazit kesilene kadar radyo antenini döndürün
- Ekipmanı radyo veya diğer elektronik cihazın iki tarafından birine götürün
- Ekipmanı radyo veya diğer elektronik cihazdan uzaklaştırın
- Ekipmanı radyonun bağlı olmadığı başka bir devreye bağlayın.

Potansiyel paraziti azaltmak için ekipmanı başarılı iletişime olanak sağlayacağı en düşük kazanım seviyesinde çalıştırın.

Gerekirse yardım için en yakın Topcon Precision Agriculture bayisine başvurun.

**Not:** Ürün üzerinde TOPCON Precision Agriculture tarafından izin verilmeden yapılan değişiklikler veya modifikasyonlar EMC uyumluluğunu geçersiz kılabilir ve ürünün kullanım iznini hükümsüz kılabilir.

Bu ürün Topcon Precision Agriculture çevre birimleri, korumalı kablolar ve konektörler kullanılarak EMC uyumluluğu açısından test edilmiştir. Diğer cihazlara parazit yapma olasılığını azaltmak için sistem bileşenleri arasında Topcon Precision Agriculture cihazlarının kullanılması önemlidir

## Genel Güvenlik



**TEHLİKE:** Aşağıdaki bilgilerin ve ürüne özgü güvenlik bilgilerinin okunması ve anlaşılması önemlidir.

Kullanım, bakım ve onarım sırasında meydana gelen çoğu kaza, temel güvenlik kuralları veya önlemlerine uyulmamasından kaynaklanır. Potansiyel tehlikelere ve tehlikeli durumlara karşı her zaman dikkatli olun.

Bir Uyarı ya da Dikkat ibaresi taşıyan talimata her zaman uyun. Bu ifadeler tarafından sunulan bilgiler yaralanma ve/veya mülkün hasar görmesi riskini en aza indirmeyi amaçlar.

Özellikle Güvenlik Mesajları olarak sunulan talimatları izleyin.

## Güvenlik Mesajları ve Uyarılar

Güvenlik sembolü ilgili sözcükle birlikte kullanılır: TEHLİKE, UYARI veya DİKKAT.

Bu şekilde işaretlenmiş mesajlar güvenlik önlemleri ve uygulamalarını önerir. Bunları ÖĞRENİN ve uygulayın.



**TEHLİKE: Önlem alınmaması durumunda ÖLÜM VEYA ÇOK CİDDİ YARALANMA ile sonuçlanabilecek olası bir tehlike durumunu belirtir.**



**UYARI: Önlem alınmaması durumunda ÖLÜM VEYA CİDDİ YARALANMA ile sonuçlanabilecek olası bir tehlike durumunu belirtir.**



**DİKKAT: Önlem alınmaması durumunda HAFİF YARALANMA ile sonuçlanabilecek olası bir tehlike durumunu belirtir.**

## Güvenlik İşaretleri



**UYARI: Güvenlik işaretlerini sökmeyin veya üstünü kapatmayın. Okunmayan veya kayıp tüm güvenlik işaretlerini değiştirin. Kaybolmaları veya hasar görmeleri durumunda yedek işaretleri bayinizden temin edebilirsiniz.**

Kullanılmış bir araç satın aldıysanız tüm güvenlik işaretlerinin yerinde ve okunur durumda olduğundan emin olun. Okunmayan veya kayıp tüm güvenlik işaretlerini değiştirin. Yedek güvenlik işaretlerini bayinizden temin edebilirsiniz.

## Operatör Güvenliği



**UYARI: Bu aracı kullanmadan önce bu kılavuzun güvenlik bölümlerinin okunması ve anlaşılması SİZİN sorumluluğunuzdadır. Güvenlik anlamında kilit rolün SİZE ait olduğunu unutmayın.**

Uygun güvenlik uygulamaları yalnızca sizi değil etrafınızdaki kişileri de korur. Güvenlik programınızın bir parçası olarak bu kılavuzu okuyun. Bu güvenlik bilgileri yalnızca Topcon ekipmanı ile ilgilidir ve diğer normal güvenli çalışma uygulamalarının yerine geçmez.



**UYARI: Aracı veya aletleri bakımdan geçirmeden ya da onarmadan önce Topcon ekipmanının gücünün kapatıldığından emin olun.**



**UYARI:** Tehlikeli maddelere dokunmadan önce uygun önlemlerin alındığından emin olun. İşe başlamadan önce her zaman Malzeme Güvenlik Bilgi Formunu okuyun.



**UYARI:** Bu kılavuzda kullanılan bazı çizim veya fotoğraflarda, paneller ve muhafazalar gösterim amacıyla sökülmüştür. Aracı herhangi bir paneli veya muhafazası sökülmüş olarak kullanmayın. Onarım amacıyla sökülmeleri gerekirse paneller veya muhafazalar çalıştırmadan önce geri TAKILMALIDIR.



**UYARI:** Araç üzerinde onarım veya bakım işlemlerine başlamadan önce sarkan araç ek parçalarının yere indirildiğini her zaman kontrol edin.



**UYARI:** Araç ve alet parçaları çalıştırma sırasında ısınabilir ve basınç altında olabilir. Araç kılavuzlarına başvurun.



**UYARI:** Gerçekleştirilen işe ve koşullara uygun koruyucu giysi giyin.



**UYARI:** Ekipmanı patlayıcı ekipman veya malzemelerin çevresinde çalıştırmayın.



**UYARI:** Topcon iyi çevre performansı taahhüdü doğrultusunda zararlı olma potansiyeli bulunan maddelerin ürünlerinde kullanımını en aza indirmiştir. Bununla birlikte, hasar görmüş elektronik ekipmana hiçbir zaman dokunulmaması önerilir. Bu Topcon ürünü yalıtımlı bir lityum akü içerebilir. Elektronik ekipmanları her zaman dikkatle ve sorumlu bir biçimde atın.

## Radyo Frekansına Maruz Kalma

Radyo frekanslarından yayılan enerjiye maruz kalmak, önemli bir güvenlik sorunudur. İnsanlar ve her türlü verici anten arasında en az 20 cm (7,8 inç) mesafe bırakın. Verici antenler arasında en az 20 cm mesafe bırakın.



**UYARI:** Hücresel modem veya bir RTK baz istasyonu kullanan ürünler telsiz frekans enerjisi yayabilirler. Bayinize danışabilirsiniz.

Bu cihaz TPA tarafından onaylanmış antenlerle çalışmak üzere tasarlanmıştır. Bayinizle görüşebilirsiniz.

## Kullanıma Hazırlık

- Ekipmanı kullanmadan önce bu kılavuzu okuyun, anlayın ve tüm kontrolleri öğrenin.
- Kılavuzu ekipmanla birlikte saklayın.

- Ekipman başka bir araca takılırsa kılavuzu da yanında verin.
- Ekipmanın kullanılacağı araca ait kılavuzu okuyun ve aracın yerel yönetmeliklerin gerektirdiği doğru ekipmana sahip olduğunu kontrol edin.
- Başlamadan önce aracın hız, frenler, direksiyon, denge ve yük özelliklerini anladığınızdan emin olun.
- Çalışmaya başlamadan önce insanların ve engellerin olmadığı bir yerde tüm kontrolleri kontrol edin.
- Olası tehlikeleri belirleyin.



**UYARI: Topcon ekipmanı alkol ya da uyuşturucu etkisi altında olan bir operatör tarafından kullanılmalıdır. Reçeteli ya da reçetesiz ilaç kullanılması durumunda tıbbi tavsiye alın.**

## Yasal Uyarı

Topcon ürünlerinin herhangi birinin kötü amaçla veya yanlış kullanımından kaynaklanan mülki zararlardan, kişisel yaralanmalardan veya ölümlerden sorumlu tutulamaz ve bunların sorumluluğunu üstlenmez.

Ayrıca Topcon, Topcon'a ait ekipmanın veya GNSS sinyalinin amacının dışında başka bir nedenle kullanılmasının sorumluluğunu üstlenmez.

Topcon, GNSS sinyalinin doğruluğunu, bütünlüğünü, sürekliliğini veya olup olmayacağını garanti edemez.

Operatör, ekipmanın kullanılmadığı zamanlarda doğru şekilde kapanmasını sağlamalıdır.

Topcon ürünleriyle donatılmış bir aracı çalıştırmadan önce, aşağıdaki ürüne özgü güvenlik önlemlerini okuyun ve anlayın.

## Önemli Güvenlik Bilgileri

### Operatörün Dikkat Etmesi Gerekenler ve Sorumluluğu

Konsol operatörün aracı yönetmesine yardımcı olur ancak sorumlu operatördür ve her zaman dikkatli olmalı ve aracın kontrolünü elinde bulundurmalıdır. Sonuç olarak ekipmanın güvenli şekilde çalıştırılmasından operatör sorumludur.

Konsol ve bileşenlerinden herhangi biri çalıştırılırken güvenlik gerekliliklerinin yerine getirilmesi önemlidir. Tüm operatörler ve diğer ilgili personel güvenlik gereklilikleri konusunda bilgilendirilmelidir.

### Elektriksel Güvenlik



**UYARI: Bağlantısı yanlış yapılan elektrik insanlarda ağır yaralanmalara veya ekipmanda hasarlara neden olabilir.**

Elektrikli bileşenlerle çalışırken aşağıdaki koşulları yerine getirmelisiniz:

- Araç üzerinde herhangi bir kaynak işlemi gerçekleştirmeden önce akünün negatif terminalinin söküldüğünden emin olun.
- Sistem bileşenlerine giden tüm elektrik kablolarının doğru kutup işaretine uygun olarak takıldığını kontrol edin. Güvenlik bilgileri için lütfen araç kılavuzuna başvurun.
- Ekipmanın montaj talimatlarına uygun olarak topraklandığını kontrol edin.

## Çalıştırma ve Engel Riski

Aşağıdaki liste eksiksiz veya sınırlı değildir. Konsolu belirli bir yol çizgisi üzerinde yardım olarak yönlendirmek için operatör aracın aşağıdaki koşullara uygun şekilde kullanıldığından emin olmalıdır:

- İnsanlardan ve engellerden uzakta
- Yüksek gerilim hatlarından veya yukarıda yer alan diğer engellerden uzakta (Konsolu çalıştırmadan önce boşlukla ilgili tüm sorunları belirleyin)
- Halka açık olmayan özel bir mülk üzerinde
- Temizlenmiş arazilerde
- Halka açık yollar veya tali yollar dışında.

Unutmayın:

- Operatörün her zaman aracın konumunu ve arazinin durumunu bilmesi gerekir.
- GNSS uydusu veya diferansiyel düzeltme sinyali anlık olarak kaybolduğunda operatörün tepki vermesi gerekir.
- Konsol engelleri (insanlar, canlı hayvanlar veya diğerleri) algılayamaz.
- Konsolu engellerin bulunmadığı alanlarda kullanın ve uygun mesafeyi koruyun.
- Yol üzerinde bir engelle karşılaşılması veya aracın yol çizgisinin dışına çıkması durumunda direksiyonun manuel kontrole aktarılması gerekir.

## Açık/Kapalı ve Manuel Kontrol



**UYARI: Yardımcı yönlendirmenin istemeden devreye girmesini önlemek için direksiyon düğmesinin Kapalı konumda olduğundan emin olun. Araç/alet üzerinde onarım veya bakım işlemi gerçekleştirirken, aracın hareket etmesini ENGELLEYİN. Direksiyonu devre dışı bırakın, frene basın ve anahtarı çıkarın.**

Yardımcı sürüş kullanılmadığında operatör, direksiyon düğmesinin Kapalı olduğundan emin olmalıdır (tüm LED göstergeleri kapalı).

Hareket hattı üzerinde veya hareket hattına doğru ilerleyen bir engel olduğunda veya araç istenen yol çizgisinden uzaklaşmaya başlarsa operatör yardımcı sürüşü devre dışı bırakarak manuel kontrolü kullanmalıdır.

Yardımcı sürüşü devre dışı bırakmak için:

- Direksiyonu birkaç derece döndürün VEYA
- Konsol üzerindeki Otomatik Sürüşü Devreden Çıkar düğmesine basın VE/VEYA

- Harici bir sürüş anahtarının kullanıldığı durumlarda yukarıdaki eylemler, sürüş asistanını devre dışı bırakmıyorsa anahtarı kullanarak devre dışı bırakın.

## Araç Kapatma Güvenliği

Araçı terk etmeden önce otomatik sürüşü devre dışı bırakın. Araç kullanılıyorsa harici sürüş anahtarını devre dışı bırakın ve anahtarı anahtar düğmesinden çıkarın.

## Referans (Baz) İstasyonu Kullanma



**UYARI: Çalıştırma sırasında referans istasyonunu hareket ettirmeyin. Çalışan bir referans istasyonunun hareket ettirilmesi, referans istasyonunu kullanan bir sistemin kontrollü sürüş özelliğini etkileyebilir. Bu kişisel yaralanmalara veya mülkün zarar görmesine neden olabilir.**

Operatörler ve etkilenen diğer personel aşağıdaki güvenlik önlemleri hakkında bilgilendirilmelidir.

- Referans istasyonunu yüksek gerilim hatlarının altına veya yakınına dikmeyin.
- Taşınabilir referans istasyonunu kullanırken tripodun sağlam biçimde monte edilmesini sağlayın.

## Üründen En İyi Şekilde Yararlanmak İçin

Verileri düzenli olarak yedekleyin. Konsol büyük ancak sınırlı bir depolama kapasitesine sahiptir. Kullanılabilir kapasiteyi görmek için Tanılama Mini Görünümünü kullanın. Depolama sınırına ulaşıldığında bir uyarı ekranı görüntülenir.

Dosya biçimi uyumluluğuna dikkat edin. Uyumlu biçimleri bayinizle görüşün.

Topcon Agricultural Products dayanıklıdır ve zorlu koşullarda çalışmak üzere tasarlanmıştır. Ancak, ekipmanın uzun bir süre kullanılmayacak olması durumunda, su ve doğrudan ısı kaynaklarından uzakta depolayın.

## Uyarı Sembolleri

Bu kılavuzda iki uyarı sembolü kullanılmaktadır:

**Not:** Bunlar ek bilgi sağlar.



**UYARI: Güvenlik işaretleri üzerinde ve bu kılavuzda yer alan bir uyarı sembolü, bu bilginin güvenliğinizi açısından çok önemli olduğunu gösterir. Bunları ÖĞRENİN ve UYGULAYIN.**

# İçindekiler

<b>Bölüm 1 – Konsola Genel Bakış</b>	<b>1</b>
1.1. Giriş	1
1.2. Simge açıklamaları	2
1.2.1. Kılavuzluk araç çubuğu	2
1.2.2. Menü simgeleri	2
1.2.3. Navigasyon çubuğu simgeleri	5
1.2.4. Görünüm kontrolleri	6
1.2.5. Diğer simgeler	6
1.3. Konsolu sıfırlama	7
1.4. Konsolu kapatma	8
1.5. Konsol araç çubuğunu kullanma	10
<b>Bölüm 2 – Kullanıcı Arabirimi Açıklaması</b>	<b>13</b>
2.1. Kurulum ve çalışma ekranları arasında geçiş yapma	13
2.2. Kurulum ekranı kontrolleri	14
2.3. Çalışma ekranı kontrolleri	16
2.3.1. Alet rengi göstergeleri	17
<b>Bölüm 3 – Hızlı Kurulum Kılavuzu</b>	<b>19</b>
3.1. Yazılım güncelleme talimatları	19
3.2. Başlangıç	20
<b>Bölüm 4 – Bölge ve Kullanıcı Ayarları</b>	<b>23</b>
4.1. Bölge ayarlama	24
4.1.1. Dil kurulumu	24
4.1.2. Saat/tarih kurulumu	24
4.1.3. Birimlerin kurulumu	25
4.2. Bant lambayı ayarlama	29
4.3. Ortamı ayarlama	31
4.4. Harita seçeneklerini ayarlama	33
4.5. Erişim seviyesini ayarlama	35
4.6. Kullanıcı kontrollerini ayarlama	36
4.7. Uzaktan destek kurulumu	38
4.7.1. Destek kurulumu	38
4.7.2. Destek talebinde bulunma	39
<b>Bölüm 5 – Sistem Kurulumu</b>	<b>41</b>

5.1. Özellikleri ayarlama .....	42
5.1.1. Konsol kurulumu .....	42
5.1.2. XTEND kurulumu .....	45
5.1.3. Kılavuzluk kurulumu .....	49
5.1.4. Alet kurulumu .....	52
5.1.5. Xlinks kurulumu .....	56
5.1.6. VDC kurulumu .....	57
5.1.7. Kablosuz kurulum .....	58
5.1.8. Hızlı başlatma kurulumu .....	60
5.2. GPS'i ayarlama .....	61
5.2.1. Alıcı kurulumu .....	61
5.2.2. Düzeltme kurulumu .....	63
5.2.3. Çıkış kurulumu .....	68
5.2.4. Radar kurulumu .....	68
5.3. Seri bağlantı noktalarını ayarlama .....	70
5.4. Alarmların ayarlanması .....	71
5.4.1. Alarm penceresi açıklaması .....	72
5.4.2. Alarm listesi .....	72
5.5. Bayrak noktalarını ayarlama .....	81
5.6. ISOBUS / evrensel terminal kurulumu .....	82
5.6.1. Görev denetleyicisi kurulumu .....	82
5.6.2. Evrensel terminal kurulumu .....	83
5.6.3. Yardımcı kontrol kurulumu .....	85
5.7. Yardımcı programların ayarlanması .....	87
<b>Bölüm 6 – Araç Kurulumu .....</b>	<b>89</b>
6.1. Bir araç seçme .....	90
6.2. Yeni bir araç oluşturma .....	91
6.2.1. Aracı özelleştirme .....	92
6.3. Araç geometrisini ayarlama .....	94
6.4. Sürüş denetleyicisini ayarlama .....	96
6.5. Araç antenini seçme .....	98
<b>Bölüm 7 – Alet Kurulumu .....</b>	<b>99</b>
7.1. Alet seçme .....	100
7.2. Yeni bir alet kurulumu .....	101
7.2.1. ISOBUS aletinin kurulumu .....	102



7.3. Alet geometrisinin ayarlanması .....	104
7.4. Bölüm kontrolünün ayarlanması .....	106
7.4.1. Zamanlamanın ayarlanması .....	107
7.4.2. Bölüm geçişinin ayarlanması .....	107
7.5. Ana anahtar kurulumu .....	109
7.6. GPS hız emülasyonu kurulumu .....	110
<b>Bölüm 8 – Ürün Kurulumu .....</b>	<b>111</b>
8.1. Ürün veritabanının kurulumu .....	111
<b>Bölüm 9 – Temel Çalışma Bilgileri .....</b>	<b>113</b>
9.1. Mini görünümüleri kullanma .....	113
9.2. Sistem bilgilerini görüntüleme .....	115
9.3. Kılavuzluğu görüntüleme .....	116
9.3.1. Görünüm kontrollerini kullanma .....	116
9.4. GPS ayrıntılarını görüntüleme .....	122
9.5. Tanılamayı görüntüleme .....	125
9.6. İş bilgilerini görüntüleme .....	127
9.7. Gösterge panelinde izleme .....	128
9.7.1. Gösterge panelini özelleştirme .....	128
9.8. İşlerle ilgili bilgileri saklama .....	132
9.9. Renkleri ve çalışma durumunu tanıma .....	133
9.10. Varsayılan dosya adlarını anlama .....	134
<b>Bölüm 10 – Sürüş Kalibrasyonları .....</b>	<b>135</b>
10.1. Pusulayı kalibre etme .....	136
10.2. Direksiyon açısı sensörünü kalibre etme .....	139
10.3. Montaj meyilini kalibre etme .....	142
10.4. Kalibrasyon hatalarını/alarmlarını yönetme .....	151
<b>Bölüm 11 – Alan Menüsü .....</b>	<b>153</b>
11.1. Bir müşteri / çiftlik / alan oluşturma .....	153
11.2. Bir müşteri / çiftlik / alan seçme .....	155
11.3. Yeni sınır ayarlama .....	156
11.3.1. Kapsama verilerinden sınır oluşturma .....	158
11.3.2. Şekil dosyasından sınır oluşturma .....	159
11.3.3. Bir sınırı düzenleme .....	161
11.3.4. Sınırı kaldırma .....	162

11.4. Çalışılacak sürülmemiş araziyi ayarlama .....	163
11.5. Bayrak noktalarını ayarlama .....	167
11.5.1. Bayrak noktasını kaldırma veya değiştirme .....	168
11.6. Yüklü bir alanın kaldırılması .....	170
<b>Bölüm 12 – İş Menüsü .....</b>	<b>171</b>
12.1. Yeni bir iş oluşturma .....	171
12.1.1. İş bölgelerini ayarlama .....	171
12.2. Varolan bir işi seçme .....	173
12.3. İş ayrıntılarını kaydetme .....	174
12.4. Bir iş raporunu dışa aktarma .....	176
12.5. Bir işi silme .....	178
12.6. Değişken oran kontrolünü kullanma .....	179
12.6.1. DOK haritaları kullanılıyorsa .....	179
12.6.2. AgJunction ile çalışılıyorsa .....	183
<b>Bölüm 13 – Kılavuz Çizgisi Menüsü .....</b>	<b>185</b>
13.1. Düz çizgi kılavuz çizgileri kullanma .....	186
13.1.1. AB çizgilerini el ile ayarlama .....	188
13.2. Eş kavis kılavuz çizgilerini kullanma .....	190
13.3. Orta merkez kılavuz çizgilerini kullanma .....	191
13.4. Guidelock kılavuzluk modunu kullanma .....	192
13.5. Varolan bir kılavuz çizgisini seçme .....	193
<b>Bölüm 14 – Otomatik Sürüş .....</b>	<b>195</b>
14.1. Otomatik sürüş durumu .....	195
14.1.1. Otomatik sürüş sorunlarını giderme .....	196
14.2. Otomatik sürüşü ayarlama .....	200
14.3. Otomatik sürüşü devreye alma .....	202
14.4. Otomatik sürüşü devreden çıkarma .....	204
<b>Bölüm 15 – Kaydırma Menüsü .....</b>	<b>205</b>
15.1. Kaydırma seçeneklerini kullanma .....	205
15.2. GPS kaymasını telafi etme .....	207
15.2.1. GPS kaymasını doğru bir şekilde telafi etme .....	208
15.2.2. Yüksek doğruluklu düzeltme kaynakları .....	209
<b>Bölüm 16 – Etkinleştirilmiş Ek Özellikler .....</b>	<b>211</b>
16.1. Otomatik bölüm kontrolünü kullanma .....	211

16.2. Evrensel terminali (ISOBUS) kullanma .....	212
16.3. AgJunction'ı kullanma .....	214
16.4. MAGNET'i kullanma .....	216
16.4.1. İş raporlarını konsoldan yükleme .....	218
16.4.2. Kılavuz çizgilerini konsoldan yükleme .....	219
16.4.3. Dosyaları konsola indirme .....	221
16.4.4. İndirilen dosyaları silme .....	223
16.5. Meteoroloji istasyonunu kullanma .....	224
16.5.1. Meteoroloji istasyonu kalibrasyonu .....	225
16.6. NORAC Bum Yüksekliği Kontrolünü Kullanma .....	226
<b>Bölüm 17 – Envanter Yöneticisi .....</b>	<b>229</b>
17.1. Kategorileri arama .....	230
17.2. İşleri arama/verme .....	231
<b>Bölüm 18 – Görev Verisi Menüsü .....</b>	<b>233</b>
18.1. Görev verisi dosyalarını içe aktarma/seçme .....	234
18.2. Yeni bir görev oluşturma .....	236
18.3. Varolan bir görevi seçme .....	237
18.4. Görev verisi dosyalarını düzenleme .....	238
18.5. Sabit / değişken oran kontrolünü tanımlama .....	239
18.6. Bir görevi çalıştırma .....	241
18.6.1. Bir görevi başlatma/durdurma .....	241
18.6.2. Görev toplamlarını göster .....	241
18.6.3. Saat türünü ayarla .....	242
18.7. Görev verisi dosyalarını dışa aktarma .....	243
<b>Bölüm 19 – Sorun Giderme Kılavuzu .....</b>	<b>245</b>
19.1. Genel hata mesajları .....	245
19.2. Kablosuz bağlantı sorunları .....	251
<b>Bölüm 20 – Ekler .....</b>	<b>253</b>
20.1. Ek A – Sözlük .....	253
<b>Bölüm 21 – Dizin .....</b>	<b>259</b>



# Bölüm 1 – Konsola Genel Bakış

## 1.1. Giriş

X35 araca monte edilen dokunmatik LCD ekranlı bir elektronik konsoldur. Konsol, operatörlerin otomatik sürüş, kılavuzluk ve diğer kontrol fonksiyonlarını konsoldan kullanmasına olanak sağlar.

Konsol; GPS ve Elektronik Kontrol Üniteleri (ECU'lar) ile etkileşim kurarak tarım uygulamalarına yönelik veri iletişimi, kaydetme, depolama ve görüntüleme işlevlerini tek bir merkezi noktada hizmetinize sunar.

**Not:** Rehberlik ve otomatik sürüş işlevlerini kullanmadan önce lütfen güvenlik talimatlarını okuyun ve bu kılavuzu dikkatle okuyarak kontroller hakkında bilgi edinin.

Konsol dokunmatik ekranlıdır. Ekran üzerindeki bir öğeyi seçmek için parmak ucuyla ilgili alana dokununuz.

## 1.2. Simge açıklamaları

### 1.2.1. Kılavuzluk araç çubuğu



Tarla menüsü, 153



İş menüsü, 171



Görev verisi menüsü, 233



Kılavuz menüsü, 185



Sürüş seçenekleri menüsü, 195



Kaydırma menüsü, 205

### 1.2.2. Menü simgeleri

#### Alan menüsü



Tarla menüsü, 153



Tarla seçin, 155



Yeni tarla, 153



Yüklü tarlayı kaldır. 170



Bayrak noktası ekle, 167



Tarla sınırını kaydet, 156



Tarla sınır kaydını tamamla, 156



Sınır kaydetme mesafesi, 156



Sürülmemiş arazi yapılandır, 163



Tarla sınırını temizle, 162



Biçim dosyasından alan sınırı oluştur, 159



Kapsama verisinden alan sınırı oluştur, 158

## İş menüsü



İş menüsü, 171



İş seç, 173



Yeni iş oluştur, 171



İş bölgelerini yapılandır, 171



VRC'yi yapılandır, 179



İş ayrıntılarını kaydet, 174



İş verisini temizle. 178



Veri alışverişi, 176,

## Görev verisi menüsü



Görev verisi menüsü, 233



Seç: Görev, 237



Yeni görev oluştur, 236

## 1.2. Simge açıklamaları



VRC'yi yapılandır, 239



Görevi başlat ve durdur, 241



İş verisini temizle, 178



Görev toplamlarını göster, 241



Saat türünü ayarla, 242



Veri alışverişi, 234



Görev verisini düzenle, 238

### Kılavuz çizgisi menüsü



Kılavuz menüsü, 185



Kılavuzluk modunu değiştir, 185



Kılavuz çizgisi seç, 193



Yeni AB hattı oluştur, 186



A noktasını belirle, 188



Eli ile AB hattı giriş penceresini aç, 188

### Sürüş seçenekleri menüsü



Sürüş seçenekleri menüsü, 195



Otomatik sürüş durumu, 195





Otomatik sürüş ayarı parametreleri, 200



Otomatik sürüş kalibrasyonu, 135

### Kaydırma menüsü



Kaydırma menüsü, 205



Kaydırma seçeneklerini aç, 205



Kılavuzu sağa kaydır, 205



Kılavuzu sola kaydır, 205



Kılavuzu aracın konumuna kaydır, 205



Kaydırılmış kılavuzu kaydet, 205



GPS kayma düzeltisi, 207

### 1.2.3. Navigasyon çubuğu simgeleri



Sistem bilgileri, 115



Kılavuzluk, 116



GPS bilgileri, 122



Sistem tanılama, 125



İş bilgileri, 127



Otomatik bölüm kontrolü, 211

## 1.2. Simge açıklamaları



Envanter yöneticisi, 229



Anahtar kutusu, 107



ISOBUS evrensel terminal, 212



Görev verisini düzenle, 238



Püskürtücü,



Tohumlayıcı



Kurulum ekranı, 13

### 1.2.4. Görünüm kontrolleri



Mod seç, 117



Yeniden ortala/kaydır, 33



Görünür harita katmanlarını seç, 117



Harita görünüm modunu değiştir, 120



Küçült/Büyüt, 121

### 1.2.5. Diğer simgeler



ISOBUS kısayolu, 43



Ana anahtar, 109

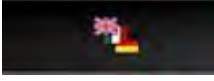


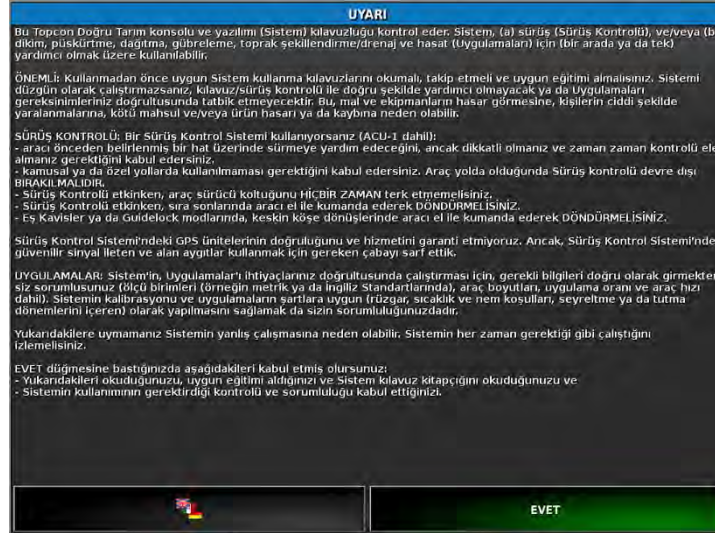
Otomatik sürüşü devreye al, 195

### 1.3. Konsolu sıfırlama

1. Konsolu bir güç kaynağına bağlayın. İlgili cihazların (GPS (Global Konumlandırma Sistemi) gibi) ve ECU'nun (Elektronik Kontrol Ünitesi) bağlı olduğundan emin olun.
2. Konsolu başlatmak için konsolun arka tarafında bulunan yeşil AÇMA/KAPAMA düğmesini birkaç saniye süreyle basılı tutun.



3. Konsol dilini değiştirmek için  simgesini seçin.



4. Diğer dilleri görmek için kaydırma çubuğunu kullanın veya parmağınızla listeyi aşağıya doğru kaydırın. Seçimi onaylayın



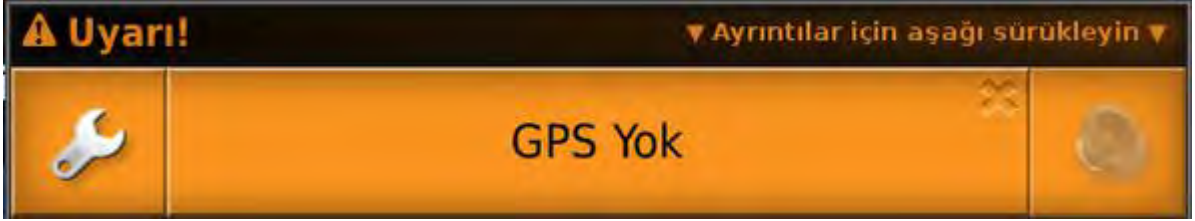
Uyarı ekranı seçilen dilde görüntülenir.

## 1.4. Konsolu kapatma

5. Uyarı ekranını okuyun alta kadar gidin ve kabul ediyorsanız **EVET**'i seçin.

**Not:** Evet'i seçtiğinizde Uyarı ekranında açıklanan sorumluluklarınızı anladığınızı ve kabul ettiğinizi onaylamış olursunuz.

Konsolda aşağıdaki uyarı görüntülenebilir.



6. Alarmı kabul etmek için alarm penceresinin ortasına basın.  
Bazı alarmlarda pencere aşağıya doğru sürüklendiğinde ekstra ayrıntılar görüntülenebileceğini unutmayın.
7. GPS alıcısının doğru bir şekilde bağlı ve iletişimde olduğunu onaylayın.

**Not:** Uyarı tekrar görüntülenirse sorun kurulum sırasında giderilmelidir. Bkz. GPS'i ayarlama, sayfa 61.

## 1.4. Konsolu kapatma

Konsolu kapatmak için parmağınızla ekranın alt kısmından yukarı doğru çekerek konsol araç çubuğunu görüntüleyin ve kapalı simgesini seçin. Sistemi kapatmak isteyip istemediğiniz sorulur. Kapatmak için **Evet**'i veya çalışmaya devam etmek için **Hayır**'ı seçin.



Başka bir yöntem olarak, konsolu kapatmak için yeşil AÇMA/KAPAMA düğmesine kısa bir süre basın.

Sistemi kapatmak isteyip istemediğiniz sorulur. Kapatmak için **Evet**'i veya çalışmaya devam etmek için **Hayır**'ı seçin.

**Not:** Konsolu kapatmak için yeşil AÇMA/KAPAMA düğmesini basılı tutabilirsiniz ancak veri kaybı olabileceğinden bu yöntem önerilmez.

## 1.5. Konsol araç çubuğunu kullanma



Konsol araç çubuğunu, parmağınızla ekranın alt kısmından yukarı doğru çekerek görüntüleyebilirsiniz.

### Kapatma düğmesi



Konsolu kapatmak için kapatma düğmesi kullanılabilir.

### Yardım

**Yardım ipucu** özelliği, ekrandaki kullanıcı arabirimi öğelerinin adlarını görüntüler.



Ekranın alt kısmındaki Yardım simgesine dokununuz. Ekranda simgelerin yanında soru işaretleri görünür. Adları görüntülemek için soru işareti gösterilen ekran öğesini seçin.

### USB'yi çıkar

**USB bağlantı noktası** konsolun arka tarafındadır. Bu bağlantı noktası, konsolda verileri içe ve dışa aktarma amacıyla kullanılabilir.



USB'yi çıkarmadan önce her zaman ilk olarak **USB'yi çıkar** simgesine dokunarak bağlantıyı kesin. USB'nin güvenli kaldırılabilirliğini belirten bir mesaj görüntülenir.

### Ekran görüntüleri



Ekran görüntüleri (USB'ye depolanır) almak için **ekran görüntüsü** simgesini kullanın. USB'yi çıkarmadan önce USB çıkarma simgesine basın.

## Genel ana ekranları yönet

Çalışma ekranı düzenlerinin kaydedilmesini sağlar. Bu özellik, Çalışma ekranını düzenlemek veya gerekli bilgileri görüntülemeye hızlıca geri dönmek için yararlı olabilir.



Çalışma ekranında gerekli görünümleri görüntüleyin/gizleyin ve düzeni kaydetmek için **Ana Ekranı Kaydet** öğesini seçin.

## Ana Ekranı Git



Kayıtlı genel ana ekranların listesini görüntüler veya kayıtlı ekranlar arasında geçiş yapar. Bkz. Genel ana ekran modu, sayfa 31.

## Parlaklık kontrolü



**Parlaklık kontrolü**, ekran parlaklığını ayarlar. Görüntüyü ayarlamak için artı veya eksi simgesini kullanın.

## Gündüz/gece modu

**Gündüz/gece modu**, ekran parlaklığını değiştirir.



Gündüz, Gece ve Otomatik ayarları bulunur. Otomatik ışık modu, ışık koşullarına bağlı olarak parlaklığı otomatik olarak ayarlar.

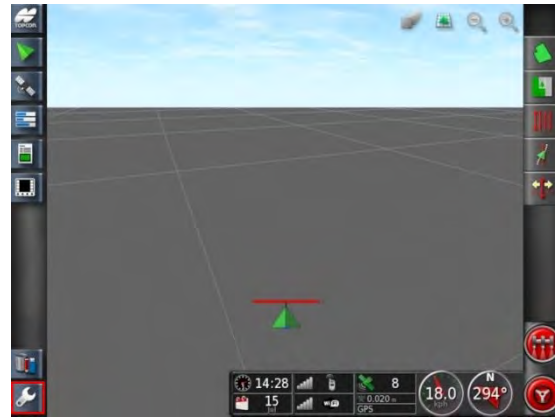
## 1.5. Konsol araç çubuğunu kullanma



# Bölüm 2 – Kullanıcı Arabirimi Açıklaması

## 2.1. Kurulum ve çalışma ekranları arasında geçiş yapma

Konsolda Kurulum ekranı ve Çalışma ekranı olmak üzere iki ana ekran bulunur.



Ekranlar arasında geçiş yapmak için vurgulanan düğmeleri kullanın.

## 2.2. Kurulum ekranı kontrolleri

Bu bölümde kurulum ekranı kontrolleri açıklanmaktadır.

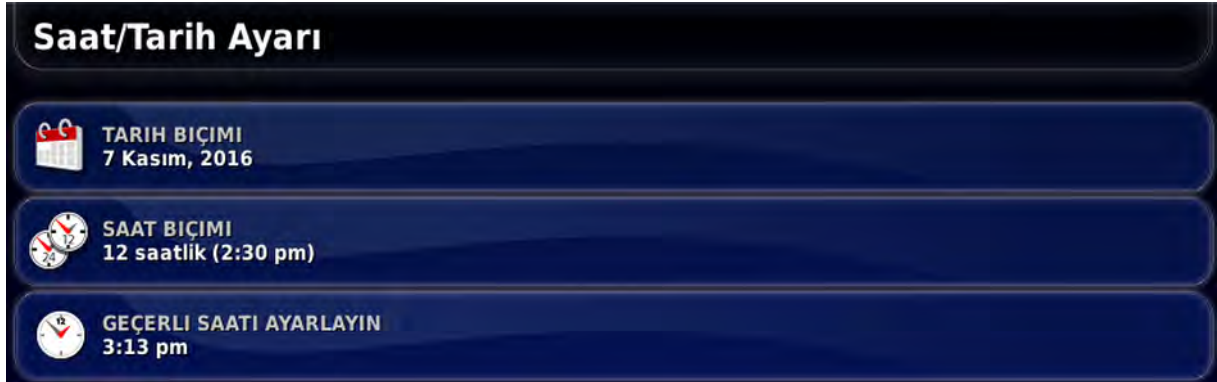
Kurulum ekranında şu türde kontroller bulunur:

### Menüler



Bir sonraki alt seçenek seviyesini görüntülemek için menü öğeleri ekranın alt kısmından seçilir. Özellikler etkinleştirildiğinde menülerde daha fazla öğe görünebilir.

### Seçenek listeleri



Menü öğelerinin seçilmesi ile tipik olarak ekranın üst kısmında bir seçenek listesi görüntülenir. Özellikler etkinleştirildiğinde daha fazla seçenek görüntülenebilir.

### Seçim listeleri



Seçim listeleri bir listeden bir veya daha fazla öge seçmek için kullanılır. Çoktan seçmeli listede birden fazla öge seçilirse bir mesaj görüntülenir. Seçimler onay düğmesi ile onaylanmalıdır.

### İptal ve onay düğmeleri



Bu düğmeler bir girişi veya seçimi iptal etmek ya da onaylamak için kullanılır. Bu düğmelerin görüntülediği herhangi bir ekrandan ileriye gitmek için bu düğmelerden biri seçilmelidir.

### Klavye ve tuş takımı



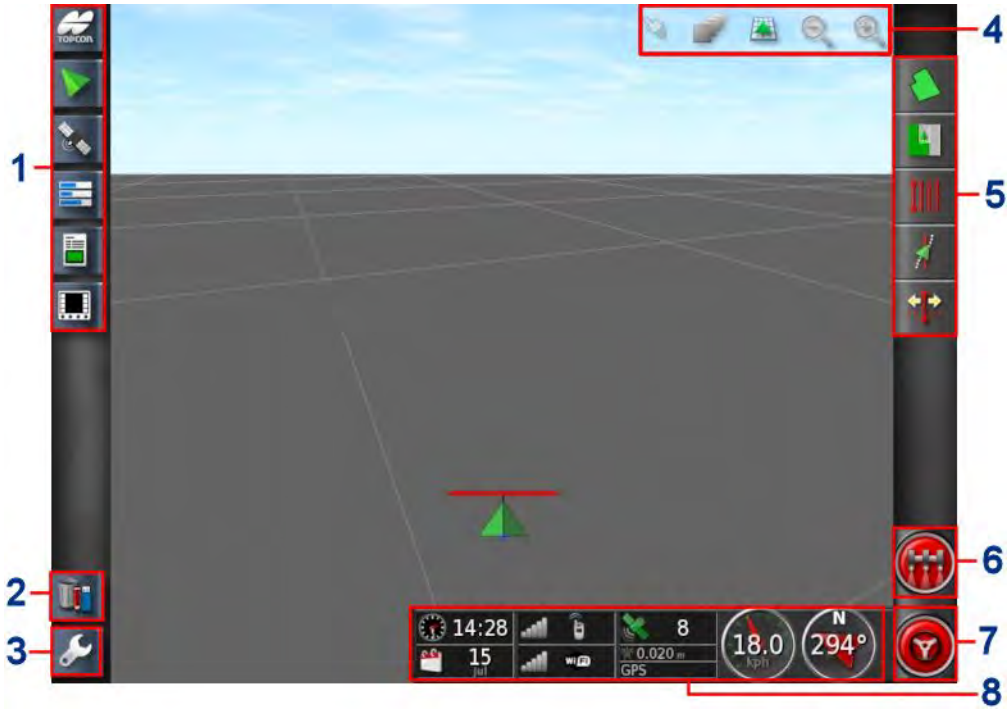
Alfanümerik karakterlerin veya sayısal karakterlerin girilebilmesi için harf ve rakam içeren tuş takımları kullanılır. Girişler onaylanmalıdır.

### Sihirbazlar



Sihirbazlar bir dizi soruya yanıt vererek karmaşık sistem yapılandırmaları boyunca operatöre rehberlik eder. Verilen yanıtlar sonraki soruları belirler.

## 2.3. Çalışma ekranı kontrolleri

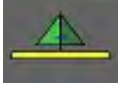


- 1 **Navigasyon çubuğu:** Sistemin diğer bölümlerine erişmek için mini görünümü açar. Bkz. Mini görünümü kullanma, sayfa 113.
- 2 **Envanter yöneticisi:** Araçlar, aletler, alanlar, işler, kılavuzluk çizgileri vb. öğelerin yönetimine olanak sağlar. Bkz. Envanter Yöneticisi, sayfa 229.
- 3 **Kurulum ekranı:** Kurulum ekranına geçer.
- 4 **Görünüm kontrolleri:** Kullanıcının kılavuzluk haritasında görüntülenen öğeleri ve bunların nasıl görüneceğini kontrol etmesine olanak sağlar. Bkz. Görünüm kontrollerini kullanma, sayfa 116.
- 5 **Kılavuzluk araç çubuğu:** Kılavuzluğu kontrol etmek için kullanılan araçlar sağlar.
- 6 **Ana anahtar:** Alet kurulumu sırasında "sanal ana anahtar" etkinleştirilmişse ürün uygulamasını açar ve kapatır. Bkz. Ana anahtar kurulumu, sayfa 109.

**7 Otomatik sürüşü devreye al:** Otomatik sürüşü açar ve kapatır.

**8 Gösterge paneli:** İzleme amacıyla sistemden seçili bilgileri sunar. Bkz. Gösterge panelinde izleme, sayfa 128.

### 2.3.1. Alet rengi göstergeleri



Bu öge, aracın ve araçtaki aletin konumunu ve yönünü gösterir. Alet rengi ürün uygulama durumunu gösterir:

- **Kırmızı:** Bölüm kapalı.
- **Mavi:** Bölüm engellenmiş (açıktır fakat akış gerçekleştirilmemektedir; bunun tipik nedeni düşük hız veya düşük basınçtır).
- **Sarı:** Bölüm açık ve özellikle akış gerçekleştirilmemektedir (bunun tipik nedeni otomatik bölüm kontrolünün akışı durdurmasıdır).
- **Yeşil:** Bölüm açıktır ve akış gerçekleştiriyordur.
- **Turuncu:** Bölüm açık ve özellikle akış gerçekleştiriyordur veya KAPALI ancak yine de özellikle akış gerçekleştiriyordur (bunun tipik nedeni akışın başlaması için geçen gecikme süresidir).

### 2.3. Çalışma ekranı kontrolleri

## Bölüm 3 – Hızlı Kurulum Kılavuzu



Bu bölümde yazılımın konsola yüklenmesi, temel özelliklerin kurulumu ve konsolun çalıştırılması ile ilgili bilgilere hızlıca göz atılmaktadır.



**UYARI:** Kılavuzun tamamı okunup tüm güvenlik ve çalışma konuları hakkında bilgi edinilmeden konsolun çalıştırılmaması önerilir.

### 3.1. Yazılım güncelleme talimatları

**Not:** Yeni bir konsol alındığında bu prosedürün uygulanması gerekmemelidir. Yalnızca bir yazılım yükseltmesine ihtiyaç duyuluyorsa bu prosedürün uygulanması gerekir.









1. Windows işletim sistemi yüklü bir bilgisayarda kurulum ZIP dosyasını USB flash sürücüsünün kök dizinine çıkartın.
2. USB flash sürücüsünü Windows işletim sistemi yüklü bilgisayardan güvenli bir şekilde kaldırın.
3. USB flash sürücüsünü kapalı durumdaki konsola takın.
4. Konsolun arkasındaki yeşil açma-kapama düğmesini basılı tutarak konsolu açın.
5. Kurulum ekranına (sol alt köşedeki anahtar düğmesi aracılığıyla) gidin.
6. Sistem  / Yardımcı Uygulamalar  / **YÜKSELTME İÇİN USB HAZIRLA** ögesini ve ardından **Evet**'i seçin.
7. Parmağınızla ekranın alt kısmından yukarı doğru çekerek konsol araç çubuğunu görüntüleyip kapalı simgesini seçerek konsolu kapatın.
8. Sistemi kapatmak isteyip istemediğiniz sorulur. Kapatmak için **Evet**'i seçin.
9. USB'yi konsola takılı şekilde bırakın ve yeşil açma-kapama düğmesini basılı tutarak konsolu yeniden başlatın.

## 3.2. Başlangıç













10. Kurulum prosedürü otomatik olarak başlar ve birkaç dakika sürer.
11. Konsol, tüm kullanıcı verilerinin yükseltme öncesi durumlarına geri yüklenmesi seçeneğini sunar. **UYARI: Hayır** seçildiğinde konsola kaydedilen tüm veriler silinir. Konsol otomatik olarak yeniden başlatılır.
12. Konsol başlatıldıktan sonra yazılım kullanıma hazırdır.

## 3.2. Başlangıç




Sistemi yapılandırmak için:

1. Konsola bir GPS alıcısı bağlayın.
2. Kurulum ekranına (sol alt köşedeki anahtar düğmesi aracılığıyla) gidin.
3. **Sistem**  / **GPS**  ögesini ve ardından şunları seçin:
  - Kullanılmakta olan GPS alıcısı (bkz. sayfa 61).
  - Gerekli Düzeltme Kaynağı (bkz. sayfa 63).
4. **Sistem**  / **Seri Bağlantı Noktaları**  ögesini ve ardından GPS alıcısının bağlı olduğu seri bağlantı noktasını seçin (bkz. sayfa sayfa 70).
5. Sistem GPS verisini ilk kez aldığı anda yerel saatin yapılandırılmasını ister. Geçerli saati kabul edin veya yerel saatinize göre değiştirin.
6. **Araç**  / **Yeni**  ögesini seçin ve ardından fabrika profilinden uygun modeli seçerek yeni bir araç profili oluşturun. Araç geometrisini kontrol edin ve gerekirse değiştirin (bkz. sayfa 91).
7. **Alet**  / **Yeni**  ögesini seçin ve uygun alet türünü seçerek yeni bir alet profili oluşturun. Alet geometrisini kontrol edin ve gerekirse değiştirin (bkz. sayfa 101).



8. ECU türü olarak ASC-10 veya Apollo'yu seçmeniz halinde aletinizdeki tüm ECU'ları bağlamak ve yapılandırmak üzere adım adım yönlendirilirsiniz.
9. Çalışma ekranına gidin (Kurulum ekranındaki Çıkış düğmesi aracılığıyla).
10. Alan Seçin ögesine gidin (sağ taraftaki kılavuzluk araç çubuğunda bulunan üstteki düğme aracılığıyla) ve yeni bir Müşteri, Çiftlik ve Alan oluşturun (bkz. sayfa 153).
11. Yeni İş ögesine gidin (kılavuzluk araç çubuğunda üstten ikinci düğme aracılığıyla) ve yeni bir iş oluşturun (bkz. sayfa 171). Sistem artık kullanılabilir.
12. Otomatik Sürüşü etkinleştirmek için Kurulum ekranı, **Sistem**  / **Özellikler**  / **Kılavuzluk**  / **OTOMATİK SÜRÜŞ** ögesine gidin (bkz. sayfa 195).
13. Otomatik Bölüm Kontrolünü etkinleştirmek için Kurulum ekranına gidin ve ardından:
  - Bir alet oluşturun veya yükleyin.
  - **Alet**  / **Bölüm Kontrolü**  / **Bölümler**  ögesinde bölümlerin sayısını ve genişliklerini yapılandırın (bkz. sayfa 106).
  - Gerekirse **Alet**  / **Bölüm Kontrolü**  / **Zamanlama**  ögesinden bölüm zamanlamasını değiştirin (bkz. sayfa 107).
  - Gerekirse **Alet**  / **Bölüm Kontrolü**  / **Bölüm Geçişi**  ögesinden fiziksel veya sanal bir anahtar kutusu oluşturun (bkz. sayfa 107).

### 3.2. Başlangıç

- Sistem  / Özellikler  / Alet  / **OTOMATİK BÖLÜM KONTROLÜ** öğesinde Otomatik Bölüm Kontrolü özelliğini etkinleştirin (bkz. sayfa 52).
14. Etkinleştirilen özelliklerden herhangi birini Çalışma ekranından kontrol etmek için ekranın sol alt tarafında bulunan Navigasyon çubuğundaki düğmeleri kullanın. Bu düğmelere basıldığında özelliklerin "mini görünümleri" açılır (bkz. sayfa 113).
  15. Mini görünümü tam ekran olarak genişletmek için (ilgili özellik tarafından destekleniyorsa) mini görünümü doğrudan ana ekran alanına sürükleyin.

## Bölüm 4 – Bölge ve Kullanıcı Ayarları

Kurulum ekranında **Kullanıcı** menü seçeneği aşağıdaki menü öğelerini içerir:

- **Bölge:** Dil, tarih/saat ve birim seçimini yapar.
- **Bant lamba:** Kılavuzluk kullanımı için LED çubuğun çalışmasını ayarlar.
- **Ortam:** Konsol etkileşimini ayarlar.
- **Harita:** Haritanın Çalışma ekranında nasıl çalışacağını ayarlar.
- **Erişim Seviyesi:** Hangi kontrollerin erişilebilir olduğunu belirlemek için erişim seviyelerini seçer.
- **Kullanıcı kontrolleri:** Farklı kullanıcılar için hangi kontrollerin erişilebilir olduğunu belirler.
- **Uzaktan destek:** Destek personelinin konsol işlevlerine uzaktan erişebilmesini ve bunları kontrol edebilmesini sağlar.



## 4.1. Bölge ayarlama

### 4.1.1. Dil kurulumu

Konsolda gösterilen dil gerekirse değiştirilebilir ve ondalık ayırıcılar nokta veya virgül olarak gösterilebilir.

Dili veya ondalık nokta biçimini ayarlamak için:

1. **Kullanıcı**  / **Bölge**  / **Dil**  ögesini seçin.



Aşağıdaki seçenekler kullanılabilir:

#### Dil

Kullanılabilir dil seçenekleri mevcuttur.

Diğer dilleri görmek için kaydırma çubuğunu kullanın veya parmağınızla listeyi aşağıya doğru kaydırın. Seçimi onaylayın. Konsol yeniden başlatılır.

**Not:** Dil, başlangıçta uyarı ekranında  ögesini seçerek de değiştirilebilir.

#### Ondalık nokta biçimi

Ondalık ayırıcı nokta (.) veya virgül (,) olarak gösterilebilir.

### 4.1.2. Saat/tarih kurulumu

Tarih bilgisi, konsolda iş raporlarında gösterilen iş başlangıç ve bitiş tarihleri için kullanılır. Geçerli tarih GPS sinyalinde alınır.

**Not:** GPS sinyali olmadığında saat ve tarih çalışmaz.

Ekranın sol üst kısmındaki Topcon simgesi seçilerek geçerli tarih ve saat Çalışma ekranında görüntülenebilir (veya gösterge panelinde gösterilebilir).

Tarih ve saat bilgilerini ayarlamak için:

1. **Kullanıcı**  / **Bölge**  / **Saat/Tarih**  ögesini seçin.



Aşağıdaki seçenekler kullanılabilir:

### Tarih biçimi

- Önce gün (12 Ağustos 2015)
- Önce ay (Ağustos 12 2015)

### Saat biçimi

- On iki saatlik zaman (2:30)
- Yirmi dört saatlik zaman (14:30)

### Geçerli saati ayarlayın

Geçerli saat (gün ışığından tasarruf etmek için otomatik olarak değişmez).

-/+ tuşlarının saati artımlı olarak değiştireceğini unutmayın.

### 4.1.3. Birimlerin kurulumu

Birimler seçeneği görüntülenen ölçüm birimlerini (metre ya da İngiliz ölçü birimi), basınç birimlerini, alan ve ürünleri, enlem/boylam biçimini ve uygulama oranı artış türünü ayarlar.

Birim bilgilerini ayarlamak için:

## 4.1. Bölge ayarlama

1. **Kullanıcı**  / **Bölge**  / **Birimler**  ögesini seçin.



Aşağıdaki seçenekler kullanılabilir:

### Birimler

- Metrik
- İngiliz ölçü birimi (ABD)
- İngiliz ölçü birimi (İngiltere)

Galon, sıvı ons ve kile ölçü birimleri ABD'de ve İngiltere'de farklı ölçüm değerlerine sahip olduğu için Amerika Birleşik Devletleri (ABD) ve İngiltere (UK) ölçü birimi seçenekleri sunulmuştur.

**Not:** Bu ayarın değiştirilmesi, önceden değiştirilmiş birimlerin seçimini (Basınç, Alan vb.) geçersiz kılmaz.

### Enlem/boylam biçimi

- Standart (ondalık derece: 45,54)
- DMS (Derece, Dakika, Saniye: 45<sup>0</sup>, 23' 36'')

### Basınç birimleri

- kPa (kilopaskal)
- psi (inç kare başına pound)
- bar
- Varsayılan: Seçili **Birimler** için uygun varsayılan ayarı seçer

### Kısa mesafe birimleri

- Metre
- İnç
- Fit
- Varsayılan: Seçili **Birimler** için uygun varsayılan ayarı seçer

### Alan birimleri

- ha (hektar)
- ac (akre)
- Varsayılan: Seçili **Birimler** için uygun varsayılan ayarı seçer

### Kuru ürün hacim birimleri

- Litre
- Galon
- Kilogram
- Pound
- Metre küp
- Kübik kadem
- ABD kilesi
- Yard küp
- İngiliz kilesi
- Ton

### Hacim birimleri (kuru)

- Litre başına kilogram
- Galon başına pound
- Metre küp başına kilogram
- Kübik kadem başına pound
- ABD kilesi başına kilogram
- ABD kilesi başına pound
- İngiliz kilesi başına kilogram
- İngiliz kilesi başına pound

### Sıvı ürün hacim birimleri

- Litre
- Galon
- Metre küp
- Kübik kadem
- Ton
- Pound

#### 4.1. Bölge ayarlama

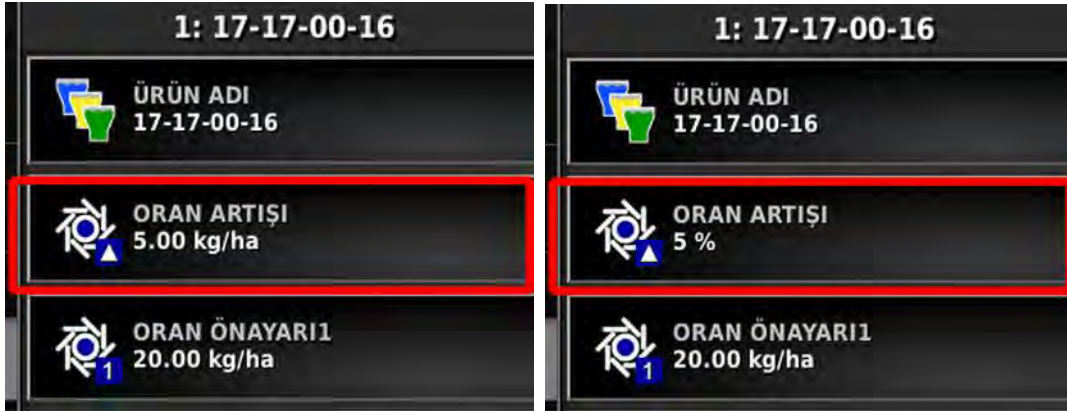
##### Uygulama oranı artış türü

- Sabit oran
- Oran 1 Yüzdesi

Bu seçenek, operatör istenen ürün uygulama oranını değiştirmek için yukarı/aşağı düğmelerine bastığında gerçekleştirilecek eylemi değiştirir. Bu değerler sabit bir oran ölçüsünde veya **ORAN ÖNAYARI1** (bir Apollo Püskürtücü üzerinde **PÜSKÜRTME ORANI**) için ayarlanmış oranın belirli bir yüzdesi ölçüsünde değişebilir.

##### Uygulama oranı birimleri

- L/ha
- gal/ha
- L/100 m
- gal/100 yd
- L/100 m<sup>2</sup>
- gal/kft<sup>2</sup>



Daha fazla bilgi için Dağıtıcı, Püskürtücü veya Tohumlayıcı operatör kılavuzlarına bakın.



## 4.2. Bant lambayı ayarlama

Çalışma sırasında, ekranın üst kısmındaki sanal bant lamba, aracın ayarlanan kılavuz çizgisinden ne kadar uzağa saptığını gösterebilir.

Bant lambayı ayarlamak için:

1. **Kullanıcı**  / **Bant lamba**  öğesini seçin.



Aşağıdaki seçenekler kullanılabilir:

### Bant lamba

Etkin veya devre dışı.

### LED aralığı

Her bir LED'in yol hattından ne kadar uzun bir mesafeyi göstereceğini ayarlar.

LED aralığı 10 cm (0,1 m) olarak ayarlanırsa aşağıdaki davranış gözlemlenir:

- Ortadaki LED mavidir ve her zaman yanar (dik sapma mesafesi 100 cm veya daha fazla olmadığı sürece). Yol hattının üzerinde en fazla 10 cm (+ veya -) uzaklıktaysa yalnızca bu LED yanar.
- 10 cm'lik dik sapma mesafesine ulaşıldığında sonraki LED de (yeşil) yanar.
- 20 ve 30 cm'de başka bir yeşil LED daha yanar.
- Sarı LED'ler 40, 50 ve 60 cm'de yanar.
- Kırmızı LED'ler 70, 80 ve 90 cm'de yanar.

## 4.2. Bant lambayı ayarlama

- Dik sapma mesafesi 100 cm veya daha büyükse konsolun uzak ucundaki tek bir kırmızı LED haricinde tüm LED'ler kapanır.

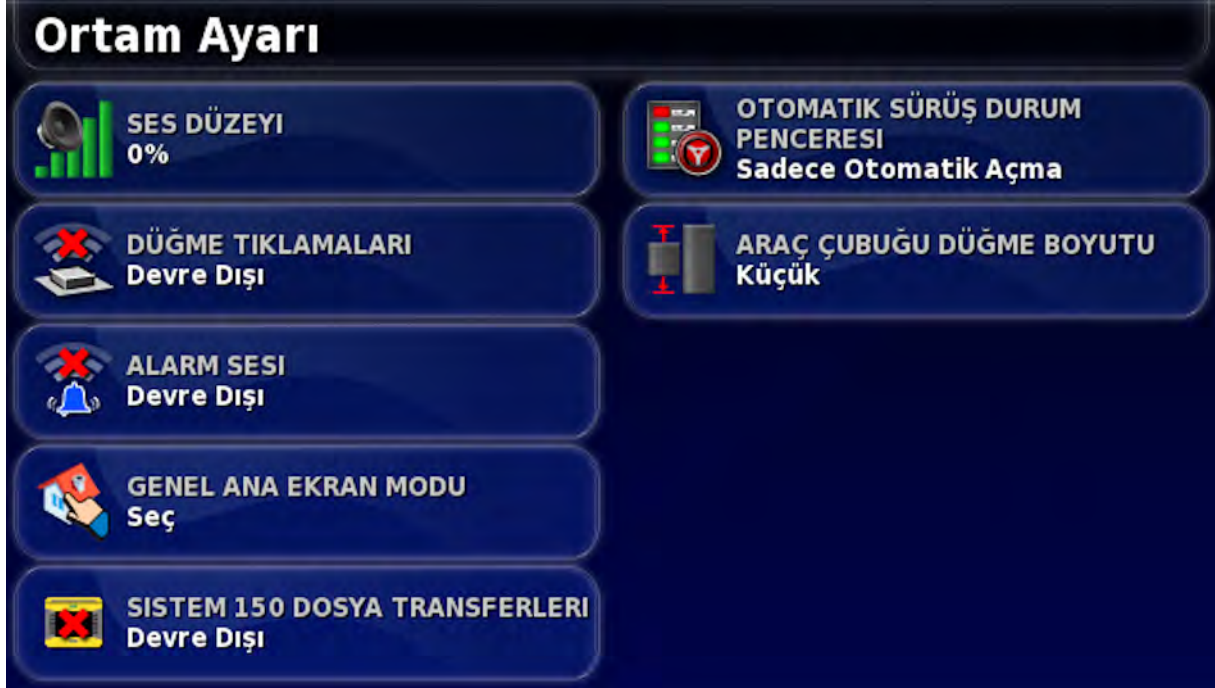
### LED modu

- **Uzağına sürme:** Aracın kılavuz çizgiden uzaklaştığı taraftaki LED'leri etkinleştirir. Tekrar kılavuz çizgisine doğru hareket etmek için yanan LED'lerden uzağına sürün.
- **Yönünde sürme:** Aracın kılavuz çizgiye yaklaştığı taraftaki LED'leri etkinleştirir. Tekrar kılavuz çizgisine gitmek için yanan LED'ler yönünde sürün.

## 4.3. Ortamı ayarlama

Konsol etkileşimlerini ayarlar.

1. **Kullanıcı**  / **Ortam**  ögesini seçin.



Aşağıdaki seçenekler kullanılabilir:

### Ses düzeyi

Konsol seslerinin ses düzeyini ayarlar.

### Düğme tıklamaları

Konsolda seçim yaparken sesleri etkinleştirir veya devre dışı bırakır.

### Alarm sesi

Bir alarm tetiklendiğinde sesleri etkinleştirir.

### Genel ana ekran modu

Çalışma ekranı düzenlerinin kaydedilmesini sağlar. Bu özellik, Çalışma ekranını düzenlemek veya gerekli bilgileri görüntülemeye hızlıca geri dönmek için yararlı olabilir.

- **Seç:** Ana sayfa simgesi seçildiğinde seçim yapmanız için kayıtlı genel ana ekranların listesi görüntülenir.

### 4.3. Ortamı ayarlama



- **Geçiş yap:** Ana sayfa simgesi seçildiğinde kayıtlı genel ana ekranlar arasında geçiş yapılır. Bkz. Genel ana ekranları yönet, sayfa 11.

#### Sistem 150 dosya transferleri


Şu Sistem 150 (GX-45) dosyalarının içe ve dışa aktarılmasına olanak sağlar: AB çizgileri, Merkezler, Kavisler, Optimum çizgiler, Proje çizgileri ve Alan sınırları.

Sistem 150 dosya transferleri, operatörün dosyaları Topcon Sistem 110/150 sistemiyle uyumlu bir biçimde dışa aktarmasına ve Sistem 110/150'den dışa aktarılan dosyaları içe aktarmasına olanak sağlar.

Bu seçenek etkinleştirildiğinde Çalışma ekranındaki Envanter

Yöneticisi'nin  alt kısmında Sistem 150 simgesi  görüntülenir (bkz. Envanter Yöneticisi, sayfa 229).

#### Otomatik sürüş durum penceresi

Çalışma ekranında Otomatik Sürüşü Devreye Alma düğmesi  seçildiğinde, Sürüş devreye alınamazsa Sürüş Durumu penceresini görüntüler. Sürüş Durumu penceresinde sürüşün devreye alınmasını engelliyor olabilecek sorunlar görüntülenir. Otomatik Açma ve Kapama seçilirse yönlendirmenin devreye girmesini önleyen tüm sorunlar çözüldüğünde Sürüş Durumu penceresi otomatik olarak kapanır.

**Not:** Bu ayar devre dışı bırakılmışsa Sürüş Durumu penceresi **Sürüş Seçenekleri Menüsü / Otomatik Sürüş Durumu** aracılığıyla yine de görüntülenebilir (bkz. sayfa 195).

#### Araç çubuğu düğme boyutu

Çalışma ekranındaki düğmelerin boyutunu değiştirir.

## 4.4. Harita seçeneklerini ayarlama

Haritaların Çalışma ekranında nasıl çalışacağını ayarlar.

Haritaları ayarlamak için:

1. **Kullanıcı**  / **Harita**  ögesini seçin.




Aşağıdaki seçenekler kullanılabilir:

### Merkez noktası

- **Araç:** Aracı ekranın merkezine yerleştirir.
- **Alet:** Aleti ekranın merkezine yerleştirir.

### Harita kaydırma

Kullanıcı ekran üzerinde parmağını kaydırduğunda harita ekranının kaydırılmasını sağlar.

Bu seçenek etkinleştirildiğinde Çalışma ekranın üst kısmındaki Harita Görünümünü ve Harita Katmanlarını Aç/Kapa ögesinin yanına harita kaydırma simgesi  yerleştirilir. Bu simgeye dokunulduğunda kaydırılmış bir harita, aracın geçerli konumuna yeniden merkezlenir.

### Harita odağı otomatik kaydırma

Mini görünümler açıkken aracı mevcut ekranın merkezine ayarlar.

#### 4.4. Harita seçeneklerini ayarlama

##### Yüklü kapsamı vurgula

Varolan bir iş yüklendikten sonra önceden tamamlanmış veya yüklenmiş kapsamayı, yeni oluşturulan kapsamadan farklı bir renkle gösterir.



Bu seçenek etkinleştirilirse ve geçmiş iş bilgileri kaydedilmişse daha önce işlenen alanlar koyu sarı renkle gösterilir.

Yeni kapsama alanı yeşil renkle gösterilir. Bu seçenek etkinleştirilmediğinde hem önceki kapsama (yüklenen işten) hem de yeni kaydedilen kapsama aynı yeşil renkle gösterilir.

##### Ana sürümle sınır kaydetmeyi duraklat

Bir sınır kaydedilirken ana anahtar kapatılırsa sınır kaydı duraklatılır. Ana anahtar tekrar açıldığında sınır kaydına devam edilir.

Bu özellik, keskin bir köşede veya bir engelin etrafında yön değiştirmek için manevra amacıyla ürün uygulaması durdurulduğunda sınır kaydını otomatik olarak duraklatmak için yararlı olabilir.

Sınır kaydının el ile de durdurulabileceğini unutmayın (bkz. Yeni sınır ayarlama, sayfa 156).

##### Görsel referans hat uzunluğu

El ile kılavuzluk kullanılırken bir dönüş sonrasında yol hattını doğru olarak yakalamaya yardım etmek için aracın önünde kullanıcının tanımladığı mesafede bir görüntüleme işareti sağlar.

## 4.5. Erişim seviyesini ayarlama

Erişim seviyesini ayarlayarak kullanıcının hangi kontrollere erişebileceği belirlenebilir. Kontrollerin erişim durumu kullanıcı kontrolleri ekranından ayarlanabilir (yalnıza Erişim Seviyesi olarak Uzman seçildiğinde kullanılabilir). Bkz. Kullanıcı kontrollerini ayarlama, sayfa 36.

Erişim seviyesini değiştirmek için:

1. **Kullanıcı**  / **Erişim Seviyesi**  ögesini seçin.



Erişim Seviyesi Kolay, Standart veya Uzman olarak ayarlanabilir. Deneyimsiz kullanıcıların üst seviyelere erişmesini önlemek amacıyla Standart ve Uzman seviyeleri için şifre belirlenebilir.

Konsol, kapatılmadan önce hangi seviye ayarlıysa açıldığında da o seviyede açılır.



## 4.6. Kullanıcı kontrollerini ayarlama

Bu ekran yalnızca Erişim Seviyesi olarak Uzman seçildiğinde kullanılabilir. Bkz. Erişim seviyesini ayarlama, sayfa 35.

Kullanıcı kontrollerini ayarlayarak konsol kontrollerine erişim ayarlanabilir. Üç erişim seviyesi bulunur: Kolay, Standart ve Uzman.

- **Kolay:** Bu mod, günlük operatör kullanımı için önerilir. Tüm temel kontrollere ve bazı durum bilgilerine erişim sağlar. Bu da derli toplu ve kullanımı kolay bir kullanıcı arabirimi sağlar.
- **Standart:** Bu mod, artırılmış işlevselliğe sahiptir ve kullandıkları işlevler üzerinde daha fazla kontrol sahibi olmak isteyen daha deneyimli kullanıcıların kullanımına yöneliktir. Buna daha gelişmiş kontroller dahildir (örneğin kapsama alanını silme, öğeleri silme).
- **Uzman:** Bu modda bir araç, alet, GPS alıcısı vb. kurulumu için tüm yapılandırma seçenekleri vardır. Bu mod ayrıca, her şeyi bir seferde görünür yapmak isteyen uzman kullanıcılar tarafından normal çiftçilik işleri için de kullanılabilir.

Kullanıcı kontrollerini tanımlamak için:

1. **Kullanıcı**  / **Kullanıcı Kontrolleri**  öğesini seçin.

Kullanıcı Kontrolleri			
Kontrol	Kolay	Standart	Uzman
Mini Görünüm: Sistem Bilgileri	✓	✓	✓
Mini Görünüm: GPS	✗	✓	✓
Mini Görünüm: Tanılama	✗	✗	✓
Tam Görünüm: Tanılama	✗	✗	✗
Mini Görünüm: İşler	✓	✓	✓
Mini Görünüm: ASC	✓	✓	✓

Sıfırla      Önizleme      Önizleme



Üç seviye için erişilebilen kontroller varsayılan işlem olarak ayarlanır. Bunlar her seçeneğin yanındaki onay veya artı işaretine basarak gerektiği şekilde değiştirilebilir.

Sıfırlama düğmesi ayarların fabrika ayarlarına veya konsolun açıldığı andaki ayarlara döndürülebilmesini sağlar.

Ön izleme düğmeleri, Uzman modundan çıkmadan ayarların Kolay veya Standart modlarında nasıl görüldüğünü görebilmenizi sağlar.

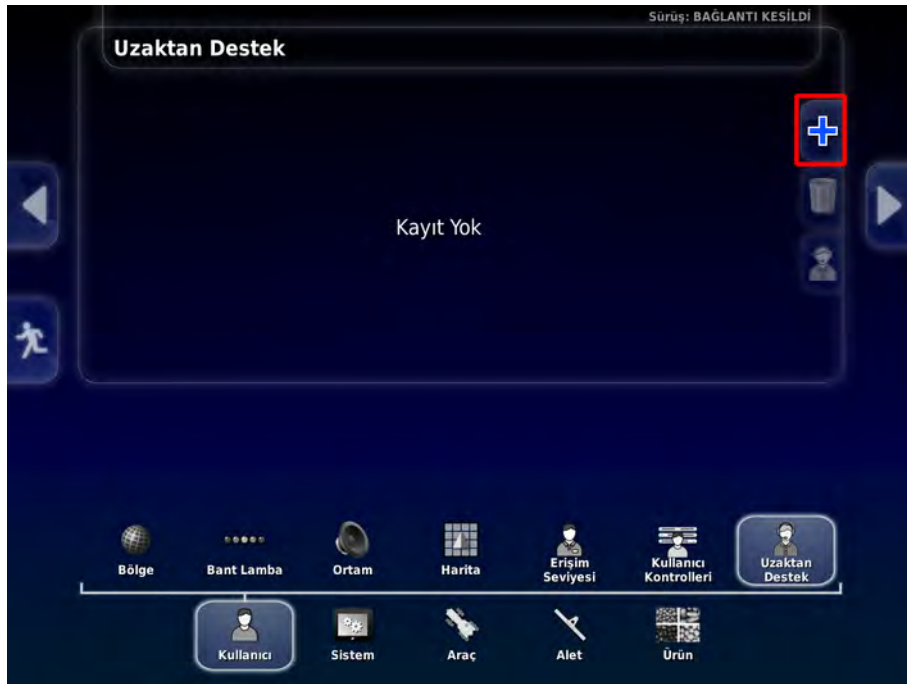
## 4.7. Uzaktan destek kurulumu

Uzaktan destek, bir destek görevlisinin Topcon Destek uygulaması aracılığıyla konsola uzaktan erişebilmesini ve konsolu uzaktan kontrol edebilmesini sağlar. İnternet erişimi gereklidir. Bkz. Kablosuz kurulum, sayfa 58.

### 4.7.1. Destek kurulumu

Destek görevlisi, konsolda uzaktan desteği yapılandırmak için Topcon Destek uygulamasının üzerinde görüntülenen PIN numarasını sağlamalıdır. Bu, konsolun Topcon Destek uygulamasına uzaktan bağlanabilmesini sağlar.

1. **Kullanıcı**  / **Uzaktan Destek**  öğesini seçin ve ardından ekranın sağ üst kısmındaki artı simgesine tıklayın.



Destek Masası Ekle penceresi görüntülenir.

2. Verilen PIN numarasını **MASA PIN'İ** alanına girin ve onay düğmesine basın.





Konsol, Destek görevlisinin aygıtına bağlanır ve bu sorumlunun adını görüntüler.

Yapılandırılan destek görevlisi, Destek Masaları listesinde görüntülenir.



#### 4.7.2. Destek talebinde bulunma

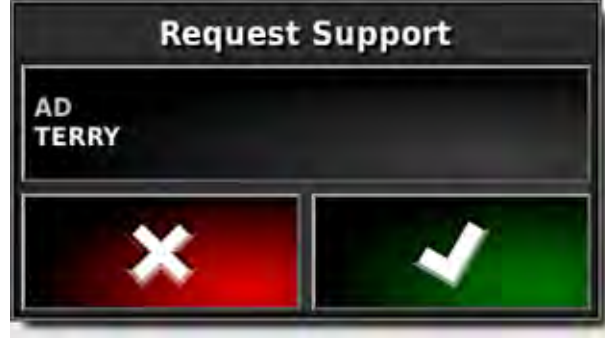
1. Uzaktan destek talebinde bulunmak için **Kullanıcı**  / **Uzaktan Destek**  ögesini seçin. Yapılandırılmış destek masalarının bir listesi görüntülenir.
2. Desteklenen destek masaları listesinden gereken destek seçeneğine basın ve destek talebi simgesini

#### 4.7. Uzaktan destek kurulumu



seçin.

Destek İste penceresi görüntülenir.



3. Tanımlayıcı bir ad girin ve onay düğmesine basın.  
Seçilen destek masasına bir destek talebi gönderilir.



Destek masası destek talebine yanıt verdiğinde, konsola erişebilecek ve konsolu kontrol edebilecektir (yönlendirme, ana anahtar ve Evrensel Terminal hariç).

## Bölüm 5 – Sistem Kurulumu

Bu bölümde GPS bağlantıları, alarmlar ve isteğe bağlı özellikler gibi sistem öğelerinin nasıl ayarlanacağı açıklanmaktadır.

**Sistem** menü seçeneği aşağıdaki menü öğelerini içerir:

- **Özellikler:** İsteğe bağlı özellikleri etkinleştirir veya devre dışı bırakır.
- **GPS:** Bağlı GPS alıcısının işlevselliğini ayarlar.
- **Seri Bağlantı Noktaları:** Belirli bir işleve atanmış konsol seri bağlantı noktasını seçer.
- **Alarmlar:** Alarm işlevselliğini ayarlar.
- **Bayrak Noktaları:** Bayrak noktalarının simgelerini ve etiketlerini seçmeye olanak sağlar. Bayrak noktaları, bir kılavuzluk haritasında engelleri veya diğer arazi unsurlarını gösterir.
- **ISOBUS:** ISOBUS Evrensel Terminali aracılığıyla ISOBUS uyumlu ECU'lar ile etkileşime olanak sağlar.
- **Yardımcı uygulamalar:** Yazılımı yükseltmek için bir USB sağlanmasına olanak tanır.



## 5.1. Özellikleri ayarlama

Özellikler menü seçeneği aşağıdaki menü öğelerini içerir:



### 5.1.1. Konsol kurulumu

Konsol özelliklerini yapılandırın.

Özellikleri ayarlamak için:

1. Sistem  / Özellikler  / Konsol  öğesini seçin.



### Evrensel terminal

ISOBUS uyumlu ECU'larla etkileşim sağlayan ISOBUS Evrensel Terminal sunucusunu etkinleştirir.

Bkz. ISOBUS / evrensel terminal kurulumu, sayfa 82.

## ISOBUS kısayol düğmesi

Ana anahtarın üstündeki operatör ekranına, operatörün bir ISOBUS kontrolü tarafından etkinleştirilmiş işlevleri doğrudan devre dışı bırakmasını sağlayan bir düğme ekler. Bu düğmeye tekrar basmak işlevleri yeniden başlatmaz ancak her işlev için standart mekanizma aracılığıyla el ile yeniden başlatılmalarına izin verir.



## Dosya sunucusu

ECU, dosya sunucusu özelliğine sahipse dosya sunucusu bir ISOBUS ECU için dosya depolayabilir. Alet profilleri ve diğer profillerin ECU'lar arasında taşınmasına olanak sağlar. Dosyalar, USB bellek kullanılarak dışa ve içe aktarılabilir.

## Kameralar

Operatörün bağlı dijital kameraları konsol üzerinden izlemesine olanak sağlar. Bu işlevselliğin etkinleştirilebilmesi için bir kayıt kodu satın alınması gerekir.

## Nokta başına veri kaydı

İş boyunca her GPS veri noktasını ve yükseklik, yön, GPS kalitesi, bölüm durumları, CropSpec okumaları gibi bir dizi bağlantılı veri alanını kaydeder. Bunlar .csv dosyası olarak verilir (bkz. Bir iş raporunu dışa aktarma, sayfa 176).

Bu işlev, tüm iş verilerinin kaydını oluşturmak ve üçüncü taraf programda kullanmak isteyen müşteriler için yararlı olur veya bu veriler, AgJunction özelliği kullanılıyorsa doğrudan AgJunction'a yüklenebilir.

## Bulut tabanlı hizmetler

### AgJunction

## 5.1. Özellikleri ayarlama

AgJunction müşterilerinin AgJunction sunucularından konsola kontrol haritaları indirmesine ve uygulanan haritaları konsoldan AgJunction sunucularına yüklemesine olanak sağlar (bkz. sayfa 214).

Bu işlevselliğin etkinleştirilebilmesi için bir kayıt kodu satın alınması gerekir.

### **Magnet**

Topcon Magnet yazılımı yoluyla dosya aktarımı yapılmasına ve GPS konumunun paylaşılmasına olanak sağlar. Bkz. MAGNET'i kullanma, sayfa 216.

### **VDC desteği**

VDC (Araç Ekranı Denetleyicisi), bir dizi konsol işlevini gerçekleştirmek üzere kullanılabilecek isteğe bağlı bir cihazdır. Bkz. VDC kurulumu, sayfa 57.

### **Meteoroloji istasyonu**

Sensörden gelen CAN NMEA2000 veri çıkışı aracılığıyla AirMar 150WX Meteoroloji İstasyonu desteği sağlar. Meteoroloji istasyonunun bağlı olduğu CAN bağlantı noktasını seçin. Çalışma ekranındaki Navigasyon çubuğuna bir simge eklendi. Bkz. Meteoroloji istasyonunu kullanma, sayfa 224.

Bu işlevselliğin etkinleştirilebilmesi için bir kayıt kodu satın alınması gerekir.

### **XTEND**

XTEND teknolojisini kullanarak monitörünüzün kullanıcı arayüzünü mobil aygıtınızın ekranına genişletebilirsiniz. Hem araç içinden hem de dışından doğrudan mobil aygıtınız aracılığıyla birçok Horizon yazılımı özelliğine erişin. Kalibrasyon, tanılama, tank doldurma ve diğer birçok aktiviteyi makineniz çevresinde Horizon kullanıcı arayüzü üzerinden gerçekleştirmek için mobil aygıtınızı kullanın. Özel bir Wi-Fi bağlantısı, mobil aygıtınızı her zaman kabindeki ana ekran ile senkronize tutacaktır. XTEND uygulaması (Android veya iOS sistemlerinde kullanılabilir) konsolda XTEND özelliğiyle birlikte kullanılır.



Bu işlevselliğin etkinleştirilebilmesi için bir kayıt kodu satın alınması gerekir.

### 5.1.2. XTEND kurulumu

#### Konsolda kurulum

**Not:** XTEND ile birlikte kullanım için konsola bir EDIMAX AC 600 donanım kilidinin bağlanması önerilir. Harici anteni bulunmayan diğer donanım kilitleri, araç kabini dışında çalışma için yeterli sinyal kuvvetini sağlamayabilir. Mobil aygıtı kablosuz etkin nokta olarak yapılandırın ve konsol üzerinde kablosuz bağlantıyı etkinleştirin. Bkz. Kablosuz kurulum, sayfa 58.

1. **Sistem**  / **Özellikler**  / **XTEND**  ögesini seçin.

Bu ekran, XTEND uygulamasında görüntülenecek bir konsol adı girilebilmesini sağlar ve bu konsolla eşitlenmiş harici aygıtların bir listesini görüntüler.

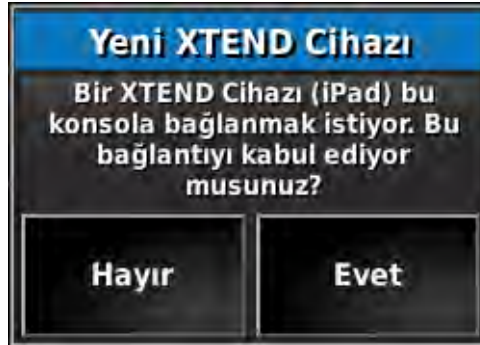


- **Konsol adı:** Görüntülenecek bir konsol seçildiğinde mobil aygıtta XTEND uygulamasında görüntülenen ad.

## 5.1. Özellikleri ayarlama



Mevcut durumda bir konsol ile eşitlenmiş olan aygıtlar, konsol operatörü onayı olmadan yeniden bağlantı kurabilir. **Unut** seçeneği, konsol operatörü bağlantıyı onaylayana kadar harici bir aygıtın bu konsola XTEND aracılığıyla yeniden bağlanmasını önler.



### Mobil aygıtta kurulum

XTEND uygulaması iOS ve Android aygıtları için Apple ve Google uygulama mağazalarından sunulmaktadır. XTEND ile birlikte kullanım için mobil aygıtı etkin nokta olarak yapılandırın.

### XTEND örnek kullanım vakaları

Kılavuz / Evrensel Terminal:

- Konsol ve harici aygıtta kılavuz haritayı farklı yakınlaştırma seviyelerinde gösterir ya da bir harita katmanı konsol üzerine yayılmışken diğeri harici aygıtta görüntülenir, bu şekilde verim, birden fazla tanka uygulanan oran gibi bilgileri görebilirsiniz.

- Konsolunuzun görüntülenebilir alanını artırın. Konsolda bir mini görünüm sergilemek yerine ekran tam olarak büyütülmüş şekilde gösterilir ve kılavuz görünüm bir harici aygıtta (ya da bunun tam tersi olarak) görüntülenir. Alternatif olarak, konsol ve mobil aygıtta alet ile ilgili iki farklı ekran gösterilebilir.
- Bir tekerlek açısı sensörü takılırken, tekerleklerin ileri baktığı durumda sensörün ortalanmasını sağlamak üzere sensör yatağı şaftı için orta konumun ayarlanması sırasında WAS konum değerini görüntüler.
- Alandaki mesafeleri ölçerken sınır mesafesi değerlerini girin.

#### Püskürtücü:

- Püskürtücü uçlarının tıkanıp tıkanmadığını kontrol edin. Her seferinde bir bölümü açın (bumun arkasında, üzerinize püskürtme yapılmaması için yeterli mesafede durarak) ve tüm uçların doğru şekilde püskürtme yaptığından emin olun.
- Apollo ECU ile takılmış püskürtücüler için Otomatik Doldurma Kontrolünü görüntüleyin. Mobil aygıtta otomatik doldurma penceresi görüntülenirken kabine geri dönmenize gerek kalmadan 'hedef değeri' ayarlayabilir, 'gerçek hacim' ve 'hedefe kalan hacmi' izleyebilir, bunun yanı sıra doldurma işlemini başlatabilir ve durdurabilirsiniz.
- ASC-10 ECU ile takılmış püskürtücüler için valf dengeleme sihirbazını görüntüleyin. Mevcut durumda, her bir bölüm için geri akışı artırmanız / azaltmanız gerekip gerekmediğini bilmek için ekranı görebilmektesiniz; bu büyük püskürtücüler için zor olabilir. Bir mobil aygıtta görüntülenen sihirbaz ile bu çok daha kolay bir şekilde yapılabilir.
- Püskürtücüde dururken karıştırılacak kimyasal miktarlarını görmek üzere formül hesaplayıcıyı harici bir aygıtta görüntüleyin. Bu da değerleri kontrol etmek veya bir formül değiştirmek istediğinizde kabine dönme ihtiyacını ortadan kaldırır. Formül hesaplayıcı mobil aygıtınızda çalışır durumdayken ayarları yapma sırasında karıştırma istasyonunda kalabilirsiniz.

## 5.1. Özellikleri ayarlama

- Püskürtücü akış ölçer kalibrasyonunu gerçekleştirin. Sihirbaz mobil aygıtta görüntülenirken kabine geri dönmeden kalibrasyonun her adımının üzerinden geçebilirsiniz (bu da genellikle makinenin arkasında gerçekleştirilir).

### Tohumlayıcı:

- Tohumlayıcı aleti tohum oranı kalibrasyonunu gerçekleştirin. Kalibrasyon penceresi mobil aygıttayken ağırlık girişi dahil olmak üzere tüm kalibrasyon işlemini kabine dönmeden gerçekleştirebilirsiniz.
- Havalı tohumlayıcı üzerindeki tıkalı kafa sensörünü görüntüleyin. Tıkalı kafa sensörleri için kurulum sırasında kafalara atamak istediğiniz şekilde ekranda görüntüleme sırasına göre sensörleri bağlamanız gerekecektir. Mevcut durumda, bu işlem için ya iki kişi gerekmektedir ya da her sensör bağlandığında kabine dönülmesi gerekli olmaktadır. Kurulum penceresi mobil aygıt üzerinde görüntülenirken, bu işlem bir kişi tarafından kolaylıkla gerçekleştirilebilir.
- Bir havalı tohumlayıcıda aşağı doğru zorlamalı kalibrasyon gerçekleştirin. Bu, baskı tekeri tarafından uygulanan yükün kaydedilmesi ve girilmesini gerektirdiğinden bu adım için kabine dönmeniz gerekir. Sihirbaz mobil aygıttayken süreç kabine geri dönülmesine gerek kalmadan gerçekleştirilebilir.
- Tohumlayıcı alet için ayarları gerçekleştirin ve ECU'ları değiştirin. Bu da ekranda 'İleri' düğmesine basarken ECU'ların bağlantısının kesilmesini/yeniden bağlanmasını gerektirir.

### YieldTrakk:

- YieldTrakk kalibrasyonu sırasında tanecik arabasındaki ölçeklerden taneciğin gerçek ağırlığını girin. Operatör, ekranı tanecik arabasındaki monitörden görüntülemek için XTEND'i kullanabilir bu şekilde boşaltma işlemi süresince ağırlık anında görülebilir.

### NORAC:

- Norac'ın ilk kurulumunun testini gerçekleştirin ve bir mobil ekranda görüntüleme yoluyla her bir alan için uygun hedef yüksekliği belirleyin.

### 5.1.3. Kılavuzluk kurulumu

Kılavuzluk sistemi işlevselliğini ayarlar.

Kılavuzluk özelliklerini ayarlamak için:

1. **Sistem**  / **Özellikler**  / **Kılavuzluk**  öğesini seçin.



#### Kılavuzluk

Bu özellik konsolun standart bir özelliğidir ve devre dışı bırakılamaz.

#### Otomatik sürüş

Otomatik sürüşü etkinleştirir ve yalnızca AES-25 gibi bir otomatik sürüş sistemine sahip araçlarda kullanılabilir.

#### Kontrollü trafik

Kontrollü Trafik özelliği Optimum Çizgiler ve Proje Çizgileri olmak üzere iki yeni kılavuzluk modu ekler. Bu özellik etkinleştirildiğinde operatör kılavuzluk veya otomatik sürüş için bu modlardan herhangi birini seçebilir.

Optimum Çizgiler modu, birden fazla çizgi veya kavisin tek bir dosyaya kaydedilmesine olanak sağlar ve kaydedilen tüm çizgi kavisler

## 5.1. Özellikleri ayarlama

ekranda aynı anda görüntülenebilir. Bir optimum çizgi setine kaydedilen çizgi veya kavislerden herhangi biri, yönlendirme ve otomatik sürüş için seçilerek kullanılabilir.

Proje Çizgileri modu, kılavuzluk için kullanılacak birden fazla kavisin aynı dosyada kaydedilmesine ve aynı anda ekranda görüntülenebilmesine olanak sağlaması bakımından Optimum Çizgiler moduna benzer. Proje Çizgileri ve Optimum Çizgiler arasındaki temel fark, Proje Çizgileri için yol hatları oluşturulmamasıdır. Kılavuzluk veya otomatik sürüş için yalnızca her Proje Çizgisinin izlediği yol kullanılabilir.

Bu işlevselliğin etkinleştirilebilmesi için bir kayıt kodu satın alınması gerekir.

Daha fazla bilgi için AGA5196 Kontrollü Trafik Operatör Kılavuzuna başvurun.

### İş yardımcısı modu

- **Devre Dışı:** Kullanılabilir iş yardımcısı modu yok.
- **İş Yardımı:** Tipik bir işte görev adımlarını gerçekleştirmek için kullanılacak bir yardım ekranı. Bu özellik, konsolu kullanmayı öğrenirken yararlı olabilir. Bu seçenek etkinleştirildiğinde Çalışma ekranının sağ üst kısmına yeni bir simge yerleştirilir.



Bu simge seçildiğinde yardım ekranı görüntülenir. Seçenekler belirlenirken İş Yardımı ekranı sonraki olası adımları listeler.

- **Hızlı Başlangıç:** Tipik bir işi tamamlamak için gereken görev adımlarını otomatik olarak gerçekleştirir. Bu seçenek, standart görevlerin performansını hızlandırmak için yararlı olabilir. Bu seçenek etkinleştirildiğinde **Özellikler** menüsünün sağ tarafına yeni bir menü öğesi yerleştirilir.



1. **Sistem / Özellikler / Hızlı Başlangıç** öğesini seçin. Hızlı Başlangıç Ayarları sayfası görüntülenir. Bu sayfa, hızlı başlangıcın otomatik olarak gerçekleştireceği görev adımlarını seçmek için kullanılır. Gerekli görevleri etkinleştirin.



- **Önceki iş için iş raporunu dışa aktar:** Bkz. sayfa 176.
- **Alan değiştir:** Bkz. sayfa 153.
- **Sınırı kaydet:** Bkz. sayfa 156.



## 5.1. Özellikleri ayarlama

- **İşi değiştir:** Bkz. sayfa 171.
  - **İş bölgelerini yapılandır:** Bkz. sayfa 171.
  - **DOK haritasını yükle:** Bkz. sayfa 179.
  - **Kılavuz modunu ayarla:** Bkz. sayfa 185.
  - **Kılavuzu değiştir:** Bkz. sayfa 185.
  - **Başarılı olduğunda otomatik gizle:** Gerekli tüm görevler tamamlandığında Hızlı Başlangıç penceresini kapatır.
2. Hızlı Başlangıç özelliğini kullanmak için Çalışma ekranının sağ üst kısmındaki düğmeyi seçin.



Bu düğmeyi seçtiğinizde Hızlı Başlangıç kurulumunda etkinleştirilen ilk görev açılır.

### Kılavuz çizgiler (AB çizgiler, eş kavisler...)

Varsayılan ayar olarak dört kılavuz çizgi tipi (AB çizgiler, eş kavisler, pivotlar ve guidelock) etkindir. Bazı kılavuz çizgi tipleri gerekmiyorsa devre dışı bırakılabilir. Tüm kılavuz çizgileri aynı anda devre dışı bırakılamaz. Bkz. Kılavuz Çizgisi Menüsü, sayfa 185.

### 5.1.4. Alet kurulumu

Bağlı aletin işlevselliğini ayarlar.

Alet işlevselliğini ayarlamak için:

1. **Sistem**  / **Özellikler**  / **Alet**  ögesini seçin.





### Otomatik bölüm kontrolü

Sistemin kapsanacak yeni alanlar için bölümleri açmasına ve zaten kapsanan alanlar için kapamasına izin verir (bkz. sayfa 211).

### Değişken oran kontrolü

Haritalanan alanlar üzerinde uygulama oranlarını değiştirmek için bir uygulama haritası ile çalışır (bkz. sayfa 179).

### Görev verileri

Görev Verisi, ISOBUS görev verisi XML dosyalarının içe/dışa aktarılmasına ve düzenlenmesine olanak sağlar. Görev Verisi modu alınan görev verilerinden bir görevi seçmenize, yapılandırmanıza ve çalıştırmanıza olanak sağlar. Biçim dosyaları, ECU'yu otomatik olarak kontrol etmek üzere alınabilir. Bu özellik etkinleştirildiğinde, görev verisinin kullanımı sırasında gerekli olmayan bazı alan ve iş menü öğeleri devre dışı bırakılır.

Çalışma ekranında İş Menüsü simgesinin yerine Görev Verisi Menüsü simgesi görüntülenir (bkz. sayfa 233).

**Not:** Görev verisi etkinleştirilmişse İş Yardımcısı modu (sayfa 50) Görev Yardımcısı Modu olarak değişir.

### Alan sayaçları

Dağıtıcılar, püskürtücüler ve tohumlayıcılarda kullanılan alan sayaçları işlenen alan, kullanılan ürün, çalışma süresi, ortalama oran ve verimlilik oranı gibi verileri kaydetmek için kullanılır. Alan sayaçları ISO aletleri veya Xlinks ile birlikte kullanılamaz.

- **Etkin (İş başına kaydedildi):** Alan sayaçları her iş için ayrı olarak kaydedilir (bir iş başlatılıp kapsam oluşturulduktan sonra başka bir iş seçilip kapsam oluşturulursa ilk işe geri dönmek ilk işteki alan sayaçlarını görüntüler).
- **Etkin (Alet Başına Kaydedildi):** Alan sayaçları işler arasında devam eder ancak yeni bir alet yüklemek yeni alan sayaçlarını görüntüler. İlk alet yeniden yüklendiğinde alan sayaçları, bu aletin son kullanıldığı şekliyle görüntülenir.

**Not:** Alan sayaçları hem işler hem de aletler için aynı anda etkinleştirilebilir.

Daha fazla bilgi için Dağıtıcı, Püskürtücü ve Tohumlayıcı operatör kılavuzlarına başvurun.

İş başına alan sayaçları etkinleştirildiğinde **İş alan sayaçlarını sıfırla** seçeneği görüntülenir:

- **Hiçbir Zaman:** Alan sayaçlarının el ile sıfırlanması gerekir; aksi takdirde, sayaçlar veri biriktirmeye devam eder.
- **Sor:** Bir iş silindiğinde alan sayaçlarının sıfırlanması gerekip gerekmediği sorulur.
- **Otomatik:** Yeni bir iş oluşturulduğunda veya bir iş silindiğinde alan sayaçları otomatik olarak sıfırlanır.

### Su muhafazası

Bir skreyper aletinin oluşturulup kullanılabilmesi için bu seçeneğin etkinleştirilmesi gerekir.

Bu işlevselliğin etkinleştirilebilmesi için bir kayıt kodu satın alınması gerekir.

Daha fazla bilgi için 1004639-01 Su Muhafazası Operatör Kılavuzuna bakın.

## Azot algılama

### Topcon CropSpec

Topcon'un gerçek zamanlı entegre ekin izleme ve uygulama sistemidir. Alan içi çeşitliliği izlemek, sürekli işlem yapmak veya verileri gelecekteki analizler veya uygulama haritası uygulamaları için saklamak amacıyla kullanılır.

CropSpec, bir harita katmanı kullanılarak Evrensel Terminal aracılığıyla görüntülenir (bkz. sayfa 212).

## Mahsul izleme

Verim izleyici, bir hasat makinesinden gelen sensör verilerini alan, sensör verilerini jeodezik verilerle birleştiren ve bu bilgileri gerçek zamanlı olarak dosya sistemine kaydeden bir konsol cihazıdır.

Bu işlevselliğin etkinleştirilebilmesi için bir kayıt kodu satın alınması gerekir.

## NORAC bum yüksekliği kontrolü

Zemin veya ekin tentesi üzerinde bum yüksekliğini otomatik olarak kontrol eder. NORAC sensörleri ve Elektronik Kontrol Ünitesinin (ECU) yüklenmiş olması gerekir. Bkz. NORAC Bum Yüksekliği Kontrolünü Kullanma, sayfa 226.

## Ana anahtar açıldığında kurulum menüsünü kilitle

Ana anahtar açıldığında kurulum menüsüne erişimi engeller.

## Hypro Prostop-E

Bumda bağımsız uç kontrolü sağlamak için Hypro Pentair CAN kontrollü uç sistemine bağlanılabilmesini sağlar.

Bu işlevselliğin etkinleştirilebilmesi için bir kayıt kodu satın alınması gerekir.

## 5.1. Özellikleri ayarlama

### LH5000 oran sensörü

Bu seçenek, bir üçüncü taraf aygıtının konsola gerçek zamanlı RS232 oranı girişi yapabilmesini sağlar. Bu da Değişken Oran Kontrolüne (DOK) alternatif olarak hem sıvı hem de granül denetleyiciler ile birlikte kullanılabilir. Sensörün bağlı olduğu seri bağlantı noktası seçilmelidir. Bkz. Seri bağlantı noktalarını ayarlama, sayfa 70.

Bu işlevselliğin etkinleştirilebilmesi için bir kayıt kodu satın alınması gerekir.

### 5.1.5. Xlinks kurulumu

Xlink, ISOBUS harici bir seri arabirim kullanılarak konsolun bir üçüncü taraf denetleyici ile iletişim kurmasına olanak sağlayan bir yazılım arabirimidir. Üçüncü taraf denetleyicisinin Xlink aracılığıyla harici olarak kontrol edilebilen kendi özel konsolu bulunabilir.

Xlinks işlevselliğini ayarlamak için:

1. Sistem  / Özellikler  / Xlinks  ögesini seçin.



Her üçüncü taraf denetleyicisinin, Xlinks aracılığıyla konsola hangi işlevselliği sunduğuyla ilgili ayrıntıları gösteren kendi özel seri arabirim teknik özellikleri bulunur.

Xlink arabirimleri ISOBUS gibi standart değildir. Kullanılabilir özellikler üçüncü taraf denetleyicisinin üreticisine bağlıdır. Bu özellikler ayrıca üçüncü taraf denetleyicisinin sürümüne bağlı olarak farklılık gösterir.







Bu işlevselliğin etkinleştirilebilmesi için bir kayıt kodu satın alınması gerekir.

Daha fazla bilgi için AGA5332 Xlinks Operatör Kılavuzuna bakın.

### 5.1.6. VDC kurulumu

VDC (Araç Ekranı Denetleyicisi), bir dizi konsol işlevini uzaktan gerçekleştirmek üzere kullanılacak isteğe bağlı bir cihazdır.

VDC işlevselliğini ayarlamak için:

1. **Sistem**  / **Özellikler**  / **Konsol**  ögesini seçin.
2. VDC işlevselliğini etkinleştirmek için **VDC DESTEĞİ** ögesini seçin.
3. İşlevleri atamak için **Sistem**  / **Özellikler**  / **VDC**  ögesini seçin.



Düğme 5 her zaman Geri düğmesi olacak şekilde ayarlanmıştır.

Bir işlev atamak için 1 - 4 Düğmelerinden birini seçin.

### 5.1.7. Kablosuz kurulum

XTEND, MAGNET ve uzaktan destek için gereklidir (bkz. Uzaktan destek kurulumu, sayfa 38). Özel bir Wi-Fi donanım kilidi gereklidir. Desteklenen donanım kilitleri aşağıda listelenmiştir.

**Not:** Bu seçenek, yalnızca konsola desteklenen bir kablosuz donanım kilidi bağlandığında görünür.



**Not:** Bu ekranda etkinleştirilen seçenekler, bağlı donanım kilidi türüne bağlıdır.

- **Kablosuz bağlantı:** Bir kablosuz etkin noktaya bağlanır (bir telefon veya yönlendiricinin etkin nokta olarak ayarlanması). Bu seçeneğin etkinleştirilmesi bir sihirbaz görüntülenmesini sağlar.
- **Kablosuz etkin nokta:** Telefonlar ve tabletlerin bağlanacağı bir kablosuz etkin nokta oluşturur. Etkin nokta ayarları değiştirildiğinde, değişiklikler siz kurulum ekranından çıkana kadar uygulanmaz.
- **SSID:** Etkin noktayı tanımlamak için kablosuz aygıtlarda görüntülenecek konsol adını girin.
- **Şifreleme:** Kablosuz bağlantı için farklı şifreleme seviyeleri sağlanmaktadır. Bu, Wi-Fi bağlantısı aracılığıyla konsola erişimi önlemek için gerekli olabilir veya bu bir endişe konusu olmadığında kapalı duruma (açık) getirilebilir. Bağlantılı aygıtlar



için geniş kapsamda destek sunduklarından ve daha iyi güvenlik sağladıklarından (WEP ile karşılaştırıldığında) şifreleme için WPA veya WPA2 kullanılması önerilir.

- **Anahtar:** Şifreleme kullanımda olduğunda ağa bağlanırken kablosuz ağına girilmesi gereken parolayı girin.  
WPA güvenliği için anahtar uzunluğu, 8 ile 63 ASCII karakter arasında (ya da 0123456789ABCDE gibi 64 onaltılı sayı) olmalıdır.  
WEP güvenliği için anahtar uzunluğu, 5 ile 13 ASCII karakter arasında (64 bit / 128 bit güvenlik için sırasıyla 10 ya da 26 onaltılı sayı) olmalıdır.
- **Kanal:** 2.4 GHz'de kablosuz etkin nokta için 1 ile 7 arası bir kanal seçin.

### Wi-Fi davranışı:

- Wi-Fi sinyal kuvveti panoda gösterilir.
- Sık kullanılan cihazlara yeniden bağlanmayı kolaylaştırmak için son beş erişim noktasını saklar.
- Erişim noktasına yeniden bağlanırken bağlantı kaybolursa (erişim noktası yeniden kullanılabilir olduğunda) gösterge panelindeki Wi-Fi logosu yanıp sönmeye başlar.

### Desteklenen Wi-Fi cihazları:




- EDIMAX AC 600 **Not:** Bu, XTEND ile birlikte kullanım için önerilen Wi-Fi aygıtıdır.  
**Not:** EDIMAX'ın 5 GHz'de çalışan başka bir aygıtı yüklenmesi bölge için izin verilen frekans aralığını ihlal edebilir. Bu aygıt yalnızca birlikte verilen Topcon konsoluyla birlikte kullanılmalıdır.
- TP-Link TL-WN821N (V3) (300 Mbps Kablosuz N USB adaptör)
- TP-Link TL-WN821N (V4) (300 Mbps Kablosuz N USB adaptör)
- Netgear WNA1100 (N150 Kablosuz USB adaptör)
- Netgear WNA1000M G54/N150 WiFi USB Mikro adaptör
- Netgear WNA1000Mv2 N150 WiFi USB Mikro adaptör
- Netis WF2120

## 5.1. Özellikleri ayarlama

- D-Link DWA-131 H/W Sür.:B1 F/W Sür.:2.01
- D-Link DWA-131 H/W Sür.:E1

### 5.1.8. Hızlı başlatma kurulumu

Bu seçenek, **Sistem**  / **Özellikler**  / **Kılavuzluk**  ögesi altında **İş Yardımcısı Modu** olarak **Hızlı Başlangıç** ögesi seçili

olduğunda **Sistem**  / **Özellikler**  / **Hızlı Başlangıç**  altında bulunur. Bkz. İş yardımcısı modu, sayfa 50.



## 5.2. GPS'i ayarlama

### 5.2.1. Alıcı kurulumu

GPS alıcısı özelliklerini ayarlar.

GPS alıcısını ayarlamak için:

1. Sistem  / GPS  / Alıcı  ögesini seçin.



### GPS alıcısı

Seçim listesinden GPS alıcısı türünü seçin.

Konsol, alıcı gereken doğru biçimde veri çıkışı sağlayacak şekilde yapılandırılabilir. Sürece bir üçüncü taraf GPS alıcısından gelen GPS girdilerini kabul edebilir. Alıcınızın doğru bir şekilde ayarlanıp ayarlanamayacağını öğrenmek için lütfen GPS alıcısı üreticisine danışın.

**GPS ALICISI** ögesi altında **Diğer** ögesi seçiliyse konsol aşağıdaki girdilere ihtiyaç duyar:

- GGA 0,2 saniye (5 Hz)
- VTG 0,2 saniye (5 Hz)
- ZDA 15 saniye

### RS-232 iletişimi

- 19200 baud oranı (tercih edilen) 8 veri biti, Eşlik Yok, 1 Durma biti (19200, 8N1)

### Bellenim sürüm yükseltmesi

Bu düğme USB (gerekirse) aracılığıyla ya da konsol yazılımıyla birlikte dahili olarak gelen paket aracılığıyla bir GPS alıcısı belenim sürüm yükseltmesini başlatır. Belenim Sürüm Yükseltmesi düğmesi, halihazırda GPS alıcısında bulunan belenimin sürümünü ve bunun yükseltileceği sürümü gösterir.

### Ateşleme hattını kullan

**Not:** Bu özellik yalnızca **araç kabloları ve kablo demetleri uyumluysa** kullanılmalıdır.

(Yalnızca AGI-4) AGI-4 alıcısının güç kaynağını araç ateşlemesinden ayırır. Bu özellik, GPS alıcısının araç kapatıldıktan sonra da açık kalmasına olanak sağlar. **Canlı Tutma Süresi**, alıcının ne kadar süreyle açık kalacağını belirler.

### Canlı tutma süresi

**Not:** Bu özellik yalnızca **Ateşleme Hattını Kullan** ögesi **Etkin** olarak ayarlandığında kullanılabilir.

(Yalnızca AGI-4) Sistem kapatıldıktan sonra GPS alıcısını etkin tutar. Bu özellik, doğru konumlandırma bilgilerinin muhafaza edilmesi (uydu yakınsaması) açısından yararlı olur. Örneğin: Sistem kapatıldıktan sonra alıcıyı 1 saat boyunca açık tutmak için 60 sayısını girin.

### OAF dosyasını yükle

GPS alıcısına bir Seçenek İzni Dosyası yükler. Bu işlem, normalde alıcı kurulumundan önce gerçekleştirilir ancak dosya USB aracılığıyla alanda güncellenebilir (gerekirse).

### Baud oranı

Modemlerin veri iletim hızını belirtir. GPS alıcısının baud oranı varsayılan değerden değiştirilebilir. Bu ayar normalde

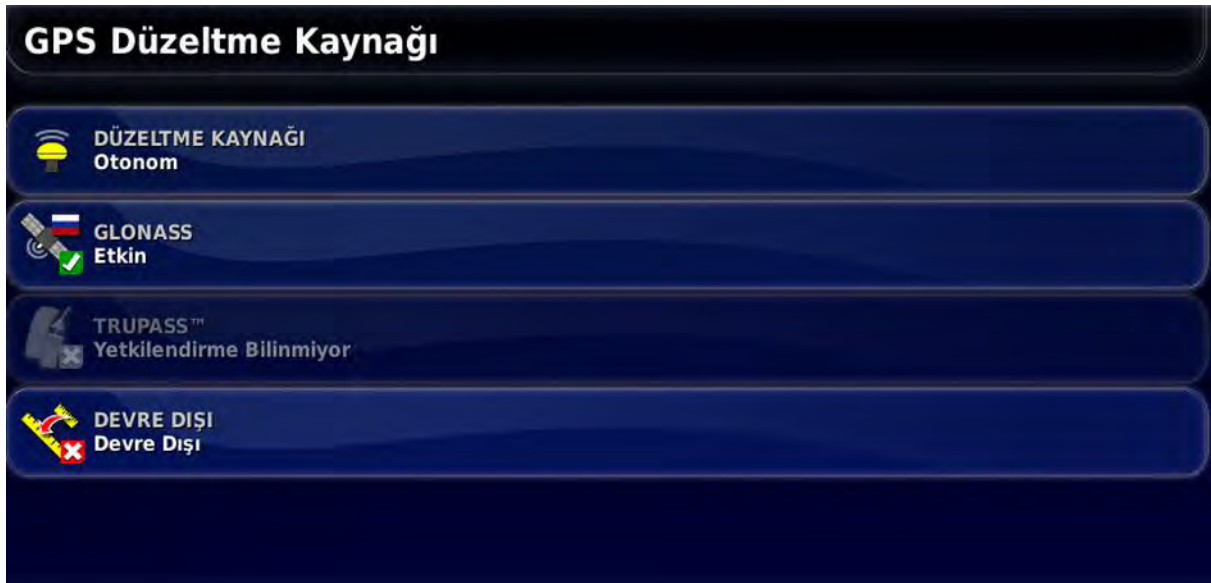
değiştirilmemelidir. Ayarın değiştirilmesi gerekiyorsa modem ile birlikte verilen kılavuza bakın.

### 5.2.2. Düzeltme kurulumu

GPS düzeltme kaynakları GPS konumunun doğruluğunu arttırmak için kullanılır.

GPS düzeltme kaynağını ayarlamak için:

1. Sistem  / GPS  / Düzeltme  ögesini seçin.



2. Gerekli **DÜZELTME KAYNAĞI** ögesini seçin.

**Not:** Kullanılabilir düzeltme kaynakları aşağıda tanımlanmıştır. Tanımlanması gereken ekstra seçenekler seçilen düzeltme kaynağına göre farklılık gösterir; bkz. Düzeltme kaynağı seçenekleri, sayfa 65.

#### Düzeltme kaynakları

Düzeltme Kaynağı	Açıklama
Otonom	Alıcının tüm serbest ve kullanılabilir uyduları bulmasına izin verir. Hiçbir düzeltme kullanmaz. Hassasiyet: 2 - 5 m.
Otomatik	Alıcının en uygun kullanılabilir düzeltme kaynağını seçmesine izin verir.

## 5.2. GPS'i ayarlama

Düzeltilme Kaynağı	Açıklama
WAAS	Geniş Alan İyileştirme Sistemini kullanır. Yalnızca Kuzey Amerika. Hassasiyet: metre altı.
EGNOS	Avrupa Sabit Uydulu Seyrüsefer Kapsama Sistemini kullanır. Yalnızca Avrupa. Hassasiyet: metre altı.
MSAS	Çok Fonksiyonlu Uydu İyileştirme Sistemini kullanır. Yalnızca Doğu Asya. Hassasiyet: metre altı.
TopNET Global D	TopNET Global D düzeltmesini kullanır. Hassasiyet: 10 cm.
OmniSTAR VBS	OmniSTAR Sanal Baz İstasyonu (VBS) düzeltmesi. Hassasiyet: metre altı.
RTK	Gerçek Zamanlı Kinematik navigasyonu kullanır. Hassasiyet: 2 cm.
RTK (Harici Modem)	RTK düzeltmeleri için GPS alıcısına bağlı harici bir modem kullanır. Hassasiyet: 2 cm.
RTK (NTRIP)	Bir ağ sağlayıcısından bir hücresel iletilmiş RTK düzeltme kaynağını kullanır. Hassasiyet: 2 cm.
DGPS (Harici Modem)	Bir ağ sağlayıcısından DPGS düzeltmelerini içe aktarmak için bir harici modem kullanır. Hassasiyet: metre altı.
DGPS (NTRIP)	Bir ağ sağlayıcısından bir hücresel iletilmiş DGPS düzeltme kaynağı kullanır. Hassasiyet: metre altı.

**Not:** Burada seçilen kaynak, yönlendirme ve otomatik sürüş fonksiyonlarının çalışmasını etkileyecektir. GPS ekipmanının

gereksinimleri bilinmelidir. GPS ekipmanı ile birlikte verilen kılavuza bakın.

**Not:** Hassasiyet değeri çok sayıda değişkene (uydu sayısı, düzeltme kaynağından uzaklık, iyonosfer koşulları, alıcı, anten) bağlıdır ve garanti edilemez.

### Düzeltilme kaynağı seçenekleri

**Not:** Tanımlanması gereken düzeltme kaynağı seçenekleri, seçilen düzeltme kaynağına göre farklılık gösterir.

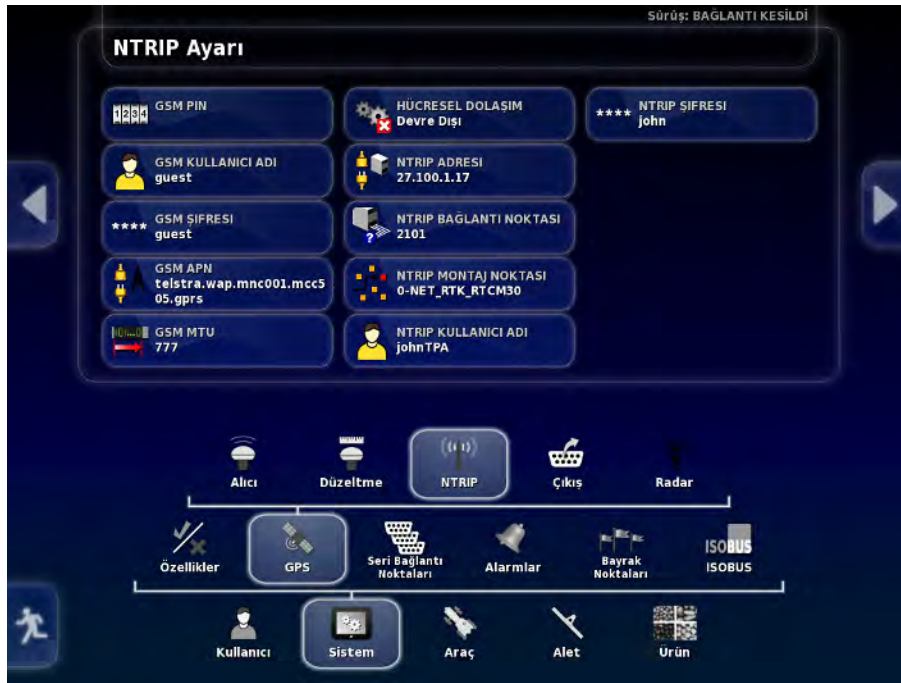
Seçenek	Açıklama
GLONASS	GPS alıcısının GPS'e ek olarak Rus uydu navigasyon sistemi olan GLONASS'ı kullanmasına olanak sağlar.
TRUPASS	Daha iyi geçiş-geçiş (pass to pass) performansı sağlamak için kullanılan Topcon GPS kayma telafisi algoritması. Şu düzeltme kaynaklarıyla birlikte kullanılabilir: Otonom, WAAS, EGNOS, MSAS, OmniSTAR VBS, TopNET Global D. Not: Bu seçenek ayrı olarak satın alınmalıdır.
RTK Protokolü	RTK baz istasyonu ve arazi arabası (traktör) arasında veri transferi için iletişim protokolü. Baz istasyonu ile aynı protokole ayarlanmalıdır. Baz istasyonu kurulum bilgilerine bakın.
Bölge	OmniSTAR tarafından kullanılan frekansı belirlemek için Bölge seçilmelidir. Bölge için frekans otomatik olarak ayarlanır.
Devre dışı	Sistem, aracın konumunu gerekli doğruluk seviyesinde hesaplamak için yeterli veri almıyorsa otomatik sürüş devreye alınamaz. Devre dışı özelliği, otomatik sürüşün devreye alınabilmesi için sistemin pozisyon doğruluğu gereksinimini azaltmasına olanak sağlar. Bu özellik, konumun çok yüksek derecede hassasiyetle belirlenmesine gerek olmayan durumlarda yararlı olur.

## 5.2. GPS'i ayarlama

Seçenek	Açıklama
Baud Oranı	Modemlerin veri iletim hızını belirtir. Modem ile birlikte verilen belgelere bakın.
GGA Çıkışı	Bazı ağ sağlayıcıları, arazi aracının (traktörün) konumunu belirleyebilmek için bir GGA'nın (konum) kendilerine gönderilmesine ihtiyaç duyar.

### NTRIP kurulum seçenekleri

DGPS NTRIP seçildiğinde bağlı modemi algılamak için bir sihirbaz başlatılır ve ardından şu ekran görüntülenir.



- **GSM APN:** Telekomünikasyon sağlayıcısının internet bağlantısı.
- **GSM MTU (Maksimum İletim Birimi):** Aktarılabilecek en büyük protokol verileri birimi.
- **Hücresel dolaşım:** Bu, yanlışlıkla sınır ötesi veri ücretlerin uygulanmasını engellemek amacıyla hücresel dolaşımın devre dışı bırakılması için kullanılabilir (başka bir ülkenin sınırına yakın çalışırken faydalı olur).
- **NTRIP Bağlantı noktası:** Baz istasyonunun kimliği (gerçek veya sanal).

GSM ve HÜCRE DOLAŞIMI ayarları hücresel ağ sağlayıcınızdan edinilebilir. Geri kalan ayarlar NTRIP hizmet sağlayıcınız tarafından sağlanır.

### RTK kurulum seçenekleri

RTK seçildiğinde bağlı modemi algılamak için bir sihirbaz başlatılır ve ardından şu ekran görüntülenir.



- **Frekans:** Kullanılan frekans.
- **Kanal aralığı:** Bir frekans planındaki bitişik atamalar arasındaki frekans farkı.
- **Ağ Kimliği:** Karıştırma ayarı (1-255 = açık, 0 = kapalı).
- **Bağlantı protokolü:** Radyo veri iletim protokolü.
- **Modülasyon:** Kullanılan modülasyon türü.
- **GHD (Göndermede Hata Düzeltimi):** Güvenilmez veya gürültülü iletişim kanalları üzerinden veri iletimindeki hataları kontrol etmek için kullanılan teknik.

**Not:** RTK seçildiğinde ve bir AGI-3 veya AGI-4 bağlandığında baz istasyonu ayarları, girilen alıcı ayarları ile otomatik olarak senkronize edilebilir. **Sistem / GPS / Baz İstasyonu Senkronizasyonu** ögesini seçin ve sihirbazda görüntülenen talimatları uygulayın.



### 5.2.3. Çıkış kurulumu

GPS çıkışı, konsolun çeşitli veri dizelerini NMEA 0183 biçiminde dışa aktarma özelliği olduğunu gösterir. Bunlardan en yaygını GGA (Konum) mesajı ve VTG (Hız ve Yön) mesajıdır.

Bu özellik, konum ve hız çıktıları için üçüncü taraf cihazlara bağlanırken yararlı olabilir.

GPS çıkışını ayarlamak için:

1. Sistem  / GPS  / Çıkış  ögesini seçin.

#### GPS Çıkış Ayarları

 GPS ÇIKIŞI Devre Dışı	Cümle	Durum
 BAUD ORANI 19200	GGA	Devre Dışı
 MAKSİMUM ORAN 5 Hz	GSV	Devre Dışı
 ÇIKIŞ DOĞRULUĞU Yüksek Doğruluk	VTG	Devre Dışı
 VTG LEGACY MODU Etkin	GSA	Devre Dışı
	ZDA	Devre Dışı
	RMC	Devre Dışı

- **VTG legacy modu:** VTG veri çıkışını V4.00 altındaki NMEA standartları için destekler. NMEA V3 ve altı ile uyumlu VTG dizileri verir.

Daha fazla bilgi için üçüncü taraf cihazıyla birlikte verilen belgelere bakın.

**Not:** GPS kullanan ve konsola bağlı olan cihazların konsoldan bilgi alması gerekebilir. Bilgiler, NMEA'ya dayalı cümleler içinde bulunur.

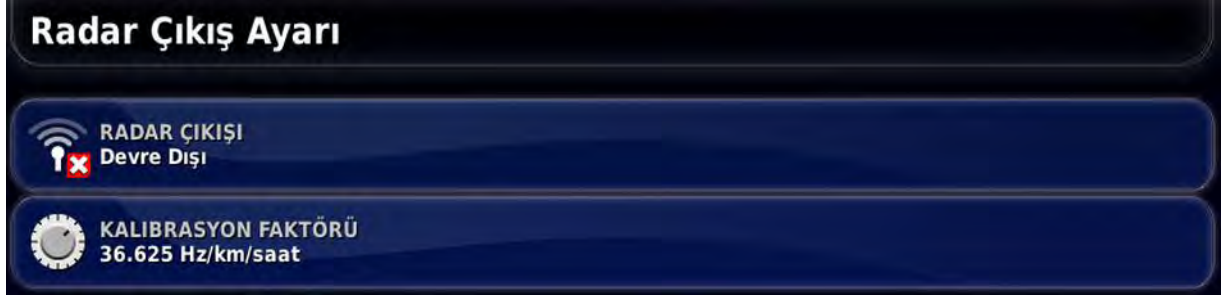
### 5.2.4. Radar kurulumu

Konsol, harici cihazlara radar çıkışı sağlayabilir. Bu özellik, bir yer hızı sinyali sağlamak için bir üçüncü taraf cihazına bağlanırken yararlı olabilir.



Radar çıkışını ayarlamak için:

1. Sistem  / GPS  / Radar  ögesini seçin.



- **Kalibrasyon Faktörü:** Radar hız sinyali yeterince doğru değilse bu rakam için üçüncü taraf cihazına bakın.

## 5.3. Seri bağlantı noktalarını ayarlama

Belirli bir işleve atanmış konsol seri bağlantı noktasını ayarlar.

Seri bağlantı noktalarını ayarlamak için:

1. Sistem  / Seri Bağlantı Noktaları  ögesini seçin.



2. Gerekli işlevi seçin ve ardından seçim listesinden cihazın bağlı olduğu konsol seri bağlantı noktasını seçin.

Örneğin: SGR-1, AGI-3 veya AGI-4 GPS Alıcısı tüm Topcon kablo demetleriyle seri bağlantı noktası 1'e bağlı.

NMEA GPS Çıkışı kullanımında ise genellikle seri bağlantı noktası 2'ye bağlanır.

Xlinks kullanımında ise seri bağlantı noktası 3'e veya NMEA GPS çıkışı kullanımında değilse seri bağlantı noktası 2'ye bağlanır.

## 5.4. Alarmların ayarlanması

Sistemde hiçbir alet kurulumu yapılmamışsa yalnızca Genel alarmlar ayarlanabilir. Alete özel alarmlar bir alet tanımlandıktan sonra kullanılabilir. Daha fazla bilgi için Dağıtıcı / Püskürtücü / Tohumlayıcı operatör kılavuzlarına başvurun.

Genel alarmları ayarlamak için:

1. Sistem  / Alarmlar  / Genel  öğesini seçin.



Genel alarmlar listesi görüntülenir. Tüm genel alarmlar, **Tüm Genel Alarmlar** öğesi seçilerek etkinleştirilebilir veya devre dışı bırakılabilir.

Alternatif olarak her genel alarm bağımsız olarak etkinleştirilebilir veya devre dışı bırakılabilir.

Güvenlik nedenleriyle **Sürüş Devreye Alma/Devreden Çıkarma** sesli alarmının devre dışı bırakılmayacağını unutmayın.

**Sıra Sonu** alarmı ekstra bilgi gerektirir. Bu alarm, araç sınıra yaklaşırken çalar ve görüntülenir; operatör el ile kontrole hazırlanmak için yavaşlamalıdır.

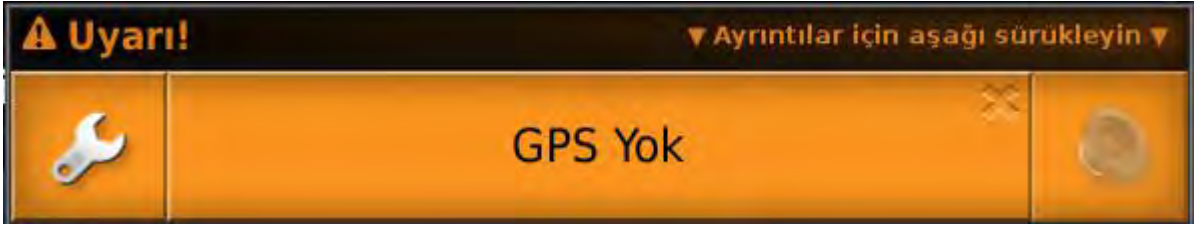
- **İlk Mesafe:** Alarmın ilk olarak tetikleneceği sınır ile olan mesafe. Yol hattı (kılavuzluk) boyunca traktörden sınıra kadar olan mesafe ölçülür.

## 5.4. Alarmların ayarlanması

- **İkinci Mesafe:** Operatörü aracın kontrolünü hemen ele alması için uyaran ikinci alarmın tetikleneceği sınır ile olan mesafe.
- **İleri Bakış Mesafesi:** Sistemin eylemlerle yanıt vermek için aracın kaç metre önüne bakacağını ayarlar.

### 5.4.1. Alarm penceresi açıklaması

Bir alarmı kabul etmek için lütfen alarm penceresinin ortasına basın.



Alarm penceresinin üst kısmında **Ayrıntılar için aşağı sürükleyin** ibaresi görüntüleniyorsa alarm ile ilgili ayrıntılı bilgileri görüntülemek için alarm penceresi aşağı sürüklenebilir.

Alarmı sessize almak için hoparlör simgesi kullanılabilir.

Anahtar simgesi bu alarmın yapılandırılması (ya da mevcut kurulumunuza uygun değilse devre dışı bırakılması) için gidilmesi gereken uygun alarm kurulumu sayfasını görüntüler. Bu davranışın birkaç istisnası vardır:

- GPS Alıcısı Bellenimi Eşleşmiyor anahtarı, GPS alıcısı belleniminizin güncellenmesi için ilgili kurulum ekranını görüntüler.
- ASC-10 ECU Bellenimi Eşleşmiyor anahtarı, ASC-10 belleniminizin güncellenmesi için ilgili ekranı görüntüler.
- GPS Saati Yok alarmı doğru yerel saatin girilmesi için saat/tarih kurulum ekranını görüntüler.

### 5.4.2. Alarm listesi

Aşağıdaki listede konsolda bulunan tüm alarmlar ve bunların açıklamaları verilmiştir.

Alarm	Açıklama
Akış sensörü başarısız	Ana anahtar açıldığında, yer üzerinde hareket olduğunda ve en az bir bölüm açıldığında akış sensörü sinyali alınmazsa bu alarm tetiklenir.
Akış yok	Ana anahtar ve tank açıkken akış onay sensörü tarafından hiçbir sıvı/NH3 akışı tespit edilmediğinde bu alarm tetiklenir.
Aktif alan çok uzakta	Aktif alan 8 km'den (5 mil) daha uzaktadır. Doğru alanın yüklendiğini kontrol edin veya yeni bir alan oluşturun.
Alıcı bağlantısı kesildi	GPS alıcısı yanıt vermiyordur. Alıcı bağlantılarını kontrol edin.
Ana anahtar kapalı	Operatör ana anahtar kapalıyken kapsama haritasında işleme alınmayan bir bölgeden geçerken devreye girer. (Operatörlerin çalışmaya başlarken ana anahtarı kullanmayı unutmamasını önlemek için.)
Apollo donanım uyarıları	Apollo donanım sorunları hakkında bilgi sağlar.
ASC10 ECU bellenimi eşleşmiyor	Uygun bellenimin güncellenmesi için gereken ekranı görüntülemek için anahtarı seçin.
Baz istasyonu konumu eşleşmiyor	Bir kılavuz modeli oluşturmak için kullanılan baz istasyonunun konumu geçerli baz istasyonu konumuyla eşleşmiyor.
Bellenim sürümü uyuşmuyor/eski	Uygun bellenimin güncellenmesi için gereken ekranı görüntülemek için anahtarı seçin.
COM bağlantı noktası hatası	Belirtilen COM bağlantı noktası açılmadığında bu alarm tetiklenir.

#### 5.4. Alarmların ayarlanması

Alarm	Açıklama
Dağıtıcı disk etkin değil	Ana periyodik işleme zamanlayıcısının süresi dolduğunda, tank açık olduğunda, ana anahtar açık olduğunda ancak hiç etkin bölüm olmadığında bu alarm tetiklenir.
Devre dışı	Seçilen GPS düzeltme kaynağı kullanılabilir olmadığı ve sistem kısa bir süreliğine doğruluk seviyesi daha düşük bir düzeltme kaynağı kullanmak zorunda olduğunda bu alarm tetiklenir.
Düşük basınç	En yaygın nedeni tankın boş olmasıdır. Hortum uçları, akış ölçer ve basınç için minimum akış ayarlandığında, bu alarm yalnızca pompa veya boru tesisatı arızaları olduğunda ya da tank boş olduğunda görüntülenir.
Geçersiz araç profili	Seçilen araç profilinde geçersiz parametreler vardır. Lütfen yeni bir araç profili oluşturun veya yardım için bayinize başvurun.
Geçersiz/eski profil yüklü	Eski bir alet ya da araç profili sistemde etkin olduğunda bu alarm tetiklenir. Bu durum, çok eski bir yazılım sürümünden en son sürüme güncelleme yapılırken gerçekleşebilir.
GPS alıcısı bellenimi eşleşmiyor	Uygun bellenimin güncellenmesi için gereken ekranı görüntülemek için anahtarı seçin.
GPS kayma düzeltme	Bu alarm, sistem başlatılırken GPS kayma düzeltme uygulandığına dair bir hatırlatıcı bilgi olarak tetiklenir. GPS kayması zaman içinde değişiklik göstereceğinden bu alarm GPS kayma telafisinin yeniden hesaplanması gerekebileceğini hatırlatır.

Alarm	Açıklama
GPS saati yok	GPS alıcısı, saat mesajları (ZDA NMEA mesajları) gönderecek şekilde yapılandırılmadığında bu alarm tetiklenir.
GPS sinyali alınamıyor	GPS sinyali alınamadığında ancak alıcı hala bağlı olduğunda bu alarm tetiklenir.
GPS yok	GPS bağlantısı kesildiğinde bu alarm tetiklenir.
Hariç alan haritası uzakta	Hariç alan haritası geçerli GPS konumundan çok uzakta olduğunda bu alarm tetiklenir. Bu hariç alan haritası otomatik olarak boşaltılır.
İletişim yok	Konsol alet ECU'suyla iletişim kuramadığında bu alarm verilir.
İstasyonu tersine çevir	Operatör koltuğu 180 derece döndürüldüğünde tetiklenen bilgi alarmıdır (yalnızca çift sürüş istasyonlu traktörlerde mevcuttur).
Kablosuz bağlantı	Kablosuz ağ bağlantısı artık kapsama alanı içinde olmadığından bu alarm tetiklenir.
Kaydın son tarihi geliyor	Kayıtlı özellik <son tarihe kalan gün sayısı> gün içinde sona erecektir. Lütfen kaydı yenilemek için bayinize başvurun.
Kaynaklar tükendi	Sistem kaynakları (bellek veya dosya sistemindeki boş alan) %97'den fazla dolu olduğunda bu alarm tetiklenir.
Kaynaklar yetersiz	Sistem kaynakları (bellek veya dosya sistemindeki boş alan) %90'dan fazla dolu olduğunda bu alarm tetiklenir.
Kılavuz çizgi kaydırma ofseti uygulanıyor	Mevcut bir kaydırma uzaklığının uygulandığını belirten bildirim.

#### 5.4. Alarmların ayarlanması

Alarm	Açıklama
Konveyör durduruldu	Konveyör kayışı durduğunda, tank ve ana anahtar açıkken, yer hızı hareket olduğunu ve kayışın hareket etmesi gerektiğini belirttiğinde bu alarm tetiklenir.
Konveyör hızı yüksek	Konveyör hızı yüksek alarmı, hız sinyali girişinin alarm noktası ayarını aştığını belirttiğinde bu alarm tetiklenir.
Konveyör valfi sıkışmış	Tank henüz yeni kapatıldığında kayışa hareketi durdurması için zaman tanımak üzere valf sıkışmış alarmı bir süreliğine engellenir; bu sürenin sonunda kayış durmazsa alarm tetiklenir.
Maksimum kılavuz çizgisi uzunluğu aşıldı	Kaydedilen çizginin uzunluğu maksimum nokta sayısını (tipik olarak yedi kilometre ancak kavisin ne kadar karmaşık olduğuna bağlı olarak değişiklik gösterir) aştığında bu alarm tetiklenir.
NTRIP arızası	GPS düzeltme kaynağı hatası.
Özellik kayıtlı değil	Artık kayıtlı olmayan (kayıt süresi dolmuş) bir etkin özellik varsa bu alarm tetiklenir. Bunun amacı özelliğin devre dışı bırakıldığı konusunda operatörü bilgilendirmektir.
Parametreler uyumsuz	Araç geometrisi parametreleri, sürüş sistemindeki geometri yapılandırması ile eşleşmiyordur. Kurulum ekranında aracı yeniden seçin ya da araç geometrisi ekranındaki araç geometrisinin doğru olduğundan emin olun.
Pompa hızı düşük	Pompa hızı algılama özelliği etkinleştirildiğinde ve pompa hızı, alarmın minimum DEV/DAK eşiği ayarının altına düştüğünde bu alarm tetiklenir.



Alarm	Açıklama
Pompa hızı yüksek	Pompa hızı algılama özelliği etkinleştirildiğinde ve pompa hızı, alarmın maksimum DEV/DAK eşiği ayarını aştığında bu alarm tetiklenir.
Proje çizgisi çok uzakta	Etkin proje çizgileri seti geçerli GPS konumundan çok uzakta olduğunda bu alarm tetiklenir.
Şaft durduruldu	Tank etkinken şaft hareketi durduğunda bu alarm tetiklenir. "Tank etkinken" şu anlama gelir: tank açıktır, ana anahtar açıktır, en az bir bölüm açık ve hareket halindedir.
Şaft taşıma tankı kapalı	Şaft hareket ederken tank veya ana anahtar kapalı olduğunda bu alarm tetiklenir.
Sıra sonu	Araç sınıra yaklaşırken ve operatörün kontrolü alması gereken zaman yaklaştığında bu alarm tetiklenir.
Sıvı basıncı düşük	Tank basıncı, belirtilen minimum tank basıncından düşük olduğunda bu alarm tetiklenir.
Sıvı basıncı yüksek	Tank basıncı, belirtilen maksimum tank basıncından yüksek olduğunda bu alarm tetiklenir.
Sürüş devreden çıkarma (görsel)	Sürüş devreden çıkarıldığında bu alarm tetiklenir. Uyduların kaybedilmesinden, kılavuz çizgisinin kaybedilmesinden veya direksiyonun el ile döndürülmesinden kaynaklanabilir.
Sürüş devreye alınamıyor	Sürüş talep edilen şekilde devreye alınamadığında görüntülenen sürüş durumu açılır penceresi engellenebilir. Devreye alma düğmesine basıldığında talebin tamamlanamayacağını göstermek için bu otomatik temizleme alarmı gösterilir.

#### 5.4. Alarmların ayarlanması

Alarm	Açıklama
Sürüş devreye alma (görsel)	Sürüş Devreye Alma/Devreden Çıkarma alarmları güvenlik nedeniyle sessize alınamaz ancak alarmın görsel bileşeni istenirse engellenebilir.
Sürüş profili uyumsuz	Seçilen araç profilindeki parametreler, sürüş alt sistemindeki araç yapılandırması ile eşleşmiyordur. Bu araç için doğru araç profilini seçin.
Sürüşün yeniden başlatılması gerekiyor	Sürüş alt sisteminin kapatılıp açılması gerektiğinde bu alarm tetiklenir. Bu alarm kalibrasyondan sonra bazı tür sürüş alt sistemleri için verilir.
Talep edilen oran sıfır	Otomatik oran kontrolü etkinleştirildiğinde, tank açıldığında, ana anahtar açık olduğunda ve talep edilen oran sıfır olduğunda bu alarm tetiklenir. Bir anahtar kutusu varsa en az bir anahtarın açık olduğundan emin olun.
Tank boş	Bu alarm, hesaplanan hacmin sıfıra ulaştığını belirtir. Tankta hala içerik varsa sistem tank hacmini negatif bir değerle görüntüleyerek çalışmaya devam eder.
Tank etkin, oran yok	Ana anahtar açıldığında, tank devreye alındığında, tank etkinken, tank el ile kontrol modunda değilken, araç hareket halindeyken ve ayarlanan oran sıfırken bu alarm tetiklenir.
Tank kapalı	Ana anahtar açıkken ve araç en az bir bölüm açık şekilde hareket halindeyken tank kapatıldığında bu alarm görüntülenir.
Tank seviyesi düşük	Bu alarm, tank seviyesinin düştüğü konusunda uyarı verir.
Tarla yükü boşaltıldı	Bir tarladan, seçili tarlayla arasındaki mevcut mesafe nedeniyle çıkıldığında tetiklenir.

Alarm	Açıklama
UT düşük öncelik	Evrensel Terminal düşük öncelik uyarısı. UT'de kullanıcının uygun olduğu zaman gidermesi gereken bir sorun vardır.
UT orta öncelik	Evrensel Terminal orta öncelik uyarısı. UT'de kullanıcının mümkün olduğu zaman gidermesi gereken önemli bir sorun vardır.
UT yüksek öncelik	Evrensel Terminal yüksek öncelik uyarısı. UT'de kullanıcının derhal gidermesi gereken bir acil sorun vardır.
Uygulama haritası uzakta	Etkin DOK haritası geçerli GPS konumundan çok uzakta olduğunda bu alarm tetiklenir.
Uygulama haritası/kılavuzluk şekil dosyası yüklenemedi	Yüklenmekte olan dosya geçersiz ya da bozuk olduğunda bu alarm tetiklenir.
VDC bağlantısı	VDC ile bağlantı yoktur. VDC etkinleştirildiğinde fiziksel bir VDC cihazı yoksa veya doğru şekilde bağlanmamışsa verilir.
Yanlış dişli oranı	Kanal şaftı ve motor şifreleyicileri arasında yanlış bir orantı vardır.
Yanlış oran	Alet otomatik moddadır ve hedef uygulama oranı elde edilmemiştir.
Yer hızı yok	Otomatik sürüş açıksa ve yer hızı yoksa bu alarm tetiklenir.
Yol çok uzakta	Etkin kılavuz çizgisi (AB çizgisi, kavis veya merkez ) geçerli GPS konumundan çok uzakta olduğunda bu alarm tetiklenir.

#### 5.4. Alarmların ayarlanması

Alarm	Açıklama
Yüksek basınç	Yüksek basınç alarmı, basınç sinyali girişinin alarm noktası ayarını aştığını belirtir. Doğru şekilde ayarlanmışsa bu durum genellikle bir tıkanıklığa, bumların açık olması gerekirken kapalı olduğuna veya püskürtücü hızının çok yüksek olduğuna işaret eder.

## 5.5. Bayrak noktalarını ayarlama

Bayrak noktaları, Çalışma ekranındaki bir alan için engelleri ve diğer arazi özelliklerini gösterir. Bayrak noktaları çalışma sırasında bayrak noktası konumuna sürülerek ayarlanır. Bkz. Bayrak noktalarını ayarlama, sayfa 167.

Bayrak noktası sembolleri ve adları Kurulum ekranında tanımlanabilir. Bayrak noktalarının ön ayarlı sembollerini ve adlarını değiştirmek için:

1. Sistem  / Bayrak Noktaları  öğesini seçin.



2. Sembolü ya da adı değiştirilecek olan bayrağı seçin.
3. Yeni sembolü seçin veya **BAYRAK NOKTASI ADI** öğesini seçin ve ardından bayrak için yeni adı yazıp onaylayın.

Bayrakların değiştirilebileceğini ancak yeni ön ayarlı bayrakların oluşturulamayacağını unutmayın.

## 5.6. ISOBUS / evrensel terminal kurulumu

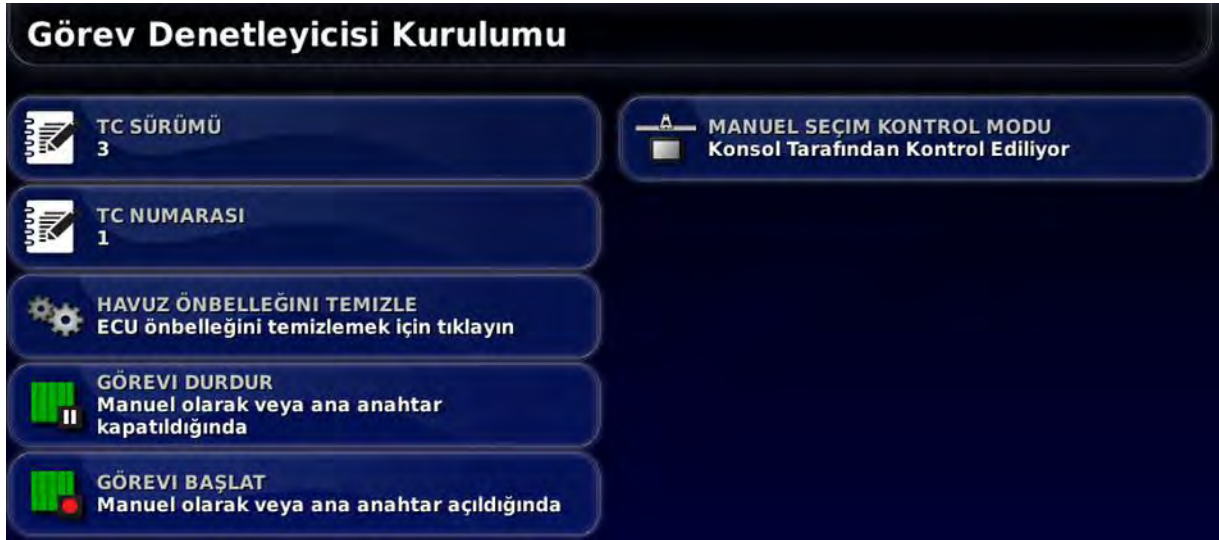
1. Sistem  / ISOBUS  ögesini seçin.



### 5.6.1. Görev denetleyicisi kurulumu

Görev denetleyicisini ayarlamak için:

1. Sistem  / ISOBUS  / TC  ögesini seçin.



- **TC Sürümü:** Görev denetleyicisi sürümünü belirler. TC sorunlarıyla karşılaşılmadığı sürece bu, en yüksek sürümde bırakılmalıdır.

- **TC Numarası:** Konsolun görev denetleyicisi örneği numarasını belirler. Veri yolunda birden fazla TC varsa çakışmaları önlemek amacıyla bu TC'ye özel bir numara atamak için bu ayarı kullanın. 1 numaralı TC varsayılan TC'dir.
- **Havuz önbelleğini temizle:** TC havuz önbelleğinin içeriğini temizler. Yalnızca bir TC hatası görüntülenirse kullanılmalıdır.
- **Manuel seçim kontrol modu:** Bölüm kontrolünün manuel modda (ASC kapalıyken) nasıl çalışacağını belirler:
  - **Konsol tarafından kontrol ediliyor:** Konsol sanal bölüm anahtar kutusu, bölümleri açmak ve kapatmak için kullanılabilir.
  - **ECU tarafından kontrol ediliyor:** ECU veya UT kullanıcı arabirimine bağlanmış fiziksel bir anahtar, bölümleri açmak ve kapatmak için kullanılabilir.




Görevler aşağıdaki gibi başlatılacak ve durdurulacak şekilde yapılandırılabilir:

- El ile veya ana anahtar kullanılarak ya da
- Yalnızca el ile (ana anahtar durumundan bağımsız olarak). Bkz. Bir görevi çalıştırma, sayfa 241.

**Görev Verisi, Sistem / Özellikler / Alet** bölümünden etkinleştirilmişse görevi Durdurma ve Başlatma kullanılabilir. Bkz. Alet kurulumu, sayfa 52.

Bkz. Ana anahtar kurulumu, sayfa 109.

### 5.6.2. Evrensel terminal kurulumu

1. **Sistem**  / **ISOBUS**  / **UT**  ögesini seçin.  
Evrensel Terminal Kurulumu sayfası görüntülenir.



- **Evrensel terminal:** UT sunucusunun diğer cihazlardan aktif bir şekilde bağlantı alıp almadığını kontrol eder.  
Bu özellik veri yolunda birden fazla UT varsa ve birden çok UT, birincil UT olduğunu belirtiyorsa (bu durumda UT otomatik olarak çevrimdışı olur ve tekrar çevrimiçi olabilmesi için **UT Numarası** değerinin değiştirilmesini gerektirir) veya konsoldan UT'nin geçici olarak devre dışı bırakılması için yararlı olur.
- **UT numarası:** Konsolun UT numarasını ayarlar. Veri yolunda birden fazla UT varsa çakışmaları önlemek amacıyla bu UT'ye özel bir numara atamak için bu ayarı kullanın. 1 numaralı UT varsayılan UT'dir. UT istemcisi doğru UT'de görünmüyorsa UT numarasını uygun bir şekilde yapılandırmanız gerekebilir.  
Herhangi bir çakışma olduğunda aşağıdaki mesaj görüntülenir:  
"Bu UT'nin UT Numarası veri yolundaki başka bir UT ile çakışıyor ve bu UT devre dışı bırakıldı. Lütfen bu UT'nin özel bir UT numarasına sahip olduğundan emin olun."
- **Havuz önbelleğini temizle:** UT havuz önbelleğinin içeriğini temizler. Yalnızca bir UT hatası görüntülenirse kullanılmalıdır.
- **Sütun başına yazılım tuşu:** Çalışma ekranında UT arabirimindeki kullanılabilir yazılım tuşu sayısını ayarlar.
- **Yazılım tuşu konumu:** UT arabirimindeki yazılım tuşlarının konumunu ve sütun sayısını (1 veya 2) ayarlar.



- **Çalışma kümesi tuş konumu:** Arabirimler için ECU'lar arasında geçiş yapan tuşların görünürlüğünü ve konumunu ayarlar (birden fazla ISOBUS uyumlu ECU bağlıysa).

Bkz. Evrensel terminali (ISOBUS) kullanma, sayfa 212.

### 5.6.3. Yardımcı kontrol kurulumu

**Sistem / Özellikler / Konsol** ögesi altında **Evrensel Terminal** ögesi etkinleştirilmişse bu seçenek kullanılabilir. Bkz. Evrensel terminal, sayfa 42.

AUX kontrolleri, harici ISO uyumlu cihazların ve konsolun ISO uyumlu kumanda çubuklarındaki girişlere veya diğer giriş cihazlarına atanabilecek bir dizi işlev sunmasına olanak tanır.

AUX kontrollerini atamak için:

1. Mini görünümü açmak için Navigasyon çubuğundan **Universal**

**Terminal**  ögesini seçin.





**Not:** Evrensel terminal için görüntülenen simge/simgeler, bağlı olan ISOBUS uyumlu ekipmana göre değişiklik gösterir. Birden fazla simge görüntülenebilir. Hangi simgenin seçildiği önemli değildir.

## 5.6. ISOBUS / evrensel terminal kurulumu


2. Sağ üstteki oku seçerek veya mini görünümde soldan sağa doğru parmağınızı kaydırarak mini görüntüyü genişletin.


3. Bir girişe atanabilecek işlevleri görüntülemek için yardımcı kontrol kurulum düğmesine  basın.

**Not:** Birden fazla cihaz işlev sağlıyorsa görüntülenen işlevler cihaza göre filtreleme düğmesine  basarak filtrelenebilir.

4. Bir girişe atanacak işlevi seçmek için listeyi aşağı kaydırın ve ilgili atama düğmesini  seçin. Giriş Seçme ekranı görüntülenir.



5. İşlevi atamak için işlevi yerine getirmede kullanılacak cihaz üzerindeki (örneğin harici kumanda çubuğu) giriş düğmesine basın veya listeden giriş seçmek için manuel atama düğmesine  basın.

6. Atanmış bir işlevi kaldırmak için giriş seçme ekranını açın ve atamayı kaldırma düğmesine  basın.

Tüm istediğiniz işlevleri atadıktan ve AUX-N ekranı kapatıldıktan sonra, atanmış işlevler atanmış girişlere basılarak etkinleştirilebilir. Bazı işlevlerin etkinleştirilebilmesi için cihaz veya konsolun hazır durumda olması gerektiğine dikkat edin.

## 5.7. Yardımcı programların ayarlanması

1. Sistem  / Yardımcı Uygulamalar  ögesini seçin.



### Yükseltme için USB hazırla

Konsol yazılımı bir USB aracılığıyla yükseltmek istendiğinde bu seçenek kullanılır. USB'yi takın ve USB bir konsola yeniden takılıp konsol açıldıktan sonra USB'nin yükseltme işlemini gerçekleştirmesini sağlayan bir komut dosyasını çalıştırmak için bu seçeneği belirleyin. Bkz. Hızlı Kurulum Kılavuzu, sayfa 19.

## 5.7. Yardımcı programların ayarlanması

## Bölüm 6 – Araç Kurulumu

Bu bölümde, konsolun monte edildiği araç hakkındaki profil bilgilerinin nasıl ayarlanacağı ve bunlara nasıl erişilebileceği açıklanmaktadır. Konsol birden fazla araçta kullanılacaksa birden fazla araç profili ayarlanmalıdır.

**Araç** menü seçeneği aşağıdaki menü öğelerini içerir:

- **Seç:** Daha önce oluşturulan profillerden bir araç seçin.
- **Yeni:** Yeni bir araç profili oluşturun.  
Hiçbir araç kurulumu yapılmadığında bu ekranda yalnızca **Seç** ve **Yeni** seçeneklerinin kullanılabilir olacağını unutmayın.
- **Geometri:** Araç ölçümlerini, kılavuzluğun doğru çalışmasını sağlayacak şekilde ayarlar.
- **Sürüş:** Aracın, kılavuzluğa nasıl tepki vereceğini kontrol eder.
- **Anten:** GPS alıcısında dahili bir anten mi yoksa harici bir anten mi olduğunu ayarlar.



## 6.1. Bir araç seçme

Önceden tanımlanmış bir araç profilleri listesinden araç seçilmesine olanak sağlar. Konsol ilk kez kullanılıyorsa bu liste boş olarak görüntülenir.

Bir araç seçmek için:

1. Araç  / Seç  öğesini seçin.



2. Gerekli aracı vurgulayın ve onaylayın; ya da:



USB'den bir araç profilini içe aktarmak için seçim yapın.



Vurgulanan aracın bir kopyasını oluşturmak için seçim yapın. Ardından bu profil düzenlenebilir.

## 6.2. Yeni bir araç oluşturma

Konsolun monte edildiği araç için yeni bir araç profili oluşturur.

Yeni bir araç profili oluşturmak için:

1. Araç  / Yeni  ögesini seçin.



Önceden tanımlanmış fabrika araç şablonlarının listesi görüntülenir. Bu görüntüleniyorsa şablonlar standart ölçümleri ve sürüş parametrelerini içerir.

Aşağıdaki bölümde geometri onaylanırken ölçümler belirli bir araç, lastik ebadı vb. ile ilgili bilgileri düzeltecek şekilde ayarlanabilir.

Sürüş parametreleri, aracın kılavuzluğa nasıl yanıt vereceğini kontrol eder; bunlar için daha sonra Otomatik Sürüş, sayfa 195 ince ayar yapılabilir. Kurulum tamamlandıktan ve otomatik sürüş ayarları yapıldıktan sonra sürüş hala tatmin edici düzeyde değilse bayiniz ile irtibat kurun.

2. Araç üreticisini seçin. Listenin tamamını görmek için kaydırma çubuğunu kullanın. İstenen üretici seçeneği mevcut değilse kullanılan araca en çok benzeyen modeli seçin. Seçeneklerden hiçbiri uygun değilse **Diğer** ögesini seçin ve şu bölüme gidin: Aracı özelleştirme, sayfa 92.

## 6.2. Yeni bir araç oluşturma

**Not:** Bir seviye üstteki ana klasöre gitmek için  ögesini seçin.

3. Araç modelini seçip onaylayın.
4. Aracın adını değiştirmek için **ARAÇ ADI** ögesini seçin, adı girip onaylayın.



5. Yeni aracı onaylayın. Araç Geometrisi ekranı görüntülenir.
6. Şu bölüme gidin: Araç geometrisini ayarlama, sayfa 94.

### 6.2.1. Aracı özelleştirme

Araç Şablonu ekranından **Diğer** ögesi seçildiğinde temel araç bilgilerini ve sürüş parametrelerini içeren genel araç şablonları görüntülenir.

1. **Diğer** ögesini seçin. Sürüş denetleyicilerinin listesi görüntülenir:
  - **ACU-1:** Otomatik Sürüş Kontrol Ünitesi
  - **AES:** Doğru Elektrikli Direksiyon
  - **AF:** AutoFarm<sup>®</sup> valf bloğu
  - **RST:** Raven SmarTrax<sup>™</sup> valf
  - **Diğer:** Diğer tüm sürüş denetleyicileri
2. Listedenden seçiminizi yapıp onaylayın. Bir dizi genel araç şablonu görüntülenir.
3. Aracınıza en çok benzeyen şablon şeklini seçmek için ok tuşlarını kullanın ve onaylayın.
4. Aracın adını değiştirmek için **ARAÇ ADI** ögesini seçin, adı girip onaylayın.





5. Yeni aracı onaylayın. Araç Geometrisi ekranı görüntülenir.
6. Şu bölüme gidin: Araç geometrisini ayarlama, sayfa 94.

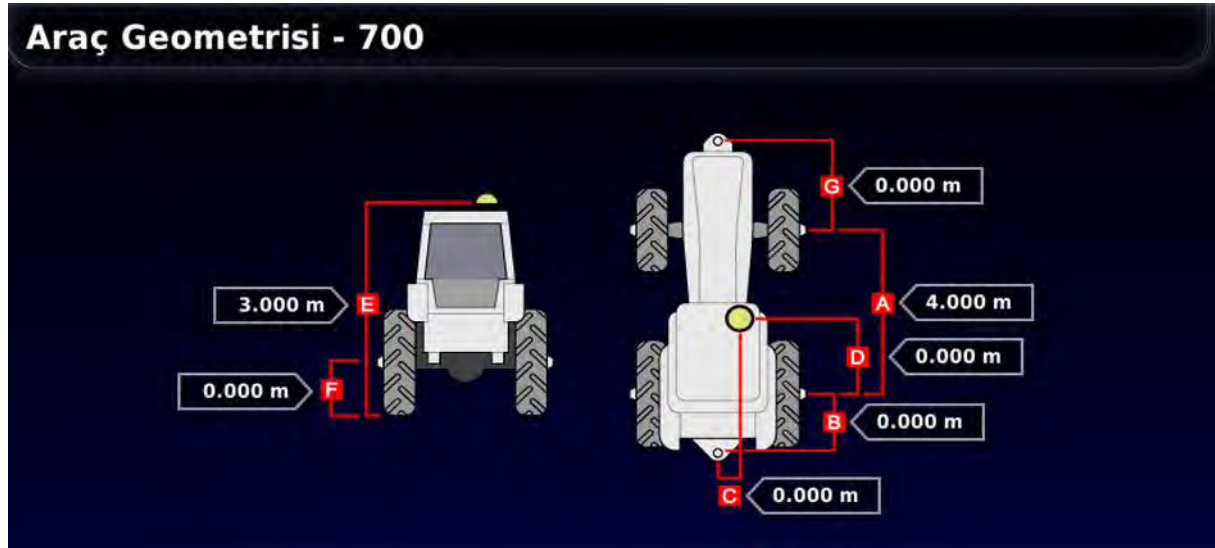
## 6.3. Araç geometrisini ayarlama

Araç ölçümlerini, kılavuzluğun doğru çalışmasını sağlayacak şekilde ayarlar.

**Not:** Araç boyutlarını mümkün olduğunca doğru ölçün. Önerilen tolerans değeri +/- 5 cm'dir.

Araç geometrisini ayarlamak için:

1. **Araç**  / **Geometri**  ögesini seçin. Alternatif olarak, Araç Geometrisi ekranı bir araç oluşturulduğunda ya da seçildiğinde otomatik olarak görüntülenir.



2. Bir araç boyutu seçin.

İstenen boyutlar seçilen aracın türüne göre farklılık gösterir.

3. Gerektiğinde boyutları ekleyin veya düzeltip onaylayın.

Aşağıda sistemde yaygın olarak kullanılan önemli ölçümlerin bir listesi verilmiştir:

- **Dingil mesafesi (A)** : Ön dingilin merkezi ile arka dingilin merkezi arasındaki mesafedir.
- **Alet Çekme Noktası (B)** : Arka dingilin merkezi ile çekme noktası arasındaki mesafedir.

- **GPS Sürüşü (C)** : Dingillerin ortasından GPS alıcısına kadar olan sola veya sağa uzaklıktır. Bu değer, alıcı dingilin ortasına göre sağ taraftaysa bir pozitif sayı; alıcı sol taraftaysa bir negatif sayı olur.
- **GPS Anteni (D)** : Alıcının arka dingil merkezinden yatay yönde uzaklığını gösterir. Bu değer, alıcı arka dingilin önündeysen pozitif; arka dingilin arkasındaysa negatif olur.
- **GPS Yüksekliği (E)** : GPS alıcısının üst kısmının yerden yüksekliğidir.
- **Dingil Yüksekliği (F)** : Dingilin yerden yüksekliğidir.
- **Ön Bağlantı Parçası (G)** : Ön dingilin merkezi ile ön bağlantı parçasının konumu arasındaki mesafedir.
- **Palet Aralığı (H)** : Bu değer, yalnızca paletli araçlar için geçerlidir ve paletler arasındaki mesafedir.
- **Belden Kıрма Noktası (I)** : Bu değer, yalnızca belden kırmalı araçlar için geçerlidir ve arka dingilden aracın belden kırma (merkez) noktasına kadar olan mesafedir.

## 6.4. Sürüş denetleyicisini ayarlama

Aracın, kılavuzluğa nasıl tepki vereceğini kontrol eder. Bkz. Otomatik Sürüş, sayfa 195.

Bu seçenek yalnızca **Sistem / Özellikler / Kılavuzluk** altında **OTOMATİK SÜRÜŞ** ögesi etkinleştirilmişse görünür.

Sürüş denetleyicisini ayarlamak için:

1. **Araç**  / **Sürüş**  ögesini seçin.



### Denetleyici

**Not:** Otomatik sürüş ayarlarının araç profiliyle eşleşmesi için listede varsa belirli bir sürüş denetleyicisinin seçilmesi önemlidir. Sürüş denetleyicisinin daha sonra değiştirilmesi halinde, araç geometrisine geri dönülerek boyutların onaylanması (yenilenmesi) gerekebileceğini unutmayın. **Otomatik Algılama** ögesi listede bulunan denetleyici seçeneklerini otomatik olarak algılamaz; dolayısıyla, kullanılabilir bir seçenek olarak sunuluyorsa belirli denetleyici seçilmelidir.

Denetleyici olarak AES-25 seçildiğinde Sürüş Ayarı ekranına ekstra seçenekler eklenir; bkz. Otomatik sürüşü ayarlama, sayfa 200.

### CAN yolu

Denetleyici Alan Ağı. Kullanılan CAN yolunu seçin. Emin değilseniz GPS alıcısı bağlantılarının üzerindeki etiketlere bakın.

- **CAN 1: ISOBUS**

- **CAN 2:** Birinci sürüş YOLU

### Sürüş devreye alma

Operatörün otomatik sürüş fonksiyonunu konsoldan devreye almasına olanak sağlar.

- **Sanal:** Yalnızca ekran üzerindeki **Otomatik Sürüşü Devreye Al**

düğmesi kullanılacaksa bu öğeyi seçin .

- **Sanal ve Harici Konsol Girişi:** Doğrudan konsola bağlı harici bir Devreye Al düğmeniz varsa bu öğeyi seçin.

CAN yoluna bağlı harici bir Devreye Al düğmeniz varsa bu iki seçenektan birini seçebilirsiniz.

### Düz bobin

Bu seçenek yalnızca Denetleyicide **Otomatik Algılama** ögesi seçildiğinde kullanılabilir.

Düz bobin, ACU-1'in bir direksiyon açısı sensörü olmadan çalışacağı özel bir moddur.

Bu mod, paletli şeker kamışı hasat makineleriyle kullanım için tasarlanmıştır.

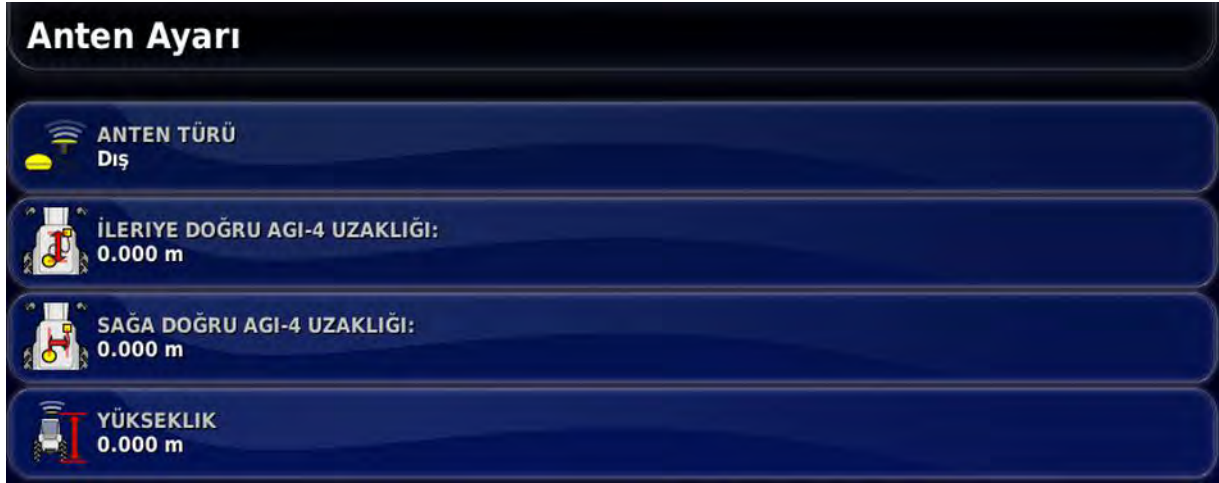
Bu mod etkinleştirildiğinde Sürüş Ayarı ekranına iki yeni seçenek eklenir; bkz. Otomatik sürüşü ayarlama, sayfa 200.

## 6.5. Araç antenini seçme

GPS alıcısının dahili anteni mi (alıcıya entegre) yoksa harici anteni mi olduğunu ayarlar. Dahili anten seçeneği varsayılan ayardır.

Anten tipini ayarlamak için:

1. Araç  / Anten  ögesini seçin.



**Harici** ögesi seçiliyse bu antenin konumu için ölçüm şu şekilde girilmelidir:

### İleriye doğru AGI-4 (veya AGI-3) uzaklığı

AGI-4 merkezinden anten merkezine kadar ileri uzaklığı girin (anten arkadaysa bir negatif sayı kullanın).

### Sağa doğru AGI-4 (veya AGI-3) uzaklığı

AGI merkezinden anten merkezine kadar sağa uzaklığı girin (anten AGI'nın solundaysa bir negatif değer kullanın).

### Yükseklik

Antenin yerden yüksekliğini girin.

## Bölüm 7 – Alet Kurulumu

Bu bölümde, kullanılmakta olan alet hakkındaki profil bilgilerinin nasıl ayarlanacağı ve bunlara nasıl erişileceği açıklanmaktadır. Konsol birden fazla aletle kullanılacaksa birden fazla alet profili ayarlanmalıdır.

Aşağıdaki bilgilerde kontrolsüz bir aletin doğru şerit yolu veya kılavuz çizgileri için nasıl ayarlanacağı açıklanmaktadır. Bu işlem, kapsama haritalarının oluşturulmasına olanak tanır ve otomatik sürüş ve kılavuzluk için yol hatları sağlar.

Alet hakkında ayrıntılı bilgi için Dağıtıcı / Püskürtücü / Tohumlayıcı operatör kılavuzlarına başvurun. Aşağıdaki bilgilerde aletin sadece otomatik kılavuzluk ve sürüş için nasıl ayarlanacağı açıklanmaktadır.

**Not:** Alet menüsünde görüntülenen seçenekler oluşturulan/seçilen aletlere göre farklılık gösterir.

**Alet** menü seçeneği, henüz hiçbir alet oluşturulmamışsa aşağıdaki menü öğelerini içerir:

- **Seç:** Daha önce oluşturulmuş profillerden bir alet seçin. (Oluşturulmuş alet yoksa bu liste boştur.)
- **Yeni:** Yeni bir alet profili oluşturun.
- **Hız ve Konum:** Bkz. GPS hız emülasyonu kurulumu, sayfa 110.



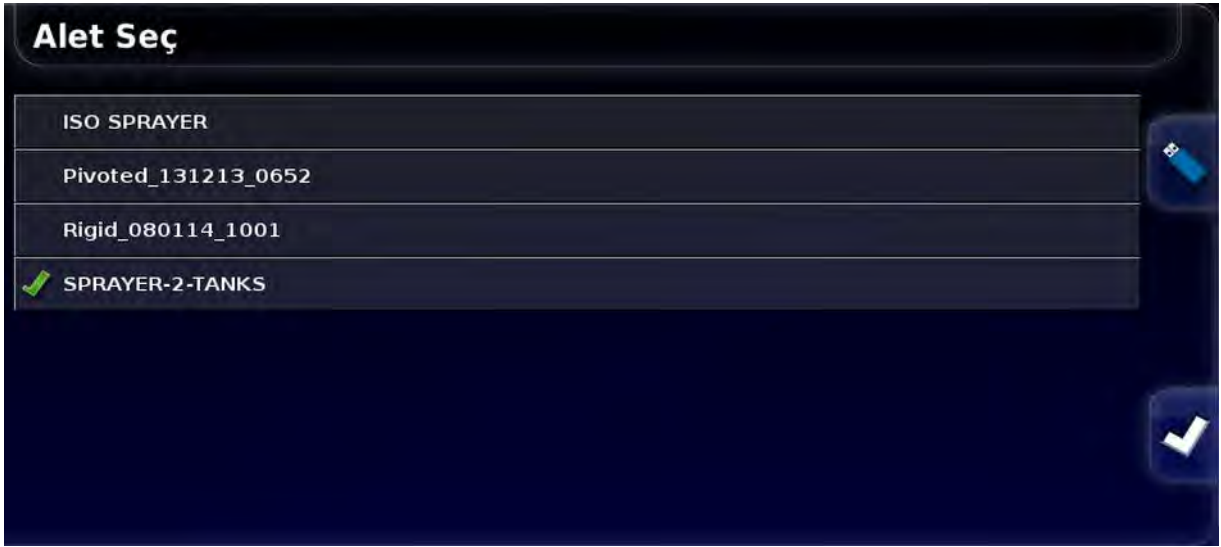
## 7.1. Alet seçme

Önceden tanımlanmış alet profilleri listesinden bir alet seçebilirsiniz. Konsol ilk kez kullanılıyorsa bu liste boş olarak görüntülenir.

Alet değiştirilirse sistem yeniden başlatılır.

Varolan bir aleti seçmek için:

1. **Alet**  / **Seç**  öğesini seçin.



2. Gerekli aleti vurgulayıp onaylayın ya da:



USB'den bir alet profilini almak için seçin.



Vurgulanan aletin bir kopyasını oluşturmak için seçin. Ardından bu profil düzenlenebilir.



## 7.2. Yeni bir alet kurulumu

Takılı alet için yeni bir alet profili oluşturur.

Yeni bir alet oluşturmak için:

1. **Alet**  / **Yeni**  ögesini seçin.



- **Özel:** Yeni bir alet profili oluşturun.
  - **Fabrika:** Önceden tanımlanmış listeden bir alet şablonu seçin.
2. İstenen alet **Fabrika** şablonları arasında bulunmuyorsa **Özel** ögesini seçin.
  3. Aletin **Tür** seçimini yapmak için okları kullanın ve seçimi onaylayın.



sert



pivotlu (arkadan çekme)



önden bağlantı



çift pivotlu (ara çekme)

## 7.2. Yeni bir alet kurulumu

Alet oluşturulduktan sonra konsolun yeniden başlatılacağını belirten bir mesaj görüntülenir.

Alet için varsayılan bir ad görüntülenir.

**Not:** Öğelerin gelecek dönemlerde daha kolay bir şekilde kullanılabilmesi için iyi düşünülmüş ve yapılandırılmış bir yöntemle adlandırılmaları önerilir.

4. Varsayılan adı değiştirmek için **ALET ADI** öğesini seçin ve yeni adı girip onaylayın.

Yeni Alet Kurulumu sihirbazı görüntülenir.

**Not:** Alet bir ISOBUS ECU'su tarafından kontrol ediliyorsa aşağıdaki talimatlar geçerli değildir. Bkz. ISOBUS aletinin kurulumu, sayfa 102.

5. **ALET KONTROLÜ** öğesini seçin, **HİÇBİRİ** öğesini belirleyip onaylayın ve ileri öğesini seçin.
6. **ALET İŞLEVİ** öğesini seçin ve ardından seçim listesinden en uygun seçeneği belirleyin.
7. Ekranda kurulumun tamamlandığı gösterildiğinde işlemi onaylayın.

Alet Geometrisi ekranı görüntülenir. Bkz. Alet geometrisinin ayarlanması, sayfa 104.

### 7.2.1. ISOBUS aletinin kurulumu

Bir ISOBUS aleti gerekiyorsa:

1. Yukarıdaki 5. adımda gerekli **ALET KONTROLÜ** öğesini seçin:
  - Yalnızca bölüm kontrolü
  - Bölüm kontrolü ve oran kontrolü veya
  - Yalnızca oran kontrolü
2. Onaylayın ve ileri öğesini seçin.
3. **ECU TÜRÜ** öğesini seçin, **ISOBUS** öğesini seçip onaylayın ve ileri öğesini seçin.

4. **ALET İŞLEVİ** ögesini seçin ve ardından seçim listesinden en uygun seçeneği belirleyin.
5. Alet ECU'sunun bağlı olduğundan emin olun, **ECU ATAMASI** ögesini seçin ve seçim listesinden gerekli ECU'yu belirleyin. Aradığınız ECU listede yoksa **Herhangi bir ECU** ögesini seçin.
6. Ekranda kurulumun tamamlandığı gösterildiğinde işlemi onaylayın. Konsol yeniden başlatılır ve ECU Ayarı ekranı görüntülenir.

### ECU ayarlarını değiştirme (ISOBUS)

Aletler sistemde tam olarak ayarlandıktan sonra alet kontrolleri **ECU Ayarı Ekranı** kullanılarak değiştirilebilir.

1. **Alet**  / **ECU**  ögesini seçin.



- Kontrol türünü değiştirmek için **ALET KONTROLÜ** ögesini seçin.
- İşlev türünü değiştirmek için **ALET İŞLEVİ** ögesini seçin.
- ISOBUS ECU ile konsol arasında bilgileri eşitlemek için **EKB AYARLARINI YENİLE** ögesini seçin.



Bkz. Evrensel terminali (ISOBUS) kullanma, sayfa 212.

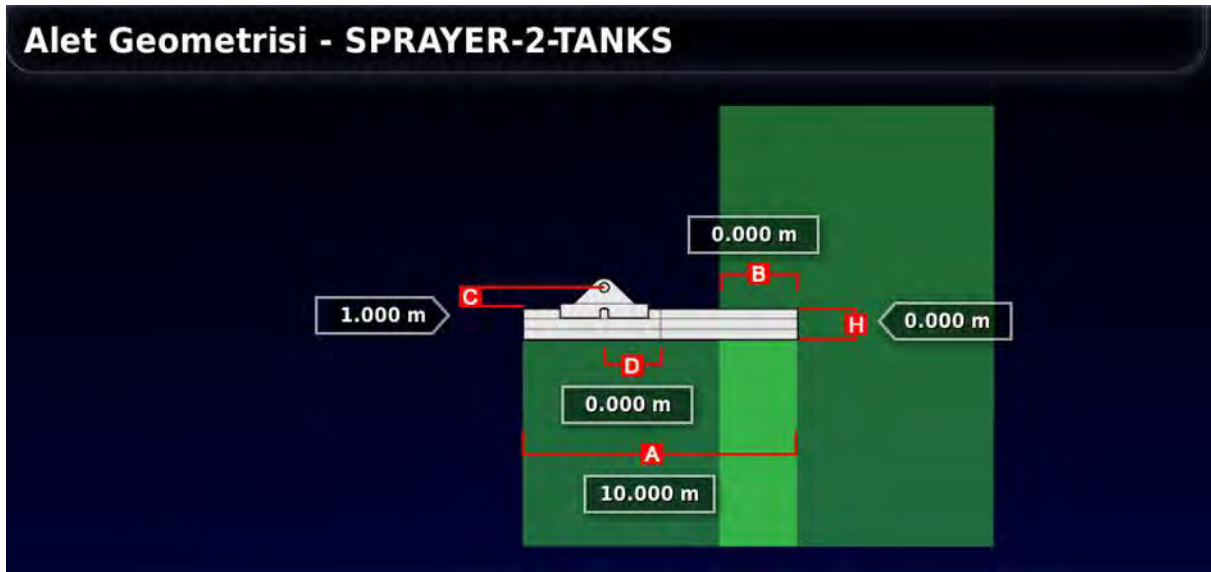
## 7.3. Alet geometrisinin ayarlanması

Alet ölçümlerini, kılavuzluk fonksiyonunun doğru çalışmasını sağlayacak şekilde ayarlar.

**Not:** Alet boyutlarını mümkün olduğunca doğru ölçün. Önerilen tolerans değeri +/- 5 cm'dir. Bir ISOBUS aleti bağlandığında, geometri öğelerinin bir kısmı alet tarafından sağlanır ve bu ekrandan değiştirilemez. Bu öğelerde yapılacak her türlü değişiklik aletin ISOBUS UT kontrol ekranından yapılmalıdır.

Alet geometrisini ayarlamak için:

1. **Alet**  / **Geometri**  öğesini seçin. Ayrıca bir alet oluşturulduğunda ya da seçildiğinde alet Geometrisi ekranı otomatik olarak görüntülenir.



2. Bir alet boyutu seçin.

İstenen boyutlar seçilen aletin tipine göre farklılık gösterir.

3. Gerektiğinde boyutları ekleyin veya düzeltip onaylayın.

Aşağıda, sistemde kullanılan ölçümlerin bir listesi verilmiştir:

- **Şerit Genişliği:** Aletin çalışma genişliğini (yani aletin tek bir geçişiyle işlenen alanın genişliğini) ölçer.

- **Çalışma Uzunluğu:** Boomun çalışma alanının baştan sona kadar olan uzunluğu. Şerit genişliğiyle birlikte bu bum için ürünün uygulandığı bölge olan "Çalışma Alanı"nı tanımlar.
- **Örtüşme:** Yan yana iki geçiş arasındaki örtüşme genişliğini ölçer.
- **Alet Uzaklığı:** Bağlantı noktası ile alet tekerlekleri arasındaki mesafeyi ölçer.
- **Alet Tekerlekleri Arasındaki Uzaklık:** Aletin tekerlekleri ile çalışma alanı arasındaki mesafeyi ölçer.
- **İç Hat Uzaklığı:** Aletin bağlantı noktasına göre merkez dışı uzaklığını ölçer. Alet sağa doğru kayarsa pozitif bir sayı, sola doğru kayarsa negatif bir sayı girin.
- **Treyler Uzaklığı:** Treyler bağlantı noktasıyla treyler tekerlekleri arasındaki mesafeyi ölçer.
- **Treyler Tekerlekleri Arasındaki Uzaklık:** Alet bağlantı noktasıyla treyler tekerlekleri arasındaki mesafeyi ölçer.

**Not:** Alette birden fazla bum varsa kılavuzluk için kullanılacak olan bum **KILAVUZLUK İÇİN BUM** seçim listesinden seçilmelidir. Bu seçim, şerit genişliğini (kılavuz çizgilerinin aralığı) belirler. Numaralı sekmeler kullanılarak her bum için alet geometrisi ayarlanmalıdır.

## 7.4. Bölüm kontrolünün ayarlanması

Konsol, üç ASC-10 ECU'su kullanıldığında en fazla 30 bölümü destekleyebilir.

ISOBUS ECU otomatik olarak en fazla 32 bölümü tanımlayabilir. ISOBUS ECU'da gerekli tüm değişiklikleri yapın.

Bir bölümün maksimum toplam genişliği, 100 metre bölü bölüm sayısına eşittir.

Bölüm kontrolünü ayarlamak için:

1. **Alet**  / **Bölüm Kontrolü**  / **Bölümler**  ögesini seçin.



Bölüm Ayarı - SPRAYER-2-TANKS

1 2 3 BÖLÜMLER  
1

Bölüm	Genişlik (10.00 m)	Düşük Hız Durdurması	Hortum uçları (1)	Seç
Tümü	1/1	1/1	1/1	✓
1	10.000 m	0.0 km/saat	1	✓

2. **BÖLÜMLER** ögesini seçin ve artı veya eksi düğmesini kullanarak bölüm sayısını ayarlayıp onaylayın.
3. Tüm bölümlerin bölüm genişliğini ayarlamak için **Tümü** ögesinin yanındaki **Genişlik** ögesini seçin.



Bölüm Ayarı - SPRAYER-2-TANKS

1 2 3 BÖLÜMLER  
1

Bölüm	Genişlik (10.00 m)	Düşük Hız Durdurması	Hortum uçları (1)	Seç
Tümü	1/1	1/1	1/1	✓
1	10.000 m	0.0 km/saat	1	✓

4. Tüm bölümler için bölüm genişliğini girin ve onaylayın.
5. Bölümlerin genişliklerini tek tek ayarlamak için bir bölümün yanındaki genişlik ögesini seçin ve genişliği girip onaylayın.
6. Her bölüm için bu işlemi tekrarlayın.

Daha fazla bilgi için Dağıtıcı / Püskürtücü / Tohumlayıcı operatör kılavuzlarına başvurun.




### 7.4.1. Zamanlamanın ayarlanması

Bu ayarlar, bölümlerin açılması veya kapanması sırasındaki tepki sürelerini ayarlar. Ürün uygulamasında örtüşmeleri veya boşlukları önlemek için tepki sürelerinin doğru hesaplanması önemlidir.

Tepki sürelerini hesaplamak için:

1. Aletin ürün uygulamasına başlamaya hazır olduğundan ve ürün için kalibrasyon faktörü hesaplamasının yapıldığından emin olun (bkz. Ürün Kurulumu, sayfa 111).
2. Bir bölümün açılmasıyla ürün uygulaması arasındaki gecikmeyi ölçmek için kronometre kullanın. Bu süreye **AÇILMA SÜRESİ** adı verilir.
3. Bölüm kapatıldığında, bölümün kapatılmasıyla ürünün akışının durması arasındaki gecikme süresini ölçün. Bu süreye **DURMA ZAMANI** adı verilir.

Tepki sürelerini ayarlamak için:

1. **Alet**  / **Bölüm Kontrolü**  / **Zamanlama**  öğesini seçin.
2. **ÇALIŞMA ZAMANI** öğesini seçerek bir bölümün açılmasıyla ürünün uygulanması arasındaki gecikmeyi saniye cinsinden ayarlayıp onaylayın.
3. Bu işlemi **DURMA ZAMANI** öğesi için tekrarlayıp ve işlemi onaylayın. Bu işlem, bir bölümün kapatılmasıyla ürün akışının durdurulması arasındaki gecikme süresini saniye bazında belirleyecektir.




### 7.4.2. Bölüm geçişinin ayarlanması

Bölüm geçişi bir Sanal anahtar (konsol ekranında) veya Harici anahtar (ASC-10 ECU'ya veya konsola bağlı fiziksel bir anahtar) olabilir.

#### 7.4. Bölüm kontrolünün ayarlanması

Dağıtıcı disklerin açılma/kapanma eylemi iki bölümü kontrol ettiğinden dağıtıcılarda anahtar türü seçilemez.

Anahtarları yapılandırmak için:

1. **Alet**  / **Bölüm Kontrolü**  / **Bölüm Geçişi**  ögesini seçin.
2. **TÜR** ögesini seçin.
3. **Sanal** veya **Harici ECU Algılama** ögesini seçin ve onaylayın.



## 7.5. Ana anahtar kurulumu

Ana anahtar, uygulama kontrolünü (dağıtıcı, püskürtücü,) açar ve ayrıca kapsama haritasını kılavuzluk ekranında etkinleştirir.

Ana anahtar kurulumunu yapmak için:

1. **Alet**  / **Ana Anahtar**  ögesini seçin.

**Not:** Bir Apollo tohumlayıcı veya püskürtücü alet bağlı olduğunda bu seçenek **Alet / Operatör Girişleri / Ana Anahtar** ögesinin altındadır. Daha fazla bilgi için alet Operatör Kılavuzuna bakın.

### Sanal

Ana anahtarın konsol Çalışma ekranındaki sanal ana anahtarın seçilerek çalıştırılmasına olanak sağlar.



Alet için anahtar kurulumlarının yapılması hakkında bilgi için alet denetleyicisi kılavuzuna bakın.

### Harici konsol girişi

Ana anahtarın bir harici anahtar (konsola bağlı fiziksel bir anahtar kutusu / ana anahtar) yoluyla çalıştırılmasına olanak sağlar.

**Not:** Harici anahtar bağlanırsa bu işlem genellikle kurulum sırasında bayi tarafından gerçekleştirilir. "Remote Mapping" etiketli kablo, konsol kablo demetine bağlanır ve kapsama haritası ve ana anahtar girişini etkinleştirmek/devre dışı bırakmak için güç sağlar.

### Harici ECU algılama

Ana anahtarın bir harici anahtar (ASC-10 ECU'ya bağlı fiziksel bir anahtar kutusu / ana anahtar) yoluyla çalıştırılmasına olanak sağlar.

## 7.6. GPS hız emülasyonu kurulumu

Oran kontrolünün veya diğer işlevlerin gerçekleştirilmesi için araç hızı bilgilerini ISOBUS aletine gönderir.

1. **Alet**  / **Hız ve Konum**  ögesini seçin.



Hızı ISO ve/veya NMEA2000 yolu üzerinden ECU'ya gönderir.

**Not:** GPS NMEA2000 ayarı, veri yolunda yoksa sanal TECU'nun NMEA 2000 COG/SOG mesajlarına (129026) öykünmesi gerektiğini belirtir. Alıcıdan gönderilen NMEA 2000 çıktısı üzerinde hiçbir etkisi yoktur.

2. Gerekli çıkışları seçin.

## Bölüm 8 – Ürün Kurulumu

### 8.1. Ürün veritabanının kurulumu

Ürün tanımları ortak bir alana kaydedilebilir. Böylece her ürün adını ve oranını tekrar girmeye gerek kalmadan ortak ürünler çeşitli oran denetleyicileri ile birlikte kullanılabilir.

**Not:** Görev verisi etkinleştirildiğinde bu seçenek gizlenir, onun yerine ürünler görev verisinde tanımlanır.

Ön ayarlı oranlar, artışlar ve ürün yoğunlukları ayarlanarak uygun oran denetleyicisinde geri çağrılmak üzere kaydedilebilir.

Her ürünün kalibrasyon faktörü her alet tankına ya da deposuna atanır. Örneğin, üreyi aynı anda her depo için farklı kalibrasyon rakamlarıyla kaydedebilirsiniz.

Ürün hakkında ayrıntılı bilgi için Dağıtıcı / Püskürtücü / Tohumlayıcı operatör kılavuzlarına başvurun.

**Ürün** menü seçeneği granüler, sıvı ve NH<sub>3</sub> (amonyak) ürün tanımlarının oluşturulmasına olanak sağlar.



Her ürün için aşağıdaki bilgiler tanımlanmalıdır:

- **Yoğunluk** (yalnızca granüler): Tank kapasitelerini belirlemek için ürün yoğunluğu tank hacimleriyle birlikte kullanılır. kg/L veya lb/gal cinsinden tanımlanır.
- **Oran artışı:** Operatör uygulama oranını yükselt/düşür düğmesine bastığında uygulama oranının ne kadar değişeceğini tanımlar. Oran, sabit bir oran ölçüsünde veya **Oran Önerisi 1** için

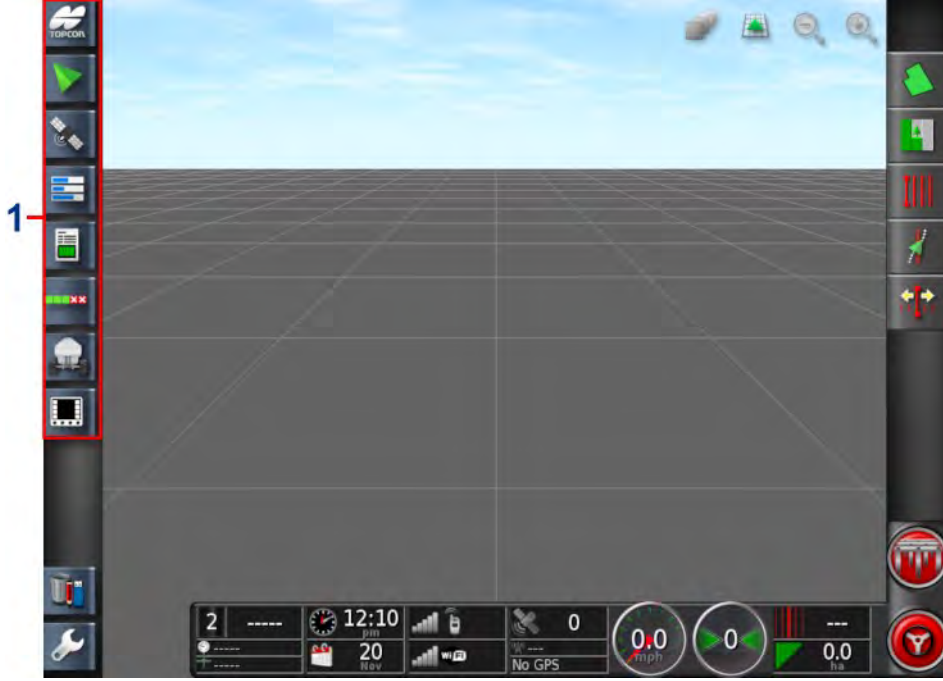
## 8.1. Ürün veritabanınınin kurulumu

ayarlanmış oranın belirli bir yüzdesi ölçüsünde değiştirilebilir.  
Bkz. Uygulama oranı artış türü, sayfa 28.

- **Oran önayarı 1 / Oran önayarı 2:** Önceden ayarlanmış uygulama oranlarını tanımlar.
- **Kalibrasyon faktörü:** Bu değer, granüler ürünler için ürün sayacı ünitesinin yaptığı her devir başına dağıtılan ürün miktarıdır ve bir litre sıvı başına akış ölçerden gelen atım sayısıdır. Bu değer burada görüntülenebilir ancak her alet ve ürün için ayarlanmalıdır. Daha fazla bilgi için Dağıtıcı / Püskürtücü / Tohumlayıcı operatör kılavuzlarına başvurun.

# Bölüm 9 – Temel Çalışma Bilgileri

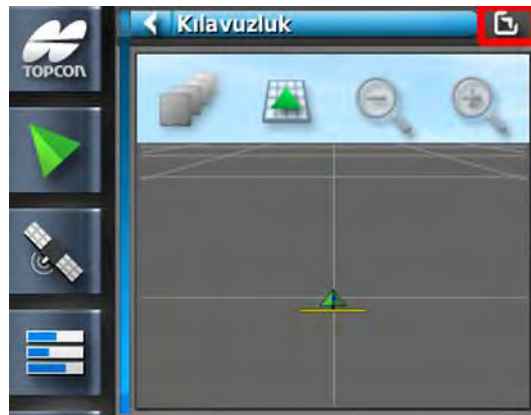
## 9.1. Mini görünümleri kullanma



### 1 Navigasyon çubuğu

Mini görünümler Navigasyon çubuğundan herhangi bir özellik seçilerek açılabilir.

Bazı mini görünümelerde bir büyütme oku bulunur. Bu oku seçerek ya da mini görünüm ekranında parmağınızı soldan sağa doğru çekerek (çekme hareketini mini görünüm ekranının sağ tarafında sona erdirerek) mini görünüm genişletilebilir ve tam ekran görünümünde görüntülenebilir.



## 9.1. Mini görünümü kullanma

Mini görünümü yukarı ya da aşağı hareket ettirmek için mini görünümde herhangi bir yere dokununuz ve istediğiniz yönde kaydırınız. Parmağınız alandan dışarı hareket ettiğinde mini görünüm de hareket etmeye başlar.

Mini görünümü kapatmak için Navigasyon çubuğundan özelliği tekrar seçin, sol üstteki oku seçin veya mini görünümde herhangi bir yere dokununuz ve navigasyon çubuğunun soluna doğru kaydırınız.



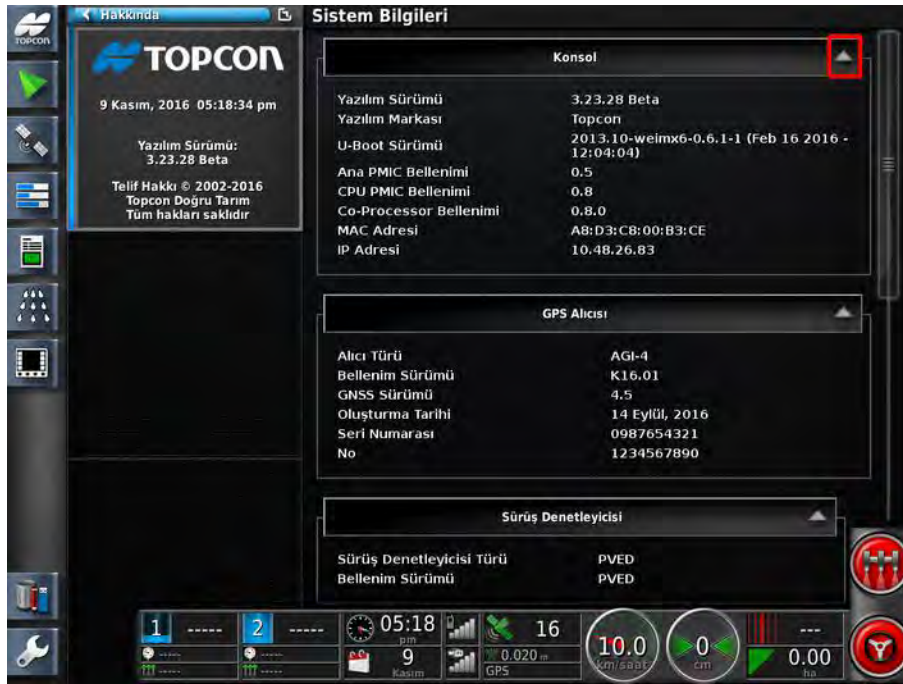
Tam ekran görünümünde küçültme oku yoktur. Ana ekrandaki bilgileri değiştirmek için başka bir mini görünümünü genişletin.

## 9.2. Sistem bilgilerini görüntüleme

Navigasyon çubuğundaki Topcon logosu düğmesi, yazılım ve sistem bilgisi özetlerini görüntülemek için kullanılır.



**Sistem Bilgileri** panelinin tamamını görecek şekilde mini görünümü büyütün.



Bilgileri göstermek ya da gizlemek için okları kullanın. Gerekli durumlarda bir kaydırma çubuğu görüntülenir.



## 9.3. Kılavuzluğu görüntüleme

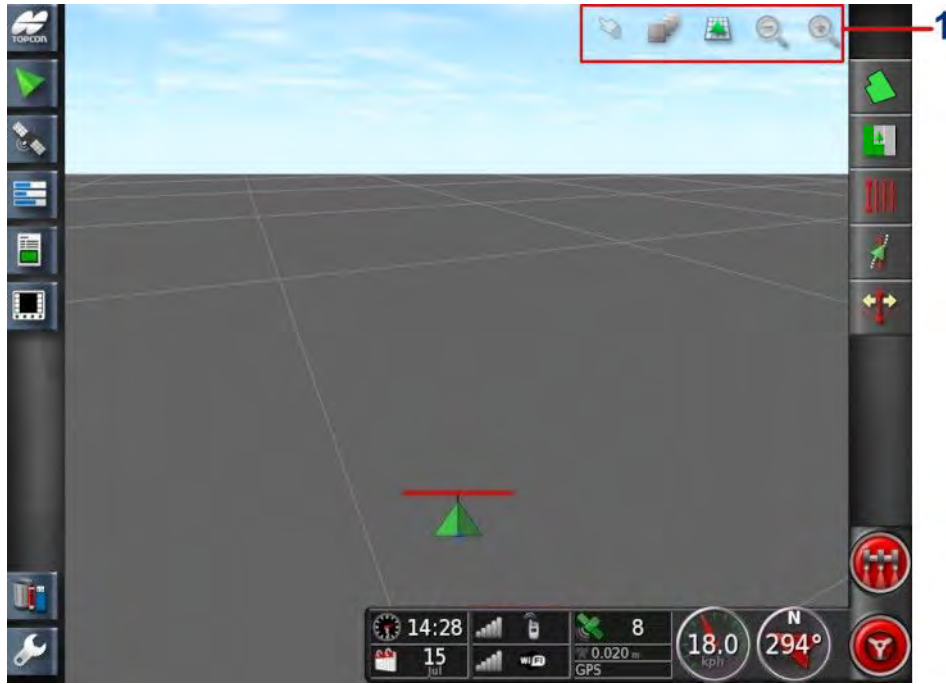
Çalışma ekranına ilk kez erişildiğinde, varsayılan işlem olarak tam kılavuzluk ekranı açılır. Bu ekran bir mini görünümde de görüntülenebilir.



Mini görünümde kullanılabilir olan görünüm kontrollerine kılavuzluk tam ekran görünümünden de erişilebilir.

### 9.3.1. Görünüm kontrollerini kullanma


**Not:** Harita boyunca kaydırma seçeneği de mevcuttur (bkz. Harita kaydırma, sayfa 33).



#### 1 Görünüm kontrolleri




## Mod seç

Yeni bir dokunmatik ekran modu mevcuttur. Bu modu kullanmak için yarım saniye boyunca ekranı basılı tutun ve istediğiniz nesneyi seçmek için parmağınızı üzerinden sürükleyin. Moda geçildiğinde mod seçme simgesi görünür  ve nesne vurgulanır.

Bu işlev kullanım ekranında bulunan aşağıdaki nesnelere için kullanılabilir:

- sınırlar (bkz. Bir sınırı düzenleme, sayfa 161)
- bayrak noktaları (bkz. Bayrak noktasını kaldırma veya değiştirme, sayfa 168)
- kontrollü trafik kılavuz çizgileri
- su koruma karşılaştırmalı değerlendirmeleri

## Görünür harita katmanlarını seç

1. Hangi kapsama ve bilgi katmanlarının ekranda görüneceğini belirlemek için  ögesini seçin.



## Harita katmanları

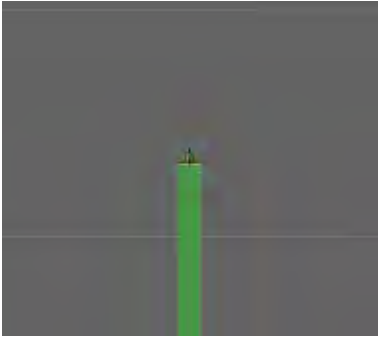
- **Izgara çizgileri:** Kılavuzluk ekranında ızgara çizgilerini gösterir.

### 9.3. Kılavuzluğu görüntüleme

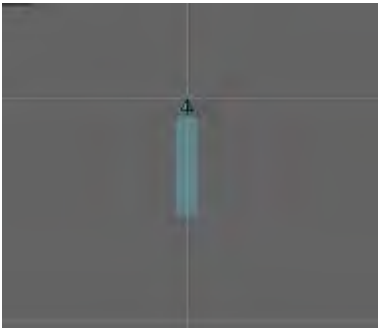
- **Tüm alanlar:** Mevcut çiftlikteki tanımlı tüm alanları görüntüler.
- **Bayrak noktaları:** Bkz. Bayrak noktalarını ayarlama, sayfa 167.
- **Çizgi numaraları:** Kılavuz çizgilerini alan üzerindeki bir dizi numaralı çizgi olarak görüntüler (yalnızca AB Çizgileri için geçerlidir).

#### Kapsama haritası

Kapsama haritası seçme aracı, tek bir tür kapsama haritasının seçilmesine olanak sağlar. Bu işlem, merkez düğmesine basıp bir listeden seçim yaparak ya da arka planda bu harita katmanının canlı bir önizlemesi ile birlikte listede gezinmek için sol/sağ oklarına basarak gerçekleştirilir. Açılır pencere listesinde katmanların biraz daha uzun bir açıklaması bulunur; bu açıklamalar doğru haritanın seçilmesini kolaylaştırabilir.



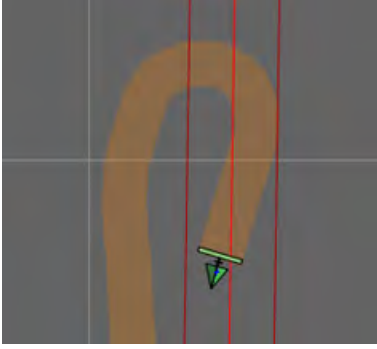
Kapsama yeşil renkle görüntülenir.



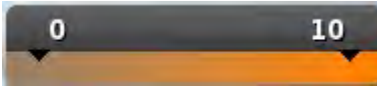
Uygulanan oran seçilebilen renklerle görüntülenir.



Uygulanan oranlar için gösterge görüntülenir.



GPS kalitesi turuncu renkle görüntülenir.



GPS kalitesi için gösterge görüntülenir.

## Göstergeleri düzenleme

Uygulanan Oran ve GPS Kalitesi için görüntülenen göstergeler düzenlenebilir.

1. Gösterge rengini ve aralık haritasını görüntülemek için göstergeye tıklayın.



2. Kullanılan renkleri ve aralıkları değiştirmek için **Düzenle** ögesini seçin.

## DOK haritası


Kurulum ekranında (**Sistem / Özellikler / Alet**) Değişken Oran Kontrolü etkinleştirilirse kapsam haritası seçme aracının altında DOK Haritası seçeneği görüntülenir.

DOK haritası seçme aracı DOK haritası katmanının görüntülenmesine (veya **Hiçbiri** ögesi seçilerek gizlenmesine) olanak sağlar.


### 9.3. Kılavuzluğu görüntüleme




#### Harita görünüm modunu değiştir

1. Harita görünümleri (Kuzey Yukarıda, Üst Görünüm veya Perspektif) arasında geçiş yapmak için  öğesini seçin.




Kuzey Yukarıda Görünümünde , ekranın üst kısmı Kuzey yönünü gösterir.




Üst Görünümde , ekranın üst kısmı aracın geçerli yönünü gösterir.



Perspektif Görünümünde , harita sanal ufuk çizgisi ile bir sanal perspektife yerleştirilir.

## Haritayı yakınlaştırma

Gerekirse yakınlaştırmak veya uzaklaştırmak için  ögesini seçin.  
Hızlıca yakınlaştırmak için simgeyi basılı tutun.

## 9.4. GPS ayrıntılarını görüntüleme

GPS bilgilerini görüntülemek ve izlemek için:

1. **Navigasyon çubuğundan GPS Bilgileri** ögesini seçin.  
Konumlandırma bilgileri görüntülenir.



Enlem ve Boylam aracın konumunu gösterir.

Doğuya gitme ve Kuzeye gitme değerleri, Universal Transverse Mercator (UTM) koordinat sistemine göre aracın bulunduğu konumu ve bölgeyi gösterir. Metre cinsinden ölçülürler.

Doğu-Batı (yatay) eksenindeki ızgara numaralarına Doğuya gitme değerleri, Kuzey-Güney (dikey) eksenindeki ızgara numaralarına Kuzeye gitme değerleri adı verilir.

2. **Araç Konumu**  sekmesini seçin.



Bu sekme yüksekliği, yönü (derece cinsinden), aracın gerçek hızını ve meyil/aralık (derece) değerini gösterir.

Meyil, aracın sola/sağa eğimidir.

Aralık, aracın ileri/geri eğimidir.

### 3. GPS Doğruluğu sekmesini seçin.



Bu sekme kullanılabilir uydu sayısını, düzeltme yaşını (saniye cinsinden) ve HDOP (düşük değerler daha yüksek doğruluk anlamına gelir) ve HRMS (düşük değerler daha yüksek doğruluk anlamına gelir) değerlerini görüntüler.

**Not:** HDOP (Yatay Uydu Geometrisi Katsayısı), uydu kaynaklarının sayısının ve geometrisinin doğruluk üzerindeki etkisini belirtir. GPS

#### 9.4. GPS ayrıntılarını görüntüleme

sinyallerinin doğruluğunu korumak için antenin engellenmediğinden emin olun.

HDOP < 1,0	Yüksek doğruluk
HDOP 1,0 ile 4,0 arasındadır	Ortalama doğruluk
HDOP > 4	Düşük doğruluk
GPS geçersiz 0	Sinyal yok

HRMS (Yatay Ortalama Karekök Hatası), uydulardan alınan kaynak bilgileri kullanarak ortalama yatay konumu hesaplar.




## 9.5. Tanılamayı görüntüleme

Tanılama bilgilerini görüntülemek için:

1. **Navigasyon çubuğundan Sistem Tanılama** ögesini seçin. Bellek kullanımını görüntülenir.

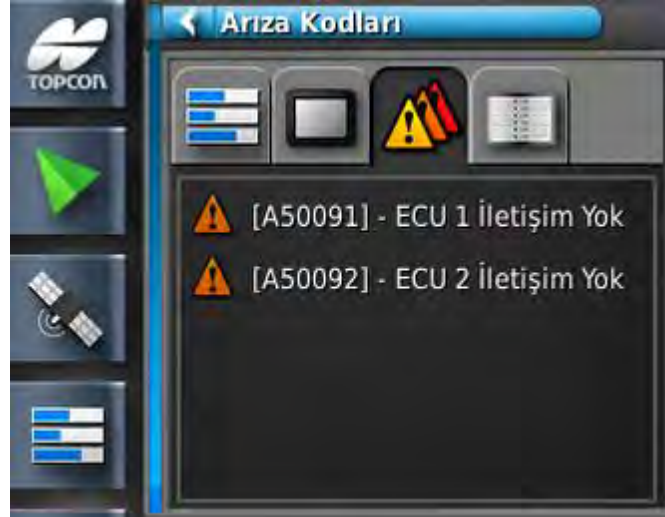


2. **Konsol Tanılama**  sekmesini seçin. Konsol durumu bilgileri görüntülenir.



3. **Arıza Kodları**  sekmesini seçin.

## 9.5. Tanılamayı görüntüleme



Hata mesajları listelenir. Sorun meydana gelirse müşteri destek personeli için bunları not alın.

**Günlük Oluşturma** sekmesi müşteri destek personeli tarafından kullanılır. Bununla birlikte, Topcon destek personeli günlük oluşturma yapılandırma dosyası gönderirse dosya bu ekranı kullanarak USB'den yüklenebilir ve çalıştırılabilir.



## 9.6. İş bilgilerini görüntüleme

İş bilgilerini görüntülemek için:

1. Navigasyon çubuğundan **İş Bilgileri** ögesini seçin.



Bu seçenek, işin ilerleme durumu hakkında genel bilgileri gösterir.

2. Diğer bilgileri görüntülemek ya da not almak için aşağıdaki sekmeleri seçin.



İş İstatistikleri



İş Ayarları



Kılavuzluk Ayarları



İş Notları - Klavyeyi görüntülemek için İş Notları ekranındaki herhangi bir yeri seçin.

Birden fazla bümü olan bir alet seçilirse bilgilerini görüntülemek istediğiniz bümü seçebilmeniz için bir simge gösterilir.

## 9.7. Gösterge panelinde izleme

Gösterge panelindeki ekran ayarlanabilir.



### 9.7.1. Gösterge panelini özelleştirme

1. Gösterge panelinde görüntülenecek bilgileri özelleştirmek için gösterge panelinde herhangi bir yeri seçin.
2. Özelleştirilecek panele tekrar bastığınızda ek seçenekler görüntülenir.
3. Seçenekleri gerekli şekilde işaretleyin veya işaretlerini kaldırın.



4. Yeni gösterge paneli ekranını onaylayın. Belirlenen seçenekler gösterge panelinde görüntülenir.

## Saat ve tarih



Saat, Kurulum ekranından **Kullanıcı / Bölge / Saat/Tarih** ögesi seçilerek ayarlanır. Tarih GPS sinyali ile gönderilir.

## Sinyal gücü



Sinyal gücü paneli GPRS ve Kablosuz sinyal gücünü gösterir.

## GPS ve düzeltme kaynağı



GPS paneli şunları gösterir:

- Sistem hazır olma durumu (uydu simgesi) ve kullanılabilir uydu sinyallerinin sayısı
- Düzeltme kalitesi ve pozisyon doğruluğu
- Kullanımdaki düzeltme kaynağı (DGPS, PPS, RTK, Float RTK, SBAS, OmniSTAR VBS, TopNET Global D, Geçersiz, Bilinmiyor, Tahmini, GPS, El ile Giriş).

2 cm dahilindeki doğruluk, yüksek seviyeli doğruluktur.

**Not:** Düzeltme kaynağı **Otonom** olarak ayarlanırsa gösterge panelinde **GPS** gösterilir.

## Uydu simgesi

Yeşil uydu simgesi, GPS ve düzeltme kaynağının yakınsandığını ve HDOP'ye dayalı olduğunu gösterir. Diğer renkler, bilgi bulunmadığını



## 9.7. Gösterge panelinde izleme

gösterir:



Gri: Düzeltme kaynağı yok, sinyal yok



Kırmızı: düşük doğruluk



Sarı: ortalama doğruluk



Yeşil: yüksek doğruluk

**Not:** GPS kurulumu sırasında **OTOMATİK** ayarı seçilmişse çalışma sırasında farklı düzeltme kaynakları algılandıkça renkler değişebilir. GPS kurulumu sırasında özel bir kaynak seçilmişse sistem seçilen sistemi algılamaya çalışır. Düzeltme kaynakları hakkında daha fazla bilgi için bkz. sayfa 63; HDOP hakkında daha fazla bilgi için bkz. sayfa 122.

### Düzeltme simgesi



**Yeşil:** Otomatik sürüş için düzeltme kaynağı yakınsanmıştır. (Sürüş durumu panel sayfasındaki pozisyon doğruluğu ögesi yeşil renkle gösterilir.)



**Sarı:** Düzeltme kaynağı alınmıştır fakat otomatik sürüşün devreye alınmasını sağlayacak kadar doğru değildir. Sürüş durumu panelinden diferansiyel düzeltme ve pozisyon doğruluğunu kontrol edin.



**Kırmızı:** Alınan düzeltme kaynağı yapılandırmadan farklıdır.



**Gri:** Düzeltme kaynağı alınmamıştır.

## Kılavuzluk bilgisi



Kılavuzluk bilgisi panelleri altı olası seçenekten dördünü gösterecek şekilde ayarlanabilir: dik sapma mesafesi, hız, yön, şerit, çalışılan alan veya geri kalan alan.

- **Dik sapma mesafesi:** Aracın en yakın yol hattına uzaklığını gösterir.
- **İşlenen alan:** Bum başına toplam kapsama alanını gösterir (örtüşmeler dahil).
- **Kalan alan:** Mevcut işten hariç tutulmamış sınırlar içinde kapsamın uygulanmadığı alan.

Araç hızı simgesi, Kurulum ekranından **Alet** / denetleyici / **Hız Kaynağı** ögesinde seçilen araç hızı kaynağına bağlı olarak değişiklik gösterir. Araç hızı yanlış görüntüleniyorsa hız kaynağının kalibre edilmesi gerekebilir.

## 9.8. İşlerle ilgili bilgileri saklama

Konsol, operatörlerin birçok alan veya her alandaki her bir iş için özellikleri ve çalışma dosyalarını kaydetmesine ve saklamasına olanak sağlar.

Her alanın altında, engeller ve sınırlar gibi ek bilgiler saklanabilir.

Her işin altında, işle ilgili bilgiler kaydedilir. Bilgilere gelecek dönemlerde kolaylıkla erişilebilmesi için çiftlikler, alanlar ve işler için net isimler oluşturulması önemlidir.

Operatör böylece gelecekte alanı kolaylıkla seçebilir ve aynı sınırlara, bayrak noktalarına ve kılavuz çizgilere, bunları yeniden oluşturmak zorunda kalmadan erişebilir.



## 9.9. Renkleri ve çalışma durumunu tanıma

Çalışma ekranı, fonksiyonların durumunu belirtmek için renkleri kullanır. Tam anlamları kurulum sırasında belirlenen aletlere, seçimlere ve özelliklere göre biraz farklılık gösterir.

Genel olarak:

- Kırmızı, fonksiyonun kullanılmadığını belirtir. Gerekli tüm öğelerin etkinleştirildiğinden ve düzgün bir şekilde ayarlandığından emin olun.
- Beyaz, fonksiyonun kullanıma hazır olduğunu belirtir.
- Sarı ve/veya yeşil, fonksiyonun halihazırda çalıştığını belirtir.

## 9.10. Varsayılan dosya adlarını anlama

Yeni araçlar, aletler, kılavuz çizgileri veya işler oluşturulurken sistem operatör tarafından değiştirilebilen bir varsayılan ad görüntüler.

Araç ve aletler aşağıdaki gibi adlandırılır:

- <Araç Tipi/Alet Tipi>\_XX  
Aynı ada sahip başka bir alet varsa \_XX eki kullanılır (örnek: **Pivoted** ve **Pivoted\_01**).

İşler aşağıdaki şekilde adlandırılır:

- <Alet Adı>\_YYYYAAGG\_XX  
<Alet Adı>, o anda yüklü olan aletin adıdır ve ardından Yıl, Ay ve Gün biçiminde tarih bilgisi gelir. Aynı ada sahip başka bir iş varsa \_XX eki kullanılır (örnek: **Pivoted\_20150311** ve **Pivoted\_20150311\_01**).

Kılavuz çizgileri aşağıdaki şekilde adlandırılır:

- <Varsayılan Ön Ek>\_YYYYAAGG\_SSDD\_XX  
Aynı ada sahip başka bir dosya varsa \_XX eki kullanılır (örnek: **L\_20150311\_1505** ve **L\_20150311\_1505\_01**).

**Not:** Öğelerin yapısal bir yöntemle yeniden adlandırılması önerilir. Bu öneriye uyulması, öğelerin sonraki dönemlerde kolaylıkla tanınabilmesini sağlar.

## Bölüm 10 – Sürüş Kalibrasyonları

Konsol, aracın tam koordinatlarını belirlemek için aracın üst kısmına takılan alıcı yoluyla aldığı uydu verilerini kullanır. Sistem, bu ve diğer verileri kullanarak aracın konumunu tahmin edebilir ve aracın sürüş sistemini kontrol edebilir.

Bu işlevlerin düzgün bir şekilde çalışabilmesi için sistemin ilgili araç için kalibre edilmesi gerekir. Sistem bu araç için kalibre edilmemişse bu bölümdeki adımları izleyin.



**UYARI: Lütfen aracı tam daire çizilebilecek kadar geniş, insanlardan ve engellerden uzak düz zeminli uygun bir alana sürün. Kalibrasyonun doğru olduğundan emin olmak için araçtan gökyüzü açık bir şekilde görülebilmeli ve araç ağaçlardan, yüksek gerilim hatlarından ve binalardan yeterince uzakta olmalıdır. Treyler tipi, pivotlu tip bir alet kullanılıyorsa alet çeki demirinin parazite neden olmasını önlemek için aletin çıkarılması önerilir.**

**Not:** Seçili araca bağlı olarak kalibrasyon ekranları farklılık gösterebilir. Bazı sürüş denetleyicileri hidrolikler kalibrasyonu sunabilir.

## 10.1. Pusulayı kalibre etme

Kalibrasyon sihirbazını başlatmak için aşağıdaki adımları izleyin. Başlamadan önce kalibrasyon ile etkileşime neden olmayacak bir yere sürün. Bu konum yüksek gerilim hatlarından ve büyük metal nesnelere uzakta, tam daireler çizilebilecek kadar geniş bir alan olmalıdır.

**Not:** Seçili araca bağlı olarak kalibrasyon ekranları farklılık gösterebilir. **EKRANDAKİ KOMUT İSTEMLERİNİ HER ZAMAN DİKKATLE OKUYUN.**

### 1. Sürüş Seçenekleri Menüsü / Otomatik Sürüş

**Kalibrasyonu**  öğesini seçin.

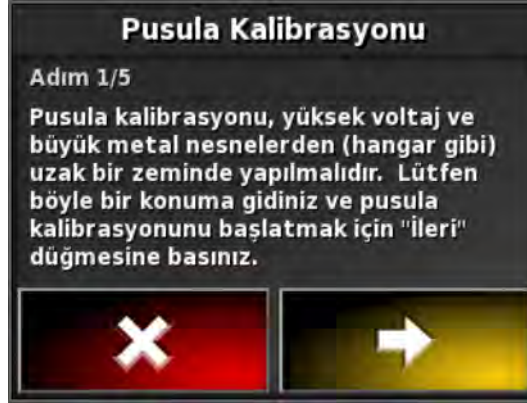
Sürüş Kalibrasyonu ekranı görüntülenir.



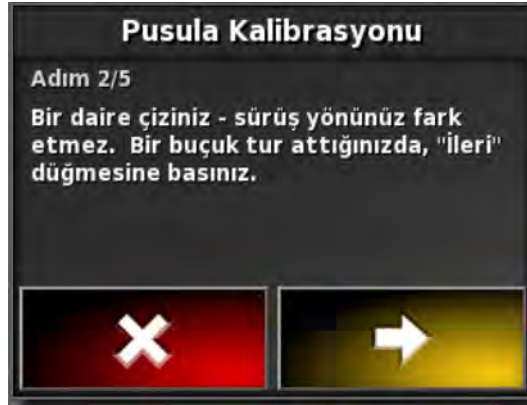
2. **PUSULA** öğesini seçin. Bileşenin kalibre edildiği bildiriliyorsa ve bu araçtaki alıcı hala kalibre edilmemişse kalibrasyon prosedürünü yine de tamamlayın.

3. Ekranı okuyun ve yüksek gerilim hatlarından ve büyük metal nesnelere uzakta uygun bir düz yer bulun. Ardından, ileri

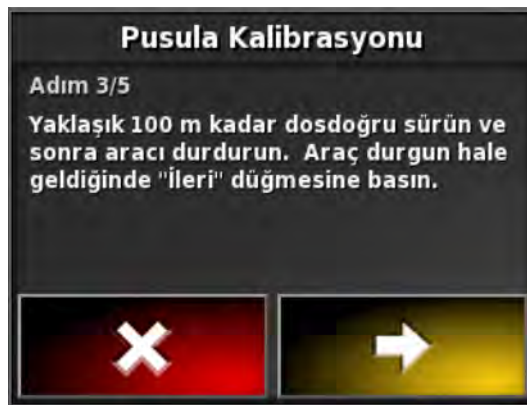
 öğesini seçin.




4. Direksiyonu istediğiniz yönde tam dönüş açısının yaklaşık %75'i kadar çevirerek bir daire çizecek şekilde aracı sürün. 1 ½ tur tamamladıktan sonra durun ve ileri ögesini seçin.

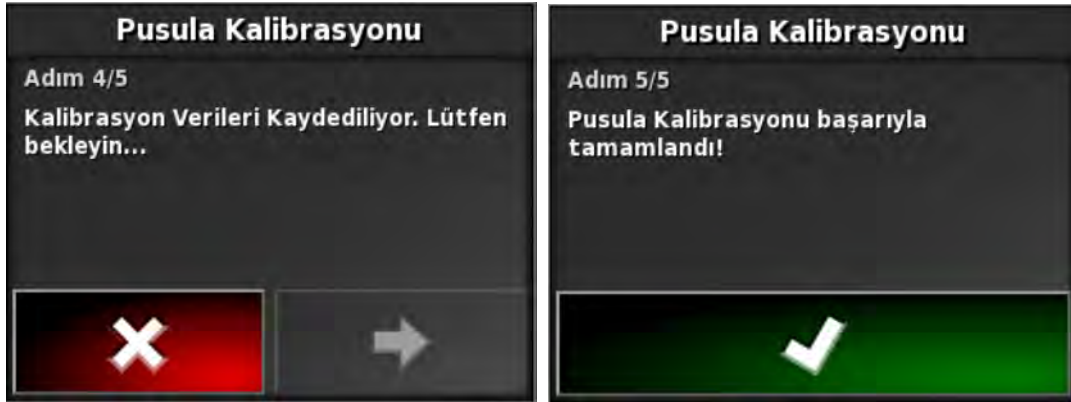


5. Aracı yaklaşık 100 m dümdüz ileriye doğru sürün ve ardından aracı DURDURUN. İleri ögesini seçin.



6. Sistem kalibrasyon verilerini kaydetmeye başlar. Ekranda kalibrasyonun başarıyla tamamlandığı belirtilene kadar bekleyin ve ardından onaylayın .

## 10.1. Pusulayı kalibre etme



## 10.2. Direksiyon aç sensörünü kalibre etme


**Not:** Direksiyon aç sensörü kalibrasyonu 6-12 ayda bir gerçekleştirilmelidir.



**UYARI:** İleri ögesini seçmeden önce aracın tam manevrayı tamamlayabilmesi için yeterli alan olduğundan emin olun. Bu kilitli modlardan her birinde kalibrasyon en fazla 60 saniye sürer.



**UYARI:** Bazı araç modelleri tekerlekleri otomatik olarak gerekli konuma getirebilir.

1. Sürüş Seçenekleri Menüsü  / Otomatik Sürüş Kalibrasyonu



ögesini seçin.

Sürüş Kalibrasyonu ekranı görüntülenir.


2. **DİREKSİYON AÇI SENSÖRÜ** ögesini seçin. Bileşenin kalibre edildiği bildiriliyorsa ve bu araçtaki alıcı hala kalibre edilmemişse kalibrasyon prosedürünü yine de tamamlayın.

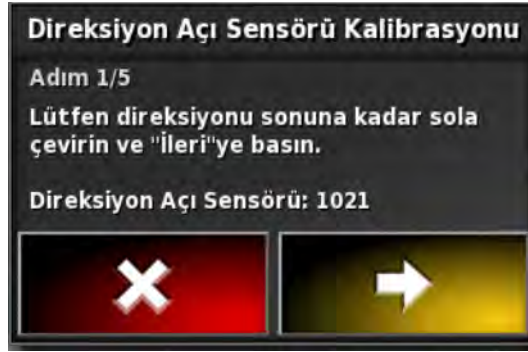


**Not:** Ekran sayısı ve ekran içerikleri araç ve sürüş denetleyicisinin tipine bağlı olarak farklılık gösterebilir. Bir hata görüntülenirse

## 10.2. Direksiyon açısı sensörünü kalibre etme

mesajı okuyun ve devam etmeden önce önerilen eylemi gerçekleştirin.

3. Prosedürü başlatmak için aracı ileri doğru sürün. Direksiyon açısı sensörü kalibrasyonu 2 km/saat (1,2 mil/saat) hızda tamamlanmalıdır.
4. Direksiyonu sola doğru sonuna kadar çevirin ve ileri  ögesini seçin.



5. Direksiyonu sağa doğru sonuna kadar çevirin ve ileri ögesini seçin.



6. Aracın 2 km/saat (1,2 mil/saat) hızda hala hareket ettiğinden emin olun. Direksiyonu orta konuma mümkün olduğunca yaklaştırın.

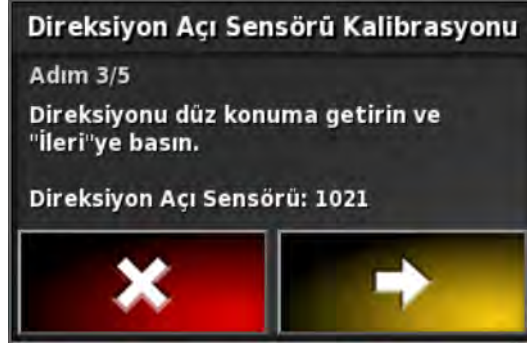
**Not:** İleri ögesini seçmeden önce orta konumu bulmak ve düz bir çizgide sürmek, sistem performansı bakımından çok önemlidir.




**UYARI: Devam etmeden önce traktörün orta konumda ileri hareket edebilmesi için yeterli alan olduğundan emin olun.**

7. İleri ögesini seçin.





8. Sistem kalibrasyon verilerini kaydetmeye başlar. Ekranda kalibrasyonun başarıyla tamamlandığı belirtilene kadar bekleyin ve ardından onaylayın .



**Not:** Konsol, bazı sürüş denetleyicileri ile birlikte kullanıldığında hidrolik sistemler için kalibrasyon imkanı sunabilir. Bununla ilgili bir mesaj görüntüleniyorsa hidrolikler ögesini seçin ve ekrandaki komut istemlerini izleyin.

## 10.3. Montaj meyilini kalibre etme

Montaj meyili, GPS alıcısının aracın tavanına monte edildiği yatay düzlemde başlangıçtaki uzaklık anlamına gelir. Aşağıdaki faktörler montaj meyilini etkileyip değiştirebilir:

- Lastik basıncı
- Palet gerginliği
- Çift teker
- Lastik ebadı
- Kabin süspansiyonu
- Kabin üzerinde yapılan onarımlar (süspansiyon ve bağlantı elemanları)
- Alıcının sökölüp yeniden takılması
- Montaj konumunun başka yere taşınması

**Not:** Yukarıdakilerden biri değiştiğinde veya en azından 6-12 ayda bir montaj meyili kalibrasyonu gerçekleştirilmelidir.

**Düzeltilme Kaynağı** olarak **Otonom** seçeneği kullanıldığında, ekranda kalibrasyona gerek olmadığı belirtilse bile montaj meyili kalibrasyonunun gerçekleştirilmesi tavsiye edilir.

Montaj meyili kalibrasyonu engellerden uzak açık bir alanda yapılır. Alıcı düz bir zemine monte edilmemişse bu kalibrasyon işlemi gerçek konuma göre gerekli düzeltmeyi gerçekleştirir.



**UYARI: Aracın en az 70 m/230 ft boyunca düz bir çizgide hareket edebilmesi ve ardından yol çizgisinin her ucunda dönüş yapabilmesi için yeterli alan olduğundan emin olun.**

1. **Sürüş Seçenekleri Menüsü**  / **Otomatik Sürüş**


**Kalibrasyonu**  ögesini seçin.

Sürüş Kalibrasyonu ekranı görüntülenir.

2. **MONTAJ MEYİLİ** ögesini seçin. Bileşenin kalibre edildiği bildiriliyorsa ve bu araçtaki alıcı hala kalibre edilmemişse kalibrasyon prosedürünü yine de tamamlayın.



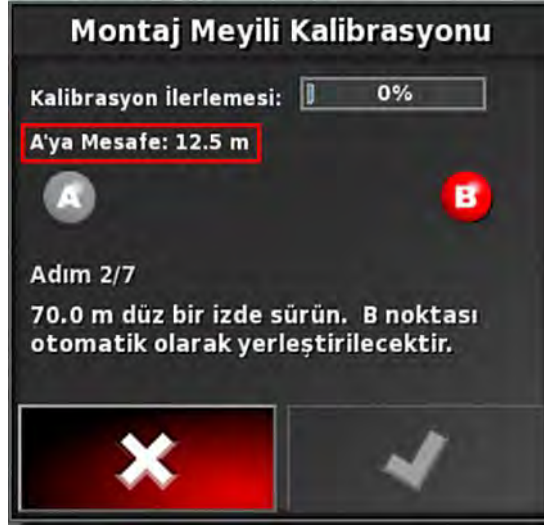
**Not:** Montaj meyilini kalibre etmek için araç yol hattında 2 km/saat veya 1,2 mil/saat hızda sürülerek 70 m/230 ft boyunca "A" ve "B" yol hattı noktaları çizilir. Operatör bir geçişin sonunda aracı döndürür ve prosedürü tekrarlar. Kalibrasyon prosedüründeki bir sonraki adımın başlatılabilmesi için aracın "A" ve "B" yol noktalarını yaklaşık 30 cm'lik bir payla karşılaşması gerekir.

3. Aracı açık bir alanda yeniden konumlandırın. Prosedüre başlamaya hazır olduğunuzda  ögesini seçerek "A" yol noktasını işaretleyin.



### 10.3. Montaj meyilini kalibre etme

4. Düz bir çizgide ileri sürün. **A'ya Mesafe** 70 m/230 ft olarak gösterildiğinde "B" yol noktası otomatik olarak oluşturulur.



5. Aracı döndürün ve az önce çizilen yol hattına geçin; bu iz numarası "0" olarak gösterilmelidir.
6. Yol hattında sürmek için çalışma ekranında **Otomatik Sürüşü Devreye Al** ögesini seçin. Otomatik sürüşün devreye alındığını belirtmek için renk yeşile döner, bir sesli uyarı çalınır ve "devreye alma mesajı" ekranda yanıp sönmeye başlar.



**Otomatik Sürüşü Devreye Al** ögesi seçildiğinde sürüş devreye alınmazsa sürüş durumu kutusu görüntülenir.

7. Montaj meyili kalibrasyon prosedürüne devam etmeden önce kırmızı göstergeli tüm sorunları giderin (ekranın en üstünden altına kadar görüntülenen sorunları giderin).



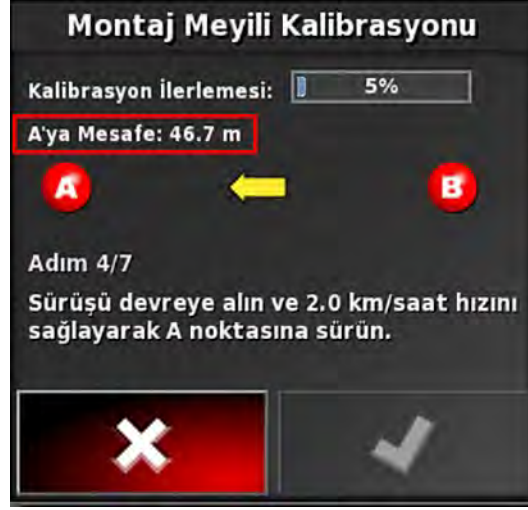
8. Daha önce kalibrasyon prosedüründe oluşturulan "B" noktası üzerinde aracı sürün.



9. Araç hızını 2 km/saat veya 1,2 mil/saat olarak ayarlayın.
10. Yol hattı boyunca daha önce oluşturulan "A" noktasına kadar sürün.

### 10.3. Montaj meyilini kalibre etme

**A'ya Mesafe** 50 m olarak gösterildiğinde Kalibrasyon İlerlemesi çubuğundaki mavi çizgi hareket etmeye başlar ve yüzde değeri artar.



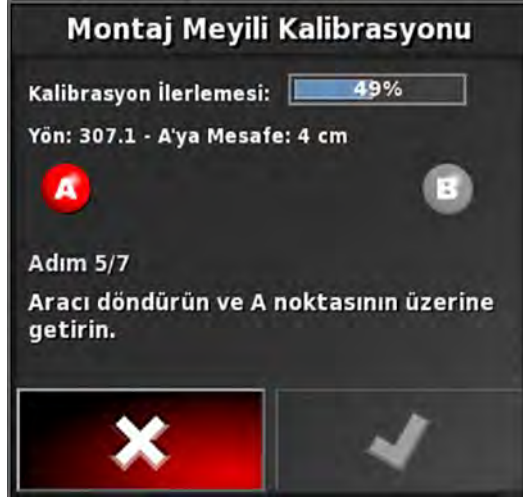
Kalibrasyon İlerlemesi çubuğu %50'ye ulaştınca kalibrasyon çubuğu durur ve yüzde değeri %50'de kalır.

Bu durum, sistemin kalibrasyonun ilk aşaması için yeterli veri edindiğini ve montaj meyili kalibrasyonun bu noktada duraklatılacağını belirtir.

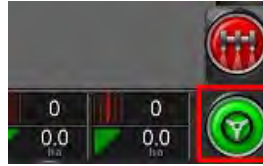
11. Devam ederek "A" yol noktasından geçin.



12. "A" yol noktası geçildikten sonra aracı döndürün.



13. "0" izine geçin ve otomatik sürüşü tekrar devreye alın.



14. Karşı yönde hareket ederek "A" yol noktası üzerinden tekrar geçin.



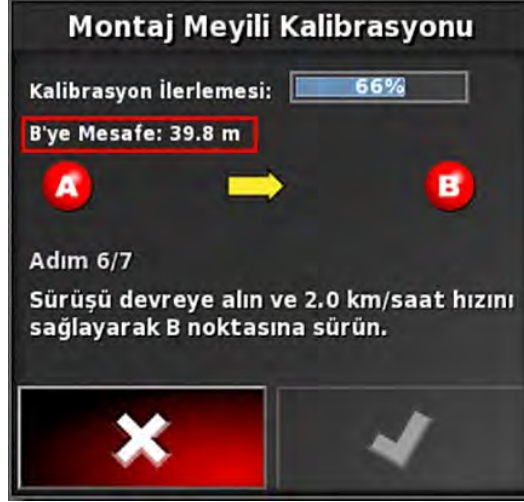
15. Araç hızını 2 km/saat veya 1,2 mil/saat olarak ayarlayın.

16. Yol hattı boyunca daha önce oluşturulan "B" noktasına kadar sürün.

**B'ye Mesafe** 50 m'den az olduğunda Kalibrasyon İlerlemesi çubuğundaki mavi çizgi %50 seviyesinden yükselişe geçer ve yüzde değeri artar.



### 10.3. Montaj meyilini kalibre etme



Kalibrasyon İlerlemesi çubuğunun %100'e ulaşması, sistemin kalibrasyonun ikinci aşaması için yeterli veriye sahip olduğunu ve montaj meyili kalibrasyonunun bu noktada duraklatıldığını gösterir.

17. Devam ederek "B" yol noktasından geçin.



18. Aracı durdurun. Montaj Meyili başarıyla kalibre edilmiştir.


19. Kalibrasyon ekranına geri dönmek için işlemi onaylayın .



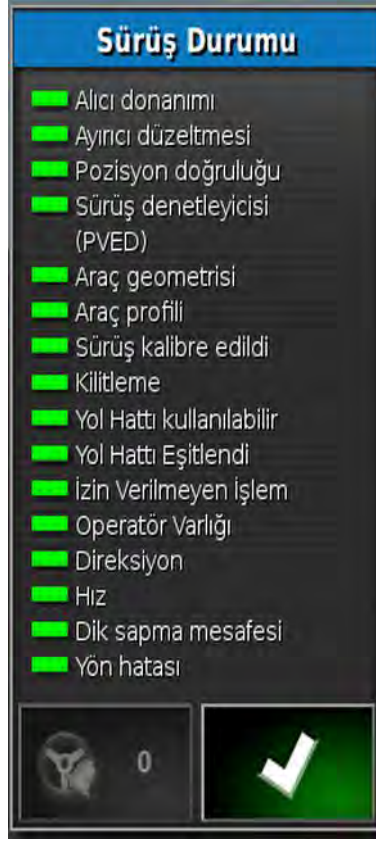


Sürüş Kalibrasyonu ekranında Pusula, Direksiyon Açı Sensörü ve Montaj Meyili için **Kalibre edildi** ibaresi görüntülenir.



20. Geri dönmek için işlemi onaylayın .

### 10.3. Montaj meyilini kalibre etme



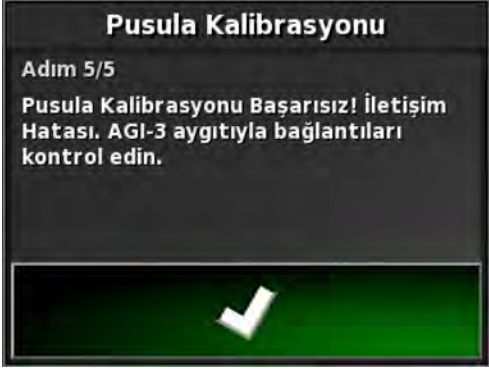

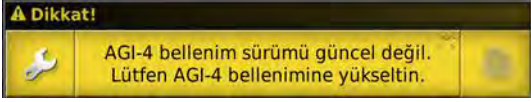
Sürüş Durumu kutusu göstergelerinin tamamı artık yeşil renkle gösterilir.

## 10.4. Kalibrasyon hatalarını/alarmlarını yönetme

Kalibrasyonlar sırasında aşağıdaki hatalar/alarmlar oluşabilir. Hataları düzeltmek için aşağıda önerilen prosedürleri uygulayın.

Görünüm	Hata
	<p><b>Sürüş denetleyicisi başlatılmadı</b></p> <p>Sürüş alt sistemi açık değil ya da kullanıma hazır durumda değildir. Sürüş alt sisteminin açık ve kullanıma hazır olduğundan emin olun.</p>
	<p><b>Sürüş Profili Eşleşmiyor</b></p> <p>Seçilen araç profilindeki parametreler, sürüş alt sistemindeki araç yapılandırması ile eşleşmemiştir. Bu araç için doğru araç profilini seçin.</p>
	<p><b>Parametreler Eşleşmiyor</b></p> <p>Araç geometrisi parametreleri, sürüş sistemindeki geometri yapılandırması ile eşleşmemiştir. Kurulum ekranında aracı yeniden seçin ya da araç geometrisi ekranındaki araç geometrisinin doğru olduğundan emin olun.</p>
	<p><b>Alıcı Bağlantısı Kesildi</b></p> <p>AGI alıcısı kapanmıştır, güç kesilmiştir ya da alıcı–konsol seri bağlantısı kesilmiştir. Alıcıya güç gidip gitmediğini kontrol edin ve seri bağlantısının düzgün bir şekilde yapıldığından emin olun.</p>

## 10.4. Kalibrasyon hatalarını/alarmlarını yönetme

Görünüm	Hata
	<p><b>Pusula Kalibrasyonu Başarısız</b></p> <p>Pusula kalibrasyonunu tekrarlayın ve aracın 1½ turu tamamladığından emin olun. Prosedürü tamamlarken aracın durduğundan emin olun.</p> <p>Alıcıyı manyetik kaynaklardan uzak tutun.</p>
	<p><b>Direksiyon Açı Sensörü Kalibrasyonu Başarısız</b></p> <p>Prosedürü tekrarlayın ve direksiyon dingilinin tüm aralık boyunca hareket ettiğinden emin olun.</p> <p>Direksiyon dingili döndüğünde direksiyon açısı sensörü konum bilgilerinin hareket ettiğini onaylayın.</p> <p>Direksiyon açısı sensörü kablo demetlerini ve bağlantılarını onaylayın.</p> <p>Direksiyon sensörü durumunu kontrol edin.</p> <p>Direksiyon açısı sensörü başarısız.</p>
	<p><b>Alıcı bellenim sürümü eskidir</b></p> <p>Alıcı bellenimini güncelleyin.</p>

## Bölüm 11 – Alan Menüsü

Bu bölümde müşteri, çiftlik, tarla, sınırlar, hariç alanlar ve bayrak noktaları ayarlarının nasıl yapılacağı ayrıntılı olarak açıklanmaktadır. Burada açıklanan adımlar, bir işe başlarken gerçekleştirilmesi gereken ilk adımlardır.

Konsol, alan bilgilerinin ayarlandıktan sonra aynı alandaki diğer işler için geri çağrılabilmesi için bu alan bilgilerini depolar.

Alana sürün ve bir alan ayarlamak ve özelliklerini tanımlamak için aşağıdaki adımları izleyin.

**Not:** Sınırların ve ilgili bilgilerin ekranda görünmesi için aracın alanın içinde veya yakınında olması gerekir.

### 11.1. Bir müşteri / çiftlik / alan oluşturma

1. **Alan Menüsü**  / **Yeni Alan**  ögesini seçin.

**Not:** Adlandırma seçenekleri görüntülendiğinde varsayılan dosya adları görünür. Operatörün öğeleri gelecek sezonlarda daha kolay bir şekilde kullanabilmesi için bunları iyi düşünülmüş ve yapılandırılmış bir yöntemle adlandırması önerilir.

2. **MÜŞTERİ ADI** ögesini seçin (veya bazı müşteriler zaten oluşturulmuşsa mevcut bir müşteri seçin).



3. **Yeni** ögesini seçin, bir ad girin ve onaylayın.

#### 11.1. Bir müşteri / çiftlik / alan oluşturma

4. **ÇİFTLİK ADI** ögesini seçin (veya bazı çiftlikler zaten oluşturulmuşsa mevcut bir çiftlik seçin).
5. Bir ad girip onaylayın.
6. **ALAN ADI** ögesini seçin, bir ad girin ve onaylayın.
7. Bu bölüm tamamlandığında yeni tarla seçilir; şu bölümle devam edin: Yeni sınır ayarlama, sayfa 156.



**Not:** Onayladıktan sonra bu ayarlardan herhangi birini değiştirmek için bkz. Envanter Yöneticisi, sayfa 229.

## 11.2. Bir müşteri / çiftlik / alan seçme

**Not:** Sınırların ve ilgili bilgilerin ekranda görünmesi için aracın alanın içinde veya yakınında olması gerekir.

1. **Alan Menüsü**  / **Alan Seç**  ögesini seçin.
2. Gerekli müşteriyi, çiftliği ve alanı seçip onaylayın.



3. USB'den alan bilgilerini almak için USB simgesini  seçin.
4. En yakın alanı seçmek için **En Yakın Alan** simgesini  seçin.  
Mevcut GPS konumu kullanılır. Bu işlem yalnızca yakındaki alanların sınırları oluşturulmuşsa çalışır.
5. Alan seçimlerini onaylayın.

**Not:** Onayladıktan sonra bu ayarlardan herhangi birini değiştirmek için bkz. Envanter Yöneticisi, sayfa 229.

## 11.3. Yeni sınır ayarlama

Gerekirse bir alan içinde birden fazla sınır oluşturulabilir. Bu sınırlar, sınırın etrafında sürüş yaparak (aşağı bakın), kapsama verilerini kullanarak (bkz. sayfa 158) veya biçim dosyalarından oluşturulabilir (bkz. sayfa 159).

Oluşturulan sınırların iç kısmı bir iş alanına karşılık gelir. Ancak bu sınır içinde oluşturulan tüm sınırlar, hariç tutulan bir bölgeye karşılık gelir (gri renkte gösterilir). Bu öznitelikler değiştirilebilir. Bkz. Bir sınırı düzenleme, sayfa 161.

Sınır ayarlandığında alanın (veya alanın bir bölümünün) çevresi belirlenir. Sınırlar çakışabilir.

Sınırın araca göre nerede kaydedildiğini kontrol etmek için sınır kaydı düzeltme değeri belirtilebilir. Bu değer, aracın tam olarak sınır üzerinde ilerlemesine izin vermeyen çitleri ve diğer benzer engelleri dikkate alarak belirlenir.

Uzaklık ögesi girildikten sonra araç, alanın sınırının çevresinde sürülmelidir.

1. Aracı, alanın kenarına kadar sürün.

2. Alan Menüsü  / Sınır Uzaklığı  ögesini seçin.




- **Kaydetme Mesafesi:** Mesafeyi, aletin sol veya sağ tarafında




konumlandırır.


- **Ek Mesafe:** Mesafeyi aletin ucundan daha ileriye genişletmek için pozitif bir değer girin. Negatif değer girerseniz uzaklık aletin kapsama alanı içinde bulunur.
- **Kaydetme Konumu:** Sınırı aletin önünden veya arkasından ya da aracın bulunduğu konumdan kaydetmek için seçin.

**Not:** Kurulum sırasında bir aletin belirlenmiş olması gerekir ancak aletin fiziksel olarak araca takılı olması gerekmez.


3. **Alan Sınırını Kaydet**  ögesini seçin.
4. Aracı, alan sınırının çevresinde sürün. Mavi çizgi, tüm uzaklık değerlerini göz önünde bulundurarak kaydedilen sınırı görüntüler.



5. Kaydı duraklatmak için **Duraklat**  ögesini seçin. Bu işlem, bir engelin aracın sınır üzerinde ilerlemesini engellediği durumlarda yararlı olur. Simge, kayıt seçeneğini gösterecek şekilde değişir.



Devam etmek için **Kaydet**  ögesini seçin. Sınır, kaydın duraklatıldığı nokta ile kaydın devam ettirildiği nokta arasında bir düz çizgi kaydeder. Ana anahtar kapalıyken sınır kaydının otomatik

olarak durdurulabileceğini unutmayın (bkz. Ana sürümle sınır kaydetmeyi duraklat, sayfa 34).

6. Araç başlangıç noktasına yaklaştığında sınırı otomatik olarak tamamlamak için **Alan Sınırı Kaydını Tamamla**  ögesini seçin.
7. Gerekirse başka sınırlar için de işlemi tekrarlayın.

### 11.3.1. Kapsama verilerinden sınır oluşturma

Mevcut kapsama verilerinden sınır oluşturulabilir.

1. Kapsama ayarları panelinden Sınırı görüntülemek için **Alan Menüsü**  / **Kapsama Verisinden Sınır Oluştur**  ögesini seçin.

- **Tesviye:** Kapsama verisinden bir alan sınırı oluştururken otomatik olarak dolan minimum boşluk boyutu.
- **Minimum kapsama alanı:** Burada belirtilen alandan daha küçük kapsama alanları otomatik olarak bir sınır oluşturmayacak.
- **Kapsama alanına olan mesafe:** Oluşturulan sınırı, kapsama alanına olan belirtilen mesafeye genişletir.
- **Dışta Bırakılan Bölgeler** (açık / kapalı): Dışta bırakılan bölgeler, alan kontrolü kullanıldığında ürünün uygulanmayacağı alanları belirtmek için kullanılır. Bunu açtığınızda otomatik olarak toplam kapsama alanının içindeki kapsam alanındaki tüm boşluklardan dışta bırakılan bölgeler oluşturulur.
- **Minimum dışta bırakılan alan:** Burada belirtilen alandan daha küçük kapsama alanlarındaki boşluklar otomatik olarak bir dışta bırakılan bölge oluşturmayacak. Bu, sınırın içinde kapsama alanındaki çok küçük boşlukların otomatikman dışta bırakılan bölgeler olarak oluşturulmasını engeller.

Mevcut kapsama alanının dış kenarının etrafına bir sınır (veya birden fazla sınır) çizilir. Mevcut alana yeni sınırlar eklenir.


### 11.3.2. Şekil dosyasından sınır oluşturma

Sınır, USB belleğe kayıtlı bir şekil dosyasından aktarılabilir.

1. Şekil dosyasını bir USB'ye kaydedin.
2. USB'nin konsola takılmış olduğundan emin olun.

3. **Alan Menüsü**  / **Şekil Dosyasından Sınır Oluştur**  öğesini seçin.

4. Ekranın altındaki USB simgesini  seçin. Veri nesnelere maviye döner.

5. USB dosya yapısının kök dizinini görüntülemek için USB ana sayfası simgesini  seçin. USB kök dizinindeki dosya ve klasörler görüntülenir.

6. Bir klasörü açmak için klasörü seçin. İstedığınız dosyayı bulun ve seçin. Beyaz olarak görüntülenecek ve ileri öğesi etkin hale gelecektir.

### 11.3. Yeni sınır ayarlama



7. Şekil dosyası sınırını içe aktarmak için onaylayın.

### 11.3.3. Bir sınırı düzenleme

Sınırlar oluşturulduktan sonra düzenlenebilir.

1. Dokunmatik ekran üzerinde sınırı seçmek için basılı tutun. Sınır vurgulanır. Sınır Düzenleme ekranını görüntülemek için parmağınızı kaldırın.



- **Adı:** Sınırı tanımlamak için kullanılan isteğe bağlı ad.
- **Dışta Bırakılan Bölgeler:** Dışta bırakılan alan sınırının kenarlarının sürülmemiş arazi olarak kabul edilip edilmeyeceğini belirler (bkz. Çalışılacak sürülmemiş araziye ayarlama, sayfa 163).
- **Bölge Türü:**
  - **Çalışma Bölgesi:** Çalışma bölgeleri, alan kontrolü kullanıldığında ürünün uygulanacağı alanları belirtmek için kullanılır.
  - **Dışta Bırakılan Bölge:** Dışta bırakılan bölgeler, alan kontrolü kullanıldığında ürünün uygulanmayacağı alanları belirtmek için kullanılır.
  - **Devre Dışı:** Sınırın varlığı göz ardı edilir.
  - **Sınıflandırılmış Bölge:** Çok sayıda sınırın bulunması halinde her bir bölgenin sınıflandırılması faydalı olabilir (örneğin, püskürtme sırasında alan ekleyip belirleme sırasında bu alanları dışta bırakmak). Böylece kategoriler iş alanlarını ve mevcut işe dahil

### 11.3. Yeni sınır ayarlama

edilmeyen bölgeleri tanımlamak için kullanılabilir (bkz. İş bölgelerini ayarlama, sayfa 171).

- **Kategori:** Bölge kategorileri atamak veya oluşturmak için kullanılır. Yalnızca Bölge Tipi olarak Kategorize Edilmiş Bölge seçildiğinde gösterilir. (Bu alanın yanındaki çöp kutusu düğmesi, kullanılmayan kategorileri silmek için kullanılabilir.)

Ekranın alt kısmındaki çöp kutusu düğmesi, seçili sınırı silmek için kullanılabilir.


#### 11.3.4. Sınırı kaldırma


Bir sınırın değiştirilmesi gerekirse sınır silinebilir ve yeni bir sınır ayarlanabilir. Tek bir sınırı silmek için Sınır Düzenleme ekranındaki çöp kutusu düğmesi kullanılabilir.

Bir alandaki tüm sınırları silmek için:

1. Alana sürün.

2. Müşteri, çiftlik ve alan adlarını seçmek için **Alan Menüsü**  /

**Alan Seç**  ögesini seçin. Sınır ekranda görüntülenir.

3. Sınırı kaldırmak için **Sınırı Temizle**  ögesini seçin. Bir mesajla işlemi onaylamanız istenir.

**Not:** Bir sınırın silinmesi kalıcı bir eylemdir.

## 11.4. Çalışılacak sürülmemiş araziyi ayarlama

Aletler, sınır etrafında alanın geri kalanından farklı bir şekilde çalışır. Sürülmemiş arazi, sınır çizgisi içinde farklı bir şekilde çalışılacak bir alan oluşturur. Genişlik, operatörün alanda çalışma yöntemine bağlıdır.

**Not:** Sürülmemiş arazi verileri, seçilen aletle saklanır. Bu, her aletin farklı sürülmemiş arazi gerekliliklerine sahip olmasını sağlar.


**Not:** Sürülmemiş arazi yalnızca bir sınır kaydedildikten sonra oluşturulabilir; bkz. Yeni sınır ayarlama, sayfa 156.

Bu alet için alan sınırı içerisinde çalışılacak sürülmemiş araziyi ayarlamak üzere aşağıdaki adımları izleyin.

### 1. Tarla Menüsü / Bu alet için sürülmemiş araziyi yapılandır



ögesini seçin.

Sürülmemiş Arazi Seçenekleri
SÜRÜLMEMİŞ ARAZİ Etkin
SÜRÜLMEMİŞ ARAZİ GENİŞLİĞİ (ŞERİTLER) 0.0
SÜRÜLMEMİŞ ARAZİ UZAKLIĞI 0.0 m
İLERİ BAKIŞ 10 m
Eylemleri yapılandır


### 2. Sürülmemiş Arazi özelliğinin etkinleştirildiğinden emin olun.

#### 11.4. Çalışılacak sürülmemiş araziyi ayarlama

Sürülmemiş arazinin genişliği, **Sürülmemiş Arazi Genişliği** veya **Sürülmemiş Arazi Uzaklığı** kullanılarak belirlenebilir. Her ikisi de kullanılırsa toplam sürülmemiş arazi genişliği için iki rakam birlikte eklenir.

3. **Sürülmemiş Arazi Genişliği (Şeritler)** ögesini seçin ve sürülmemiş arazi genişliğini sınırın içinden şeritlere girin, ardından onaylayın. Şerit, aletin çalışma genişliğidir.

**Not:** Şerit genişliğiyle ilgili olmayan bir sürülmemiş arazi genişliği ayarlamak için onun yerine **Sürülmemiş Arazi Uzaklığı**'nı kullanarak bir değer girin.

4. Gerekirse sürülmemiş arazinin genişliğini artırmak için **Sürülmemiş Arazi Uzaklığı** ögesini seçin.

Bu işlem, sürülmemiş arazi genişliği aletin ucu çite degecek şekilde ayarlandığında sürüş için bir tampon bölge oluşturmak için faydalı olabilir.

Alan sınırını mavi çizgi çit çizgisinin (alanın gerçek fiziksel sınırı) üst kısmına gelecek şekilde kaydettiyseniz ve ardından 1 şeritlik bir sürülmemiş arazi ayarladıysanız bu alanı hiçbir örtüşme olmadan doldurmak için aletin ucu çite degecek şekilde sürüş yapmanız gerekir. Bunun çok da kullanışlı bir senaryo olmadığı çok açık. Dolayısıyla bu durumda arazinize (örneğin) 1 metre uzaklık ekleyebilirsiniz; böylece sürülmemiş arazi sınırın içine doğru 1 metre daha hareket edecek ve alet ile çit arasında 1 metre boşluk bırakmanıza imkan sağlayacaktır.

5. Uzaklık ölçümünü girin ve onaylayın.
6. **İleri Bakış** ögesini seçin. Bu özellik, sistemin eylemlerle yanıt vermek için aracın kaç metre önüne bakacağını ayarlar.
7. Eylemler için araç önündeki mesafeyi girin ve onaylayın.
8. **Eylemleri yapılandır** ögesini seçin.





### Eylem Adı

- **Alarm:** Sürülmemiş araziye yaklaşıldığında tetiklenecek bir alarmı ayarlar.
- **Otomatik Yakınlaştırma:** Bu seçenek etkinleştirilirse araç sürülmemiş araziye yaklaştıkça harita görünümünü tanımlanan yakınlaştırma seviyesinde yakınlaştırılır veya uzaklaştırılır ve araç sürülmemiş araziden çıktığında orijinal tanımlanan yakınlaştırma seviyesine geri döner. Tercih edilen yakınlaştırma seviyesini seçin.

**Not:** Bir eylem etkinleştirildiğinde ✓ simgesiyle işaretlenir. Bir eylem devre dışı bırakıldığında eylem ✗ simgesi ile işaretlenir.

### Eylem durumu

Sürülmemiş araziye yaklaşıldığında harita görünümünün yakınlaştırılmasına olanak sağlar.

### Mesaj

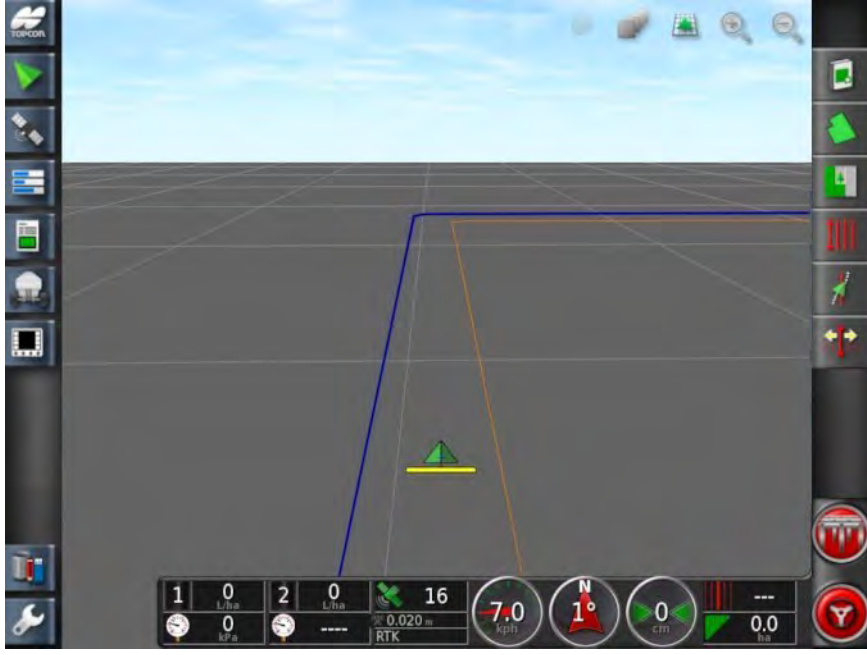
Görsel mesaj için sözcükleri girin (örneğin "Sürülmemiş araziye yaklaşıyor"). Metni girin ve onaylayın.

### Ses türü

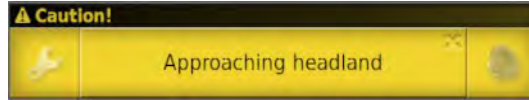
Sesli bir alarm ayarlar. Öğe türünü seçin ve onaylayın.

9. Alarm ve yakınlaştırma eylemlerini onaylayın. Ekran artık sınır çizgisi içinde turuncu renkli bir sürülmemiş arazi görüntüleyebilir.

#### 11.4. Çalışılacak sürülmemiş araziye ayarlama



Sürülmemiş araziye yaklaşılması ayarlanan alarmı ve yakınlaştırmayı tetikler.



## 11.5. Bayrak noktalarını ayarlama

Engelleri ve alanda not alınan öğeleri göstermek için kılavuzluk haritasında bayrak noktaları kullanılır.

**Not:** Bayrak noktaları gerekirse engeller etrafındaki hariç tutulan bir alan (büyük bir çukur veya elektrik direği gibi) ile birlikte kullanılabilir. Bu gerekli olduğunda bu bölümü okuyun ve Bir sınırı düzenleme, sayfa 161 bölümünü okuyun.

1. İşaretlenecek öğeye sürün.

2. **Alan Menüsü**  / **Bayrak Noktasını Ayarla**  simgesini seçin.

3. Engeli işaretlemek için haritanın bu noktasına yerleştirilecek bayrak simgesini seçin.



**Not:** Bayrak Noktası önayarlarını değiştirmek için bkz. Bayrak noktalarını ayarlama, sayfa 81.

4. Bayrak noktalarını özelleştirmek için **Özel** öğesini seçerek özel bir bayrak noktası tanımlayın.

## 11.5. Bayrak noktalarını ayarlama



5. Gerekli sembolü seçin.
6. **BAYRAK NOKTASI ADI** ögesini seçin ve adı girin. Adı onaylayın. Özelleştirilmiş bayrak noktasını eklemek için onaylayın.
7. Engelin etrafında bir hariç alan oluşturulması gerekiyorsa bkz. Bir sınırı düzenleme, sayfa 161.
8. Hariç alan gerekmiyorsa alandaki işaretlenecek sonraki öğeye gidin ve işlemi tekrarlayın.

### 11.5.1. Bayrak noktasını kaldırma veya değiştirme

Bir bayrak noktasını kaldırmak veya değiştirmek için:

1. Ekrandaki bayrak noktası işaretine 0,5 saniye boyunca basılı tutun.




## 2. Seç:

- Farklı bir bayrak noktası seçmek için **Değiştir** ögesini seçin.
- Bayrak noktasının üzerinde görünen adı değiştirmek için **Yeniden Adlandır** ögesini seçin.
- Seçili bayrak noktasını silmek için **Sil** ögesini veya alandaki tüm bayrak noktalarını temizlemek için **Tümünü Temizle** ögesini seçin.
- GPS kaymasını telafi etmek üzere aracı bayrak noktası konumuna getirmek için **GPS Kayma Düzeltme** ögesini seçin. Uygulanan GPS kayma düzeltisini kaldırmak için bkz. GPS kaymasını telafi etme, sayfa 207.



## 11.6. Yüklü bir alanın kaldırılması

Yüklü bir alanı kaldırma seçeneği  bir saha ve ilgili bayrak noktaları gibi öğelerden çıkmak için kullanılabilir. Bu işlem, araç yeni bir alana gelmesine rağmen operatör yeni bir alan/iş oluşturmayı unuttuğunda yeni kapsama alanlarının eklenmesini önler.

Bu seçenek kullanılmazsa araç mevcut alandan 15 km'den uzağa gittiğinde aşağıdaki mesaj görüntülenir ve yüklü alan otomatik olarak kaldırılır: "Aktif alan 15 km'den daha uzaktadır, devre dışı bırakılmıştır ve yüklü verileri kaldırılmıştır."

**Not:** Mevcut alandan çok uzağa gidildiğinde konsol artık yeniden başlatılmaz.

## Bölüm 12 – İş Menüsü

İş Menüsü, seçili alanla ilişkili özel iş bilgilerini seçer ya da ayarlar. Bu menü kullanılarak iş bilgileri kaydedilir, eylemler kaydedilebilir ve raporlanabilir.

### 12.1. Yeni bir iş oluşturma

1. Yeni bir iş oluşturmak için **İş Menüsü**  / **Yeni İş Oluştur**



ögesini seçin.

2. **İŞİN ADI** ögesini seçin.
3. Bir ad girip onaylayın.

**Not:** Adlandırma seçenekleri görüntülendiğinde varsayılan dosya adları görünür. Operatörün ögeleri gelecek sezonlarda daha kolay bir şekilde kullanabilmesi için bunları iyi düşünülmüş ve yapılandırılmış bir yöntemle adlandırması önerilir.


4. Yeni işi onaylayın.

#### 12.1.1. İş bölgelerini ayarlama

Mevcut tarladaki bir veya daha fazla sınırın adlandırılmış bir Kategorisi varsa (bkz. Bir sınırı düzenleme, sayfa 161) ve bir iş aktifse mevcut iş için bölge tipleri seçilebilir.

**Not:** İş alanlarında belirtilmeyen veya dahil edilmeyen kategorize edilmiş bölgeler, o iş için sınır yokmuş gibi işleme alınır.

**Not:** Görev Verisi modunda sınırlara bölge tipi atama işlemi desteklenmez.

1. Yeni bir iş bölgesi oluşturmak için **İş Menüsü**  / **İş**

**Bölgelerini Yapılandırın**



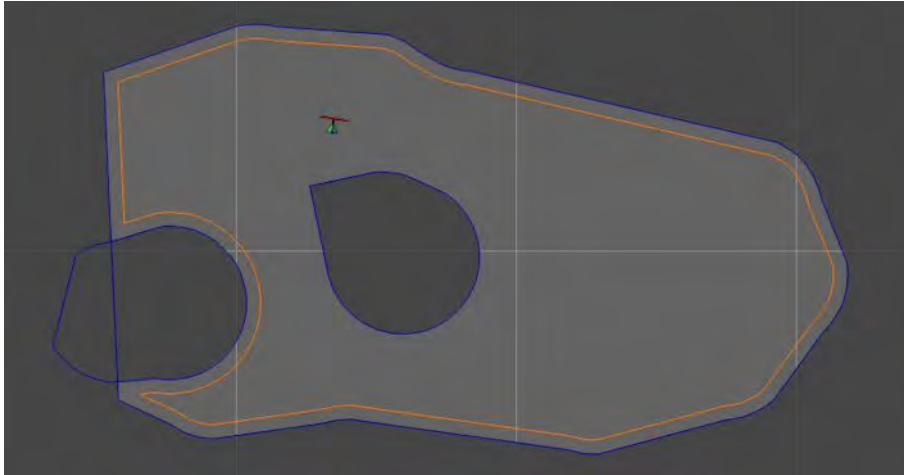
ögesini seçin.

## 12.1. Yeni bir iş oluşturma



- **Çalışma Bölgeleri:** Sınır içerikleri, bu işin çalışma alanına dahil edilmiştir.
  - **Dişta Bırakılan Bölgeler:** Sınır içerikleri, bu işin çalışma alanından hariç tutulmuştur.
2. Mevcut işe dahil edilecek ve dahil edilmeyecek bölge tiplerini seçin.

**Not:** İşleme alınacak olan bölgeler haritada açık gri renkle gösterilir (otomatik bölge kontrol etkinse ve Sınır Limiti parametresi Sınırsız olarak ayarlanmadıysa).








## 12.2. Varolan bir işi seçme

İş bilgileri daha sonra kullanılmak üzere kaydedilebilir, saklanabilir ve aktarılabilir.

Alana sürün ve varolan bir işi seçmek için aşağıdaki adımları izleyin. Yeni bir iş oluşturmak için bkz. Yeni bir iş oluşturma, sayfa 171.

1. Var olan bir işi seçmeden önce doğru tarlanın seçildiğinden emin olun (bkz. Bir müşteri / çiftlik / alan seçme, sayfa 155).

2. Varolan işler listesinden seçim yapmak için **İş Menüsü**  / **İş**  **Seç**  ögesini seçin.

3. İş seçin ve onaylayın.

**Not:** İş Seç penceresinin üst kısmından müşteri, çiftlik veya alan değiştirildiğinde, iş komşu bir alandan aktarılabilir. Bu özellik, hava durumu gözlemleri, ekin bilgileri veya ürün uygulama notları gibi iş içinde depolanan genel bilgilerin tekrar kullanılabilmesi açısından yararlı olabilir. Kapsama, yeni işe başlamadan önce el ile temizlenmelidir. Bkz. Bir işi silme, sayfa 178.

**Not:** Varolan bir işin yüklenebilmesi için iş oluşturulurken kullanılanla aynı alet seçilmelidir.

## 12.3. İş ayrıntılarını kaydetme

Konsol iş ayrıntılarını kaydedebilir, saklayabilir ve dışa aktarabilir.

1. **İş Menüsü**  / **İş Ayrıntılarını Kaydet**  ögesini seçin.

Hava ve saha koşulları isteğe bağlıdır. Bazı ekin ve ürün bilgilerinin eklenmesi önerilir.



2. Bir kategori seçin, bilgileri girin ve onaylayın.
3. Ekin ve ürün seçeneklerini görmek için kaydırma çubuğunu ya da gizle ok düğmesini kullanın.
4. **EKİN ADI** ögesini seçin, adı girin ve onaylayın.
5. Gereken şekilde kategorileri seçin, bilgileri girin ve onaylayın.  
Bu ekranın **Ürün** bölümü, bu iş için kullanılan özel ürün karışımını kaydetmek için kullanılır. Bu bilgi, Kurulum ekranındaki **Ürün** menüsüne kaydedilen ürün tanımlarına ayrı olarak kaydedilir.
6. Listedeki **Ürün Adı** ögesini seçin ya da **Yeni bir ürün ekle** ögesini seçin.

**İş Bilgisini Kaydet**

EKİN ÇEŞİDİ

BÜYÜME EVRESİ

TOPRAK TÜRÜ

TOPRAK DURUMU

UYGULAMA YÖNTEMİ

Ürün

Ürün Adı	Oran	Birimler
	--	L/ha

X

✓

7. Ürünün yanındaki **Oran** ögesini seçin ve oranı girin.
8. Ürünün yanındaki **Birimler** ögesini seçin ve ölçü birimini seçin.

## 12.4. Bir iş raporunu dışa aktarma

İş kayıtları PDF biçiminde USB belleğe aktarılabilir.

Bir iş dışa aktarıldığında PDF raporu D:/Reports yoluna ve D:/Client/Farm/Field/Reports dizinine yerleştirilir.

**Not:** İş raporları ayrıca iş gerçekleştirilmeden önce kurulum ekranında (**Sistem / Özellikler / Konsol**) **NOKTA BAŞINA VERİ KAYDI** etkinleştirilerek .csv dosyası olarak da verilebilir (bkz. sayfa 43).

1. USB'yi konsola takın.

2. İş Menüsü  / Veri Alışverişi  / İş Raporunu USB'ye

**Aktar**  ögesini seçin.

İş Raporu Seçenekleri ekranı görüntülenir.

3. Gerekli seçenekleri belirleyin:

- **Otomatik ayar aralıkları:** Renk lejant kullanan veriler varsa mahsul oranların gösterilmesi için maksimum renk değişikliğinin kullanılabilmesi amacıyla rapor haritası gölgelendirmesinde kullanılan renkler değiştirilir.
- **Biçim dosyaları oluştur:** Biçim dosyası, D:/Client/Farm/Field/CoverageShapefiles ve D:/Client/Farm/Field/BoundaryShapefiles dizinine aktarılır
- **Görev verileri:** Bir iş raporu verildiğinde XML tabanlı görev verisi de TASKDATA adlı bir klasöre aktarılır.

Etkin veya varolan iş, USB'deki Reports adlı bir klasöre aktarılır.



USB'yi çıkarmadan önce her zaman konsolun alt tarafında bulunan **USB'yi Çıkar** simgesine (bkz. Konsol araç çubuğunu kullanma, sayfa 10). USB'nin güvenli kaldırılacağına belirten bir mesaj görüntülenir. Bu mesaj görüntülenmezse rapor eksik veya bozuk olabilir.

**Not:** Envanter Yöneticisi kullanılarak etkin olmayan işlerin iş raporları (ve işler) toplu olarak da dışa aktarılabilir. Bkz. Envanter Yöneticisi, sayfa 229.

## 12.5. Bir işi silme

Bu işlem, ekrandaki tüm kapsama bilgilerini kaldırır ve mevcut işteki kayıtlı iş verilerini siler. Alan bilgilerini veya alan için ayarlanan kılavuz çizgilerini etkilemez.

1. İş Menüsü  / İş Verisini Temizle  ögesini seçin.

Aşağıdaki mesaj görüntülenir.




2. Verileri temizlemek için **Evet**'i, verileri tutmak için **Hayır**'ı seçin. Çiftlikleri, tarlaları veya önceden oluşturulmuş iş verilerini silmek için bkz. Envanter Yöneticisi, sayfa 229.

## 12.6. Değişken oran kontrolünü kullanma

Kullanımdan önce, Değişken Oran Kontrolü (DOK) bir denetleyici ile ayarlanmalı ve Kurulum ekranında (**Sistem / Özellikler / Alet**) etkinleştirilmelidir.

Kılavuzluk ekranında DOK Haritası görünümünü etkinleştirmek veya

devre dışı bırakmak için  ögesini seçin.

### 12.6.1. DOK haritaları kullanılıyorsa

DOK gerçekleştirmenin üç yolu vardır:

- Uygulama haritalarını (şekil dosyaları ve ISO XML dosyaları), DOK içe aktarma sihirbazı kullanılarak oluşturulan işlere aktarmak.
- Traktöre takılı azot sensörlerinden (örneğin: Topcon CropSpec) gelen gerçek zamanlı sensör verilerini kullanmak.
- Görev Verisine dayalı uygulama haritalarını kullanmak.

Aşağıdaki talimatlarda ilk iki yöntem açıklanmaktadır. Görev verisi kullanılıyorsa bkz. Görev Verisi Menüsü, sayfa 233.

Hem şekil dosyaları (.shp) hem de ISO XML dosyaları (.xml) oluşturulan işlere aktarılabilir. .xml dosyaları içe aktarıldığında verilerin sadece uygulama haritası kısmının kullanılacağını unutmayın.

1. Bir müşteri / çiftlik / tarla seçin; bkz. sayfa 155.
2. Yeni bir iş oluşturun; bkz. sayfa 171.

3. İş Menüsü  / **Değişken Oran Kontrolünü Yapılandır**  ögesini seçin.

4. DOK Yapılandırma sihirbazının 1. adımında İleri ögesini seçin.


5. DOK için oran kaynaklarını seçin ve ileri ögesini seçin. Olası seçenekler şunlardır:

- Şekil dosyaları
- ISO XML
- CropSpec veya LH5000 Oran Sensörü (etkinleştirildiyse)


## 12.6. Değişken oran kontrolünü kullanma

Şekil dosyalarıyla ISO XML dosyalarının aynı anda kullanılamayacağını unutmayın. Ancak CropSpec, şekil dosyalarıyla ya da ISO XML dosyalarıyla birlikte kullanılabilir.

2. adımda **Şekil dosyaları** veya **ISO XML** dosyaları seçilirse önceden kullanılan haritaların çağrılabilmesi için daha önceden mevcut araziye aktarılmış olan tüm haritalar görüntülenir.

- İstenen haritalar konsolda yoksa uygulama haritalarını içeren bir USB bellek takın.
- Ekranın altındaki USB simgesini  seçin. Pencere arka planı, USB dosya listesini görüntülediğinizi belirtmek için maviye döner.



- USB dosya yapısının kök dizinini görüntülemek için USB ana sayfası simgesini  seçin. USB kök dizinindeki dosya ve klasörler görüntülenir.
- Bir klasörü açmak için klasörü seçin. İsteddiğiniz dosyayı bulun ve seçin. Beyaz olarak görüntülenecek ve ileri ögesi etkin hale gelecektir. Birden fazla dosya seçilebileceğini unutmayın.





- İleri ögesini seçin.
6. 2. adımda ISO XML seçilmişse çalıştırmak istediğiniz görevi seçin. Dosyada birden çok görev listelenebilir. Takılan aletle eşleşen görevi seçin.
  7. İleri ögesini seçin.

Bu aşamada Kanal ve Öznitelikler kanallara atanmalıdır.

- **Kanal:** Kontrol edilmekte olan tank veya depo.
- **Kaynak:** Bu kanal için uygulama haritasının kaynağı. Daha önce seçilen dosyaların listesi burada görüntülenir veya CropSpec gibi canlı bir kaynak da seçebilirsiniz.
- **Öznitelik:** şekil dosyasındaki veya ISO XML dosyasındaki özelliklerden biri ya da CropSpec'ten gelen sensör çıktısı. Aynı şekil dosyasının birden fazla tankın oranlarını tanımlamak için çok sayıda özniteliği olabilir, böylece operatör uygulamayı doğru tank ile eşleştirebilir.
- **Yeniden Ölçeklendir:** Bu sütun varsayılan olarak 1'e ayarlıdır, bu da doğrudan kaynakta tanımlanmış uygulamanın kullanılacağı anlamına gelir. Ancak, hava koşullarına bağlı olarak operatör uygulama oranını artırmayı veya azaltmayı seçebilir. Bu ayar tanımlanmış tüm oranlar için tek tip bir artış olmasını sağlar.

## 12.6. Değişken oran kontrolünü kullanma

Örneğin, 1,1'lik bir yeniden ölçeklendirme, kaynakta tanımlanmış oranın yüzde 110'unun uygulanmasını sağlar.

- **Varsayılan:** Otlak bölgesi için kaynak bir oran belirlemediğinde kullanılacak oranı tanımlar.

**DOK Yapılandırması**

Adım 5/6: Kanallara Harita Oranları

Her kanal için, o kanaldaki oranı kontrol edecek dosya ve özneliğini seçin ve seçili dosyada kullanılan birimlerin türünü belirtin.

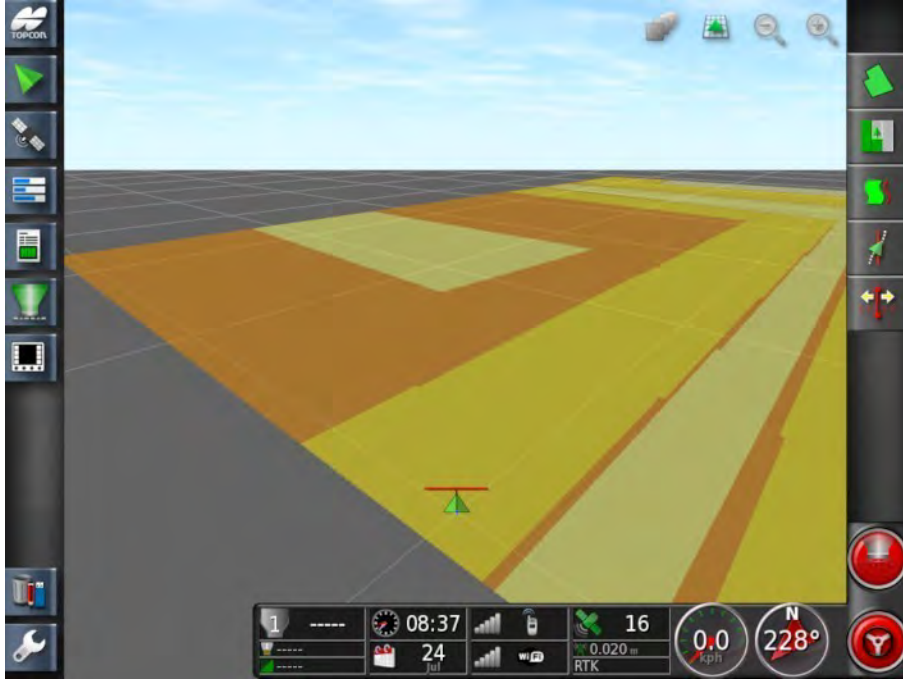
Kanal	Kaynak	Öznitelik	Birimler	Yeniden Ölçeklendir	Varsayılan
1: Boş	pmats_map1_ci_v1.shp	HJChem1	L/ha	1.00	0.0

← × →


8. İleri ögesini seçin.


9. Son adımda, kurulumu onaylamanız gerekir. Bu işlem iş için değiştirilemez, bu nedenle devam etmeden önce doğru olduğundan emin olun. Yapılandırmayı değiştirmek için Geri ögesini veya onaylamak Tamam ögesini seçin.

Harita görüntülenir. Harita görüntülenmiyorsa haritanın konumuna coğrafi olarak yakın mesafede olduğunuzdan emin olun.



### 12.6.2. AgJunction ile çalışılıyorsa

Kurulum ekranında (**Sistem / Özellikler / Konsol / Bulut Tabanlı Hizmetler**), AgJunction etkinleştirildiyse İş Menüsü, Veri Alışverişi alt menüsünde AgJunction Raporu Oluştur seçeneği  görüntülenir.

1. Tamamlanan DOK iş raporlarını AgJunction web sitesine yüklemek için  ögesini seçin ve komut istemlerini izleyin. AgJunction kullanımı hakkında daha fazla bilgi için bkz. AgJunction'ı kullanma, sayfa 214.

## 12.6. Değişken oran kontrolünü kullanma

## Bölüm 13 – Kılavuz Çizgisi Menüsü

Kılavuz çizgileri, optimum kapsama için aracın gitmesi gereken yolu göstermek üzere kullanılır. Sistem, alan boyunca eşit aralıklı çizgiler oluşturmak için alet genişliğini kullanır.

Bazı kılavuz çizgi tipleri gerekmiyorsa devre dışı bırakılabilir. Bkz. Kılavuzluk kurulumu, sayfa 49.

Desteklenen kılavuz çizgisi tipleri:



Paralel AB Hattı kılavuzları, sayfa 186

Eş Kavis kılavuzları, sayfa 190

Orta Merkez kılavuzları, sayfa 191

Guidelock Kılavuzluk modu, sayfa 192

**Not:** Oluşturulan bir kılavuzu temizlemek için bkz. Envanter Yöneticisi, sayfa 229. Gerekli **Kategori** seçimini yaptıktan sonra silinecek kılavuz çizgisini seçin.


Gerekirse kılavuzlar MAGNET aracılığıyla aktarılabilir. Bkz. MAGNET'i kullanma, sayfa 216.

## 13.1. Düz çizgi kılavuz çizgileri kullanma

Bu seçenek, kılavuz çizgileri arasındaki mesafeyi ayarlamak üzere alet genişliğini kullanarak kılavuzluk için paralel çizgiler oluşturulmasını sağlar.

Çalışmanın genellikle düz çizgiler boyunca yapıldığı durumlarda, AB çizgisi sürülmemiş arazi çizgisine yakın ayarlanmalıdır. Bu işlem, çizgilerin çalışma alanına eşit aralıklarla dağılmasını sağlar.

1. Aracı konumlandırın.

2. **AB Çizgileri**  öğesini seçmek için gerekirse **Kılavuz**

**Çizgileri Menüsü**  / **Kılavuzluk Modunu Değiştir** öğesini seçin.

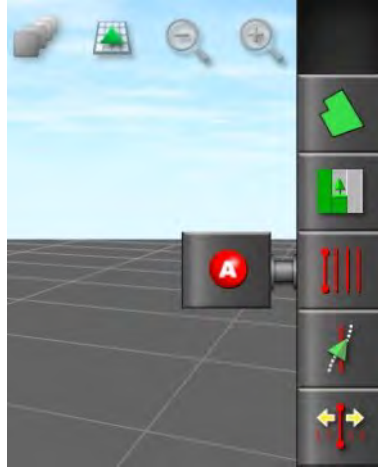
3. AB çizgisini ayarlamak için **Yeni AB Çizgisi Oluştur**  öğesini seçin.


4. Varsayılan adı değiştirmek için **KILAVUZ ADI** öğesini seçin.



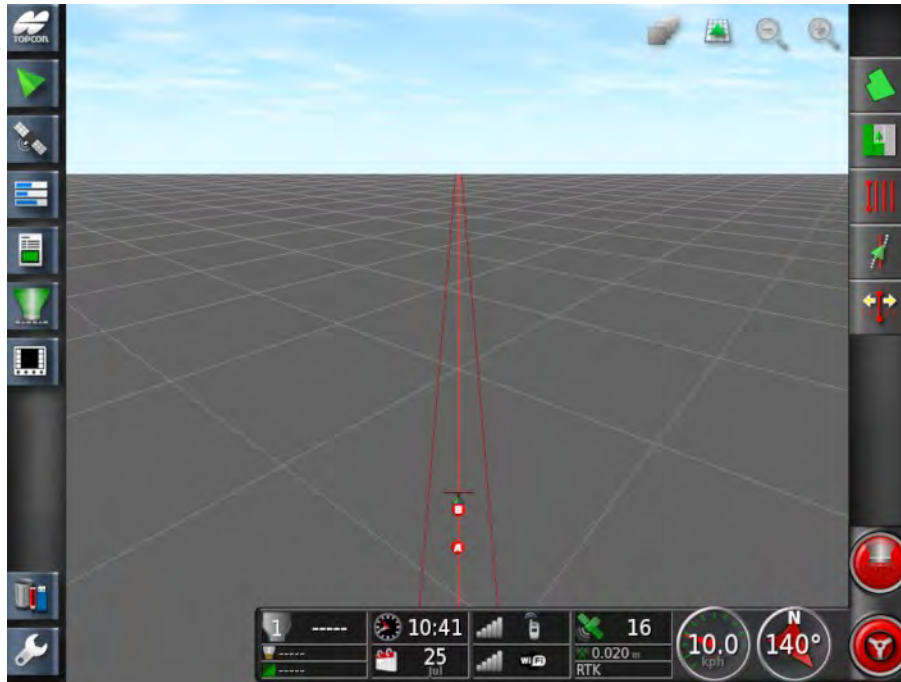
5. Bir ad girip onaylayın. Yeni kılavuz çizgisini onaylayın.

6. Şeridin başlangıcına sürün. **A Noktasını Belirle**  öğesini seçin.




7. "B" noktasını belirlemek için gerekli şerit boyunca sürün ve  ögesini seçin.

"B" noktası görünür ve sürüş için paralel kılavuz çizgiler ekranda görüntülenir.



Ekran çoğu durumda gidilen çizgiyi ve iki bitişik çizgiyi görüntüler.

Alandaki tüm kılavuz çizgilerini görüntülemek için ekranın üst

kısımından  ögesini ve **Çizgi Numaraları** ögesini seçin. (Bunun için bir alan sınırı gereklidir. Bkz. Yeni sınır ayarlama, sayfa 156.)

### 13.1.1. AB çizgilerini el ile ayarlama

AB çizgileri koordinat kullanılarak da ayarlanabilir.

#### 1. Kılavuz Çizgileri Menüsü / El ile Ayarlanan AB Çizgisi




ögesini seçin.


El ile Ayarlanan AB Çizgisi ekranı görüntülenir.




2. Aşağıdaki yöntemlerden birini kullanarak "A" noktasını ayarlayın:

- İstenilen konuma sürün ve  ögesini seçin.
- "A" noktasının koordinatlarını (enlem/boylam) girin.

3. Aşağıdaki yöntemlerden birini kullanarak B noktasını ayarlayın:

- İstenilen konuma sürün ve  ögesini seçin.
- B noktasının koordinatlarını (enlem/boylam) girin.
- AB Çizgisinin Yönünü girin. Yazılım istediğiniz yönde AB çizgisi oluşturmak için "A" noktasına göre otomatik olarak bir "B" noktası yerleştirir.




**Not:** Bir kılavuz çizgisini silmek için  ögesini seçin.

## 13.2. Eş kavis kılavuz çizgilerini kullanma

Bazı alanlar dikdörtgen değildir ve kavisli veya şekilli bir sınıra sahiptir. Bu gibi alanlarda, eş kavisler en iyi kılavuz çizgisi seçeneği olabilir. Bu seçenek bir alanın sınırında sürüş yapmak ve bu kılavuzu ileride kullanmak istediğinizde yararlı olabilir.

Eş kavisler operatörün bir kavisli kılavuz çizgisi belirlemesine olanak sağlar ve sistem bir şerit genişliğine dayalı olarak alan boyunca eşit mesafeli kılavuz çizgileri oluşturur.

1. Aracı konumlandırın.


2. **Eş Kavisler**  ögesini seçmek için gerekirse **Kılavuz**

**Çizgileri Menüsü**  / **Kılavuzluk Modunu Değiştir** ögesini seçin.

3. **Yeni Eş Kavis Oluştur**  ögesini seçin.

4. **KILAVUZ ADI** ögesini seçin.

5. İsteğe bağlı olarak bir ad girip onaylayın. Yeni kılavuz çizgisini onaylayın.

6. Şeridin başlangıcına sürün. "A" Noktasını Belirle  ögesini seçin.

7. Kavisli şerit boyunca sürün. Kaydedilen kavis belirtmek için haritada aracın arkasında siyah bir çizgi görünür.

**Not:** Gerekirse kılavuz çizgisi kaydı duraklatılabilir.



8. Kavisli şeridin sonunda, kavis kaydının sonunu belirtmek için

 ögesini seçin.

## 13.3. Orta merkez kılavuz çizgilerini kullanma

Bazı alanlarda en iyi çalışma yöntemi dairesel şekiller kullanarak çalışmaktır. Bu ayar, operatörün orta merkez noktası etrafında kılavuz çizgileri oluşturabilmesini sağlar.

1. Aracı konumlandırın.

2. **Orta Merkez Çizgiler**  ögesini seçmek için gerekirse **Kılavuz Çizgileri Menüsü**  / **Kılavuzluk Modunu Değiştir** ögesini seçin.

3. **Yeni Orta Merkez Oluştur**  ögesini seçin.

4. **KILAVUZ ADI** ögesini seçin.



5. Bir ad girip onaylayın. Yeni kılavuz çizgisini onaylayın.

6. Aracı alanın merkezi etrafında sürün. Kılavuz çizgisi oluşturma işleminin durumunu belirtmek için merkez doğruluğu ilerleme çubuğu görüntülenir.

Sistem kavisi algıladığında, alet genişliğine bağlı olarak dairesel kılavuz çizgileri oluşturulur. Birinci kavis üzerinde sürerken aracın ve aletin dönüş yarıçapını göz önünde bulundurmamayı unutmayın.

## 13.4. Guidelock kılavuzluk modunu kullanma



Guidelock, kapsamaya dayalı bir kılavuzluk modudur. Mevcut kapsamaya dayalı olarak, kapsamanın ne zaman oluşturulduğundan bağımsız bir şekilde bir kavis oluşturur. Bu özellik, bir kontur veya alan sınırı etrafında sürüş yapmak istediğinizde ancak bir kavis oluşturmak ve kaydetmek istemediğinizde veya bir kavis kaydı yapmadığınız daha önceden işlediğiniz bir kapsama boyunca sürüş yapmaya devam etmek istediğinizde yararlı olur. Bu kılavuz çizgisi yöntemi bazen "serbest biçim" olarak adlandırılır.

1. **Guidelock Kılavuzluk Modu**  ögesini seçmek için gerekirse **Kılavuz Çizgileri Menüsü**  / **Kılavuzluk Modunu Değiştir** ögesini seçin.

Aracın gittiği her yolu takip eden bir kılavuz çizgisi oluşturulur.

## 13.5. Varolan bir kılavuz çizgisini seçme

Kılavuz çizgileri alanlar içinde oluşturulduktan sonra kaydedilir ve alanda yapılacak sonraki işlerde kullanılabilir.

1. **Kılavuz Çizgileri Menüsü**'nden  gerekli kılavuz çizgisi modunu seçin ve ardından **Kılavuz Çizgisini Seç**  ögesini seçin.
2. Müşteri, çiftlik ve alanı seçin. Varolan kılavuz çizgisi setleri görüntülenir.



3. Gerekli kılavuz çizgisi setini seçip onaylayın.

### 13.5. Varolan bir kılavuz çizgisini seçme

## Bölüm 14 – Otomatik Sürüş



Sürüş Seçenekleri Menüsü operatörün otomatik sürüş seçeneklerini ayarlamasına olanak sağlar. Bu özelliğin kullanılabilmesi için etkinleştirilmesi gerekir. Etkinleştirilmediyse Kılavuzluk kurulumu, sayfa 49 bölümüne bakarak otomatik sürüşü etkinleştirin.

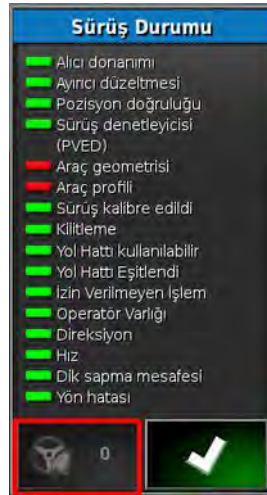
Sürüşü kalibre etmek için bkz. Sürüş Kalibrasyonları, sayfa 135.

### 14.1. Otomatik sürüş durumu

Otomatik Sürüş Durumu, operatörün otomatik sürüş için gerekli koşulların durumunu görüntülemesine olanak sağlar. Kırmızı, koşulların karşılanmadığını ve dolayısıyla sürüş fonksiyonunun hazır olmadığını belirtir.

1. Otomatik sürüş durumunu incelemek için **Sürüş Seçenekleri**

Menüsü  / Otomatik Sürüş Durumu  ögesini seçin. Sürüş Durumu ekranı görüntülenir.




Yeşil, ögenin hazır olduğunu gösterir.

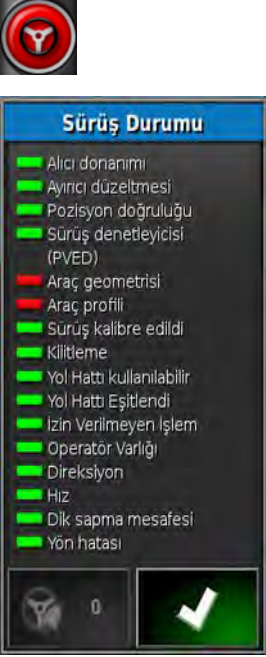
Kırmızı, ögenin hazır olmadığını gösterir.

Ekranın sol alt tarafındaki sürüş alarm düğmesi seçilerek sürüş alarmları görüntülenebilir.

## 14.1. Otomatik sürüş durumu

2. Ana ekrana dönmek için  ögesini seçin ve gerekli eylemleri tamamlayın (ekranın en üstünden altına kadar görüntülenen sorunları giderin).

### 14.1.1. Otomatik sürüş sorunlarını giderme

Hata Ekranı	Eylemler	Sayfa
	<p>Otomatik Sürüşü Devreye Al ögesi kırmızı renkle görüntüleniyor. Otomatik sürüş devreye alınmıyor. Otomatik Sürüşü Devreye Al ögesini seçerek Sürüş Durumu panelini görüntüleyin. Paneldeki kırmızı renk, ögenin düzgün çalışmadığını gösterir.</p>	
Alıcı donanımı ögesi kırmızı renkle görüntüleniyor	Alıcı doğru bir şekilde bağlanmış, iyice sabitlenmiş ve açık mı?	
Ayırıcı düzeltmesi ögesi kırmızı renkle görüntüleniyor	Konsoldaki kurulumun düzeltme kaynağı gereksinimlerini karşıladığını onaylayın.	61



Hata Ekranı	Eylemler	Sayfa
Pozisyon doğruluğu ögesi kırmızı renkle görüntüleniyor	<p>Yakınsamanın gerçekleşmesi için bir süre bekleyin.</p> <p>Gösterge panelindeki uydu simgesinin rengi nedir? Simgenin yanında kaç adet uydu gösterilir? En az dört uydunun bulunması gerekir.</p> <p>Düzeltilme kaynağı doğru mu? Doğru değilse uygun düzeltme kaynağını seçin.</p> <p>Elektrik hatlarından uzakta, açık bir alanda mısınız? Bir açık alana sürün ve yakınsamanın gerçekleşmesi için bir süre bekleyin.</p> <p>Bir aboneliğiniz varsa geçerli aboneliği onaylayın. Doğru frekansın ayarlandığını onaylayın.</p>	61
Sürüş denetleyicisi ögesi kırmızı renkle görüntüleniyor	<p>Denetleyicinin bağlı ve açık olduğunu onaylayın.</p> <p>Kurulum sırasında doğru sürüş denetleyicisinin seçildiğini onaylayın.</p> <p>AES-25 kullanıyorsanız AES-25'i kapatıp açın ve sürüşü etkinleştirmek için direksiyonu ¼ tur çevirin.</p>	96
Araç geometrisi ögesi kırmızı renkle görüntüleniyor	<p>Araç Geometrisini Ayarlama bölümüne geri dönün ve boyutları doğru şekilde yeniden ayarlayın ya da araç profilini yeniden seçin.</p>	94
Araç profili ögesi kırmızı renkle görüntüleniyor	<p>Hangi aracın seçildiğini ve geometriyi gözden geçirin.</p>	91-94

#### 14.1. Otomatik sürüş durumu

Hata Ekranı	Eylemler	Sayfa
Sürüş kalibre edildi ögesi kırmızı renkle görüntüleniyor	Bu araç için kalibrasyonların yapıldığını onaylayın. Elektrik hatlarından ve engellerden uzaktaki açık bir alana sürün, sistemi yeniden başlatın ve kalibrasyonları tekrarlayın.	136-142
Kilitleme	Sürüşün dikkatsizlik sonucu devreye alınmasını önlemek için sürüş sistemi nakliye moduna (otoyolda sürüş sırasında) alınmıştır.	
Yol hattı kullanılabilir ögesi kırmızı renkle görüntüleniyor	Yol hattına (kılavuz çizgisine) daha yakın bir yere sürün. Kılavuz çizgisinin oluşturulduğunu ve seçildiğini onaylayın.	186-191
Yol hattı eşitlendi	Yol hattı (kılavuz çizgisi) başarıyla yüklenmemiştir. Alıcı bağlantısını onaylayın ve yol hattını yeniden yükleyin. Yol hattının alıcıya yüklenmesinin özellikle de büyük kavisler için biraz zaman alabileceğini unutmayın.	
İzin verilmeyen işlem	Bazı eylemler gerçekleştirilirken sürüş devreye alınamaz. Örneğin, sürüş kalibrasyonu, GPS ayarlarını değiştirme, bir işi dışa aktarma.	
Operatör varlığı	Sürücü kumanda koltuğundan kalktığında sürüş sistemi devreden çıkarılır.	
Direksiyon	Direksiyonu bırakın ve tekrar deneyin.	

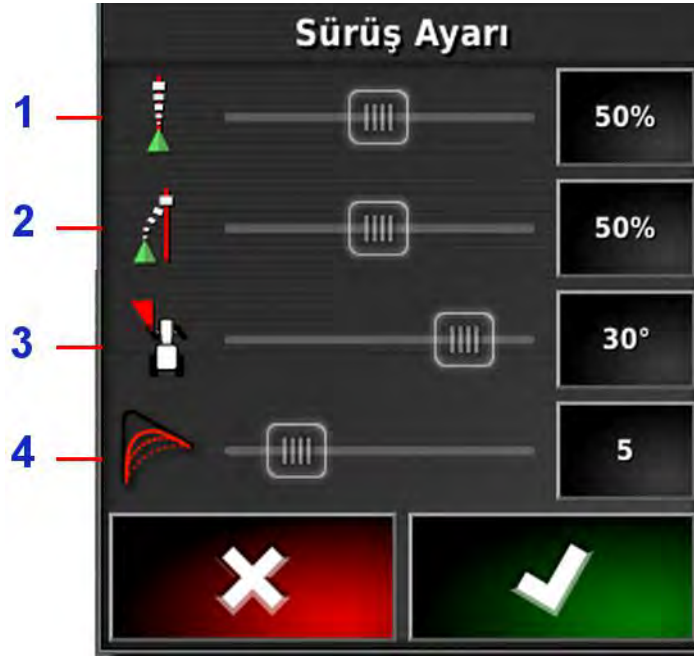
Hata Ekranı	Eylemler	Sayfa
Hız ögesi kırmızı renkle görüntüleniyor	Hızı 1 ile 25 km/saat (0,7-15 mil/saat) arasında bir değere ayarlayın. Gerekli hız araca göre değişebilir.	
Dik sapma mesafesi ögesi kırmızı renkle görüntüleniyor	Otomatik sürüşü devreye almadan önce kılavuz çizgisine daha yakın bir yere sürün.	
Yön hatası ögesi kırmızı renkle görüntüleniyor	Aracın kılavuz çizgisine yaklaşma açısını kontrol edin veya hızını düşürün.	

## 14.2. Otomatik sürüşü ayarlama

Otomatik sürüşün koşullara, işin tipine ve aracın/aletin tipine uygun şekilde ayarlanması önemlidir.

### 1. Sürüş Seçenekleri Menüsü / Otomatik Sürüş Ayarı

Parametreleri öğesini seçin.



- 1 Manevra Hızı Denetimi, sürüşün kılavuz çizgisini ne kadar agresif bir ölçüde takip etmeye çalışacağını belirler.
- 2 Yaklaşım Manevra Hızı, sürüşün çizgiye ne kadar agresif bir ölçüde yaklaşacağını belirler. Çok yüksek bir değere ayarlanırsa araç keskin dönüş yapabilir.
- 3 Maksimum Direksiyon Açısı, dönüş açısını aracın güvenli aralığı dahilinde kalacak şekilde sınırlandırır.
- 4 Kavisli Yol Hatları için Tesviye Yarıçapı, otomatik sürüşün kavisli yol hatlarına ne kadar sıkı ya da gevşek bir şekilde bağlı kalacağını belirler.

2. **Manevra Hızı Denetimi** ögesini görev için gerekli hassasiyete uygun şekilde ayarlayın.
3. **Yaklaşım Manevra Hızı** ögesini işin doğruluğunu ve ekipman kullanıcılarının güvenliğini göz önünde bulundurarak ayarlayın.
4. **Maksimum Direksiyon Açısı** ögesini araç ve çekilen tüm aletler için güvenli seviyelere ayarlayın.
5. **Kavisli Yol Hatları için Tesviye Yarıçapı** ögesini uygun seviyeye ayarlayın. Düşük değerler ayarlandığında kavisli yol hatları daha yakından takip edilir.

## AES-25

Kurulum ekranında **AES-25** seçildiğinde (**Araç / Sürüş / DENETLEYİCİ**) bu ekrana üç yeni seçenek daha eklenir:

- **AES-25 Hassasiyet Ayarı:** Kılavuz çizgilerinin takip edilmesi sırasında sürüşün duyarlılığını ayarlar.
- **AES-25 Ölübant Ayarı:** Tekerleklerin yanıt vermesi için AES-25'in gerçekleştirmesi gereken hareket miktarını ayarlar.
- **AES-25 Devreden Çıkarma Eşiği:** Direksiyonu devreden çıkarmak için ihtiyaç duyulan efor miktarını ayarlar.

## Düz bobin

Kurulum ekranında **Düz Bobin** ögesi seçildiğinde (**Araç / Sürüş / DÜZ BOBİN**) bu ekrana iki yeni seçenek daha eklenir:

- **Düz Bobin Hassasiyet Ayarı:** Kılavuz çizgilerinin takip edilmesi sırasında sürüşün duyarlılığını ayarlar.
- **Düz Bobin Ölübant Ayarı:** Tekerleklerin yanıt vermesi için direksiyonun gerçekleştirmesi gereken hareket miktarını ayarlar.

## 14.3. Otomatik sürüşü devreye alma

Otomatik sürüş özelliğini kullanabilmek için operatörün şunları yapmış olması gerekir:

- Belirlenmiş kılavuz çizgileri (sayfa 185)
  - Konsolda etkinleştirilmiş otomatik sürüş (sayfa 49)
  - Kalibre edilmiş sürüş (sayfa 135)
  - Tüm Sürüş Durumu öğelerinin yeşil renkle gösterildiğinin onaylanmış olması (sayfa 195)
  - Otomatik sürüş ayarının göreve ve araç türüne uygun olarak ayarlanmış olması (sayfa 200)
  - Aracı istenilen başlangıç konumuna getirme.
1. Araç ekranın merkezine ve rahat görülebilir bir boyuta gelene kadar ekranı yakınlaştırın ve kaydırın (kaydırma etkinleştirilmişse Harita seçeneklerini ayarlama, sayfa 33).

**Not:** Dış otomatik sürüşü devreye alma anahtarı kullanılacaksa gerekli ayarların araç kurulumu sırasında etkinleştirilmesi gerekir. Bkz. Sürüş denetleyicisini ayarlama, sayfa 96. AES-25 kullanıyorsanız otomatik sürüşü etkinleştirmek için AES-25'i açın ve direksiyonu çeyrek tur döndürün.

2. Otomatik Sürüşü Devreye Al öğesinin beyaz renkle gösterildiğini onaylayın. Bu durum, özelliğin kullanıma hazır olduğu anlamına gelir.



Otomatik Sürüş kullanıma hazırdır. Başlamak için **Otomatik Sürüşü Devreye Al** öğesini seçin.



Otomatik Sürüş devreye alınmış ve etkindir. El ile kumanda moduna dönmek için **Otomatik Sürüşü Devreye Al** öğesini seçin. Düğmenin yeşile dönmeden önce kısa bir süre mavi renkte yanıp sönebileceğini unutmayın.



Otomatik sürüş devreye alınamıyor. Olası nedenler için Sürüş Durumunu görüntülemek üzere **Otomatik Sürüşü Devreye Al** ögesini seçin ya da Sürüş Seçenekleri Menüsüne dönün.



Otomatik sürüş, "Gecikmiş Devreye Alma" modunda yanıp söner.

Otomatik Sürüş ögesi kırmızı renkle görüntüleniyorsa ve Sürüş Durumunda kırmızı renkle görüntülenen tek koşul kolaylıkla çözülebilecek bir sorunsal (örneğin hız), operatör **Otomatik Sürüşü Devreye Al** ögesini iki kez seçtiğinde (çift tıklama) yanıp sönen sarı renk, koşulların 15 saniye içinde karşılanması halinde otomatik sürüşün devreye alınacağını belirtir. Koşullar karşılanmazsa kırmızıya döner.

3. Sürüş Durumu Panelinde kırmızı renkle görüntülenen tüm sorunları düzeltin (ekranın en üstünden altına kadar görüntülenen sorunları giderin). **Otomatik Sürüşü Devreye Al** ögesi beyaz renkle gösterildiğinde, otomatik sürüş devre alınmaya hazırdır. Sürüş Durumu Hataları hakkında daha fazla bilgi için bkz. Otomatik Sürüş, sayfa 195.
4. Bir kılavuz çizgisi ile kesişecek şekilde istenilen yönde yavaşça sürün.
5. **Otomatik Sürüşü Devreye Al** ögesini seçin. Yeşile dönüşür. Araç en yakın kılavuz çizgisine sürülür.
6. Araç çizgiye doğru çok agresif bir şekilde ilerliyorsa aracı durdurun, otomatik sürüşü devreden çıkarın ve Sürüş Seçenekleri Menüsünden Otomatik Sürüş Ayarı Parametrelerini ayarlayın.

## 14.4. Otomatik sürüşü devreden çıkarma

Gerekli koşullar (**Sürüş Durumu** ekranında gösterilen) karşılanmadığı zaman otomatik sürüş otomatik olarak devreden çıkar.

Otomatik sürüşü manuel olarak devreden çıkarmak için:

- Direksiyonu birkaç derece döndürün VEYA
- Devreden çıkarmak için konsol üzerindeki **Otomatik Sürüşü Devreye Al** düğmesini seçin VEYA
- Dış sürüş anahtarı kullanıyorsanız bu anahtarı kullanarak devreden çıkarın.



**UYARI: Araçtan ayrılmadan önce otomatik sürüşü devreden çıkarın, sürüş anahtarını kapatın ve anahtarı çıkarın.**

**Not:** Otomatik sürüş devreye alındığında veya devreden çıkarıldığında her defasında görsel ve sesli alarm verilir. Ses düzeyi ayarlanabilir. Bkz. Alarmların ayarlanması, sayfa 71.





## Bölüm 15 – Kaydırma Menüsü

Kaydırma menüsü ayarlanan kılavuz çizgilerinde küçük ayarlar yapılmasına olanak sağlar. Bu işlem, kılavuz çizgilerini değişen koşullara az miktarda uyarlamak istediğinizde veya sonraki sezonda alana geri dönerken yararlı olur. Kılavuz çizgileri çeşitli şekillerde kaydırılabilir.



Kaydırma işlevi AB çizgileri, orta merkez kılavuz çizgileri ve eş kavisler ile kullanılabilir.

### 15.1. Kaydırma seçeneklerini kullanma

1. **Kaydırma Menüsü**  / **Kaydırma Seçeneklerini Aç**  öğesini seçin.
2. Kaydırma işleminin bir çizgiyi ne kadar uzağa taşıyacağını ayarlamak için **KAYDIRMA UZAKLIĞI** öğesini seçin.



3. Gerekli **KAYDIRMA UZAKLIĞI** değerini girin.
4. Çizgileri kaydırmak için Kaydırma Seçenekleri ekranındaki veya

Kaydırma menüsündeki Sola Kaydır  veya Sağa Kaydır  öğesini seçin.

## 15.1. Kaydırma seçeneklerini kullanma

5. **TOPLAM KAYDIRMA**, kaydırılan toplam mesafeyi hesaplar. Toplam kaydırma uzaklığını ayarlamak veya 0 olarak belirlemek için bu öğeyi seçin.

6. Yeni kılavuz çizgisi konumlarını kaydetmek için **Kaydırılan**

**Kılavuz Çizgisini Kaydet**  öğesini seçin.

### Araç konumuna kaydırma

Kılavuz çizgilerini aracın mevcut konumuna hizalamak için:

1. **Kılavuz Çizgisini Araç Konumuna Kaydır**  öğesini seçin.

**Not:** Bir kavis veya merkezi kaydırırken kavis boyutunun (veya merkez çapının) değişebileceğini unutmayın.

## 15.2. GPS kaymasını telafi etme

Zaman içinde GPS Kayması oluşabilir (düşük doğruluklu düzeltme kaynakları kullanıldığında). Operatör bir alana döndüğünde rapor edilen araç konumunda alan sınırı veya kılavuz çizgileri gibi sabit nesnelere göre küçük bir değişiklik olabilir. Bu durum büyük oranda uydu yıldız kümesi modellerindeki değişikliklerden kaynaklanır.

Gökyüzüne net bir erişim olmaması (ağaçların veya başka engellerin yanında çalışıldığında) ve uydu verisi hataları da kaymaya neden olabilir.

**Not:** Araç seçilen bir bayrak noktasına da getirilebilir. Bkz. Bayrak noktasını kaldırma veya değiştirme, sayfa 168.

GPS kaymasını telafi etmek için:

1. Kaydırma Menüsü  / GPS Kayma Telafisi  ögesini seçin.



## 15.2. GPS kaymasını telafi etme

Telafi değeri aşağıdaki yollarla seçilebilir:

**KUZEY** ve/veya **DOĞU** alanına pozitif veya negatif bir değer girip onaylayarak.

Veya


Gerekli değeri **GPS KAYMA ARTIŞI** alanına girerek ve ardından gerekli telafi elde edilene kadar gerekli yön düğmesini seçerek.

2. Seçilen GPS kayma telafisini kaldırmak için **GPS kaymasını**

**sıfırla**  ögesini seçin.

### 15.2.1. GPS kaymasını doğru bir şekilde telafi etme

GPS kayması telafi edilirken haritadaki araç, haritadaki diğer nesnelere (örn. alan sınırı, kılavuz çizgileri, bayrak noktaları ve önceki kapsamalar) göre hareket ettirilir. Bu hareketi haritada

görmenin en kolay yolu Kuzey Yukarıda görünümüne  geçiş yapmak ve araç GPS Kayma Seçenekleri penceresinde görünecek şekilde haritayı kaydırmaktır.

GPS kaymasını doğru bir şekilde telafi etmek için:

1. Aracı alan içerisinde tanımlanabilir bir konuma (örn. bir kapının yanına, alanın köşesine veya geçen yılki tekerlek izlerine) sürün.
2. Aracı haritada bu sabit yer işaretlerine göre konumlandırmak için GPS Kayma Seçenekleri penceresini kullanın.

Bu işlemi daha doğru ve hızlı bir şekilde yapabilmek için alan üzerinde işaretli bir konumda bir bayrak noktası oluşturabilirsiniz. Sonrasında alana her döndüğünüzde aracı bu işaretlenen konuma getirin, bayrak noktasının yerini haritadan belirleyip seçin. "GPS Kayma Düzeltme" seçeneğini içeren bir pencere açılır. Bu seçeneği belirlediğinizde araç bayrak noktasının konumuna hareket eder.

Uygulanan GPS kayma telafisi konsol yeniden başlatıldığında hatırlanır. Ancak koşullar değiştiyse bu telafi artık doğru olmayabilir. Sistem başlatıldıktan kısa bir süre sonra bir alarm gösterilerek

operatör GPS kayma telafisinin etkin olduğu konusunda bilgilendirilir. Ardından operatör bu telafi faktörünü kullanmaya devam etmek, telafi faktörünü sıfırlamak veya ilgili oturum için daha doğru bir sonuç almak üzere GPS kayma telafisi prosedürünü tekrar gerçekleştirmek isteyip istemediğine karar vermelidir.



### 15.2.2. Yüksek doğruluklu düzeltme kaynakları

Daha yüksek doğruluk seviyesine sahip düzeltme kaynakları (örneğin RTK) kullanıldığında GPS kayma telafisine gerek duyulmaz. Yüksek doğruluklu bir kaynak kullanılıyorsa GPS kayma telafisi, GPS Kayma Seçenekleri penceresinde tekrar sıfıra ayarlanmalıdır.

15.2. GPS kaymasını telafi etme

## Bölüm 16 – Etkinleştirilmiş Ek Özellikler

Bu bölümde, Kurulum ekranı: **Sistem / Özellikler** altında etkinleştirilmiş olabilecek özelliklerin kullanımını açıklanmaktadır.

Bu bölümde belirtilen etkinleştirilmiş özellikler navigasyon çubuğunda görünür.

### 16.1. Otomatik bölüm kontrolünü kullanma

Otomatik bölüm kontrolü, bir alet ve ECU kurulduktan ve Otomatik Bölüm Kontrolü etkinleştirildikten sonra kullanılabilir. Bu özellik kendi mini görünümü yoluyla yapılandırılabilir. Daha fazla bilgi için Dağıtıcı / Püskürtücü / Tohumlayıcı operatör kılavuzuna başvurun.



## 16.2. Evrensel terminali (ISOBUS) kullanma

Bu seçenek operatörün bir ISOBUS ECU ile etkileşim kurmasına olanak sağlar.

Evrensel terminal bir web tarayıcısına benzer. Üzerinde çalıştırılan şey hakkında hiçbir bağlama sahip değildir. Kullanıcı arabirimleri bağlı istemcilerden yüklenir.

Evrensel terminalin kullanabileceği alet veya istemci sayısı ile ilgili pratikte herhangi bir sınırlama bulunmamaktadır. İşlevsellik, alet ve denetleyici tasarımı ile sınırlıdır.

Evrensel terminal, **Sistem / Özellikler / Konsol** yoluyla etkinleştirilir.

1. Mini görünümü açmak için Navigasyon çubuğundan **Evrensel Terminal**'i seçin.



**Not:** Universal terminal için görüntülenen simge, bağlı olan ISOBUS uyumlu ekipmana göre değişiklik gösterir.

2. Evrensel terminali tam ekran görünümünde açmak için mini görünümü ekranı kaplayacak şekilde büyütün.





Ekranlar ISOBUS ekipmanına göre farklılık gösterir.



Aux-N Ataması penceresini görüntüler (bkz. Yardımcı kontrol kurulumu, sayfa 85).



Bağlı UT Çalışma Kümeleri aracılığıyla çevrim yapar.



Önceki giriş veya düğmeye taşır.



Sonraki giriş veya düğmeye taşır.



Bir düzenleme işleminden çıkar veya varsa bir UT alarmını onaylar.



Vurgulanan giriş veya düğmeyi etkinleştirir.

## 16.3. AgJunction'ı kullanma

Bu özellik, değişken oran kontrolü uygulama haritaları oluşturmak üzere AgJunction servisleri ile çalışan sistem sahipleri için sunulmaktadır. Bu özelliğın kullanılabilmesi için konsolun internete bağlı olması gerekir. Bu özellik, konsolun doğrudan AgJunction İnternet sayfası ile iletişim kurarak dosya indirmesine (ve yüklemesine) olanak sağlar.

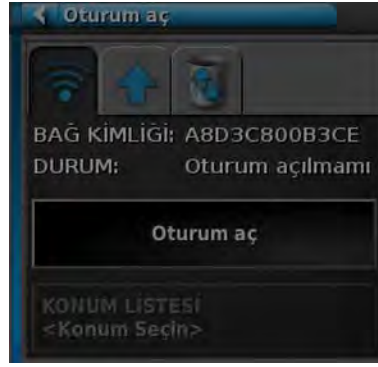
**Not:** Değişken oran kontrolü, Dağıtıcı/Püskürtücü /Tohumlayıcı operatör kılavuzlarında daha ayrıntılı olarak açıklanmıştır.

AgJunction seçeneği **Sistem / Özellikler / Konsol** ekranında **Bulut Tabanlı Hizmetler** altında bulunmaktadır. Özelliğın kullanılabilmesi için bu seçeneğın etkinleştirilmesi gerekir, bkz. Konsol kurulumu, sayfa 42. Bu özellik etkinleştirildiğinde AgJunction simgesi Navigasyon çubuğunda görünür.

1. Mini görünümü açmak için AgJunction simgesini seçin.



2. Konsol benzersiz bir Bağlantı Kimliğine sahiptir. **Oturum aç** öğesini seçin ve AgJunction kullanıcı adınızı ve parolanızı girip onaylayın. Oturum açma/kapatma işlemi manuel olarak gerçekleştirilebilir.



- Listeden farklı bir konum seçmek için **KONUM LİSTESİ** ögesini seçin, konumu belirleyin ve onaylayın.



**Not:** Bu seçenek etkinleştirildiyse konsol her açıldığında sistem otomatik olarak oturum açacaktır. Bu sistem yeni indirmeleri otomatik olarak kontrol edecektir. Bir yeni indirme kullanılabilir olduğunda ekranda bir mesaj görünür. İndirme işlemini kabul etmek için onaylayın. İndirilen haritalar DOK yapılandırması sırasında seçenek olarak görüntülenecektir.

- DOK Yapılandırması Adım 2'de, iş için indirilen bir uygulama haritasını seçmek için AgJunctionDownloads ögesini seçin.

İş tamamlandıktan sonra uygulanan haritalar AgJunction İnternet sayfasına yüklenebilir. Bkz. Değişken oran kontrolünü kullanma, sayfa 179.

## 16.4. MAGNET'i kullanma

Bu özellik, Topcon MAGNET yazılımı yoluyla dosya aktarımı yapılmasına olanak sağlar.

MAGNET seçeneği **Sistem / Özellikler / Konsol** ekranında **Bulut Tabanlı Hizmetler** altında bulunmaktadır. Özelliğin kullanılabilmesi için bu seçeneğin etkinleştirilmesi gerekir, bkz. Konsol kurulumu, sayfa 42. Bu özellik etkinleştirildiğinde MAGNET simgesi Navigasyon çubuğunda görünür.

1. Mini görünümü açmak için MAGNET simgesini seçin ve ardından mini görünüm boyunca ekranı sağa kaydırarak görünümü ekranı kaplayacak şekilde büyütün.



2. MAGNET kullanıcı adınızı ve parolanızı girip **Oturum aç** ögesini seçin.

Konsoldan MAGNET sunucusunda oturum açıldığında, GPS sinyali varsa sunucuya periyodik olarak (dakikada bir) güncel konsol konumu gönderilir.

Bu işlem MAGNET Enterprise'da (<https://www.mobileagnetnetwork.com/>) oturum açılarak ve Varlık Yöneticisi ögesi seçilerek görülebilir. Konsol, çevrimiçi cihazlar

altında görüntülenir. Konsolu seçin ve haritada görüntüleyin.  
Konsolun hareketi haritada gösterilir.

### 16.4.1. İş raporlarını konsoldan yükleme

Konsoldan MAGNET sunucusuna iş raporları aktarmak için:

1. MAGNET'te oturum açın.

2. İş Menüsü  / Veri Alışverişi  / Karşıya Yükleme

için Magnet Raporu Oluştur  ögesini seçin.

İş Raporu Seçenekleri ekranı görüntülenir.

3. Gerekli seçenekleri belirleyin:

- **Otomatik ayar aralıkları:** Renk lejant kullanan veriler varsa mahsul oranların gösterilmesi için maksimum renk değişikliğinin kullanılabilmesi amacıyla rapor haritası gölgelendirmesinde kullanılan renkler değiştirilir.
- **Biçim dosyaları oluştur:** Biçim dosyası verileri verilir.
- **Görev verileri:** Bir iş raporu verildiğinde XML tabanlı görev verisi de TASKDATA adlı bir klasöre aktarılır.

Etkin veya geçerli iş raporu, karşıya yüklenmeye hazır olacak şekilde oluşturulur.

4. MAGNET'i  açın ve **GÖZ AT** açılır listesinden **Yüklenecek Dosyalar** ögesini seçin.

5. **Kategori** açılır listesinden **İş Raporları** ögesini seçin.


6. Yüklenecek dosyayı/dosyaları belirleyin ve Yükle düğmesini seçin.



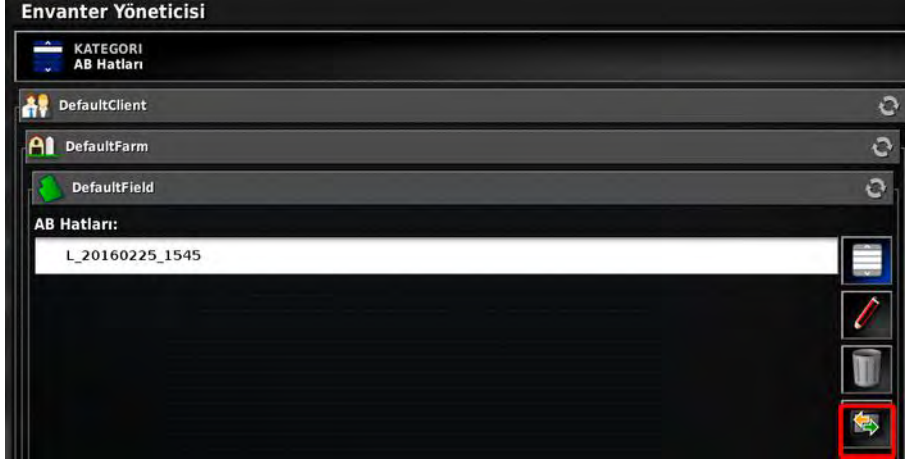
Dosya başarıyla aktarıldıktan sonra konsoldaki bekleme klasöründen otomatik olarak silinir.

### 16.4.2. Kılavuz çizgilerini konsoldan yükleme

Konsoldan MAGNET sunucusuna kılavuz çizgi aktarmak için:


1. MAGNET'te oturum açın.
2. Envanter yöneticisini  açın ve **Kategori** açılır listesinden gerekli kılavuz çizgisi türünü seçin.
3. Gerekli müşteri / çiftliği / tarlayı seçin ve yüklenecek kılavuz çizgisini vurgulayın.

## 16.4. MAGNET'i kullanma



4. Seçili kılavuz çizgilerini ver düğmesini seçin ve MAGNET'i hedef olarak seçin.



5. MAGNET'i  açın ve **GÖZ AT** açılır listesinden **Yüklenecek Dosyalar** ögesini seçin.
6. **Kategori** açılır listesinden gerekli kılavuz çizgisi türünü seçin.
7. Yüklenecek kılavuz çizgilerini belirleyin ve Yükle düğmesini seçin.





### 16.4.3. Dosyaları konsola indirme

Konsola indirilecek dosyalar, MAGNET SUNUCUSU üzerinde gerekli kullanıcının klasöründe olmalıdır.

**Not:** Uygulama haritaları indirilmediği takdirde klasör adı, konsoldaki ilgili **Kategori** ile uyumlu olmalıdır (örneğin AB Hatları, Proje Hatları). Bu durumda klasör **Konsola** olarak adlandırılmalıdır.

Gerekli klasöre gidin ve **Yeni Dosya Yükle** seçeneğini kullanarak dosya ekleyin.

Dosyalar tar.gz veya tgz formatında olmalıdır. Bu işlem internet üzerinden aktarım için dosya boyutunu sıkıştırıp şekil dosyaları ve ISOXML dosyaları için klasör yapınızı koruyarak aynı anda birden çok uygulama haritasının aktarılmasına olanak sağlar.

Konsoldan MAGNET'te oturum açmadan önce MAGNET uygulamasında oturumunuzu kapatın (aynı oturum açma bilgilerini kullanıyorsanız).


## 16.4. MAGNET'i kullanma

1. MAGNET'te oturum açın ve **GÖZ AT** açılır listesinden **MAGNET**'i seçin.
2. **Kategori** açılır listesinden gerekli dosya türünü seçin.





3. İndirilecek dosyaları belirleyin ve **İndir** düğmesini seçin. MAGNET sunucunda kullanıcının alt klasöründe/kategorisinde (AB Hatları, Konsola, Kavisler vb.) saklanan dosyalar, konsoldaki ilgili kategoriye/klasöre indirilir. Dosyalar indirildikten sonra sil simgesi seçilerek MAGNET sunucusundan silinebilir.

### İndirilen uygulama haritalarına erişme

İndirilen uygulama haritası dosyalarına, DOK yapılandırma sihirbazı yoluyla erişebilirsiniz. Bkz. Değişken oran kontrolünü kullanma, sayfa 179. DOK yapılandırma sihirbazının alt tarafında bulunan **MAGNET indirme** düğmesini  seçin.

## İndirilen kılavuz çizgilerine erişme

1. **Kılavuz Çizgileri Menüsü**'nden  **Kılavuz Çizgisi Seç**  öğesini ve ardından görünümü değiştir düğmesini  seçin.
2. Gösterilen seçenekler arasından **MAGNET Bulut Hizmetleri** öğesini seçin.

### 16.4.4. İndirilen dosyaları silme

1. Konsoldaki indirilen dosyalar artık gerekli değilse MAGNET'i açın ve **GÖZ AT** açılır listesinden **İndirilen Dosyalar** öğesini seçin.
2. Silinecek dosya kategorilerini ve belirli dosyaları belirleyin ve sil simgesini seçin.

## 16.5. Meteoroloji istasyonunu kullanma

Meteoroloji istasyonu bağlantı noktası seçeneği, **Sistem / Özellikler / Konsol** bölümünden kullanılabilir. Kullanmadan önce, meteoroloji istasyonunun bağlı olduğu CAN bağlantı noktası seçilmelidir.

Bu işlevselliğin etkinleştirilebilmesi için bir kayıt kodu satın alınması gerekir.

Bu seçenek, AirMar 150WX Meteoroloji İstasyonu desteğini etkinleştirir.



Bağlantı kurulduktan sonra mini görünüm ve gösterge paneli; sıcaklığı, bağıl nemi, rüzgar hızını, rüzgar yönünü ve Delta T'yi görüntüleyebilir.

Delta T, kabul edilebilir püskürtme koşulları için standart göstergelerden biri haline geliyor. Bu, buharlaşma hızının ve damla ömrünün göstergesidir. Delta T, kuru termometre sıcaklığından yaş termometre sıcaklığı çıkarılarak hesaplanır.

**Not:** Meteoroloji istasyonu verileri, iş ayrıntılarını otomatik olarak doldurur. Bkz. İş ayrıntılarını kaydetme, sayfa 174.

### 16.5.1. Meteoroloji istasyonu kalibrasyonu

Meteoroloji istasyonu yüklendikten sonra kalibrasyon gerektirir.

**Not:** Araç, aracın daireler çizerek dönmesinin mümkün olduğu, engellerden uzak açık bir alanda olmalıdır.

1. Meteoroloji istasyonunu kapatıp tekrar açın.
2. Sistem iki dakika içinde yeniden başlatılırken araçla yavaşça bir daire çizin (7 - 11 km/saat).


Araç 1 1/2 dönüşü tamamladıktan sonra otomatik kalibrasyon başlar.

3. Aracın hızını değiştirmeden iki veya üç daire daha çizin.

Daha fazla bilgi için meteoroloji istasyonu üreticisi tarafından sağlanan kullanıcı kılavuzuna bakın.

## 16.6. NORAC Bum Yüksekliği Kontrolünü Kullanma

Bu seçenek, zemin veya ekin tentesi üzerinde bum yüksekliğini otomatik olarak kontrol eder. NORAC sensörleri ve Elektronik Kontrol Ünitesinin (ECU) yüklenmiş olması gerekir.


NORAC bum yüksekliği kontrol seçeneği **Sistem**  / **Özellikler**



/ **Alet**





alanında mevcuttur. Etkinleştirildiğinde, NORAC

mini görünümü kullanılabilir .



**Not:** Bum yüksekliği kontrol sistemi kurulumu UT ekranı ile gerçekleştirilmelidir. NORAC sistemiyle birlikte verilen kılavuzlara bakın.

Aşağıdaki ayarlar kullanılabilir:

- **Hedef yükseklik:** Hedef yükseklik, otomatik modda püskürtme yapılırken operatörün bumun ayarlanmasını istediği yüksekliktir.
-  **Otomatik mod:** Bum yüksekliği otomatik olarak kontrol edilir.
-  **Manuel mod:** Bum yüksekliği manuel olarak kontrol edilir.
- **Mod:**

- **Ekin:** Püskürtme uçlarından ekin tentesi üstüne kadar olan yüksekliği okur.
- **Toprak:** Püskürtme uçlarından zemine kadar olan yüksekliği okur.
- **Hibrit:** Ekin ve toprak değerlerinin birleşimini kullanır. Bu özellik, düzensiz dağılmış ekinlerde büyük bum hareketlerinden kaçınmak açısından kullanışlıdır.


## 16.6. NORAC Bum Yüksekliği Kontrolünü Kullanma



## Bölüm 17 – Envanter Yöneticisi

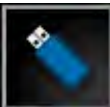
Envanter Yöneticisi, operatörün sistemdeki bilgi öğelerinin ayrıntılarını aramasına ve görüntülemesine ve bu bilgilerde değişiklik yapmasına olanak sağlar. Öğeler silinebilir, yeniden adlandırılabilir, USB'ye aktarılabilir veya USB'den alınabilir.

Bunlar MAGNET'e de yüklenebilir (bkz. MAGNET'i kullanma, sayfa 216).

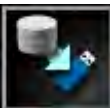
1. **Envanter Yöneticisi**  öğesini seçin.
2. Yönetilecek öğe türünü seçmek için **KATEGORİ** öğesini seçin.



Seçilen kategoriye arayın.



USB bellekteki öğelere erişin. USB öğelerine göz atarken ekran gri yerine mavi görünür.



Tüm sistem verilerini bir USB belleğe yedekleyin.

## 17.1. Kategorileri arama



Tümünü Geri Yükle. **Not:** Bu düğme sistemdeki tüm verilerin üzerine yazar ve yedek USB bellekten içeriği geri yüklemek için kullanılır. Bu düğme normalde servis personeli tarafından kullanılır.



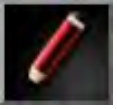
Arıza teşhis bilgilerini dışa aktarır. Verilerin değerlendirilebilmesi için bayiniz tarafından istendiğinde bu düğmeyi kullanın.



Sistem 150 dosyalarıyla uyumluluğu sağlamak için bu düğmeyi kullanın. (**Kullanıcı / Ortam / Sistem 150 dosya transferleri** etkinleştirilmelidir.)



Tüm öğeleri seç.



Seçili öğeyi yeniden adlandır.



Seçili öğeleri sil.



Seçili öğeleri dışa aktar.

## 17.1. Kategorileri arama



Arama işlevi , kategorilerin bir anahtar kelime kullanarak aranmasına olanak tanır.

Tek seferde birden fazla tarlada, çiftlikte veya müşteride arama yapılabilir. Bir seviyenin altındaki tüm öğelerde aramak için arama düğmesine basmadan önce dosya hiyerarşisinde yukarı doğru gezinin.

Arama sonuçları, bulunan öğelerin tam yolunu gösterir.

**Not:** İşler, aşağıda gösterildiği gibi daha ayrıntılı veriler kullanılarak aranabilir.

## 17.2. İşleri arama/verme

Bir veya birden fazla iş ve/veya iş raporu dışa aktarılabilir. Ayrıca boş iş öğeleri aranabilir ve silinebilir.

1. **KATEGORİ** açılır listesinden **İşler** öğesini seçin.
2. Arama düğmesini  seçin.

**Arama Kategorisi**

ANAHTAR KELİME

ŞU TARİHTE VEYA DAHA SONRA  
GG/AA/YYYY

ŞU TARİHTE VEYA DAHA ÖNCE  
GG/AA/YYYY

BOYUT  
Herhangi Biri

ALET  
Herhangi Biri

X

✓

İşleri anahtar kelime, tarih aralığı, öğenin boş olması veya olmaması (boş işleri silmek için yararlıdır) ve kullanılan alete göre aramak mümkündür.

Tarih, seçilen tarih formatına göre GG/AA/YYYY veya AA/GG/YYYY olarak görünür (bkz. Saat/tarih kurulumu, sayfa 24).

3. Gereken işler görüntülendiğinde tıklayarak ilgili işleri vurgulayın.
4. **Seçili öğeleri ver** düğmesini  seçin.


## 17.2. İşleri arama/verme




İş Verme Seçenekleri ekranı, işin/işlerin ve/veya iş raporunun/raporlarının USB'ye aktarılmasına olanak sağlar.

## Bölüm 18 – Görev Verisi Menüsü

Görev Verisi, ISOBUS görev verisi XML dosyalarının içe/dışa aktarılmasına ve düzenlenmesine olanak sağlar. Görev Verisi modu alınan görev verilerinden bir görevi seçmenize, yapılandırmanıza ve çalıştırmanıza olanak sağlar. Biçim dosyaları, ECU'yu otomatik olarak kontrol etmek üzere alınabilir. Bu özellik etkinleştirildiğinde, görev verisinin kullanımını sırasında gerekli olmayan bazı alan ve iş menü öğeleri devre dışı bırakılır.

Görev verisi etkinleştirildikten sonra Görev Verisi simgesi , İş

Menüsü simgesinin  yerini alır. Bkz. Alet kurulumu, sayfa 52.

**Not:** Bu özellik **İş Menüsü** öğesinin işlevselliğini değiştirir ve seçili görev tarla konumunu belirlediği için **Tarla Menüsü** öğesinden tarlaların oluşturulmasını veya seçilmesini engeller.

Görev verisi dosyası, ECU ile iletişimi ayarlar ve işi tamamlamak için gerekli tüm verileri içerir.

**Not:** Görev verisi ile işlem yapmaya başlamadan önce tüm araç ve alet geometrisi ölçümlerinin doğru olduğu kontrol edilmelidir (bkz. sayfa 94 ve sayfa 104).

## 18.1. Görev verisi dosyalarını içe aktarma/seçme

1. Görev verisi dosyasını içeren USB belleği USB bağlantı noktasına takın.

2. **Görev Verisi Menüsü**  / **Veri Alışverişi**  / **Görev**

**Verisini İçe Aktar**  ögesini seçin.

Aşağıdaki ekran görüntülenir.



USB'de ve bulunan liste taskdata.xml dosyalarında en üst seviye TASKDATA dizinini (varsa) otomatik olarak aramak için

açma/kapama düğmesi  kullanılabilir. Bu yöntem başarılı olmazsa gerekli dosyayı seçmek için USB'ye el ile göz atılabilir.

3. USB'ye göz atın, gerekli .xml dosyasını seçin ve onaylayın.

**Not:** Bir dosya seçildikten sonra tüm verileri almak ya da yalnızca kodlama verilerini almak için **Alma Modu** değiştirilebilir. Yalnızca kodlama verileri içe aktarıldığında müşteriler, çiftlikler, alanlar, işçiler, ürünler ve aletler gibi veriler

içe aktarılır ancak görev verilerinde bulunabilecek olan hiçbir görev içeriği aktarılmaz.

4. Başlangıç konumuna sürün.
5. **Seç: Görev**  öğesini seçin.



Dosyalar istenirse görev durumu, müşteri, çiftlik, şehir, çalışan, kültür tarımı ve bağlı cihazlara göre filtrelenebilir.

6. Listedeki gerekli görev dosyasını seçin ve onaylayın. Görev verisinin düzenlenmesi gerekiyorsa bkz. Görev verisi dosyalarını düzenleme, sayfa 238.

## 18.2. Yeni bir görev oluşturma

Geçerli hiçbir görev çalışmıyorsa yeni bir görev oluşturulabilir. Bir görev oluşturulduktan sonra geçerli görev haline gelir.



1. Yeni bir görev oluşturmak için **Görev Verisi Menü**

**Yeni Görev Oluştur**  öğesini seçin.

Görev Oluştur paneli görüntülenir.

Aşağıdaki bilgiler tanımlanabilir:

- Görev düzenleyici (varsayılan: TSK\_ggaa, yyyysdd)
- Müşteri
- Çiftlik
- Çalışan
- Oran kontrolü ataması
- Alan

Görev bilgileri tanımlanırken aşağıdaki kontroller kullanılır:



Seçili öğeyi görüntüle



Seçili öğeyi düzenle



Seçili öğeyi sil



Yeni bir öğe oluştur



Seçili öğeyi kopyala



## 18.3. Varolan bir görevi seçme

1. Var olan bir görevi seçmek için **Görev Verileri Menüsü** /



**Seç: Görev**  ögesini seçin.

Seç: Görev paneli görüntülenir.



Dosyalar istenirse görev durumu ve bağlı cihazlara göre filtrelenebilir.

2. Listedeki gerekli görev dosyasını seçin ve onaylayın.

## 18.4. Görev verisi dosyalarını düzenleme

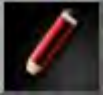
Görev verisi dosyaları içe aktarıldıktan sonra gereken şekilde düzenlenebilir.

Görev Verisini Düzenle düğmesi, ekranın solunda, gezinme çubuğundaki envanter yöneticisi simgesinin üstündedir.



Görev için tanımlanan tüm veriler düzenlenebilir.

Görev bilgileri düzenlenirken aşağıdaki kontroller kullanılır:



Seçili öğeyi düzenle



Seçili öğeyi sil



Yeni bir öğe oluştur

## 18.5. Sabit / değişken oran kontrolünü tanımlama

ISO Görev Denetleyicisi Kontrol Kurulumu, değişken veya sabit oran kontrolü yapılandırmasına (veya mevcut yapılandırmanın incelenmesine) olanak sağlar.

### 1. Görev Verisi Menüsü / ISO Görev Denetleyicisi Kontrol

**Kurulumu**  ögesini seçin.

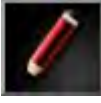
Tablodaki her satır, alet üzerindeki bir kontrol hedefi için bir değişken ya da sabit kontrolü temsil eder. Seçilebilir kontrol hedeflerinin adları ve sayısı ISOBUS aletine bağlıdır (daha fazla bilgi için ISOBUS aleti ile birlikte verilen belgelere bakın).

Oran Kontrolü Ataması					
Kontrol Hedefi	Kaynak	Birim	Ürün		
1	Hicbir	Sabit: 0.0			





### Sabit kontrol değerleri ayarlama

Düzenle düğmesi , uygulama için sabit değerler ayarlanmasına olanak sağlar.

## Yeni bir uygulama oluşturma



Yeni kontrol düğmesi kullanıcının sabit değerleri ayarlayarak ya da değişken oran kontrolüne izin vermek için bir şekil dosyasını alarak yeni bir kontrol oluşturmaya izin verir.

Uygulama oluşturulduktan sonra **Kaynak** sütunundaki **Varsayılan** düğmesini seçin.



- **Sabit değer:** Sabit değerleri belirler ve bu uygulamayı bir ürünle ilişkilendirir.
- **Biçim dosyasını doğrudan kullan:** Biçim dosyasına göre uygular ancak ISOXML formatına dönüştürmez. Bu işlem dönüşümden daha iyi sonuç verir ancak FMIS uygulamanın ne olduğunu göremez.
- **Biçim dosyasını ISO formatına dönüştür:** Biçim dosyasını bir "Tip 2" ISOXML ızgarasına dönüştürür. Seçilen ızgara hücrelerinin boyutu 1 m x 1 m veya daha büyük olacaktır ve toplam ızgara dosyası boyutu 10 MB'nin altında olacaktır. Bir şekil dosyası içe aktarılırken sabit değerler belirlenebilir, uygulama bir ürünle ilişkilendirilebilir ve görev verisi biçimine dönüştürüldüğünde şekil dosyasındaki değerlere uygulanan bir ölçeklendirme faktörü ayarlanabilir.

## 18.6. Bir görevi çalıştırma

### 18.6.1. Bir görevi başlatma/durdurma

Görevler manuel olarak başlatılıp durdurulabilir veya ana anahtara bağlanabilir.

Görev verisi modundayken görevlerin nasıl başlatılıp durdurulabileceğini seçmek için Kurulum ekranına (**Sistem / ISOBUS / TC**) ekstra bir seçenek eklenir (el ile veya ana anahtarı kullanarak ya da sadece el ile). Bkz. ISOBUS / evrensel terminal kurulumu, sayfa 82.

#### Görevi el ile başlatma ve durdurma

1. Bir görevi el ile başlatmak veya durdurmak için **Görev Verisi**

**Menüsü**  / **Görevi Başlat ve Durdur**  öğesini seçin.

### 18.6.2. Görev toplamlarını göster

Saklanan görev toplamı türleri bağlı ECU tarafından belirlenir. Herhangi bir toplamın gösterilebilmesi için bir görevin en az bir kez başlatılmış olması gerekir.

1. Görev toplamlarını görüntülemek için **Görev Verisi Menüsü** 

/ **Görev Toplamlarını Göster**  öğesini seçin.

Aşağıdaki resimde görev toplamlarının bir örneği gösterilmektedir.

Görev Toplamları	
Device Totals	
System Active Time	0 s
Total Area Accum	0 ha
MATRL 1 (Channel 1 Control)	
Pop Material Accum	0
Total Area Accum	0 ha
Population Monitor	
Pop Material Accum	0
Total Area Accum	0 ha

### 18.6.3. Saat türünü ayarla

Görev çalışırken kullanıcı hangi tür saatin kaydedilmekte olduğunu seçebilir.

1. Saat türünü ayarlamak için **Görev Verisi Menüsü**  / **Saat**

**türünü ayarla**  gesini seçin.

Aşağıdaki seçenekler kullanılabilir:

- n
- Hazırlık
- Etkili
- Etkisiz
- Tamir
- Temizleme

Varsayılan saat türü Etkili şeklindedir. Bir görev başlatıldığında ya da yeniden başlatıldığında varsayılan tür kullanılır.

## 18.7. Görev verisi dosyalarını dışa aktarma

1. İş tamamlandıktan sonra USB'nin takılı olduğunu kontrol edin ve görev verisini, toplanan görev kayıtlarıyla birlikte vermek için

Görev Verileri Menüsü  / Veri Alışverişi  / Görev

Verisi Ver  ögesini seçin.

Aşağıdaki ekran görüntülenir.



Varsayılan olarak, görev verisi ISO XML biçiminde dışa aktarılır (ek biçimler olarak CSV ve Şekil Dosyaları seçilebilir).

2. Ek dışa aktarma biçimlerini seçin (CSV ve/veya Şekil Dosyaları).
3. Gerekli dışa aktarma modunu seçin:
  - **Dışa aktarma işleminden sonra tüm görev verilerini sil:** Tüm görev verileri konsoldan silinir.
  - **Dışa aktarma işleminden sonra sadece kodlama verilerini sakla:** Görevler konsoldan silinir ancak müşteriler, çiftlikler, alanlar, çalışanlar, ürünler ve aletler gibi veriler saklanır.

Her iki seçeneğin de görev verilerini dışa aktaracağını unutmayın.
4. Dışa aktarmayı onaylayın.

**Not:** Görev verileri verilirken verilerin bir kopyası, envanter yöneticisinde saklanır. USB'ye aktarılan verilerle ilgili bir sorunla karşılaşırsa yedek veriler, verileri yine envanter yöneticisi, Görev Verisi Yedekleri kategorisiyle aktarılarak geri yüklenebilir.

## 18.7. Görev verisi dosyalarını dışa aktarma



# Bölüm 19 – Sorun Giderme Kılavuzu

## 19.1. Genel hata mesajları

Birçok hata için bir hata kodu veya Arıza Kodu görüntülenir. Hatalar ayrıca Sürüş Durumu ekranından (bkz. sayfa 195) veya Tanılama ekranı, Arıza Kodları sekmesinden (bkz. sayfa 125) görüntülenebilir.

Aşağıda listelenen hatalar oldukça yaygın hatalardır ve kullanıcı tarafından düzeltilebilir. Diğer hatalar için ya da bir sorun devam ediyorsa **her zaman hata mesajını kaydederek** görüntülenen tüm kodlarla birlikte bayinize bildirin.

Kod	Arıza	Eylem	Sayfa
U1052	Sürüş alt sistemi bellenim sürümü yanlış.	Bellenimi yükseltin.	61
U1054	Sürüş alt sistemi arıza modunda.	Lütfen sürüş denetleyicisini kapatıp açın.	
U1055	Sürüş denetleyicisinin sıfırlanması gerekiyor.	Lütfen sürüş denetleyicisini ve aracı kapatıp açın. 20 saniye bekleyin ve yeniden başlatın.	
U1056	Sürüş denetleyicisi yapılandırma hatası.	Lütfen WAS kalibrasyonunu tekrarlayın.	139
U1061	Traktör parametre ayarları sürüş alt sisteminde bulunmuyor.	Ana kurulum menüsüne dönün ve doğru aracın seçildiğini onaylayın.	90

## 19.1. Genel hata mesajları

Kod	Arıza	Eylem	Sayfa
U1062	Montaj meyili kalibrasyonu gerekiyor.	Montaj meyilini kalibre edin. Bu işlem, alıcı kabin tavanında eğimli bir yüzeye monte edilmişse sistemin bunu telafi etmesine olanak sağlar.	142
U1065	Direksiyon açısı sensörü kalibrasyonu gerekiyor.	Genellikle lastik değişiminden kaynaklanır fakat olası tek nedeni bu değildir. Araç ölçümlerini onaylayın ve ardından yeniden kalibre edin.	94 139
U1066	Pusulaya kalibrasyonu gerekiyor.	Pusulayı kalibre edin.	136
U1067	Yeni araç ya da yeni sürüş denetleyicisi algılandı.	Pusulayı yeniden kalibre edin.	136
U1068	Araç profili, sürüş alt sistem ayarlarıyla eşleşmiyor.	Sürüş alt sisteminin açık olduğunu onaylayın. Ana kurulum menüsüne dönün, aracı ve sürüşü sıfırlayın.	91 - 96
U1069	Sürüş alt sistemi direksiyon sensörü yapılandırılmamış.	Bayiniz ile irtibat kurun.	

Kod	Arıza	Eylem	Sayfa
U1071	AES-25 ortalama gücü, güç limitinden fazla.	AES-25 motor ünitesindeki yükü onaylayın (örneğin direksiyon kolunu çok ağırdır veya burçlar veya rulman aşınmıştır). Bayiniz ile irtibat kurun.	
U1072	AES-25 sıcaklığı, sıcaklık limitinden fazla.	Kapatın ve soğumasını bekleyin. Sorun devam ederse bayiniz ile irtibat kurun.	
U1074	AES-25 sürüş denetleyicisi başlatılmadı.	Direksiyonu elinizle çeyrek tur döndürün.	
U1075- U1078	CAN alım veya iletim hataları.	Bağlantıları onaylayın. Bağlantı kutusunu kapatıp açın. Sorun devam ederse bayi ile irtibat kurun.	
U1079	Direksiyon aç sensörü bağlantısı kesildi.	Bağlantıyı kontrol edin veya arızalı sensörü değiştirin. Bayiniz ile irtibat kurun.	
U1080	Direksiyon aç sensörü kısa devre yaptı.	Bayiniz ile irtibat kurun. Sensörün değiştirilmesi gerekebilir.	

## 19.1. Genel hata mesajları

Kod	Arıza	Eylem	Sayfa
U1082	Kompakt flash dosya sisteminde kalan alan 1% değerinden daha az.	Mini görünümde bellek kullanımını onaylayın. Envanter yöneticisi kullanılarak eski dosyaların silinmesi ya da aktarılması gerekebilir.	125 ve 229
U3001	Aktarım başarısız.	USB'yi kullanarak dosyayı içe ya da dışa aktarmayı tekrar deneyin.	229
U4001	Yol hattı başlatma hatası.	Yol hattını yeniden oluşturun.	186 - 192
U4006	Geçerli sistem kalibrasyonları yok.	Pusulayı, direksiyon açısı sensörünü ve montaj meyilini kalibre edin.	136 - 142
U5001	Sürüş alt sistemi algılanmadı.	Sürüş alt sisteminin açık olduğunu onaylayın. Halka açık yollarda devreye almayı engelleyen "karayolu kilit anahtarının" kapalı konumda olduğunu onaylayın. Ana kurulum menüsüne dönün ve doğru sürüş sisteminin ayarlandığını onaylayın.	96

Kod	Arıza	Eylem	Sayfa
U5002	Alet ve yol hattı tanımlanmamış.	Doğru aletin, doğru alanın ve işin seçildiğini onaylayın. Gerekirse yol hatları oluşturun.	100 155 ve 173 186 - 193
U5003	Sürüş denetleyici kilitlemeden dolayı devreye alınamıyor.	Karayolu anahtarının KAPALI konumda olduğunu onaylayın.	
U5004	Alet tanımlanmamış.	Doğru aletin seçildiğini onaylayın.	100
U5007	Sıra aralığı (alet genişliğinden çıkarılan alet örtüşmesi) çok küçük.	Örtüşme çok büyük. Otomatik bölüm kontrolü mini görünümünde örtüşmeyi değiştirin. Denetleyicinin kılavuzuna bakın.	
U6904	Yalnızca bir sürüş denetleyici türü ve araç türü belirtildi.	Konsoldaki araç kurulumu ayarlarının sürüş denetleyicisindeki ayarlarla eşleştiğini onaylayın.	94 - 96
U6905	Bilinmeyen makine türü.	Ana kurulum menüsüne dönün ve araç kurulumunu düzeltin.	94
U8505	Fabrika kalibrasyonu yok.	Pusulayı, direksiyon açısı sensörünü ve montaj meyilini kalibre edin.	136 - 142
TC8	Atalet sensörü ve modem için 12 V güç kaynağı yok.	Bağlantıları onaylayın.	

## 19.1. Genel hata mesajları

## 19.2. Kablosuz bağlantı sorunları

X30 konsolunu Internet'e bağlarken (konsolun arkasına bağladığınız bir Ethernet kablosuyla) sorunlarla karşılaşıyorsanız aşağıdakileri kontrol edin:

1. Sistem bilgileri panelini açın (bkz. Sistem bilgilerini görüntüleme, sayfa 115).
2. **Konsol** altında, **IP Adresi** alanının 192.168.0.x (burada x = 0 - 255) aralığında bir adres gösterdiğinden emin olun.
3. Bu aralık dahilinde bir adres gösteriliyorsa konsolun arkasındaki Ethernet kablosunun bağlantısını kesip X30 konsolunu yeniden başlatın. Bu işlem varsayılan adresin kaldırılmasına ve X30'un kablosuz etkin noktaya bağlanmasına olanak sağlayacaktır.

Bu sorun, Ethernet DHCP sunucusu bulunmadığında Ethernet bağlantısı tarafından kullanılan varsayılan adres (192.168.0.10) ile bir kablosuz bağlantı kurulurken alınan adres arasındaki çakışmadan kaynaklanmaktadır.

19.2. Kablosuz bağlantı sorunları



## Bölüm 20 – Ekler

### 20.1. Ek A – Sözlük

Alan	Traktörün tanımlanan çalışma alanıdır.
Alan Sınırı	Alanın kenarıdır.
Baud Oranı	Saniye başına bit cinsinden ölçülen veri aktarım hızıdır.
Baz İstasyonu	GNSS ile donatılmış alıcılara diferansiyel düzeltmeler sağlayan bir GNSS alıcısıdır. Ayrıca baz ya da referans istasyonu olarak da adlandırılır.
Bellenim	Bir cihazın donanımına kalıcı olarak yerleştirilmiş olan bilgisayar programıdır.
Boylam	Başlangıç meridyeninin doğusundaki veya batısındaki bir konumun derece cinsinden başlangıç meridyenine olan mesafesidir. Başlangıç meridyeni Greenwich, İngiltere'den geçer ve boylamı sıfırdır.
Devre dışı	Uydular ve düzeltme kaynakları, aracın konumunu hesaplarken belirli bir düzeyde pozisyon doğruluğu gerektirir. Sistem aracın konumunu gerekli doğruluk düzeyinde hesaplayabilmek için yeterli veri almıyorsa otomatik sürüş etkinleştirilmez. Devre dışı özelliği, otomatik sürüşün devreye alınabilmesi için sistemin pozisyon doğruluğu gereksiniminin geçersiz kılınabilmesini sağlar. Bu özellik, konumun çok yüksek derecede hassasiyetle belirlenmesine gerek olmayan durumlarda yararlı olur.
Diferansiyel GPS	GPS doğruluğunu artırmak için uydu servislerinden ya da sabit referans istasyonlarından düzeltme verilerini kullanan bir yöntemdir. Uydular ya da yerel referans istasyonları, GNSS alıcılar ile donatılmış olan araçlara düzeltme verileri gönderir.

Doğuya gitme/Kuzeye gitme	<p>Doğuya gitme ve Kuzeye gitme değerleri, aracın Universal Transverse Mercator (UTM) koordinat sistemine göre konumunu ve saat dilimini gösterir. Metre cinsinden ölçülürler.</p> <p>Doğu-Batı (yatay) eksenindeki ızgara numaralarına Doğuya gitme değerleri, Kuzey-Güney (dikey) eksenindeki ızgara numaralarına Kuzeye gitme değerleri adı verilir.</p>
EGNOS	<p>(Avrupa Sabit Uydulu Navigasyon Kapsama Sistemi) Sinyallerin güvenilirliğini ve doğruluğunu rapor ederek GPS, GLONASS ve Galileo sistemlerini desteklemek üzere geliştirilmiş bir Avrupa SBAS sistemidir.</p>
EMC	<p>Elektromanyetik Uyumluluk, elektromanyetik girişimin etkilerini inceleyen bilimdir. EMC, ekipman bileşenlerinin ya da sistemlerin birbiriyle girişim oluşturmadığından veya salınımlar nedeniyle doğru çalışmanın engellenmediğinden emin olunmasını hedefler.</p>
Enlem	<p>Ekvatorun kuzeyindeki veya güneyindeki bir konumun derece cinsinden ekvatora olan mesafesidir. Bir dakika enlemi bir deniz miline (1852 m) eşittir. Ekvatorun enlemi sıfırdır.</p>
GDOP	<p>(Geometrik Hassasiyet Bozulması) GDOP, GNSS uydu geometrisinin doğruluğunu ölçmek için kullanılan bir ölçümdür.</p>
GLONASS	<p>Global Navigasyon Uydu Sistemi (Rusya GNSS sistemi)</p>
GNSS	<p>Global Navigasyon Uydu Sistemi</p>
GPS	<p>Global Konumlandırma Sistemi (ABD GNSS sistemi)</p>

HDOP	(Yatay Uydu Geometrisi Katsayısı) HDOP, GNSS uydularından alınan yatay (enlem/boylam) konum bilgilerinin doğruluğunu ölçmek için kullanılan bir ölçümdür.
HRMS	HRMS (Yatay Ortalama Karekök Hatası), uydulardan edinilen kaynak bilgilerden bir ortalama yatay konumu hesaplar
Kılavuz çizgisi	Bir alanda bulunan iki yol noktası arasındaki sanal çizgidir. Kılavuz çizgisi sonraki alan çalışmaları için referans olarak kullanılır (Yol hattı olarak da adlandırılır).
Mobil Baz İstasyonu	Kolayca taşınabilen ve DPGS sistemi ile çalışmaya devam edebilmesi için yeni konumunu bağımsız olarak belirleyebilen bir baz istasyonudur.
Montaj Meyili	Montaj meyili, alıcının kurulduğunda tamamen düz hizada olup olmadığını belirtir.
MSAS	(Çok Fonksiyonlu Uydu Güçlendirme Sistemi) GPS sinyallerinin güvenilirliğini ve doğruluğunu bildirerek ve geliştirerek GPS'i destekleyen bir Japon SBAS sistemidir.
NMEA	(National Marine Electronics Association) Elektronik cihazlar tarafından veri alımı ve iletimi için kullanılan bir standart protokoldür.
OmniSTAR	Küresel bir sabit yörüngeli uydu grubundan alınan GNSS düzeltme verilerini yayınlayan ticari bir hizmet (Trimble Navigation Ltd tarafından işletilir).
Referans İstasyonu	GNSS ile donatılmış alıcılara diferansiyel düzeltmeler sağlayan bir GNSS alıcısıdır. Ayrıca baz istasyonu olarak da adlandırılır.

- RTK Ağı** Konum verilerini internet üzerinden bir sunucuya ileten baz istasyonları topluluğudur (NTRIP). RTK ağındaki araçlar da (arazi arabaları) konumlarını mobil telsiz üzerinden sunucuya iletir. Sunucu baz istasyonlarından ve araçlardan gelen konum verilerini kullanarak her araç için düzeltme verilerini hesaplar ve mobil telsiz üzerinden araca iletir. Bu sayede, konum 1-2 cm'lik hata payıyla gerçek zamanlı olarak belirlenebilir.
- SBAS** (Uydu Tabanlı Güçlendirme Sistemi) Ek uydu yayın mesajlarını kullanarak geniş alan düzeyinde veya bölgesel iyileştirmeyi destekleyen bir sistemdir. SBAS düzeltme kaynakları, bir veya birden fazla GNSS uydusunun ölçümlerini ve uydu sinyallerini ve sinyali etkileyebilecek çevresel faktörleri alan birden çok yer istasyonundan oluşur.
- Şekil dosyası** Şekil dosyası, bir veri setindeki uzamsal unsurlar için topolojik olmayan geometri ve öznitelik bilgilerini depolar. Bir unsurun geometrisi, bir dizi vektör koordinatından oluşan bir şekil biçiminde depolanır. Dosya biçimi: abcd.shp
- TopNET Global D** Küresel bir sabit yörüngeli uydu grubundan alınan GNSS düzeltme verilerini yayınlayan ticari bir hizmet (TerraStar GNSS tarafından işletilir).
- WAAS** (Geniş Alan İyileştirme Sistemi) Bu ABD SBAS sistemi, GPS sinyallerinin doğruluğunu ve bulunurluğunu geliştiren bir hava navigasyonu desteği olarak kullanılmak üzere ABD Federal Havacılık İdaresi tarafından geliştirilmiştir.

WAS	Direksiyon açısı sensörü
Yol hattı	Bir alanda bulunan iki yol noktası arasındaki sanal çizgidir. Yol hattı sonraki alan çalışmaları için referans olarak kullanılır (Kılavuz çizgisi olarak da adlandırılır).



## Bölüm 21 – Dizin

- AB çizgileri 186
- AgJunction 43, 183, 214
- alan
  - seçme 155
  - yeni 153
  - yüklü alanı kaldırma 170
- alan menüsü 153
- alan sayaçları 54
- alarmlar 71
- alet 17
  - ana anahtar 109
  - geometri 104
  - hız 110
  - ISOBUS 102
  - kurulum 99
  - oluşturma 101
  - seçme 100
- ana anahtar 109
- araç
  - anten 98
  - geometri 94
  - kurulum 89
  - oluşturma 91
  - seçme 90
  - yönelim 122
- Araç Ekranı Denetleyicisi 44, 57
- araç hızı 110
- azot 55
- bant lamba 29
- bayrak noktaları
  - ayarlama 167
  - kaldırma 168
  - kurulum 81
  - özelleştirme 167
- birimler 25
- bölge ayarları 23
- bölüm kontrolü 106
  - bölüm geçişi 108
  - zamanlama 107
- boylam 26
- bum yüksekliği 55, 226
- canlı tutma süresi 62
- CropSpec 55
- değişken oran kontrolü 53, 179
- dil 24
- direksiyon açısı sensörü
  - kalibrasyonu 139
- DOK haritası 119
- dosya adları 134
- dosya sunucusu 43
- enlem 26
- envanter yöneticisi 229
- erişim seviyesi 35
- evrensel terminal 42, 212
- Evrensel terminal kurulumu 82
- görev
  - başlatma/durdurma 241
  - değişken/sabit 239
  - oluşturma 236
  - saat türü 242
  - seçme 237
  - toplamlar 241
- görev verisi 53
  - dışa aktarma 243
  - düzenleme 238
  - içer aktarma 234
  - menü 233
  - seçme 234
- görünüm kontrolleri 116
- gösterge paneli 128
- GPS
  - alıcı 61
  - çıkış 68
  - doğruluk 123
  - düzeltilme 63
  - kayma düzeltilme 169
  - kayma telafisi 207
  - radar 69

GPS ayrıntılar 122  
guidelock kılavuzluk modu 192  
harita katmanları 117  
harita seçenekleri 33  
haritayı yakınlaştırma 121  
Hızlı Başlangıç 51  
iş  
  arama 231  
  ayrıntıları kaydetme 174  
  oluşturma 171  
  seçme 173  
  temizleme 178  
  verme 231  
iş bilgileri 127  
iş raporu  
  dışa aktarma 176  
iş yardımcısı 50  
İş Yardımı 50  
ISOBUS kurulumu 82  
kablosuz bağlantı sorun giderme 251  
kalibrasyon  
  direksiyon açığı sensörü 139  
  hatalar 151  
  montaj meyili 142  
  pusula 136  
  sürüş 135  
kameralar 43  
kapsama haritası 118  
kaydırma  
  araca 206  
  uzaklık 205  
kılavuz çizgileri 52, 185  
  düz çizgiler 186  
  eş kavis 190  
  guidelock 192  
  orta merkez 191  
  seçme 193  
kılavuzluk ekranı 116  
konsol  
  araç çubuğu 10  
  başlatma 7  
  kapatma 8  
  sıfırlama 7  
  tanılama 125  
kontrollü trafik 49  
kullanıcı erişim seviyesi 35  
kullanıcı kontrolleri 36  
Magnet 44, 216  
meteoroloji istasyonu 224  
mini görünüm 113  
montaj meyili kalibrasyonu 142  
müşteri adı 153  
nokta başına veri kaydı 43  
NORAC 55, 226  
NTRIP 66  
OAF dosyası 62  
otomatik bölüm kontrolü 53, 211  
otomatik sürüş 49, 195  
  ayar 200  
  devreden çıkarma 204  
  devreye alma 202  
  durum 195  
  sorun giderme 196  
pusula kalibrasyonu 136  
renkler 133  
saat 24  
saha  
  çıkış 170  
seri bağlantı noktaları 70  
ses seviyesi 31  
simge açıklamaları 2  
sınır  
  kaldırma 162  
  oluşturma 156  
  şekil dosyasından 159  
  uzaklık 156  
sistem  
  tanılama 125  
sistem bilgileri 115  
sistem kurulumu 41  
sorun giderme 245  
sözlük 253



su muhafazası 54  
sürülmemiş arazi 163  
sürüş denetleyicisi 96  
sürüş kalibrasyonu 135  
tanılama 125  
tarih 24  
ürün veritabanı 111  
UT 212  
UT kurulumu 82  
uygulama 239  
VDC 57  
veri kaydı 43  
Xlinks 56  
yardımcı programlar 87  
yazılım yükseltme 19, 87  
yazılım yükseltmesi 87







**Topcon Precision Agriculture**

16900 West 118th Terrace  
Olathe, KS 66061 USA  
Phone: 866-486-7266

**Topcon Positioning Systems, Inc.**

7400 National Drive  
Livermore CA 94551 USA  
Phone: 925-245-8300  
Fax: 925-245-8599

**Topcon Precision Agriculture**

14 Park Way  
Mawson Lakes SA 5095 Australia  
Phone: +61-8-8203-3300  
Fax : +61-8-8203-3399

**Topcon Precision Agriculture Europe**

Avenida de la Industria 35  
Tres Cantos 28760, Spain  
Phone: +34-91-804-92-31  
Fax: +34-91-803-14-15

**Topcon Corporation**

75-1 Hasunuma-cho, Itabashi-ku  
Tokyo 174-8580 Japan  
Phone: +81-3-5994-0671  
Fax: +81-3-5994-0672