

XD Konsolunu

Kılavuzluk ve Otomatik Sürüş
Operatör Kılavuzu



XD Kılavuzluk ve Otomatik Sürüş Operatör Kılavuzu

Parça Numarası: 1036529-70 TR

Revizyon A

Yazılım Sürümü 5.0 ile kullanım için

© Telif Hakkı Topcon Precision Agriculture

Nisan 2020

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

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 - Ürünü, Topcon Precision Agriculture'dan (TPA) veya TPA'nın ürün satıcılarından birinden satın alarak bu Şart ve Koşulları kabul edersiniz.

TELİF HAKKI - Bu kılavuzdaki tüm bilgiler, TPA'nın fikri mülkiyetindedir ve telif hakkıyla korunmaktadır. Tüm hakları saklıdır. TPA'nın yazılı açık izni olmadan bu kılavuzda yer alan grafik, içerik, bilgi veya verileri kullanamaz, erişime açamaz, kopyalayamaz, saklayamaz, görüntüleyemez, bunlardan türev çalışmalar oluşturamaz, satamaz, değiştiremez, yayınlamaz, dağıtamaz veya üçüncü tarafların bunlara erişimine izin veremezsiniz. 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 tescilli veya kayıtlı 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 BEYANLAR - TPA'nın veya başka bir Topcon Group şirketinin web sitesinde veya başka bir reklamda veya TPA literatüründe yer alan ya da bir TPA çalışanı veya bağımsız yüklenicisi tarafından verilen hiçbir beyan bu Şart ve Koşulları değiştirmez.

ÖNEMLİ: GÜVENLİK - Ürünün yanlış kullanımı, kişilerin ölümüne veya yaralanmasına, ürünün hasar görmesine 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 orijinal sevkiyat tarihinden itibaren bir yıl süreyle malzeme ve işçilik açısından kusursuz olacağını 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 sürelerinde, kusurlu bulunan yukarıdaki kalemlerden herhangi biri onarım için 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 - YUKARIDAKİ GARANTİLER DIŞINDA GEÇERLİ BİR GARANTİ KARTI, EK VEYA SON KULLANICI LİSANS SÖZLEŞMESİNDE VERİLEN GARANTİLER, BU KILAVUZ, ÜRÜN VE İLGİLİ YAZILIMLAR "OLDUĞU GİBİ" SUNULMAKTADIR. BAŞKA HİÇBİR 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 SİNYALLERİNİN BULUNUP BULUNMADIĞINDAN, SÜREKLİLİĞİNDEN, DOĞRULUĞUNDAN VEYA BÜTÜNLÜĞÜNDEN SORUMLU DEĞİLDİR.

SORUMLULUK SINIRI VE TAZMİNAT - TPA ve bayileri, vekilleri ve temsilcileri, burada yer alan teknik hatalardan, yazım hatalarından veya eksikliklerden ya da bu materyalin, ürünün veya beraberindeki yazılımın (TPA'nın bu tür hasar olasılığı konusunda bilgilendirildiği durumlar dahil) tedarik edilmesinden, performansından veya kullanımından kaynaklanan özel, dolaylı, ekonomik, arıza veya netice kabilinden hasarlardan sorumlu tutulamaz. 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, düzeltilebilir, 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. Hükmün 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 şekilde çalışmaya neden olan parazitler de dahil olmak üzere alınan hiçbir paraziti kabul etmemelidir.

15,21

Bu ekipman üzerinde Topcon tarafından açıkça onaylanmayan değişiklik ya da düzenlemelerin yapılması, FCC'nin bu ekipmanı çalıştırma onayını geçersiz kılabilir.

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 parazitine sebep 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 parazitin 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 ve 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 avadanlık 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 frekansı radyasyonuna maruz kalma bilgileri:

Bu ekipman, kontrolsüz bir ortam için belirlenen FCC ve IC radyasyona maruz kalma sınırlarına uygundur. Bu ekipman, radyatör ile vücudunuz arasında en az 30 cm mesafe olacak şekilde kurulmalı ve çalıştırılmalıdır.

Bu verici, başka bir anten veya verici ile birlikte yerleştirilmemeli veya birlikte çalıştırılmamalıdır.



UYARI: Hücresel modem veya bir RTK baz istasyonu kullanan ürünler radyo 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 kullanılmamalıdır. 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: Destekli sürüşün istenmeyen bir şekilde devreye girmesini önlemek için sürüş anahtarının 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.

Operatör, destekli sürüş kullanılmadığında sürüş anahtarının Kapalı (*tüm* LED göstergeler kapalı) olduğundan emin olmalıdır.

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 düğmesini seçin VE/VEYA
- Harici bir sürüş anahtarının kullanıldığı durumlarda yukarıdaki eylemler, sürüş asistanını devre dışı bırakmıyorsa anahtarı kullanarak devre dışı bırakın.

Araç Kapatma Güvenliği

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

Aracın Taşınması



UYARI: Aracı halka açık bir yol üzerinde taşırken otomatik kılavuzluk sistemi **KAPALI** olmalıdır. Destekli sürüşün istenmeyen bir şekilde devreye girmesini önlemek için sürüş anahtarının Kapalı konumda olduğundan emin olun.

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 ulaşılırken 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

Bölüm 1 – Konsola Genel Bakış	1
1.1. Giriş	1
1.2. Topcon Agriculture Platformu'nu (TAP) Kullanma	2
1.2.1. Konsolda TAP'ta oturumu açma	2
1.2.2. İsteğe bağlı özellikler satın alma	3
1.3. Simge açıklamaları	6
1.3.1. Kılavuzluk araç çubuğu	6
1.3.2. Menü simgeleri	6
1.3.3. Navigasyon çubuğu simgeleri	9
1.3.4. Görünüm kontrolleri	10
1.3.5. Diğer simgeler	11
1.4. Konsolu çalıştırma	12
1.5. Konsolu kapatma	13
1.6. Konsol araç çubuğunu kullanma	14
Bölüm 2 – Kullanıcı Arabirimi Açıklaması	17
2.1. Kurulum ve çalışma ekranları arasında geçiş yapma	17
2.2. Kurulum ekranı kontrolleri	18
2.3. Çalışma ekranı kontrolleri	20
2.3.1. Alet rengi göstergeleri	21
Bölüm 3 – Hızlı Kurulum Kılavuzu	23
3.1. Yazılım güncelleme talimatları	23
3.2. Başlangıç	24
Bölüm 4 – Bölge ve Kullanıcı Ayarları	27
4.1. Bölge ayarlama	28
4.1.1. Dil kurulumu	28
4.1.2. Saat/tarih kurulumu	28
4.1.3. Birimlerin kurulumu	29
4.2. Bant lambayı ayarlama	32
4.3. Ortamı ayarlama	34
4.4. Harita seçeneklerini ayarlama	36
4.5. Erişim seviyesini ayarlama	38

4.6. Kullanıcı kontrollerini ayarlama	39
4.7. Uzaktan desteği ayarlama	41
4.7.1. Desteği ayarlama	41
4.7.2. Destek talep etme	42
Bölüm 5 – Sistem Kurulumu	45
5.1. Konsol adı belirleme ve TAP'ta oturum açma	46
5.2. Özellikleri ayarlama	47
5.2.1. Lisans kurulumu	47
5.2.2. Konsol kurulumu	48
5.2.3. Kılavuzluk kurulumu	50
5.2.4. Alet kurulumu	51
5.2.5. XTEND ayarı	54
5.2.6. VDC kurulumu	57
5.3. GPS'i ayarlama	59
5.3.1. Alıcı kurulumu	59
5.3.2. Düzeltme kurulumu	61
5.4. Alarmların ayarlanması	68
5.4.1. Alarm penceresi açıklaması	70
5.4.2. Alarm listesi	71
5.5. Bayrak noktalarını ayarlama	80
5.6. ISOBUS / evrensel terminal kurulumu	81
5.6.1. Görev denetleyicisi kurulumu	81
5.6.2. Evrensel terminal kurulumu	82
5.6.3. Yardımcı kontrol kurulumu	83
5.7. Yardımcı programların ayarlanması	86
5.7.1. Konsol yazılımını yükseltme	86
5.8. Wi-Fi kurulumu	87
5.8.1. Ethernet radyo modemi (CL-55)	87
5.8.2. USB Wi-Fi	87
Bölüm 6 – Araç Kurulumu	91
6.1. Bir araç seçme	92
6.2. Yeni bir araç oluşturma	93
6.2.1. Aracı özelleştirme	94

6.3. Araç geometrisini ayarlama	96
6.4. Sürüş denetleyicisini ayarlama	98
6.5. Araç antenini seçme	100
Bölüm 7 – Alet Kurulumu	101
7.1. Alet seçme	102
7.2. Yeni bir alet kurulumu	103
7.2.1. ISOBUS aletinin kurulumu	104
7.3. Alet geometrisinin ayarlanması	106
7.4. Bölüm kontrolünün ayarlanması	108
7.4.1. Zamanlamanın ayarlanması	109
7.4.2. Bölüm geçişinin ayarlanması	111
7.5. Ana anahtar kurulumu	112
7.6. GPS hız emülasyonu kurulumu	114
Bölüm 8 – Ürün Kurulumu	115
8.1. Ürün veritabanının kurulumu	115
Bölüm 9 – Temel Çalışma Bilgileri	117
9.1. Mini görünümüleri kullanma	117
9.2. Sistem bilgilerini görüntüleme	119
9.3. Kılavuzluğu görüntüleme	120
9.3.1. Kılavuzluk renk şeması	120
9.3.2. Görünüm kontrollerini kullanma	121
9.3.3. Mod seç	122
9.3.4. Harita katmanları	122
9.4. GPS ayrıntılarını görüntüleme	127
9.5. Tanılamayı görüntüleme	130
9.6. Görev bilgilerini görüntüleme	132
9.7. Gösterge panelinde izleme	134
9.7.1. Gösterge panelini özelleştirme	134
9.8. Renkleri ve çalışma durumunu tanıma	137
9.9. Varsayılan dosya adlarını anlama	138
Bölüm 10 – Sürüş Kalibrasyonları	139
10.1. Pusulayı kalibre etme	140

10.2. Direksiyon açı sensörünü kalibre etme	141
10.3. Montaj meyilini kalibre etme	143
10.4. Kalibrasyon hatalarını/alarmlarını yönetme	148
Bölüm 11 – Görev Düğmesi	151
Bölüm 12 – Tarla Menüsü	155
12.1. Bir müşteri / çiftlik / tarla seçme	155
12.2. Bir müşteri / çiftlik / alan oluşturma	157
12.3. Yüklü bir alanın kaldırılması	158
12.4. Bayrak noktalarını ayarlama	159
12.4.1. Bayrak noktalarıyla çalışma	160
12.5. Yeni sınır ayarlama	162
12.5.1. Kapsama verilerinden sınır oluşturma	164
12.5.2. Şekil dosyasından sınır oluşturma	165
12.5.3. Bir sınırı düzenleme	167
12.5.4. Sınırı kaldırma	168
12.6. Çalışılacak sürülmemiş araziye ayarlama	169
Bölüm 13 – Görev Menüsü	173
13.1. Mevcut bir görevi seçme	173
13.2. Yeni bir görev oluşturma	174
13.3. Görev bölgelerini yapılandırma	175
13.4. Bir görevi silme	177
13.5. Değişken oran kontrolünü yapılandırma	178
13.5.1. Kaynak seçenekleri	180
13.6. Görevleri dışa aktarma / görev raporu	183
13.6.1. Görevleri bir USB'ye aktarma	183
13.6.2. Görev verisi setini bir USB'ye aktarma	183
13.6.3. Görev verisi setini TAP'a aktarma	184
13.6.4. Görev raporlarını dışa aktarma	185
13.7. Görevleri içe aktarma	187
13.7.1. Bir USB'den görevleri içe aktarma	187
13.7.2. Bir USB'den görev verisi setini içe aktarma	187
13.7.3. Görev verisi setini TAP'tan içe aktarma	187
Bölüm 14 – Kılavuz Çizgisi Menüsü	189

14.1. Kılavuz çizgisi grupları	191
14.2. Düz çizgi kılavuz çizgileri kullanma	192
14.2.1. AB çizgilerini el ile ayarlama	193
14.3. Eş kavis kılavuz çizgilerini kullanma	195
14.4. Orta merkez kılavuz çizgilerini kullanma	196
14.5. Guidelock kılavuzluk modunu kullanma	197
14.6. Sınır sürüşünü kullanma	198
14.7. Proje hatlarını kullanma	199
14.7.1. Sürüş hatları oluşturma	199
14.7.2. Mevcut proje hatlarını bölme	200
14.7.3. Mevcut proje hatları için paralel hatlar ekleme	201
14.8. Mevcut bir kılavuz çizgisi grubunu seçme	204
14.9. Mevcut kılavuz çizgilerini içe aktarma	205
14.9.1. USB'den kılavuz çizgilerini içe aktar	205
14.9.2. TAP'tan kılavuz çizgilerini içe aktar	206
14.9.3. Kılavuz çizgilerini kopyala	206
14.10. Tramvay hatlarını ayarlama	207
14.11. Sürülmemiş arazi dönüşlerini yapılandır	210
14.11.1. Dönüş yarıçapı	211
14.11.2. Dönüş hattı konumu	213
14.11.3. Model	213
14.11.4. Model seç	214
14.11.5. Sürülmemiş arazi dönüşü alarmı	216
Bölüm 15 – Otomatik Sürüş	219
15.1. Otomatik sürüş durumu	219
15.1.1. Otomatik sürüş sorunlarını giderme	220
15.2. Otomatik sürüşü ayarlama	224
15.3. Otomatik sürüşü devreye alma	226
15.4. Otomatik sürüşü devreden çıkarma	228
Bölüm 16 – Kaydırma Menüsü	229
16.1. Kaydırma seçeneklerini kullanma	229
16.2. GPS kaymasını telafi etme	231
16.2.1. GPS kaymasını doğru bir şekilde telafi etme	232

16.2.2. Yüksek doğruluklu düzeltme kaynakları	233
Bölüm 17 – Etkinleştirilmiş Ek Özellikler	235
17.1. Otomatik bölüm kontrolünü kullanma	235
17.1.1. Bum kontrolü	236
17.2. Evrensel terminali (ISOBUS) kullanma	238
17.3. Meteoroloji istasyonunu kullanma	240
17.3.1. Meteoroloji istasyonu kalibrasyonu	241
17.4. NORAC Bum Yüksekliği Kontrolünü Kullanma	242
Bölüm 18 – Envanter Yöneticisi	245
Bölüm 19 – Sorun Giderme Kılavuzu	247
19.1. Genel hata mesajları	247
19.2. İnternet bağlantısı sorunları	253
Bölüm 20 – Sözlük	255
Bölüm 21 – Dizin	261

Bölüm 1 – Konsola Genel Bakış

1.1. Giriş

Konsol, araca monte edilen dokunmatik LCD ekranlı bir elektronik konsoldur. Operatörlerin konsoldan otomatik sürüş, kılavuzluk ve diğer kontrol işlevlerini 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. Konsolu kurmak veya çalıştırmak için yardım gerekirse bayinize başvurun.

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

Konsol seri numarası, konsolun arkasındaki etikette bulunur. İleride başvurmak için seri numarasını kaydedin.

Seri Numarası:

1.2. Topcon Agriculture Platformu'nu (TAP) Kullanma

Topcon, yakın zamanda TAP'ı tanıttı.

TAP, bağlantı sağlayan ve kullanıcının tarımsal operasyonel verileri içe ve dışa aktarmasına, veri paylaşmasına, uygulama oluşturmaya, filo telematiklerini izlemesine ve uzaktan destek vermesine olanak tanıyan Topcon'un IoT (Nesnelerin İnterneti) platformudur. TAP, TAP donanımlı bir X Konsoluna kablosuz veri aktarımı ve telematik sağlamak için Horizon yazılımıyla sorunsuz bir şekilde entegre edilmiştir.

Konsoldan, aşağıdaki şekillerde TAP ile etkileşimde bulunabilirsiniz:

- İsteğe bağlı özellikler satın alma. Bkz. İsteğe bağlı özellikler satın alma, sayfa 3.
- İçe aktarma ve dışa aktarma görev verisi setleri. Bkz. Görevleri içe aktarma, sayfa 187 ve Görevleri dışa aktarma / görev raporu, sayfa 183.

TAP hesabında ilk kez oturum açtığınızda mevcut konsol verileriniz TAP hesabınıza otomatik olarak yüklenir.

Bir görev durdurulduğunda görev otomatik olarak TAP hesabınıza yüklenir.

TAP web sitesi: tap.topconagriculture.com.

Not: TAP için oturum bilgileri oluşturmak amacıyla bayinizle iletişime geçin.

1.2.1. Konsolda TAP'ta oturumu açma

Not: Kablosuz internet bağlantısı gereklidir. Bkz. Wi-Fi kurulumu, sayfa 87.

1. Konsolda TAP'ı etkinleştirmek için **Sistem**



/ **Özellikler**



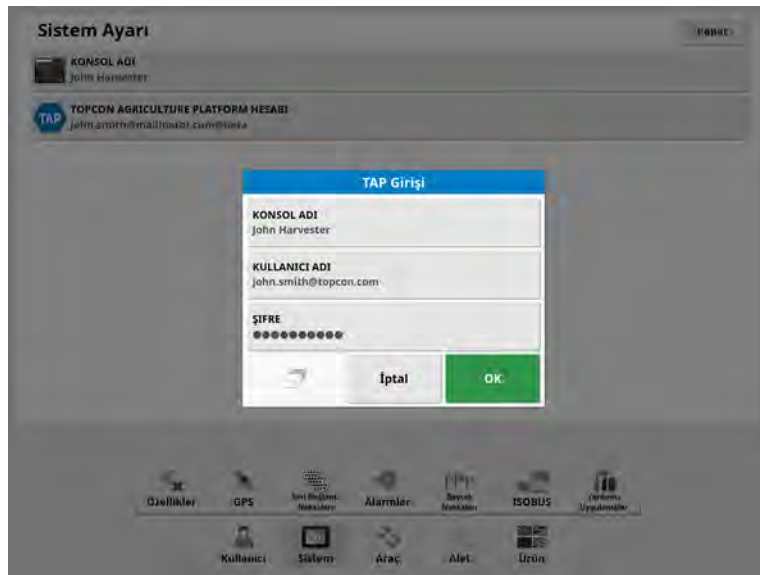
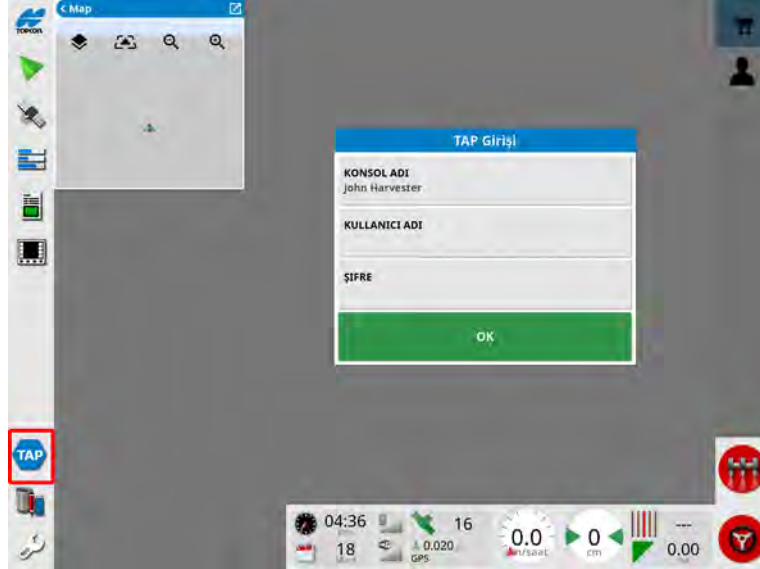
/ **Konsol**



/ **Bulut Tabanlı Hizmetler** öğesini ve **TAP - Topcon**

Agriculture Platformu ögesini seçin.

2. Çalışma ekranının solundaki TAP düğmesini seçin veya TAP'ta oturum açmak için Sistem ayarları sayfasına gidin.



Konsol TAP'ta oturum açtıktan sonra bir TAP işlemi gerektiğinde ve internet kullanılabilir olduğunda iletişim kuracaktır.

1.2.2. İsteğe bağlı özellikler satın alma

Konsol, standart olarak sağlanan bir dizi özellik ile birlikte verilir. Abonelik yoluyla erişilebilen isteğe bağlı özellikler de mevcuttur. Bunlar, TAP web sitesi veya konsoldaki Horizon Marketplace kullanılarak satın alınır.

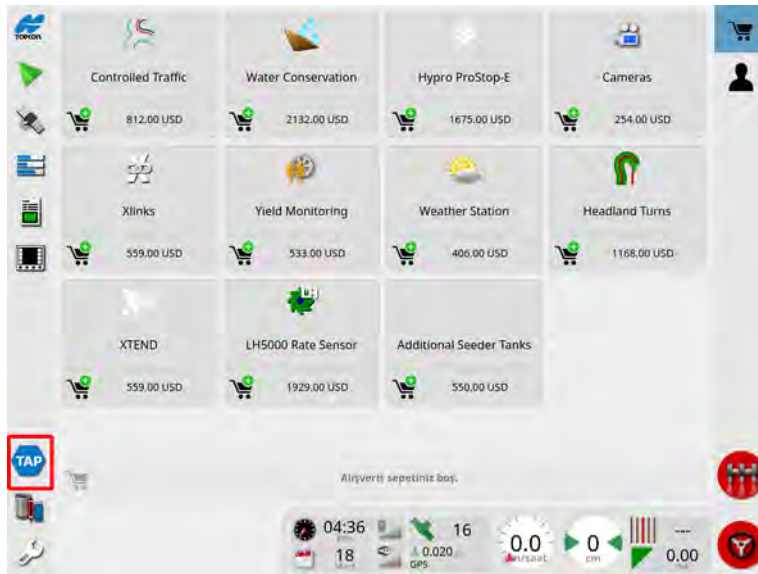
Not: Gerekirse lisanslar yine de USB üzerinden sağlanabilir. Bkz. Lisans kurulumu, sayfa 47.

TAP'ı kredi kartınıza bağlama

1. TAP web sitesine gidin ve oturum açın:
tap.topconagriculture.com.
2. Sol üstteki açılır menüden **Market** ögesini seçin.
3. Ekranın üst kısmından **Ödeme Yöntemleri** ögesini seçin.
4. **Kredi Kartı Ekle** ögesini seçin.
5. Gerekli bilgileri girin ve **Kaydet** ögesini seçin.

Marketplace aracılığıyla isteğe bağlı özellikler satın alma

TAP'ta oturum açtıktan sonra ekranın solundaki TAP düğmesine basarak Horizon Marketplace'e erişilebilir.



1. Alışveriş sepetinize eklemek için bir özellik seçin.
2. Gerekli tüm özellikleri seçtikten sonra satın almak için ekranın altındaki (kontrol panelinin üstünde) alışveriş sepeti düğmesini seçin. Seçilen özelliklerin bir listesi ve ödenecek fiyat görüntülenir.

Satın alma işlemi onaylandıktan sonra özellik Marketplace'te **Yüklü** olarak görünür.

Not: Özellikler satın alındıktan sonra yine de Ayarlar menüsünden konsolda etkinleştirilmesi gerekebilir.

Marketplace'i gizlemek için soldaki menüden TAP düğmesini seçin.

1.3. Simge açıklamaları

1.3.1. Kılavuzluk araç çubuğu



Görev düğmesi, 151



Tarla menüsü, 155



Görev menüsü, 173



Kılavuz menüsü, 189



Sürüş seçenekleri menüsü, 219



Otomatik sürüş kalibrasyonu (Otomatik Sürüş devre dışı bırakılırsa), 139



Kaydırma menüsü, 229

1.3.2. Menü simgeleri

Tarla Menüsü



Tarla menüsü, 155



Tarla seçin, 155



Yeni tarla, 157



Alan yükünü boşalt, 158



Bayrak noktası ekle, 159



Tarla sınırını kaydet, 162



Tarla sınır kaydını tamamla, 162



Sınır kaydetme mesafesi, 162



Sürülmemiş arazi yapılandır, 169



Tarla sınırını temizle, 168



Biçim dosyasından alan sınırı oluştur, 165



Kapsama verisinden alan sınırı oluştur, 164

Görev menüsü



Görev menüsü, 173



Seç: Görev, 173



Yeni görev oluştur, 174



Görev bölgelerini yapılandır, 175



Görev verilerini sil, 177



VRC'yi yapılandır, 178



Veri alışverişi, 183

Kılavuz çizgisi menüsü



Kılavuz menüsü, 189



Kılavuz çizgisi grubu seç, 204



Yeni kılavuz çizgisi grubu oluştur, 191



Döngü kılavuz çizgisi, 191



Kılavuz çizgisi oluştur, 189



AB hattını kaydet, 192



Özdeş kavis kaydet, 195



Pivot kaydet, 196



Eli ile AB hattı giriş penceresini aç, 193



Yeni proje hatları, 199



Mevcut kılavuz çizgisini içe aktar, 205



Tramvay hatlarını yapılandır, 207



Sürülmemiş arazi dönüşlerini yapılandır, 210

Sürüş seçenekleri menüsü



Sürüş seçenekleri menüsü, 219



Otomatik sürüş durumu, 219



Otomatik sürüş ayarı parametreleri, 224



Otomatik sürüş kalibrasyonu, 139

Kaydırma menüsü



Kaydırma menüsü, 229



Kaydırma seçeneklerini aç, 229



Kılavuz çizgisini sağa kaydır, 229



Kılavuz çizgisini sola kaydır, 229



Kılavuz çizgisini aracın konumuna kaydır, 230



Kaydırılmış kılavuz çizgisi grubunu kaydet, 229



GPS kayma telafisi, 231

1.3.3. Navigasyon çubuğu simgeleri



Sistem bilgileri, 119



Kılavuzluk, 120



GPS bilgileri, 127



Sistem tanılama, 130



Görev bilgileri, 132



Otomatik bölüm kontrolü, 235



Anahtar kutusu, 111



ISOBUS evrensel terminal, 238



Kameralar, 48



Mahsul izleme, 53



Meteoroloji istasyonu, 240



Norac bum yüksekliği kontrolü, 53



Püskürtücü,  Tohumlayıcı



Dağıtıcı,  Kazıyıcı



TAP, 2



Envanter yöneticisi, 245



Kurulum ekranı, 17

1.3.4. Görünüm kontrolleri



Mod seç, 120



Sürülmemiş arazi dönüşü alarmini göster, 216



Guidelock modunu aç/kapat, 197



Yeniden ortalama/kaydır, 36



Görünür harita katmanlarını seç, 123

 Harita görünüm modunu değiştir, 126

 Küçült/Büyüt, 126

1.3.5. Diğer simgeler

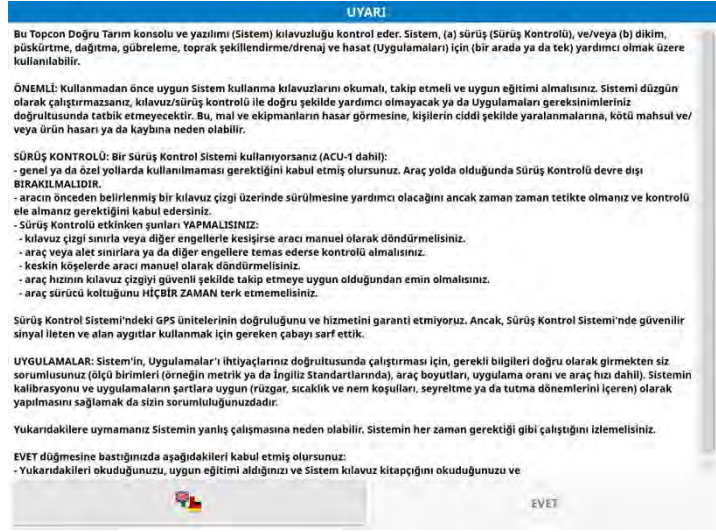
 ISOBUS kısayolu, 49

 Ana anahtar, 112

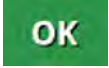
 Otomatik sürüşü devreye al, 219

1.4. Konsolu çalışma

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 sol tarafındaki düğmeye basın.
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.

5. Uyarı ekranını okuyun, ekranı kaydırarak en 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.
7. GPS alıcısının doğru bir şekilde bağlı ve iletişimde olduğunu onaylayın.

Not: Uyarı tekrar görüntülenirse sorun kurulum sırasında giderilmelidir. Bkz. GPS'i ayarlama, sayfa 59.

1.5. Konsolu kapatma

Konsolu kapatmak için konsolun sol tarafındaki düğmeye basın.

1.6. Konsol araç çubuğunu kullanma



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



Yardım ipucu: Ekrandaki kullanıcı arabirimi öğelerinin adlarını görüntüler. Ekranda simgelerin yanında soru işaretleri görünür. Adları görüntülemek için soru işareti gösterilen ekran öğesini seçin.



USB çıkarma: USB 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 görünümü görüntüleyin/gizleyin ve bu simgeyi seçin, ardından düzeni kaydetmek için **Ana Ekranı Kaydet** öğesini seçin.



Ana ekrana git: Kayıtlı genel ana ekranların listesini görüntüler veya kayıtlı ekranlar arasında geçiş yapar. Gerekli seçeneği belirlemek için sayfa 34 konusundaki **Genel ana ekran moduna** bakın.



Parlaklık kontrolü: Ekran parlaklığını ayarlar. Görüntüyü ayarlamak için artı veya eksi simgesini kullanın.



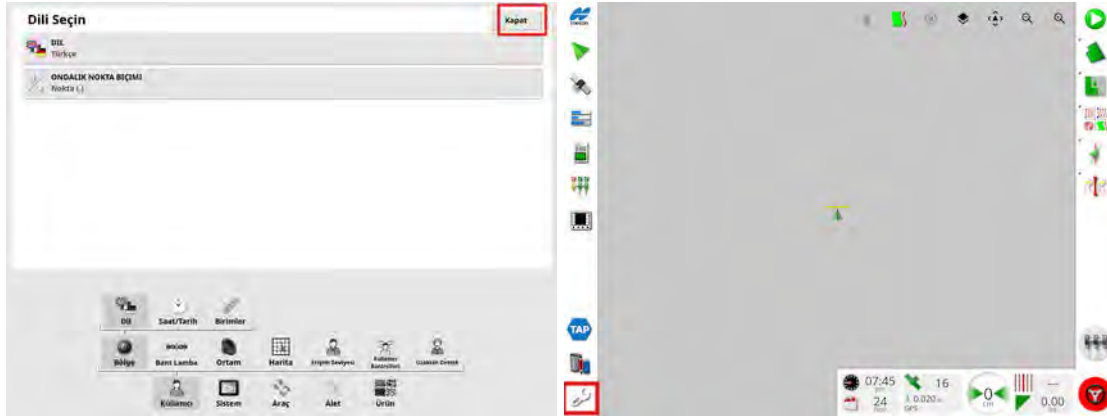
Gündüz/gece renk şeması: Ekranda, gündüz ve gece renk şeması arasında geçiş yapar. Gündüz, Gece ve Otomatik ayarları bulunur. Otomatik mod, ışık koşullarına bağlı olarak renk şemasını otomatik olarak ayarlar.

1.6. 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

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



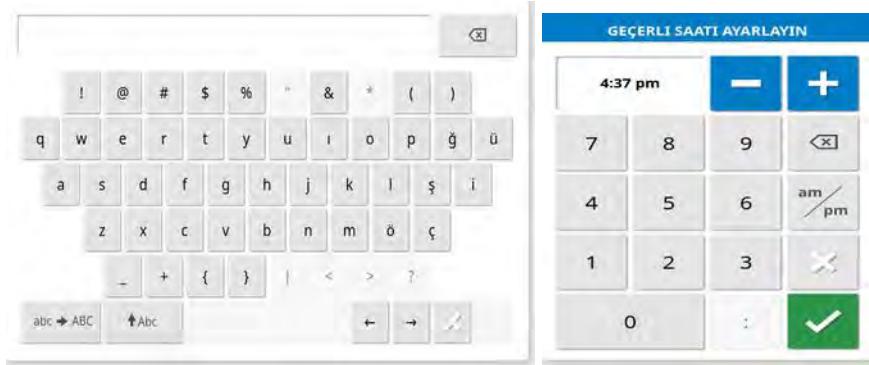
Seçim listeleri bir listeden bir veya daha fazla öge seçmek için kullanılır. Çoktan seçmeli listede birden fazla öge seçilirse bir mesaj görüntülenir. Seçimler Tamam düğmesi ile onaylanmalıdır.

İptal ve onay düğmeleri



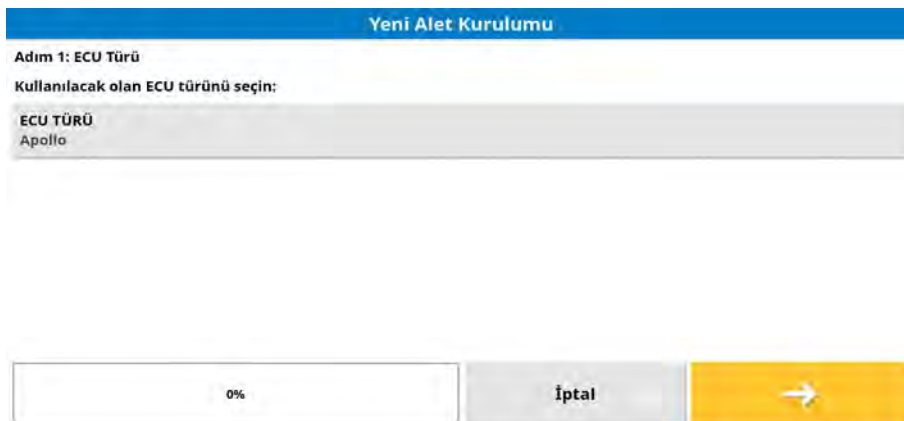
Bu düğmeler bir girişi veya seçimi iptal etmek ya da onaylamak için kullanılır. Bu düğmelerin görüntülendiği herhangi bir ekrandan ileriye gitmek için bu düğmelerden biri seçilmelidir.

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.

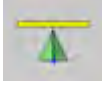
2.3. Çalışma ekranı kontrolleri



- 1 Navigasyon çubuğu:** Sistemin diğer bölümlerine erişmek için mini görünümü açar. Bkz. Mini görünümü kullanma, sayfa 117.
- 2 TAP:** TAP oturum açma ekranını veya Horizon Marketplace'i açar. Bkz. Topcon Agriculture Platformu'nu (TAP) Kullanma, sayfa 2
- 3 Envanter yöneticisi:** Araçlar, aletler, alanlar, görevler, kılavuzluk çizgileri vb. öğelerin yönetimine olanak sağlar. Bkz. Envanter Yöneticisi, sayfa 245.
- 4 Kurulum ekranı:** Kurulum ekranına geçer.
- 5 Görünüm kontrolleri:** Kullanıcının kılavuzluk haritasında görüntülenen öğeleri ve bunların nasıl görüneceğini kontrol etmesine olanak sağlar. Bkz. Görünüm kontrollerini kullanma, sayfa 121.

- 6 Kılavuzluk araç çubuğu:** Kılavuzluğu kontrol etmek için kullanılan araçlar sağlar.
- 7 Ana anahtar:** Alet kurulumu sırasında "sanal ana anahtar" etkinleştirilmişse ürün uygulamasını açar ve kapatır. Bkz. Ana anahtar kurulumu, sayfa 112.
- 8 Otomatik sürüşü devreye al:** Otomatik sürüşü açar ve kapatır.
- 9 Pano:** İzleme amacıyla sistemden seçili bilgileri sunar. Bkz. Gösterge panelinde izleme, sayfa 134.

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 açıktır 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: Konsolu ilk kez çalıştırmadan önce tüm güvenlik sorunları ve operasyonel sorunlar hakkında bilgi edinmek için kılavuzun tamamı okunmalıdır.

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. Konsolu açın.
5. Kurulum ekranına (sol alt köşedeki anahtar düğmesi aracılığıyla) gidin.

6. **Sistem**  / **Yardımcı Uygulamalar**  / **KONSOL YAZILIMI YÜKSELTME** ögesini ve ardından **Evet** ögesini seçin.

7. Konsolu yeniden başlatmak ve yazılım güncellemesini otomatik olarak başlatmak için Tamam düğmesine basın.

Kurulum prosedürü otomatik olarak başlar ve birkaç dakika sürer.

8. Konsol, tüm kullanıcı verilerinin yükseltme öncesi durumlarına geri yüklenmesi seçeneğini sunar. **DİKKAT:** **Hayır** seçildiğinde konsola kaydedilen tüm veriler silinir. Konsol otomatik olarak

yeniden başlatılır.

9. 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 59).
 - Gerekli Düzeltme Kaynağı (bkz. sayfa 61).
4. Sistem GPS verisini ilk kez aldığı anda yerel saatin yapılandırılmasını ister. Geçerli saati kabul edin veya yerel saatinize göre değiştirin.
5. **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 93).
6. **Alet**  / **Yeni**  ögesini seçin ve uygun ECU türünü seçerek yeni bir alet profili oluşturun. ECU türü olarak ASC-10'u veya Apollo'yu seçmeniz halinde aletinizdeki tüm ECU'ları bağlamak ve yapılandırmak üzere adım adım yönlendirilirsiniz.
7. Alet geometrisini kontrol edin ve gerekirse değiştirin (bkz. sayfa 103).
8. İşlem ekranına gidin (Kurulum ekranındaki Kapat düğmesi aracılığıyla).
9. Müşteri, çiftlik, alan vb. ayarlamak zorunda kalmadan hızlı bir şekilde çalışmaya başlamak için Görev düğmesini



(sağ taraftaki kılavuzluk araç çubuğundaki üst düğme aracılığıyla) (bkz. sayfa 151) seçin veya aşağıdaki iki adıma geçin ve ardından görevi başlatmak için görev düğmesine basın.

10. Tarla Seçin  öğesine (sağ taraftaki kılavuzluk araç çubuğunda bulunan ikinci düğme aracılığıyla) gidin ve yeni bir Müşteri, Çiftlik ve Alan oluşturun (bkz. sayfa 157).
11. Yeni Görev  öğesine (kılavuzluk araç çubuğunda üstten üçüncü düğme aracılığıyla) gidin ve yeni bir görev oluşturun (bkz. sayfa 174). Sistem artık kullanılabilir.
12. Otomatik Sürüşü etkinleştirmek için Kurulum ekranı, **Sistem**  / **Özellikler**  / **Kılavuzluk**  / **OTOMATİK SÜRÜŞ** öğesine gidin (bkz. sayfa 219).
13. Otomatik Bölüm Kontrolünü etkinleştirmek için Kurulum ekranına gidin ve ardından:
 - Bir alet oluşturun veya yükleyin.
 - **Alet**  / **Bölüm Kontrolü**  / **Bölümler**  öğesinde bölümlerin sayısını ve genişliklerini yapılandırın (bkz. sayfa 108).
 - Gerekirse **Alet**  / **Bölüm Kontrolü**  / **Zamanlama**  öğesinden bölüm zamanlamasını değiştirin (bkz. sayfa 109).
 - Gerekirse **Alet**  / **Bölüm Kontrolü**  / **Bölüm Geçişi**  öğesinden fiziksel veya sanal bir anahtar kutusu oluşturun (bkz. sayfa 111).

- Sistem  / Özellikler  / Alet  / OTOMATİK BÖLÜM KONTROLÜ ögesinde Otomatik Bölüm Kontrolü özelliğini etkinleştirin (bkz. sayfa 51).
- 14. Etkinleştirilen özelliklerden herhangi birini Çalışma ekranından kontrol etmek için ekranın sol alt tarafında bulunan Navigasyon çubuğundaki düğmeleri kullanın. Bu düğmelere basıldığında özelliklerin "mini görünümüleri" açılır (bkz. sayfa 117).
- 15. Mini görünümü tam ekrana genişletmek için (özellik bunu destekliyorsa) mini görünümü ana ekran alanında sağ tarafa sürükleyin.
- 16. Görevi tamamlamak için  düğmesine basın, ardından **Bitti** ögesini seçin.

Bölüm 4 – Bölge ve Kullanıcı Ayarları

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

- **Bölge:** Dil, tarih/saat ve birim seçimini yapar. Bkz. sayfa 28.
- **Bant lamba:** Kılavuzluk kullanımı için LED çubuğun çalışmasını ayarlar. Bkz. sayfa 32.
- **Ortam:** Konsol sesini, düğme tıklamalarını vb. ayarlar. Bkz. sayfa 34.
- **Harita:** Haritaların Çalışma ekranında nasıl çalışacağını ayarlar. Bkz. sayfa 36.
- **Erişim Seviyesi:** Hangi kontrollerin erişilebilir olduğunu belirlemek için erişim seviyelerini seçer. Bkz. sayfa 38.
- **Kullanıcı kontrolleri:** Farklı kullanıcılar için hangi kontrollerin erişilebilir olduğunu belirler. Bkz. sayfa 39.
- **Uzaktan destek:** Destek personelinin konsol işlevlerine uzaktan erişmesini ve bunları kontrol etmesini sağlar. Bkz. sayfa 41.



4.1. Bölge ayarlama

4.1.1. Dil kurulumu

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

Dili veya ondalık nokta biçimini ayarlamak için:

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



- **Dil:** Kullanıcı arabirimi çeşitli dillerde görüntülenebilir. Kullanılabilir dilleri görmek için kaydırma çubuğunu kullanın. Seçimi onaylayın. Konsol yeniden başlatılır.

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

- **Ondalık nokta biçimi:** Ondalık ayırıcı nokta (.) veya virgöl (,) olarak gösterilebilir.

4.1.2. Saat/tarih kurulumu

Tarih bilgileri, görev raporlarında gösterildiği gibi konsolda görev başlangıç ve bitiş tarihleri için kullanılır. Geçerli tarih GPS sinyalinin 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.

Saat/Tarih Ayarı

	TARİH BİÇİMİ 19 Mart, 2020
	SAAT BİÇİMİ 12 saatlik (2:30 pm)
	GEÇERLİ TARİHİ AYARLA 19/3/2020
	GEÇERLİ SAATI AYARLAYIN 2:17 pm

- **Tarih biçimi:** Listedен istenen tarih biçimini seçin.
- **Saat biçimi:** On iki saatlik zaman (2:30) veya Yirmi dört saatlik zaman (14:30).
- **Geçerli tarihi ayarla:** Bu ayar, GPS tarafından ayarlanan tarih yanlışsa kullanılabilir. Bu, GPS tarihini geçersiz kılar.
- **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 ölçü birimlerini (metrik ya da İngiliz ölçü birimi), basınç birimlerini, alan ve ürünleri, enlem/boylam biçimini ve uygulama oranı artış türünü ayarlar.

Birim bilgilerini ayarlamak için:

1. Kullanıcı  / Bölge  / Birimler  ögesini seçin.

Bölgesel Birimler

**BİRLİMLER**
Metrik

**ENLEM/BOYLAM BİÇİMİ**
DMS

**BASINÇ BİRLİMLERİ**
Varsayılan (kPa)

**KISA MESAFE BİRLİMLERİ**
Varsayılan (Metre)

**ALAN BİRLİMLERİ**
Varsayılan (ha)

**HACİM BİRLİMLERİ (KURU)**
Varsayılan (Kilogram)

**UYGULAMA ORANI ARTIŞ TÜRÜ**
Sabit Oran

- **Birimler:** Metrik, Amerikan ölçü birimi (ABD) veya İngiliz ölçü birimi (BK). 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) veya DMS (Derece, Dakika, Saniye: 45°, 23' 36").
Not: Diğer tüm birim türleri için **Varsayılan** seçilmesi, **Birimler** için belirlenen seçeneğe uygun ayarı seçer.
- **Uygulama oranı artış türü:** Sabit oran veya Oran Ön Ayarı 1 Yüzdesi. Bu seçenek, operatör istenen ürün uygulama oranını değiştirmek için yukarı/aşağı düğmelerine bastığında gerçekleştirilecek eylemi değiştirir. Bunlar sabit bir oranla veya **ORAN ÖNAYARI1** (bir Apollo Püskürtücüde **PÜSKÜRTME ORANI**) için ayarlanan oranın yüzdesi ile değişebilir.

1: 17-17-00-16	1: 17-17-00-16
 ÜRÜN ADI 17-17-00-16	 ÜRÜN ADI 17-17-00-16
 ORAN ARTIŞI 5.00 kg/ha	 ORAN ARTIŞI 5 %
 ORAN ÖNAYARI1 20.00 kg/ha	 ORAN ÖNAYARI1 20.00 kg/ha

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.

1. Kullanıcı  / Bant lamba  öğesini seçin.



- **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.
 - 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 kılavuzdan uzaklaştığı taraftaki LED'leri etkinleştirir. Tekrar kılavuz çizgisine doğru hareket etmek için yanan LED'lerden uzağına sürün.

- **Yönünde sürme:** Aracın kılavuza 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.



- **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:** Kaydedilmiş genel ana ekranlar

listesinden **Seçim Yapın** veya konsol araç çubuğunda  simgesi seçildiğinde kayıtlı ekranlar arasında **Geçiş Yapın**. Bkz. sayfa 14 konusundaki **Genel ana ekranları yönetme**.

- **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 kapatma** seçilirse sürüşün devreye alınmasını 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 219).

- **Araç çubuğu düğme boyutu:** Çalışma ekranındaki düğmelerin boyutunu değiştirir.

4.4. Harita seçeneklerini ayarlama

Haritaların Çalışma ekranında nasıl çalışacağını ayarlar.

1. Kullanıcı  / Harita  ögesini seçin.



- **Merkez noktası:** Araç, aracı ekranın ortasına yerleştirir ve **Aleti** ekranın ortasına yerleştirir.
- **Harita kaydırma:** Kullanıcı ekran üzerinde parmağını kaydırıldığında harita ekranının kaydırılmasını sağlar. Bu seçeneğin etkinleştirilmesi, harita kaydırma simgesini  görünüm denetimlerine yerleştirir. Bkz. Görünüm kontrollerini kullanma, sayfa 121. Bu simgeye dokunulduğunda kaydırılmış bir harita, aracın geçerli konumuna yeniden merkezlenir.
- **Harita odağı otomatik kaydırma:** Mini görünümüler açıkken aracı mevcut ekranın merkezine ayarlar.
- **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 162).

- **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 39.

Erişim seviyesini değiştirmek için:

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

Kullanıcı Erişim Seviyesi		Kapat
	ERİşİM SEVİYESİ Uzman	
	şİFRE	

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 38.

Kullanıcı kontrollerini ayarlayarak konsol kontrollerine erişim ayarlanabilir. Üç adet erişim seviyesi vardır: 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

Kapa

Kontrol	Kolay	Standart	Uzman
Mini Görünüm: Sistem Bilgileri	☒	☒	☒
Mini Görünüm: GPS	☒	☒	☒
Mini Görünüm: Tanılama	☒	☒	☒
Tam Görünüm: Tanılama	☒	☒	☒
Mini Görünüm: Görevler	☒	☒	☒
Mini Görünüm: ASC	☒	☒	☒
Mini Görünüm: Alet Denetleyicisi	☒	☒	☒
Mini Görünüm: Anahtar Kutusu	☒	☒	☒
Mini Görünüm: Evrensel Terminal	☒	☒	☒
Mini Görünüm: Kameralar	☒	☒	☒

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 desteği ayarlama

Uzaktan destek, bir destek görevlisinin Topcon Destek uygulaması üzerinden uzaktan konsola erişmesini ve konsolu kontrol etmesini sağlar. İnternet erişimi gereklidir. Bkz. Wi-Fi kurulumu, sayfa 87.

4.7.1. Desteği ayarlama

Konsolda uzaktan desteği yapılandırmak için destek personelinin Topcon destek uygulamasının üstünde görüntülenen PIN numarasını sağlaması gerekir. Bu, konsolun Topcon Destek uygulamasına uzaktan bağlanmasına izin verecektir.

1. **Kullanıcı**  / **Uzaktan Destek**  ögesini seçin, ardından ekranın sağ üst köşesindeki artı sembolüne tıklayın.



Destek Masası Ekle penceresi görüntülenir.

2. Sağlanan PIN numarasını **MASA PIN'i** alanına girin ve onaylayın.



Konsol, Destek görevlisinin cihazına bağlanır ve adını görüntüler. Yapılandırılan destek personeli Destek Masaları listesinde görüntülenir.



4.7.2. Destek talep etme

1. Uzaktan destek talep etmek için **Kullanıcı**  / **Uzaktan Destek**  öğesini seçin. Yapılandırılmış destek masalarının bir listesi görüntülenir.
2. Destek masaları listesinden gerekli destek seçeneğine basın ve ardından destek talebi simgesini



seçin.

Destek Talep Et penceresi görüntülenir.

The dialog box has a blue title bar with the text "Destek Talep Et". Below the title bar is a text input field with the label "AD". At the bottom of the dialog box are two buttons: "İptal" (Cancel) and "OK".

3. Tanımlayıcı bir ad girin ve onaylayın.

Seçilen destek masasına bir destek talebi gönderilir.

The dialog box has a blue title bar with the text "Destek Talep Et". Below the title bar is a text input field with the label "AD" and the text "TERRY" entered. Below the input field is the text "Bağlantının Sağlanması için Destek Masası Bekleniyor". At the bottom of the dialog box are two buttons: "İptal" (Cancel) and "OK".

Destek masası, destek talebine yanıt verdiğinde konsola erişebilir ve konsolu (sürüş, ana anahtar ve Evrensel Terminal hariç) kontrol edebilirler.

4.7. Uzaktan desteği ayarlama

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:

- **Konsol adı:** Konsolu tanımlamak için bir ad girin veya TAP'ta oturum açın. Bkz. sayfa 46.
- **Özellikler:** İsteğe bağlı özellikleri etkinleştirir veya devre dışı bırakır. Bkz. sayfa 47.
- **GPS:** Bağlı GPS alıcısının işlevselliğini ayarlar. Bkz. sayfa 59.
- **Alarmlar:** Alarm işlevselliğini ayarlar. Bkz. sayfa 68.
- **Bayrak Noktaları:** Bayrak noktalarının simgelerini ve etiketlerini seçer. Bayrak noktaları, bir kılavuzluk haritasında engelleri veya diğer arazi unsurlarını gösterir. Bkz. sayfa 80.
- **Kameralar:** Operatörün konsoldaki bağlı kameraları izlemesine olanak tanır. Kamera Monitörü operatör kılavuzuna bakın.
- **ISOBUS:** ISOBUS Evrensel Terminali aracılığıyla ISOBUS uyumlu ECU'lar ile etkileşime olanak sağlar. Bkz. sayfa 81.
- **Yardımcı Uygulamalar:** Yazılımı yükseltmek için bir USB sağlanmasına olanak tanır. Bkz. sayfa 86.



5.1. Konsol adı belirleme ve TAP'ta oturum açma



- **Konsol adı:** Konsolu tanımlamak için bir ad girilmesini sağlar. Bu, TAP tarafından kullanılan ve görüntülenecek bir konsol seçildiğinde mobil cihazdaki XTEND uygulamasında görüntülenen addır. Bkz. XTEND ayarı, sayfa 54.



- **Topcon Agriculture Platform hesabı:** TAP'ta oturum açmak veya TAP hesaplarını değiştirmek için bu seçeneği belirleyin. Bkz. Topcon Agriculture Platformu'nu (TAP) Kullanma, sayfa 2.

5.2. Özellikleri ayarlama

Özellikler menü seçeneği aşağıdaki menü öğelerini içerir:



5.2.1. Lisans kurulumu

İsteğe bağlı özellikler için kurulum lisansları.

Not: Lisanslar Horizon Marketplace aracılığıyla satın alınabilir, bkz. sayfa 3. Bu mümkün değilse lisanslar aşağıda gösterildiği gibi USB üzerinden sağlanabilir.

1. Sistem  / Özellikler  / Lisanslar  öğesini seçin.

Lisanslar

Lisanslar		
 LİSANS VERİLERİNİ DIŞA AKTAR C8-00-BF-8B için dışa aktarma işlemini gerçekleştirmek üzere tıklayın  LİSANS VERİLERİNİ İÇE AKTAR İçe aktarmak için tıklayın		
Özellik	Durum	Bitiş
Alfa Özellikleri	Lisanslı	Sınırsız
Beta Özellikleri	Lisanslı	Sınırsız
Ek Tohumlayıcı Tankları	Lisanslı	Sınırsız
Geliştirici Özellikleri	Lisanslı	Sınırsız
Hypro ProStop-E	Lisanslı	Sınırsız
Kameralar	Lisanslı	Sınırsız
Kontrollü Trafik	Lisanslı	Sınırsız
LH5000 Oran Sensörü	Lisanslı	Sınırsız

- **Lisans verilerini dışa aktar:** Bu seçeneğin belirlenmesi, konsol ve varsa mevcut lisanslarla ilgili bilgileri içeren bir klasörü USB'ye aktarır. Yeni bir lisans dosyası oluşturmak için klasörün bayiye gönderilmesi gerekir.

- **Lisans verilerini içe aktar:** Bayi, bir USB'ye yerleştirilecek gerekli lisansları sağlamalıdır. USB'yi konsola takın ve geçerli lisansları güncellemek için bu seçeneği belirleyin. **Not:** Özelliklerin kullanılabilmesi için diğer kurulum ekranlarında etkinleştirilmiş olması gerekir.

Not: Lisans kodlarını içe aktarmak için bir USB mevcut değilse **Durum** sütunundaki **Lisanssız** seçeneğini belirlediğinizde kodların manuel olarak girilebileceği bir ekran görüntülenir.

- **Özellik:** Konsol için isteğe bağlı özelliklerin tam listesi.
- **Durum:** Her özellik için geçerli lisans durumu.
- **Bitiş:** Lisanslı bir özelliğin süresinin dolacağı zamanı gösterir.

Not: Tablodaki bir başlığa basmak listeyi o sütunun içeriğine göre yeniden sıralar.

5.2.2. Konsol kurulumu

Konsol özelliklerini yapılandırın.

1. Sistem  / Özellikler  / Konsol  ögesini seçin.

Konsol Özellikleri	
 EVRENSSEL TERMINAL Etkin	 METEOROLOJİ İSTASYONU Devre Dışı
 ISOBUS KISAYOL DÜĞMESİ Devre Dışı	 XTEND Devre Dışı
 DOSYA SUNUCUSU Etkin	
 KAMERALAR Devre Dışı	
 BULUT TABANLI HİZMETLER Devre Dışı	
 VDC DESTEĞİ Etkin	

- **Evrensel terminal:** ISOBUS uyumlu ECU'larla etkileşim sağlayan ISOBUS Evrensel Terminal sunucusunu etkinleştirir. Bkz. ISOBUS / evrensel terminal kurulumu, sayfa 81.

- **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 lisans satın alınması gerekir. Kamera Monitörü operatör kılavuzuna bakın.
- **Bulut tabanlı hizmetler:** Topcon Agriculture Platform yazılımı aracılığıyla lisans aboneliği ve dosya aktarımı sağlar. Bkz. Topcon Agriculture Platformu'nu (TAP) Kullanma, sayfa 2
- **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 240. Bu işlevselliğin etkinleştirilebilmesi için bir lisans satın alınması gerekir.

- **XTEND:** XTEND teknolojisini kullanarak ekranınızın kullanıcı arabirimini mobil cihazınızın ekranına genişletebilirsiniz. Horizon yazılım özelliklerinin çoğuna, aracınızın kabini içinde ve dışında doğrudan mobil cihazınızdan erişin. Horizon kullanıcı arabirimi aracılığıyla makinenizin etrafında herhangi bir yerde kalibrasyon, tanılama, tank doldurma ve diğer birçok işlemi gerçekleştirmek için mobil cihazınızı kullanın. Özel bir Wi-Fi bağlantısı, mobil cihazınızı kabindeki ana ekranla her zaman senkronize tutar. XTEND uygulaması (Android veya iOS'ta kullanılabilir) konsoldaki XTEND özelliğiyle birlikte kullanılır. Bkz. XTEND ayarı, sayfa 54. Bu işlevselliğin etkinleştirilebilmesi için bir lisans satın alınması gerekir.

Not: Konsol mobil cihazla bağlantısını kaybederse sistem güvenli bir duruma getirilir. Tüm hareketli parçalar (pompalar, tahrikler vb.) durdurulur. ISOBUS ECU'larının konsol UT ile bağlantısı kesilir ve sonuç olarak kendi güvenli durumlarına girerler. Sistem güvenli durumdan çıkmadan önce onaylanması gereken bir alarm görüntülenir.

5.2.3. Kılavuzluk kurulumu

Kılavuzluk sistemi işlevselliğini ayarlar.

1. Sistem  / Özellikler  / Kılavuzluk  ögesini seçin.



- **Kılavuz çizgileri:** Kılavuz çizgisi işlevini etkinleştirir. Bu özelliğe erişmek için bir lisans gerekir.

- **Otomatik sürüş:** Otomatik sürüşü etkinleştirir ve yalnızca AES-25 gibi bir otomatik sürüş sistemine sahip araçlarda kullanılabilir.
- **Kontrollü trafik:** Kontrollü trafik, alanların ekilmesini ve ardından önümüzdeki birkaç yıl boyunca aynı sürüş hatları kullanılarak hasat yapılmasını sağlar. Bu, toprak sıkışmasının yağış infiltrasyonu, kök derinliği ve ekin verimi üzerindeki olumsuz etkilerini azaltır. Bu özellik, sınırsız sayıda AB hattının veya kavisin tek bir kılavuz çizgisi grubuna kaydedilmesini sağlar (kullanılabilir standart yirmi kılavuz çizgisinden artırılmıştır). Ayrıca yeni bir kılavuz modu ekler; Proje hatları. Bir lisans gereklidir. Bkz. Proje hatlarını kullanma, sayfa 199.
- **Guidelock:** Guidelock kılavuzluk modu, kapsamaya dayalı bir kılavuzluk modudur. Gerekmezse devre dışı bırakılabilir. Bkz. Guidelock kılavuzluk modunu kullanma, sayfa 197.
- **Sınır sürüşü:** Sınırdan bir kılavuz çizgisinin oluşturulmasını sağlar. Bkz. Sınır sürüşünü kullanma, sayfa 198.
- **Tramvay Hatları:** Horizon yazılımı, tramvay hatlarına ilişkin bir görsel görüntüleyebilir. Tramvay hatları, tekerleklerin ilerlediği, tohumlanmaması gereken hatlara ilişkin bir gösterge görüntüler. Tramvay hatları sadece görsel bir göstergedir, alet işlemini kontrol etmezler. Bkz. Tramvay hatlarını ayarlama, sayfa 207.
- **Sürülmemiş arazi dönüşleri:** Sürülmemiş arazi dönüşlerinde otomatik sürüş özelliği sağlar. Bkz. Sürülmemiş arazi dönüşlerini yapılandır, sayfa 210. Bu işlevselliğin etkinleştirilebilmesi için bir lisans satın alınması gerekir.

5.2.4. Alet kurulumu

Bağlı aletin işlevselliğini ayarlar.

1. Sistem  / Özellikler  / Alet  öğesini seçin.



- **Otomatik bölüm kontrolü:** Sistemin kapsanacak yeni alanlar için bölümleri açmasına ve zaten kapsanan alanlar için bölümleri kapatmasına izin verir (bkz. sayfa 235).
- **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 ile birlikte kullanılamaz.
 - **Etkin (Görev başına kaydedildi):** Alan sayaçları her görev için ayrı olarak kaydedilir (bir görev başlatılıp kapsama oluşturulduktan sonra başka bir görev seçilip kapsama oluşturulursa ilk göreve geri dönülmesi, ilk görevdeki alan sayaçlarını görüntüler).
 - **Etkin (Alet Başına Kaydedildi):** Alan sayaçları görevler arasında devam eder ancak yeni bir aletin yüklenmesi, yeni alan sayaçlarını görüntüler. İlk alet yeniden yüklendiğinde alan sayaçları, bu aletin son kullanıldığı şekliyle görüntülenir.

Not: Alan sayaçları hem görevler hem de aletler için aynı anda etkinleştirilebilir. Daha fazla bilgi için Dağıtıcı, Püskürtücü ve Tohumlayıcı operatör kılavuzlarına başvurun.

Görev başına alan sayaçlarının etkinleştirilmesi, **Görev alan sayaçlarını sıfırla** seçeneği görüntüler:

- **Hiçbir Zaman:** Alan sayaçlarının el ile sıfırlanması gerekir; aksi takdirde sayaçlar veri biriktirmeye devam eder.

- **İste:** Bir görev silindiğinde alan sayaçlarının sıfırlanması gerekip gerekmediği sorulur.
- **Otomatik:** Yeni bir görev oluşturulduğunda veya bir görev silindiğinde alan sayaçları otomatik olarak sıfırlanır.
- **Azot algılama:** 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 238).
- **Değişken oran kontrolü:** Haritalanan alanlar üzerinde uygulama oranlarını değiştirmek için bir uygulama haritası ile çalışır (bkz. sayfa 178).
- **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 lisans satın alınması gerekir.
- **NORAC bum yüksekliği kontrolü:** Bumun yerden yüksekliğini veya ekin kanopisini otomatik olarak kontrol eder. NORAC sensörlerinin ve Elektronik Kontrol Ünitesinin (ECU) takılması gerekir. Bkz. NORAC Bum Yüksekliği Kontrolünü Kullanma, sayfa 242.
- **Tohumlayıcı denetleyicisi:** Bir tohumlayıcı aletinin oluşturulup kullanılabilmesi için bu seçeneğin etkinleştirilmesi gerekir.
- **Alet etkin olduğunda kurulum menüsünü kilitle:** Ana anahtar açıldığında kurulum menüsüne erişimi engeller.
- **Hypro Prostop-E:** Bum üzerinde ayrı nozül kontrolü sağlamak için Hypro Pentair CAN kontrollü nozül sistemine bağlantı sağlar. Bu işlevselliğin etkinleştirilebilmesi için bir lisans satın alınması gerekir.
- **Tartılar:** Horizon tohumlayıcı denetleyicisi yazılımının Tartı Bağlantısı ECU'larından ölçülen ağırlık değerlerini görüntülemesini sağlar.

5.2.5. XTEND ayarı

Konsolda kurulum

Not: XTEND ile kullanım için konsola bir CL-10 veya EDIMAX AC 600 donanım kilidinin bağlanması tavsiye edilir. Harici anteni olmayan diğer program kilitleri, araç kabininin dışında çalışmak için yeterli sinyal gücü sağlayamayabilir. Mobil cihazı kablosuz etkin nokta olarak yapılandırın ve konsolda Wi-Fi bağlantısını etkinleştirin. Bkz. Wi-Fi kurulumu, sayfa 87.

Not: Bir konsol adı girilmelidir. Bkz. sayfa 46. Bu ad, görüntülenecek bir konsol seçildiğinde mobil cihazdaki XTEND uygulamasında görüntülenir.

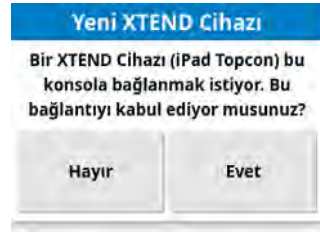
1. Sistem  / Özellikler  / XTEND  ögesini seçin.

Bu ekran, şu anda bu konsolla eşleştirilmiş tüm harici cihazları tanımlar.



Unut seçeneği, konsol operatörü bağlantıyı onaylamadığı sürece harici bir cihazın bu konsola XTEND üzerinden yeniden bağlanmasını önler.

Bir XTEND cihazı başka bir konsolla eşleşirse konsol operatörünün yeniden bağlanmadan önce onaylaması gerekir.



Mobil cihazda kurulum

XTEND uygulaması, iOS ve Android cihazlar için Apple ve Google uygulama mağazalarından indirilebilir. XTEND ile kullanmak için mobil cihazınızı bir etkin nokta olarak yapılandırın.

XTEND örnek kullanım durumları

Kılavuzluk / Evrensel Terminal:

- Kılavuzluk haritasını konsolda ve harici cihazda farklı yakınlaştırma düzeylerinde görüntüleyin veya bir harita katmanını konsolda ve başka bir harita katmanını harici cihazda görüntüleyin, böylece birden fazla depo ve benzeri için verimi ve uygulanan oranı görebilirsiniz.
- Konsolunuzun görüntülenebilir alanını artırın. Konsolda mini bir görüntü yerine ekranı en üst düzeyde büyütün ve harici bir cihazda kılavuzluk görünümünü görüntüleyin (veya tam tersini gerçekleştirin). Alternatif olarak, bir aletle ilgili iki farklı ekran konsolda ve mobil cihazda gösterilebilir.
- Bir direksiyon açısı sensörü takarken tekerlekler düz ileri bakarken sensörün ortalandığından emin olmak amacıyla sensör yatak mili için merkez konumunu ayarlarken WAS konum değerini harici bir cihazda görüntüleyin.
- Alandaki mesafeleri ölçerken sınır kayıt uzaklığı ölçülerini girin.

Püskürtücü:

- Tıkalı olup olmadıklarını görmek için püskürtücü nozüllerini kontrol edin. Her seferinde bir bölüm açın (bumun arkasında, üzerinize

püskürtülmemesi için yeterli mesafede durarak) ve tüm nozüllerin doğru şekilde püskürtme yaptığından emin olun.

- Apollo ECU takılı püskürtücüler için Otomatik Doldurma Kontrolünü görüntüleyin. Mobil cihazda otomatik doldurma penceresi görüntülendiğinde kabine dönmek zorunda olmadan "hedef hacim" değerini ayarlayabilir, "gerçek hacim" ve "hedefe kalan hacim" değerlerini izleyebilir ve doldurma işlemini başlatıp durdurabilirsiniz.
- ASC-10 ECU takılı püskürtücüler için valf dengeleme sihirbazını görüntüleyin. Şu anda her bölüm için dönüş akışını artırmanız/azaltmanız gerekip gerekmediğini öğrenmek için ekranı görebiliyor olmanız gerekir fakat bunu büyük bir püskürtücüde yapmak zor olabilir. Bu, mobil cihazda görüntülenen sihirbazla çok daha kolaydır.
- Püskürtücüde dururken karıştırılması gereken kimyasal miktarlarını görüntülemek için formül hesaplayıcıyı harici bir cihazda görüntüleyin. Değerleri kontrol etmek veya bir formülü değiştirmek istediğinizde kabine dönme gereğini ortadan kaldırır. Mobil cihazınızda çalışan formül hesaplayıcı sayesinde ayarlamaları yaparken karıştırma istasyonunda kalabilirsiniz.
- Püskürtücü akış ölçer kalibrasyonunu gerçekleştirin. Mobil cihazda görüntülenen sihirbaz sayesinde kabine geri dönmek zorunda kalmadan kalibrasyonun(genellikle makinenin arkasında gerçekleştirilir) her adımında çalışabilirsiniz.

Tohumlayıcı:

- Tohumlayıcı aleti tohum oranı kalibrasyonu gerçekleştirin. Mobil cihazdaki kalibrasyon penceresi sayesinde kabine geri dönmek zorunda kalmadan ağırlık girme dahil tüm kalibrasyonu gerçekleştirebilirsiniz.
- Hava tohumlayıcısında tıkalı kafa sensörü kurulumunu görüntüleyin. Tıkalı kafa sensörlerinin kurulumu sırasında sensörleri kafalara atarken ekranda görünmelerini istediğiniz

sırada bağlamanız gerekir. Şu anda bu işlem için iki kişi gereklidir veya her sensör bağladığınızda kabine geri dönmeniz gerekir. Mobil cihazda görüntülenen kurulum penceresi sayesinde bu işlem bir kişi tarafından kolayca gerçekleştirilebilir.

- Bir hava tohumlayıcısında aşağı kuvvet kalibrasyonu gerçekleştirin. Bu, baskı tekerleği tarafından uygulanan yükün kaydedilmesini ve ardından girilmesini gerektirir, bu nedenle bu adımı yapmak için kabine geri dönmeniz gerekir. Mobil cihazdaki sihirbaz sayesinde işlem, kabine dönmeye gerek kalmadan gerçekleştirilebilir.
- Bir tohumlayıcı aleti için ECU'ları kurun ve değiştirin. Bu, ekranda 'İleri' düğmesine basarken ECU'ların bağlantısının kesilmesini/yeniden bağlanmasını gerektirir.

YieldTrakk:

- YieldTrakk'ı kalibre ederken tahıl arabası üzerindeki ölçeklerden gerçek tahıl ağırlığını girin. Biçerdöverdeki operatör, tahıl arabasındaki konsolda ekranı görüntülemek için XTEND'i kullanabilir, böylece yük boşaltırken ağırlığı anında görebilir.

NORAC:

- Norac'ın ilk kurulumunun testini yapın ve bir mobil cihazdaki ekran aracılığıyla her alan için uygun hedef yüksekliği ayarlayın.

5.2.6. VDC kurulumu

VDC (Araç Ekranı Denetleyicisi), bir dizi konsol işlevini uzaktan gerçekleştirmek üzere kullanılabilecek 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.

5.3. GPS'i ayarlama

5.3.1. Alıcı kurulumu

GPS alıcısı özelliklerini ayarlar.

1. Sistem  / GPS  / Alıcı  ögesini seçin.

GPS Alıcı Seçimi


GPS ALICISI
AGI-4


BELLENİM SÜRÜM YÜKSELTMESİ
Yükseltmek için Tıklayın


ATEŞLEME HATTINI KULLAN
Etkin


CANLI TUTMA SÜRESİ (DAKİKA)
30


OAF DOSYASINI YÜKLE
USB


BAUD ORANI
115200


BELLENİM YÜKSELTME BAUD ORANI
460800


BELLENİM YÜKSELTME BAUD ORANI
460800

Kapat

- **GPS alıcısı:** Seçim listesinden GPS alıcısı türünü seçin. Konsol, alıcı gereken doğru biçimde veri çıkışı sağlayacak şekilde yapılandırılabilirdiği 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 **NMEA Kaynağı** 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

- 115200 baud oranı (tercih edilen) 8 veri biti, Eşlik Yok, 1 Durma biti (115200, 8N1)

- **Bellenim sürüm yükseltmesi:** Konsol yazılımı ile birlikte gelen paket aracılığıyla bir GPS alıcısı belenim sürüm yükseltmesi başlatır. Belenim Sürüm Yükseltmesi düğmesi, halihazırda GPS alıcısında bulunan belenimin sürümünü ve bunun yükseltileceği sürümü gösterir.
- **Ateşleme hattını kullan:** (AGI-4 ve AGS-2) GPS alıcısına giden 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.

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

- **Canlı tutma süresi:** (AGI-4 ve AGI-2) 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.

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

- **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.
- **Bellenim sürüm yükseltmesi baud oranı:** Belenim sürüm yükseltmesi sırasında veri aktarım hızı. Belenim sürüm yükseltmesi varsayılan oranda başarısız olmadıkça normal koşullarda bu ayar değiştirilmemelidir.

5.3.2. Düzeltme kurulumu

GPS düzeltme kaynakları GPS konumunun doğruluğunu arttırmak için kullanılır.

1. Sistem  / GPS  / Düzeltme  ögesini seçin.

GPS Düzeltme Kaynağı
Kapat

 **DÜZELTME KAYNAĞI**
Otonom

 **GLONASS**
Etkin

 **TRUPASS™**
Yetkilendirme Bilinmiyor

 **DEVRE DIŞI**
Devre Dışı

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 63.

Düzeltme kaynakları

Düzeltme Kaynağı	Açıklama
Otonom	Alicının tüm serbest ve kullanılabilir uyduları bulmasına izin verir. Hiçbir düzeltme kullanmaz. Hassasiyet: 2 - 5 m.
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.

Düzeltilme Kaynağı	Açıklama
TopNET Global	TopNET Global düzeltmesini kullanır ve aşağıdaki abonelik türlerinde kullanılabilir: AGS-2 Temel. Hassasiyet: < 40 cm Standart. Hassasiyet: < 10 cm Artı. Hassasiyet: < 5 cm AGI-4 D. Hassasiyet: < 10 cm
OmniSTAR G2	OmniSTAR G2 düzeltmesini kullanır. Hassasiyet: 10 cm.
OmniSTAR HP	OmniSTAR HP düzeltmesini kullanır. Hassasiyet: 10 cm.
OmniSTAR VBS	OmniSTAR Sanal Baz İstasyonu (VBS) düzeltmesi. Hassasiyet: metre altı.
OmniSTAR XP	OmniSTAR XP düzeltmesini kullanır. Hassasiyet: 10 cm.
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.

Düzeltilme Kaynağı	Açıklama
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. Aşağıdaki düzeltme kaynaklarıyla birlikte kullanılabilir: Otonom, WAAS, EGNOS, MSAS ve OmniSTAR VBS. Not: Bu seçenek ayrı olarak satın alınmalıdır.
NTRIP Kaynağı	RTK (NTRIP) veya DGPS (NTRIP) seçildiğinde gösterilir. Alıcı seçeneği, AGI alıcısında NTRIP istemcisini kullanır. Konsol seçildiğinde konsol NTRIP istemcisi etkinleştirilir ve AGI, verileri düzeltme için konsolu harici modem olarak kullanacak şekilde yapılandırılır.

Seçenek	Açıklama
Modem	Düzeltilmeleri almak için kullanılan modemini seçilmesini sağlar (Diğer, Yönetilen).
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.
Skybridge	Bu, tüm RTK modlarının TopNET aboneliği ile sunulan PPP'ye (Hassas Nokta Konumlandırma) geri dönmesini sağlayan bir moddur. RTK düzeltilmelerinin herhangi bir nedenle kaybolması durumunda sahada desimetre altı hassasiyetini korumak için kullanılır. Bu seçenek yalnızca AGS-2 alıcısı ile kullanılabilir. Not: Daha yüksek doğruluğu korumak için Skybridge kullanırken Geri Dönüşün etkinleştirilmemesi önerilir.
Baud Oranı	Modemlerin veri iletim hızını belirtir. Modem ile birlikte verilen belgelere bakın.
GGA ıkışı	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, hücresel dolaşımın yanlışlıkla sınır ötesi veri ücretleri uygulamasını engellemesi 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-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.

-  **Ayarları profilden yükle:** RTK baz istasyonu ayarlarını önceden kaydedilmiş bir profilden yükleyin.

-  **Ayarları profile kaydet:** Geçerli RTK baz istasyonu ayarlarını adlandırılmış bir profile kaydedin. Yeni bir profil oluşturur veya mevcut bir profilin üzerine yazar.

Profiller, Envanter Yöneticisi, **RTK baz istasyonları** kategorisinde yeniden adlandırılabilir veya silinebilir. Ayrıca diğer konsollardan da içe aktarılabilir veya diğer Topcon konsollarında kullanılmak üzere dışa aktarılabilir.

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  ögesini seçin.

Genel Alarm Ayarı

Alarm Adı	ALARM DURUMU
Tüm Genel Alarmlar	Etkin
☒ Sıra Sonu	
☒ Sürülmemiş Arazi Dönüşleri	
☒ Sürüş Devreye Alınamıyor	
☒ GPS Alıcısı Bellenimi Eşleşmiyor	
☒ GPS Alıcı Kurtarma Modu Etkin	
☒ UT Yüksek Öncelik	
☒ UT Orta Öncelik	
☒ UT Düşük Öncelik	

Genel alarmlar listesi görüntülenir. Tüm genel alarmlar, **Tüm Genel Alarmlar** ögesi 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 bırakılamayacağını unutmayın.

Daha fazla bilgi gerektiren alarmlar aşağıda listelenmiştir.

Sıra sonu

Bu alarm, araç sınıra yaklaşırken çalar ve görüntülenir; operatör el ile kontrole hazırlanmak için yavaşlamalıdır.

- **İlk Mesafe:** Alarmin ilk olarak tetikleneceği sınır ile olan mesafe. Yol hattı (kılavuzluk) boyunca traktörden sınıra kadar olan mesafe ölçülür.
- **İkinci Mesafe:** Operatörü aracın kontrolünü hemen ele alması için uyarı ikinci alarmin tetikleneceği sınır ile olan mesafe.
- **İleriye Bakış Mesafesi:** Sistemin eylemlerle yanıt vermek için aracın kaç metre önüne bakacağını ayarlar.

Sürülmemiş arazi dönüşleri

Bu alarm, araç otomatik bir sürülmemiş arazi dönüşü için sürülmemiş araziye yaklaştığında çalar ve görüntülenir, gerekirse dönüşün ayarlanmasına veya iptal edilmesine olanak tanır.

Not: Sürülmemiş arazi alarmı gerekirse manuel olarak görüntülenebilir. Bkz. Sürülmemiş arazi dönüşlerini yapılandır, sayfa 210.

- **Sürülmemiş Araziye Mesafe:** Sürülmemiş arazi alarminin görüntüleneceği sürülmemiş araziden mesafe.
- **Dönüş Seçenekleri:** Sürülmemiş arazi dönüşlerini düzenle seçeneklerinin varsayılan olarak sürülmemiş arazi alarmında görüntülenip görüntülenmeyeceğini ayarlar.

ISOBUS görev denetleyicisi

Bu alarm, ISOBUS görev denetleyicisiyle ilgili sorunlar olduğunda görüntülenir.

- **Tetikleyici seviyesi:** Alarmin oluşmasını tetiklemek için hangi öncelik mesajının oluşturulması gerektiğini belirler.
- **Filtre seviyesi:** Alarm gösterildiğinde metin, en az burada seçilen seviye kadar yüksek öncelikli tüm mesajları içerir.

Örneğin; **Tetikleyici**, **Uyarı** olarak ayarlanır ve **Filtre**, **Bilgi** olarak ayarlanırsa bir uyarı veya daha yüksek bir olay görülmedikçe bir alarm oluşturulmaz. Ancak, alarm gösterildiğinde bu ECU ile ilgili bilgi seviyesine kadar her olay gösterilir.

Bayrak noktası yakında

- **Bayrak noktası içinde olduğunda tetikle:** Bayrak noktası alarmının görüntüleneceği bayrak noktasından mesafe.

Kaydın son tarihi geliyor

Bu alarmlar, lisanslı isteğe bağlı bir özelliğin süresinin girilen gün sayısı içinde ne zaman dolacağını gösterir. 5 ile 366 gün arasında bir değer girilebilir.

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 sürüklenabilir.

Birden fazla alarm etkinse etkin alarmlar arasında geçiş yapmak için yukarı kaydırabilirsiniz.

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

Bu, konsoldaki alarmların ve açıklamalarının bir listesidir.

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 unutmasını 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.

Alarm	Açıklama
Bellenim sürümü uyuşmuyor/eski	Uygun bellenimin güncellenmesi için gereken ekranı görüntülemek için anahtarı seçin.
C24 modem etkinleştirmesi başarısız	C24 modem etkinleştirme işlemi herhangi bir nedenle başarısız olursa tetiklenir.
C24 modem etkinleştirmesi devam ediyor	Bir C24 modem ilk kez kullanıldığında etkinleştirilmelidir. Bu, taşıyıcı ile veri alışverişini içerir. Operatör bu işlemi başlatmalıdır. Operatöre işlemin başlatıldığına dair geri bildirim sağlamak için bu mesaj görüntülenir.
COM bağlantı noktası hatası	Belirtilen COM bağlantı noktası açılmadığında bu alarm tetiklenir.
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 olmadığında 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.

Alarm	Açıklama
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.
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.
Hiçbir SIM algılanmadı	Modem algılanmış ancak SIM kartı yoksa tetiklenir.
İletişim yok	Konsol alet ECU'suyla iletişim kuramadığında bu alarm tetiklenir.

Alarm	Açıklama
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.
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.

Alarm	Açıklama
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, alarmin minimum DEV/DAK eşiği ayarının altına düştüğünde bu alarm tetiklenir.
Pompa hızı yüksek	Pompa hızı algılama özelliği etkinleştirildiğinde ve pompa hızı, alarmin 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.
RTK baz senkronizasyonu başarısız	Konsol, RTK baz istasyonu ile senkronize edilemezse tetiklenir.

Alarm	Açıklama
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.
Sürülmemiş arazi dönüşleri	Araç otomatik bir sürülmemiş arazi dönüşü için sürülmemiş araziye yaklaştığında 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.

Alarm	Açıklama
Sürüş devreye alma (görsel)	Sürüş Devreye Alma/Devreden Çıkarma alarmları güvenlik nedeniyle sessize alınamaz ancak alarmin 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 sifıra 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 etkin, 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.

Alarm	Açıklama
Tarla yükü boşaltıldı	Bir tarladan, seçili tarlayla arasındaki mevcut mesafe nedeniyle çıkıldığında tetiklenir.
Tramvay hattı alet genişliği uyumsuzluğu	Sistem, tohumlama sırasında daha önce belirtilen püskürtücü uygulama genişliğinin, püskürtme sırasında geçerli olandan farklı olduğunu tespit ederse püskürtme sırasında tetiklenir.
Tramvay hattı doğruluğu azaltıldı	Sistem, tohumlama sırasında daha önce belirtilen düzeltme faktörünün, püskürtme sırasında geçerli olandan farklı olduğunu tespit ederse püskürtme sırasında tetiklenir.
Tramvay hattı geçişi	Sistem, tohumlayıcı tekerleklerinin daha sonra püskürtücü tekerleklerinin bulunacağı yeri izlediğini tespit ederse tohumlama sırasında tetiklenir.
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.

Alarm	Açıklama
Uygulama haritası/kılavuzluk şekil dosyası yüklenemedi	Yüklenmekte olan dosya geçersiz ya da bozuk olduğunda bu alarm tetiklenir.
VDC bağlantısı	VDC'ye bağlantı kesildiğinde veya VDC eksik olduğunda tetiklenir.
VDC ile iletişim yok	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.
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 159.

Bayrak noktası sembolleri ve adları Kurulum ekranında tanımlanabilir.

Bayrak noktalarının ön ayarlı sembollerini ve adlarını değiştirmek için:

1. Sistem  / Bayrak Noktaları  ögesini seçin.

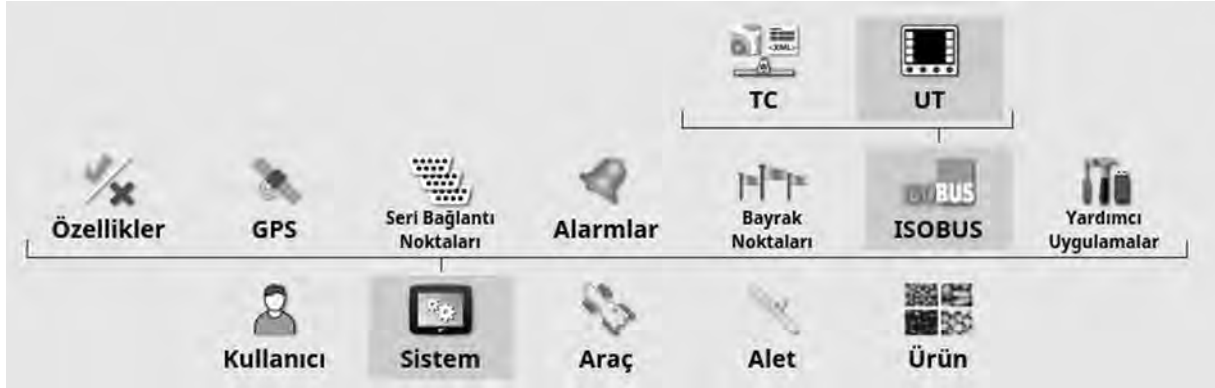


2. Sembolü ya da adı değiştirilecek olan bayrağı seçin.
3. Yeni sembolü seçin veya **BAYRAK NOKTASI ADI** ögesini seçin ve ardından bayrak için yeni adı yazıp onaylayın.

Bayrakların değiştirilebileceğini ancak yeni ön ayarlı bayrakların oluşturulamayacağını unutmayın.

5.6. ISOBUS / evrensel terminal kurulumu

1. Sistem  / ISOBUS  öğesini seçin.



5.6.1. Görev denetleyicisi kurulumu

Görev denetleyicisini ayarlamak için:

1. Sistem  / ISOBUS  / TC  öğesini 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.

5.6.2. Evrensel terminal kurulumu

1. Sistem  / ISOBUS  / UT  ögesini seçin.

Evrensel Terminal Kurulumu Kapat



EVRENSEL TERMINAL
Çevrimiçi



UT SÜRÜMÜ
En Son VT(VT5)



UT NUMARASI
1



HAVUZ ÖNBELLEĞİNİ TEMİZLE
ECU önbelleğini temizlemek için tıklayın



SÜTUN BAŞINA YAZILIM TUŞU
5



YAZILIM TUŞU KONUMU
Sağ (İki Sütun)

- **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 sürümü:** UT sunucusunun desteklediği ISO-11783-6 UT belirtiminin sürümünü denetler. UT'de sorunla karşılaşılmadığı sürece **En geç** bırakılması önerilir.

- **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.

Bkz. Evrensel terminali (ISOBUS) kullanma, sayfa 238.

5.6.3. Yardımcı kontrol kurulumu

Sistem / Özellikler / Konsol ögesi altında **Evrensel Terminal** ögesi etkinleştirilmişse bu seçenek kullanılabilir.

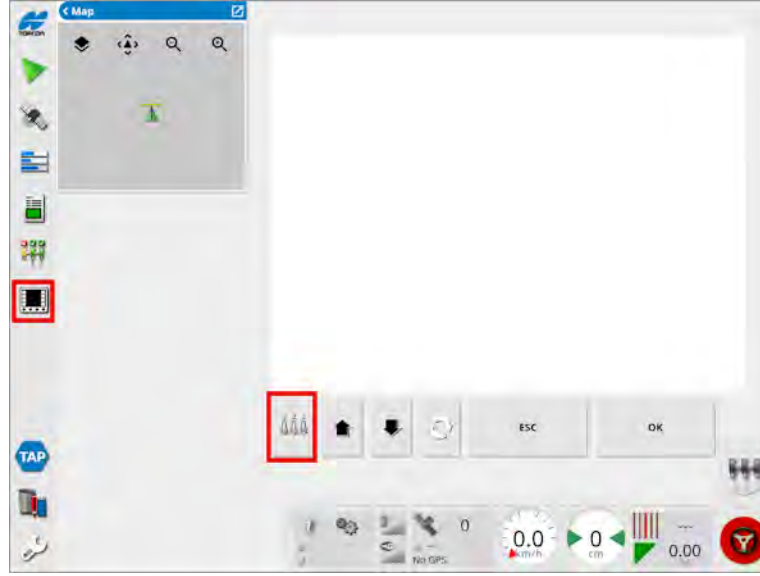
AUX kontrolleri, harici ISO uyumlu cihazların ve konsolun ISO uyumlu kumanda çubuklarındaki girişlere veya diğer giriş cihazlarına atanabilecek bir dizi işlev sunmasına olanak tanır.

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.



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.

AUX-N Kurulumu			
Aygıt	İşlev	Ad	Atama
		Alan: Alan Sınırlarını Temizle	
		Alan: Alan Sınırlarını Kaydet	
		Alan: Alan Sınırlarını Tamamla	
		Alan: Bayrak Noktası Belirle	

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. Atamayı Değiştir 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 Atamayı Değiştir ekranını açın ve atamayı kaldırma düğmesine  basın.

Tüm istediğiniz işlevleri atadıktan ve AUX-N ekranı kapatıldıktan sonra, atanan işlevler atanan 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.



5.7.1. Konsol yazılımını yükseltme

1. Yazılımı yükseltmek için kurulum dosyalarını bir USB sürücüsünün kök dizinine kopyalayın ve USB'yi çalışan bir konsola yerleştirin.
2. **Konsol yazılımını yükseltme** ögesini seçin. Konsol yeniden başlatılır ve kurulumu başlar.

5.8. Wi-Fi kurulumu

TAP (bkz. Topcon Agriculture Platformu'nu (TAP) Kullanma, sayfa 2), XTEND (bkz. XTEND ayarı, sayfa 54) ve uzaktan destek özelliği (bkz. Uzaktan desteği ayarlama, sayfa 41) ile kullanım için kablosuz bir bağlantı gereklidir.

5.8.1. Ethernet radyo modemi (CL-55)

1. CL-55'i konsolun arkasındaki Ethernet bağlantı noktasına takın.

2. Sistem  / Wi-Fi  ögesini seçin.



Not: CL-55 bağlandığında internet modemi (3G veya LTE) her zaman etkinleştirilir, böylece TAP ve uzaktan destek kullanılabilir.

- **Kablosuz etkin nokta:** Bağlanacak telefonlar ve tabletler için kablosuz bir etkin nokta oluşturun. Etkin nokta ayarları değiştirildiğinde siz ayarlar ekranından çıkana kadar değişiklikler uygulanmaz. **Not:** Bu ayarlandıktan sonra mobil cihazınız XTEND kullanmak için konsola bağlanabilir.
- **SSID:** Etkin noktayı tanımlamak için kablosuz cihazlarda görüntülenecek konsol adını girin.
- **Anahtar:** Etkin noktaya bağlanırken kablosuz cihaza (mobil veya tablet) girilmesi gereken parolayı girin. **Not:** Etkin noktanın çalışması için bu zorunludur. Anahtar 8-63 ASCII karakterinden oluşmalıdır.

5.8.2. USB Wi-Fi

1. USB Wi-Fi cihazını (CL-10 veya başka bir donanım kilidi) konsoldaki USB bağlantı noktasına takın.

2. Sistem / USB Wi-Fi ögesini seçin.

USB Wi-Fi Kapat

 **CL10 WI-FI**
Etkin

 **BAĞLANTI TÜRÜ**
Etkin Nokta

 **SSID**
Horizon_A8D3C800B352

 **ŞİFRELEME**
WPA2

 **ANAHTAR**
751F1e2a

 **KANAL**
Kanal 6

Not: USB donanım kilidi bağlandığında internet modemi (3G [bir CL-10 kullanılıyorsa] veya LTE) her zaman etkinleştirilir, böylece TAP ve uzaktan destek kullanılabilir.

- **CL10 Wi-Fi:** (Sadece bir CL-10 kullanılıyorsa gösterilir.) Konsolu bir kablosuz etkin noktaya (**İstemci**) bağlamak veya bir kablosuz etkin nokta (**Etkin Nokta**) oluşturmak için etkinleştirin. Bu devre dışı bırakılmışsa 3G veya LTE internet bağlantısı hala kullanılabilir.
- **Bağlantı türü:**
 - **Müşteri:** Kablosuz bir etkin noktaya (etkin nokta olarak bir telefon veya yönlendirici kurulumu) bağlayın. Bu seçeneğin etkinleştirilmesi, yakındaki Wi-Fi cihazlarını görüntüleyen ve bağlanmak için bir parola isteyen (yapılandırılmışsa) bir sihirbazı görüntüler.
 - **Etkin nokta:** Bağlanacak telefonlar ve tabletler için kablosuz bir etkin nokta oluşturun. Etkin nokta ayarları değiştirildiğinde siz ayarlar ekranından çıkana kadar değişiklikler uygulanmaz.

Not: XTEND kullanmak için **İstemci** ögesini seçebilir ve mobil cihazınızın ağına bağlanabilir veya **Etkin noktayı** seçebilir ve mobil cihazınızı konsola bağlayabilirsiniz.

- **SSID:** Etkin noktayı tanımlamak için kablosuz cihazlarda görüntülenecek konsol adını girin.
- **Şifreleme:** Kablosuz bağlantı için farklı seviyelerde şifreleme sağlanır. Bu, Wi-Fi bağlantısı üzerinden konsola erişimi önlemek için gerekebilir veya endişe verici bir durum yoksa kapatılabilir (açık). Bağlı cihazlar tarafından desteklendiklerinden ve sağlam güvenlik sunduklarından (WEP ile kıyaslandığında) WPA ya da WPA2 şifrelemelerinin kullanılması tavsiye edilir.
- **Anahtar:** Şifreleme kullanılıyorsa etkin noktaya bağlanırken kablosuz cihaza (mobil veya tablet) girilmesi gereken parolayı girin. WPA güvenliği anahtarı, 8-63 ASCII karakterinden oluşmalıdır. WEP güvenliği anahtarı, 5-13 ASCII karakterinden (veya 64 bit / 128 bit güvenlik için sırasıyla 10 / 26 onaltılık sayı) oluşmalıdır.
- **Kanal:** 2,4 GHz kablosuz etkin nokta için 1 ile 7 arasında bir kanal seçin.

Wi-Fi davranışı:

- Wi-Fi sinyal gücü panoda görüntülenir.
- 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 USB Wi-Fi cihazları:

- CL-10
- EDIMAX AC 600.

Not: EDIMAX'ı başka bir cihaza kurup 5 GHz'de çalıştırdığınızda bölge için izin verilen frekans spektrumu aşılabılır. Cihaz yalnızca cihazla birlikte tedarik edilen Topcon konsoluyla kullanılmalıdır.

- TP-Link TL-WN821N (V4) (300 Mbps Kablosuz N USB adaptör)
- Netgear WNA1000M G54/N150 WiFi USB Mikro adaptör

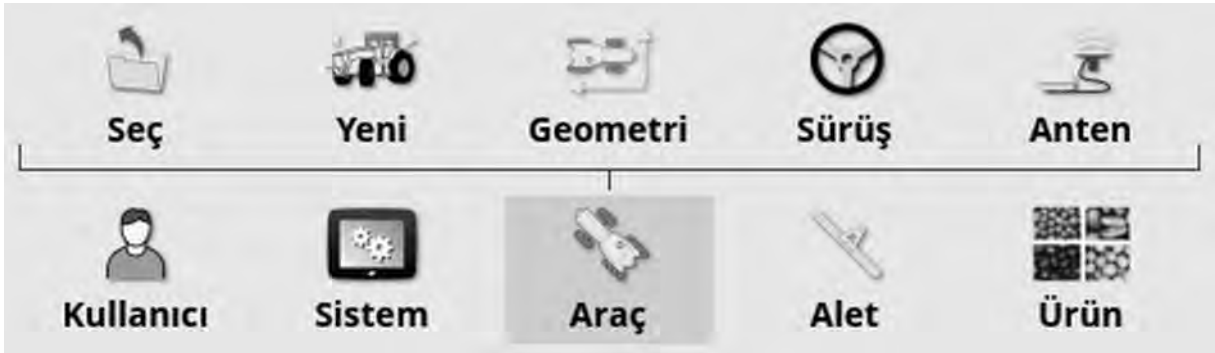
- Netgear WNA1000Mv2 N150 WiFi USB Mikro adaptör
- Netis WF2120
- D-Link DWA-131 H/W Sür.:B1 F/W Sür.:2.01
- D-Link DWA-131 H/W Sür.:E1

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. Bkz. sayfa 92.
- **Yeni:** Yeni bir araç profili oluşturun. Bkz. sayfa 93.
Hiçbir araç kurulumu yapılmadığında bu ekranda yalnızca **Seç** ve **Yeni** seçeneklerinin kullanılabilir olacağını unutmayın.
- **Geometri:** Araç ölçümlerini, kılavuzluğun doğru çalışmasını sağlayacak şekilde ayarlar. Bkz. sayfa 96.
- **Sürüş:** Aracın, kılavuzluğa nasıl tepki vereceğini kontrol eder. Bkz. sayfa 98.
- **Anten:** GPS alıcısında dahili bir anten mi yoksa harici bir anten mi olduğunu ayarlar. Bkz. sayfa 100.



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  ögesini 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.

Not: Araç Profili Uyuşmazlığı alarmı görüntülenirse yanında onay işareti olan aracın seçilip sağdaki onay düğmesine basılması, araç profilini GPS alıcısına gönderir ve alarmı yanıtlar.

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 219 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. Tam listeyi görüntülemek 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: Araç özelleştirme, sayfa 94.

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 96.

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® valf bloğu
 - **RST**: Raven SmarTrax™ 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** öğesini seçin, adı girip onaylayın.
5. Yeni aracı onaylayın. Araç Geometrisi ekranı görüntülenir.
6. Şu bölüme gidin: Araç geometrisini ayarlama, sayfa 96.

6.3. Araç geometrisini ayarlama

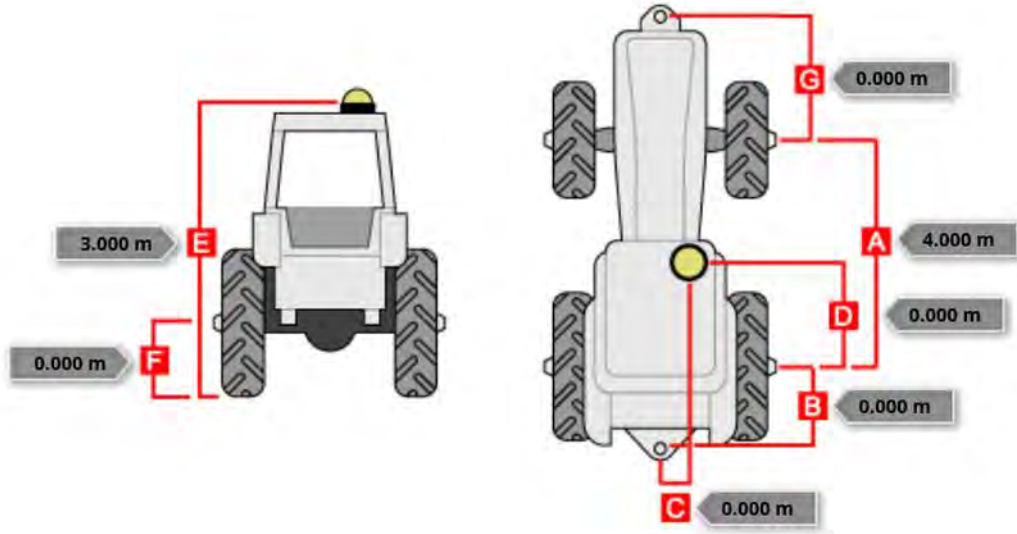
Araç ölçümlerini, kılavuzluğun doğru çalışmasını sağlayacak şekilde ayarlar.

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.

Araç Geometrisi - 700



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 aralığı (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 önündeyse 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 Boşluğu (H):** Bu değer, yalnızca paletli araçlar için geçerlidir ve paletler arasındaki mesafedir.
- **Artikülasyon Noktası (I):** Bu değer, yalnızca belden kırmalı araçlar için geçerlidir ve arka dingilden artikülasyon (merkez) noktasına kadar olan mesafedir.

6.4. Sürüş denetleyicisini ayarlama

Aracın, kılavuzluğa nasıl tepki vereceğini kontrol eder. Bkz. Otomatik Sürüş, sayfa 219.

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 seçildiğinde Sürüş Ayarı ekranına ekstra seçenekler eklenir; bkz. Otomatik sürüşü ayarlama, sayfa 224.
- **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 Dış 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 seçenekten birini seçebilirsiniz.
- **Yetkilendirme anahtarını içe aktar:** Claas Series 2 veya John Deere R makinesini kontrol etmek için bayinizden bir yetkilendirme kodu satın alarak buraya girmelisiniz.

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.

Anten Ayarı Kapat

 **ANTEN TÜRÜ**
Dış

 **İLERİYE DOĞRU AGI-4 UZAKLIĞI:**
0.000 m

 **SAĞA DOĞRU AGI-4 UZAKLIĞI:**
0.000 m

 **YÜKSEKLİK**
0.000 m

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

- **İleriye Doğru AGI-4 Uzaklığı** : AGI-4 merkezinden anten merkezine kadar ileri uzaklığı girin (anten arkadaysa bir negatif sayı kullanın).
- **Sağa Doğru AGI-4 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 oluşturur.
- **Hız ve Konum:** Bkz. GPS hız emülasyonu kurulumu, sayfa 114.

Not: **Alet** öğesini seçtiğinizde **Varsayılan görev adı** seçeneği görüntülenir. Bu, seçili olan alet kullanılarak gerçekleştirilen tüm görevler için varsayılan bir adın girilmesini sağlar. Aynı alanda birden fazla görev gerçekleştirilirse her görev adının sonuna bir sayı eklenir. Varsayılan bir ad girilmezse görev adı aletin türünden ve geçerli tarihten türetilir.

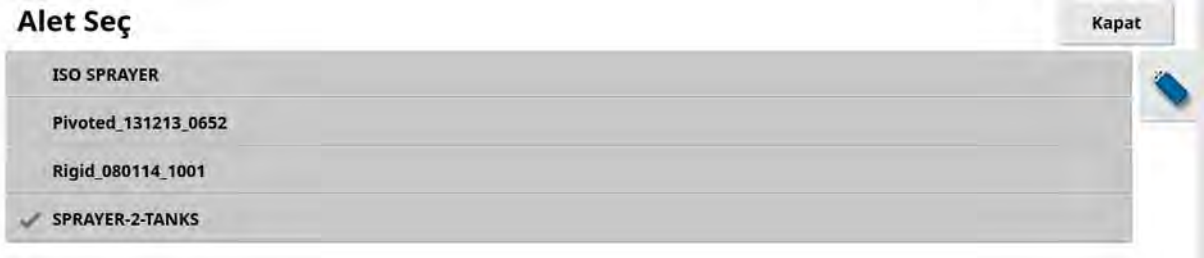
7.1. Alet seçme

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**  ögesini 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.
2. Aletin **Tür** seçimini yapmak için okları kullanın ve seçimi onaylayın.



sert



pivotlu (arkadan çekme)



önden bağlantı



çift pivotlu (ara çekme)

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.

3. Varsayılan adı değiştirmek için **ALET ADI** ögesini 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 104.

4. **ECU TÜRÜ** ögesini seçin, **Hiçbiri** ögesini seçip onaylayın ve ileri ögesini seçin.

5. **ALET İŞLEVİ** ögesini seçin ve ardından seçim listesinden en uygun seçeneği belirleyin.
6. Ekranda kurulumun tamamlandığı gösterildiğinde işlemi onaylayın.
Alet Geometrisi ekranı görüntülenir. Bkz. Alet geometrisinin ayarlanması, sayfa 106.

7.2.1. ISOBUS aletinin kurulumu

Bir ISOBUS aleti gerekiyorsa:

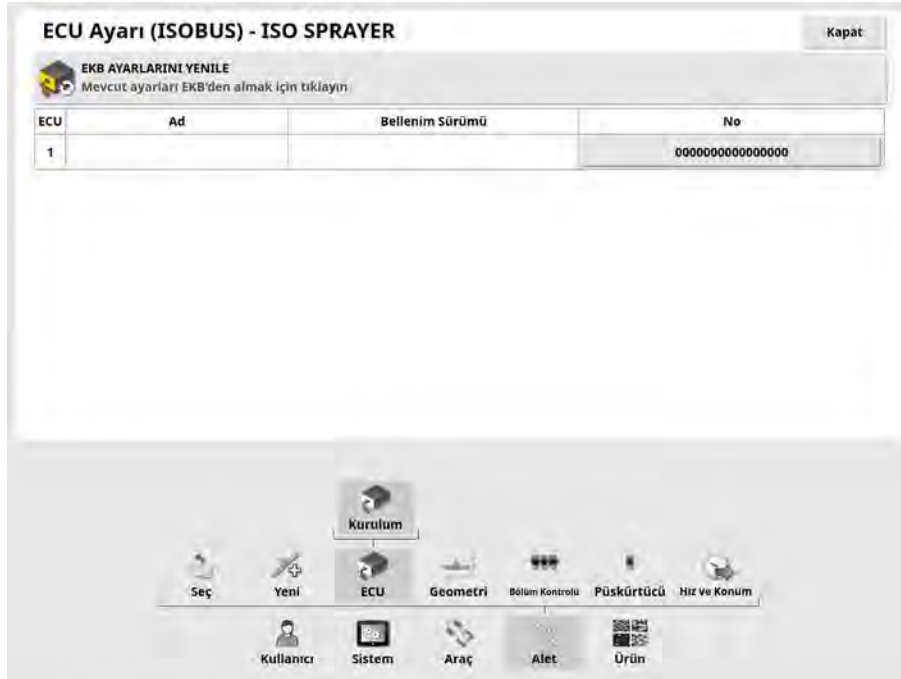
1. **ALET KONTROLÜ** ögesini ve gerekli seçeneği belirleyin:
 - Yalnızca bölüm kontrolü
 - Bölüm kontrolü ve oran kontrolü
 - Yalnızca oran kontrolü veya
 - Kontrol yok (sadece kayıt)
2. Onaylayın ve ileri ögesini seçin.
3. **ALET İŞLEVİ** ögesini seçin ve ardından seçim listesinden en uygun seçeneği belirleyin.
4. 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.
5. Ekranda kurulumun tamamlandığı gösterildiğinde işlemi onaylayın.

Konsol yeniden başlatılır ve ECU Ayarı ekranı görüntülenir.

ECU ayarlarını değiştirme (ISOBUS)

Aletler sistemde tamamen kurulduktan sonra atanan ECU'yu değiştirmek mümkündür.

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



- **ECU ayarlarını yenile:** ISOBUS ECU ile konsol arasındaki bilgileri senkronize etmek için kullanılır. Bu seçenek yalnızca servis teknisyeni tarafından talimat verilirse kullanılmalıdır.

Atanan ECU'yu değiştirmek için **Kimlik** sütununda görüntülenen sayıyı seçin ve **ECU'yu Değiştir** ögesini seçin. Görüntülenen listeden gerekli ECU'yu seçin.

Bkz. Evrensel terminali (ISOBUS) kullanma, sayfa 238 Alet işlemi için Evrensel terminali (ISOBUS) kullanma, sayfa 238.

7.3. Alet geometrisinin ayarlanması

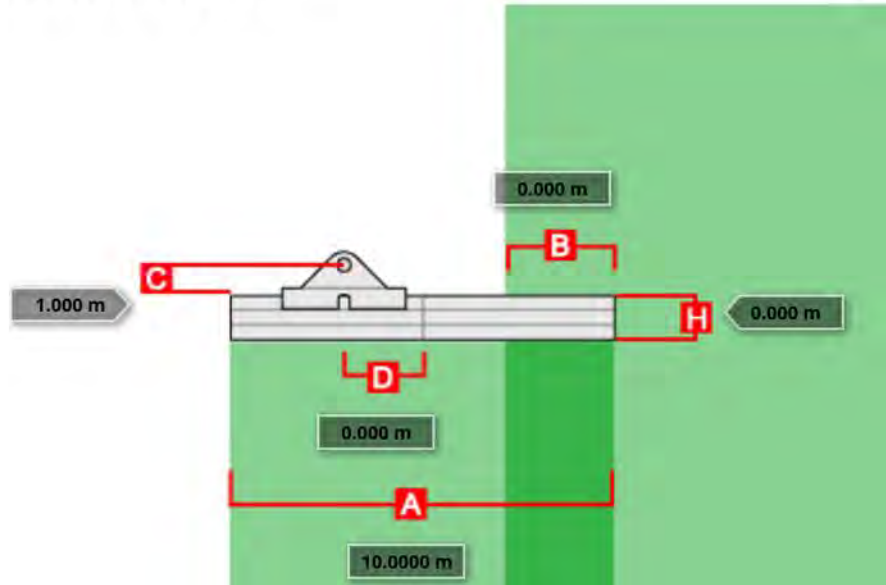
Alet ölçümlerini, kılavuzluk fonksiyonunun doğru çalışmasını sağlayacak şekilde ayarlar.

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.

Alet Geometrisi - SPRAYER-2-TANKS



2. Bir alet boyutu seçin. Boyutun adı başlık çubuğunda görüntülenir.
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 ölçer (yani aletin tek bir geçişi sırasında işlem gerçekleştirilen alanın genişliği).
- **Çalışma Uzunluğu:** Bumun 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 mesafeyi 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.

Bölüm kontrolünü ayarlamak için:

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

(Birden fazla bum varsa **Alet**  / **Bum**  ögesini seçin.)

Bölüm Ayarı - SPRAYER-2-TANKS

BÖLÜMLER			
Bölüm	Genişlik (10.0000 m)	Düşük Hız Durdurması	Hortum uçları (1)
Tümü	1/1	1/1	1/1
1	10.0000 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

BÖLÜMLER			
Bölüm	Genişlik (10.0000 m)	Düşük Hız Durdurması	Hortum uçları (1)
Tümü	1/1	1/1	1/1
1	10.0000 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 115).
2. Bir bölümün açılmasıyla ürün uygulaması arasındaki gecikmeyi ölçmek için kronometre kullanın. Bu süreye **ÇALIŞMA ZAMANI** 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.

Örtüşme ve çakışma için zamanlamayı ayarlama

Ürün uygulamasında örtüşmeler veya boşluklar gözlenirse açma ve kapama zamanının ayarlanması gerekebilir.

Bir sürülmemiş araziye girerken boşluklar gözlenirse:

Püskürtülen alan içerisinde sürülmemiş araziye girmeden önce bölümler çok erken kapandığından geriye boş, püskürtülmemiş alan kalıyorsa kapalı kalma süresi çok uzundur ve azaltılmalıdır.

Örnek: Araç, 18 km/saatte püskürtür ve boşluk yaklaşık 1 metredir. 18 km/saatte, püskürtücü saniyede 5 metre kapsar ($18/3,6 = 5,0$), bu nedenle kapalı kalma süresi $1 (m) / 5 (m/sn) = 0,2$ sn azaltılmalıdır.

Bir sürülmemiş araziden çıkarken boşluklar gözlenirse:

Püskürtülmemiş alan içerisindeki sürülmemiş araziden çıkarken bölümler çok geç açıldığından geriye boş, püskürtülmemiş alan kalıyorsa açık kalma süresi çok kısadır ve artırılmalıdır.

Örnek: Araç, 27 km/saatte püskürtür ve boşluk yaklaşık 2 metredir. 27 km/saatte saniyede 7,5 metre kapsar ($27/3,6 = 7,5$), bu nedenle açık kalma süresi $2 (m) / 7,5 (m/sn) = 0,27$ sn artırılmalıdır.

Bir sürülmemiş araziye girerken örtüşme görülürse:

Püskürtülen alan içerisinde sürülmemiş araziye girerken bölümler çok geç kapandığından püskürtülen alanda bir örtüşmeye neden oluyorsa kapalı kalma süresi çok kısadır ve artırılmalıdır.

Örnek: Araç, 18 km/saatte püskürtür ve örtüşme yaklaşık 0,5 metredir. 18 km/saatte, püskürtücü saniyede 5 metre kapsar ($18/3,6 = 5,0$), bu nedenle kapalı kalma süresi $0,5 (m) / 5 (m/sn) = 0,1$ sn artırılmalıdır.

Bir sürülmemiş araziden çıkarken örtüşme gözlenirse:

Püskürtülmemiş alan içerisindeki sürülmemiş araziden çıkarken bölümler çok erken açıldığından püskürtülen alanda bir örtüşmeye neden oluyorsa açık kalma süresi çok uzundur ve azaltılmalıdır.

Örnek: Araç, 27 km/saatte püskürtür ve örtüşme yaklaşık 1,5 metredir. 27 km/saatte, püskürtücü saniyede 7,5 metre kapsar ($27/3,6 = 7,5$), bu nedenle açık kalma süresi $1,5 (m) / 7,5 (m/sn) = 0,2$ sn azaltılmalıdır.

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.

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

Anahtarları yapılandırmak için:

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

7.5. Ana anahtar kurulumu

Ana anahtar, uygulama kontrolünü (dağıtıcı, püskürtücü, tohumlayıcı) 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.

Sürüşü devreye alma ve sanal

Sürüşü devreye alma, ana anahtarı tetikler. Sürüşün devreden çıkarılması, ana anahtarı kapatır. Bir uzaktan sürüş devreye alma anahtarı kullanılıyorsa aynı davranışa sahip olacaktır. Sanal ana anahtar düğmesi yine de sürüşü devreye alma durumunu değiştirmeden ana anahtar durumunu değiştirmek için kullanılabilir.

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.

GPS Hızı ve Konumu Çıkış Kurulumu Kapat

	ISO YER HIZI Devre Dışı
	GPS NMEA2000 HIZI Devre Dışı
	GPS NMEA2000 KONUMU Devre Dışı

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.

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 NH₃ (amonyak) ürün tanımlarının oluşturulmasına olanak sağlar.



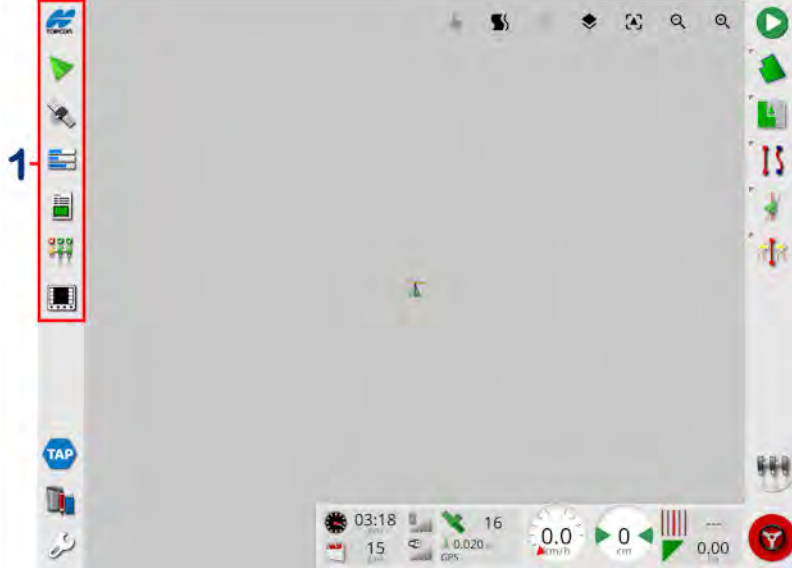
Her ürün için aşağıdaki bilgiler tanımlanmalıdır:

- **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 Önayı 1** için ayarlanmış oranın belirli bir yüzdesi ölçüsünde değiştirilebilir. Bkz. sayfa 30.

- **Oran Önayarı 1 / Oran Önayarı 2:** Önayar 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 görünüşleri kullanma

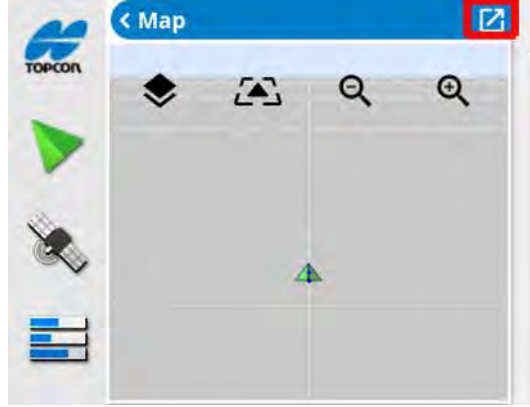


1 Navigasyon çubuğu

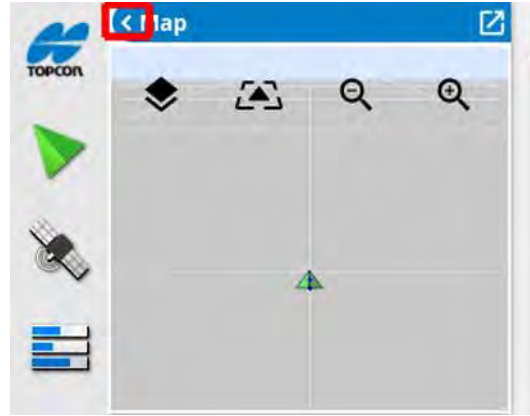
Mini görünüşler Navigasyon çubuğundan herhangi bir özellik seçilerek açılabilir.

Bazı mini görünüşlerde 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.

Not: Mini görünüm tam ekrana genişletilebiliyorsa bu işlem navigasyon çubuğundaki simgenin soldan sağa kaydırılmasıyla da yapılabilir.



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



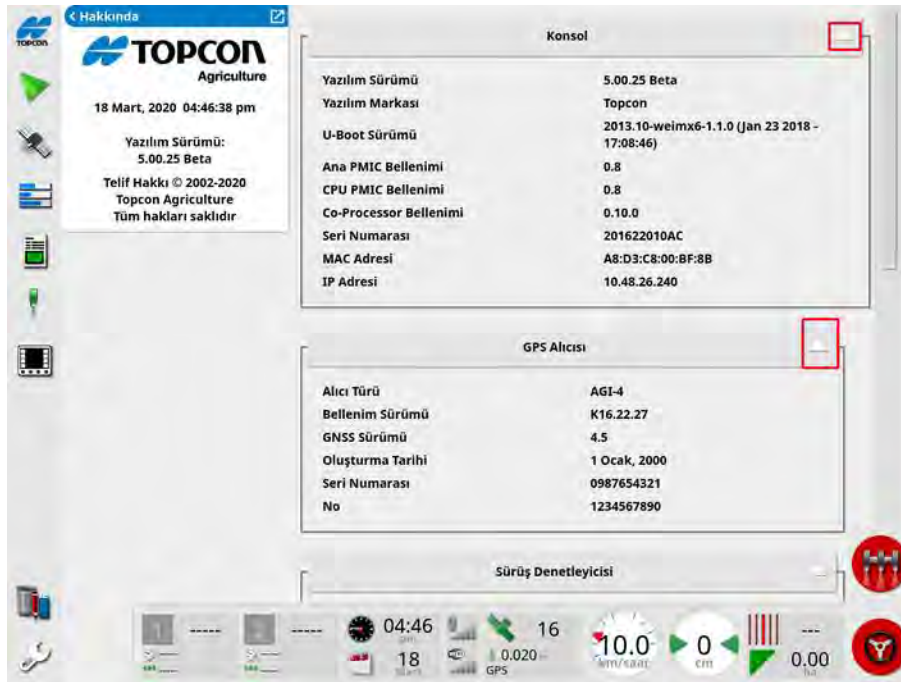
Tam ekran görünümünde küçültme oku yoktur. Ana ekrandaki bilgileri değiştirmek için başka bir mini görünümünü genişletin.

9.2. Sistem bilgilerini görüntüleme

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



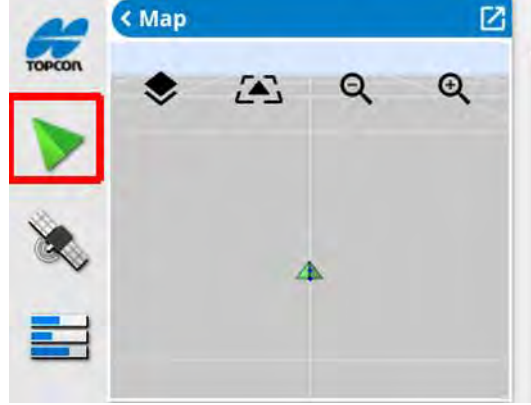
Sistem Bilgileri panelinin tamamını görecek şekilde mini görünümü büyütün.



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.

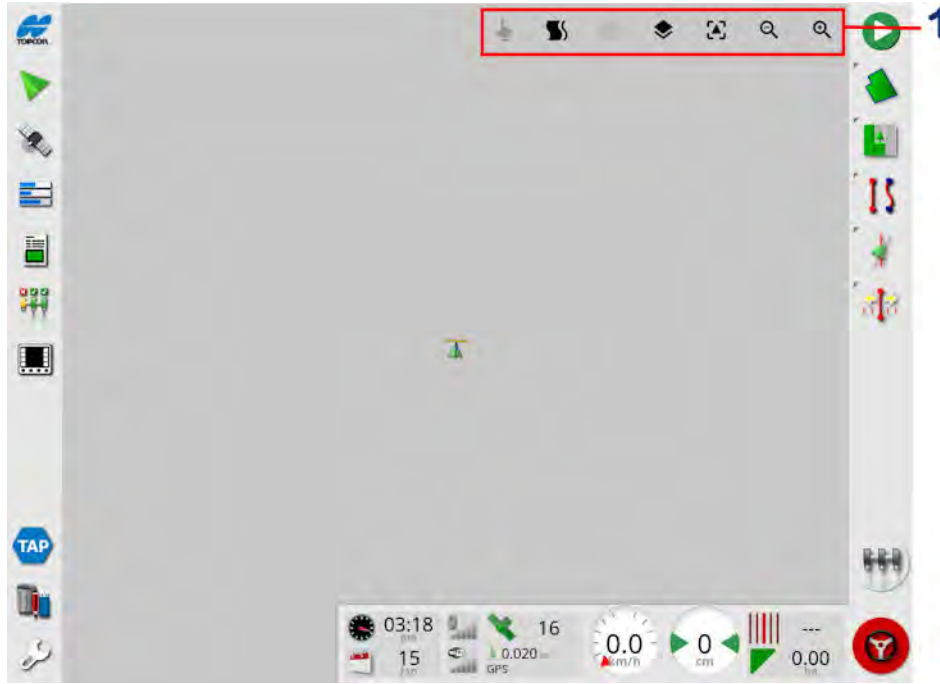


9.3.1. Kılavuzluk renk şeması

Kılavuzluk ekranındaki öğeler aşağıdaki renklerle temsil edilir:

- gri: alan
- açık gri: ızgara çizgileri
- koyu mavi: seçili geçerli alanın sınırı
- orta gri: geçerli olmayan alanın sınırı
- koyu kırmızı: etkin olmayan kılavuz çizgisi
- kırmızı: sürüş hattı
- turuncu: sürülmemiş arazi
- mor: tramvay hatları

9.3.2. Görünüm kontrollerini kullanma



1 Görünüm denetimleri



Modu seçme, bkz. Mod seç, sayfa 122.



Sürülmemiş arazi dönüş alarmını görüntüleme, bkz. Sürülmemiş arazi dönüşlerini alarm ile düzenleme, sayfa 217



Guidelock modunu açıp kapatın. Bkz. Guidelock kılavuzluk modunu kullanma, sayfa 197.



Bu simgeye dokunulduğunda kaydırılmış bir harita, aracın geçerli konumuna yeniden merkezlenir. Bkz. sayfa 36 bölümündeki **Harita kaydırma**.



Görünür harita katmanlarını seçin, bkz. Harita katmanları, sayfa 122.



Harita görünüm modunu değiştirin, bkz. Harita görünüm modunu değiştir, sayfa 126.



Bytn / kltn, bkz. Haritayı yakınlaştırma, sayfa 126.

9.3.3. Mod seç

Mod seç simgesini kullanmak için ekranı yarım saniye boyunca basılı tutun ve istediğiniz nesneyi seçmek için parmağınızı üzerinden sürükleyin. Moda geçildiğinde mod seç simgesi görünür ve nesne vurgulanır.

Bu işlev kullanım ekranında bulunan aşağıdaki nesneler için kullanılabilir:

- sınırlar (bkz. Bir sınırı düzenleme, sayfa 167)
- bayrak noktaları (bkz. Bayrak noktalarıylaalışma, sayfa 160)
- kılavuzizgileri (bkz. Kılavuzizgisi Menüsü, sayfa 189)
- su koruma karşılaştırmalı değerlendirmeleri

9.3.4. Harita katmanları

1. Hangi kapsama ve bilgi katmanlarının ekranda görüneceğini

belirlemek için  öğesini seçin.



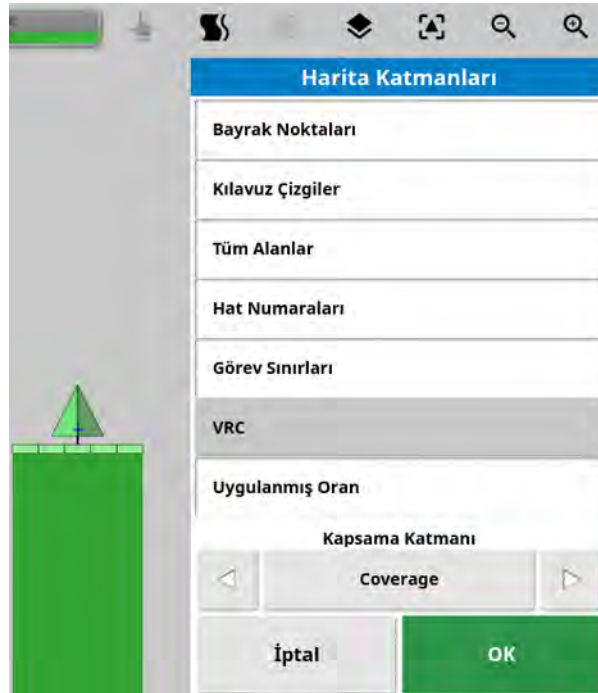
Görünür harita katmanlarını seç

- **Bayrak noktaları:** Bkz. Bayrak noktalarını ayarlama, sayfa 159.
- **Kılavuz çizgiler:** Kılavuzluk ekranında kılavuz çizgilerini gösterir.
- **Tüm alanlar:** Mevcut çiftlikteki tanımlı tüm alanları görüntüler.
- **Hat numaraları:** Kılavuz çizgilerini alan üzerindeki bir dizi numaralı hat olarak görüntüler (yalnızca AB Hatları için geçerlidir).
- **Görev sınırları:** Bir alanda operatör tarafından oluşturulan bir sınır olmadığında kapsama alanına göre belirlenen sınırları görüntüler. Bkz. Görev Düğmesi, sayfa 151.
- **Tramvay Hatları:** Tramvay hatlarını görüntüleyin. Bkz. Tramvay hatlarını ayarlama, sayfa 207.
- **DOK:** Bir VRC harita katmanının görüntülenmesini sağlar (yalnızca Kurulum ekranında Değişken Oran Kontrolü etkinleştirilmişse kullanılabilir (Sistem / Özellikler / Uygulama)).
- **Uygulanmış oran:** Uygulanan gerçek oranı görüntülemek için seçin (seçilen kapsama katmanı değişken oranlar içeriyorsa) veya yalnızca kapsamı görüntülemek için seçimi kaldırın (bkz. aşağıdaki **Kapsama katmanı**).

Kapsama katmanı

Kapsama katmanı seçici, haritada görüntülenecek kapsama katmanını seçmek için kullanılır. 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.

İstenen kapsama katmanı kullanılabilir katmanlar listesinde değilse listenin en üstündeki **Seç...** öğesini seçin, ardından kapsama katmanları eklemek veya kaldırmak için kapsama katmanı türleri listesinden seçim yapın. Kullanılabilir kapsama katmanı türleri kullanılan alete bağlıdır.



Kapsama yeşil renkle görüntülenir. Uygulanan oran seçilebilir renklerde gösterilir (bu renklerin nasıl değiştirileceğiyle ilgili talimatlar için aşağıya bakın).

Uygulanan oran göstergesini düzenleme



Uygulanan Oran veya VRC seçildiğinde ve seçilen kapsama katmanı değişken bir oran içerdiğinde haritanın üstünde bir gösterge görüntülenir. Renkler düzenlenebilir.

1. Gösterge rengini ve aralık haritasını görüntülemek için göstergeyi seçin.



- **Aralığı ayarla:** Kullanılan renkleri ve aralıkları manuel olarak ayarlayın.
 - **Otomatik uygulanan:** Renkleri ve aralıkları, etkin görevde kaydedilen uygulama oranlarına uyacak şekilde otomatik olarak ayarlayın.
 - **Otomatik VRC:** (yalnızca Değişken Oran Kontrolü etkinleştirildiğinde kullanılabilir) renkleri ve aralıkları görev uygulamasında kullanılan oranlara uyacak şekilde otomatik olarak ayarlayın.
2. Oran göstergesi tarafından kullanılacak renk temasını seçmek için oran göstergesi düzenleyicisinin altındaki sol ve sağ okları kullanın.

Değişken Oran Kontrolü etkinse VRC harita katmanının opaklığını ayarlamak için oran göstergesi düzenleyicisinin altındaki kaydırıcı kullanılabilir.

Harita görünüm modunu değiştir

1. Harita görünümüleri (Kuzey Yukarıda, Üst Görünüm veya

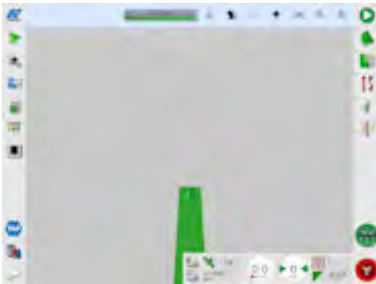
Perspektif) arasında geçiş yapmak için  öğesini seçin.



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 yakınlaştıırma

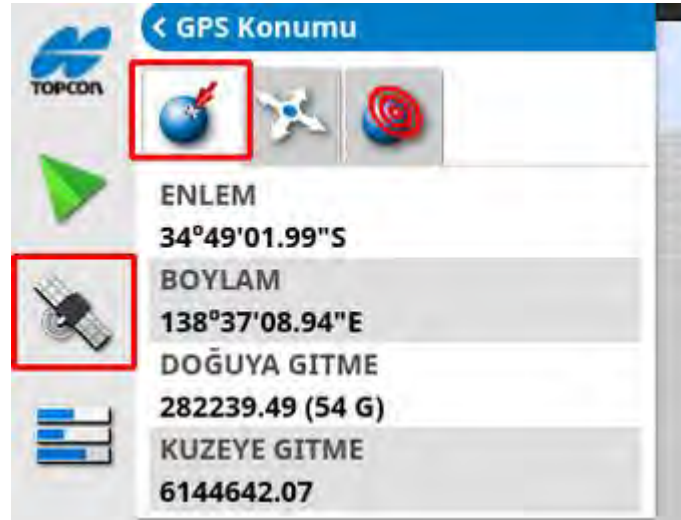
Gerekirse yakınlaştıırmaq veya uzaklaştıırmaq için  öğesini seçin. Hızlıca yakınlaştıırmaq için simgeyi basılı tutun.

9.4. GPS ayrıntılarını görüntüleme

GPS bilgilerini görüntülemek ve izlemek için:

1. Navigasyon çubuğu öğesinden **GPS Bilgileri**  öğesini seçin.

GPS Konumu sekmesi



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.

Araç Yönelimi sekmesi



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.

GPS doğruluk sekmesi



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

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

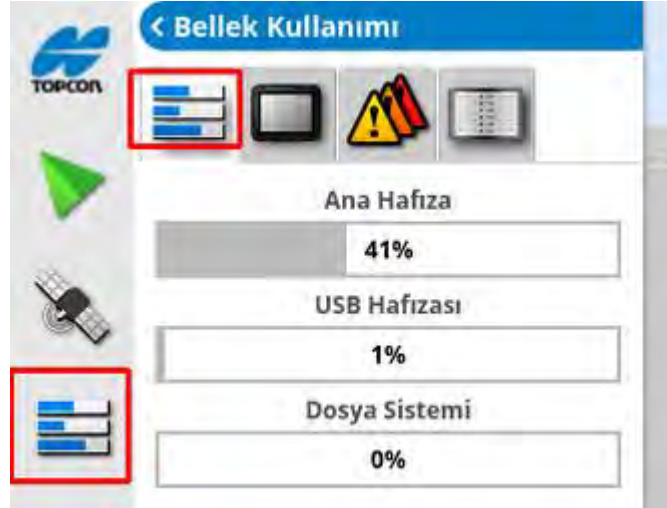
HRMS (Yatay Ortalama Karekök Hatası), uydulardan alınan kaynak bilgileri kullanarak ortalama yatay konumu hesaplar.

9.5. Tanılamayı görüntüleme

Tanılama bilgilerini görüntülemek için:

1. Navigasyon çubuğu öğesinden **Sistem Tanılama**  öğesini seçin.

Bellek kullanımı sekmesi

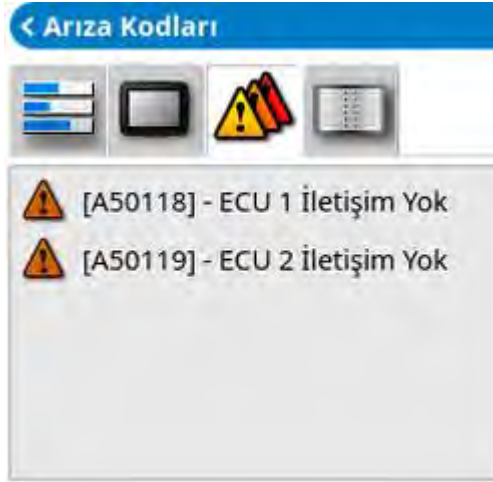


Konsol tanılama sekmesi

Konsol durumu bilgileri görüntülenir.



Arıza kodları sekmesi



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

Günlük oluşturma sekmesi

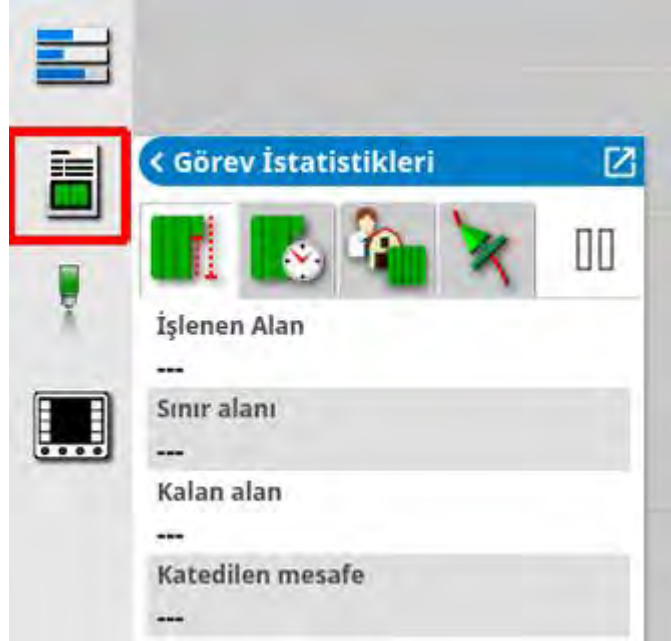
Günlük Oluşturma sekmesi müşteri destek personeli tarafından kullanılır. Bununla birlikte, Topcon destek personelinin bir günlük oluşturma yapılandırma dosyası göndermesi halinde dosya bu ekran yoluyla USB'den yüklenebilir ve çalıştırılabilir.



9.6. Görev bilgilerini görüntüleme

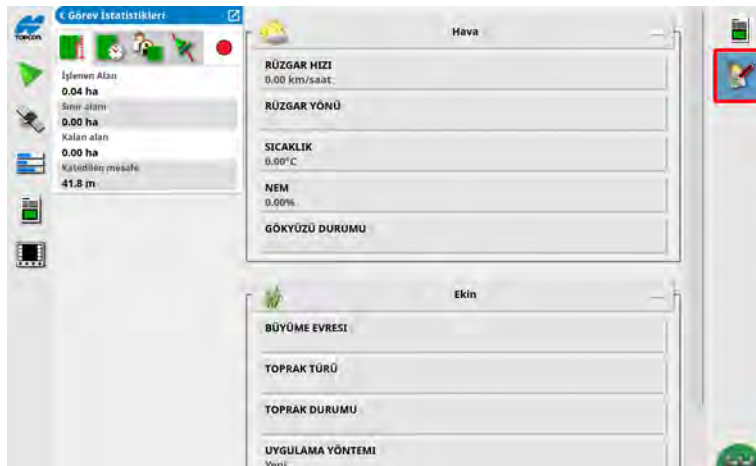
Görev bilgilerini görüntülemek için:

1. Navigasyon çubuğu öğesinden **Görev Bilgileri**  öğesini seçin.



Bu seçenek, görevin ilerleme durumu hakkında genel bilgiler gösterir.

2. Mini görünümü büyütün ve ekin, hava durumu ve saha koşulları hakkında notlar girmek ve ilgili notları incelemek için **Görev ayrıntılarını kaydet** öğesini seçin.



3. Diğer bilgileri görüntülemek için aşağıdaki sekmeleri seçin.



Görev süresi



Görev ayarları



Kılavuzluk ayarları

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

9.7. Gösterge panelinde izleme

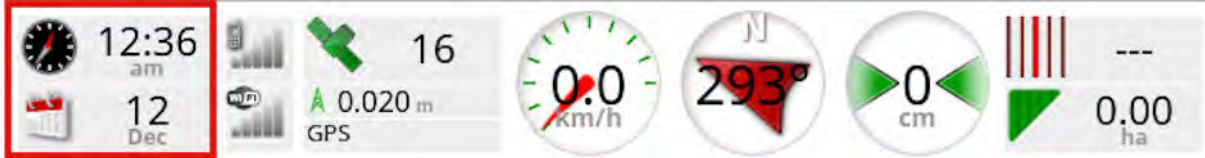
Gösterge panelindeki ekran ayarlanabilir.



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.
- Düzeltme kaynağı kullanımda.

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

2 cm dahilindeki doğruluk, yüksek seviyeli doğruluktur.

Uydu simgesi

Yeşil uydu simgesi, GPS ve düzeltme kaynağının yakınsandığını ve HDOP'ye dayalı olduğunu gösterir. Diğer renkler, bilgi bulunmadığını 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 61 ; HDOP hakkında daha fazla bilgi için bkz. sayfa 128.

Düzeltilme simgesi



Gri: Düzeltilme kaynağı alınmamıştır.



Kırmızı: Alınan düzeltilme kaynağı yapılandırmadan farklıdır.



Sarı: Düzeltilme kaynağı alınmıştır fakat otomatik sürüş devreye alınacak kadar doğru değildir. Sürüş durumu panelinden diferansiyel düzeltilme ve pozisyon doğruluğunu kontrol edin.



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

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:** Geçerli görevden 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. 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 kullanılamadığını 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.

9.9. Varsayılan dosya adlarını anlama

Yeni araçlar, aletler, kılavuz çizgileri veya görevler 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**).

Görevler aşağıdaki şekilde adlandırılır:

- <Alet Adı>_YYYYAAGG_XX
<Alet Adı>, o anda yüklü olan aletin adıdır ve ardından tarih bilgisi şu biçimde gelir: Yıl, Ay ve Gün. Aynı ada sahip başka bir görev varsa _XX eki kullanılır (örnek: **Pivoted_20190321** ve **Pivoted_20190321_01**).

Kılavuz çizgileri aşağıdaki şekilde adlandırılır:

- <Varsayılan Ön Ek>_YYYYAAGG_SSDD_XX
Aynı ada sahip başka bir dosya varsa _XX eki kullanılır (örnek: **L_20190321_1505** ve **L_20190321_1505_01**).

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

Alanlar ve kılavuz çizgisi grupları, görev düğmesi (bkz. Görev Düğmesi, sayfa 151) kullanılarak otomatik olarak oluşturulduğunda bunlar aşağıdaki gibi adlandırılır:

- YYYY-AA-GG-SA-DK-SN_XX

Aynı ada sahip başka bir dosya varsa _XX eki kullanılır.

Bu adlar gerekirse envanter yöneticisi aracılığıyla değiştirilebilir.

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 nesnelerden 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
 ögesini seçin.
Sürüş Kalibrasyonu ekranı görüntülenir.
2. **PUSULA** ögesini 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 nesnelerden uzakta uygun bir düz yer bulun. Ardından, ileri  ögesini 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 .

10.2. Direksiyon açısı sensörünü kalibre etme

Not: Direksiyon açısı 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 gerekli konuma otomatik olarak 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 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 **OK**.

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 sökülüp 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 hattının her ucunda dönüş yapabilmesi için yeterli alan olduğundan emin olun.

1. Sürüş Seçenekleri Menüsü / Otomatik Sürüş Kalibrasyonu



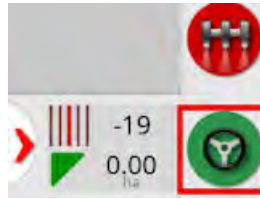
öğesini seçin.

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.
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.

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

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

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

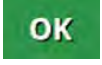
11. Devam ederek "A" yol noktasından geçin.
12. "A" yol noktası geçildikten sonra aracı döndürün.
13. "0" izine geçin ve otomatik sürüşü tekrar devreye alın.



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.

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 .



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.

Sürüş denetleyicisi başlatılmadı

Sürüş alt sistemi açık değil ya da kullanıma hazır durumda değildir. Sürüş alt sisteminin açık ve kullanıma hazır olduğundan emin olun.

Sürüş profili uyumsuz

Seçilen araç profilindeki parametreler, sürüş alt sistemindeki araç yapılandırması ile eşleşmiyordur.

Bu araç için doğru araç profilini seçin.

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.

Alıcı bağlantısı kesildi

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.

Pusula kalibrasyonu başarısız

Pusula kalibrasyonunu tekrarlayın ve aracın 1 ½ turu tamamladığından emin olun. Prosedürü tamamlarken aracın durduğundan emin olun.

Alıcıyı manyetik kaynaklardan uzak tutun.

Direksiyon aç sensörü kalibrasyonu başarısız

Prosedürü tekrarlayın ve direksiyon dingilinin tüm aralık boyunca hareket ettiğinden emin olun.

Direksiyon dingili döndüğünde direksiyon aç sensörü konum bilgilerinin hareket ettiğini onaylayın.

Direksiyon açısı sensörü kablo demetlerini ve bağlantılarını onaylayın.

Direksiyon sensörü durumunu kontrol edin.

Direksiyon açısı sensörü başarısız.

Alıcı bellek sürümü eskidir

Alıcı bellek sürümünü güncelleyin.

Bölüm 11 – Görev Düğmesi



Bir görevi başlatmak için kılavuzluk araç çubuğunun üstündeki görev düğmesine basılmalıdır.



Sistem yeni bir göreve başlamaya hazır veya görev duraklatıldı.



Görev devam ediyor.



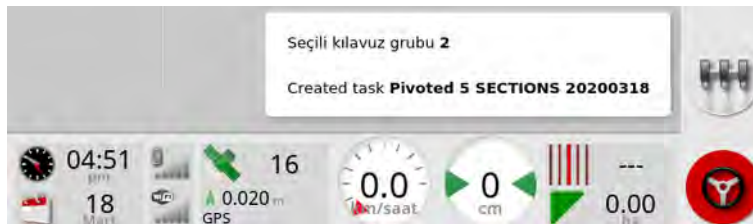
Bir görevin çalışmasını engelleyen hataları görüntülemek için basın.

Not: Görev devam etmiyorsa haritada veya görev raporunda kapsama alanı olmayacaktır ve otomatik bölüm kontrolü ile oran kontrolü kullanılamayacaktır.

Görev düğmesine basıldığında kullanıcı istemci, çiftlik, alan, görev vb. faktörleri ayarlamak zorunda kalmadan hızlı bir şekilde çalışmaya başlayabilir.

Not: Geçerli GPS konumunda bir alan önceden ayarlanmışsa bu alan otomatik olarak yüklenir.

Düğmeye basıldığında bir görev başlatılır ve önceden ayarlanmış olana bağlı olarak başka işlevler de gerçekleştirilebilir. Beş saniyeliğine bir mesaj açılır ve hangi işlevlerin otomatik olarak gerçekleştirildiği gösterilir. Örneğin, önceden yüklenmiş bir alan yoksa bir alan oluşturulur. Değişken Oran Kontrolü etkinse VRC penceresi açılır, böylece görev başlamadan önce oranlar yapılandırılabilir.



Alanın çevresi, görev tamamlandığında görev sınırı tarafından belirlenir (yerleştirilen kapsama tarafından oluşturulur). Bu, harita katmanlarındaki Görev Sınırları katmanının açılmasıyla görülebilir (bkz. Görünür harita katmanlarını seç, sayfa 123). Tüm alanın görev kapsamına girmemesi durumunda görev sınırının alanın gerçek fiziksel çevresiyle eşleşmeyeceğini unutmayın. Sistemin iki alanın fiziksel olarak bağlı olduğunu bilmesinin bir yolu olmadığından alanın karşı ucunda başka bir görev başlatılırsa bu, ikinci bir alanın oluşturulmasına neden olabilir. Gerekirse görev sınırını gerçek bir sınıra dönüştürmek için kapsamdan sınırlama işlevi (bkz. Kapsama verilerinden sınır oluşturma, sayfa 164) kullanılabilir. (Kapsamayı düzenlemek için kullanılan görev seçilmelidir.) Alternatif olarak yeni bir sınır kaydedilebilir.

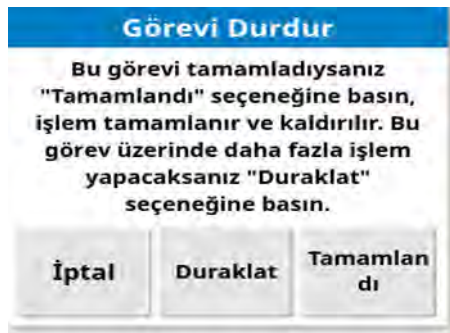
Not: Görev sınırları, sürülmemiş arazileri görüntülemek veya sürülmemiş arazi dönüşleri gerçekleştirmek için kullanılamaz.

Görev Bilgileri ekranındaki Görev Ayarları sekmesi (bkz. Görev bilgilerini görüntüleme, sayfa 132) otomatik olarak oluşturulan işlevlerin adlarını görüntüler. Bunlar envanter yöneticisi kullanılarak düzenlenebilir (bkz. Envanter Yöneticisi, sayfa 245).

Görevi duraklatma

Kullanıcı depoyu yeniden doldurma gibi işler için alandan ayrılması gerektiğinde görevi duraklatmalıdır. Sonraki ekranı görüntülemek

için  ögesine basın, ardından **Duraklat** ögesini seçin.



Alana döndükten sonra göreve devam etmek için  düğmesine basın.

Görevi tamamlama

 düğmesine basın, ardından **Bitti** ögesini seçin.

Görev tamamlandığında durdurulma (stopped) durumuna geçer ve bağlı unsurlarla (ör. alan sınırları, ürünler, görevde kullanılan kılavuz çizgiler) birlikte arşivlenir. TAP'a aktarma etkinleştirilmişse görev TAP'a aktarılır.

Görev hata verip durduysa yeniden yükleme sonrasında tekrar başlatılabilir, bkz. Mevcut bir görevi seçme, sayfa 173. Görev tekrar başlatılmadan önce ekranda çıkan uyarı kabul edilmelidir.

Bölüm 12 – Tarla Menüsü

Bu bölümde müşteri, çiftlik, tarla, sınırlar, hariç alanlar ve bayrak noktaları ayarlarının nasıl yapılacağı ayrıntılı olarak açıklanmaktadır.

Konsol, alan bilgilerinin ayarlandıktan sonra aynı alandaki diğer görevler için geri çağırılabilmesi 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.

12.1. Bir müşteri / çiftlik / tarla seçme

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



3. En yakın alanı seçmek için **En Yakın Alan** simgesini  seçin.

Mevcut GPS konumu kullanılır. Bu işlem yalnızca yakındaki alanların sınırları oluşturulmuşsa çalışır.

4. Tarla seçimlerini onaylayın.

12.2. Bir müşteri / çiftlik / alan oluşturma

1. Tarla Menüsü  / Yeni Tarla  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.

Not: Bir alan, gerekirse bir müşteri veya çiftlikle ilişkilendirilmeden oluşturulabilir. Bir müşteri ve/veya çiftlik oluşturduğunuzda siz farklı bir çiftlikteki bir alana geçiş yapana kadar oluşturduğunuz tüm alanlarla ilişkilendirilir.

2. **MÜŞTERİ ADI** ögesini seçin, **Yeni** ögesini seçin, bir ad girin ve onaylayın (veya önceden ayarlanmışsa mevcut bir müşteriye seçin).

Yeni Tarla



MÜŞTERİ ADI

None



ÇİFTLİK ADI

None



ALAN ADI

<Yeni Oluştur>

İptal

OK

3. **ÇİFTLİK ADI** ögesini seçin, bir ad girin ve onaylayın (veya önceden ayarlanmışsa mevcut bir çiftlik adını seçin).
4. **ALAN ADI** ögesini seçin, bir ad girin ve onaylayın.
5. Bu bölüm tamamlandığında yeni tarla seçilir; şu bölümle devam edin: Yeni sınır ayarlama, sayfa 162.

Not: Onaylandıktan sonra bu ayarlardan herhangi birini değiştirmek için bkz. Envanter Yöneticisi, sayfa 245.

157

12.3. Yüklü bir alanın kaldırılması

Alan yükünü boşalt seçeneği  bir alan ve ilgili bayrak noktaları, sınırlar vb. öğelerden çıkmak için kullanılabilir. Bu işlem, araç yeni bir alana gelmesine rağmen operatörün yeni bir alan/görev oluşturmayı unutması durumunda 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.

12.4. 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 167 bölümünü okuyun.

1. İşaretlenecek öğeye sürün.

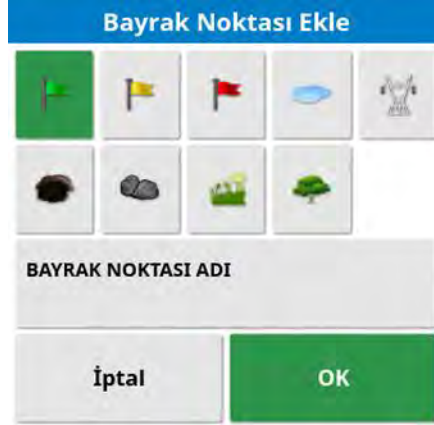
2. **Tarla Menüsü**  / **Bayrak Noktasını Belirle**  öğesini seçin.

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



Not: Bayrak Noktası önayarlarını değiştirmek için bkz. Bayrak noktalarını ayarlama, sayfa 80.

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



5. Gerekli sembolü seçin, **BAYRAK NOKTASI ADI** ögesini seçin ve adı girin. Adı onaylayın. Özelleştirilmiş bayrak noktasını eklemek için onaylayın.
6. Engelin etrafında bir hariç alan oluşturulması gerekiyorsa bkz. Bir sınırı düzenleme, sayfa 167.
7. Hariç alan gerekmiyorsa alandaki işaretlenecek sonraki öğeye gidin ve işlemi tekrarlayın.

12.4.1. Bayrak noktalarıyla çalışma

1. Ekrandaki bayrak noktası işaretini 0,5 saniye boyunca basılı tutun. Bir açılır pencere görüntülenir:



Değiştir: Bu konum için farklı bir bayrak noktası türü seçin.



Yeniden Adlandır: Bayrak noktasında gösterilen adı değiştirin.



Bayrak konumunu değiştir: Basıp sürükleyerek bayrak noktasını yeni bir konuma taşıyın.



GPS kayma düzeltme: GPS kaymasını telafi etmek için aracı bayrak noktası konumuna getirin. **Not:** Uygulanan GPS kayma telafisini kaldırmak için bkz. GPS kaymasını telafi etme, sayfa 231.



Sil: Seçili bayrak noktasını kaldırın.

12.5. Yeni sınır ayarlama

Gerekirse bir alan içinde birden fazla sınır oluşturulabilir. Bu sınırlar, sınırın etrafında sürüş yaparak (aşağı bakın), kapsama verilerini kullanarak (bkz. sayfa 164) veya biçim dosyalarından oluşturulabilir (bkz. sayfa 165).

Not: Bir alan için operatör tarafından bir sınır kaydedilmezse bir görev tamamlandığında görevin çevresinde bir görev sınırı oluşturulur. Bu şekilde oluşturulan alanların konumu, harita katmanlarında Görev Sınırları katmanının açılmasıyla görülebilir (bkz. Görünür harita katmanlarını seç, sayfa 123). Görev Sınırları, gelecekte ilgili verilere kolay erişim sağlamak amacıyla araç alana bir daha geri döndüğünde alanı tespit etmek ve bu GPS konumu tarafından görevleri ve kılavuz çizgilerini (oluşturulmuşlarsa) gruplandırmak için kullanılır.

Tüm alanın görev kapsamına girmemesi durumunda görev sınırının alanın gerçek fiziksel çevresiyle eşleşmeyeceğini unutmayın. Sistemin iki alanın fiziksel olarak bağlı olduğunu bilmesinin bir yolu olmadığından alanın karşı ucunda başka bir görev başlatılırsa bu, ikinci bir alanın oluşturulmasına neden olabilir. Gerekirse görev sınırını gerçek bir sınıra dönüştürmek için kapsamdan sınırlama işlevi (bkz. Kapsama verilerinden sınır oluşturma, sayfa 164) kullanılabilir. Alternatif olarak yeni bir sınır kaydedilebilir.

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 167.

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. Tarla Menüsü  / Sınır Kayıt Uzaklığı  ögesini seçin.

Sınır Uzaklığı	
	KAYDETME MESAFESİ Sağ
	EK MESAFE 0.000 m
	KAYDETME KONUMU Alet Önü
	EK ÖN MESAFE 0.000 m
İptal OK	

- **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.
- **Ek Ön Mesafe:** Kayıt konumunu ileriye taşır (veya negatif bir değer girilirse geri taşır).

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

3. Alan Sınırını Kaydet  ögesini seçin.

- Aracı, alan sınırının çevresinde sürün. Mavi çizgi, tüm uzaklık değerlerini göz önünde bulundurarak kaydedilen sınırı görüntüler.



- 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 yeniden başlatıldığı nokta arasında bir düz hat kaydeder. Ana anahtar kapalıyken sınır kaydının otomatik olarak duraklatılabileceğini unutmayın (bkz. **Ana sürümle sınır kaydetmeyi duraklat**), sayfa 36).

- Araç başlangıç noktasına yaklaştığında sınırı otomatik olarak tamamlamak için **Alan Sınırı Kaydını Tamamla**  ögesini seçin.

- Gerekirse başka sınırlar için de işlemi tekrarlayın.

12.5.1. Kapsama verilerinden sınır oluşturma

Mevcut kapsama verilerinden sınır oluşturulabilir.

1. Kapsama ayarları panelinden Sınırı görüntülemek için **Tarla**

Menüsü  / **Kapsamadan Sınır Oluştur**  öğesini 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.

12.5.2. Şekil dosyasından sınır oluşturma

Sınır, USB'ye kayıtlı bir biçim dosyasından veya TAP'tan aktarılabilir.

1. Biçim dosyasını bir USB'ye (kullanılıyorsa) yükleyin ve USB'yi konsola takın. (Alternatif olarak, konsolun TAP'a bağlı olduğundan emin olun.)

2. **Tarla Menüsü**  / **Biçim Dosyasından Sınır Oluştur**  öğesini seçin.

3. Ekranın altındaki USB veya TAP simgesini seçin.

4. Biçim dosyasının depolandığı konuma gidin ve ilgili dosyayı seçin.

5. Şekil dosyası sınırını içe aktarmak için onaylayın.

12.5.3. Bir sınırı düzenleme

Sınırlar oluşturulduktan sonra düzenlenebilir.

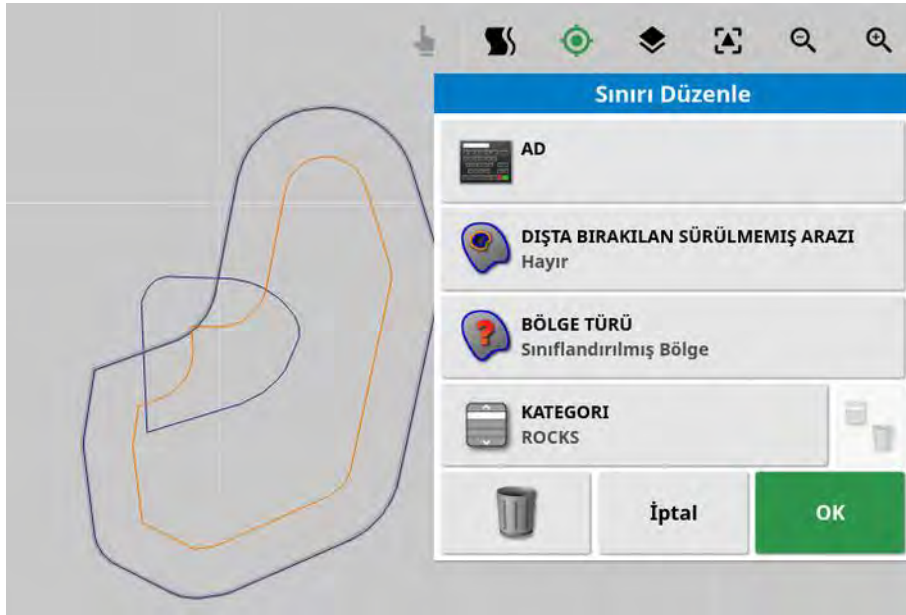
1. Ekranı 0,5 saniye basın ve parmağınızı sınır boyunca kaydırın. Sınır vurgulanır ve ekran serbest bırakıldığında bir açılır pencere görüntülenir:



Sınır sürüşünü etkinleştirin. Bkz. Sınır sürüşünü kullanma, sayfa 198. Bu seçenek kazara seçilirse **Kılavuz Çizgileri Menüsü / Kılavuzluk Modunu Değiştir** ögesini seçin.



Sınır Düzenleme ekranını görüntülemek için seçin.



- **Ad:** Sınırı tanımlamak için kullanılan optimum ad.
- **Dişta Bırakılan Sürülmemiş Arazi:** Dişta bırakılan alan sınırının kenarlarının sürülmemiş arazi olarak kabul edilip edilmeyeceğini belirler (bkz. Çalışılacak sürülmemiş araziye ayarlama, sayfa 169).
- **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 bölgelerini ve geçerli göreve dahil edilmeyen bölgeleri tanımlamak için kullanılabilir (bkz. Yeni bir görev oluşturma, sayfa 174).
- **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.

12.5.4. 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 **Tarla Menüsü**  /

Tarla Seçin  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.

12.6. 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 162.

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

1. Tarla Menüsü  / Bu uygulama için sürülmemiş araziyi

yapılandır  ögesini seçin.

Sürülmemiş Arazi Seçenekleri
SÜRÜLMEYİŞ ARAZI Etkin
SÜRÜLMEYİŞ ARAZI GENİŞLİĞİ (ŞERİTLER) 0.0
SÜRÜLMEYİŞ ARAZI UZAKLIĞI 0.0 m
İLERİ BAKIŞ 10 m
Eylemleri yapılandır
OK

2. Sürülmemiş Arazi özelliğinin etkinleştirildiğinden emin olun.

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 araziye (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.

Sürülmemiş Arazi Eylemlerini Yapılandır

Eylem Adı
✗ Otomatik Yakınlaştırma
✗ Alarm

EYLEM DURUMU
Devre Dışı

Yakınlaştırma Seviyesi

||||| 5

OK

Eylem Adı

- **Alarm:** Sürülmemiş araziye yaklaşıldığında tetiklenecek bir alarmı ayarlar.
- **Otomatik Yakınlaştırma:** Bu etkinleştirilirse araç sürülmemiş araziye yaklaştıkça harita görünümü, 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.

12.6. Çalışılacak sürülmemiş araziyi ayarlama



Sürülmemiş araziye yaklaşılması ayarlanan alarmı ve yakınlaştırmayı tetikler.

Bölüm 13 – Görev Menüsü

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

Not: Görevlere daha önce Horizon'da iş deniyordu. Daha önce Topcon'a ait bir formatta bulunan tüm veriler şimdi TaskData XML formatında ISOBUS 11783-10 standardına göre saklanmaktadır. Bu, sektörde en yaygın kullanılan standarttır ve verilerin, Çiftlik Yönetim Bilgi Sistemleri (FMIS) gibi üçüncü taraf sistemler tarafından işlenmesine olanak tanır.

13.1. Mevcut bir görevi seçme

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

Alana sürün ve mevcut bir görevi seçmek için aşağıdaki adımları izleyin. Yeni bir görev oluşturmak için bkz. Yeni bir görev oluşturma, sayfa 174.

1. Mevcut bir görevi seçmeden önce doğru alanın seçildiğinden emin olun (bkz. Bir müşteri / çiftlik / tarla seçme, sayfa 155).
2. Mevcut görevler listesinden seçim yapmak için **Görev Menüsü**



/ **Görev Seç**



öğesini seçin.

Not: Yalnızca geçerli alet ECU'su ile ilişkili görevleri görmek için



öğesini seçin.

3. Görevi seçip onaylayın.

13.2. Yeni bir görev oluşturma

Not: Önce bir tarla seçilmeden yeni bir görev oluşturulabilir. Geçerli GPS konumunda bir alan önceden ayarlanmışsa bu alan otomatik olarak yüklenir. Bir alan yoksa görev oluşturulduğunda yeni bir alan oluşturulur. Görev Bilgileri ekranındaki Görev Ayarları sekmesi (bkz. Görev bilgilerini görüntüleme, sayfa 132), otomatik olarak oluşturulan alanın adını görüntüler.

1. Yeni bir görev oluşturmak için **Görev Menüsü**  / **Yeni Görev**

Oluştur  ögesini seçin.

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

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.

4. Yeni görevi onaylayın.

13.3. Görev bölgelerini yapılandırma

Geçerli alandaki bir veya daha fazla sınırın adlandırılmış bir Kategorisi varsa (bkz. Bir sınırı düzenleme, sayfa 167) ve bir görev etkinse geçerli görev için bölge türleri seçilebilir.

Not: Çalışma bölgelerinde belirtilmeyen veya dahil edilmeyen tüm kategorize edilmiş bölgeler, ilgili görev için sınır yokmuş gibi işleme alınır.

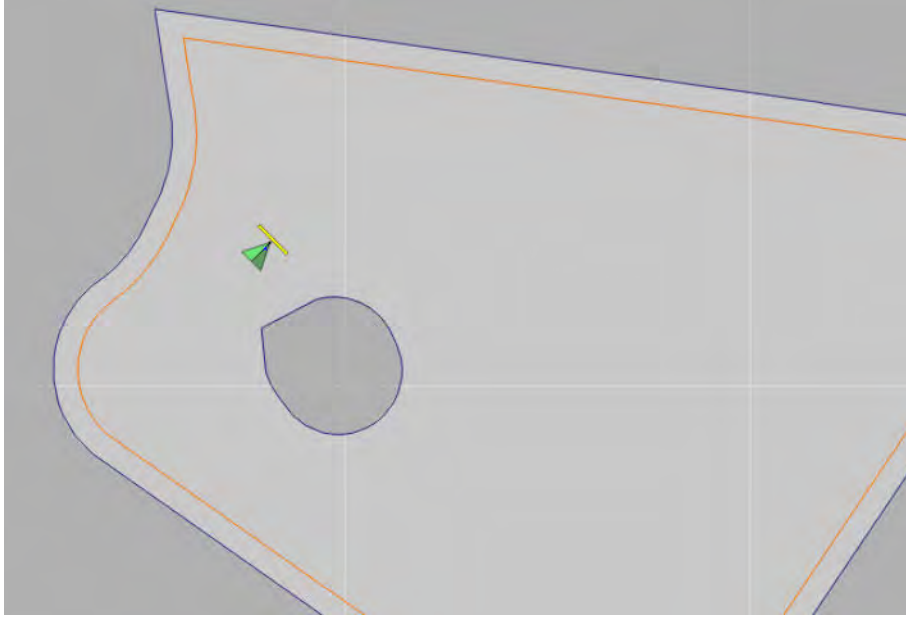
1. Yeni bir görev bölgesi oluşturmak için **Görev Menüsü**  / **Görev**

Bölgelerini Yapılandır  ögesini seçin.



- **Çalışma Bölgeleri:** Sınır içerikleri, bu görevin çalışma alanına dahil edilir.
 - **Dişta Bırakılan Bölgeler:** Sınır içerikleri, bu görevin çalışma alanından hariç tutulur.
2. Geçerli göreve dahil edilecek ve dahil edilmeyecek bölge türlerini seçin.

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

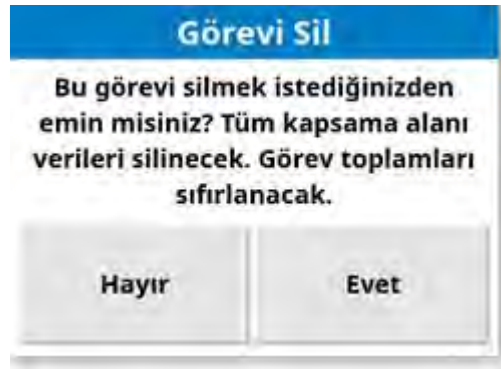


13.4. Bir görevi silme

Bu işlem, ekrandaki tüm kapsama bilgilerini kaldırır ve geçerli görevdeki kayıtlı görev verilerini siler. Alan bilgilerini veya alan için ayarlanan kılavuz çizgilerini etkilemez.

1. Görev Menüsü  / Görevi Sil  ögesini seçin.

Aşağıdaki mesaj görüntülenir.



2. Verileri temizlemek için **Evet**'i, verileri tutmak için **Hayır**'ı seçin.
Çiftlikleri, alanları veya önceden oluşturulmuş görev verilerini silmek için bkz. Envanter Yöneticisi, sayfa 245.

13.5. Değişken oran kontrolünü yapılandırma

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

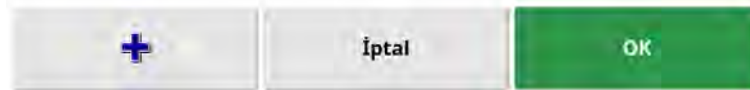
Kılavuzluk ekranında DOK Haritası görünümünü etkinleştirmek veya devre dışı bırakmak için  ögesini seçin.

Konsol tarafından kontrol edilebilen ürün uygulama oranları, otomatik olarak kullanılabilir hedefler listesine eklenir. ECU, listeye otomatik olarak eklenmemiş kontrol hedefleri (ör. pompa veya fan hızı) için desteğe sahipse bunlar da kontrol hedefleri listesine eklenebilir. Bunu yapmak için  düğmesine basın ve gösterilen kullanılabilir hedefler listesinden istediğiniz hedefi seçin. Bu hedefin oran kontrolü, listedeki diğer hedeflerden herhangi biriyle aynı şekilde yapılandırılabilir.

1. Bir görev seçin veya oluşturun.

2. **Görev Menüsü**  / **Görev Uygulamalarını Yapılandır**  ögesini seçin.

Görev Uygulamaları			
Hedef	Kaynak	Öznitelik	Birim
(1) Tank 1 Ayar Noktası Oranı	Hiçbiri		kg/ha
(2) Tank 2 Ayar Noktası Oranı	Hiçbiri		kg/ha
(4) Tank 4 Ayar Noktası Oranı	Hiçbiri		kg/ha
(3) Tank 3 Ayar Noktası Oranı	Hiçbiri		L/ha



- **Hedef:** Kontrol edilmekte olan tank veya depo. Başka bir hedef eklemek için  ögesini seçin.
- **Kaynak:** Hedef için oran kaynağı:
 - **Hiçbiri:** Bu hedef için oran kontrolü yok.
 - **Sabit:** Varsayılan, Alan Dışı ve Kaybedilen Pozisyon için sabit değerler.
 - **Görev uygulaması:** Harici yazılımda oluşturulan seçili görevle ilişkili kılavuz tabanlı bir uygulama haritası kullanın.
 - **Biçim dosyası:** USB veya TAP'tan bir biçim dosyası (.shp) içe aktarın.
 - **Eşdüzey kontrolü:** Hedefi farklı bir ECU değerine (ör. bir azot sensörü (CropSpec)) göre kontrol edin.
- **Öznitelik:** Oran kaynağı (görev uygulaması, biçim dosyası veya sabit kaynak), birden fazla hedefin oranlarını tanımlamak için birden fazla özelliğe sahip olabilir. Bu, operatörün uygulamayı uygun hedefe eşlemesini sağlar.
- **Birim:** Biçim dosyasının kullandığı birimler.

13.5.1. Kaynak seçenekleri

Sabit kaynak

Kaynak olarak **Sabit** seçilirse aşağıdaki ekran görüntülenir.

Sabit Değer		
VARSAYILAN 0.0 kg/ha	KAYBEDİLEN POZİSYON 0.0 kg/ha	ALAN DIŞINDA 0.0 kg/ha
İptal		OK

- **Varsayılan:** Uygulanacak varsayılan oran.
- **Kaybedilen pozisyon:** GPS konumu kaybolursa uygulanacak oran.
- **Alan dışında:** Alet, alan sınırının ötesine geçerse uygulanacak oran.

Görev uygulaması kaynağı

Görevler, kılavuz biçiminde yapılandırılmış ilişkili uygulamalarla harici bir sistemde oluşturulabilir. Bu görevler envanter yöneticisi aracılığıyla USB'den içe aktarılabilir (bkz. Bir USB'den görevleri içe aktarma, sayfa 187). Seçilen görevin ilişkili bir uygulaması varsa bu seçenek bir hedefe uygulamak için kullanılabilir.

Görev verisi setleri de TAP yoluyla içe aktarılabilir. Bkz. Görev verisi setini TAP'tan içe aktarma, sayfa 187.

Biçim dosyası kaynağı

Kaynak olarak **Biçim dosyası** seçilmişse:

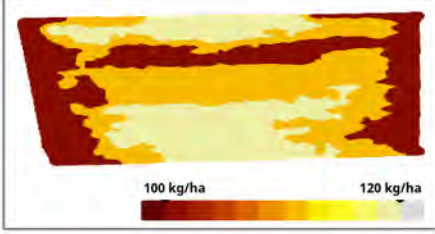
1. Uygulama haritaları içeren bir USB takın veya konsolun TAP'a bağlı olduğundan emin olun.
2. Biçim dosyası kaynağı olarak USB  veya TAP'ı  seçin.
3. İçe aktarılacak gerekli biçim dosyasına (.shp) gidin ve ilgili dosyayı seçin.



Biçim dosyası seçilip içe aktarıldıktan sonra aşağıdaki ekran görüntülenir.

Öznitelik Seçimi 212A Seeding 2012

ÖZNİTELİK
RATE



100 kg/ha 120 kg/ha

ÖLÇEK
1.000

VARSAYILAN
0.0 kg/ha

BİRİM
kg/ha

İptal OK

- **Öznitelik:** Kullanmak istediğiniz biçim dosyasından istediğiniz özelliği seçin.
- **Ölçek:** Bu varsayılan olarak 1'e ayarlıdır, bu da kaynakta tanımlanmış uygulamanın doğrudan 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. Örneğin, 1,1'lik bir ölçek, kaynakta tanımlanmış oranın yüzde 110'unun uygulanmasını sağlar.
- **Varsayılan:** Kaynak, alanın ilgili bölgesi için bir oran belirtmezse kullanılacak oranı tanımlar.
- **Birim:** Açılır listeden biçim dosyasının bulunduğu birimi seçin. Konsol farklı bir birim kullanıyorsa biçim dosyası değerlerini konsol tarafından kullanılan değerle değiştirmek için bir ölçeklendirme faktörü uygulanır. Bu, konsolu metrik cinsten olan bir kullanıcının, örneğin litre/hektar yerine galon/akre cinsinden bir biçim dosyası kullanmasını sağlar.

13.6. Görevleri dışa aktarma / görev raporu

Görev: Görevlere daha önce Horizon'da iş deniyordu. Bir alanda belirli bir zamanda yapılan işi temsil eder.

Görev verisi seti: Görev verisi seti, görevlerin yanı sıra görevi tamamlamak için kullanılan alan sınırları, kılavuz çizgileri ve ürünler gibi verilerden oluşur.

13.6.1. Görevleri bir USB'ye aktarma

Bireysel görevler başka bir Topcon konsoluna veya bir Çiftlik Yönetim Bilgi Sistemine (FMIS) aktarılacak üzere bir USB'ye aktarılabilir.

1. USB'yi konsola takın.

2. Envanter Yöneticisi ögesini  seçin.

3. **Kategori** açılır listesinden **Görevler** ögesini seçin.

4. Dışa aktarılacak görevleri seçin.

5. **Seçili öğeleri USB'ye kaydet**  ögesini seçin.

6. **Görevi kaydet** ögesini seçin ve **Tamam** ögesine basın.

Dışa aktarılan görevler, USB'de ayarlanan görev verisi setine eklenir.

13.6.2. Görev verisi setini bir USB'ye aktarma

1. USB'yi konsola takın.

2. Envanter Yöneticisi ögesini  seçin.

3. **Görev verilerini değiştir**  , ardından **USB'ye aktar** ögesini seçin.

Aşağıdaki ekran görüntülenir.

Görev Verisi Ver	
BIÇIMLARI VER ISO XML	
DIŞA AKTARMA SÜRÜMÜ V4	
VERME MODU Verme işleminden sonra tüm görev verilerini sakla	
İptal	OK

Varsayılan olarak, görev verisi seti ISO XML biçiminde dışa aktarılır (ek biçimler olarak biçim dosyaları seçilebilir). Gerekirse dışa aktarma sürümü V3 olarak değiştirilebilir.

4. Gerekli dışa aktarma modunu seçin:

- **Verme işleminden sonra tüm görev verilerini sakla:** Tüm görev verileri konsolda tutulur.
- **Dışa aktarmadan sonra yalnızca görevleri sil:** Görevler konsoldan silinir ancak müşteriler, çiftlikler, alanlar, ürünler ve aletler gibi veriler saklanır.
- **Verme işleminden sonra tüm görev verilerini sil:** Tüm görev verileri konsoldan silinir.

5. Dışa aktarmayı onaylayın.

13.6.3. Görev verisi setini TAP'a aktarma

Görev verisi setleri, TAP'a aktarılabilir. Görev verileri müşteri, çiftlik, alan (sınırlar, bayrak noktaları, AB hatları, eğriler ve pivotlar dahil) ve görevi (günlüğe kaydedilen veriler dahil) içerecektir.

Not: Görev verilerini TAP'a aktarmak, verileri konsoldan siler.

Bu seçeneği kullanmadan önce bir konsol adı girin ve TAP'ta oturum açın. Bkz. Konsol adı belirleme ve TAP'ta oturum açma, sayfa 46.

1. Envanter Yöneticisi ögesini  seçin.

2. Görev verilerini değiştir  / TAP'a aktar  ögesini seçin.

13.6.4. Görev raporlarını dışa aktarma

Tek bir görev raporunu dışa aktarma

Etkin görevler için görev kayıtları, PDF biçiminde USB belleğe aktarılabilir.

Bir görev dışa aktarıldığında PDF raporu USB:\Reports yoluna ve USB:\Client\Farm\Field\Reports dizinine yerleştirilir.

1. USB'yi konsola takın.

2. Görev Menüsü  / Veri Alışverişi  / Görev Raporunu

USB'ye Aktar  ögesini seçin.

Görev Raporu Seçenekleri ekranı görüntülenir.

3. Gerekirse **Otomatik ayarlama aralıkları** ögesini seçin: Renk lejant kullanan veriler varsa mahsul oranların gösterilmesi için maksimum renk değişikliğinin kullanılabilmesi amacıyla rapor haritası gölgelendirmesinde kullanılan renkler değiştirilir.

Etkin veya geçerli görev, USB'deki Reports adlı bir klasöre aktarılır.



USB'yi kaldırmadan önce her zaman **USB Çıkarma** simgesine dokunarak önce bağlantıyı kesin (bkz. Konsol araç çubuğunu kullanma, sayfa 14). USB'nin güvenli kaldırılabilirliğini belirten bir mesaj görüntülenir. Bu mesaj görüntülenmezse rapor eksik veya bozuk olabilir.

Görev raporlarını toplu dışa aktarma

Görev raporları toplu bir şekilde USB'ye aktarıldığında PDF raporları USB:\Reports yoluna yerleştirilir.

1. USB'yi konsola takın.
2. Envanter Yöneticisi  ögesini seçin.
3. **Kategori** açılır listesinden **Görevler** ögesini seçin.
4. PDF raporları için gerekli görevleri seçin.
5. **Seçili öğeleri USB'ye kaydet**  ögesini seçin.
6. **Görev raporunu dışa aktar** ögesini seçin ve **Tamam** ögesine basın.

13.7. Görevleri içe aktarma

Görevler başka bir X konsoluna veya Çiftlik Yönetim Bilgi Sistemine (FMIS) aktarılabilir.

13.7.1. Bir USB'den görevleri içe aktarma

1. USB'yi konsola takın.
2. Envanter Yöneticisi  ögesini seçin.
3. USB içeriğini görüntülemek için **Görünümü değiştir**  ögesini seçin.
4. **Kategori** açılır listesinden **Görevler** ögesini seçin.
5. Gerekli görevleri vurgulayın, ardından **USB'den içe aktar**  ögesini seçin.

13.7.2. Bir USB'den görev verisi setini içe aktarma

1. USB'yi konsola takın.
2. Envanter Yöneticisi  ögesini seçin.
3. **Görev verilerini değiştir**  ögesini, ardından **USB'den içe aktar** ögesini seçin.
 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.
4. Gerekli görev verisi setini seçin.

13.7.3. Görev verisi setini TAP'tan içe aktarma

Görev verisi setleri, TAP'tan içe aktarılabilir.

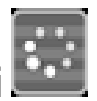
Bu seçeneği kullanmadan önce bir konsol adı girin ve TAP'ta oturum açın. Bkz. Konsol adı belirleme ve TAP'ta oturum açma, sayfa 46.

1. Envanter Yöneticisi  ögesini seçin.
2. Görev verilerini değiştir  / TAP'tan içe aktar  ögesini seçin.



3. Göz atın, gerekli .zip dosyasını seçin ve onaylayın. Zip dosyası içe aktarıldıktan sonra otomatik olarak açılır.

Gerekirse TAP'tan görüntülenen dosyaların listesini güncellemek için

yenile düğmesi  kullanılabilir.

Bölüm 14 – 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 çizgisi işlevleri gerekmiyorsa devre dışı bırakılabilir. Bkz. Kılavuzluk kurulumu, sayfa 50.

Haritadan bir kılavuz çizgisi seçmek için bastığınızda aşağıdakileri yapmanızı sağlayan bir açılır pencere görüntülenir:



Sürüş ve yol hattı oluşturmak için bu kılavuz çizgisini etkinleştirin / devre dışı bırakın.



Kılavuz çizgisi adını düzenleyin.



Yayılmayı açın/kapatın. Standart kılavuz çizgileri, alet genişliğine eşdeğer aralıkta tüm alan boyunca yayılır (tekrarlanır); etkin yol hattı her zaman aracın geçerli konumuna en yakın olanıdır. Bazı özel durumlarda yayılma istenmez ve yüklenen kılavuz çizgisi yalnızca sıfır şeritte takip edilmesi gerektiğinde (örneğin, tüm alanın çapraz geçişi için tam yolu temsil eden bir kılavuz çizgisi içe aktarılırken)



kapatılabilir. Yayılma açıksa simge değişir .



Kılavuz çizgisini silin.

Kılavuz çizgisi türleri



Paralel AB Hattı kılavuzları, sayfa 192



Eş Kavis kılavuzları, sayfa 195



Manuel AB hatları, sayfa 193



Orta Merkez kılavuzları, sayfa 196



Proje hatları, sayfa 199



Guidelock Kılavuzluk modu, sayfa 197



Sınır Sürüşü Kılavuzluk modu, sayfa 198

14.1. Kılavuz çizgisi grupları

Kılavuz çizgilerini yönetmeyi kolaylaştırmak için kılavuz çizgileri gruplar halinde oluşturulur. Her alanın varsayılan bir grubu vardır ve operatör hemen bu grup içinde kılavuz çizgiler oluşturmaya başlayabilir.

Varsayılan kılavuz çizgisi grubuna alanla aynı ad verilir. Bu, Envanter Yöneticisi, **Kılavuz Çizgisi Grupları** kategorisi aracılığıyla değiştirilebilir. Bkz. Envanter Yöneticisi, sayfa 245. Gerekirse gruplar bir dizi kılavuz çizgisiyle (örneğin tohumlayıcı tarafından kullanılacak bir kılavuz çizgisi grubu ve püskürtücüler tarafından kullanılacak başka bir çizgi grubu) ilişkili olarak adlandırılabilir.

Bir grup birden fazla türde kılavuz çizgisi içerebilir. Bir grup içindeki tüm kılavuz çizgileri aynı anda haritada görülebilir. Bir grup en fazla 20 kılavuz çizgisi içerebilir.

Geçerli alan için yeni bir kılavuz çizgisi grubu oluşturmak için  ögesini seçerek **Yeni Kılavuz Çizgisi Grubu** penceresini görüntüleyin. Varsayılan ad değiştirilebilir.

Kılavuz çizgiler arasında geçiş yapmak için haritadaki kılavuz çizgisine basın ve çizgiyi etkinleştirmek için  ögesini seçin. Alternatif olarak,

Döngü Kılavuz Çizgileri düğmesini , bir AUX-N giriş cihazını (bkz. Yardımcı kontrol kurulumu, sayfa 83) veya bir VDC'yi (bkz. VDC kurulumu, sayfa 57) kullanarak etkin çizgiyi değiştirebilirsiniz.

Bir kılavuz çizgisi grubu, Envanter Yöneticisi aracılığıyla silinebilir.

14.2. 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.

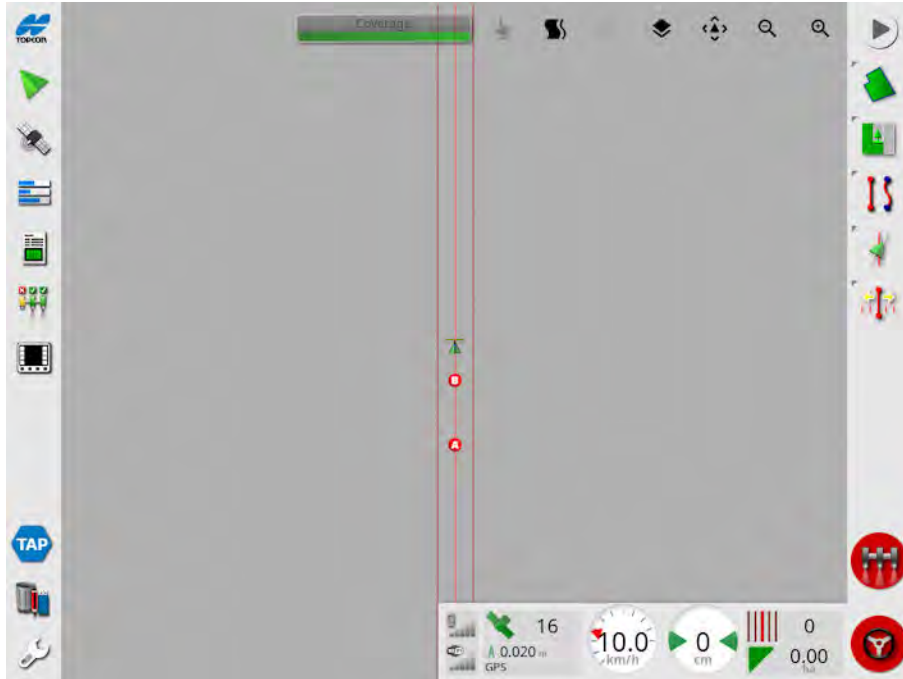
1. Aracı konumlandırın.

2. Şeridin başlangıcına sürün. **Kılavuz Çizgisi Menüsü**  / **Kılavuz**

Çizgisi Oluştur  / **AB Hattı Kaydet**  ögesini seçin.

3. Bir "B" noktası belirlemek için gerekli şerit boyunca sürün ve **AB Hattını Tamamla**  ögesini seçin.

Yeni kılavuz çizgisini etkinleştirme seçeneği sunan bir mesaj görüntülenir. Evet seçeneği belirlenirse ekranda "B" noktası görünür ve sürüş için paralel kılavuz çizgileri görüntülenir.



Alandaki tüm AB hatlarını görüntülemek için ekranın üst kısmından



ve **Hat Numaraları** ögesini seçin. (Bunun için bir alan sınırı gereklidir. Bkz. Yeni sınır ayarlama, sayfa 162.)

14.2.1. AB çizgilerini el ile ayarlama

AB çizgileri koordinat kullanılarak da ayarlanabilir.

1. Kılavuz Çizgisi Menüsü  / Kılavuz Çizgisi Oluştur  / El ile

ayarlanan AB Hattı  ögesini seçin.

El ile Ayarlanan AB Çizgisi ekranı görüntülenir.

El ile ayarlanan AB Hattı		
		##.##
		##.##
		##.##
		##.##
		##.##
  		

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  öğesini seçin.

14.3. 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. Şeridin başlangıcına sürün. **Kılavuz Çizgisi Menüsü**  / **Kılavuz**

Çizgisi Oluştur  / **Özdeş Kavis Kaydet**   ögesini seçin.

3. Kavisli şerit boyunca sürün. Kaydedilen kavis belirtmek için haritada aracın arkasında siyah bir hat görünür.

Not: Gerekirse kılavuz çizgisi kaydı duraklatılabilir.

4. Kavisli şeridin sonunda, kavis kaydının sonunu belirtmek için

Özdeş Kavis Tamamla  ögesini seçin.

14.4. 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. Kılavuz Çizgisi Menüsü  / Kılavuz Çizgisi Oluştur  / Pivot

Kaydet   ögesini seçin.

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

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

14.5. 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 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 moduna geçmek ve guidelock modundan çıkmak için kılavuzluk ekranının üst kısmındaki görünüm denetimlerinde

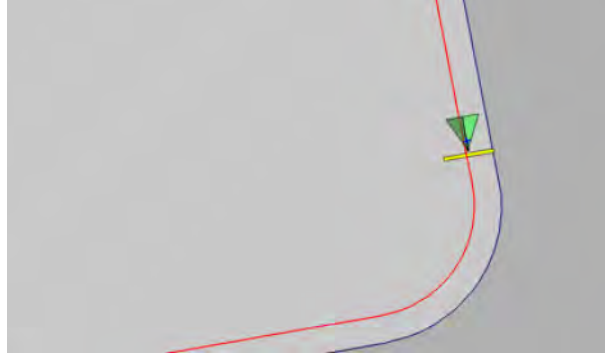
guidelock seçeneğini  belirleyin. Siyah (veya beyaz) simgesi

guidelock modunun kapalı olduğunu ve renkli simge  de açık olduğunu gösterir. Bkz. Görünüm kontrollerini kullanma, sayfa 121.

Aracın gittiği her yolu takip eden bir kılavuz çizgisi oluşturulur.

14.6. Sınır sürüşünü kullanma

Bu seçenek, sınırın içinde bir kılavuz çizgisi oluşturur. Varsayılan olarak kılavuz çizgisi, sınırdan bir alet genişliğinin yarısı kadar uzakta olacak şekilde kaydırılır. Bu genişlik kaydırma menüsü kullanılarak ayarlanabilir (bkz. Kaydırma Menüsü, sayfa 229).



Not: Çitler vb. ile çarpışmayı önlemek için kılavuz çizgisinin sınırdan yeterli bir uzaklıkta olduğundan emin olun.

Araç alanın merkezine doğru hareket ettikçe daha fazla kılavuz çizgisi oluşturulur. Kılavuz çizgileri, bir alet genişliği kadar boşlukla yerleştirilir.

Bu seçeneğin kullanılması için bir sınır olmalıdır. Bkz. Yeni sınır ayarlama, sayfa 162.

1. **Sınır Sürüşü** öğesinin **Sistem**  / **Özellikler** /  ayar menüsünden etkinleştirildiğinden emin olun.
2. Dokunmatik ekran üzerinde sınırı seçmek için basılı tutun. Sınır vurgulanır.
3. Açılır menüden  simgesini seçin.

Bu seçenek, **Dışta Bırakılan Sürülmemiş Arazi, Evet** olarak ayarlanmışsa dışta bırakılan bölgelerin sınırını yönlendirmek için de kullanılabilir (bkz. Bir sınırı düzenleme, sayfa 167).

14.7. Proje hatlarını kullanma

Not: Kontrollü Trafik etkinleştirilirse bu seçenek kullanılamaz. Bkz. Kılavuzluk kurulumu, sayfa 50. Bir lisans gereklidir.

Proje Hatları, yol hatları oluşturmaz. Kılavuzluk veya otomatik sürüş için yalnızca her Proje Çizgisinin izlediği yol kullanılabilir.

GPS sapması nedeniyle, Kontrollü Trafik modunda kullanılan hatların konumunu ayarlamak gerekebilir. Bkz. GPS kaymasını telafi etme, sayfa 231.

Proje Hatları, seçili bir görevde kaydedilen kapsama alanından Sürüş Hatları oluşturarak veya mevcut bir Proje Hatları setini değiştirerek oluşturulabilir. Mevcut Proje Hatlarını değiştirmek için iki yöntem vardır; Hatları Bölme ve Paralel Hatlar Ekleme.

14.7.1. Sürüş hatları oluşturma

Kapsamadan Proje Hatları oluştururken kapsamanın başlatıldığı ve durdurulduğu noktalar arasında bir Proje Hattı oluşturulur ve kapsamayı kaydederken izlenen yolu takip eder.

Sürüş hatları oluşturmak için şu adımları izleyin:

1. Kılavuz Çizgisi Menüsü  / Kılavuz Çizgisi Oluştur  / Yeni

Proje Hatları  öğesini, ardından İleri öğesini seçin.

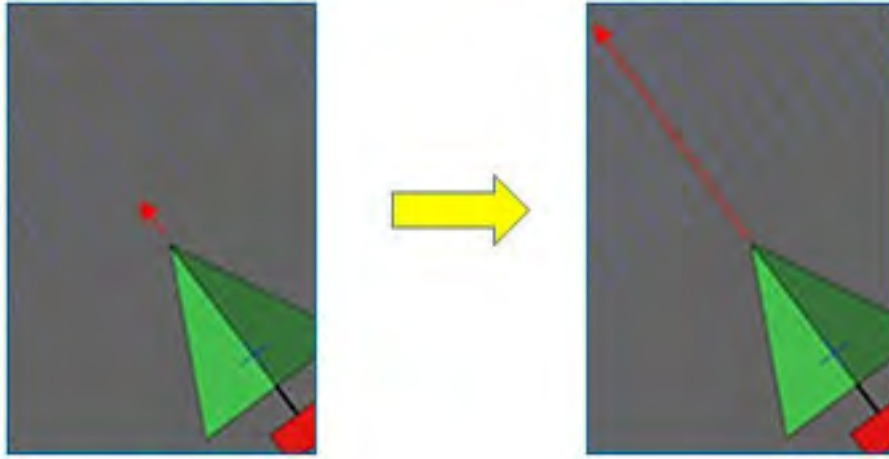
2. Yöntem öğesini seçin, Sürüş Hatları Oluştur öğesini seçin ve onaylayın, ardından İleri öğesini seçin.
3. Sürüş hatları oluşturmak için kullanılacak kapsama alanına sahip görevi seçin ve ardından İleri öğesini seçin.
4. Yeni Proje Hatları setine yeni bir ad girmek için Proje Hatları Adı öğesini, ardından İleri öğesini seçin.
5. Yeni hatlar oluşturulduktan sonra işlemi tamamlamak için tekrar onaylayın.

Yeni Proje Hatları oluşturulduktan sonra otomatik olarak yüklenir ve kullanıma hazır hale gelir.

14.7.2. Mevcut proje hatlarını bölme

Hatları Böl seçeneği, seçili (orijinal) Proje Hatları setindeki her hattın iki hatta bölündüğü yeni bir Proje Hattı seti oluşturmak için kullanılır.

Yeni hatlar orijinal hattın her iki tarafına yerleştirilir ve operatör tarafından girilen bir mesafe ile ayrılır. Orijinal hatlar, yeni Proje Hatları setine eklenmez.

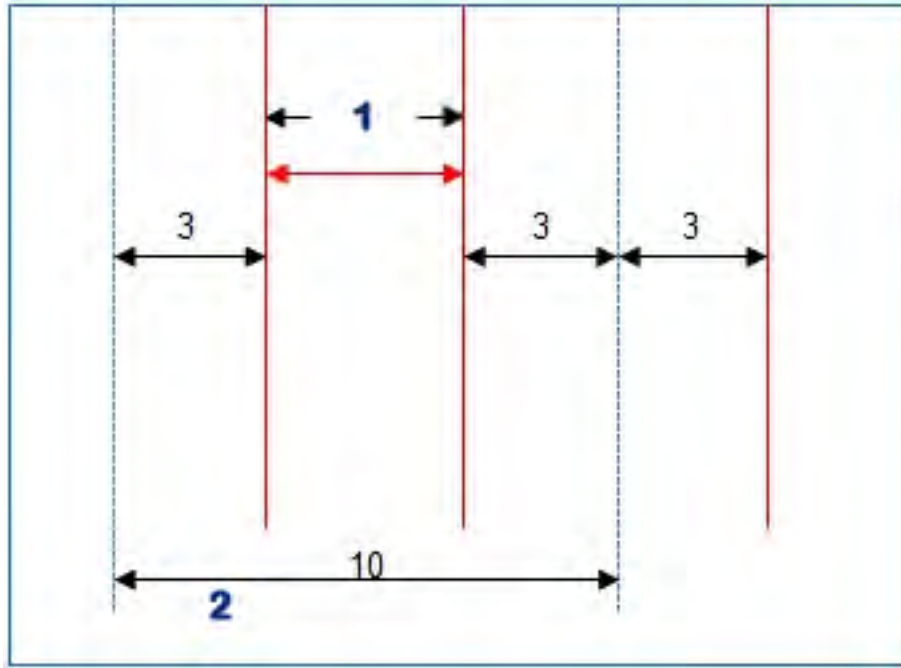


Not: Şeker kamışı uygulamaları için bu seçenek, iki hatlı bir tohum makinesi için kılavuzluk amacıyla kullanılan proje hatlarından tek hatlı bir biçerdöver için kullanılabilecek hatlar oluşturmak için kullanılabilir.

Mevcut bir proje hattı setini bölerek yeni bir Proje Hattı seti oluşturmak için şu adımları izleyin:

1. Kılavuz Çizgisi Menüsü  / Kılavuz Çizgisi Oluştur  / Yeni Proje Hatları  öğesini, ardından İleri öğesini seçin.
2. Yöntem öğesini seçin, **Mevcut Proje Hatlarını Değiştir** öğesini seçin ve onaylayın, ardından İleri öğesini seçin.
3. **Değişiklik Türü** öğesini seçin, **Hatları Böl** öğesini seçin ve onaylayın, ardından İleri öğesini seçin.

4. Yeni Bölünmüş Hatlar setini oluşturmak için kullanılacak mevcut Proje Hatları setini seçin ve ardından İleri ögesini seçin.
5. Yeni Proje Hatları setine bir ad girmek için **Dosya Adı** ögesini seçin ve onaylayın, ardından İleri ögesini seçin.
6. **Mesafe** ögesini seçin ve mesafeyi girin (her orijinal hat ile karşılık gelen yeni Bölünmüş Hatlar arasındaki uzaklık) ve onaylayın, ardından İleri ögesini seçin.



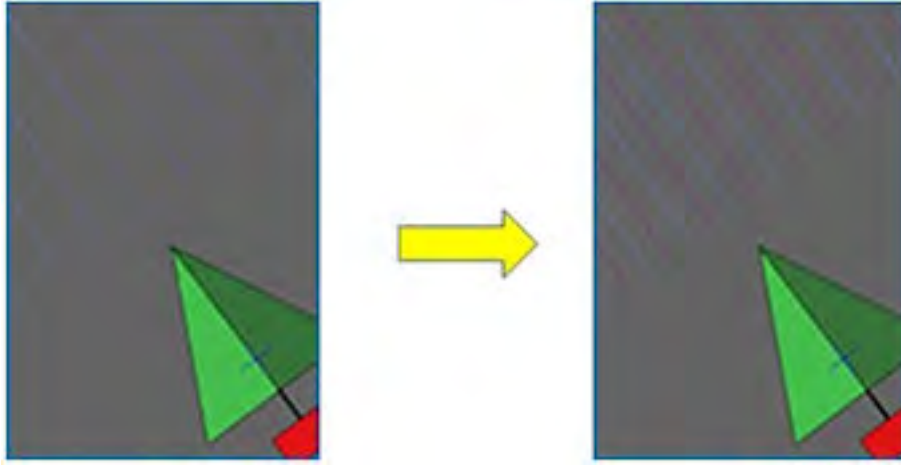
1 Bölünmüş hatlar

2 Orijinal hatlar

Yeni Proje Hatları oluşturulduktan sonra otomatik olarak yüklenir ve kullanıma hazır hale gelir.

14.7.3. Mevcut proje hatları için paralel hatlar ekleme

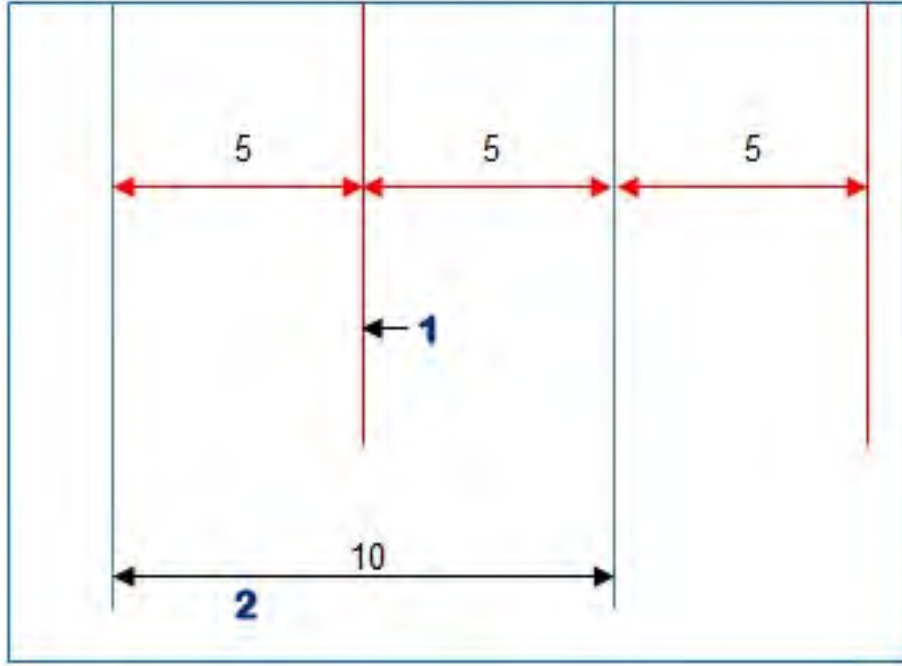
Paralel Hatlar Ekle seçenekleri söz konusu olduğunda orijinal Proje Hatları setindeki hatların her biri yeni sete kopyalanır, bunlara paralel hatlar eklenir, böylece mevcut hatların her biri arasına bir paralel hat yerleştirilir.



Not: Şeker kamışı uygulamaları için bu seçenek, 2 hatlı bir tohum makinesi için kılavuzluk amacıyla kullanılan proje hatlarından hasat sırasında taşıma için kılavuzluk amacıyla kullanılabilecek hatlar oluşturmak için kullanılabilir.

Mevcut bir proje hatları setine paralel hatlar ekleyerek yeni bir Proje Hatları seti oluşturmak için:

1. Kılavuz Çizgisi Menüsü  / Kılavuz Çizgisi Oluştur  / Yeni Proje Hatları  ögesini, ardından İleri ögesini seçin.
2. Yöntem ögesini seçin, **Mevcut Proje Hatlarını Değiştir** ögesini seçin ve onaylayın, ardından İleri ögesini seçin.
3. **Değişiklik Türü** ögesini seçin, **Paralel Hatlar Ekle** ögesini seçin ve onaylayın, ardından İleri ögesini seçin.
4. Yeni Paralel Hatlar setini oluşturmak için kullanılacak mevcut Proje Hatları setini seçin ve ardından İleri ögesini seçin.
5. Yeni Paralel Proje Hatları setine bir ad girmek için **Dosya Adı** ögesini seçin ve onaylayın, ardından İleri ögesini seçin.
6. **Sıra Aralığı** ögesini seçin ve kullanılan orijinal sıra aralığını girin. Yeni hatları oluşturmaya başlamak için onaylayın ve İleri ögesini seçin.



1 Paralel hatlar

2 Orijinal hatlar

Yeni Proje Hatları oluşturulduktan sonra otomatik olarak yüklenir ve kullanıma hazır hale gelir.

Not: Bu işlemin daha büyük alanlar (1000 veya daha fazla hat) için tamamlanması birkaç dakika sürebilir.

14.8. Mevcut bir kılavuz çizgisi grubunu seçme

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

1. Kılavuz Çizgileri Menüsü  altından Kılavuz Çizgisi Grubunu Seç  ögesini seçin. Geçerli alan için mevcut kılavuz çizgisi grupları listelenir.
2. Gereken kılavuz çizgisi grubunu seçin ve onaylayın.

14.9. Mevcut kılavuz çizgilerini içe aktarma

Kılavuz çizgileri, TAP veya USB aracılığıyla diğer konsollardan veya biçim dosyalarından içe aktarılabilir veya geçerli gruba kopyalanabilir.

Not: Başka bir konsoldan bir kılavuz çizgisi grubunu içe aktarmak için envanter yöneticisini kullanmanız gerekir (bkz. sayfa 245).

14.9.1. USB'den kılavuz çizgilerini içe aktar

Bu işlem, bir veya daha fazla kılavuz çizgisi veya biçim dosyasını o anda etkin olan gruba aktarmak için kullanılabilir.

Not: Sürüm 5'ten önce bir Horizon konsolundan dışa aktarılan kılavuz çizgileri, düzgün bir şekilde içe aktarılacak için tam Müşteri/Çiftlik/Alan yapısında saklanmalıdır.

1. Gerekli kılavuz çizgilerini içeren USB'nin konsola yerleştirildiğinden emin olun.

2. Kılavuz Çizgileri Menüsü  altından Mevcut Kılavuz Çizgisini İçe

Aktar  ögesini seçin. Mevcut kılavuz çizgisi ekleme sihirbazı görüntülenir.

3. İleri ögesini ve açılır menüden Kılavuz Çizgisini İçe Aktar ögesini seçin.

4. Ekranın altında USB simgesinin  seçili olduğundan emin olun.

5. USB'de kılavuz çizgilerini veya biçim dosyasını içeren konuma gidin.

6. Gerekli dosyaları vurgulayın ve İleri ögesini seçin. Kılavuz çizgileri geçerli gruba aktarılır ve geçerli alanla ilişkilendirilir.

14.9.2. TAP'tan kılavuz çizgilerini içe aktar

1. Konsolun TAP'a bağlı olduğundan emin olun.
2. **Kılavuz Çizgileri Menüsü**  altından **Mevcut Kılavuz Çizgisini** **İçe Aktar**  ögesini seçin. Mevcut kılavuz çizgisi ekleme sihirbazı görüntülenir.
3. İleri ögesini ve açılır menüden **Kılavuz Çizgisini İçe Aktar** ögesini seçin.
4. Ekranın altındaki TAP simgesini  seçin.
5. Gerekli dosyalara gidip vurgulayın ve İleri ögesini seçin. Kılavuz çizgileri geçerli gruba aktarılır ve geçerli alanla ilişkilendirilir.

14.9.3. Kılavuz çizgilerini kopyala

Horizon 4.04 veya öncesi sürümünden Horizon 5.0 sürümüne yükseltme yaparken her kılavuz çizgisi, bir hat içeren ayrı bir grup olarak içe aktarılır. Gerekirse bir hat seçip diğer hatları bu gruba kopyalayarak hatlar tek bir grupta birleştirilebilir.

Kopyalama kılavuz çizgileri işlevi, tek bir hat içerebilecek bir grubu birden çok hat içeren bir grupta birleştirirken yararlıdır.

1. **Kılavuz Çizgileri Menüsü**  altından **Mevcut Kılavuz Çizgisini** **İçe Aktar**  ögesini seçin. Mevcut kılavuz çizgisi ekleme sihirbazı görüntülenir.
2. İleri ögesini ve açılır menüden **Mevcut Kılavuz Çizgisini Kopyala** ögesini seçin.
3. Gerekli kılavuz çizgisi grubunu içeren alanı ve gerekli grubu seçin, ardından ileri ögesini seçin.

Kılavuz çizgileri geçerli gruba eklenir ve geçerli alanla ilişkilendirilir.

14.10. Tramvay hatlarını ayarlama

Horizon yazılımı, AB hatlarını veya özdeş kaviz kılavuz çizgilerini kullanırken tramvay hatlarına ilişkin bir görsel görüntüleyebilir. Tramvay hatları, diğer tarım ekipmanlarının tekerleklerinin üzerinden geçeceği, tohum atılmaması gereken yerleri gösterir.

Not: Tramvay hatları sadece görsel bir göstergedir, alet işlemini kontrol etmezler.

Tramvay hatlarını kurmadan önce bir sınır ayarlanmalıdır, bkz. Yeni sınır ayarlama, sayfa 162.

Ayrıca etkin bir kılavuz çizgisi de olmalıdır, bkz. Kılavuz Çizgisi Menüsü, sayfa 189. Bu, kırmızı renkte görüntülenir.

1. **Tramvay hatları** öğesinin **Sistem**  / **Özellikler**  / **Kılavuzluk**  ayar menüsünden etkinleştirildiğinden emin olun.

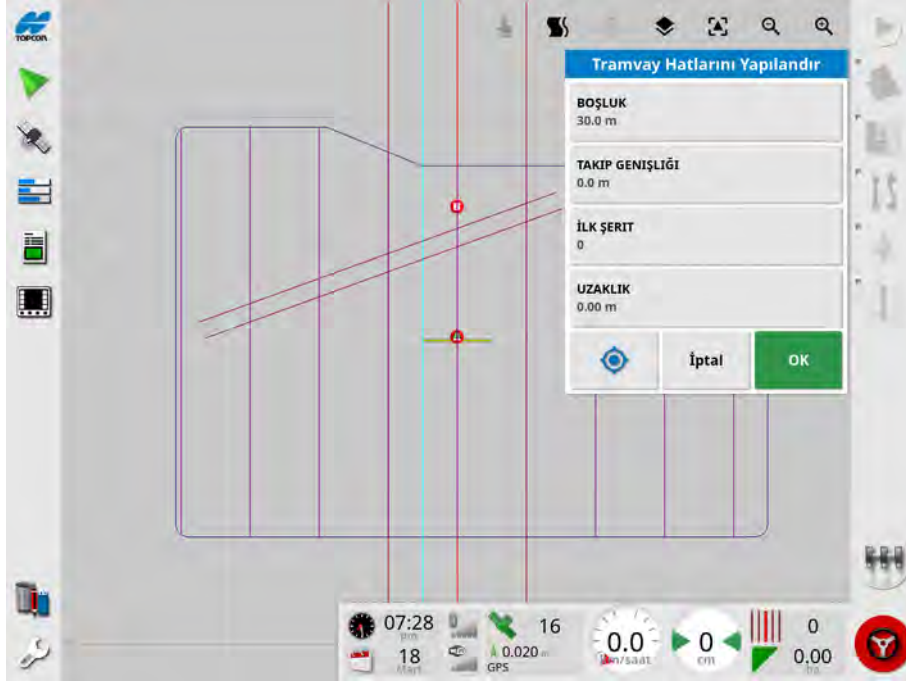
2. **Kılavuz Çizgileri Menüsü**  / **Tramvay Hatlarını Yapılandır**  öğesini seçin.

Tramvay Hatlarını Yapılandır	
BOŞLUK	30.0 m
TAKIP GENİŞLİĞİ	0.0 m
İLK ŞERİT	0
UZAKLIK	0.00 m
	İptal
	OK

- **Boşluk:** Tramvay hatları geçişlerinin merkezleri arasındaki mesafe. Genellikle bu, püskürtücünün genişliği olacaktır.

- **Takip genişliği:** Aracın tekerleklerinin tramvay hatlarına yönelecek dış tarafları arasındaki mesafe.
- **İlk şerit:** Tohumlama çalışmasının başlayacağı şerit. Buradan, alanın kenarı hesaplanır ve açık mavi bir hat olarak gösterilir. Varsayılan olarak bu hat, birinci şeritten bir alet genişliğinin yarısı kadar uzakta gösterilir. Bu, ilave bir mesafe (aşağıda) eklenerek değiştirilebilir.
- **Uzaklık:** Bu, uygulanacak herhangi bir mesafedir. Örneğin, ilk seferde tam geçişle tohum atmayacaksanız.
- **Otomatik yapılandırma**  : Geçerli konuma göre ilk şeridi seçer ve mesafeyi 0'a ayarlar. Alanın kenarını, geçerli etkin kılavuz çizgisinden geçerli alet genişliğinin yarısına ayarlar. 6 metrelik bir alet için bu, etkin kılavuz çizgisinden 3 metre uzakta olmalıdır. Sistem, alan sınırının aletin hangi tarafında olduğunu otomatik olarak algılar ve açık mavi kenar hattını buna göre ayarlar. **İlk Şerit** ve **Uzaklık** manuel olarak ayarlanabilir.

Örneğin, tramvay hattı boşluğu geçerli aletin bir katı ise (6 m tohumlayıcı ve 18 m tramvay hatları) ve ilk yol hattı alanın kenarındaysa konfigürasyon, **İlk Şerit** 0'da ve **Uzaklık** 0'da olacak şekilde yapılmalıdır.



Tramvay hatları mor renkte gösterilir ve kullanıcıya bir tramvay hattı geçişinde olduklarını bildiren bir alarm gösterilir. Tramvay hattı geçiş alarmı, araç bir tramvay hattı boyunca ilerliyorsa görüntülenir.

Tramvay hatları, harita katmanlarındaki bir seçenek  aracılığıyla görüntülenebilir / gizlenebilir. Bkz. Görünür harita katmanlarını seç, sayfa 123.

Tramvay hatları yapılandırıldığında geçerli kılavuzluk modeli adına ' _ Tramline' eklenerek yeni bir tramvay hattı kılavuz çizgisi grubu oluşturulur. Bu tramvay hatları, diğer araçlarda kullanılmak üzere Envanter Yöneticisi (Kılavuz Çizgisi Grupları kategorisinde bulunur) aracılığıyla dışa aktarılabilir. Bkz. Envanter Yöneticisi, sayfa 245. **Not:** İçerilen tramvay hatları yeniden yapılandırılmaz.

14.11. Sürülmemiş arazi dönüşlerini yapılandır

Bu seçenek, AB hatlarını veya özdeş kavis kılavuz çizgilerini kullanırken sürülmemiş arazi dönüşlerinde otomatik sürüş özelliği sağlar. Kapsama sağlamak için bir dizi model mevcuttur. Bu işlevselliğin etkinleştirilebilmesi için bir lisans satın alınması gerekir.

Sürülmemiş arazi dönüşlerini otomatik olarak gerçekleştirmek için otomatik sürüş devreye alınmalıdır. Bkz. Otomatik Sürüş, sayfa 219.

Not: Bu seçeneği kullanmak için **bir sınırın mevcut olması gerekir** (bkz. Yeni sınır ayarlama, sayfa 162) ve **sürülmemiş bir arazinin yapılandırılması gerekir** (bkz. Çalışılacak sürülmemiş arazi ayarlama, sayfa 169).

1. Sürülmemiş Arazi Dönüşleri öğesinin Sistem  / Özellikler



/ Kılavuzluk



ayar menüsünden etkinleştirildiğinden emin olun.

2. Kılavuz Çizgileri Menüsü  / Sürülmemiş Arazi Dönüşlerini

Yapılandır  öğesini seçin.

Sürülmemiş Arazi Dönüşlerini Yapılandır

**DÖNÜŞ YARIÇAPI**
5.00 m

DÖNÜŞ HATTI KONUMU
 15.00 m 

**MODEL**
Değişken, 0 atlıyor

İptal **OK**

Not: Bu ekrana girilen ayarlar her alet için kaydedilir.

İpucu: Sürülmemiş arazi dönüşlerini yapılandır ekranı görüntülendiğinde sürülmemiş arazi dönüşlerinin nerede gerçekleştirileceğini göstermek için sınırın içinde açık mavi bir hat görüntülenir. Ayarları değiştirirken dönüşün şeklini ve konumunu görmek için aracı sürülmemiş araziye yakın bir yere sürün.

14.11.1. Dönüş yarıçapı

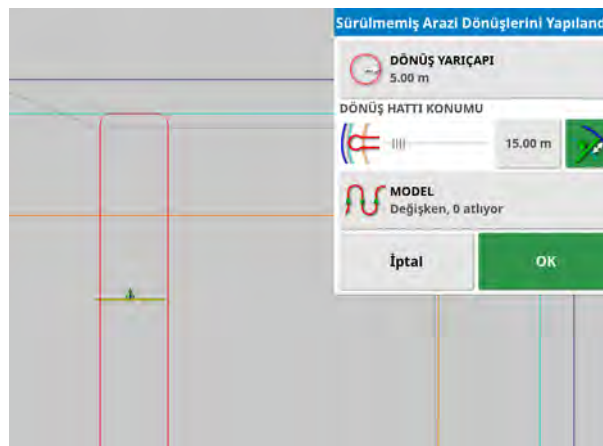
- **Dönüş yarıçapı:** Kombine araç ve aletin güvenli bir şekilde çalışması için mümkün olan dönüş yarıçapı.



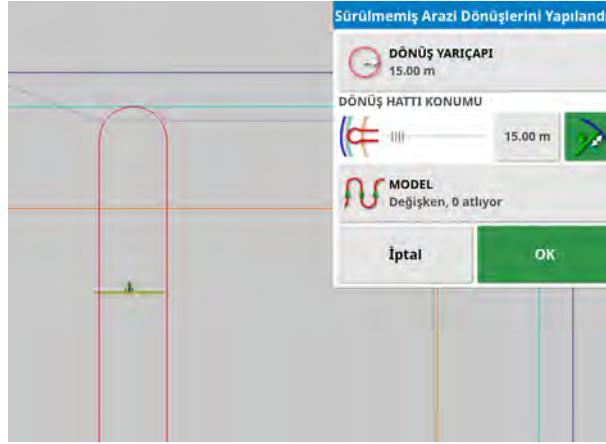
UYARI: Dönüş yarıçapı, aracın ve aletin keskin viraj olmadan dönmesine izin verecek kadar yüksek ayarlanmalıdır.

İpucu: Dönüş yarıçapını, aletin genişliğinin yarısına ayarlayarak başlayın, bu size (sıralar atlanmadıkça) bir hattan diğerine yumuşak bir kavis verecektir. Dönüşün gerçekleştirilme şeklinden memnun olduğunuzda dönüşü, gereksinimlerinize uygun olarak optimize etmek için dönüş yarıçapını ayarlamayı deneyebilirsiniz. Daha küçük bir dönüş yarıçapı, aracın bir sonraki hatta geri dönmeden önce kısa bir mesafe boyunca sınırı izlemesi için en sonda dönüş yapmasını sağlar. Alet genişliğinin yarısından daha büyük bir dönüş yarıçapı, anahtar deliği şeklinde bir dönüşü neden olacaktır.

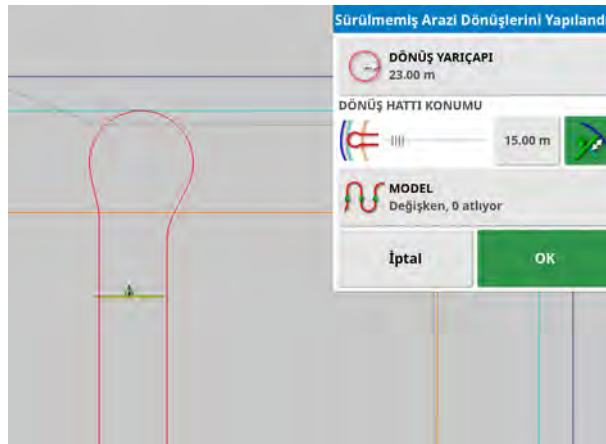
Küçük bir dönüş yarıçapı, köşeleri yuvarlatılmış dikdörtgen şeklinde bir dönüş sağlar.



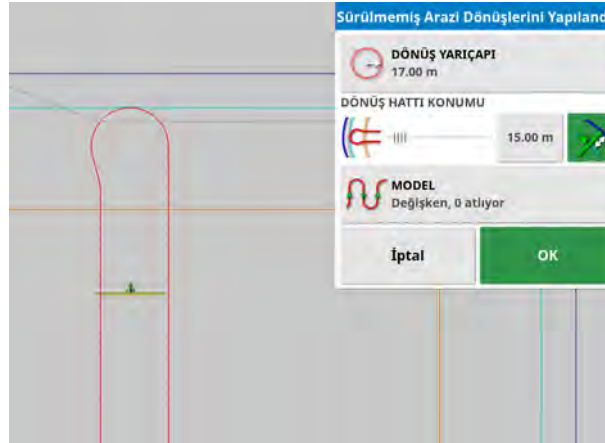
Alet genişliğinin yarısı değerinde bir dönüş yarıçapı, düzgün yuvarlak bir dönüş sağlar.



Daha büyük bir dönüş yarıçapı, anahtar deliği şeklinde bir kavis sağlar.



Not: Sürülmemiş araziden çıkarken (alana geri dönerken) aletin doğru bir şekilde hatta olduğundan emin olmak için kavisin şekli, aracın ilk hareketinin bir sonraki hattan uzakta kalmasına neden olacak şekilde olabilir veya bir sonraki hatta yaklaşım, aracın çizgiyi aşmasına neden olabilir. Bu kasıtlıdır ve aletin boşluk bırakmadan doğru bir şekilde girmesini sağlamaya yardımcı olur. Aşağıdaki resme bakın.



14.11.2. Dönüş hattı konumu

- **Dönüş hattı konumu:** Sürülmemiş arazi ile sınır arasında dönüşlerin yapılacağı konumu hareket ettirir. (Konum açık mavi hatla belirtilir.) Kaydırıcısının sol tarafı sınır, sağ tarafı **Sürülmemiş Alan Genişliği**'dir (bkz. Çalışılacak sürülmemiş araziye ayarlama, sayfa 169).

- : Aletin dönüşler sırasında çitlere çarpmasını önlemek için dönüşün yapılacağı sınırdan uzaklık. Kenar boşluğu, aracın merkezinden sınıra kadar ölçülür. Bu alan, **Dönüş hattı konumu** kaydırıcısının konumunu görüntüler veya belirli bir mesafe girmek için kullanılabilir.

Not: Alet geometrisine bir iç hat mesafesi girilmişse bu, kenar boşluğunun ölçüldüğü konumu hareket ettirebilir. Bkz. Alet geometrisinin ayarlanması, sayfa 106.

- : Sınır kenar boşluğunu, alet genişliğinin yarısı kadar artırın. Bu rakam, önceki alanda görüntülenen rakama eklenir.

İpucu: Sınırdan yeterli boşluk sağlamak için dönüş konumunu aletin genişliğine ayarlayarak başlayın. Dönüşün gerçekleştirilme şeklinden memnun olduğunuzda dönüş konumunu, gereksinimlerinize uygun olarak sınıra daha yakın olacak şekilde azaltabilirsiniz.

14.11.3. Model

- **Model:** Model ekranını açar:



Bu ekran, alanda mesafe katetmek için araç tarafından kullanılacak modeli belirlemek için kullanılır.

- **Sıraları atla:** Her turda bir veya daha fazla sırayı atlayın.
- **Şerit ilerlemesi:** Katedilen mesafede, kılavuz çizgilerinde görüntülenen şerit sayılarının artması veya azalmasıyla ilerleme kaydedilir. Alandaki tüm kılavuz çizgilerini görüntülemek için (AB

çizgileri kullanılıyorsa) ekranın üst kısmından



ve **Hat**

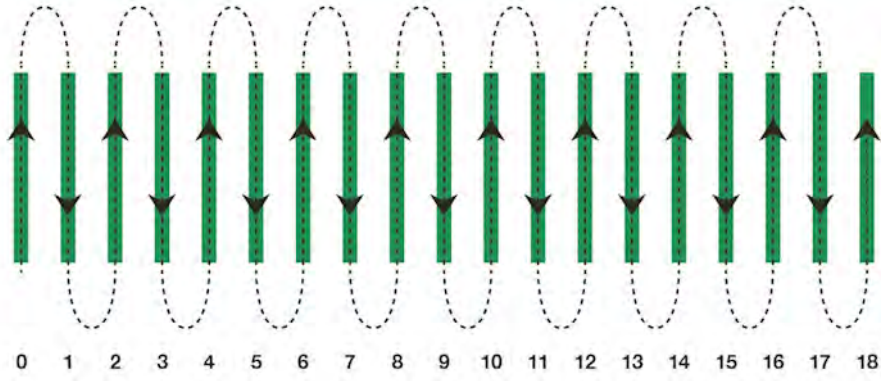
Numaraları öğesini seçin.

14.11.4. Model seç

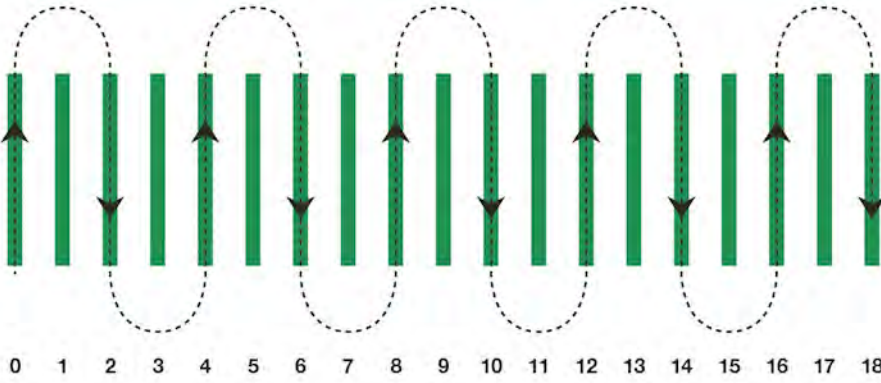
Değişken

Araç bir sıra yukarı ve aşağı hareket eder. Alet, bitişik sıraya dönüş yapmak için çok büyükse sıraları atlama kullanılabilir.

Atlanan sıra yok



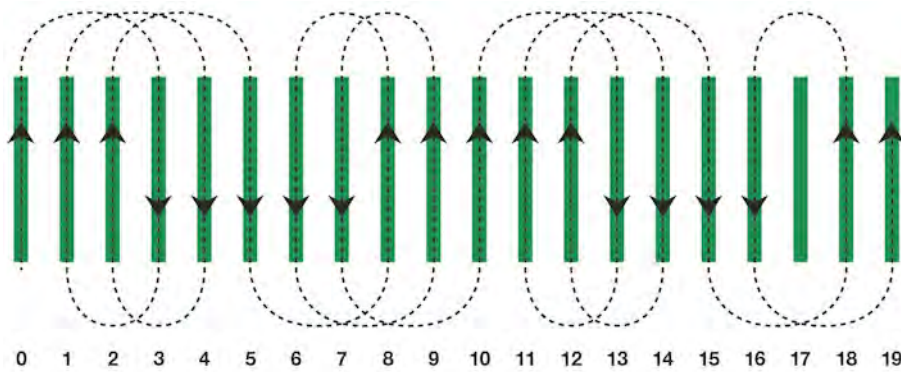
Bir sıra atlandı



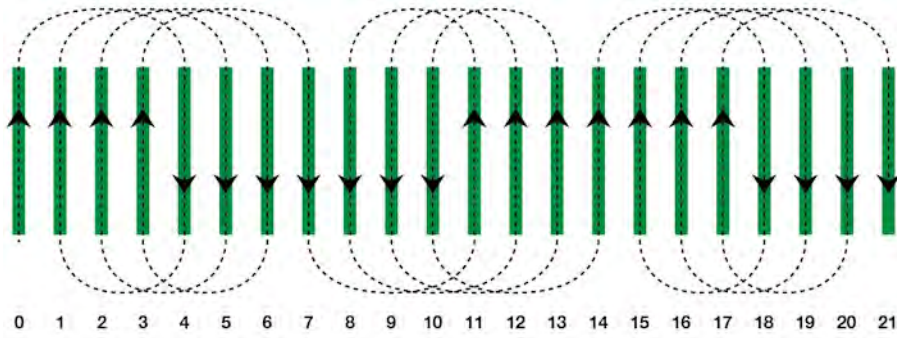
Doldurma

Araç bir sırayı atlar ve atlanan sırayı doldurmak için geri döner. Modeli tamamlamak için tanımlı sayıdan fazla sıra atlanabilir.

Bir sıra atlandı



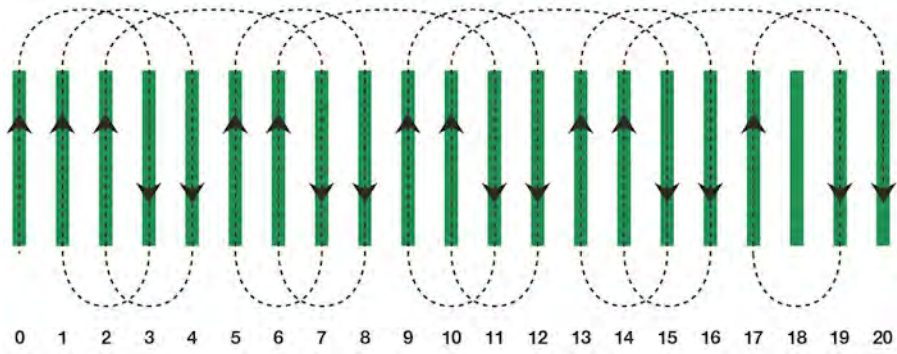
İki sıra atlandı



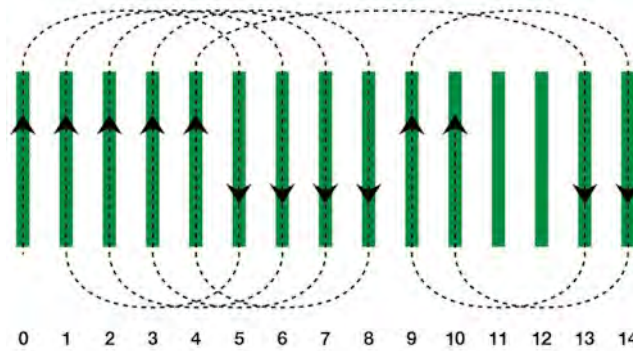
Tek yönlü doldurma

Araç, her sıranın sonunda aynı yönde (sola veya sağa) döner. Modeli tamamlamak için tanımlı sayıdan fazla sıra atlanabilir.

Bir sıra atlandı



Üç sıra atlandı



14.11.5. Sürülmemiş arazi dönüşü alarmı

Araç, sürülmemiş alana yaklaştıkça bir alarm görüntülenir. Bu alarm, dönüşün düzenlenmesine veya iptal edilmesine olanak tanır.

Sürülmemiş arazi dönüş alarmini yapılandırma

1. Kurulum menüsünde, sürülmemiş arazi dönüş alarmini

yapılandırmak için **Sistem**  / **Alarmlar**  / **Genel**  / **Sürülmemiş Alan Dönüşleri** ögesini seçin.



- **Sürülmemiş Araziye Mesafe:** Alarmin görüntülendiği sürülmemiş araziden mesafe.
- **Dönüş Seçenekleri:** Sürülmemiş arazi dönüşlerini düzenle seçeneklerinin varsayılan olarak sürülmemiş arazi alarmında görüntülenip görüntülenmeyeceğini ayarlar.

Sürülmemiş arazi dönüşlerini alarm ile düzenleme



Alarm ekranı dönüş yönünü değiştirmek, atlanacak sıra sayısını değiştirmek veya dönüşü reddetmek için kullanılabilir. Alarma basıldığında sürülmemiş arazi dönüşü kabul edilir.

Not: Bu alarm, gerektiğinde kılavuzluk ekranının üst kısmındaki  düğmesi kullanılarak manuel olarak görüntülenebilir. Görüntülenen

düğme bir sonraki eylemi göstermek için dönüş yok , sola dönüş

 ve sağa dönüş  arasında değişir.

Bölüm 15 – Otomatik Sürüş

Sürüş Seçenekleri Menüsü operatörün otomatik sürüş seçeneklerini ayarlamasına olanak sağlar. Bu özelliğin kullanılabilmesi için etkinleştirilmesi gerekir. Etkinleştirilmediyse Kılavuzluk kurulumu, sayfa 50 bölümüne bakarak otomatik sürüşü etkinleştirin.

Sürüşü kalibre etmek için bkz. Sürüş Kalibrasyonları, sayfa 139.

15.1. 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.

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

15.1.1. Otomatik sürüş sorunlarını giderme

Hata Ekranı	Eylemler	Sayfa
	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.	
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.	59

Hata Ekranı	Eylemler	Sayfa
Pozisyon doğruluğu ögesi kırmızı renkle görüntüleniyor	Yakınsamanın gerçekleşmesi için bir süre bekleyin. Gösterge panelindeki uydu simgesinin rengi nedir? Simgenin yanında kaç adet uydu gösterilir? En az dört uydunun bulunması gerekir. Düzeltilme kaynağı doğru mu? Doğru değilse uygun düzeltme kaynağını seçin. Elektrik hatlarından uzakta, açık bir alanda mısınız? Bir açık alana sürün ve yakınsamanın gerçekleşmesi için bir süre bekleyin. Bir aboneliğiniz varsa geçerli aboneliği onaylayın. Doğru frekansın ayarlandığını onaylayın.	59
Sürüş denetleyicisi ögesi kırmızı renkle görüntüleniyor	Denetleyicinin bağlı ve açık olduğunu onaylayın. Kurulum sırasında doğru sürüş denetleyicisinin seçildiğini onaylayın. AES kullanıyorsanız AES'yi kapatıp açın ve sürüşü etkinleştirmek için direksiyonu ¼ tur çevirin.	98
Araç geometrisi ögesi kırmızı renkle görüntüleniyor	Araç Geometrisini Ayarlama bölümüne geri dönün ve boyutları doğru şekilde yeniden ayarlayın ya da araç profilini yeniden seçin.	96
Araç profili ögesi kırmızı renkle görüntüleniyor	Hangi aracın seçildiğini ve geometriyi gözden geçirin.	93-96

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.	140-143
Kilitleme	Sürüşün dikkatsizlik sonucu devreye alınmasını önlemek için sürüş sistemi nakliye moduna (otoyolda sürüş sırasında) alınmıştır. Bu hata, direksiyon açısı sensöründe bir arıza varsa veya sürüş denetleyicisi bu mesajı kullanarak bir hata raporladığında da tetiklenebilir.	
Yol hattı kullanılabilir ögesi kırmızı renkle görüntüleniyor	Yol hattına (kılavuz çizgisine) daha yakın bir yere sürün. Kılavuz çizgisinin oluşturulduğunu ve seçildiğini onaylayın.	192-196
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 görevi dışa aktarma.	

Hata Ekranı	Eylemler	Sayfa
Operatör varlığı	Sürücü kumanda koltuğundan kalktığı anda sürüş sistemi devreden çıkarılır.	
Direksiyon	Direksiyonu bırakın ve tekrar deneyin.	
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.	

15.2. Otomatik sürüşü ayarlama

Otomatik sürüşün koşullara, görevin türüne ve aracın/aletin türüne uygun şekilde ayarlanması önemlidir.

1. Sürüş Seçenekleri Menüsü / Otomatik Sürüş Ayarı

Parametreleri ögesini seçin.

Item	Icon	Slider Value
1	Green triangle	50%
2	Green triangle	50%
3	Red triangle	30°
4	Red triangle	5

İptal OK

- 1 Manevra Hızı Denetimi, sürüşün kılavuz çizgisini ne kadar agresif bir ölçüde takip etmeye çalışacağını belirler. Görev için gereken hassasiyete göre ayarlayın.
- 2 Yaklaşım Manevra Hızı, sürüşün çizgiye ne kadar agresif bir ölçüde yaklaşacağını belirler. Çok yüksek bir değere ayarlanırsa araç keskin dönüş yapabilir. Görevin doğruluğunu ve ekipman kullanıcılarının güvenliğini dikkate alarak ayarlayın.

- 3 Maksimum Direksiyon Açısı, dönüş açısını aracın güvenli aralığı dahilinde kalacak şekilde sınırlandırır. Araç ve çekilmekte olan tüm aletler için güvenli seviyelere ayarlayın.
- 4 Kavisli Yol Hatları için Tesviye Yarıçapı, otomatik sürüşün kavisli yol hatlarına ne kadar sıkı ya da gevşek bir şekilde bağlı kalacağını belirler. Uygun bir seviyeye ayarlayın. Düşük değerler ayarlandığında kavisli yol hatları daha yakından takip edilir.

AES:

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

- **AES Hassasiyet Ayarı:** Kılavuzların takip edilmesi sırasında sürüşün duyarlılığını ayarlar.
- **AES Ölübant Ayarı:** Tekerleklerin yanıt vermesi için AES'nin gerçekleştirmesi gereken hareket miktarını ayarlar.
- **AES Bağlantı Kesme Eşiği:** Direksiyonun bağlantısını kesmek için ihtiyaç duyulan efor miktarını ayarlar.

15.3. Otomatik sürüşü devreye alma

Otomatik sürüş özelliğini kullanabilmek için operatörün şunları yapmış olması gerekir:

- Belirlenmiş kılavuz çizgileri (sayfa 189)
 - Konsolda etkinleştirilmiş otomatik sürüş (sayfa 50)
 - Kalibre edilmiş sürüş (sayfa 139)
 - Tüm Sürüş Durumu öğelerinin yeşil renkle gösterildiğinin onaylanmış olması (sayfa 219)
 - Otomatik sürüş ayarının göreve ve araç türüne uygun olarak ayarlanmış olması (sayfa 224)
 - Aracı istenilen başlangıç konumuna getirme.
1. Araç ekranın merkezine ve rahat görülebilir bir boyuta gelene kadar ekranı yakınlaştırmak ve kaydırmak (kaydırma etkinleştirilmişse Harita seçeneklerini ayarlama, sayfa 36).

Not: Dış otomatik sürüşü devreye alma anahtarı kullanılacaksa gerekli ayarların araç kurulumu sırasında etkinleştirilmesi gerekir. Bkz. Sürüş denetleyicisini ayarlama, sayfa 98. Bir AES kullanıyorsanız otomatik sürüşü etkinleştirmek için AES'yi 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 dönmenden 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 sorunlarını giderme, sayfa 220.
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.

15.4. 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 68.

Bölüm 16 – 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.

16.1. 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.
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**

Çizgisi Grubunu Kaydet  öğesini seçin.

Not: Bir kılavuz çizgisi kaydırılıp kaydedildiyse konsol yeniden başlatıldığında bir uyarı görüntülenir.

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.

16.2. 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 çoğunlukla uydu grubu 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 noktalarıyla çalışma, sayfa 160.

GPS kaymasını telafi etmek için:

1. Kaydırma Menüsü  / GPS Kayma Telafisi  ögesini seçin.

GPS Kayma Seçenekleri		
	GPS KAYMA ARTIŞI 0.100 m	
	KUZEY 0.000 m	
	DOĞU 0.000 m	
		
		
		
	İptal	OK

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**



öğesini seçin.

16.2.1. 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:

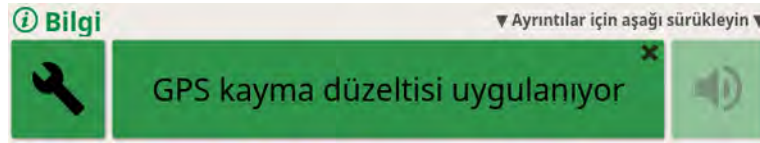
1. Aracı alan içerisinde tanımlanabilir bir konuma (örn. bir kapının yanına, alanın köşesine veya geçen yılki tekerlek izlerine) sürün.
2. Aracı haritada bu sabit yer işaretlerine göre konumlandırmak için GPS Kayma Seçenekleri penceresini kullanın.

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.



16.2.2. 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.

Bölüm 17 – Etkinleştirilmiş Ek Özellikler

Bu bölümde, Kurulum ekranı: **Sistem / Özellikler** altında etkinleştirilmiş olabilecek özelliklerin kullanımı açıklanmaktadır.

Bu bölümde belirtilen etkinleştirilmiş özellikler navigasyon çubuğunda görünür.

17.1. Otomatik bölüm kontrolünü kullanma

Otomatik bölüm kontrolü, bir alet ve ECU kurulduğunda ve **Sistem / Özellikler / Alet** ögesinde Otomatik Bölüm Kontrolü etkinleştirildiğinde kullanılabilir.

1. **Otomatik Bölüm Kontrolü**  ögesini seçin. Otomatik Bölüm Kontrolü mini görünümü açılır.



- **Sınır limiti:** Otomatik bölüm kontrolü kullanılırken hangi sınır limit türünün kapsamı kapatacağını belirler:
 - **Alan Sınırı** ve **Sürülmemiş Arazi**, Tarla Menüsü kullanılarak tanımlanır. Daha fazla bilgi için bkz. Yeni sınır ayarlama, sayfa 162 ve Çalışılacak sürülmemiş arazi ayarlama, sayfa 169.
- **ASC açık/kapalı:** Otomatik bölüm kontrolünü tüm bumlarda açın/kapatın.

17.1.1. Bum kontrolü

Tek bum

Otomatik Bölüm Kontrolü

Kontrol Modu
  50

Örtüşme, İşlenen Alana Giriyor
  0.0 m

Örtüşme, İşlenen Alandan Çıkıyor
  0.0 m

İptal **OK**

- **Kontrol modu:** Örtüşmeyi (0) veya boşlukları (100) önlemek için kaydırıcı ya da sayısal tuş takımı kullanın. Örtüşmeyi engelle seçilirse ürün uygulanmayan bazı boşluklar olabilir. Boşlukları engelle seçilirse sınırlara yakın kısımlarda uygulamanın bir miktar örtüşmesi olasılığı ortaya çıkar. Varsayılan değer (50) bunların arasındır.
- **Örtüşme işlenen alana giriyor/işlenen alandan çıkıyor:** Zaten kapsama alanı olan bir alana girerken veya buradan çıkarken ne kadar örtüşme elde edileceğini belirler.

Çoklu bum

Alette birden fazla bum varsa kontrol modu ve örtüşen kapsama alanı ayarları her bum için ayrı ayrı ayarlanabilir.

Ayarları yapmadan önce ekranın altındaki gerekli bumu seçin.

Otomatik Bölüm Kontrolü

◀
Boom 1
▶

Kontrol Modu

50

Örtüşme, İşlenen Alana Giriyor

0.0 m

Örtüşme, İşlenen Alandan Çıkıyor

0.0 m

Bum Geçersiz Kılma

☒

İptal

OK



Bumu geçersiz kılma, bu bum için bölüm kontrolünü kapatır. Gerekli bumu seçin ve **Bumu Geçersiz Kılma** düğmesine basın. En az bir bum açılmalıdır. Tüm bumları kapatmak için mini görünümde **ASC'yi aç/kapat** ögesini kullanın.

17.2. Evrensel terminali (ISOBUS) kullanma

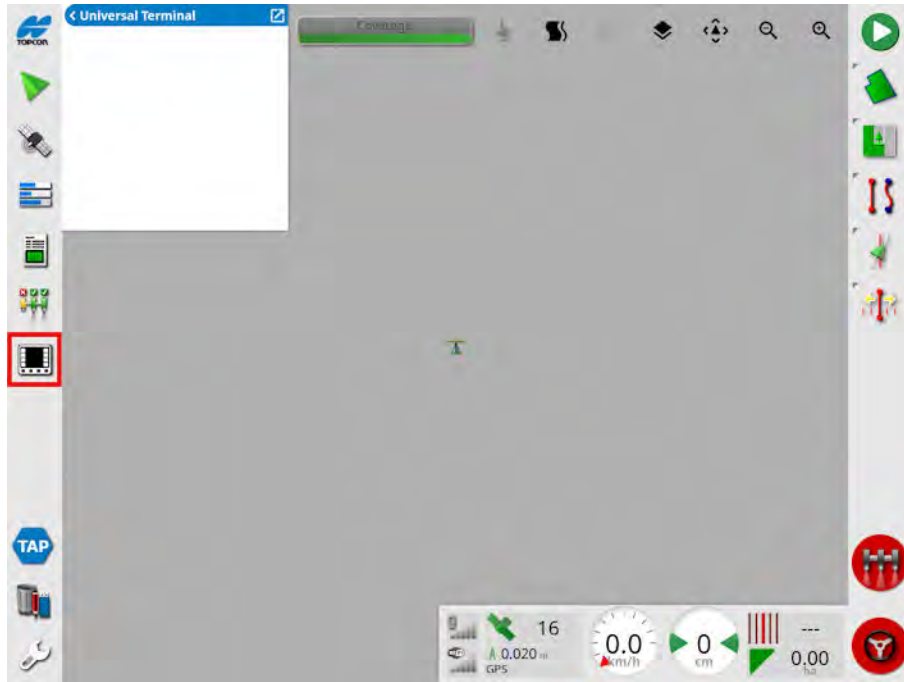
Bu seçenek operatörün bir ISOBUS ECU ile etkileşim kurmasına olanak sağlar.

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.

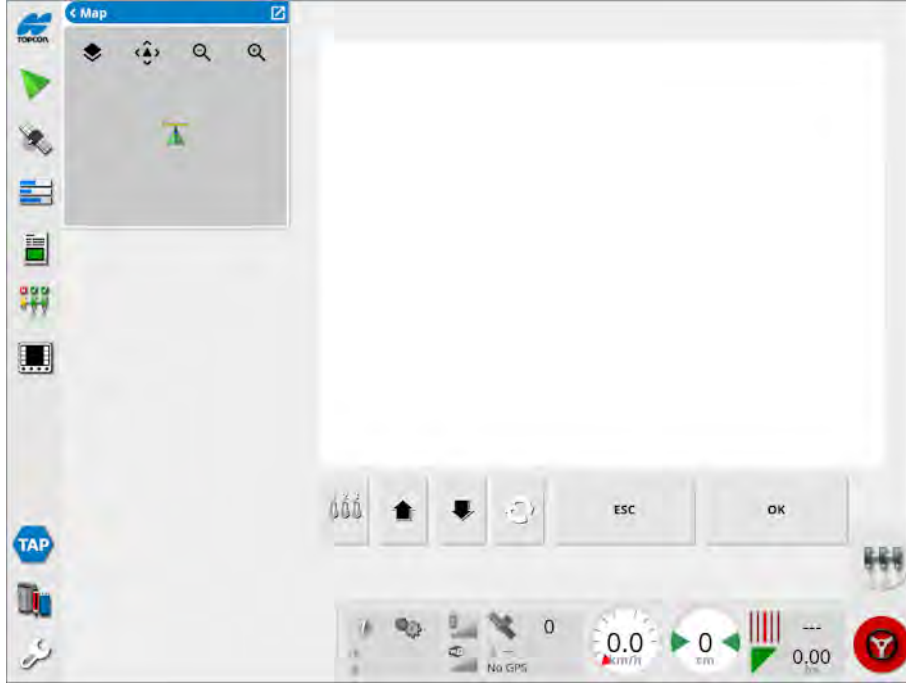
Evrensel terminal, **Sistem / Özellikler / Konsol** yoluyla etkinleştirilir.

1. Mini görünümü açmak için Navigasyon çubuğundan **Universal 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 Atama penceresini açar (bkz. Yardımcı kontrol kurulumu, sayfa 83).



Önceki girişe veya düğmeye hareket ettirir.



Bir sonraki girişe veya düğmeye hareket ettirir.



Bağlı UT Çalışma Setleri arasında geçiş yapar.



Bir düzenleme işleminden çıkar veya varsa UT alarmını onaylar.



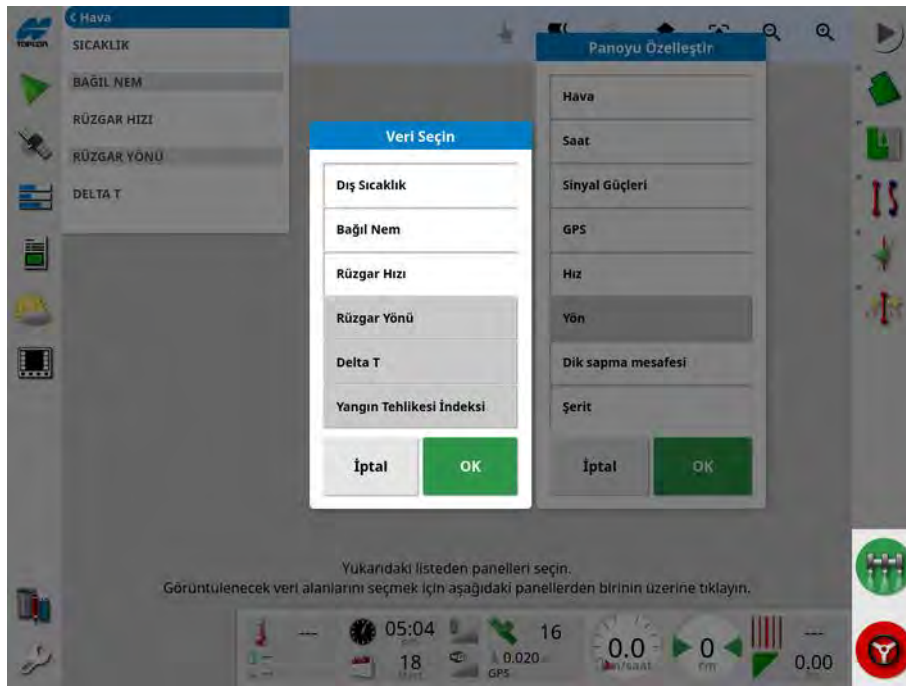
Vurgulanan girişi veya düğmeyi etkinleştirir.

17.3. 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 lisans 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 yaşı termometre sıcaklığı çıkarılarak hesaplanır.

Not: Meteoroloji istasyonu verileri, görev ayrıntılarını otomatik olarak doldurur. Bkz. Görev bilgilerini görüntüleme, sayfa 132.

17.3.1. 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.

17.4. NORAC Bum Yüksekliği Kontrolünü Kullanma

Bu seçenek, bumun yerden yüksekliğini veya ekin kanopisini otomatik olarak kontrol eder. NORAC sensörlerinin ve Elektronik Kontrol Ünitesinin (ECU) takılması gerekir.

NORAC bum yüksekliği kontrolü seçeneği **Sistem**  / **Özellikler**

 / **Alet**  altında bulunur. Etkinleştirildiğinde bir NORAC mini görünümünü kullanılabılır .



Not: Bum yüksekliği kontrolü sisteminin kurulumu UT ekranından yapılmalıdır. NORAC sistemiyle birlikte verilen kılavuzlara bakın.

Aşağıdaki ayarlar kullanılabılır:

- **Hedef yükseklik:** Otomatik modda püskürtme sırasında operatörün bumun ayarlanmasını istediği hedef yükseklik.
-  **Otomatik mod:** Bum yüksekliği otomatik olarak kontrol edilir.
-  **El ile kumanda modu:** Bum yüksekliği manuel olarak ayarlanır.
- **Mod:**
 - **Ekin:** Püskürtme nozüllerinden ekin kanopisinin üst kısmına kadar olan yüksekliği okur.

- **Toprak:** Püskürtme nozüllerinden zemine kadar olan yüksekliği okur.
- **Hibrit:** Okunan ekin ve toprak değerlerinin bir kombinasyonunu kullanır. Bu, düzensiz ekinler için büyük bum hareketlerinden kaçınmak açısından yararlıdır.

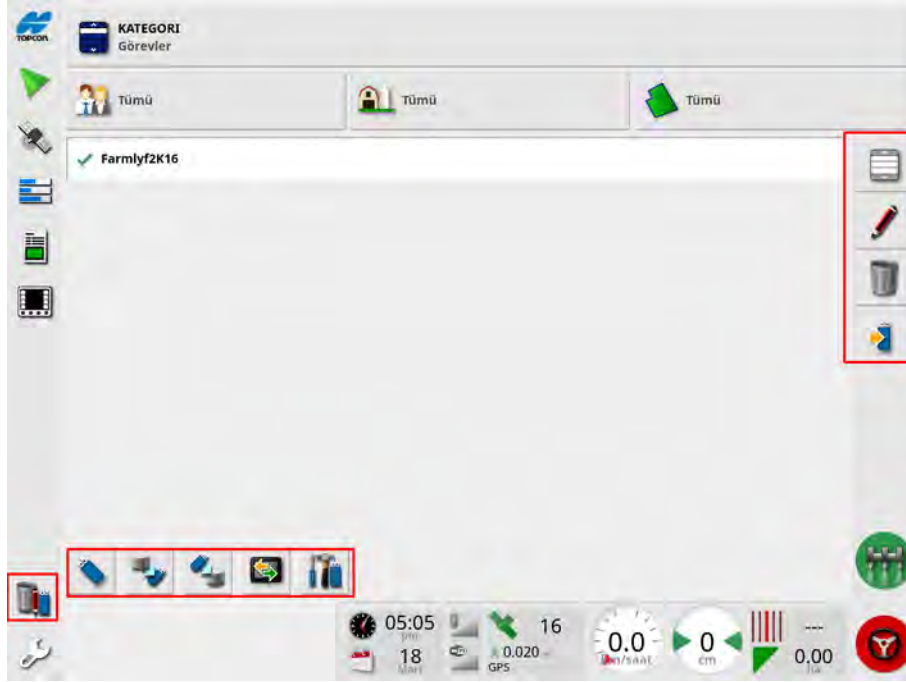
17.4. NORAC Bum Yüksekliği Kontrolünü Kullanma

Bölüm 18 – Envanter Yöneticisi

Envanter Yöneticisi, operatörün sistemdeki bilgi öğelerinin ayrıntılarını aramasına ve görüntülemesine ve bu bilgilerde değişiklik yapmasına olanak sağlar. Öğeler USB'den silinebilir, burada yeniden adlandırılabilir ya da USB'ye veya USB'den kopyalanabilir.

1. **Envanter Yöneticisi**  öğesini seçin.
2. Yönetilecek öğe türünü seçmek için **KATEGORİ** öğesini seçin.

Not: Seçilen kategori için görüntülenen sonuçlar, varsa ilgili müşteri/çiftlik/tarla seçilerek filtrelenebilir.



Dahili dosya sistemini



veya USB dosya sistemini



görüntülemek için seçin.



Tüm envanter öğelerini veya kullanıcı ayarlarını bir USB'ye yedekleyin. USB'deki mevcut veriler silinecektir.



Tüm envanter öğelerini veya kullanıcı ayarlarını geri yükleyin.

Not: Bu düğme sistemdeki tüm verilerin üzerine yazar ve yedek USB bellekten içeriği geri yüklemek için kullanılır. Bu düğme normalde servis personeli tarafından kullanılır.



Görev verisini değiştirin. USB'den içe aktarma, USB'ye aktarma, TAP'tan içe aktarma ve TAP'a aktarma için kullanın. Bkz. Görevleri içe aktarma, sayfa 187 ve Görevleri dışa aktarma / görev raporu, sayfa 183.



Arıza teşhis bilgilerini dışa aktarır. Verilerin değerlendirilebilmesi için bayiniz tarafından istendiğinde bu düğmeyi kullanın.



Tüm öğeleri seç.



Seçili öğeyi yeniden adlandır.



Seçili öğeleri sil.



Seçili öğeleri USB'ye kaydedin. Bkz. Görevleri bir USB'ye aktarma, sayfa 183 ve Görev raporlarını toplu dışa aktarma, sayfa 185.



Seçili Öğeleri USB'den içe aktarın.

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 219) veya Tanılama ekranı, Arıza Kodları sekmesinden (bkz. sayfa 130) 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.	59
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.	141
U1061	Traktör parametre ayarları sürüş alt sisteminde bulunmuyor.	Ana kurulum menüsüne dönün ve doğru aracın seçildiğini onaylayın.	92

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.	143
U1065	Direksiyon açısı sensörü kalibrasyonu gerekiyor.	Genellikle lastik değişiminden kaynaklanır fakat olası tek nedeni bu değildir. Araç ölçümlerini onaylayın ve ardından yeniden kalibre edin.	96 141
U1066	Pusula kalibrasyonu gerekiyor.	Pusulayı kalibre edin.	140
U1067	Yeni araç ya da yeni sürüş denetleyicisi algılandı.	Pusulayı yeniden kalibre edin.	140
U1068	Araç profili, sürüş alt sistem ayarlarıyla eşleşmiyor.	Sürüş alt sisteminin açık olduğunu onaylayın. Ana kurulum menüsüne dönün, aracı ve sürüşü sıfırlayın.	93 - 98
U1069	Sürüş alt sistemi direksiyon sensörü yapılandırılmamış.	Bayiniz ile irtibat kurun.	

Kod	Arıza	Eylem	Sayfa
U1071	AES ortalama gücü, güç limitinden fazla.	AES motor ünitesindeki yükü onaylayın (örneğin sürüş kolonu çok ağırdır veya burçlar veya rulman aşınmıştır). Bayiniz ile irtibat kurun.	
U1072	AES sıcaklığı, sıcaklık limitinden fazla.	Kapatın ve soğumasını bekleyin. Sorun devam ederse bayiniz ile irtibat kurun.	
U1074	AES 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 açısı sensörü bağlantısı kesildi.	Bağlantıyı kontrol edin veya arızalı sensörü değiştirin. Bayiniz ile irtibat kurun.	
U1080	Direksiyon açısı sensörü kısa devre yaptı.	Bayiniz ile irtibat kurun. Sensörün değiştirilmesi gerekebilir.	

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.	130 ve 245
U3001	Aktarım başarısız.	USB'yi kullanarak dosyayı içe ya da dışa aktarmayı tekrar deneyin.	245
U4001	Yol hattı başlatma hatası.	Yol hattını yeniden oluşturun.	192 - 197
U4006	Geçerli sistem kalibrasyonları yok.	Pusulayı, direksiyon açısı sensörünü ve montaj meyilini kalibre edin.	140 - 143
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.	98

Kod	Arıza	Eylem	Sayfa
U5002	Alet ve yol hattı tanımlanmamış.	Doğru aletin seçildiğini ve seçilen alanın ve görevin doğru olduğunu onaylayın. Gerekirse yol hatları oluşturun.	102 155 ve 173 192 - 204
U5003	Sürüş denetleyici kilitlemeden dolayı devreye alınamıyor.	Karayolu anahtarının KAPALI konumda olduğunu onaylayın.	
U5004	Alet tanımlanmamış.	Doğru aletin seçildiğini onaylayın.	102
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.	96 - 98
U6905	Bilinmeyen makine türü.	Ana kurulum menüsüne dönün ve araç kurulumunu düzeltin.	96
U8505	Fabrika kalibrasyonu yok.	Pusulayı, direksiyon açısı sensörünü ve montaj meyilini kalibre edin.	140 - 143

Kod	Arıza	Eylem	Sayfa
TC8	Atalet sensörü ve modem için 12V güç kaynağı yok.	Bağlantıları onaylayın.	

19.2. İnternet bağlantısı sorunları

Konsolu internete bağlarken (konsolun arkasına bağladığınız bir Ethernet kablosuyla) sorunlarla karşılaşıyorsanız aşağıdakileri kontrol edin:

1. Sistem bilgileri panelini açın (bkz. Sistem bilgilerini görüntüleme, sayfa 119).
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 konsolu yeniden başlatın. Bu işlem varsayılan adresin kaldırılmasına ve konsolun 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.

Bölüm 20 – 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	Doğuya gitme ve Kuzeye gitme değerleri, aracın Universal Transverse Mercator (UTM) koordinat sistemine göre konumunu ve saat dilimini gösterir. Metre cinsinden ölçülürler. Doğru-Batı (yatay) eksenindeki ızgara numaralarına Doğuya gitme değerleri, Kuzey-Güney (dikey) eksenindeki ızgara numaralarına Kuzeye gitme değerleri adı verilir.
EGNOS	(Avrupa Sabit Uydulu Navigasyon Kapsama Sistemi) Sinyallerin güvenilirliğini ve doğruluğunu rapor ederek GPS, GLONASS ve Galileo sistemlerini desteklemek üzere geliştirilmiş bir Avrupa SBAS sistemidir.
EMC	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.
Enlem	Ekvatorun kuzeyindeki veya güneyindeki bir konumun derece cinsinden ekvatora olan mesafesidir. Bir dakika enlemi bir deniz miline (1852 m) eşittir. Ekvatorun enlemi sıfırdır.
GDOP	(Geometrik Hassasiyet Bozulması) GDOP, GNSS uydu geometrisinin doğruluğunu ölçmek için kullanılan bir ölçümdür.
GLONASS	Global Navigasyon Uydu Sistemi (Rusya GNSS sistemi)
GNSS	Global Navigasyon Uydu Sistemi

Görev	Görevlere daha önce Horizon'da iş deniyordu. Bir alanda belirli bir zamanda yapılan işi temsil eder.
Görev verisi seti	Görev verisi seti, görevlerin yanı sıra görevi tamamlamak için kullanılan alan sınırları, kılavuz çizgileri ve ürünler gibi verilerden oluşur.
GPS	Global Konumlandırma Sistemi (ABD GNSS sistemi)
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	GNSS düzeltme verilerini küresel bir yeryüzü uydusu grubundan yayınlayan ticari bir hizmettir (Trimble Navigation Ltd tarafından işletilmektedir).
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	GNSS düzeltme verilerini küresel bir yeryüzü uydusu grubundan yayınlayan ticari bir hizmettir (TerraStar GNSS Ltd tarafından işletilmektedir).
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

- ABhatları 192
- alan
 - seçme 155
 - yeni 157
 - yüklü alanı kaldırma 158
- alan sayaçları 52
- alarmlar 68
- alet 21
 - ana anahtar 112
 - geometri 106
 - hız 114
 - ISOBUS 104
 - kurulum 101
 - oluşturma 103
 - seçme 102
- ana anahtar 112
- araç
 - anten 100
 - geometri 96
 - kurulum 91
 - oluşturma 93
 - seçme 92
 - yönelim 128
- Araç Ekranı Denetleyicisi 49, 57
- araç hızı 114
- azot 53
- bant lamba 32
- bayrak noktaları
 - ayarlama 159
 - düzenle 160
 - kaldır 160
 - kurulum 80
 - özelleştirme 159
- birimler 29
- bölgesel ayarlar 27
- bölüm kontrolü 108
 - bölüm geçişi 111
 - zamanlama 109
- boylam 30
- bum yüksekliği 53, 242
- canlı tutma süresi 60
- CL-10 87
- CL-55 87
- CropSpec 53
- değişken oran kontrolü 53, 178
- destek 41
- dil 28
- direksiyon açısı sensörü
 - kalibrasyonu 141
- dosya adları 138
- dosya sunucusu 49
- enlem 30
- envanter yöneticisi 245
- erişim seviyesi 38
- evrensel terminal 48, 238
- Evrensel terminal kurulumu 81
- görev
 - bölgeler 175
 - dışa aktar 183
 - duraklat 151
 - içe aktar 187
 - oluştur 151
 - oluşturma 174
 - seçme 173
 - sil 177
 - tamamla 151
- görev bilgileri 132
- görev düğmesi 151
- görev raporu
 - dışa aktar 185
 - toplu dışa aktar 185
- görev sınırı 162
- görev verisi seti
 - içe aktar 187

görünüm kontrolleri 121
gösterge paneli 134
GPS
 alıcı 59
 doğruluk 128
 kayma düzeltme 160
 kayma telafisi 231
GPS ayrıntılar 127
gruplar
 kılavuz çizgileri 191
guidelock kılavuzluk modu 197
gündüz / gece 14
harita katmanları 122
harita seçenekleri 36
haritayı yakınlaştırma 126
internet bağlantısı sorun
 giderme 253
ISOBUS kurulumu 81
kablosuz 87
kalibrasyon
 direksiyon açısı sensörü 141
 hatalar 148
 montaj meyili 143
 pusula 140
 sürüş 139
kameralar 49
kapsama katmanı 124
kaydırma
 araca 230
 uzaklık 229
kılavuz çizgiler
 AB hatları 192
kılavuz çizgileri 189
 düz hatlar 192
 eş kavis 195
 gruplar 191
 guidelock 197
 içe aktar 205
 kopyala 205
 orta merkez 196
 seçme 204
kılavuzluk ekranı 120
konsol
 araç çubuğu 14
 başlatma 12
 kapatma 13
 sıfırlama 12
 tanılama 130
konsol adı 46
kontrollü trafik 51, 199
kullanıcı erişim seviyesi 38
kullanıcı kontrolleri 39
Marketplace 3
meteoroloji istasyonu 240
mini görünüm 117
montaj meyili kalibrasyonu 143
müşteri adı 157
NORAC 53, 242
NTRIP 65
OAF dosyası 60
otomatik bölüm kontrolü 52, 235
otomatik sürüş 51, 219
 ayar 224
 devreden çıkarma 228
 devreye alma 226
 durum 219
 sorun giderme 220
 sürülmemiş araziler 210
proje hatları 199
pusula kalibrasyonu 140
renkler 137
saat 28
saha
 çıkış 158
ses seviyesi 34
simge açıklamaları 6
sınır
 kaldırma 168

- oluşturma 163
- şekil dosyasından 165
- uzaklık 163
- sınır sürüşü 198
- sistem
 - tanılama 130
- sistem bilgileri 119
- sistem kurulumu 45
- sorun giderme 247
- sürülmemiş arazi 169
- sürülmemiş arazi dönüşleri 210
- sürüş denetleyicisi 98
- sürüş kalibrasyonu 139
- tanılama 130
- TAP 2
- tarih 28
- tarla menüsü 155
- tramvay hatları 207
- ürün veritabanı 115
- USB Wi-Fi 87
- UT 238
- UT kurulumu 81
- uzaktan destek 41
- VDC 57
- VRC 178
- Wi-Fi kurulumu 87
- yardımcı programlar 86
- yazılım yükseltme 23, 86
- yazılım yükseltmesi 86
- zamanlama;bölüm kontrolü 109



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