

VIGTIGT – Læs før du starter!

Denne vejledning er en forklaring af hvordan "styre justeringerne" skal bruges. Styringen vil ændre sig alt efter jord forhold, hjulmontering, front/hjulvægte, frontredskab og om det bagved monterede redskab er liftophængt eller bugseret. Derfor kan det være nødvendigt at ændre på "Styre justeringerne" alt efter hvordan styretøjet opfører sig.

Parametrene er de samme ved forberedte Can bus systemer som eftermonteret Hydraulik, samt om det er en traktor/mejetærsker eller selvkørende sprøjte.

Hvis ikke det ønskede resultat kan opnås, kan det være nødvendigt at kalibrere systemet, her henvises til vejledning "kalibrering af autostyring.

Indholds fortegnelse

- Side 4 til 5, Styresystemer
- Side 6 til 8 , Adgang til Styrejusteringer
- Side 9 til 13, De forskellige parametre
- Side 14 til 15, Adgang til styre parametre fra kørebilledet
- Side 16 til 17, Er køretøjet på linjen
- Side 18 til 20, Udvidet forklaring
- Side 21, Nyt styreparameter for Steercommand og Ontrac3
- Side 22, Kun for Ontrac, 2, 2+ og 3



Paradyme



Geosteer



Steercommand / ECU-S1





Hydraulik

Forberedt

Ontrac



Can Bus

Steer By Wire





-Tryk på skrue nøglen øverst til Højre

OBS: Billederne er vist fra en Integra/Versa skærm. Det vil være samme symboler der skal trykkes på, på en Incommand 1200/800.



-Vælg 3. menu "Antenne og rat" nederst på siden.

-Tryk på skrue nøglen til højre for "Paradyme/Geosteer eller Steercommand"



-Under fanebladet Køretøj, ses de forskellige muligheder der omhandler auto styring.

-Vælg "Styrejustering"



-"Styrerespons" bestemmer overordnet styretøjets aggressivitet og vil påvirke styringen i alle situationer. (Jo højere tal, jo mere aggressiv styring). - **OBS** -

Parametret kan ændres fra 0 til 20, hvor 10 er udgangspunktet. Dette er fælles for alle parametrene!



-"Efterfølgese af linje" er kun aktivt når køretøjet er på vej ind på linjen. Når først systemet har "fanget" linjen, er dette ikke aktivt længere. -Systemet er på vej til linjen når de 2 små sorte pile kan ses på rat symbolet.





-"Tværsporsfejl" indstilles i forhold til traktorens (GPS antennens) position i forhold til køresporet. Er afstanden høj til linjen høj, skal værdien hæves.

- OBS -Tværsporsfejl og Retnings – aggressivitet arbejder sammen



-"Retningsaggressivitet" ændres i forhold til hvordan eks: Traktorens motor hjelm bevæger sig i forhold til retningen på køresporet. Slingre retningen, skal værdien sænkes.

-OBS-Tværsporsfejl og Retnings – aggressivitet arbejder sammen



-"bakrespons" er kun aktivt når køretøjet kører baglæns. Dette parameter bestemmer hvor aggressivt hjulene skal styre.



- 3 af styre parametrene kan ændres fra kørebilledet.





 Hvis disse parametre ændres fra kørebilledet, ændres de også i styrejusterings menuen.



Er køretøjet på linjen?



Der er ikke valgt nogen A/B linje



Systemet er på vej til linjen



Auto styring er ikke aktivt



Auto styring er aktivt på linjen

Er køretøjet på linjen?



Styre parametre generelt

Når der ændres på styre parametrene er det vigtigt kun at ændre et enkel parameter adgangen. (også selv om "retnings-aggressivitet" og "tværsporsfejl" arbejder sammen)

Ændre et parameter og se hvordan styretøjet fysisk opfører sig.

Det kan være nødvendigt at hæve værdien meget på et enkelt parameter at for at se en tydelig forskel.

Eks: Traktoren slingre med langsomme bevægelser ind over linjen, Tværspors fejl = 10. Ændre parameteret til 15. hvis dette hjælper, men ikke nok, gå op eller ned et trin ad gangen. Hvis det bedst mulige resultat er eks 14. men traktorens motor hjelm stadig slingre, gå herefter i gang med at indstille retnings aggressivitet efter samme metode.

Styrerespons –

I største delen af tilfældene er det parameteret "styrerespons" som skal justeres. Dette parameter ændre styretøjets aggressivitet, og alt efter kørsels hastighed, jord forhold, og evt. vægt på forhjulene vil styre egenskaberne ændre sig. Derfor er dette parameter altid det første der skal justeres på. Når dette parameter ændres, bliver følgende parametre også påvirket: Tværsporsfejl + Retningsaggressivitet + Motor aggressivitet (Kun Ontrac)

Efterfølgelse af linje

Dette parameter er kun aktivt så længe rat symbolet har 2 pile, der peger mod rattets midte.

Disse pile forsvinder når anlægget har "fanget" linjen. Hvis ikke disse pile forsvinder, er det dette parameter der skal justeres.



Retnings-aggressivitet og Tværsporsfejl

Autostyringens opgave er at holde køretøjet på A-B linjen, dette gør systemet på følgende måde:

Styringen lytter til parameteret "retnings-aggressivitet" der fortæller systemet hvor skarp en kurve anlægget skal køre for at opretholde kursen.

"retnings-aggressivitet" vælger en køre retning (kurve) ud fra afstanden til køresporet (afstanden mellem GPS antenne og køresporet). Denne information kommer fra parameteret "tværsporsfejl".



Tværsporsfejl >> Retnings-aggressivitet >> Styring

(afstand fra linjen >> skarp/blød køre kurve >> Højre/venstre styrring





Afstand fra linjen

skarp/blød køre kurve Styrring Højre/venstre

Kun for Steecommand og ECU-S1 (Ontrac3)



Efter firmware version
ECU-S1-v4.8.34479, er
følgende styre
parameter blevet
tilføget.

 Parameteret tillader at justere styretøjet generelle aggressivitet ved forskellige hastigheder.

Styre justeringer kun for Ontrac - Ratmotor



-Motor aggressiveness, ændre hvor hurtigt motoren skal reagere, kun til fintuning.

-Steering freeplay (kun OT3) bestemmer slør i styretøjet, 0 = ingenting, 20 = 1/8 rat slør. (standard 6)

-Minimum Motor output, bestemmer minimums værdi for bevægelse af rattet. (Kun OT2 og OT2+)

AGISION

Vråvej 20, 8830 Tjele

Tlf. +45 8844 4242 : CVR. 38463586 WWW.ag-precision.com : info@ag-precision.com



