



IO CONTROLLER DYNAMIQ

016-8000-037NL REV. A

Configuratiehandleiding
(Nederlands) (Originele versie)

RAVEN

WOORD VOORAF

Deze configuratiehandleiding is bedoeld voor personen die verantwoordelijk zijn voor de configuratie van IO Controller DynamIQ functies. Deze handleiding bevat belangrijke instructies die bij het in bedrijf stellen, bedienen en onderhouden van het SBGuidance systeem opgevolgd dienen te worden.

Aan de samenstelling van deze handleiding is uiterste zorg besteed. Raven Europe aanvaardt geen aansprakelijkheid voor fouten of onvolledigheden in dit document.

Eventuele opmerkingen of vragen kunt u sturen naar service-eu@ravenind.com

Raven Europe of één van zijn leveranciers kan niet aansprakelijk gesteld worden voor eventuele lichamelijke of materiële schade veroorzaakt tijdens het gebruik van het SBGuidance systeem.

Het geïnstalleerde Raven systeem produceert minder dan 70 dB(A) geluid.

In deze configuratiehandleiding wordt gebruik gemaakt van een aantal begrippen om uw aandacht extra te vestigen op een aantal zaken.

**Tip!:**

Geeft suggesties om bepaalde taken makkelijker uit te voeren.

**Let op!:**

Maakt de gebruiker attent op mogelijke problemen.

**Voorzichtig!:**

Geeft aan dat het apparaat mogelijk schade kan oplopen.

**Waarschuwing!:**

Geeft aan dat er gevaar is voor persoonlijk letsel.

DISCLAIMER

WAARSCHUWING!

- U dient onder alle voorkomende omstandigheden de veiligheidsvoorschriften vanuit de gebruikershandleiding van de tractor of het werktuig op te volgen.
- Het is ten strengste verboden het SBGuidance systeem te gebruiken op de openbare weg.
- Het is ten strengste verboden een rijdende machine te verlaten met of zonder ingeschakeld SBGuidance besturingssysteem.
- Om schade of brand te voorkomen vervang kapotte zekeringen uitsluitend door zekeringen van hetzelfde type en stroomsterkte.
- Het SBGuidance besturingssysteem is niet in staat om obstakels te detecteren en bijgevolg te vermijden. Indien er zich een obstakel op uw pad bevindt, moet u steeds zelf actie ondernemen om het te ontwijken.
- Laat enkel bevoegde personen het systeem bedienen. Onder bevoegde personen verstaat men: mensen die de handleiding gelezen hebben en zowel fysiek als geestelijk in staat zijn het systeem te bedienen.
- Het systeem bevat bewegende delen. Zorg dat zich in de directe omgeving van de machine geen mensen bevinden.
- In geval van uitval of indien een storing in het systeem zich voordoet, sluit de machine af en koppel de stroomvoorziening los om verdere schade te voorkomen. Neem contact op met uw dealer voor verdere instructies.
- Draag altijd persoonlijke beschermingsmiddelen alvorens het systeem te bedienen, aanpassen of repareren buiten de cabine.
- Start altijd eerst de machine alvorens het SBGuidance besturingssysteem op te starten om piekspanningen te vermijden.

LET OP!

- Raak het touch screen enkel aan met uw vinger of een speciale touch screen-pen. Bij het bedienen met scherpe voorwerpen kan het touch screen permanente schade oplopen.
- Reinig het touch screen enkel met een vochtige doek. Gebruik geen bijtende of agressieve producten.
- Als de terminal een langere tijd niet gebruikt wordt, dan bij voorkeur de terminal uit de trekker halen en in een verwarmde omgeving opslaan. Dit bevordert een langere levensduur van de elektronische componenten.
- Om diefstal te voorkomen doet u er verstandig aan om uw trekker niet met terminal en GPS-antenne onbeheerd in het veld achter te laten.

INHOUDSOPGAVE

WOORD VOORAF.....	3
DISCLAIMER.....	4
INHOUDSOPGAVE	5
1 IO CONTROLLER DYNAMIQ.....	7
1.1 REMOTE GO	7
1.2 OPERATION MODE.....	7
1.3 HARDWARE	8
1.4 SOFTWARE.....	10

1 IO CONTROLLER DYNAMIQ

Via de groene Deutsch connector van een DynamIQ kunnen de volgende externe signalen ingelezen worden:

Functie	Omschrijving	Poort
Operation Mode	Starten/pauzeren teeltregistratie, aan-/uitschakelen ploegbesturing	4
Remote GO	Externe GO-knop voor activeren trekker- of werktuigbesturing	3
2-wiel/4-wielbesturingsmodus	4-wielbesturingsmodus detectie bij zelfrijdende spuiten	2
Stoelschakelaar	Stoelschakelaar, gebruikt als voorzorgsmaatregel	1

Voor een correcte werking zijn de volgende onderdelen nodig:

- SBGuidance 4.1.57 of nieuwer.
- DynamIQ firmware 2.0.6 en nieuwer of DynamIQ ISO (uitgeleverd vanaf 1 januari 2017) firmware v1.0.2.003 of nieuwer.
- SmartRemote activatie.
- IO Controller DynamIQ kabel (Remote GO, Operation Mode, operator presence).

1.1 REMOTE GO

Remote GO voor gebruik in combinatie met trekkerbesturing moet op de DynamIQ van de trekker aangesloten worden. Remote GO voor gebruik in combinatie met werktuigbesturing moet op de DynamIQ van het werktuig aangesloten worden.

Naast de standaard Remote GO kabel (11158000016) zijn er enkele specifieke Remote GO kabels beschikbaar voor aansluiten op connectoren van GO-knoppen van trekkerfabrikanten.

1.2 OPERATION MODE

Operation Mode kan zowel op de trekker- als op de werktuig DynamIQ aangesloten worden.

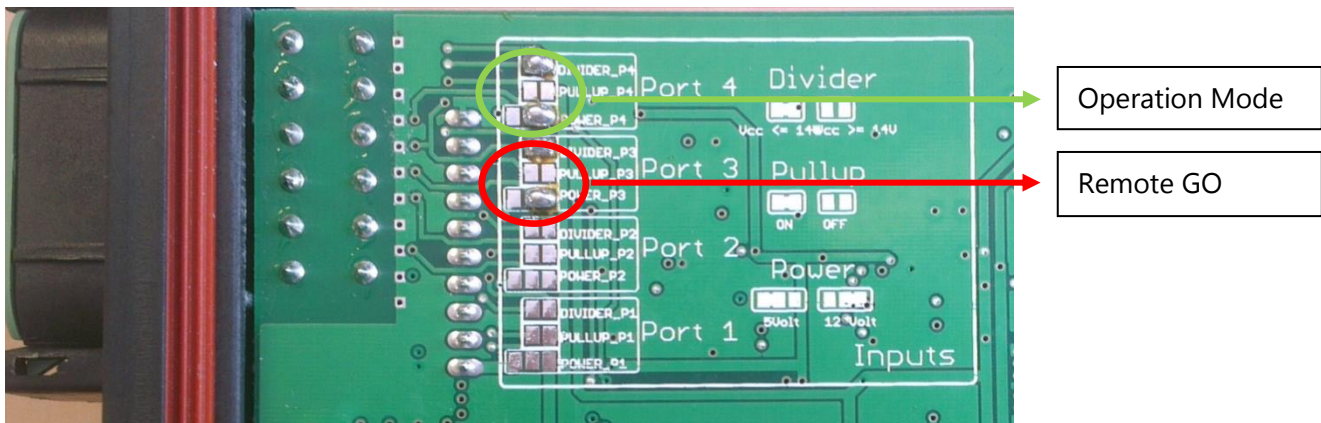
Er zijn verschillende Operation Mode kabels beschikbaar:

- Standaard Operation Mode kabel met losse aders (11158000121).
- Operation Mode kabel voor aansluiten hefsensor (11158000128).
- Operation Mode kabel voor aansluiten op 7-polige ISO-connector (1115800012).

1.3 HARDWARE

Bij een DynamIQ met serienummer lager dan 2000 moeten er aanpassingen gedaan worden op hardware voordat de gewenste functie werkt. Bij een DynamIQ ISO of een DynamIQ met serienummer hoger dan 2000 is dit niet nodig.

Aan de onderzijde van de DynamIQ print (Figuur 1) moeten de volgende verbindingen doorgesoldeerd worden:



FIGUUR 1 JUISTE DYNAMIQ VERBINDINGEN DOORGESOLDEERD



Let op!:

Voor 2-wiel/4-wielbesturingsmodus detectie moeten bij Port 2 dezelfde soldeerjumper gesoldeerd worden als bij Operation Mode en Remote GO (Port 3 en 4).

De groene Deutsch connector (Figuur 2) op de DynamIQ wordt gebruikt om het externe signaal op aan te sluiten. De pinning van de groene Deutsch connector is als volgt voor de verschillende externe signalen:

Poort 4 – Operation Mode (standaard/hefsensor)

Pin	Omschrijving
8	Signaal
9	12VDC

Poort 4 – Operation Mode (7-pole ISO connector)

Pin	Omschrijving
7	Ground
8	Signaal

Poort 3 – Remote GO

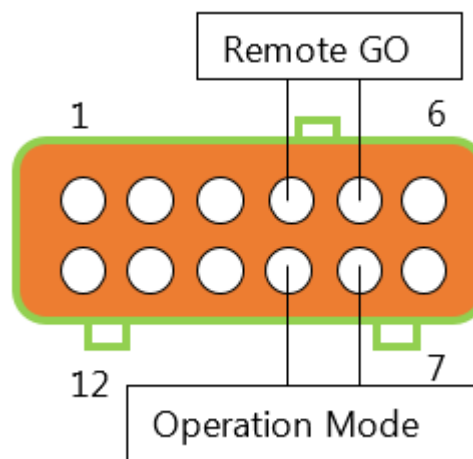
Pin	Omschrijving
4	12VDC
5	Signaal

Poort 2 – 2-wiel-/4-stuurmodus detectie

Pin	Omschrijving
1	12VDC
2	Signaal

Poort 1 – Stoelschakelaar

Pin	Omschrijving
11	Signaal
12	12VDC



FIGUUR 2 GROENE DEUTSCH CONNECTOR

1.4 SOFTWARE

1.4.1 ALGEMENE INSTELLINGEN



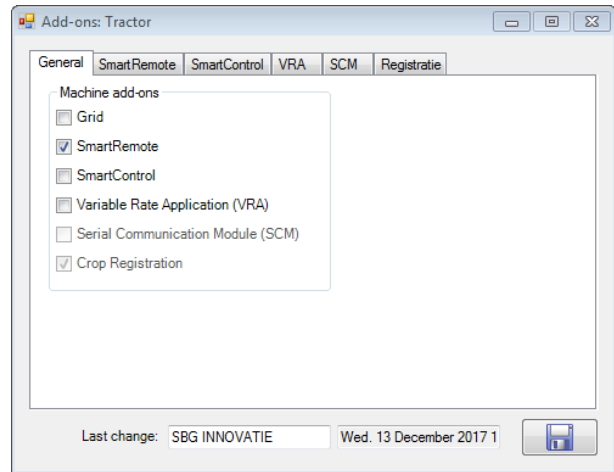
Let op!

Een SmartRemote licentie is altijd benodigd wanneer gebruik wordt gemaakt van de extra functies in de DynamIQ.

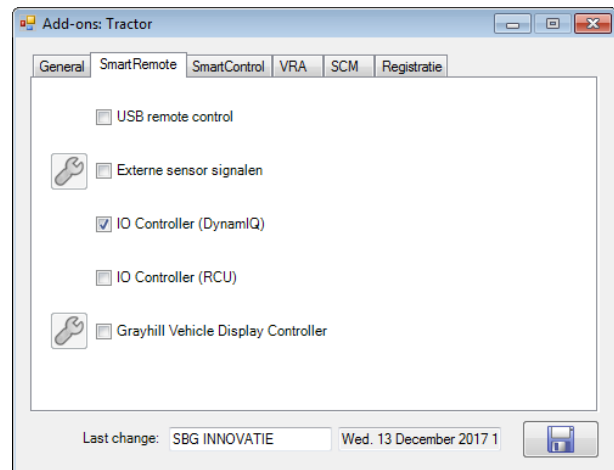
In de SBGuidance Configurator, moet SmartRemote geactiveerd zijn. Ga hiervoor naar *Instellingen > Uitbreidingen* en plaats een vinkje voor *SmartRemote* (Figuur 3).

Ga vervolgens naar het tabblad SmartRemote en plaats een vinkje voor IO Controller (DynamIQ) (Figuur 4). Druk op het diskette knopje om de wijzigingen op te slaan.

Test als laatste of de externe GO-knop of de Operation Mode werkt in de SBGuidance software.



FIGUUR 3 UITBREIDING ALGEMENE INSTELLINGEN

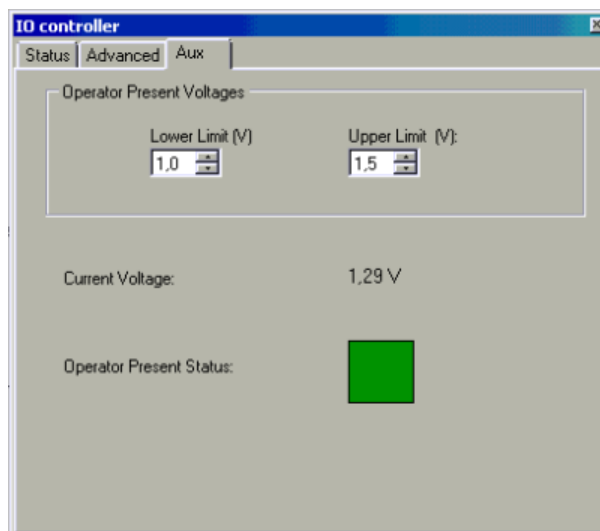


FIGUUR 4 UITBREIDINGEN SMART REMOTE INSTELLINGEN

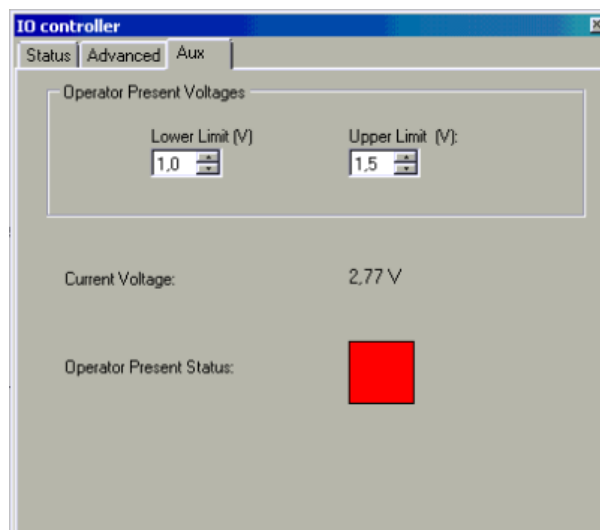
1.4.2 INSTELLINGEN STOELSCHAKELAAR

Voor de stoelschakelaar ("operator presence") functie moeten er een aantal extra instellingen gedaan worden. Ga hiervoor naar de SBGuidance Configurator en ga naar *Interfaces* > *CANTool*. Selecteer de juiste Hardware manufacturer en het juiste Hardware channel, klik daarna op *Initialize*. Ga naar *MyDevice* en selecteer *Navigation Controller (Tractor)*, klik op *Connect*. Ga naar *MyPartners* en klik op *Add* achter *IO Controller DynamIQ Tractor*. Klik op *Aux* om naar de instellingen pagina van de stoelschakelaar te gaan (Figuur 5 en Figuur 6).

Het huidige voltage wordt weergegeven achter *Current Voltage*, bepaal wat het voltage is wanneer de bestuurder op de stoel zit en niet op de stoel zit. Wanneer de bestuurder op de stoel zit is het voltage bijvoorbeeld 1,29 V (Figuur 5). Zet het minimale voltage (*Lower Limit (V)*) dan op 1,0 V en het maximale voltage (*Upper Limit (V)*) op 1,5 V. Kortom, het voltage wat aangegeven wordt wanneer de bestuurder op de stoel zit moet tussen de *Lower Limit (V)* en *Upper Limit (V)* liggen. Zorg ervoor dat de *Lower Limit* en *Upper Limit* minimaal 0,2 V hoger/lager ingesteld zijn dan het voltage als de bestuurder op de stoel zit. Als de instellingen juist zijn ingesteld zal de *Operator Present Status* groen zijn als de bestuurder op de stoel zit en rood zijn als de bestuurder niet op de stoel zit (Figuur 6).



FIGUUR 5 BESTUURDER AANWEZIG



FIGUUR 6 BESTUURDER AFWEZIG

Hoornseweg 22
1775 RB, Middenmeer
The Netherlands

Phone: +31 227 54 93 00
Web: www.raveneurope.com
Email: service-eu@ravenind.com

RAVEN