



Ontwikkeld door akkerbouwers voor akkerbouwers!

Levelcontrol

Handleiding



www.track-control.com

Versie 1.0 September 2018

Inhoud

1. Ontvanger instellingen.....	3
2. Instellingen Universal Terminal.....	3
3. Veld inmeten.....	5
4. Bediening.....	7
5. Contactgegevens.....	9

1. Ontvanger instellingen.

Stel de volgende NMEA output in op **poort C** van de Trimble ontvanger terwijl deze nog op de trekker ligt en aangesloten is:

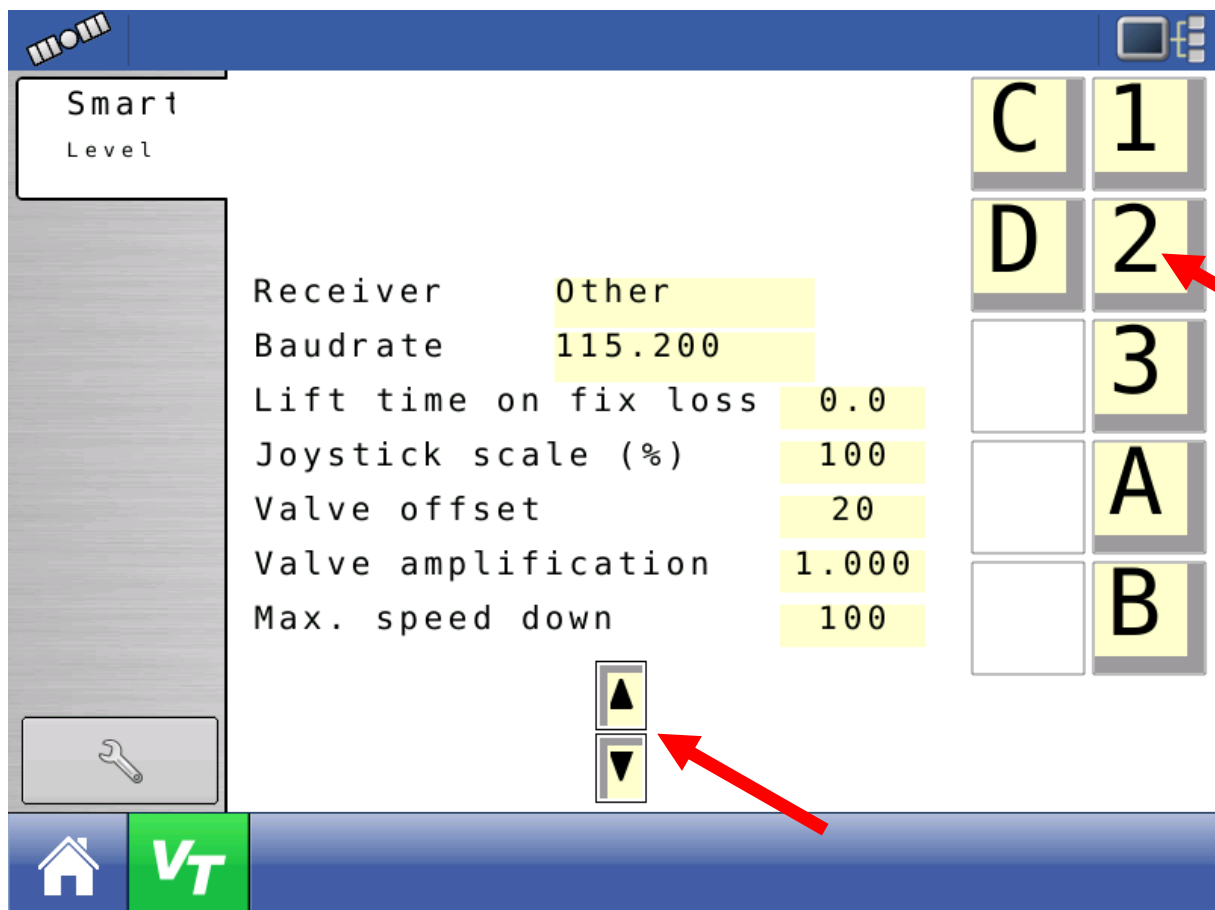
Baudrate 115.200

GGA 10Hz

VTG 5Hz

2. Instellingen Universal Terminal

Ga naar pagina 2, door op 2 te drukken.



Receiver:

Merk ontvanger = other.

Baudrate:

NMEA baudrate van de GPS ontvanger = 115.200.

Lift time on fix loss:

Indien RTK-fix verloren wordt, kan het systeem de bak automatisch uitheffen voor een bepaalde tijd.

Joystick scale:

Hiermee kun je de gevoeligheid van de joystick voor heffen en dalen aanpassen.

Valve offset:

Druk op de pijltjes onderaan. Hiermee kun je de minimale opening van het ventiel (=Valve offset) testen. De bak moet nu langzaam naar boven en beneden gaan.

Stel "Valve offset" in, zodat de bak langzaam beweegt als je op de pijltjes drukt.

Valve amplification:

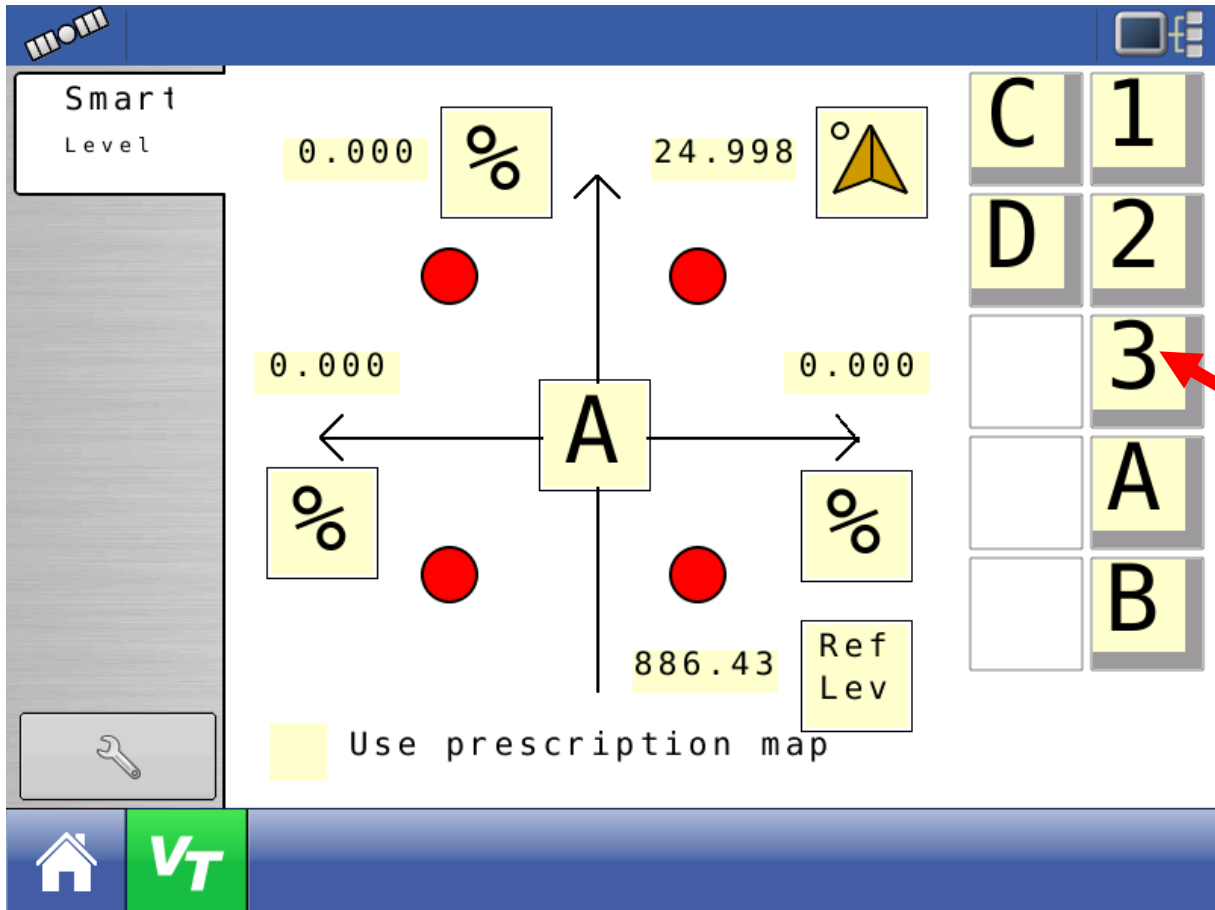
Met valve amplification stel je de gain van het systeem in. Hoe groter de waarde, hoe sneller de bak op en neer gaat in automatische mode. Als je de waarde te hoog insteld, gaat de bak hobbelen. Als de waarde te klein is, is de baksturing te traag.

Max speed down:

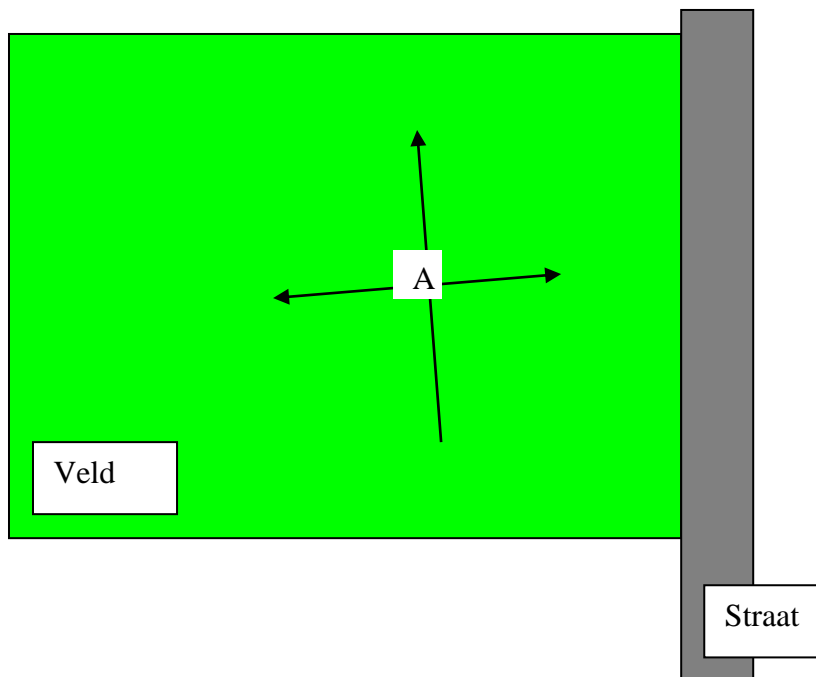
Beperken van de daalsnelheid indien de besturing op automaat staat.

3. Veld inmeten

Ga naar pagina 3 door op 3 te drukken.



Zet eerst alle afschotten op 0% door in elk invoerveld 0 in te vullen.



Ga op het centerpunt staan van waaruit je alles wilt meten. Laat de kilverbak op de grond zakken en druk op knop "A" om dit punt vast te leggen (zie plaatje).

Rij vervolgens in de Y richting (=de nok richting van het dak), zoals je het dakprofiel wilt leggen en druk al rijdend op de knop van de windroos, om de richting vast te leggen. In het voorbeeld veld rijd je dan dus naar boven.

Vervolgens kun je een dakprofiel afschot ingeven.

Je kunt een apart afschot links en rechts van de gereden noklijn ingeven (zoals je een verschillende dakhelling voor en achter van een huis kunt hebben).

Daarbovenop kun je nog een afschot recht vooruit ingeven (=mate waarin de nok afloopt bij een bouwval).

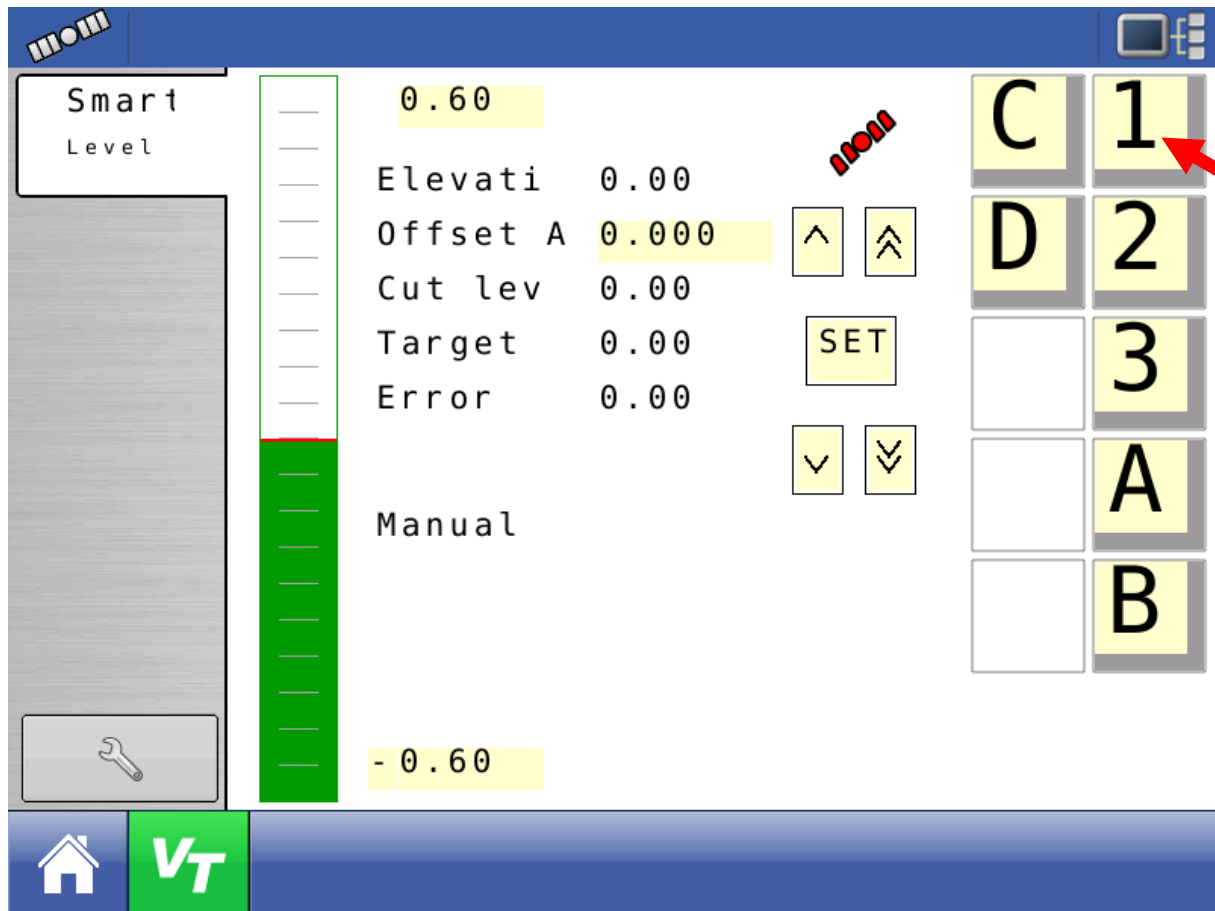
Het is ook mogelijk het bestaande afschot in te meten.

Rij bijvoorbeeld naar de straat en laat de bak daar zakken. Druk op de % knop rechts in beeld en het afschot wordt berekend.

Rij vervolgens links van de noklijn, naar het midden van het veld en herhaal dit voor het afschot links.

Vervolgens kan ook nog een afschot recht vooruit bepaald worden, door daar ook nog eens op dezelfde wijze een meting uit te voeren.

4. Bediening



Druk op 1 om naar pagina 1 te gaan.

Elevation= Gemeten hoogte door de GPS ontvanger

Offset = offset waarde om het hele profiel naar boven of beneden te schuiven.

Cut level = Elevation – Offset (= hoogte t.o.v. punt A (zie pagina 3))

Target = Target hoogte op een punt zoals bepaald met het profiel op pagina 3

Error = Cut level – Target, en geeft aan hoeveel de bak te laag of te hoog staat.

De Error wordt ook in de groen balk links aangegeven. Is de balk boven het midden dan moet de bak zakken. Staat de balk onder het midden, dan moet de bak omhoog.

Het is mogelijk om vier verschillende offset waarden in te geven en vervolgens te gebruiken. Druk op de knoppen A, B, C en D om de betreffende offset te selecteren.

Werkwijze:

Rij naar een punt waar het grond profiel op het juiste niveau is en laat de bak op de grond zakken. Druk vervolgens op “Set”. De offset wordt hiermee automatisch bepaald om de error op nul te zetten (groen balk in de midden).

Je kunt nu beginnen met kilveren. 5

Met de pijltjes toetsen kun je de Offset in stapjes van 1cm of 5 cm aanpassen, om het gehele profiel hoger of lager te leggen. Dit is vergelijkbaar met het naar boven en beneden plaatsen van de laserontvanger bij een lasersysteem.

Druk de joystick naar links om de automaat in te schakelen.

Druk de joystick naar rechts om de automaat uit te schakelen en naar manueel te gaan.

Indien het systeem op automaat staat kun je manueel heffen en zakken door de joystick naar voor en achter te drukken.

De besturing gaat dan in semi-auto. Dit betekent dat de chauffeur de hoogte zelf moet regelen met de joystick. Echter indien de bak te diep gaat volgens het profiel, grijpt de automaat in door te heffen.

Semi-auto kan handig zijn om te heffen tijdens het vullen van de bak, als je vast dreigt te zitten.

Met het knopje bovenop de joystick kun je ook de vorige offset keuze selecteren (A-B-C-D).

5. Contactgegevens

Brand Contact:

LMB Vermeulen BV
Mosterdweg 1
4501 PP Oostburg

Postbus 52
4500 AB Oostburg

Telefoon: 0117 – 45 32 55

Fax: 0117 – 45 46 11

Website: www.track-control.com

E-mail: informatie@track-control.com



Deze handleiding (verder te noemen: "Handleiding") van Levelcontrol is met grote zorg en precisie samengesteld.

Ondanks de inspanning en aandacht voor deze Handleiding van Levelcontrol is het mogelijk dat informatie in deze Handleiding onvolledig en/of onjuist is.

Wij sluiten hierbij alle aansprakelijkheid uit voor schade, van welke aard dan ook, die voortvloeit uit of verband houdt met het gebruik van deze Handleiding van Levelcontrol..

Behoudens de in of krachtens de Auteurswet van 1912 gestelde uitzonderingen mag niets uit deze Handleiding worden verveelvoudigd en/of openbaar gemaakt, in enige vorm of op enige wijze, hetzij elektronisch, mechanisch, door fotokopieën, opnamen of enige andere manier, zonder voorafgaande schriftelijke toestemming van LMB Vermeulen.

Mei 2013 LMB Vermeulen BV/Risseeuw Techniek

Versie 1.0 September 2018