



Isocan Apollo FYM

Styrdon för gödselspridare

Kalibrering och användning

RDS detaljnr:	S/DC/500-10-802
Dokument	C: 26.10.15

Elektromagnetisk kompatibilitet (EMC)

Produkten uppfyller det Europeiska Direktivet 2014/30/EU om den har installerats och används enligt gällande instruktioner.

Service och tekniskt stöd

VAR GOD KONTAKTA NÄRMASTE ÅTERFÖRSÄLJARE

Om den är okänd sänd då ett fax till +44 (0) 1453 733311 för närmare information.

Det är vår policy att ständigt förbättra produkten och informationen i detta dokument kan därför ändras utan föregående meddelande. Kontrollera att programvarans referensnummer motsvarar det som visas på instrumentet.

© Copyright RDS Technology Ltd 2015

\\UK802-C.DOC

Programvarans referens: IS600000rev46

1	INLEDNING	4
1.1	Syfte	4
1.2	Systemöverblick	4
1.2.1	Bassystem	4
1.2.2	Tillvalsfunktioner	5
1.3	ISOCAN terminal - Funktioner och reglage	5
1.3.1	Pekskärm	6
2.	ANVÄNDNING	7
2.1	Igångsättning	7
2.2	Apollo startskärmssidor	7
2.3	Huvudskärm för drift	8
2.4	Inställning av grindhöjd / Extrafunktion	8
2.5	Läge för mängdreglering	9
2.6	Summeringsskärm	9
2.7	Skärm 'Huvudmeny'	9
2.7.1	Inställning av produkt	10
2.7.2	Inställning av larm	10
2.8	Startförb	11
2.8.1	Inställning av startförberedelse	11
2.9	Inställning av bredd	12
2.10	Lägga till vikt / Kalibrering av tara	12
2.11	Inställning av körhastighet	12
2.11.1	Inmatning av körhastighet	12
2.11.2	SSF Autocal	13
2.11.3	Simulerad hastighet	13
3.	KALIBRERING AV PRODUKT	14
3.1	Kalibreringsmetod	14
3.1.1	Val mellan dynamisk / statisk kalibrering	14
3.1.2	Dynamisk ('DYN') kalibrering	15
3.1.3	Statisk kalibrering	15
4.	GLOBALA INSTÄLLNINGAR	16
4.1	Allmänna inställningar för Apollo användningsprogram	16
4.2	Andra globala inställningar	16
4.2.1	För extra programmoduler	16
4.2.2	Kalibrering av pekskärm	16

5.	DATALOGGNING OCH BEHANDLING AV VARIABEL MÄNGD (VRT)	17
5.1	Arbetsalternativ	17
5.1.1	SPRIDA ENLIGT EN PLAN (Behandling med variabel mängd eller 'VRT')	17
5.1.2	BEHANDLING AV DATALOGG (Dynamisk dataloggning)	17
5.1.3	ENDA ST LOGGSAMMANFATTNING (loggning av fältdata)	17
a.	Import / Export av PF-data	17
5.3	Köra en behandlingsplan	18
5.3.1	Status för behandling med variabel mängd	19
.	Visa behandlingskarta	20
5.4	Stoppa dataloggning / VRT	20
5.5	Söka / Visa / Radera	21

1.2.2 Tillvalsfunktioner

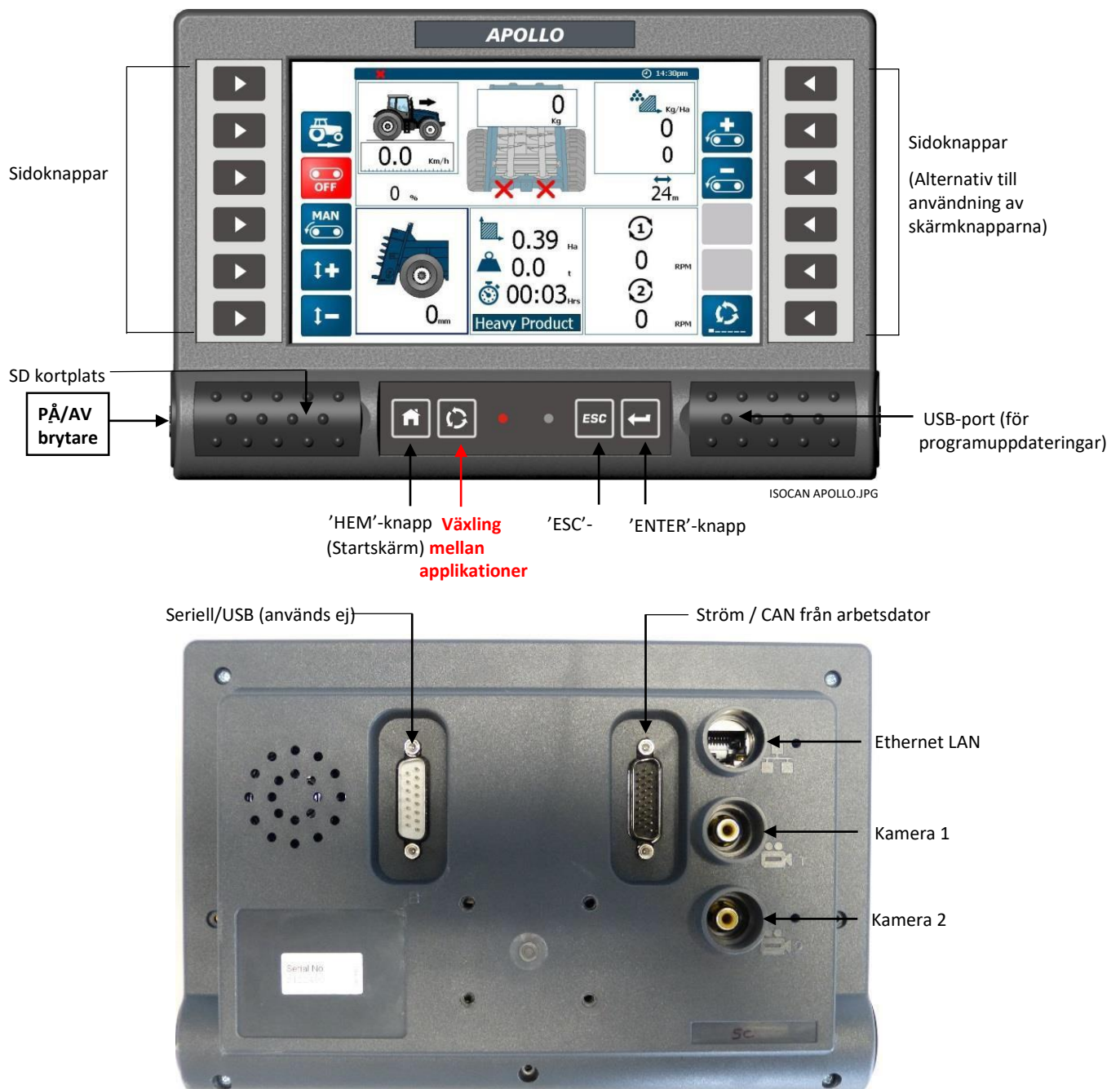
Extra programmoduler kan aktiveras för att aktivera någon av följande funktioner:

- Precisionslantbruk (t.ex. spridning enligt behandlingsplan, som tar emot en mängd från 3:e parts styrdon)
- Vägledning (enkel eller avancerad)
- Vägledning med automatisk avstängning

Aktiveringskoder för modulerna ovan kan köpas via RDS webbplats.

OBS! En GPS-mottagare med minimum 10 Hz uppdateringshastighet rekommenderas.

1.3 ISOCAN terminal - Funktioner och reglage



1.3.1 Pekskärm

Instrumentet har en 5-tråds resistiv pekskärm. 5-trådstekniken erbjuder överägsen livslängd och pålitlighet utan att kräva omkalibrering.

Den har emellertid ett ytte skikt med en polyesterfilm som måste hanteras varsamt, jämfört med en display med icke-peksskärm av härdat glas. Tänk därför på följande:



ANVÄND INTE spetsiga förmål - skärmen kommer att skadas permanent utan reparationsmöjlighet!

Torka INTE av eller försök inte heller att på något sätt rengöra med någon typ av rengöringsmedel!

Torka INTE av skärmen med en smutsig trasa eller handskar. Använd endast torkdukar för datorskärmar som är speciellt framtagna för ändamålet!

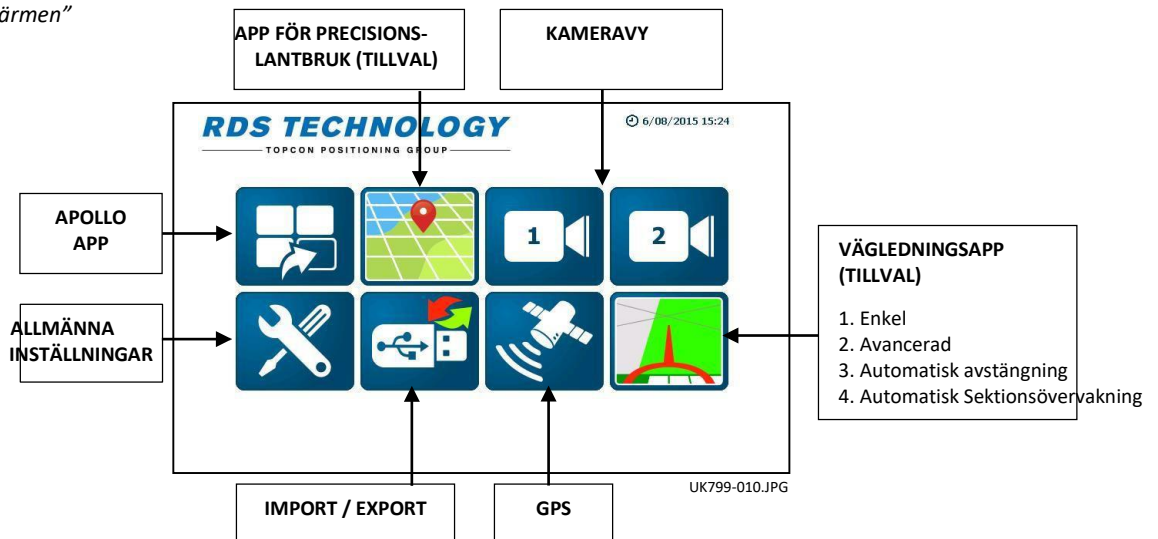
Du kan använda ett trubbigt, plastförmål ned slät ände (t.ex. en penna) som stift om det skulle behövas!


2. Användning

2.1 Igångsättning


- Tryck in gummikåpan på ISOCAN-terminalens vänstra sida för att starta den. Efter en kort period för laddning av de enskilda applikationerna öppnas "Startskärmen".

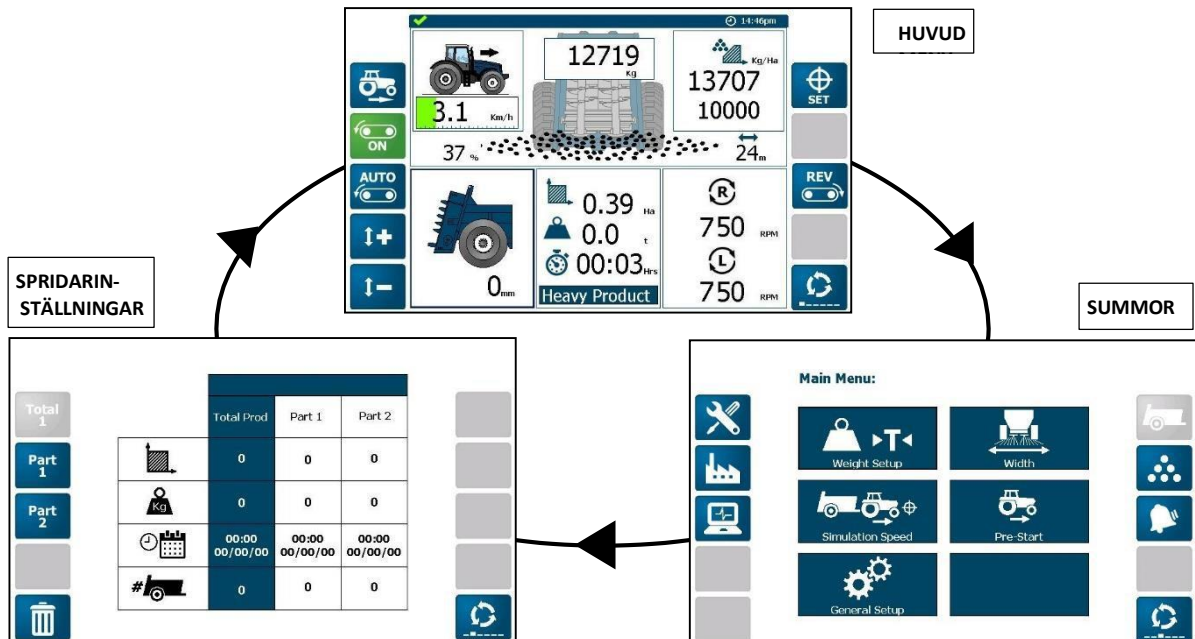
Fig. 1 "Startskärmen"





- Tryck på  för att öppna spridarens användningsskärm. Vid första uppstarten visas Huvudskärmen.

2.2 Apollo primärskrmar

Det finns 3 primärskrmar. Tryck på  för att växla mellan primärskrmar – Huvud-, Total- och Spridarinställningar.



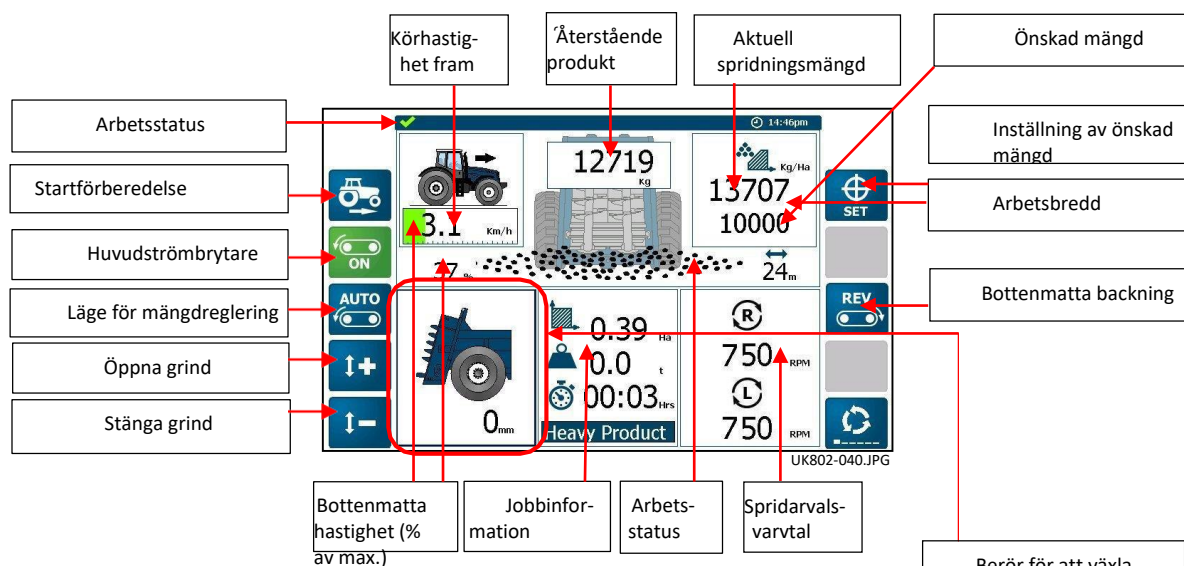
OBS! Från alla undermenyer trycker du på  (flera gånger om så behövs) för att återgå till primärskrmen.

Genom att trycka på  kommer du tillbaka till Startskärmen. Trycks  in igen återgår du till primärskrmen eller den undermeny som senast visades.

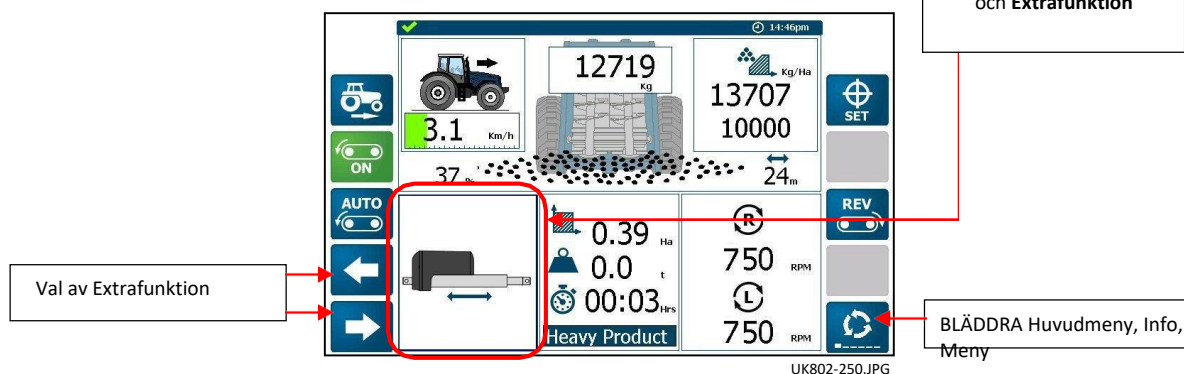
2.3 Huvudskärm för drift

Huvudskärmens utseende kan variera beroende hur programvaran är konfigurerad och vilken funktion som har valts.

Display för Jobbinformation / Inställning av grindhöjd



Display för Jobbinformation / Extrafunktion



2.4 Inställning av grindhöjd / Extrafunktion

OBS! Om dessa funktioner inte är konfigurerade på din maskin, kommer detta skärmbavsnitt att vara enbart upptagen av Jobbinformationen.

Funktionerna 'Grindhöjd' och 'Extrafunktion' delar på samma del av skärmen. Tryck helt enkelt på denna del av skärmen för att växla mellan de två funktionerna.

'Extrafunktion' är inte specificerad i sin applikation även om den visar en linjär cylinder. Den kan till exempel användas för att manövrera en avisare eller huv. Den kan också konfigureras med en låsande utgång för att helt enkelt slå på eller av någonting.

Grindhöjden kan ställas in med knapparna **↑+** och **↓-**.

OBS! Korrekt inställning av grindhöjden för produkten beskrivs i maskintillverkarens handbok.

2.5 Läge för mängdreglering



Önskad mängd matas in på huvudskärmen. Helautomatiskt läge proportionellt till körhastigheten. Mattans hastighet anpassas automatiskt för att rätt mängd ska bibehållas baserat på körhastigheten framåt och arbetsbredden.



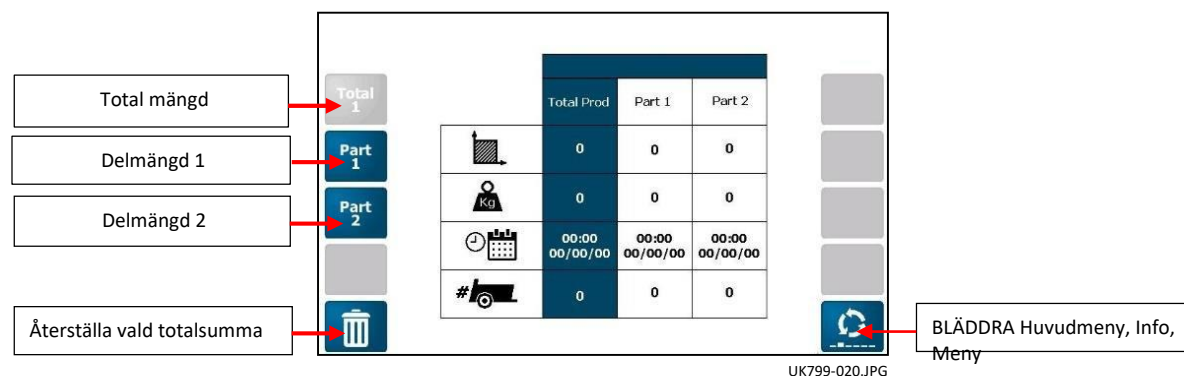
Bottenmattans hastighet regleras manuellt och .

Bottenmattans hastighet är inte proportionell till körhastigheten fram. För att hålla jämna steg med önskad mängd måste du manuellt anpassa bottenmattans hastighet om körhastigheten ändras.

Manuellt läge används vanligtvis för att köra bottenmattan medan spridaren står stilla (till exempel för att rensa ut produktrester)

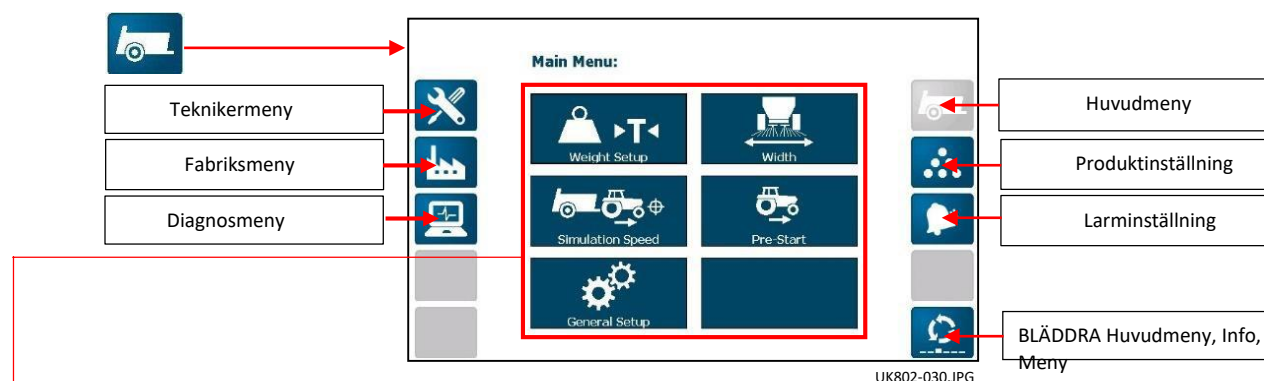
2.6 Summeringsskärm

Registrerar total mängd och delmängder 1 och 2 för Yta, Vikt, Tid och Datum för senaste återställning och antalet lass.







OBS! Det finns inga dataloggningstillval inkluderade i 'Apollos' basprogram. Du måste köpa en aktiveringskod (köps via RDS webbplats) för att aktivera de utvidgade egenskaperna och funktionerna som finns i PF programmodul. Läs igenom den separata handboken för 'Isocan PF'.

2.7 Skärm 'Huvudmeny'



Följande är en sammanfattning av de vanligaste inställningarna som används. Vid normal användning finns inget behov av att öppna menyerna Tekniker eller Fabrik.

Undermeny	Inställning	Alternativ	Anmärkningar
Inställning av vikt (med lastceller) 	Läge	DYN	Välj mellan lägena för Dynamisk, Statisk eller Manuell kalibrering
		STATIC	
		MAN	
	Kalibrering		(Ingen funktion)
	Statisk test		Start den statiska testrutinen (statiskt läge)
	Tara		Tarera lastcellerna när spridaren är tom


Inställning av bredd 			Ställ in full arbetsbredd
Simulerad hastighet 	Ställ in hastigheten		Den simulerade hastigheten används till att testa maskinen på fabriken eller om det har uppstått ett problem med signalen vid normal körhastighet
	PÅ/AV		Aktivera simulerad hastighet
Startförberedelse 	Tid för startförberedelse		Den tid som bottenmattan körs innan den stoppas om spridaren står stilla
	Läge för startförberedelse	AUTO	Startförberedelsen börjar automatiskt när den slås på för arbetsinsats.
		MAN	Funktionen Startförberedelse väljs manuellt.
Allmän inställning 	Hastighetsfaktor	0 = 1	Magnetgivare: 1 puls per varv
		1 = 2	Magnetgivare: 2 pulser per varv
		2 = 0,0078	RDS radarsensor: 0,0078 m per puls
		3 = GPS	GPS-mottagare: NMEA VTG-meddelande
	Enheter	METRISKA	Endast metriska
	SSF Auto Cal		Startar automatisk kalibreringsrutin för hastighetsgivaren.

2.7.1 Produktinställning

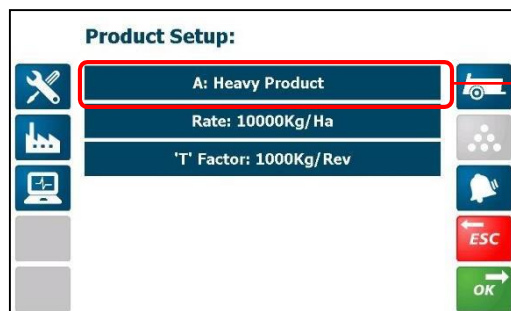


Systemet kan lagra 10 olika produkter med fritt valda benämningar.

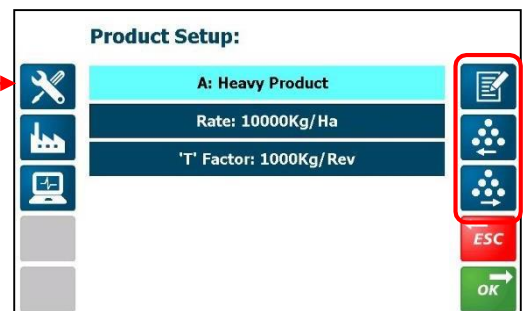
Tryck på  eller  för att välja en produkt.

Tryck på  för att bearbeta en produktbenämning.

Du kan också ställa in en standard spridningsmängd för den valda produkten.



UK802-050.JPG



UK802-055.JPG

Mata in ett värde för 'T'-faktorn som ger ett ungefärligt värde för kg/varv för bakre valsen. Därigenom klarar sedan kalibreringsfaktorn av att göra en självkorrigering på kort tid när den dynamiska kalibreringen startas.

2.7.2 Larminställning



Du kan ställa in systemet så att det larmar vid följande villkor:

- Spridarvalsarna (varvtal 1/2) för sakta/för snabba
- "Low Level" - Låg nivå i behållare
- "Symbol vikt" - Behållarens maximala belastning (aktiverar en varningssignal om maximal vikt överskrids). Gäller endast om lastceller är monterade.

OBS! Om den ställs in på noll är funktionerna inaktiverade.



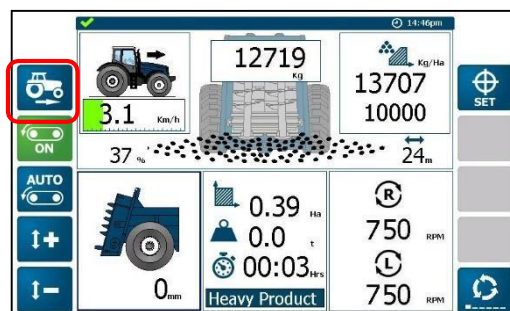
UK799-060.JPG

2.8 Startförberedelse

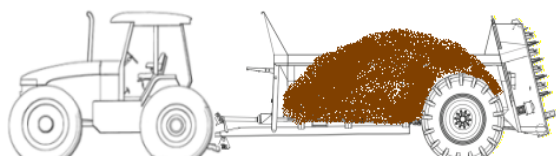


Funktionen Startförberedelse används till att starta bottenmattan när maskinen står stilla. Fördelarna med detta är att säkerställa att tillräcklig mängd produkt finns klar för spridning redan vid starten oberoende av hur produkten har lastats på. Spridaren behöver därför inte sättas i rörelse för att tillräcklig mängd ska finnas tillgänglig vid spridarvalsarna.

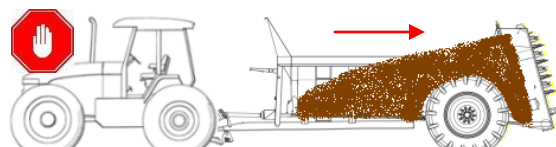
Koppla in hydrauliken och/eller .



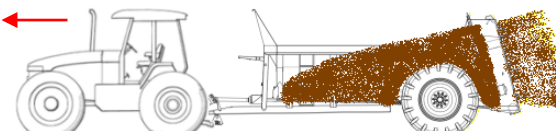
UK802-040.JPG



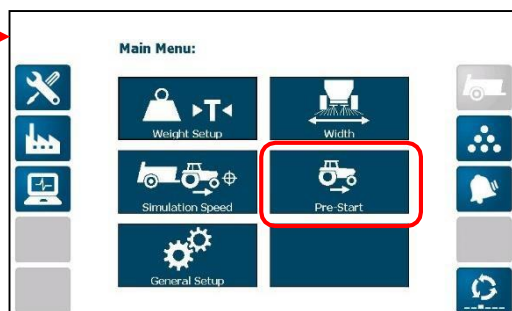
Produkten matas automatiskt fram till spridarvalsarna.



När spridningsmönstret kan ses börjar du köra framåt.



2.8.1 Inställning av startförberedelse



UK802-030.JPG



UK799-080.JPG



Tid för startförberedelse:

Detta är den tid som Startförberedelsen kommer att vara igång innan den stoppar bottenmattan om maskinen fortfarande står stilla. Denna bör vara tillräckligt lång för att säkerställa att produkten sprids men också för att det ska vara en mjuk övergång från startförberedelsen tills att maskinen sätts i rörelse. En genomsnittlig tid för startförberedelsen bör vara ca 8-10 sekunder.



Standardinställning = 8 s

Läge för startförberedelse:

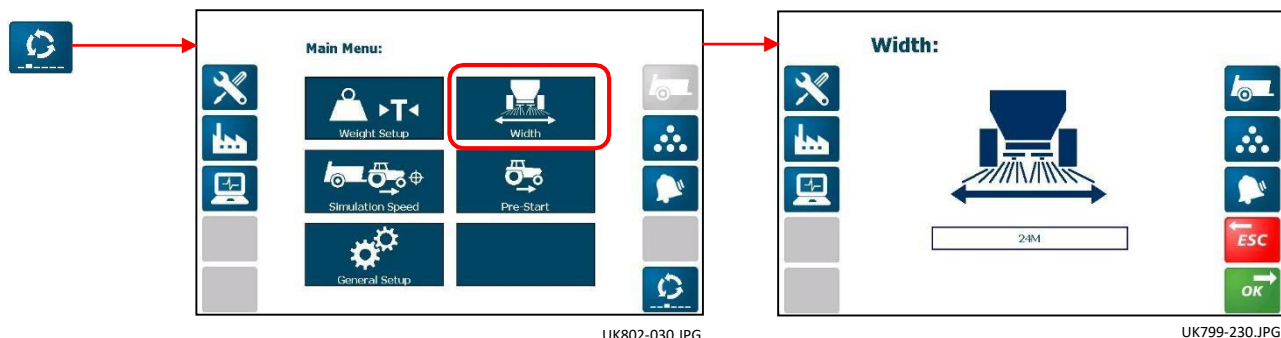
Läge 'AUTO' – funktionen Startförberedelse aktiveras automatiskt när spridaren slås på. Därigenom slipper man att trycka på knappen när varje lass startas.

Läge 'MAN' - funktionen Startförberedelse aktiveras manuellt genom intryckning av knappen .

Standardinställning = MAN

2.9 Inställning av bredd

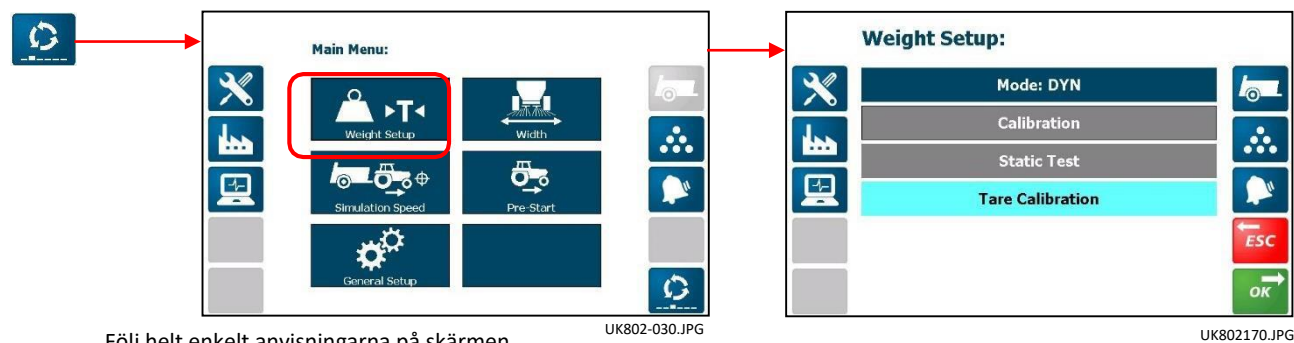
Med denna funktion ställs spridarens fulla arbetsbredd in.



2.10 Lägga till vikt / Tarera kalibrering

Huvudskärmen visar aktuell vikt som finns kvar i behållaren och är baserad på den aktuella viktmätningen från lastcellerna.

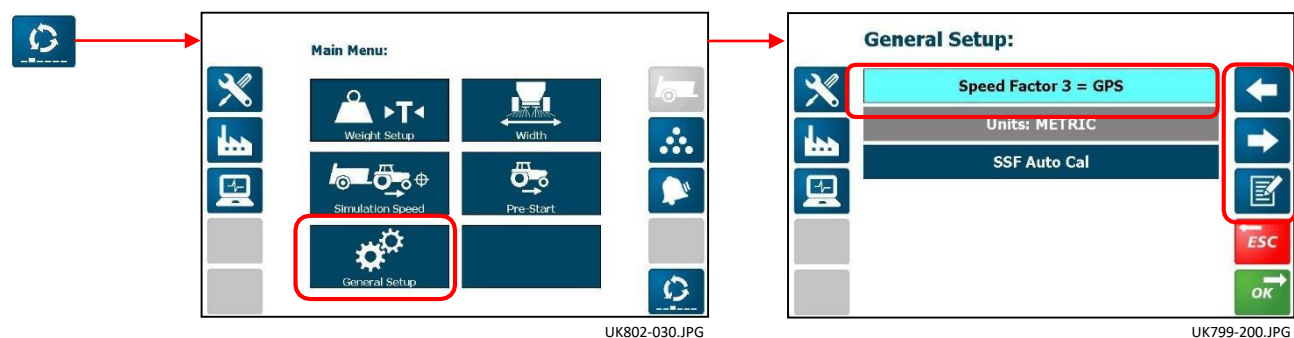
Vikten kan tareras antingen när behållaren är tom eller om den innehåller en känd vikt.



Följ helt enkelt anvisningarna på skärmen.


2.11 Inställning av körhastighet

2.11.1 Inmatning av körhastighet



Det finns 4 förinställda alternativ för körhastighetssignalen:

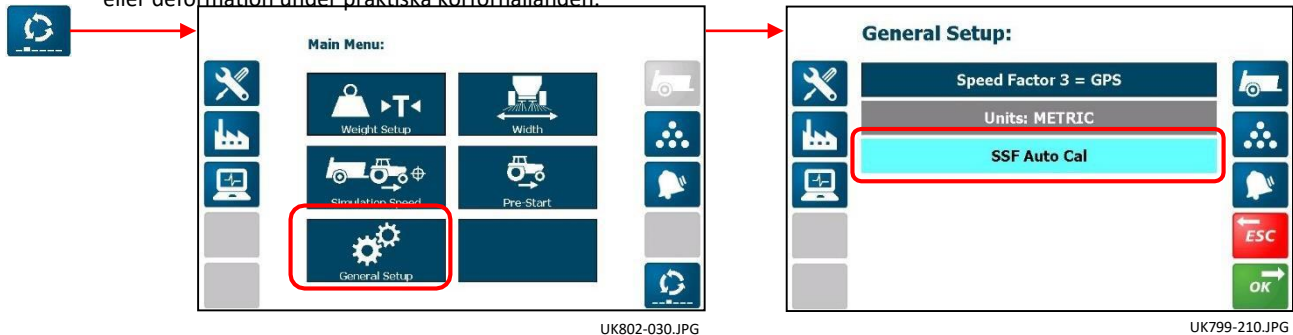
- (0) : Magnetgivare (1 puls per varv)
- (1) : Magnetgivare (2 pulser per varv)
- (2) : Radarsensor (0,00778 meter per puls)
- (3) : GPS (NMEA VTG-meddelande)

Med undantag för alternativ (3), kan faktorerna ändras manuellt vid behov ().

2.11.2 SSF Autocal

Hastighetsgivarens faktor ("SSF") är den sträcka (framåt) som har tillryggalagts i tiden mellan två pulser från körhastighetsgivaren.

Om en magnetgivare används i alternativen (1) och (2) kan detta beräknas baserat på däckets nominella diameter eller rullsträcken för att sedan matas in manuellt. Här tas emellertid ingen hänsyn till hjulets slirning, däckets hoptryckning eller deformation under praktiska körförhållanden.



Markera en sträcka på 100 meter med lämpliga hjälpmedel. Ytan bör vara representativ för genomsnittliga fältförhållanden (dvs. ingen asfalterad yta).

Positionera fordonet med den första markeringen mitt emot en lämplig positionsmarkering på fordonet.

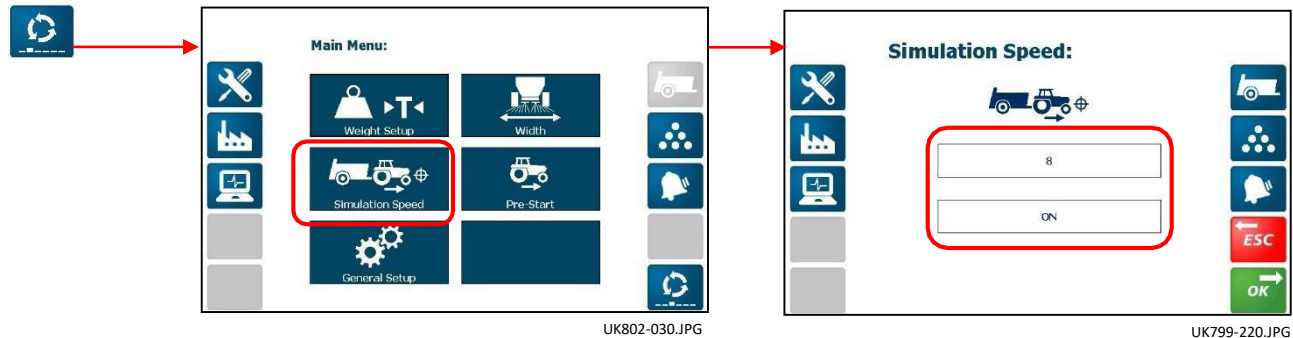
Välj "SSF Auto Cal" och följ sedan instruktionerna på skärmen.

Stoppa fordonet när den andra markeringslinjen ligger i linje med den valda referenspunkten på fordonet för att avsluta rutinen "Auto Cal". Hastighetsgivarens faktor beräknas och lagras automatiskt i minnet.

OBS! Om du kör förbi markeringen ska du inte helt enkelt backa - upprepa i stället rutinen "Auto Cal" från början.

2.11.3 Simulerad hastighet

Om hastighetsgivaren av något skäl inte avger en signal kan du ställa in en simulerad hastighet för att fortsätta arbetet.







1. Mata in önskad hastighet (km/h) och slå på simulationen.
2. Tryck på 'OK' för att starta

OBS! Du måste anpassa den aktuella hastigheten till den simulerade hastigheten så gott du kan. I annat fall kommer systemet att sprida för litet om du kör för fort eller sprida för mycket om du kör för sakta.

3. Kalibrering av produkt

Metoden för produktkalibreringen bestäms i första hand av om maskinen är försedd med lastceller eller ej. I följande tabell ges en summering av alternativen.

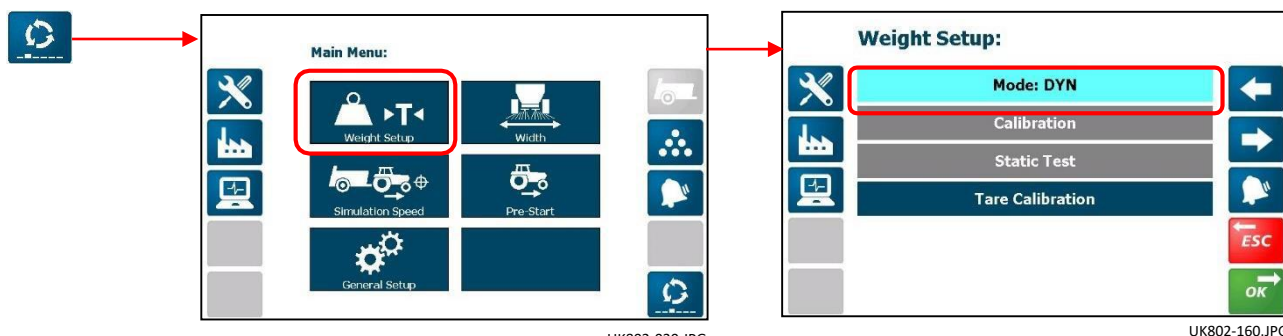
Kal läge Spridnings- läge	Maskiner med lastceller	
	Dynamisk kalibrering	Statisk kalibrering
	Önskad mängd matas in på huvudskärmen. Helautomatiskt läge proportionellt till körhastigheten.	
	Mattans hastighet anpassas automatiskt för att rätt mängd ska bibehållas baserat på körhastigheten framåt och arbetsbredden.	
	Kontinuerliga, automatiska korrigeringar av kalibreringen görs.	Kalibreringsfaktorn bestäms av den senaste statistiska kalibreringen.
	Mängden som visas är ett aktuellt värde baserat på mattans aktuella hastighet och 'T'-faktorn.	
	Visad mängd är aktuell vikt uppmätt av lastcellerna.	
	Bottenmattans hastighet regleras manuellt med hjälp av knapparna  och  .	
	Bottenmattans hastighet är inte proportionell till körhastigheten fram. För att hålla jämna steg med önskad spridningsmängd måste du därför justera mattans hastighet manuellt i takt med att körhastigheten ändras. Manuellt läge används vanligtvis för att köra bottenmattan medan spridaren står stilla (till exempel för att rensa ut produktrester).	
	Kalibreringsfaktorn är den som bestämdes vid den senaste dynamiska korrigeringen.	Kalibreringsfaktorn bestäms av den senaste statistiska kalibreringen.
	Signaler från lastcellerna används inte vid kalibreringen	
	Visad mängd är aktuell vikt uppmätt av lastcellerna.	

3.1 Kalibreringsmetod

Det finns två metoder för kalibreringen:

- Dynamisk – konstant, automatisk omkalibrering under körning.
- Statisk – kalibrering över en viss sträcka.

3.1.1 Val mellan läge för Dynamisk / Statisk kalibrering



Tryck på  eller  för att ändra läge.

3.1.2 Dynamisk ('DYN') kalibrering

Systemet körs normalt i Dynamiskt ('DYN') kalibreringsläge. Denna kalibreringsmetod är speciellt lämpad för produkter med varierande densitet.

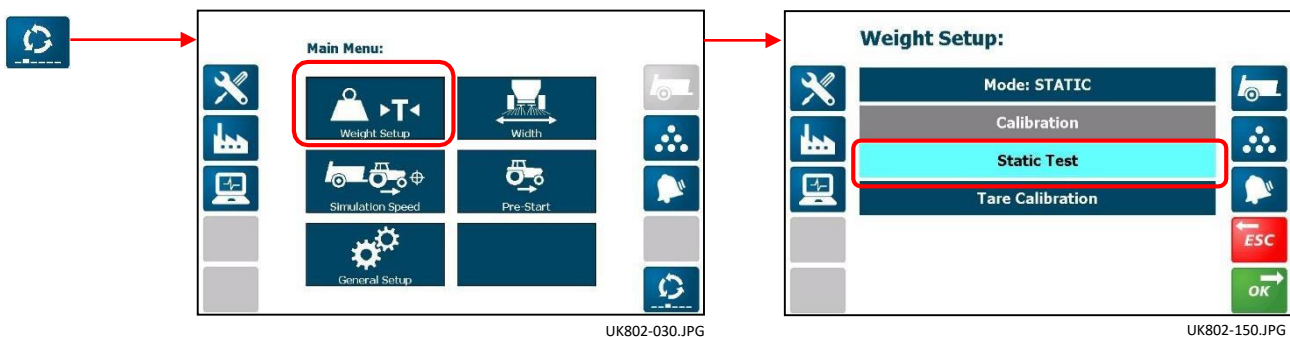
Produktens vikt mäts kontinuerligt av lastcellerna. Den aktuella vikten är lägre än den teoretiska viktminskningen. Kalibreringsfaktorn justeras för att på motsvarande sätt öka eller minska bottenmattans hastighet.

Eftersom den dynamiska kalibreringen ständigt utför korrigeringar behöver operatören endast välja produkt, 'T'-faktor och arbetsbredd.

3.1.3 Statisk kalibrering

Kalibreringsfaktorn beräknas genom att rutinen "Statisk test" körs. Denna faktor förblir densamma under hela spridningen som följer tills den antingen ändras manuellt eller en annan statisk test utförs.

Statisk kalibrering utgår från att produktens densitet kommer att vara bestående och därför kan resultatet vara mindre noggrant än vid dynamisk kalibrering.



1. Tryck på 'OK' vid stillastående för att starta testen.
2. Vikten i behållaren mäts. Systemet beräknar sedan den sträcka som måste köras baserat på spridningsmängd och inställd spridningsbredd tills behållarens vikt har minskat till ett förinställt tröskelvärde.
3. Starta spridningen tills du blir instruerad att stoppa.
4. Tryck på 'OK' för att mäta vikten och beräkna en ny kalibreringsfaktor som sedan visas.
5. Tryck på 'OK' för att bekräfta och sedan 'ESC' för att återgå till Huvudmenyn.

4. GLOBALA INSTÄLLNINGAR

4.1 Allmänna inställningar för Apollo användningsprogram

Några inställningar av extra funktioner görs via "Globala inställningar" från 'Startskärmen'. Dit hör:

- Land
- Språk
- Tid och datum
- Enheter
- Displayens ljusstyrka och kontrast
- Högtalarvolym



UK799-010.JPG



UK799-240.JPG

OBS! 'GPS-inställningar', 'RDS PF-inställningar' och 'Inställningar för sektionsövervakning och Vägledning' är relaterade till tillvalda programmoduler som finns som tillägg till det grundläggande Apollo användningsprogrammet.

4.2 Andra globala inställningar

4.2.1 För extra programmoduler

De globala inställningarna,

- Kod för programaktivering
- LAN/TCP/IP

är relaterade till tillvalda programmoduler som finns som tillägg till det grundläggande Apollo användningsprogrammet. Läs igenom handboken för modulen ifråga.

4.2.2 Kalibrering av pekskärm

Displayen har en 5-tråds resistiv pekskärm för längre hållbarhet och noggrannhet. Skulle det oväntade inträffa att pekskärmfunktionerna 'skenar iväg' från kalibreringen, starta då helt enkelt proceduren för omkalibrering via menyn 'Globala inställningar'.

5. Dataloggning och behandling av variabel mängd (VRT)

Tillvalet dataloggning ingår inte i det grundläggande Apollo användningsprogrammet. Du måste först köpa en aktiveringskod (köps via RDS webbplats) för att aktivera de utvidgade egenskaperna och funktionerna som finns i PF programmodul.

Detta är endast en driftsöversikt över de PF-tillval som är tillgängliga för Isocan. Läs igenom handboken för Isocan PF för närmare information om krav för precisionslantbruk, inställning av hårdvaran och filstrukturen.

5.1 Arbetsalternativ

5.1.1 SPRIDA ENLIGT EN PLAN (Behandling med variabel mängd eller 'VRT')

- Isocan tar emot mängden från en behandlingsplan som finns lagrad på SD-kortet och reglerar spridningen via RDS reglersystem.
- Isocan tar emot mängden från ett tredje parts styrdon och reglerar spridningen via RDS reglersystem. Isocan sänder tillbaka den aktuella spridningsmängden till de andra styrdonen. För en behandlingsplan som skapats av RDS fält/plan sparas en arbetsrapport "som använt" av den *aktuella* spridningen på SD-kortet.

Båda inställningarna gör det möjligt för operatören att börja med en full VRT-spridning. Tillhörande arbetsrapportsfil "som använt" kan visas i programmet för karterings-/behandlingsplan.

5.1.2 BEHANDLING AV DATALOGG (Dynamisk dataloggning)

En komplett spridningsrapport skapas för loggningshastighet och andra parametrar (t.ex. "taggar") i realtid, och förbinder dessa data till en viss plats.

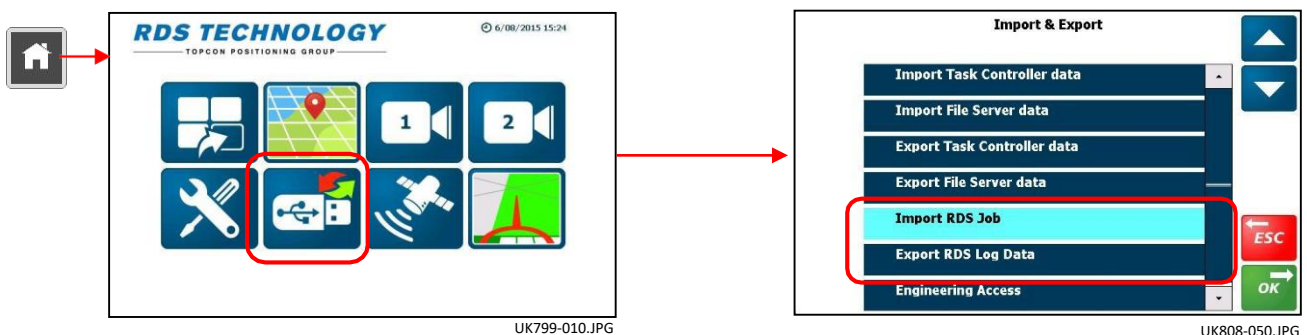
Den tillhörande filen "Dynamisk loggning" kan avläsas i programmet för kartlerings-/behandlingsplan. De data som skapas genom dynamisk loggning sparas på SD-kortet. Jobbets sammanfattningsdata (5.1.3) läggs också till i filen för dynamisk loggning.

5.1.3 ENDAST LOGGSAMMANFATTNING

För att enkelt spara och kunna spåra en rapport över gården kan du registrera en sammanfattning av varje jobb eller arbetspass på sd-kortet.


5.2 Import / Export av PF-data

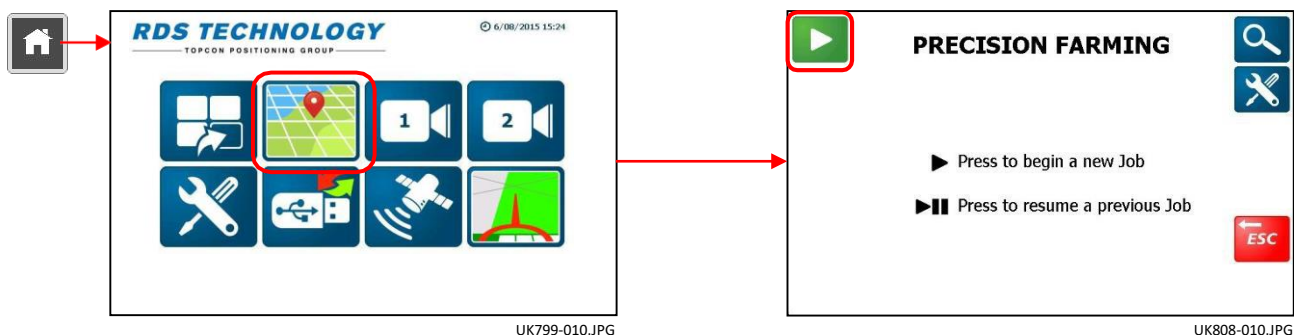
PF-data läses från och skrivs på SD-kortet av PF-appen och kortet ska alltid lämnas kvar i instrumentet. Data överförs mellan Isocan SD-kortet och kontoret med ett USB-minne med hjälp av Import-/export-appen på 'Startskärmen'.



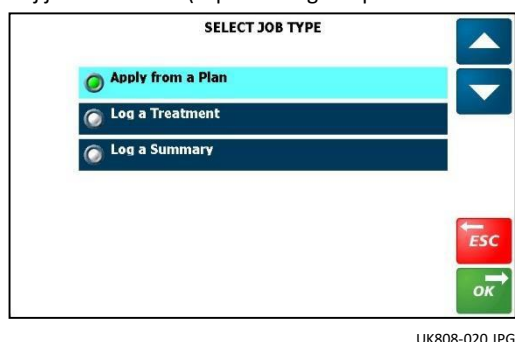
För att överföra behandlingsplaner till SD-kortet, sätts USB-minnet in och därefter väljs 'Import RDS Job' > 'OK'.

5.3 Köra en behandlingsplan

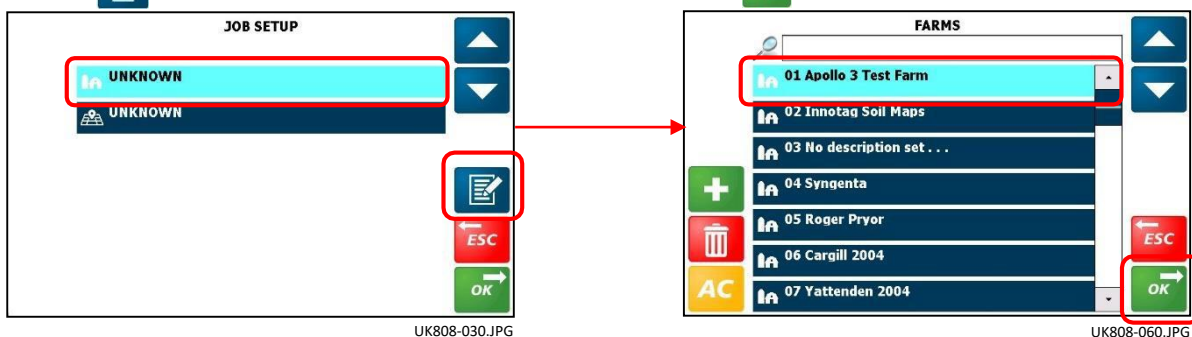
- Om det inte redan har skett ska önskad behandlingsplan laddas upp på SD-kortet (5.2).
- Starta PF-programmet via 'Startskärmen' och tryck sedan på  för att starta ett jobb.



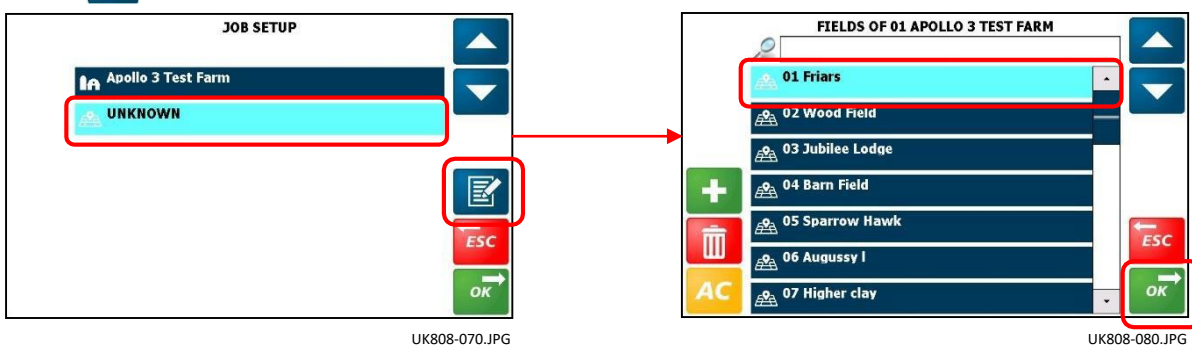
- Välj jobbalternativ ("Sprida enligt en plan" är standard så tryck bara på 'OK').



- Tryck på  för att välja önskad GÅRDS-referens ur listan, (eller tryck på  för att lägga till en ny gårdsreferens).

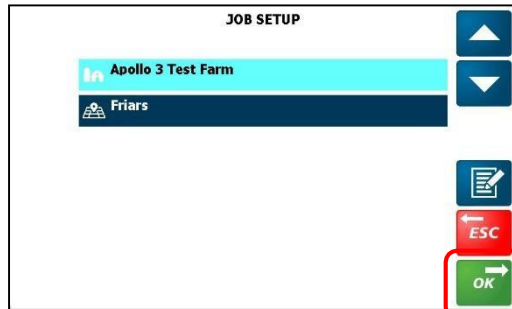


- Tryck på  för att välja önskad FÄLT-referens ur listan, (eller tryck på  för att lägga till en ny fältreferens).

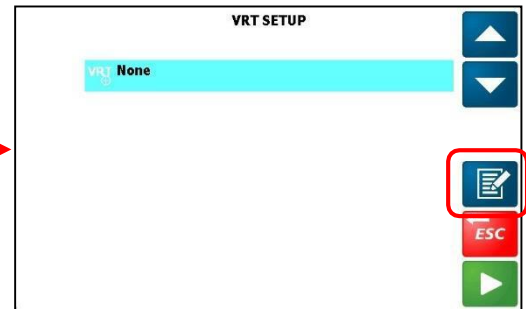


6. Välj källan för de mängdinstruktioner som ska användas.


OBS! Från fabrik är källan inställd på 'Ingen', men kan konfigureras för att som standard använda en tredje parts styrdon som källa för mängdinstruktionerna.





UK808-090.JPG



UK808-100.JPG

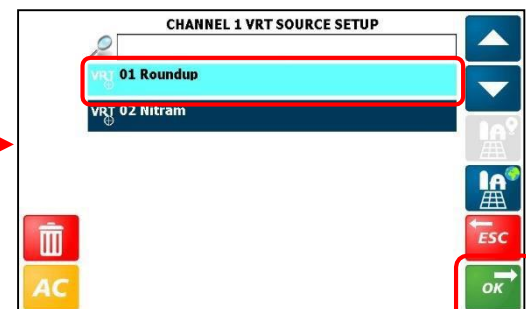
7. Tryck på . Om en lastningsplan finns lagrad på SD-kortet, välj då 'Behandlingsfil' > 'OK'.

Om i annat fall mängdinstruktionerna erhålls från ett tredje parts styrdon välj då dessa i listan, om inte instrumentet redan har konfigurerats för att använda detta styrdon.

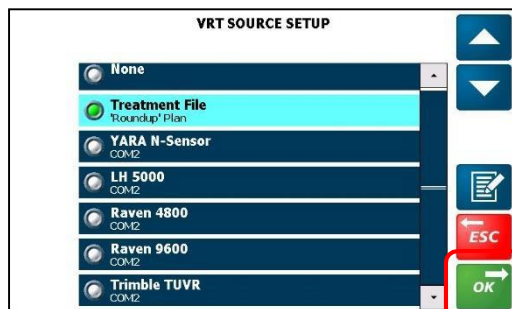
OBS! Som standard visar instrumentet alla behandlingsplaner som är förknippade med den valda gården och fältet (). Tryck alternativt på  för att visa ALLA hittade behandlingsplaner.



UK808-110.JPG



UK808-120.JPG




UK808-130.JPG



UK808-140.JPG

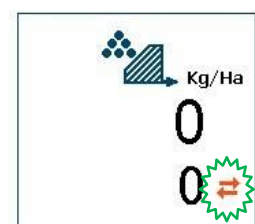
5.3.1 Status för behandling med variabel mängd

Önskad mängd på huvudmenyn används nu som spridningsmängd enligt data i behandlingsplanen (grundmängd x multiplikator) och positionen på fältet.

När VRT-läget är aktivt visas symbolen  tillsammans med Önskad mängd på HUVUD-skärmen.

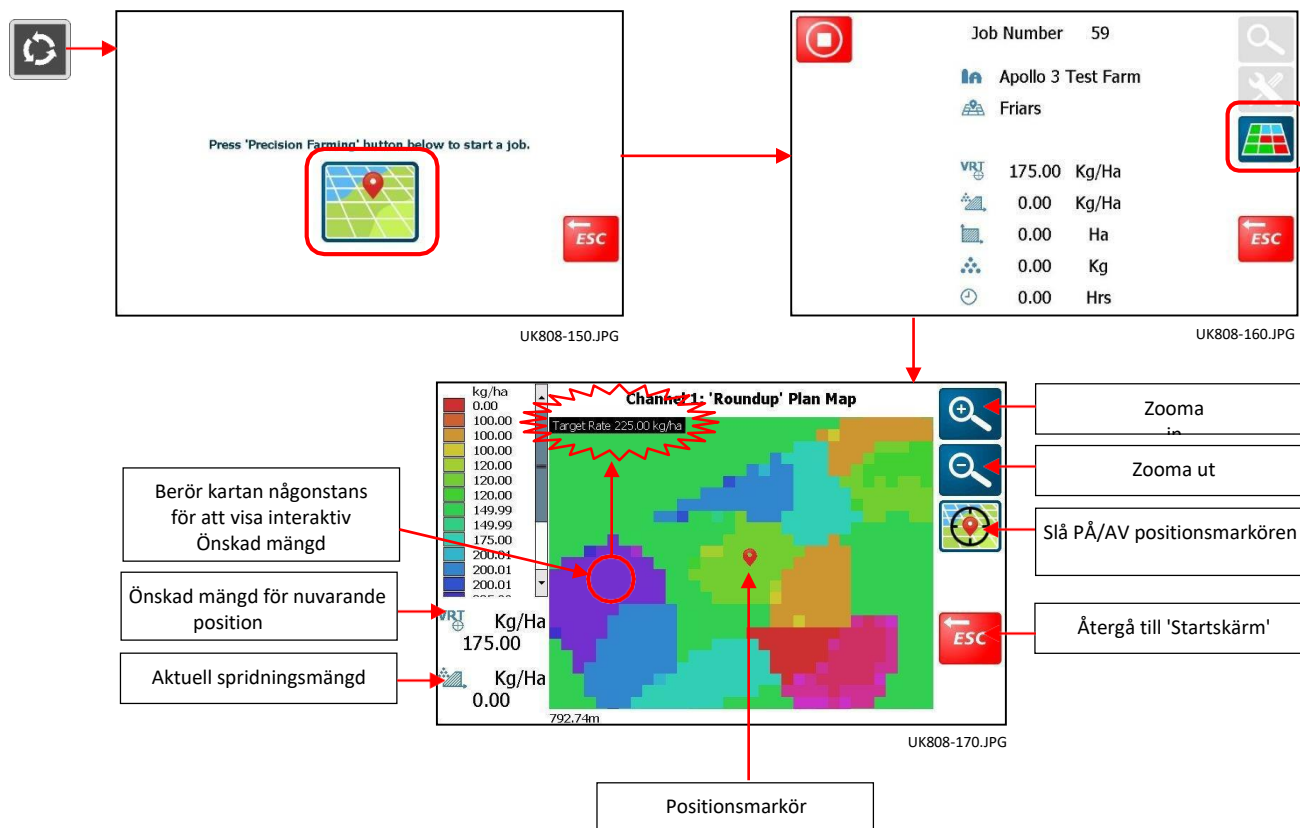
Om du förlorar DGPS-signalen kommer behandlingsmängden att återgå till den 'Grundmängd' som är specificerad i planen.

Om du kommer utanför fältets gränser men fortfarande är kvar inom en behandlingscell kommer spridningsmängden fortfarande att gälla för denna cell.



5.3.2 Visa behandlingskarta

Du kan när som helst växla mellan huvudskärmen och en interaktiv visning av kartan för behandlingsplanen.

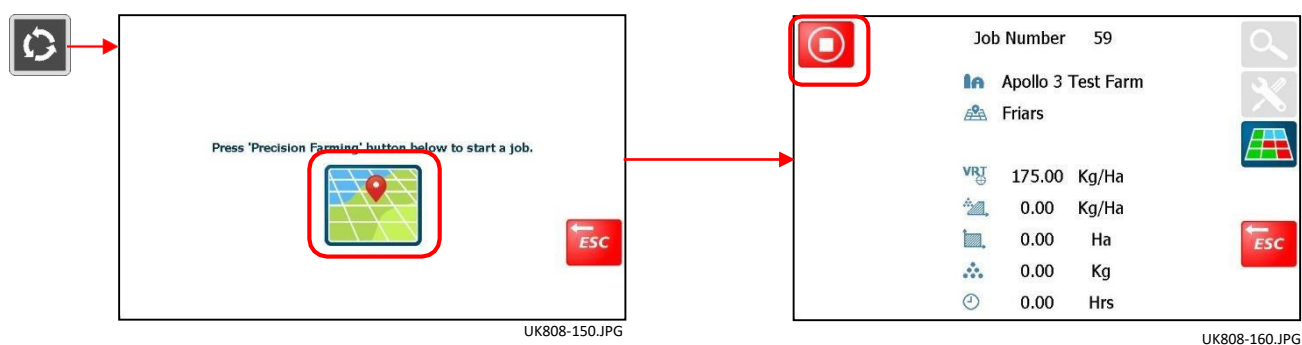


Tryck på för att växla mellan kartskärmen och huvudskärmen (samt Vägledningsskärmen om den är aktiverad).

5.4 Stoppa dataloggning / VRT

Detta gäller för alla jobbalternativ,

- Sprida enligt en plan
- Logga en behandling
- Logga en sammanfattning



Tillhörande arbetsrapportsfil stängs och sparas på SD-kortet.

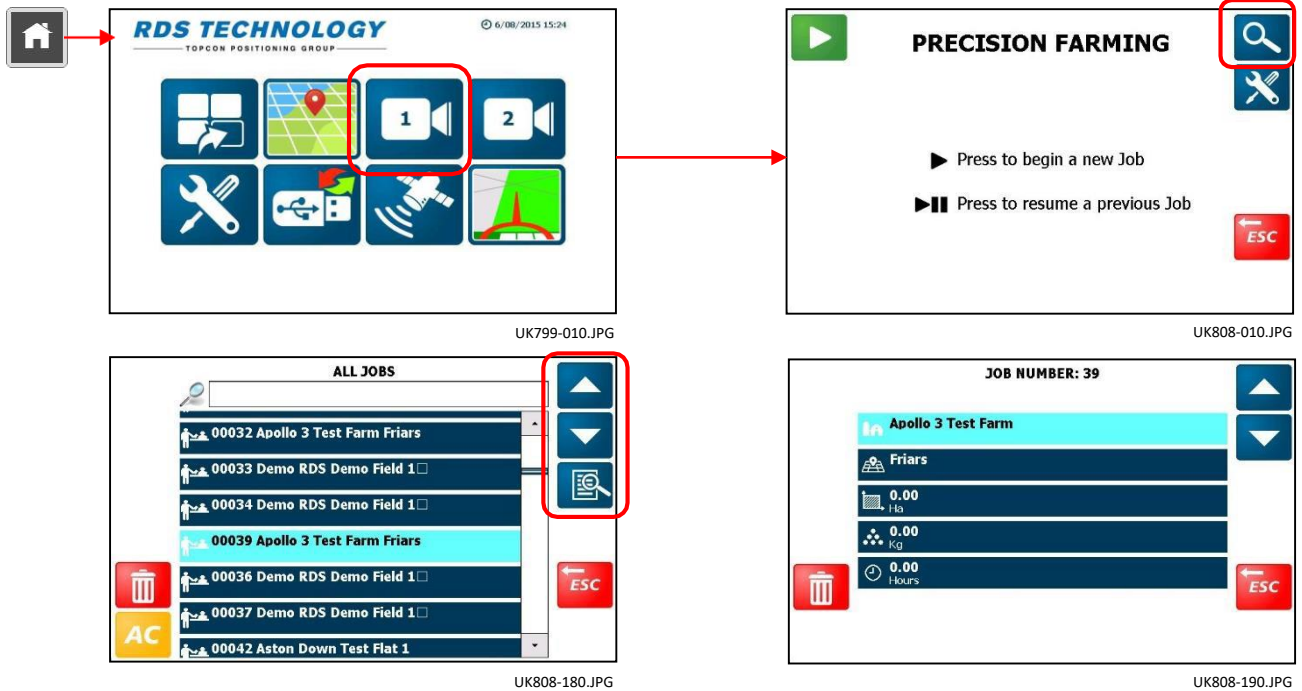
OBS! Om du avbryter en loggning eller behandling innan jobbet är avslutat och sedan startar på nytt kommer tillhörande arbetsrapportsfil att öppnas på nytt och efterföljande loggningsdata kommer att infogas i den.

5.5 Söka / Visa / Radera sammanfattningsdata

Sammanfattningsdata registreras på SD-kortet för varje PF-jobb

- VRT
- Dynamisk dataloggning
- Loggning av fältdata

Varje PF-jobb som startas ges ett referensnummer som tilldelas sekventiellt av programmet.



Utgåvans referens	Datum	Anmärkningar
A	5.7.15	Utkast
B	8.7.15	Utkast
C	26.10.15	Utkast - ref. sidorna 4, 6, 7, 9,12

Importör:



Filarevägen 8, 703 75 Örebro

Tel: 019 – 603 60 60,

Fax: 019 – 31 20 96

Webbadress: www.narlant.se

E-post: info@narlant.se