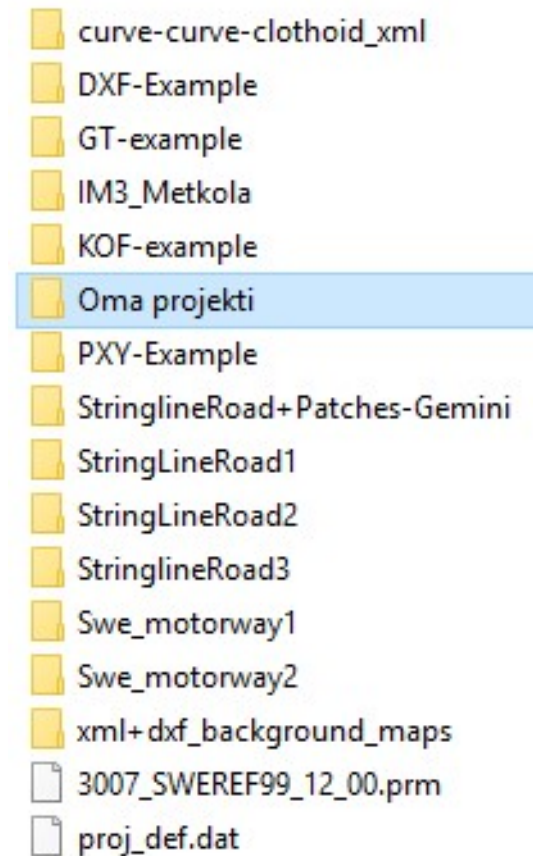


Pikaohje LandNova 14.2 -simulaattorin käyttöön:

LandNova -simulaattoria voit hyödyntää esim. mallien tarkastelussa, laadunvarmistuksessa, järjestelmän käytön opiskelussa tai kuljettajien perehdytyksissä.

Käytön aloitus:

- Lataa simulaattorin viimeisin versio osoitteesta: http://novatron-updates.ath.cx/updates/Desktop_simulators/XsitePRO%20-%20LandNova/Current/
- Pura zip-paketti koneellesi ja käynnistä työpöytäsimulaattori LandNova.exe
- Vaihda kieli haluamaksesi **Settings** → **Installation setting** → **Language**
- Poistu ohjelmasta **Project** → **Exit** ja käynnistä Landnova.exe uudestaan
- Omat mallit saat vietyä simulaattoriin luomalla **Desktop_portable\ROAD** -hakemiston alle oman projektihakemistosi ja liittämällä omat mallit sen alle.
- Projektin valinta **Projekti** → **Avaa projektihakemisto**



Simulaattorissa ei ole paikannusta joten ohjelma kysyy koordinaattijärjestystä ennen käynnistystä, yleensä vastaus kysymykseen on **Ei** mutta tämä riippuu aineistosta.

LandNovan liikkumisohje näppäimistöä käyttäen:

W, A, S, D – liikkuminen tasossa

R, F – ylös / alas

K, I – kauhan pyöritys

F9 – Kauhan mittauspisteen muuttaminen

F10 – Toteuman mittaus

Numpad 1 ja 4 – Pääpuomin liike

Numpad 2 ja 5 – Kaivuupuomin liike

Numpad 3 ja 6 – Kauhan liike

+ "SHIFT" – näppäin = turbo (maksimi liikkumisnopeus)



Asetuksia

Settings --> Installation settings --> Machine Control

Valitse haluamasi konetyyppi

Excavator Model = Kaivinkone (Ohje tämän mukaan)

Wheel Loader = Kauhakuormaaja

Bulldozer = Puskukone

None (Survey) = Mittasauva

| | | | | |
|--|-----------------|--|---------------------|----------|
| Positioning | Machine Control | Measures | File Import | Data Log |
| Language | FCL | User Interface | LibConverter config | CLOSE |
| Machine Control System | | | | |
| <input type="radio"/> Novatron Vision | | <input checked="" type="radio"/> Joystick / Keyboard | | |
| <input type="radio"/> Direct CAN | | <input type="button" value="CAN config"/> | | |
| Machine Type | | | | |
| <input checked="" type="radio"/> Excavator Model | | <input type="radio"/> Wheel Loader | | |
| <input type="radio"/> Bulldozer | | <input type="radio"/> None (Survey) | | |

Asetuksia

Settings --> Installation settings --> User Interface

Jos haluat että karttanäkymän kuvakkeet ovat koko ajan näkyvissä niin ota tästä täppä pois

Poikkileikkauksen ikkunan korkeus

Pistemäisten kohteiden automaattivalinnan määitykset

3D = pistettä haetaan 3D-maailmassa

2D = pistettä haetaan XY –koordinaattien perusteella

Settings --> Installation settings --> CLOSE

Project --> Exit --> Käynnistä LandNova.exe uudelleen

Positioning Machine Control Measures File Import Data Log

Language FCL User Interface LibConverter config CLOSE

Maximize On Start Up Hide View Controls with HUD

Accuracy tolerances (Green level)

Height difference: 0.90 m Sideway difference: 0.05 m

Profile view maximum zoom vs bucket width (100% fills whole view with bucket): 30 %

5% 100%

Profile viewer height: 200 px

180px 350px

Point autosnap settings

Mode

- 3D autosnap
- 2D autosnap

Active point switch threshold: 0 %

Asetuksia

Settings --> Installation settings --> Data Log

Machine ID: simulaattorin synkkaus Infrakitin kanssa

MachineID:n tulee olla sama sekä LandNovassa, että Infrakitissä.

MachineID:ssä ei saa sisältää ääkkösiä

Toteumien mittaus kauhan kulmilla, laita täppä päälle jos haluat käyttöön

Infrakit –pääkäyttäjä, Koneet

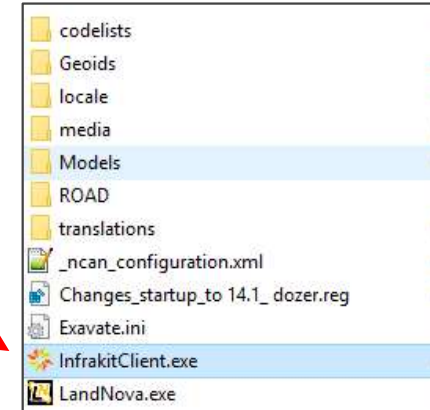
| | | |
|---------------------------|-----------------------|----------|
| Koneen nimi | PPA820 | |
| Kuljettajan nimi | | |
| Kuljettajan puhelinnumero | | |
| Lisätiedot | | |
| MachineID | PPA820 | Generate |
| Kone | vehicletype.simulator | ▼ |
| Koneohjaus | Novatron | ▼ |

| Positioning | Machine Control | Measures | File Import | Data Log |
|---|-----------------|---|---------------------|--|
| Language | FCL | User Interface | LibConverter config | CLOSE |
| Automatic Export | | | | |
| <input checked="" type="checkbox"/> Export to local HD <input type="checkbox"/> Export to FTP server | | | | |
| Server address: | | | | |
| ftp.novatron.fi | | | | |
| Username: | | | | |
| testi | | | | |
| Password: | | | | |
| ##### | | | | |
| Machine ID: | | | | |
| PPA820 | | | | |
| Time interval | | Point Count | | File Format |
| <input checked="" type="radio"/> 1 hour <input type="radio"/> 1 day <input type="radio"/> 1 week <input type="radio"/> 1 month | | <input checked="" type="radio"/> 10 <input type="radio"/> 50 <input type="radio"/> 100 <input type="radio"/> 500 | | <input checked="" type="radio"/> DXF <input type="radio"/> KOF <input type="radio"/> CSV <input type="radio"/> XML <input type="radio"/> GT-all in one <input type="radio"/> PXY <input type="radio"/> IM3 <input type="radio"/> GT |
| <input type="checkbox"/> Cumulative export | | | | |
| <input type="checkbox"/> Store active point reference with log points (stabilization/drilling) | | | | |
| <input type="checkbox"/> Allow export of user entered / offseted logpoints | | | | |
| <input checked="" type="checkbox"/> Enable surface as-built data logging with bucket edge level indicators | | | | |

Käynnistä Infrakit –client jos haluat synkata tiedostot Infrakitin kautta

Tällöin Infrakit projekti löytyy suoraan projektihakemistosta. Pisteiden ja mallien synkronointi simulaattorin ja Infrakitin välillä tapahtuu automaattisesti.

Projekti --> Avaa projektihakemisto --> Valitse projekti --> Lue kansio



Näkymävaihtoehdot (tulee esiin klikattaessa karttaikkunaa:



- 1 = Työkone liikkuu kartan päällä (helpoin simulaattorikäytössä)
- 2 = Kartta pyörii taustalla, kone "paikallaan"
- 3 = Hyttinäkö
- 4 = Kolmiulotteinen näkymä, mallin pyöritys
- 5 = Kauhan mittauspisteen valinta, uutena automaattivalinta

Valinnat --> Profiili ja poikkileikkaus --> Aseta halutessasi käyttöön

Leikkaa ei aktiiviset tasot = Poikkileikkauksessa näkyy ainoastaan aktiivinen pinta

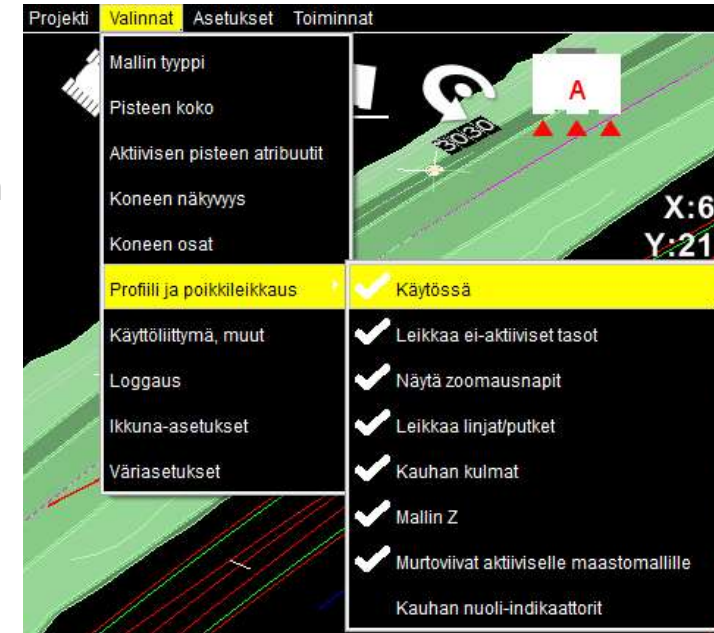
Näytä zoomausnapit = Poikkileikkauksen manuaalizoimaus

Leikkaa linjat/putket = Linjamaiset kohteet näkyvyys poikkileikkauksessa

Kauhan kulmat = Kauhan kulma-arvojen näyttäminen poikkileikkauksessa

Malli Z = Mallin +korkeus mittauspisteen kohdassa

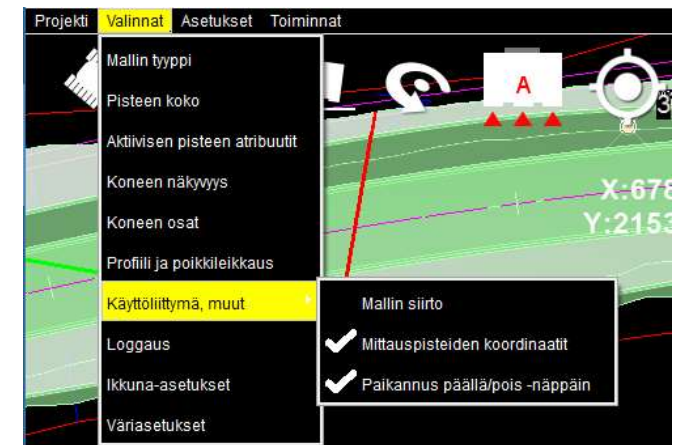
Murtoviivat aktiiviselle maastomallille = Mallin taiteviivojen näyttäminen

**Valinnat --> Käyttöliittymä, muut --> Aseta halutessasi käyttöön**

Mallin siirto = Mallien siirtoarvo pystysuunnassa, offset

Mittauspisteiden koordinaatit = Näytetäänkö X, Y, Z karttanäkymässä

Paikannus päällä/pois -näppäin = vapaa liikkuminen ilman paikannusta

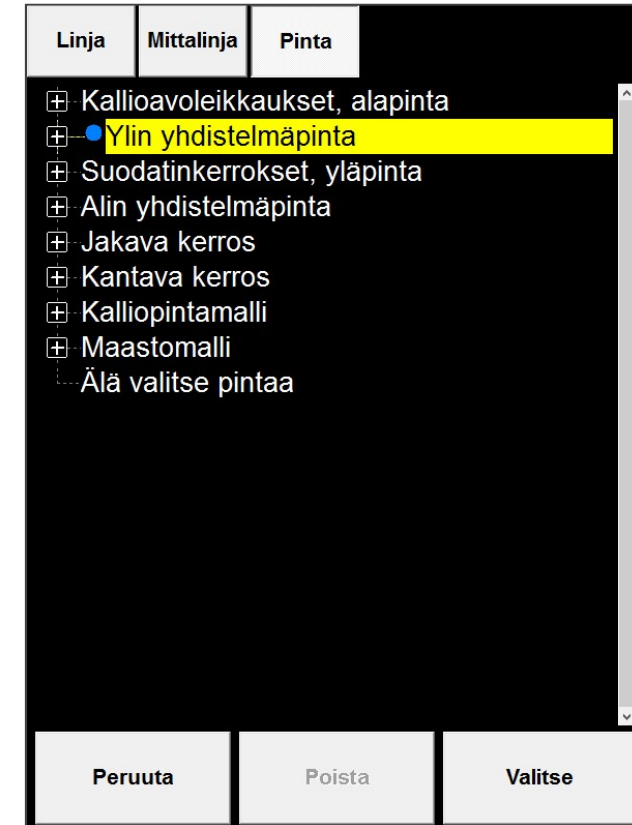
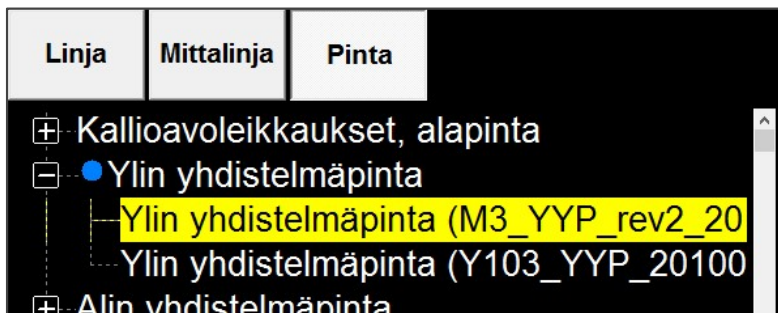


Mallin/pinnan valinta, kolme vaihtoehtoa: (sama periaate linjamaiselle ja pistemäiselle kohteelle sekä mittalinjalle)

- Näytä kartalta ja pidä hiiren 1-painike pohjassa kunnes valintataulu avautuu
 - Näyttää valintalistalla vain ne pinnat, jotka ovat osoitetussa kohdassa
- Nuolinäppäimet ↑↓ (näppäimistö tai kartta-ikkunan nuolet)
 - Aktivoi automaattisesti ylemmän/alemman pinnan
- 3. *Projekti --> Lue tiedosto***
 - Valittavissa kaikki projektin aineistot

Ohjelma "niputtaa" tiedostot pinnoiksi pintatunnuksen mukaan, näin ollen valittavissa on työstettävä pinta, ei tiedostolistausta

Jos halutaan valita käyttöön tiedosto, voidaan se valita valintataulun + -merkin alta



Paikannus pois:

Voit liikkua vapaasti karttanäkymässä raahaamalla kursoria näytöllä

- Poikkileikkaus seuraa mukana (mittalinja oltava valittuna)
- Karttanäkymässä Play-palkki, sidottu mittalinjaan
- Play-näppäimestä ajo päälle
- Play-palkista painamalla nopea siirto
- Paaluluvusta kaksoisklikkaamalla voidaan asettaa paaluluku
- Karttaa voi katsella 2D-näkymässä tai 3D-näkymässä

Tässä tilassa voit tarkastella malleja "yhdistelmämalli" -tilassa valitsemalla näytettävät pinnat **Valinnat** --> **Väriasetukset** -valikosta

