

**MATRIX™
840G**



MATRIX™

MANUEL D'INSTALLATION

**MATRIX™
570G**



TeeJet®
TECHNOLOGIES

A Subsidiary of  **Spraying Systems Co.®**

COPYRIGHTS

© 2010 Sté TeeJet Technologies. Tous droits réservés. Aucune partie de ce document ainsi que les programmes d'ordinateur décrits dans celui-ci ne peuvent être reproduits, copiés, photocopiés, traduits, ou transcrits sous quelque forme que ce soit ou par quelque moyen que ce soit, électronique ou lisible par machine, enregistrable ou autre, sans l'autorisation écrite au préalable de TeeJet Technologies.

MARQUES DÉPOSÉES

Sauf indication contraire, toutes les autres marques ou noms de produit sont des marques ou des marques déposées de leurs sociétés ou organisations.

LIMITATION DE RESPONSABILITÉ

TEEJET TECHNOLOGIES FOURNIT CET ÉQUIPEMENT "TEL QUEL " SANS GARANTIE D'AUCUNE SORTE, SOIT EXPLICITE, SOIT IMPLICITE. AUCUNE RESPONSABILITÉ DE COPYRIGHT OU BREVETS N'EST ACCEPTÉE. EN AUCUNE CIRCONSTANCE, TEEJET TECHNOLOGIES NE SERA RENDUE RESPONSABLE DE TOUTE PERTE DE CHIFFRE D'AFFAIRES, MANQUE À GAGNER, PRIVATION DE JOUISSANCE OU DE DONNÉES, INTERRUPTION D'ACTIVITÉ, OU DE TOUT DOMMAGE INDIRECT, SPÉCIAL, CONTINGENT OU CONSÉQUENT, DE TOUTE NATURE, MÊME SI TEEJET TECHNOLOGIES A ÉTÉ INFORMÉ DE TELS DOMMAGES RÉSULTANT D'UN LOGICIEL DE TEEJET TECHNOLOGIES.

NOTIFICATION DES RISQUES DE L'AUTOGUIDAGE

Quand votre système Matrix est connecté à la direction assistée FieldPilot (mode "autoguidage"), vous devez respecter certaines précautions de bon sens, y compris :

1. Le système FieldPilot doit être **DÉSACTIVÉ** toutes les fois que le véhicule est mis en mouvement sur une voie publique. Si le système était **ACTIVÉ**, il pourrait interférer avec la direction et créer une situation potentiellement dangereuse.
2. Activer les fonctions d'installation et d'essai peut amener le mécanisme de direction du véhicule à bouger, alors même que le véhicule est stationnaire et qu'aucune ligne de guidage n'est activée. Toutes les personnes doivent se tenir à bonne distance des points de risque de pincement sur le mécanisme de direction, toutes les fois que le système FieldPilot est **ACTIVÉ**.
3. Activer le mode autoguidage à des vitesses élevées peut amener le véhicule à changer soudainement de direction, alors qu'il s'aligne sur la ligne de guidage. Le système ne doit pas être activé tant que le conducteur n'est pas parfaitement assis et bien aux commandes du véhicule.
4. Le système FieldPilot va suivre précisément son cheminement et aider à réduire la fatigue du conducteur ; mais ce n'est **JAMAIS** un substitut à un conducteur sur le qui-vive. Le conducteur du véhicule doit être assis, être sur le qui-vive et conscient à chaque instant des risques, ou obstacles, se trouvant éventuellement sur le parcours du véhicule alors que celui-ci est en mouvement.
5. Ne faites pas fonctionner le système sans que le contacteur de siège et le capteur d'angle du volant de direction soient correctement connectés.
6. L'installation de la vanne de la direction hydraulique du FieldPilot comprend les raccords du système hydraulique haute pression. Ce doit être fait conformément aux procédures de sécurité appropriées, y compris pour les matériaux, les outils, le cheminement des flexibles, les essais du système, et l'entretien / les vérifications de routine.

Table des matières

CHAPITRE 1 – VUE D'ENSEMBLE DE L'ÉQUIPEMENT 1

FONCTIONS D'INSTALLATION DU SYSTÈME 1

COMPOSANTS DU SYSTÈME 1

Boîtier Matrix 570G 1

Boîtier Matrix 840G 2

Caméra RealView 2

CONFIGURATIONS 5

Câble vitesse en sortie / détection en entrée 5

MISE EN MARCHÉ/ARRÊT 7

Séquence du démarrage 8

INFORMATIONS GÉNÉRALES DE FONCTIONNEMENT 8

Présentation de la page et Navigation 10

CHAPITRE 2 – CONFIGURATION DE L'APPAREIL 11

Informations générales 11



Menu d'accueil 11



CONFIGURATION DU SYSTÈME 12



Barre de guidage 12

Espacement des diodes 12

Mode d'affichage 13

Luminosité des LEDs 13



Options régionales 14

Unités 14

Langue 14

Fuseau horaire 15




GPS 15

Type de GPS 15


Port GPS 16


Conditions de configuration minimales du récepteur extérieur _____ 16


 État du GPS _____ 16


PRN _____ 17

Conditions GGA _____ 17


 **Boîtier** _____ 17


 Volume _____ 17

 Luminosité de l'écran _____ 18

 Étalonnage de l'écran tactile avec version du logiciel 1,00 à 1,02 _____ 18


Cycle suivant de mise en marche/arrêt _____ 18

 Étalonnage de l'écran tactile avec version du logiciel 1,03 _____ 19


 Capture d'écran _____ 19

Activer/Désactiver _____ 19

Capter une image _____ 20

 "À propos de" / Enregistrer _____ 20


Informations au sujet d'Enregistrer _____ 20

 **Vidéo** _____ 21


Module de sélection vidéo [VSM] à huit voies _____ 21


Module de sélection à 8 voies avec seulement A, B, C, & D _____ 22


Module de sélection vidéo [VSM] à quatre voies _____ 22


 CONFIGURATION DU BOOMPILLOT/D'UNE RAMPE UNIQUE 23


Configuration du BoomPilot _____ 23

 Redoublement _____ 23


 Anticipation d'ouverture _____ 24


 Anticipation de fermeture _____ 24


 Nombre de tronçons de la rampe _____ 24


 Largeur de tronçon de rampe _____ 25


Configuration d'une rampe unique _____ 25


 Largeur de tronçon de rampe _____ 25


 CONFIGURATION DU VÉHICULE 26

 Type de véhicule _____ 26


 Hauteur de l'antenne _____ 26

 Direction vers la rampe _____ 27

 Distance de la rampe _____ 27

 CONFIGURATION DU MODULE DE GYRO-DÉVERS 27

Correction de dévers indisponible _____ 28


 Activation et étalonnage de la correction de dévers _____ 28


Marche-arrêt _____ 28

Mettre à l'horizontale sur la position de dévers 1 _____ 28


Mettre à l'horizontale sur la position de dévers 2 _____ 28


Étalonnage du dévers terminé _____ 28


 Correction de dévers désactivée (Off) _____ 29


 CONFIGURATION DU FIELDPILOT 29

FieldPilot indisponible _____ 30

 Autoguidage _____ 30


 Configuration des vannes _____ 30


 Fréquence de la vanne _____ 31


 Cycle de travail minimal _____ 31


Cycle à gauche _____ 31


Cycle à droite _____ 32


 Cycle de travail maximal _____ 32


 Test de vanne _____ 33

 Configurer FieldPilot _____ 33


 Réglage rapide de la direction _____ 34


 Réglage de précision de la direction _____ 34














 Bande morte _____ 35















 Anticipation _____ 35





CHAPITRE 3 – GUIDAGE..... 37

 MODES DE FONCTIONNEMENT DU GUIDAGE 37












 Guidage en ligne droite A-B _____ 37

	Guidage en courbes A-B	37
	Guidage en cercle de pivot	37
	Guidage en "Dernier passage"	38
BARRE DE GUIDAGE & BARRE D'ÉTAT		38
	Barre de guidage	38
	Barre d'état	38
	VUE VÉHICULE	39
	Guidage sur écran	39
	Bouton d'aide	39
	Vue Véhicule	40
	Sélection mode de guidage	40
	<i>Guidage avec câble intelligent SmartCable ou module de commande de tronçon [SDM]</i>	40
	Guidage en ligne droite A-B	40
	Activer le guidage en ligne droite A-B	40
	Enregistrer les points A et B	40
	Guidage en courbes A-B	41
	Activer le guidage en courbes A-B	41
	Enregistrer les points A et B	41
	Fonction A+ "décalage ligne AB"	41
	Guidage en Cercle de pivot	41
	Activer le guidage en cercle de pivot	41
	Enregistrer les points A et B	42
	Guidage en Dernier passage	42
	Activer le guidage en Dernier passage	42
	Dernier passage	42
	Créer le contour de la parcelle	42
	Aucun mode de guidage	43
	Effacer Modes de guidage	43
	Menu d'accueil	43

	Zoom avant/arrière & Perspective	44
	BoomPilot	44
	<i>Guidage avec câble intelligent SmartCable ou module de commande de tronçon [SDM]</i>	44
	Arrêt/manuel & Automatique	44
	Mode Tous tronçons ouverts	44
	VUE PARCELLE	45
	Guidage sur écran	45
	Bouton d'aide	45
	Vue Parcelle	45
	Contour de la parcelle	46
	Retour au point enregistré	46
	<i>Enregistrer le point de retour</i>	46
	<i>Distance jusqu'au point enregistré</i>	47
	<i>Guidage "Retour au point enregistré"</i>	47
	Menu d'accueil	47
	Zoom avant/arrière	48
	Vue des limites	48
	Mode déplacement de carte	48
	Guidage sur écran	49
	Guidage RealView	49
	Plein écran	49
	Guidage par vidéo	50
	Indicateur d'angle de braquage	51

-  [Menu d'accueil](#) 51
-  [Sélection d'une seule caméra](#) 51
 - [Pas de module de sélection vidéo \[VSM\]](#) 51
 - [Module de sélection vidéo \[VSM\] à huit voies](#) 51
 - [Module de sélection vidéo \[VSM\] à quatre voies](#) 52
-  [Image caméra partagée](#) 53
 - [Pas de module de sélection vidéo \[VSM\]](#) 53
 - [Module de sélection vidéo \[VSM\] à huit voies](#) 53
 - [Module de sélection vidéo \[VSM\] à quatre voies](#) 54
-  [Réglage de la ligne de guidage](#) 54













CHAPITRE 4 – SURVEILLANCE 55

-  [Vue Travail](#) 55
 -  [Information sur le travail](#) 55
 -  [Sauvegarde des informations](#) 55
 -  [Rapport PDF](#) 56
 -  [Données KML](#) 56
 -  [Données ESRI](#) 57
-  [Menu d'accueil](#) 57
-  [SURVEILLANCE DE LA RAMPE](#) 57
 -  [Surveillance de la rampe](#) 57
 - [BoomPilot est indisponible](#) 58
 -  [Menu d'accueil](#) 58
 -  [BoomPilot](#) 58
 - [Guidage avec câble intelligent SmartCable
ou module de commande de tronçon \[SDM\]](#) 58
 - [Arrêt/manuel & Automatique](#) 58

- [Mode Tous tronçons ouverts](#) 58

CHAPITRE 5 – ANNEXE 59

ANNEXE A – RÉFÉRENCES DES ICÔNES 59

-  [Options du menu](#) 59
-  [Configuration de l'appareil](#) 59
 -  [Configuration du système](#) 59
 -  [Configuration BoomPilot/ Rampe unique](#) 60
 -  [Configuration du véhicule](#) 60
 -  [Configuration du Gyromodule de dévers](#) 60
 -  [Configuration du FieldPilot](#) 60
 - [Commandes générales](#) 60
 -  [Écrans de guidage](#) 61
 - [Icônes de barre d'état](#) 61
 -  [Options Vue véhicule](#) 61
 -  [Options Vue parcelle](#) 61
 -  [Options Guidage RealView](#) 62
-  [Vue Travail](#) 62

ANNEXE B – FUSEAUX HORAIRES 62

ANNEXE C – RÉGLAGES USINE & PLAGES DES VALEURS 63

ANNEXE D – SPÉCIFICATIONS DE L'APPAREIL 64

CHAPITRE 1 – VUE D'ENSEMBLE DE L'ÉQUIPEMENT

Le Matrix™ permet la gestion de multiples modules raccordés, plus la cartographie GPS, le Guidage, le FieldPilot®, le BoomPilot®, et la collecte des données dans un seul boîtier en se servant de la technologie CAN bus. C'est remplacer de multiples boîtiers dans la cabine par un seul robuste système.

FONCTIONS D'INSTALLATION DU SYSTÈME

- Guidage RealView™ par vidéo
- Informations de guidage et vidéo affichées simultanément avec jusqu'à 8 caméras branchées
- BoomPilot® (commande automatisée des tronçons de rampe) peut fermer automatiquement des tronçons de pulvérisateur ou d'épandeur pour limiter les redoublements et éliminer les zones non traitées
- FieldPilot® (direction assistée) peut travailler en cheminements droits ou en contours.
- Guidage graphique 3D facile à utiliser, précis et exact sur tous les terrains
- Guidage par barre à diodes lumineuses pour véhicule ou passage, plus visualisation graphique pour une information complète sur le guidage
- Cartographie de la couverture/exportation des données en PDF, KML ou SHP
- Écran lumineux, lisible en plein jour, en taille soit 14,5 cm ou 21,3 cm.
- Les fichiers de mise à jour de l'équipement comprennent
 - FieldPilot Autoguidage
 - BoomPilot Commande automatique des tronçons de rampe
 - Module de gyro-dévers
 - Module de sélection de vidéo jusqu'à 4 caméras
 - Mises à niveau pour récepteur ou antenne GPS externe
 - Gère jusqu'à 15 tronçons séparés
- Guidage en 3D en couleurs en quatre modes – Lignes droites A-B, Courbes A-B, Cercle de pivot et Dernier passage
- 13 langues pour une utilisation sur un plan international
- Fonctionnement simplifié de la commande de l'équipement et conservation des données GPS
- Des icônes bien visibles guident l'utilisateur à travers le déroulement du menu de sélection
- Carte GPS interne, de haute qualité, avec petite antenne extérieure
- Deux compteurs de surface traitée

COMPOSANTS DU SYSTÈME

Boîtier Matrix 570G

Le Matrix 570G est conçu pour des années de fonctionnement dans les conditions typiques de l'agriculture. Un boîtier fermant hermétiquement, combiné à des couvercles caoutchouc pour tous les connecteurs, signifie que des environnements poussiéreux typiques ne provoqueront pas des problèmes de fonctionnement. Alors qu'une occasionnelle éclaboussure d'eau ne va pas endommager l'appareil, le Matrix 570G n'est pas conçu pour être exposé directement à la pluie. Faites attention à ne pas faire fonctionner le Matrix dans des conditions d'humidité.

Illustration 1-1: Avant & arrière du boîtier



Boîtier Matrix 840G

Le Matrix 840G est conçu pour des années de fonctionnement dans les conditions typiques de l'agriculture. Un boîtier fermant hermétiquement, combiné à des couvercles caoutchouc pour tous les connecteurs, signifie que des environnements poussiéreux typiques ne provoqueront pas des problèmes de fonctionnement. Alors qu'une occasionnelle éclaboussure d'eau ne va pas endommager l'appareil, le Matrix 840G n'est pas conçu pour être exposé directement à la pluie. Faites attention à ne pas faire fonctionner le Matrix dans des conditions d'humidité.

Illustration 1-2: Avant & arrière du boîtier



Caméra RealView

La caméra RealView de la Sté TeeJet Technologies permet l'affichage d'images vidéo sur l'écran du Matrix. La caméra peut être pointée vers l'avant pour activer le guidage RealView par vidéo, ou elle peut être positionnée pour voir d'autres aspects du fonctionnement de votre appareil.

Illustration 1-3: Caméra vidéo



La connexion du boîtier Matrix est compatible avec les caméras AgCam.

Module du sélecteur de la vidéo

Le module de sélection de vidéo (VSM) permet de brancher jusqu'à 8 caméras vidéo à votre boîtier Matrix. Le module est compact et robuste, et peut être monté à n'importe quel emplacement pratique. Aucune intervention n'est nécessaire après l'installation.

Illustration 1-4: Module de sélection de vidéo – 4 voies



Illustration 1-5: Module de sélection de vidéo – 8 voies



Antennes GPS

TeeJet propose une gamme complète de récepteurs GPS pour répondre à vos besoins en agriculture de précision.

Les antennes GPS RXA-25 ou RXA-30 fournissent un récepteur GPS de qualité plus élevée qui peut améliorer le rendement du GPS dans les zones de réception GPS médiocre.

Illustration 1-6: Antenne GPS RXA-25



Illustration 1-7: Antenne GPS RXA-30



L'antenne Patch II fournit des performances de haut niveau dans les conditions de fonctionnement standard. La petite taille de l'antenne Patch la rend facile à monter et peu susceptible d'être endommagée.

Illustration 1-8: Antenne GPS



Module de commande de direction FieldPilot

Le module de commande de la direction [SCM] du FieldPilot assure la direction assistée sur les passages en ligne droite et en courbes. Le système Matrix peut se connecter avec le système FieldPilot pour prendre le contrôle de la position précise du véhicule. Le conducteur gère le système de direction automatique avec le Matrix – un avantage grâce à un seul boîtier en cabine. L'autoguidage fait fonctionner un véhicule avec une précision extraordinaire et reproductible sur des parcours aussi bien en lignes droites qu'en courbes. La possibilité de travailler dans le brouillard ou la poussière, jour et nuit, avec de hauts niveaux de précision, signifie un meilleur retour sur investissement pour l'équipement, une application plus efficace et un travail effectué avec plus d'attention et une meilleure vigilance.

Illustration 1-9: Module de commande de direction FieldPilot



Module de commande de tronçon BoomPilot

Combiné avec le logiciel intégré dans le boîtier Matrix, le module de commande de tronçon [SDM] permet l'utilisation du BoomPilot (commande automatique des tronçons de rampe).

Le module de commande de tronçon [SDM] devrait être combiné avec le câble approprié pour faire l'interface avec votre système BoomPilot, votre boîtier de régulation DPAE et/ou votre pulvérisateur pour une installation rapide et facile.

Les modules de commande des tronçons et leurs câbles associés sont conçus pour commander autant de tronçons de rampe qu'il y en a de raccordés au boîtier de régulation de DPAE du pulvérisateur, jusqu'à un maximum de 15 tronçons de rampe.

Illustration 1-10: Module de commande de tronçon [SDM]



Câbles de rallonge

Des câbles de rallonge ou des câbles de grande longueur sont disponibles pour des applications spéciales. Contactez votre concessionnaire TeeJet pour avoir des détails, si les câbles standards livrés avec votre système ne sont pas suffisamment longs.

Garantie étendue

TeeJet propose une garantie étendue sur de nombreux équipements de guidage. Non disponibles sur tous les marchés. Contactez votre concessionnaire TeeJet pour avoir des détails.

Tilt Gyro Module

Si votre antenne GPS est montée à 4 m au dessus du sol, une pente en dévers de 10% peut provoquer une erreur de localisation de 0,6 m. Le nouveau module de gyro-dévers de TeeJet Technologies corrige les erreurs de position GPS provoquées par un fonctionnement en dévers latéral.

- Les LEDs de diagnostic indique l'état du TCM [=module de compensation de dévers] (état de l'alimentation, état opérationnel et état des données entrantes du GPS)
- Un connecteur électrique étanche pour un fonctionnement sans incident
- Trous de montage prévus dans le boîtier
- Détecte automatiquement la vitesse en baud du capteur GPS et modifie la sortie en conséquence
- Compatible avec les systèmes de guidage Matrix.

NOTE : Si FieldPilot est utilisé, un TCM est intégré dans le système.

Illustration 1-11: Module de gyro-dévers



Interrupteur à pédale

L'interrupteur à pédale TeeJet est un moyen commode pour enclencher le FieldPilot. Il est connecté au système par l'intermédiaire du solide réseau Bus CAN.

Illustration 1-12: Interrupteur à pédale



Faisceaux

Les faisceaux TeeJet sont conçus pour un fonctionnement fiable dans des environnements difficiles. Blindage et connexions étanches garantissent que les câbles et les branchements électriques sont fiables et sans problèmes.

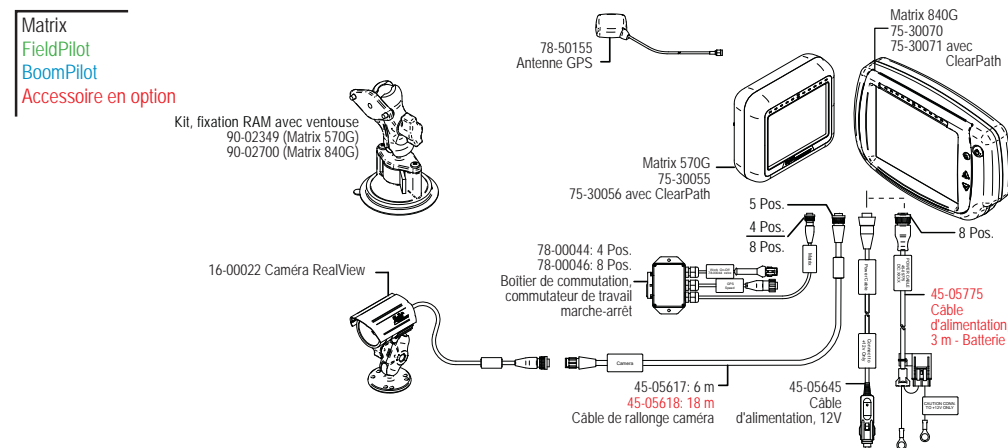
Illustration 1-13: Faisceau



CONFIGURATIONS

Les diagrammes suivants reflètent les configurations typiques du Matrix. En raison de la variété des configurations possibles, ceux-ci devraient être utilisés à des fins de référence uniquement.

Illustration 1-14: Matrix avec Caméra RealView



Câble vitesse en sortie / détection en entrée

Le câble vitesse en sortie / détection en entrée ajoute au Matrix deux possibilités:

- ▶ Envoyer un signal radar de vitesse à un équipement externe
- ▶ Permet à l'utilisateur de faire fonctionner la fonction "superficie traitée" du Matrix en série avec un arrêt général externe ou avec un commutateur marche-arrêt existant en mode passage unique. Cependant si les branchements précédents ne sont pas disponibles, l'interrupteur basculant fourni permet d'avoir la fonctionnalité de la superficie traitée sans avoir besoin de se raccorder à un outil de travail d'application fonctionnel.

Le branchement à différents boîtiers nécessite des adaptateurs et des étalonnages différents.

- Pour le branchement sur les boîtiers TeeJet, utilisez un adaptateur de vitesse 45-20042
 - ◀ Entrer la valeur d'étalonnage 1000 pour la série 8xx en mode RAD,
 - ◀ Entrer la valeur d'étalonnage 10000 pour les séries ci-dessous, LH 70, LH 85, 500, 5000, 6000, IC 24 et IC 34
- Pour le branchement sur les boîtiers Mid-Tech, il n'y a pas besoin d'adaptateur,
 - ◀ Entrer la valeur d'étalonnage 1000
- Pour le branchement sur les boîtiers Raven, utilisez un adaptateur de vitesse 45-05508 (ne pas brancher le câble rouge 12v sur le 45-05508)
 - ◀ Entrer la valeur d'étalonnage 730 en SP 2

- Pour détecter la coupure de la rampe de pulvérisation à partir d'une console existante, fixez le câble vert sur le côté vanne de l'interrupteur principal sur la console. Le câble rouge n'est pas utilisé.

Illustration 1-15: Matrix avec module de sélection de vidéo [VSM] 8 voies ou 4 voies & multiples caméras RealView

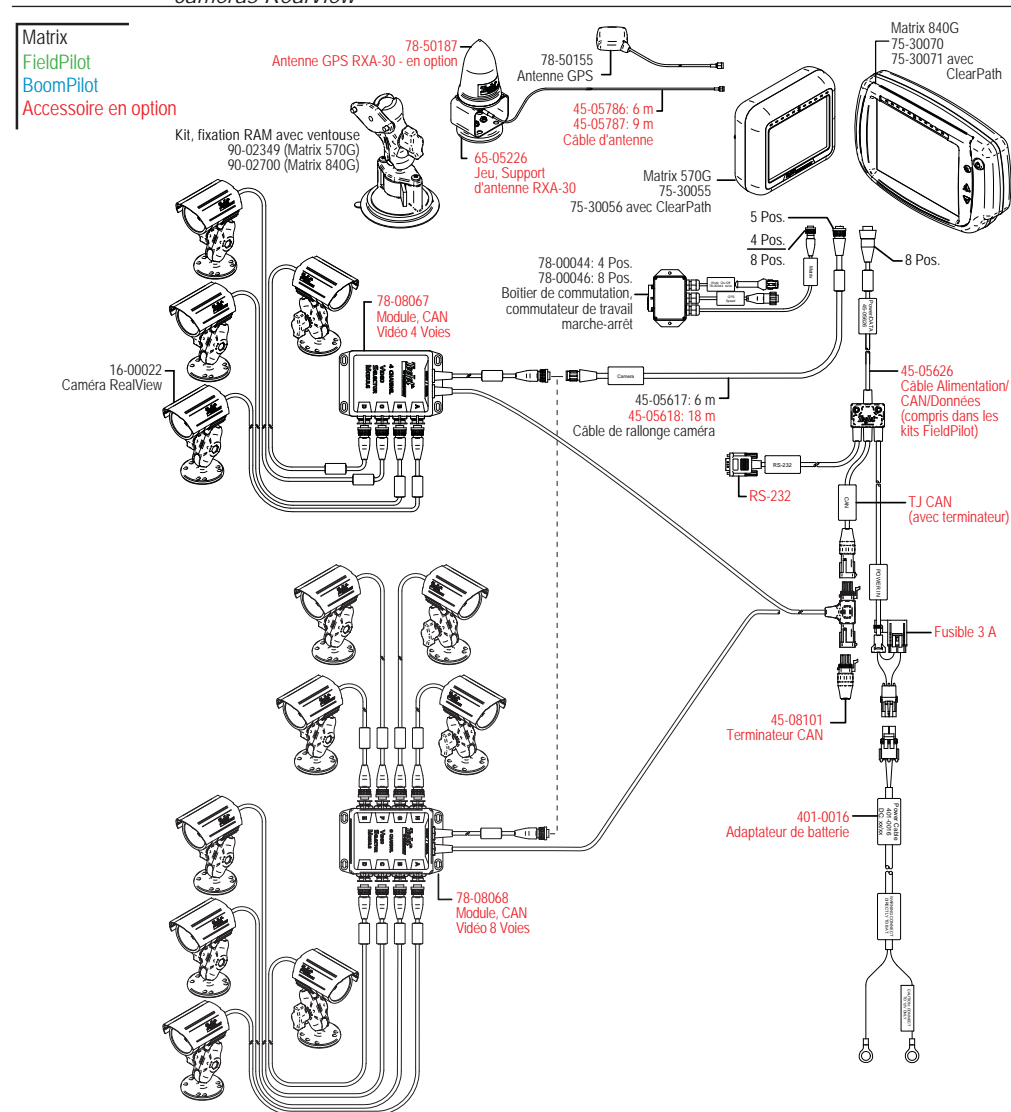


Illustration 1-16: Matrix avec module de sélection de vidéo & plusieurs Caméras RealView, FieldPilot et BoomPilot

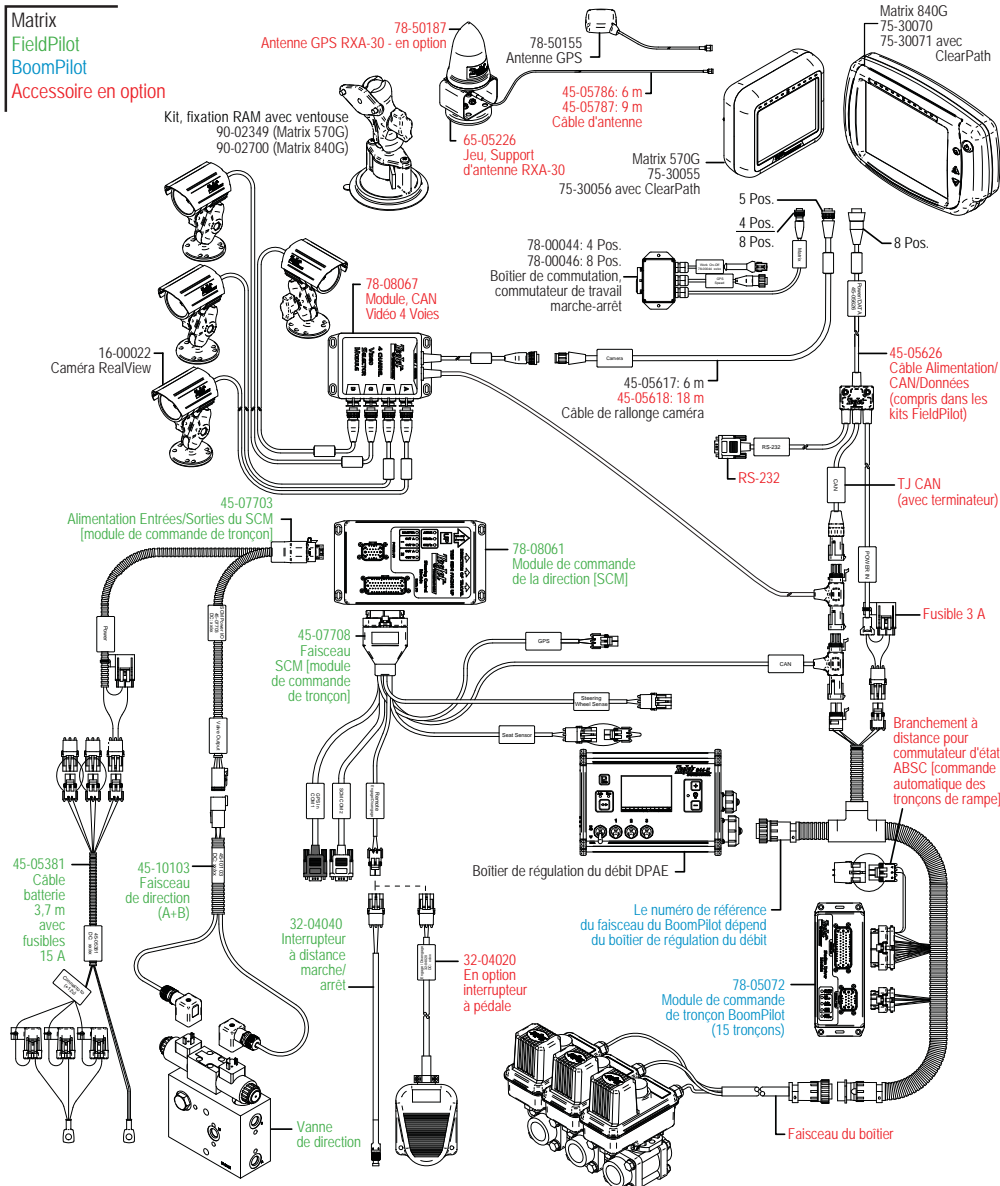


Illustration 1-17: Matrix avec module de sélection de vidéo & plusieurs Caméras RealView et FieldPilot

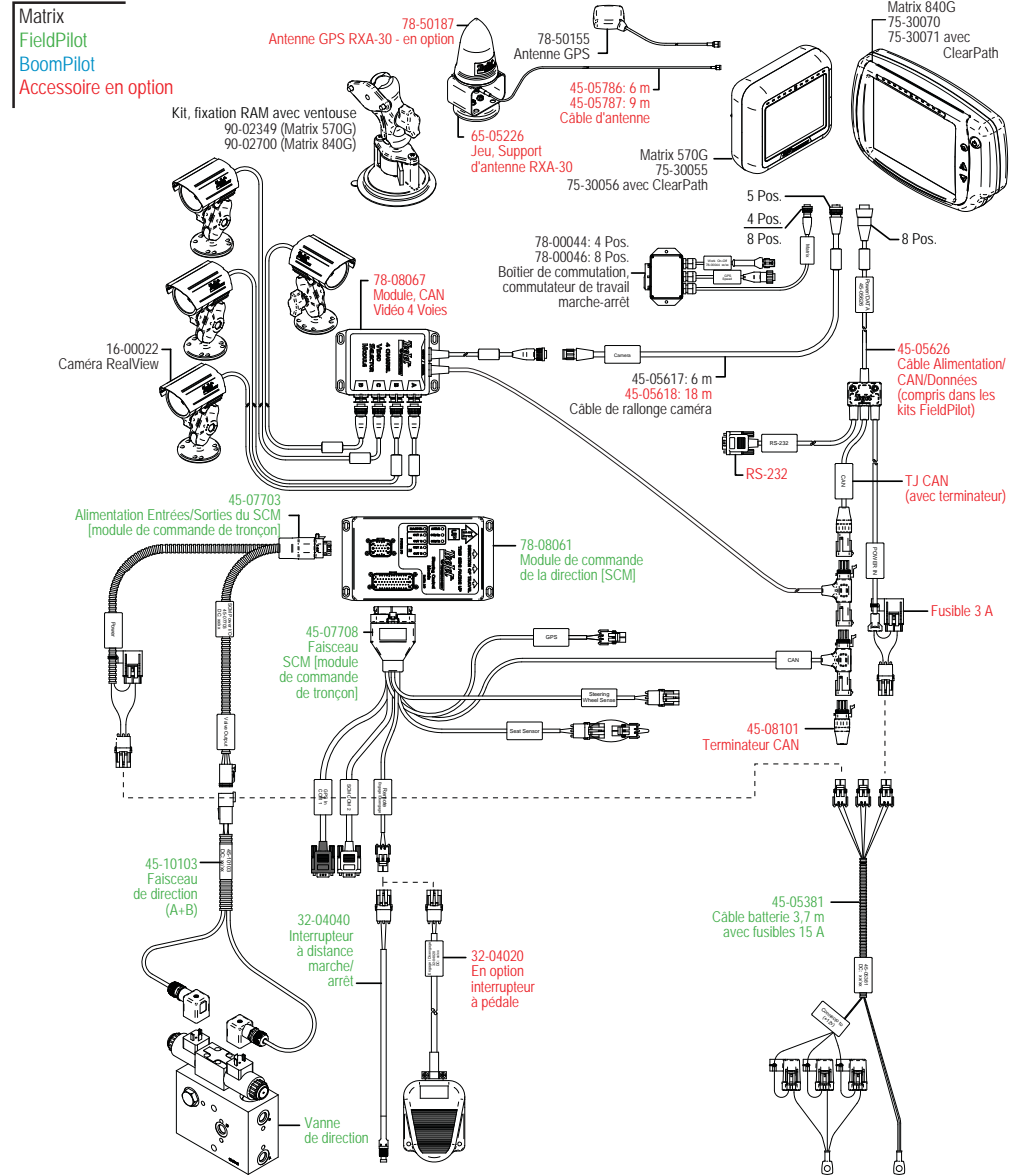
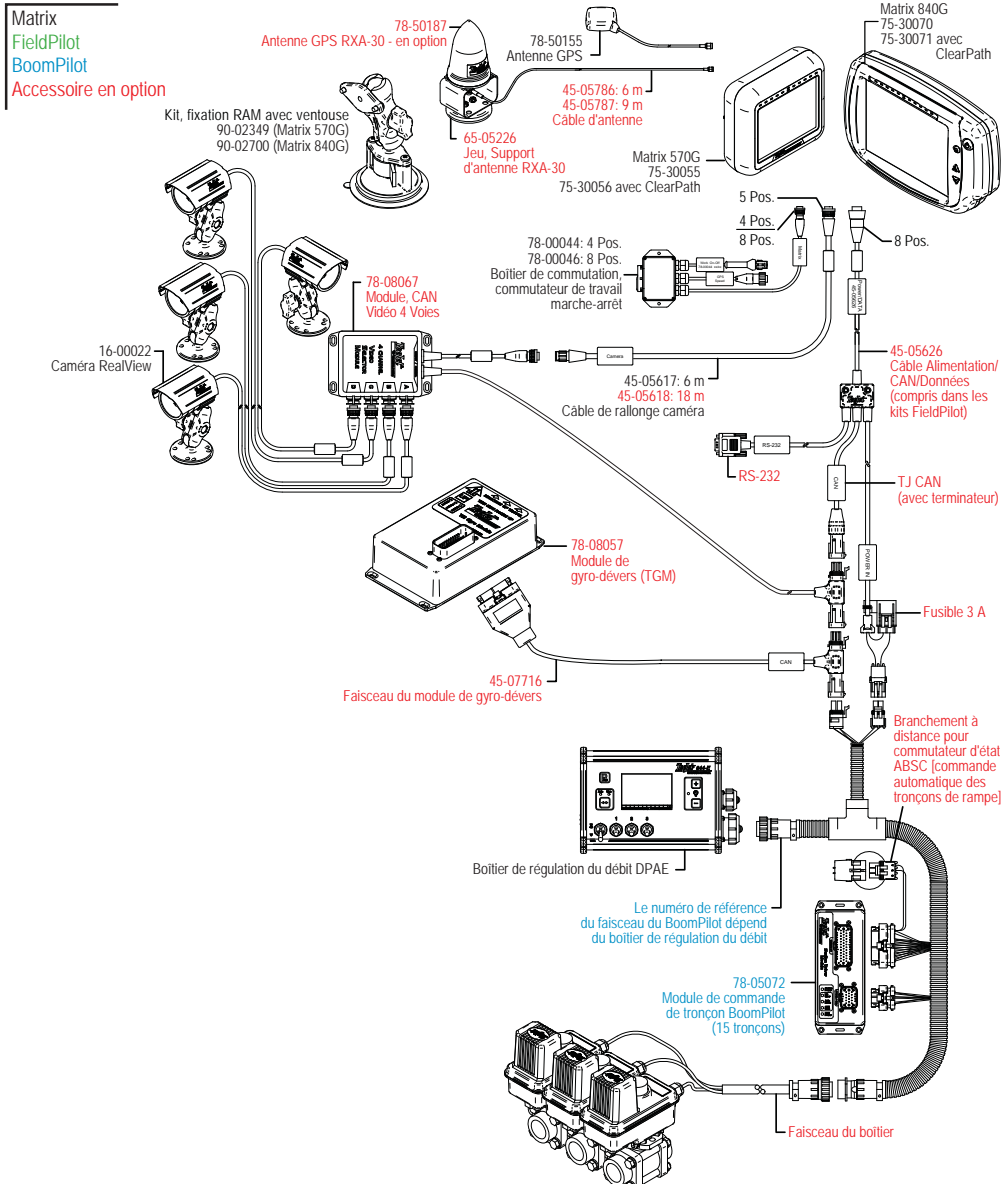


Illustration 1-18: Matrix avec module de sélection de vidéo, Gyro-dévers et BoomPilot



MISE EN MARCHÉ/ARRÊT

Appuyez sur le bouton d'alimentation pour allumer le boîtier. Au moment de l'allumage, le Matrix va commencer la séquence de démarrage.

Appuyez et maintenez brièvement enfoncé le bouton d'alimentation (jusqu'à ce que l'écran devienne noir) pour couper l'alimentation de la console.

Illustration 1-19: Bouton d'alimentation



Séquence du démarrage

Le boîtier prend environ 40 secondes pour s'allumer. Pendant ce temps le logo TeeJet Technologies va s'afficher (les LEDs vont s'allumer et s'éteindre et la luminosité va varier).

Illustration 1-20: Écrans de démarrage



Une fois la séquence de démarrage arrêtée et redémarrée, le message suivant est affiché :

“Voulez-vous effacer les données du travail et en commencer un nouveau ?”

1. Appuyez sur
 - ▶ Non – Le précédent travail va reprendre.
 - ▶ Oui – Un nouveau travail va être établi et toutes les données du travail précédent vont être effacées. Le message “Toutes données de travail effacées” s’affiche. Choisissez “OK” pour continuer.

L'écran d'accueil va s'afficher pendant environ une minute.

L'écran d'accueil donne la liste des versions logiciel actuelles des modules. Les informations sont également disponibles sur l'écran “À propos de”.

NOTE : Un appui ferme est nécessaire quand on sélectionne ou quand on valide une option sur l'écran.

Illustration 1-21: Effacer les écrans Données de travail



Illustration 1-22: Écran d'accueil



INFORMATIONS GÉNÉRALES DE FONCTIONNEMENT

Un appui ferme est nécessaire quand on sélectionne une icône sur l'écran.

Au tout début du démarrage, le boîtier va charger l'écran de la vue “véhicule” par défaut.

Tous les cycles d'allumage/arrêt qui suivent vont faire revenir à la dernière page vue avant de couper l'alimentation.

Les icônes sur les écrans de guidage vont s'afficher et s'effacer de la fenêtre après 6 secondes d'inactivité. Pour retrouver ces icônes, touchez l'écran en n'importe quel point.

Illustration 1-23: Avec et sans Icônes Sur l'écran



Appuyez sur l'icône de n'importe quel article du menu pour afficher une définition de cet article. Pour enlever l'écran d'information, appuyez n'importe où sur l'écran.

Illustration 1-24: Exemple de zone de texte d'information



Appuyez et maintenez enfoncées

- ▶ les ICÔNES PLUS/MOINS **+** **-**,
- ▶ les ICÔNES FLÈCHES HAUT/ BAS ▲ ▼
- ▶ les ICÔNES ZOOM AVANT/ARRIÈRE **+** **-**
- ▶ les BOUTONS ZOOM AVANT/ARRIÈRE ▲ ▼ (Matrix 840G seulement)

pour modifier rapidement un réglage.

Les boutons zoom avant/arrière sur le Matrix 840G ne permettent pas d'ajuster les réglages Plus/Moins ou En haut/En bas.

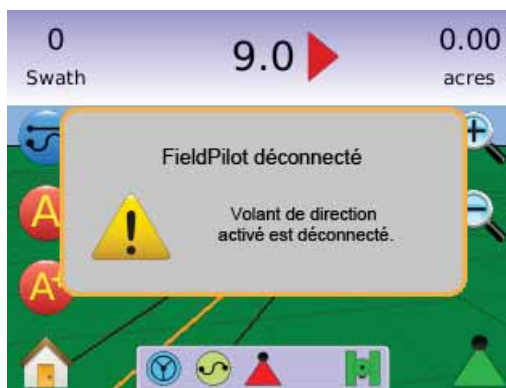
Changement d'état du GPS – un avertissement dans une incrustation va s'afficher pendant 2,5 secondes approximativement. Pour enlever plus rapidement une fenêtre incrustée, appuyez n'importe où sur l'écran.

Illustration 1-25: Exemple de changement d'état du GPS



FieldPilot déconnecté – un avertissement dans une incrustation va s'afficher pendant 2,5 secondes approximativement. Pour enlever plus rapidement une fenêtre incrustée, appuyez n'importe où sur l'écran.

Illustration 1-26: Écran avec FieldPilot déconnecté



Tous les changements sont automatiquement enregistrés









Le Matrix est un système pour un travail en cours. Le travail précédent ne peut pas être rappelé.

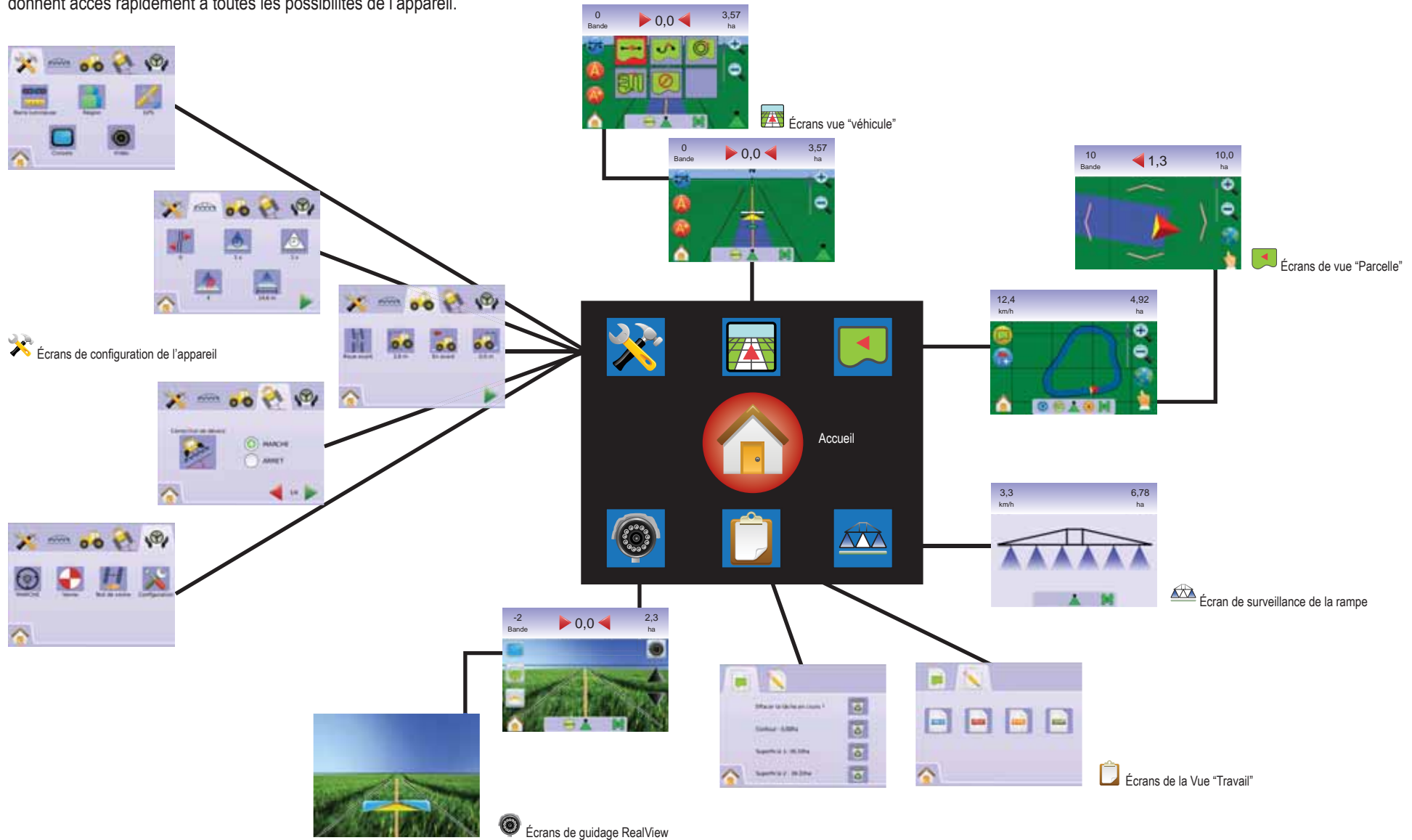
Il faut couper et remettre l'alimentation du boîtier quand on change un appareil ou qu'on en monte un sur le système Matrix.

Suggestions de nettoyage – les boîtiers Matrix doivent être nettoyés avec des produits de nettoyage doux, comme un nettoyant pour verre, et un chiffon doux. Faites attention à ne pas frotter la surface de l'écran tactile avec de la poussière ou d'autres matériaux abrasifs.

- Assurez vous que le chiffon n'est que légèrement humidifié, mais pas mouillé.
- Ne passez jamais de produit de nettoyage directement sur la surface de l'écran tactile; Si un produit de nettoyage est renversé sur le panneau tactile, absorbez le immédiatement avec un chiffon absorbant.
- Le chiffon peut être utilisé sec, ou légèrement humide avec un produit de nettoyage doux ou de l'éthanol.
- Assurez vous que le chiffon n'est que légèrement humidifié, mais pas mouillé. Ne passez jamais de produit de nettoyage directement sur la surface de l'écran tactile ; Si un produit de nettoyage est renversé sur le panneau tactile, absorbez le immédiatement avec un chiffon absorbant.
- Le produit de nettoyage ne doit être ni acide, ni basique (pH neutre).
- Essayez doucement la surface ; s'il y a une texture de surface directionnelle, essayez dans la même direction que celle de la texture.
- N'utilisez jamais de produits de nettoyage acides ou basiques, ou des phytosanitaires organiques, tels que : diluant pour peinture, acétone, toluène, xylène, alcool de propyle ou isopropyl, ou kérosène.
- L'utilisation de produits de nettoyage impropres peut avoir comme résultat de détériorer l'écran tactile sur le plan optique et/ou d'endommager son bon fonctionnement.

Présentation de la page et Navigation

Naviguer à travers le Matrix est très simple. Le BOUTON ACCUEIL  ou L'ICÔNE ACCUEIL  vous donne accès aux 3 fonctions de l'appareil : Configuration, Guidage et Surveillance. Les six options du menu de l'écran tactile (configuration de l'appareil , vue "Véhicule" , vue "Parcelle" , guidage RealView , Vue "Travail"  et surveillance de la rampe ) donnent accès rapidement à toutes les possibilités de l'appareil.



CHAPITRE 2 – CONFIGURATION DE L'APPAREIL



La Configuration de l'appareil est utilisée pour effectuer Configuration du système, Configuration du BoomPilot/d'une rampe unique, Configuration du véhicule, Configuration du Module de gyro-dévers, et Configuration du FieldPilot.

NOTE : Tous les réglages sont automatiquement enregistrés une fois sélectionnés.

Pour accéder à l'écran Configuration de l'appareil :

1. Appuyez sur le BOUTON ACCUEIL ou appuyez sur l'écran pour activer les icônes et choisissez l'ICÔNE ACCUEIL dans le coin en bas à gauche de l'écran.
2. Choisissez CONFIGURATION DE L'APPAREIL dans le Menu d'accueil .
3. Choisissez dans :



► Configuration du système – utilisé pour configurer:

- ◀ Barre de guidage – utilisé pour configurer les paramètres Espacement des diodes , Mode Affichage/Passage et Luminosité des LEDs .
- ◀ Options régionales – utilisé pour configurer Unités , Langue et Fuseau horaire .
- ◀ GPS – utilisé pour configurer le type de GPS et le port GPS , ainsi que pour voir les informations d'état du GPS .
- ◀ Boîtier – utilisé pour configurer les paramètres Volume , Luminosité de l'écran , Étalonnage de l'écran et Capture d'écran ainsi que pour voir les informations de "À propos de" et celles du logiciel du système Enregistrer .
- ◀ Vidéo – utilisé pour configurer des caméras séparées .



► Configuration du boompilot/d'une rampe unique – utilisé pour configurer les paramètres Redoublement , Anticipation d'ouverture , Anticipation de fermeture , Nombre de tronçons de la rampe et Largeur de tronçon de rampe .



► Configuration du véhicule – utilisé pour configurer les paramètres Type de véhicule , Hauteur de l'antenne , Direction vers la rampe et Distance de la rampe .



► Configuration du Module de gyro-dévers – utilisé pour étalonner le module de gyro-dévers, permettant la correction de dévers dans les applications sur terrain vallonné ou en pente.



► Configuration du FieldPilot – utilisé pour configurer les paramètres:

- ◀ Activer/Désactiver FieldPilot .
- ◀ Configuration des vannes – utilisé pour configurer les paramètres de Fréquence de la vanne, Cycle de travail minimal gauche, Cycle de travail minimal droit et Cycle de travail maximal.
- ◀ Test de vanne – vérifie que la direction est dans l'orientation correcte et il est utilisé pour régler précisément le débit d'huile.
- ◀ Configurer FieldPilot – utilisé pour configurer Réglage rapide, Réglage précis, Bande morte et les paramètres d'Anticipation, Réglage de précision de la direction, Bande morte, et les paramètres d'Anticipation.

Informations générales

Appuyez sur l'icône de n'importe quel article du menu pour afficher une définition de cet article. Pour enlever l'écran d'information, appuyez n'importe où sur l'écran.

Illustration 2-1: Exemple de zone de texte d'information



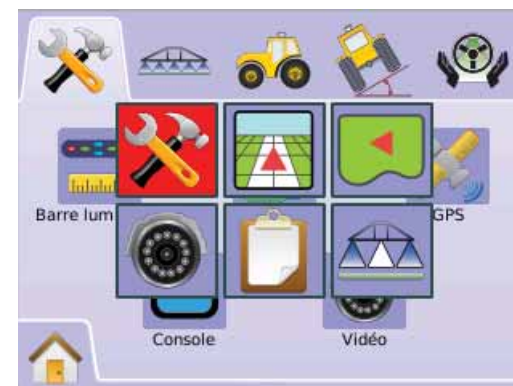
Menu d'accueil

Le bouton accueil ou l'icône accueil vous donne accès aux 3 fonctions de l'appareil : Configuration, Guidage et Surveillance. Les six options du menu de l'écran tactile (configuration de l'appareil , Vue Véhicule , Vue Parcelle , Guidage RealView , Vue Travail et Surveillance de la rampe) donnent accès rapidement à toutes les possibilités de l'appareil.

Pour voir les options du menu d'accueil :

1. Appuyez sur le BOUTON ACCUEIL ou choisissez ICÔNE ORIGINE dans le coin en bas à gauche de l'écran.

Illustration 2-2: Menu d'accueil – Configuration de l'appareil





CONFIGURATION DU SYSTÈME

La configuration du système est utilisée pour configurer les paramètres de la Barre de guidage, les Options régionales, le GPS, le Boîtier et la Vidéo.

1. Choisissez CONFIGURATION DE L'APPAREIL dans le Menu d'accueil .
2. Appuyez sur l'ONGLET CONFIGURATION DU SYSTÈME .
3. Choisissez dans :
 - ▶ Barre de guidage – utilisé pour configurer les paramètres Espacement des diodes, Mode d'affichage et Luminosité des LEDs
 - ▶ Options régionales – utilisé pour configurer Unités, Langue et Fuseau horaire
 - ▶ GPS – utilisé pour configurer le type de GPS et le port GPS, ainsi que pour voir les informations d'état du GPS
 - ▶ Boîtier – utilisé pour configurer les paramètres Volume, Luminosité de l'écran, Étalonnage de l'écran et Capture d'écran, ainsi que pour voir les informations de "À propos de" et celles du logiciel du système Enregistrer.
 - ▶ Vidéo – utilisé pour configurer des caméras séparées

Illustration 2-3: Configuration du système



Barre de guidage

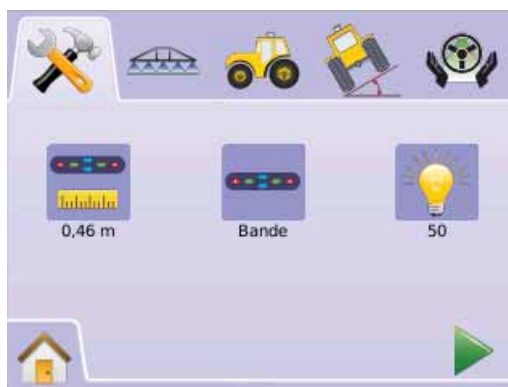
Configuration de la barre de guidage est utilisé pour configurer Espacement des diodes, mode Affichage/Passage et Luminosité des LEDs.

1. Appuyez sur l'ONGLET CONFIGURATION DU SYSTÈME .
2. Appuyez sur l'ICÔNE BARRE DE GUIDAGE .
3. Choisissez dans:
 - ▶ Espacement des diodes – fixe la distance indiquée par la ou les LED allumées
 - ▶ Mode d'affichage – détermine si la barre de guidage désigne le passage ou le véhicule
 - ▶ Luminosité des LEDs – modifie la luminosité des LEDs OU

Appuyez sur FLÈCHE DROITE PAGE SUIVANTE pour naviguer à travers tous les paramètres.

NOTE : Les options indiquées dans les carrés des intitulés sont les paramètres en cours. En étant dans un écran de réglage, appuyez sur l'icône pour voir les réglages usine disponibles et les plages de réglage.

Illustration 2-4: Options de la barre de guidage

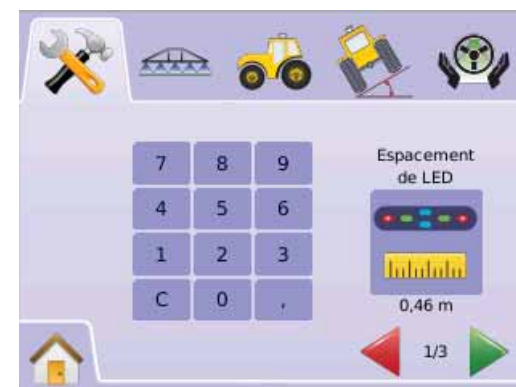


Espacement des diodes

Espacement des diodes fixe la distance indiquée par la ou les LED allumées. La plage est 0,01 - 3,0 mètres.

1. Appuyez sur l'ICÔNE BARRE DE GUIDAGE .
2. Appuyez sur l'ICÔNE ESPACEMENT DES DIODES .
3. Utilisez l'écran de saisie pour établir l'espacement des diodes.
4. Appuyez sur
 - ▶ FLÈCHE DROITE PAGE SUIVANTE pour continuer jusqu'à Mode d'affichage.
 - ▶ ONGLET CONFIGURATION DU SYSTÈME pour retourner à l'écran principal de configuration du système.

Illustration 2-5: Espacement des diodes



— Mode d'affichage

Le mode Affichage/Passage détermine si la barre de guidage désigne le passage ou le véhicule.







1. Appuyez sur l'ICÔNE BARRE DE GUIDAGE .
2. Appuyez sur l'ICÔNE AFFICHAGE .
3. Appuyez sur LES ICÔNES FLÈCHES HAUT/ BAS   pour changer entre:
 - ▶ Passage – les LEDs représentent l'emplacement de la ligne de guidage et la LED mobile représente le véhicule.
 - ▶ Véhicule – la LED centrale désigne l'emplacement du véhicule et la LED en mouvement désigne la ligne de guidage.
4. Appuyez sur
 - ▶ FLÈCHE DROITE PAGE SUIVANTE  pour continuer jusqu'à Luminosité des LEDs.
 - ▶ ONGLET CONFIGURATION DU SYSTÈME  pour retourner à l'écran principal de configuration du système.

Illustration 2-6: Mode d'affichage – Passage

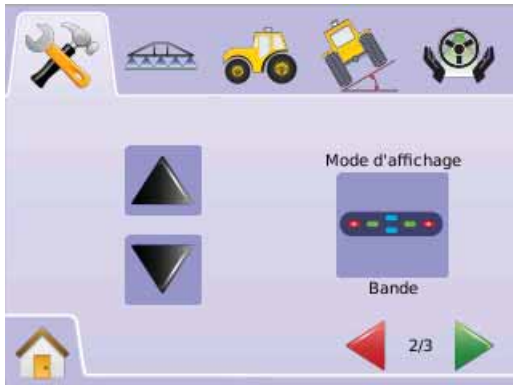
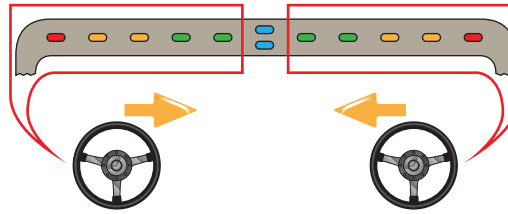


Illustration 2-7: Barre de guidage du passage



Des lampes allumées sur la gauche de la Barre de guidage indiquent qu'il faut faire un réglage de direction vers la droite.

Des lampes allumées sur la droite de la Barre de guidage indiquent qu'il faut faire un réglage de direction vers la gauche.

Illustration 2-8: Mode d'affichage – Véhicule

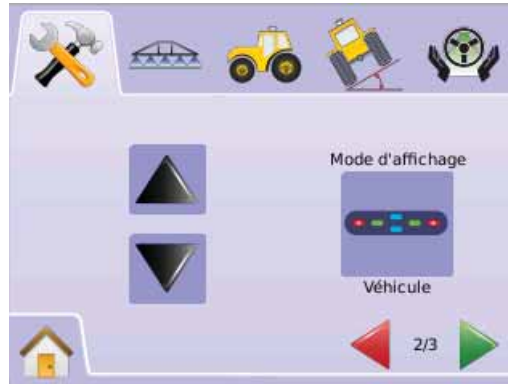
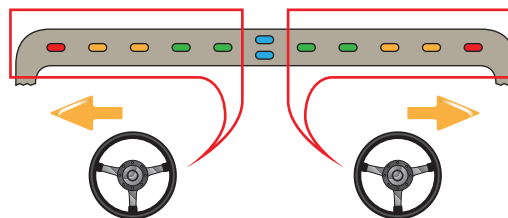


Illustration 2-9: Barre de guidage du véhicule









Des lampes allumées sur la gauche de la Barre de guidage indiquent qu'il faut faire un réglage de direction vers la gauche.

Des lampes allumées sur la droite de la Barre de guidage indiquent qu'il faut faire un réglage de direction vers la droite.

💡 Luminosité des LEDs

Luminosité des LEDs modifie la luminosité des LEDs de la barre. La plage est 0 - 100.

1. Appuyez sur l'ICÔNE BARRE DE GUIDAGE .
2. Appuyez sur l'ICÔNE LUMINOSITÉ DES LEDs .
3. Appuyez sur les ICÔNES PLUS/MOINS   pour modifier la luminosité des LEDs.
 - ◀ Plus ce nombre est haut, plus les LEDs sont lumineuses.
 - ◀ Plus ce nombre est bas, plus les LEDs sont sombres.
4. Appuyez sur
 - ▶ DRAPEAU À DAMIÈRE  pour terminer le paramétrage de la barre de guidage.
 - ▶ ONGLET CONFIGURATION DU SYSTÈME  pour retourner à l'écran principal de configuration du système.



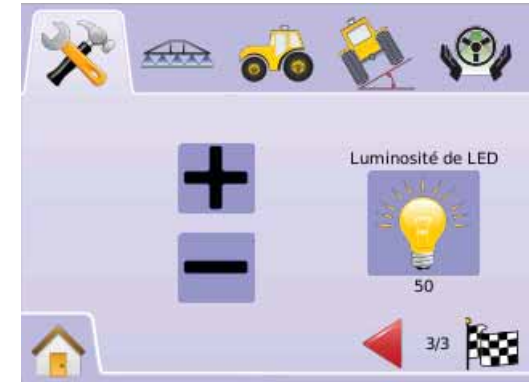





NOTE : Appuyez et maintenez enfoncées les ICÔNES PLUS/MOINS   pour modifier rapidement les paramètres.


Illustration 2-10: Luminosité des LEDs



Options régionales

Options régionales est utilisé pour configurer les paramètres Unités, Langue et Fuseau horaire.

5. Appuyez sur l'ONGLET CONFIGURATION DU SYSTÈME .
6. Appuyez sur l'ICÔNE OPTIONS RÉGIONALES .
7. Choisissez dans :
 - ▶ Unités  – définit les unités des mesures du système
 - ▶ Langue  – définit la langue du système
 - ▶ Fuseau horaire  – établit le fuseau horaire local OU

Appuyez sur FLÈCHE DROITE PAGE SUIVANTE  pour naviguer à travers tous les paramètres.







NOTE : Les options indiquées dans les carrés des intitulés sont les paramètres en cours. En étant dans un écran de réglage, appuyez sur l'icône pour voir les réglages usine disponibles et les plages de réglage.

Illustration 2-11: Options régionales



Unités

Unités définit les unités de mesures du système (unités U.S. ou métriques).

1. Appuyez sur l'ICÔNE OPTIONS RÉGIONALES .
2. Appuyez sur l'ICÔNE UNITÉS .
3. Appuyez sur LES ICÔNES FLÈCHES HAUT/ BAS   pour changer entre:
 - ▶ USA.
 - ▶ Métrique
4. Appuyez sur
 - ▶ FLÈCHE DROITE PAGE SUIVANTE  pour continuer jusqu'à Langue.
 - ▶ ONGLET CONFIGURATION DU SYSTÈME  pour retourner à l'écran principal de configuration du système.







NOTE : Ce réglage est nécessaire pour le fonctionnement du FieldPilot et du capteur de dévers, ainsi que pour le fonctionnement du BoomPilot.


Illustration 2-12: Unités



Langue

Langues définit la langue du système. Les options comprennent Allemand, Anglais, Danois, Espagnol, Français, Hongrois, Italien, Néerlandais, Polonais, Portugais, Russe, Suédois et Tchèque.

1. Appuyez sur l'ICÔNE OPTIONS RÉGIONALES .
2. Appuyez sur l'ICÔNE LANGUE .
3. Appuyez sur LES ICÔNES FLÈCHES HAUT/ BAS   pour choisir entre les langues.
4. Appuyez sur
 - ▶ FLÈCHE DROITE PAGE SUIVANTE  pour continuer jusqu'à Fuseau horaire.
 - ▶ ONGLET CONFIGURATION DU SYSTÈME  pour retourner à l'écran principal de configuration du système.

NOTE : Appuyez et maintenez enfoncées les ICÔNES FLÈCHES HAUT/ BAS   pour modifier rapidement les paramètres.







NOTE : Ce réglage est nécessaire pour le fonctionnement du FieldPilot et du capteur de dévers, ainsi que pour le fonctionnement du BoomPilot.

Illustration 2-13: Langue



Fuseau horaire

Le fuseau horaire établit le fuseau horaire local.

1. Appuyez sur l'ICÔNE OPTIONS RÉGIONALES .
2. Appuyez sur l'ICÔNE FUSEAU HORAIRE .
3. Appuyez sur les ICÔNES FLÈCHES HAUT/ BAS   pour choisir le fuseau horaire approprié.
4. Appuyez sur
 - ▶ DRAPEAU À DAMIER  pour terminer le paramétrage des options régionales.
 - ▶ ONGLET CONFIGURATION DU SYSTÈME  pour retourner à l'écran principal de configuration du système.



NOTE : Appuyez et maintenez enfoncées les ICÔNES FLÈCHES HAUT/ BAS   pour modifier rapidement les paramètres.






Illustration 2-14: Fuseau horaire




Les fuseaux horaires sont dans l'ordre alphabétique par continent, puis par ville. Une liste des continents et des villes se trouve dans l'annexe B.

GPS

Le GPS est utilisé pour configurer le type de GPS et le port GPS, ainsi que pour voir les informations d'état du GPS.

1. Appuyez sur l'ONGLET CONFIGURATION DU SYSTÈME .
2. Appuyez sur l'ICÔNE GPS .
3. Choisissez dans :
 - ▶ Type de GPS  – choisir les transmissions de la source GPS
 - ▶ Port GPS  – règle le port COM (D)GPS
 - ▶ État du GPS  – affiche les informations sur GGA/VTG (vitesses des données), Nombre de satellites, HDOP, PRN et Qualité.

OU

Appuyez sur FLÈCHE DROITE PAGE SUIVANTE  pour naviguer à travers tous les paramètres.





NOTE : Les options indiquées dans les carrés des intitulés sont les paramètres en cours. En étant dans un écran de réglage, appuyez sur l'icône pour voir les réglages usine disponibles et les plages de réglage.

Illustration 2-15: GPS



Type de GPS

Le type de GPS personnalise le système pour accepter la source GPS ou les transmissions de la source DGPS.

1. Appuyez sur l'ICÔNE GPS .
2. Appuyez sur l'ICÔNE TYPE DE GPS .
3. Choisissez dans :
 - ▶ GPS seulement – signaux non corrigés
 - ▶ DGPS seulement – signaux différentiellement corrigés
 - ▶ GPS/DGPS – l'un ou l'autre type de signal
4. Appuyez sur
 - ▶ FLÈCHE DROITE PAGE SUIVANTE  pour continuer jusqu'à GPS Port.
 - ▶ ONGLET CONFIGURATION DU SYSTÈME  pour retourner à l'écran principal de configuration du système.

NOTE : Ce réglage est nécessaire pour le fonctionnement du FieldPilot et du capteur de dévers, ainsi que pour le fonctionnement du BoomPilot.

Illustration 2-16: Type de GPS



🔧 Port GPS

Le port GPS met la transmission du port sur Interne ou Externe.

1. Appuyez sur l'ICÔNE GPS 🛠️.
2. Appuyez sur l'ICÔNE PORT GPS 🛠️.
3. Choisissez dans:
 - ▶ Interne – utilisez le (D)GPS interne (si monté) avec transmission vers l'extérieur
 - ▶ Externe – recevez des données (D)GPS externes
4. Appuyez sur
 - ▶ FLÈCHE DROITE PAGE SUIVANTE ➡ pour continuer jusqu'à État du GPS.
 - ▶ ONGLET CONFIGURATION DU SYSTÈME 🛠️ pour retourner à l'écran principal de configuration du système.

NOTE : Ce réglage est nécessaire pour le fonctionnement du FieldPilot et du capteur de dévers, ainsi que pour le fonctionnement du BoomPilot.

Illustration 2-17: Port GPS



NOTE : Pour travailler avec des signaux GPS comme Omnistar HP/XP ou RTK, il faut mettre le port GPS sur Externe.

Conditions de configuration minimales du récepteur extérieur

Avant que le Matrix ne se connecte et ne fonctionne avec un récepteur GPS externe, les conditions de configuration minimales doivent être satisfaites.

Paramètres du port série	
Débit en bauds:	19200
Données Bits :	8
Parité :	Aucune
Binaires d'arrêt :	1

Conditions de branchement du port série	
Câble série RS-232 mâle 9 broches	
NOTE : Il faut peut-être un adaptateur nul modem en fonction des broches du récepteur.	

NMEA Strings	
GGA	5 Hz
VTG	5 Hz
ZDA	0,2 Hz

🛠️ État du GPS

L'état du GPS affiche des informations concernant les vitesses des données, nombre de satellites visibles, et qualité et identification du satellite.

1. Appuyez sur l'ICÔNE GPS 🛠️.
2. Appuyez sur l'ICÔNE PORT GPS 🛠️ pour voir les données y compris:
 - ◀ GGAVTG (Vitesses des données) – le nombre de positions GPS par seconde.
 - ◀ Nombre de satellites – le nombre de satellites GPS visibles (il faut un minimum de 4 pour le DGPS)
 - ◀ HDOP – une mesure de la puissance de la géométrie satellitaire sur le plan horizontal. Une valeur HDOP [dilution horizontale de la précision] inférieure à 2 est préférable.
 - ◀ PRN – l'identité du satellite DGPS actuel. (voir le tableau PRN)
 - ◀ Qualité GGA – indicateur de la qualité actuelle du signal GPS. (voir le tableau GGA)
3. Appuyez sur
 - ▶ DRAPEAU À DAMIER 🏴 pour terminer le paramétrage du GPS.
 - ▶ ONGLET CONFIGURATION DU SYSTÈME 🛠️ pour retourner à l'écran principal de configuration du système.

NOTE : Si GPS n'est pas disponible, toutes les entrées seront "Non valide".

Illustration 2-18: État du GPS



PRN

Emplacement	PRN
USA - États de l'Ouest	135
USA - États de l'Est	138
USA - États du Centre	135 ou 138
Amérique du sud	N/A
Europe	120 ou 124

Conditions GGA

La qualité GGA nécessaire pour pouvoir travailler avec différents types de signaux peut varier. Voir le tableau ci-dessous pour les conditions.

Maintenance	Qualité GGA	Précision
Omnistar HP/XP	5	10 cm
Cinématique en temps réel RTK	4	4 cm
Glissement	9	<1 m
WAAS/Balise	2	<1 m
GPS seulement	1	<3 m

Boîtier

Le paramétrage du boîtier est utilisé pour configurer les paramètres Volume, Luminosité de l'écran, Étalonnage de l'écran et Capture d'écran, ainsi que pour voir les informations de "À propos de" et celles du logiciel du système Enregistrer.

1. Appuyez sur l'ONGLET CONFIGURATION DU SYSTÈME 🛠️
 2. Appuyez sur l'ICÔNE BOÎTIER 📺.
 3. Choisissez dans:
 - ▶ Volume 🗣️ – ajuste le niveau du volume du haut-parleur du système audio
 - ▶ Luminosité écran 💡 – modifie la luminosité de l'écran du boîtier
 - ▶ Étalonnage de l'écran tactile 📺 – utilisé pour forcer un étalonnage de l'écran tactile
 - ▶ Capture d'écran 📷 – Permet d'enregistrer les images de l'écran sur une clé USB
 - ▶ "À propos de" / Enregistrer ? – affiche la version du logiciel du système ainsi que les versions du logiciel des modules connectés au bus CAN
- OU
- Appuyez sur FLÈCHE DROITE PAGE SUIVANTE ➡️ pour naviguer à travers tous les paramètres.

NOTE : En étant dans un écran de réglage, appuyez sur l'icône pour voir les réglages usine disponibles et les pages de réglage.

Illustration 2-19: Boîtier



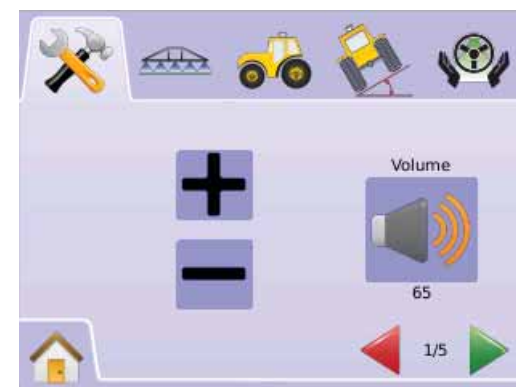
Volume

Volume ajuste le niveau du volume du haut-parleur du système audio. La plage est 0 - 100.

1. Appuyez sur l'ICÔNE BOÎTIER 📺.
2. Appuyez sur l'ICÔNE VOLUME 🗣️.
3. Appuyez sur les ICÔNES PLUS/MOINS + - pour modifier le niveau du volume.
 - ◀ Plus ce nombre est haut, plus le son est fort.
 - ◀ Plus ce nombre est bas, plus le son est faible.
4. Appuyez sur
 - ▶ FLÈCHE DROITE PAGE SUIVANTE ➡️ pour continuer jusqu'à Luminosité de l'écran.
 - ▶ ONGLET CONFIGURATION DU SYSTÈME 🛠️ pour retourner à l'écran principal de configuration du système.







NOTE : Appuyez et maintenez enfoncées les ICÔNES PLUS/MOINS + - pour modifier rapidement les paramètres.



Illustration 2-20: Volume



Luminosité de l'écran

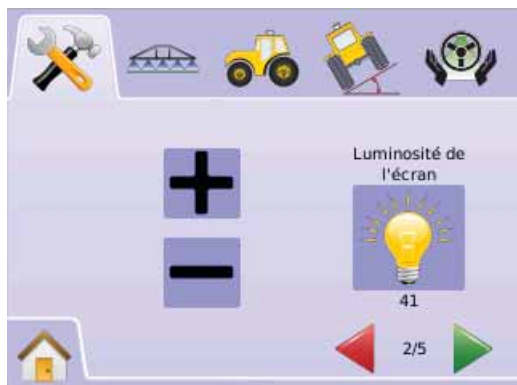
Luminosité écran modifie la luminosité de l'écran du boîtier. La plage est 0 - 100.

1. Appuyez sur l'ICÔNE BOÎTIER .
2. Appuyez sur l'ICÔNE LUMINOSITÉ DE L'ÉCRAN .
3. Appuyez sur les ICÔNES PLUS/MOINS   pour modifier la luminosité des LEDs.
 - ◀ Plus ce nombre est haut, plus l'écran est lumineux
 - ◀ Plus ce nombre est bas, plus l'écran est sombre.
4. Appuyez sur
 - ▶ FLÈCHE DROITE PAGE SUIVANTE  pour continuer jusqu'à Étalonnage de l'écran tactile.
 - ▶ ONGLET CONFIGURATION DU SYSTÈME  pour retourner à l'écran principal de configuration du système.

NOTE : Appuyez et maintenez enfoncées les ICÔNES PLUS/MOINS   pour modifier rapidement les paramètres.

MISE EN GARDE ! Dans les situations avec températures élevées, des réglages au dessus de 50 peuvent provoquer une alerte de température élevée. La console va automatiquement diminuer la luminosité de l'écran pour réduire la température de la console.

Illustration 2-21: Luminosité de l'écran



Étalonnage de l'écran tactile avec version du logiciel 1,00 à 1,02

L'étalonnage de l'écran tactile est utilisé pour forcer un étalonnage de l'écran tactile.






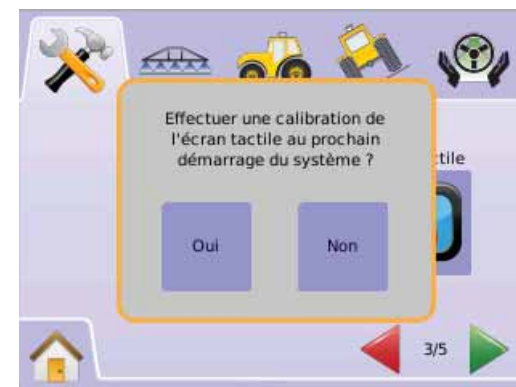
1. Appuyez sur l'ICÔNE BOÎTIER .
2. Appuyez sur l'ICÔNE ÉTALONNER L'ÉCRAN TACTILE .
3. Appuyez sur l'ICÔNE MAIN  pour activer le processus d'étalonnage de l'écran tactile.
4. "Imposer un étalonnage de l'écran tactile la prochaine fois que l'appareil démarre ?"
 - Appuyez sur
 - ▶ Oui – pour retourner sur l'écran d'étalonnage de l'écran tactile. L'étalonnage va être effectué quand l'alimentation du boîtier sera coupée et remise.
 - ▶ Non – pour retourner à l'écran d'étalonnage de l'écran tactile
5. Appuyez sur
 - ▶ FLÈCHE DROITE PAGE SUIVANTE  pour continuer jusqu'à Capture d'écran.
 - ▶ ONGLET CONFIGURATION DU SYSTÈME  pour retourner à l'écran principal de configuration du système.

Illustration 2-22: Étalonnage de l'écran tactile



Illustration 2-23: Étalonnage de l'écran tactile



Cycle suivant de mise en marche/arrêt

L'écran d'étalonnage va s'afficher avant que le boîtier ne démarre.


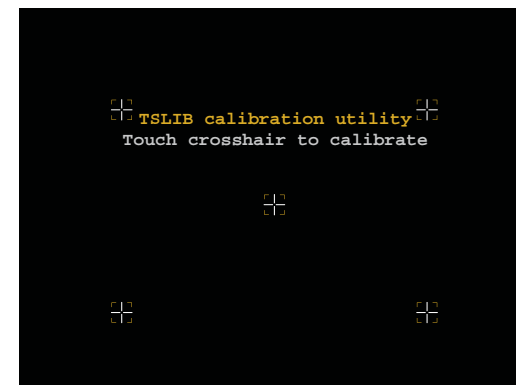
1. "TSLIB calibration utility Touch crosshair to calibrate"
 - Appuyez sur la série de 5 réticules .
 2. Le boîtier va reprendre le lancement du système.
- Après avoir appuyé sur le cinquième (5ème) réticule, le processus d'étalonnage prend environ 30 à 45 secondes pour se terminer.

Illustration 2-24: Processus d'étalonnage de l'écran tactile



Étalonnage de l'écran tactile avec version du logiciel 1,03

L'étalonnage de l'écran tactile est utilisé pour activer un étalonnage de l'écran tactile.








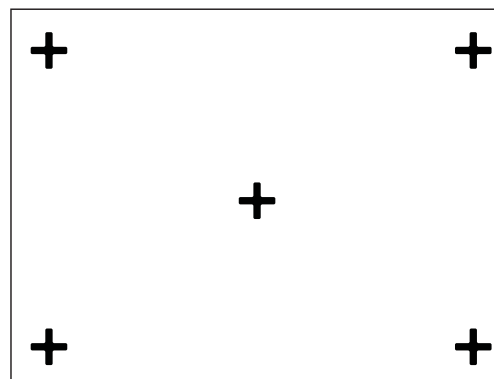
1. Appuyez sur l'ICÔNE BOÎTIER .
2. Appuyez sur l'ICÔNE ÉTALONNER L'ÉCRAN TACTILE .
3. Appuyez sur l'ICÔNE MAIN  pour activer le processus d'étalonnage de l'écran tactile.
4. "Commencer l'étalonnage de l'écran tactile?"
Appuyez sur
 - ▶ Oui – pour commencer l'étalonnage de l'écran tactile.
 - ▶ Non – pour revenir à l'écran d'étalonnage de l'écran tactile.
5. Appuyez sur la série de 5 réticules .
6. Appuyez sur OK  pour compléter l'étalonnage de l'écran tactile.
7. Appuyez sur
 - ▶ FLÈCHE DROITE PAGE SUIVANTE  pour continuer jusqu'à Capture d'écran.
 - ▶ ONGLET CONFIGURATION DU SYSTÈME  pour retourner à l'écran principal de configuration du système.

Illustration 2-25: Étalonnage de l'écran tactile




Illustration 2-26: Processus d'étalonnage de l'écran tactile



Capture d'écran

Pour aider à la recherche et la réparation des pannes sur le terrain, un utilisateur peut utiliser Capture d'écran pour télécharger un écran sur une clé USB, puis envoyer l'image par Internet au personnel d'appui client.

Quand Capture d'écran est activé, une ICÔNE CAPTURE D'ÉCRAN  est affichée en haut à droite de chaque écran.

Activer/Désactiver






1. Appuyez sur l'ICÔNE BOÎTIER .
2. Appuyez sur l'ICÔNE CAPTURE D'ÉCRAN .
3. Appuyez sur
 - ▶ Activer
 - ▶ Désactiver
4. Appuyez sur
 - ▶ FLÈCHE DROITE PAGE SUIVANTE  pour continuer jusqu'à "À propos de" / Enregistrer.
 - ▶ ONGLET CONFIGURATION DU SYSTÈME  pour retourner à l'écran principal de configuration du système.

Illustration 2-27: Capture d'écran



Capturer une image

1. Introduire une clé USB dans le port USB.
2. Appuyez sur l'ICÔNE CAPTURE D'ÉCRAN .

NOTE : Capture d'écran ne capture pas un flux en direct à partir de la vidéo.

Illustration 2-28: Exemple de Capture d'écran sur l'écran



? "À propos de" / Enregistrer

L'écran "À propos de" / Enregistrer affiche la version du logiciel du système ainsi que les versions du logiciel des modules connectés au bus CAN.

Pour voir les informations Système:





1. Appuyez sur l'ICÔNE BOÎTIER .
2. Appuyez sur l'ICÔNE À PROPOS DE  pour voir les données y compris:
 - ◀ Numéro de modèle de l'appareil
 - ◀ Version du logiciel
 - ◀ Modules connectés
3. Appuyez sur
 - ▶ DRAPEAU À DAMIER  pour terminer le paramétrage du boîtier.
 - ▶ ONGLET CONFIGURATION DU SYSTÈME  pour retourner à l'écran principal de configuration du système.

Illustration 2-29: "À propos de" - Matrix 570G








Illustration 2-30: "À propos de" - Matrix 840G



Informations au sujet d'Enregistrer

Pour aider à la recherche et la réparation des pannes sur le terrain, un utilisateur peut utiliser Enregistrer pour télécharger sur une clé USB un fichier texte contenant des informations sur le logiciel en cours, puis envoyer le fichier par Internet au personnel d'appui client.

1. Appuyez sur l'ICÔNE BOÎTIER .
2. Appuyez sur l'ICÔNE À PROPOS DE .
3. Introduire une clé USB dans le port USB.
4. Appuyez sur l'ICÔNE ENREGISTRER . "Informations de la version enregistrées sur clé USB" va confirmer l'enregistrement.
5. Appuyez sur
 - ▶ DRAPEAU À DAMIER  pour terminer le paramétrage du boîtier.
 - ▶ ONGLET CONFIGURATION DU SYSTÈME  pour retourner à l'écran principal de configuration du système.

NOTE : L'ICÔNE ENREGISTRER  n'est pas disponible pour être sélectionnée (grisé) jusqu'à ce qu'une clé USB soit convenablement introduite.

Illustration 2-31: À propos de "Vérification"



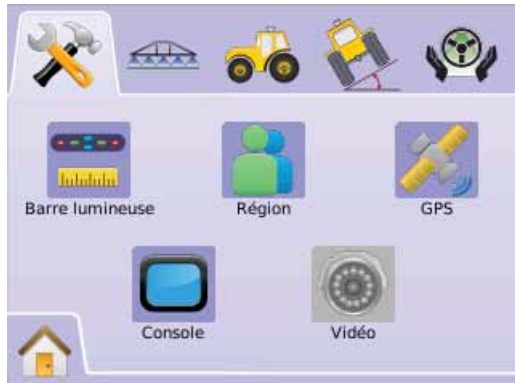


Vidéo

Configuration de la vidéo est utilisée pour configurer des caméras séparées en se servant d'un module de sélection de vidéo [VSM]. Jusqu'à 4 caméras peuvent être configurées si un module de sélection de vidéo est installé.

NOTE : Si un module de sélection de vidéo n'est pas mis en place, la configuration de la vidéo n'est pas disponible pour être sélectionnée (grisé).

Illustration 2-32: Vidéo indisponible



NOTE : Configuration de la vidéo ne va pas changer le réglage d'une caméra branchée directement, même si un module de sélection de vidéo [VSM] est monté sur le système. Ajuster les options ne va pas avoir de répercussion sur une caméra en liaison directe.

Module de sélection vidéo [VSM] à huit voies

Quand un module de sélection vidéo [VSM] à huit (8) voies est en place dans le système, jusqu'à huit (8) caméras peuvent être installées et configurées.

1. Appuyez sur l'ONGLET CONFIGURATION DU SYSTÈME 🛠️
2. Appuyez sur l'ICÔNE VIDÉO 📺.
3. Choisissez dans:
 - ▶ Caméra A 📺
 - ▶ Caméra B 📺
 - ▶ Caméra C 📺
 - ▶ Caméra D 📺
 - ▶ Caméra E 📺
 - ▶ Caméra F 📺
 - ▶ Caméra G 📺
 - ▶ Caméra H 📺

OU

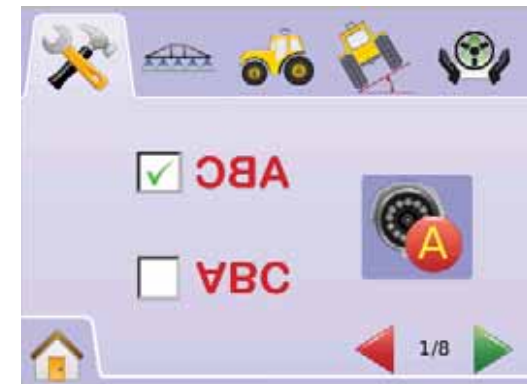
Appuyez sur FLÈCHE DROITE PAGE SUIVANTE ▶ pour naviguer à travers toutes les caméras.

4. Choisissez la/les case(s) à cocher appropriée(s):
 - ▶ Normal – **ABC**
 - ▶ Inverse – **ACB**
 - ▶ à l'envers – **CBA**
 - ▶ Inverse & à l'envers – **ACB**
5. Appuyez sur FLÈCHE DROITE PAGE SUIVANTE ▶ pour naviguer à travers les caméras restantes.
6. Appuyez sur
 - ▶ DRAPEAU À DAMIER 🏴 pour terminer le paramétrage de la vidéo.
 - ▶ ONGLET CONFIGURATION DU SYSTÈME 🛠️ pour retourner à l'écran principal de configuration du système.

Illustration 2-33: Module de sélection vidéo [VSM] à huit voies



Illustration 2-34: Configuration caméra



Module de sélection à 8 voies avec seulement A, B, C, & D

Si des caméras sont installées seulement sur les ports A, B, C et D, les caméras E, F, G et H ne seront pas disponibles pour une configuration.

Illustration 2-35: Configuration caméra



Module de sélection vidéo [VSM] à quatre voies

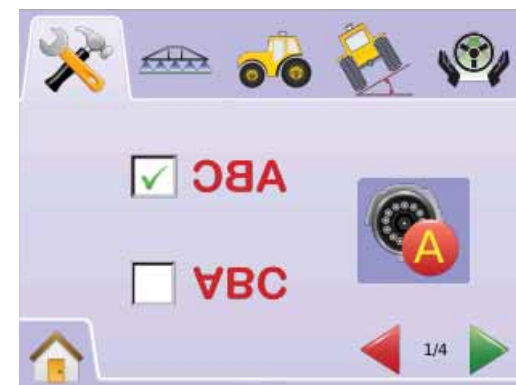
Quand un module de sélection vidéo [VSM] à quatre (4) voies est en place dans le système, jusqu'à quatre (4) caméras peuvent être installées. Seules les caméras A, B, C et D vont être disponibles pour l'installation.

1. Appuyez sur l'ONGLET CONFIGURATION DU SYSTÈME 🛠️
2. Appuyez sur Vidéo ICON 📺.
3. Choisissez
 - ▶ Caméra A 📺
 - ▶ Caméra B 📺
 - ▶ Caméra C 📺
 - ▶ Caméra D 📺
 OU
 Appuyez sur FLÈCHE DROITE PAGE SUIVANTE ➡ pour naviguer à travers toutes les caméras.
4. Choisissez la/les case(s) à cocher appropriée(s):
 - ▶ Normal – **ABC**
 - ▶ Inverse – **CBA**
 - ▶ à l'envers – **ACB**
 - ▶ Inverse & à l'envers – **ACB**
5. Appuyez sur FLÈCHE DROITE PAGE SUIVANTE ➡ pour naviguer à travers les caméras restantes.
6. Appuyez sur
 - ▶ DRAPEAU À DAMIER 🏁 pour terminer le paramétrage de la vidéo.
 - ▶ ONGLET CONFIGURATION DU SYSTÈME 🛠️ pour retourner à l'écran principal de configuration du système.

Illustration 2-36: Module de sélection vidéo [VSM] à quatre voies



Illustration 2-37: Configuration caméra












CONFIGURATION DU BOOMPILOT/D'UNE RAMPE UNIQUE

La configuration du BoomPilot est utilisée pour configurer les paramètres Redoublement, Anticipation d'ouverture, Anticipation de fermeture, Nombre de tronçons de la rampe, et Largeur de tronçon de rampe.

La configuration d'une rampe unique est disponible quand un câble intelligent SmartCable ou module de commande de tronçon [SDM] n'est pas en place. Les paramétrages pour Redoublement, Anticipation d'ouverture, Anticipation de fermeture, Nombre de tronçons de la rampe ne seront pas disponibles, et uniquement une seule largeur de tronçon de rampe peut être entrée.

Configuration du BoomPilot

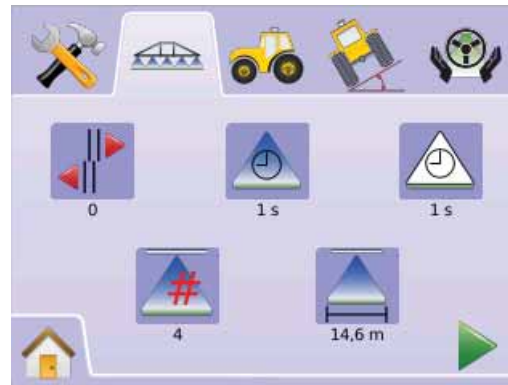
Si un câble SmartCable ou un module de commande de tronçon [SDM] est en place, il est possible d'entrer jusqu'à 15 largeurs des tronçons de rampe.

1. Choisissez CONFIGURATION DE L'APPAREIL  dans le Menu d'accueil .
 2. Appuyez sur l'ONGLET CONFIGURATION DU BOOMPILOT/D'UNE RAMPE UNIQUE .
 3. Choisissez dans:
 - ▶ Redoublement  – détermine l'importance du redoublement acceptable
 - ▶ Anticipation d'ouverture  – établit le temps de l'ouverture des vannes de tronçons de rampe
 - ▶ Anticipation de fermeture  – établit le temps de fermeture des vannes de tronçons de rampe
 - ▶ Nombre de tronçons de la rampe  – établit le nombre de tronçons de rampe disponibles
 - ▶ Largeur de tronçon de rampe  – établit la largeur de chaque tronçon de rampe OU
- Appuyez sur FLÈCHE DROITE PAGE SUIVANTE  pour naviguer à travers tous les paramètres.

NOTE : Les options indiquées dans les carrés des intitulés sont les paramètres en cours. En étant dans un écran de réglage, appuyez sur l'icône pour voir les réglages usine disponibles et les plages de réglage.





NOTE : Les réglages du BoomPilot ne sont visibles et nécessaires que si un câble intelligent SmartCable ou un module de commande de tronçon [SDM] sont présents. Si aucun des deux n'est en place, reportez-vous à la section Configuration d'une rampe unique.

Illustration 2-38: Configuration des tronçons de rampe (module de commande de tronçon détecté [SDM détecté])



Redoublement

Redoublement fixe l'importance du redoublement acceptable quand les tronçons de rampe sont mis en marche et arrêtés en se servant du BoomPilot.

1. Appuyez sur l'ICÔNE REDOUBLEMENT .
2. Appuyez sur les ICÔNES FLÈCHES HAUT/ BAS   pour choisir dans:
 - ▶ 0%
 - ▶ 50%
 - ▶ 100%
3. Appuyez sur
 - ▶ FLÈCHE DROITE PAGE SUIVANTE  pour continuer jusqu'à Anticipation d'ouverture.
 - ▶ ONGLET CONFIGURATION DU BOOMPILOT/D'UNE


RAMPE UNIQUE  pour retourner à l'écran principal de Paramétrage des tronçons de rampe.

Illustration 2-39: Redoublement

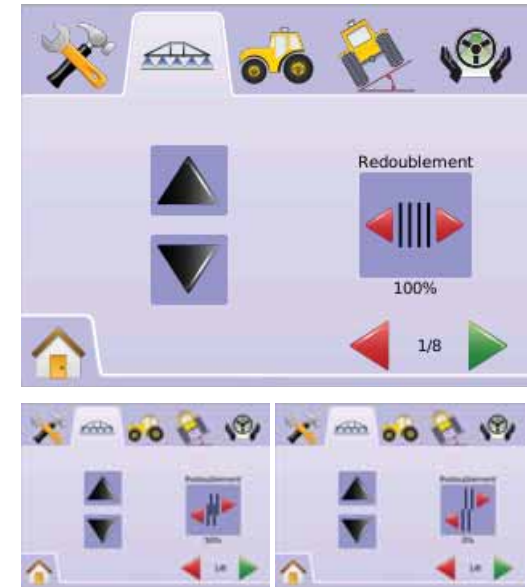
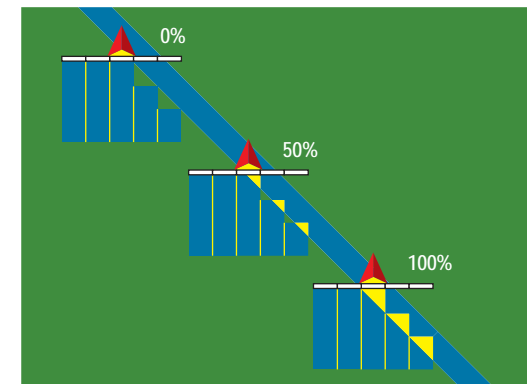


Illustration 2-40: Exemples de Passage



👁️ Anticipation d'ouverture

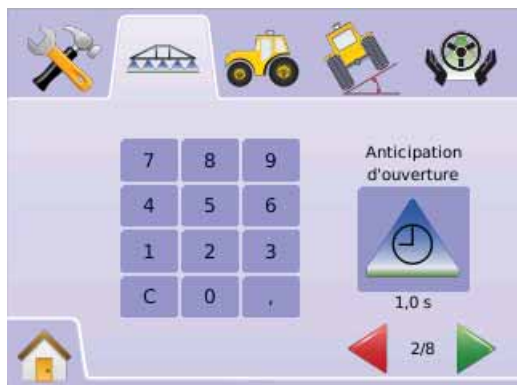
Les fonctions Anticipation d'ouverture comme "regard en avant" pour établir le temps d'ouverture des vannes de tronçons de rampe exactement en pénétrant sur une zone qui n'a été encore traitée. Si la rampe s'ouvre trop tôt en entrant sur une surface non-traitée, diminuez le réglage d'anticipation d'ouverture. Si la rampe s'ouvre trop tard en entrant sur une surface non-traitée, augmentez le réglage d'anticipation d'ouverture. La plage est 0,0 - 10,0 secondes.

1. Appuyez sur l'ICÔNE ANTICIPATION D'OUVERTURE 👁️.
2. Utilisez l'écran de saisie pour établir le temps d'anticipation.

Appuyez sur

- ▶ FLÈCHE DROITE PAGE SUIVANTE ➡ pour continuer jusqu'à Anticipation de fermeture .
- ▶ ONGLET CONFIGURATION DU BOOMPILOT/D'UNE RAMPE UNIQUE 🏠 pour retourner à l'écran principal de Paramétrage des tronçons de rampe.

Illustration 2-41: Anticipation d'ouverture



👁️ Anticipation de fermeture

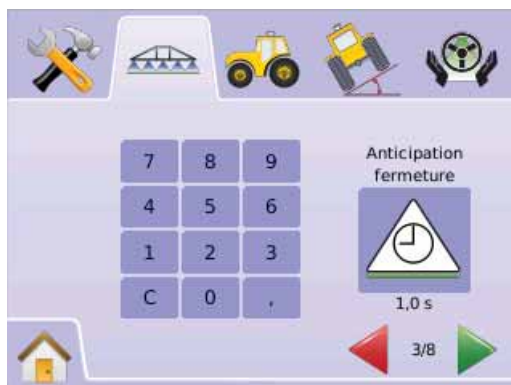
Les fonctions Anticipation de fermeture agissent comme "regard en avant" pour établir le temps de fermeture des vannes de tronçons de rampe exactement en pénétrant sur une superficie qui a été déjà traitée. Si la rampe se coupe trop tôt en entrant sur une surface traitée, diminuez le réglage d'anticipation de fermeture. Si la rampe se coupe trop tard en entrant sur une surface traitée, augmentez le réglage d'anticipation de fermeture. La plage est 0,0 - 10,0 secondes.

1. Appuyez sur l'ICÔNE ANTICIPATION DE FERMETURE 👁️.
2. Utilisez l'écran de saisie pour établir le temps d'anticipation.

Appuyez sur

- ▶ FLÈCHE DROITE PAGE SUIVANTE ➡ pour continuer jusqu'à Nombre de tronçons de la rampe.
- ▶ ONGLET CONFIGURATION DU BOOMPILOT/D'UNE RAMPE UNIQUE 🏠 pour retourner à l'écran principal de Paramétrage des tronçons de rampe.

Illustration 2-42: Anticipation de fermeture



🏠 Nombre de tronçons de la rampe

La fonction Nombre de tronçons de rampe établit le nombre de tronçons de rampe disponibles, de 1 à 15, en fonction de la détection d'un câble SmartCable ou d'un module de commande de tronçon [SDM].

1. Appuyez sur l'ICÔNE NOMBRE DE TRONÇONS 🏠.
2. Appuyez sur les ICÔNES FLÈCHES HAUT/ BAS ▲ ▼ pour établir le nombre approprié de tronçons de rampe.

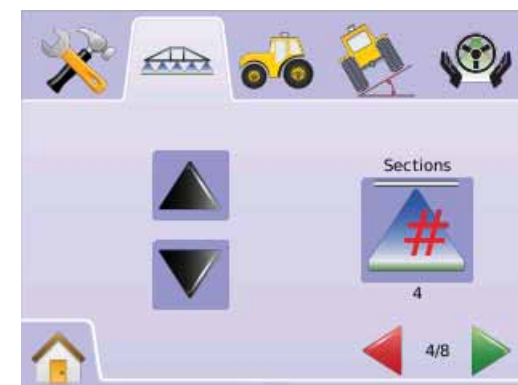
Appuyez sur

- ▶ FLÈCHE DROITE PAGE SUIVANTE ➡ pour continuer jusqu'à Largeur de tronçon de rampe.
- ▶ ONGLET CONFIGURATION DU BOOMPILOT/D'UNE RAMPE UNIQUE 🏠 pour retourner à l'écran principal de Paramétrage des tronçons de rampe.

NOTE : Appuyez et maintenez enfoncées les ICÔNES FLÈCHES HAUT/ BAS ▲ ▼ pour modifier rapidement les paramètres.

NOTE : Si un tronçon se compose à lui tout seul d'un bras et d'une partie de l'autre, toutes les étapes pour terminer la configuration du Boompilot vont se trouver modifiées.

Illustration 2-43: Nombre de tronçons de la rampe



▲ Largeur de tronçon de rampe

La largeur de tronçon de rampe établit la largeur de chaque tronçon de rampe. La plage est 0,0 - 50,0 mètres. En regardant vers l'avant, les tronçons de rampe sont comptés de la gauche vers la droite le long de la rampe de pulvérisation.

1. Appuyez sur l'ICÔNE LARGEUR DE TRONÇON DE RAMPE ▲.
2. Utilisez l'écran de saisie pour établir la largeur de tronçon de rampe.

Appuyez sur

- ▶ FLÈCHE DROITE PAGE SUIVANTE ► pour continuer jusqu'aux largeurs des tronçons restants.
- ▶ DRAPEAU À DAMIER 🏁 pour terminer le paramétrage des tronçons de rampe.
- ▶ ONGLET CONFIGURATION DU BOOMPILOT/D'UNE RAMPE UNIQUE 🚛 pour retourner à l'écran principal de Paramétrage des tronçons de rampe.

NOTE : En entrant une largeur de tronçon de rampe, la totalité de tous les tronçons doit être au dessus de 0,9 mètres.

NOTE : Des tronçons de rampe séparés peuvent être mis sur des largeurs différentes.

NOTE : Ce réglage est nécessaire pour le fonctionnement du FieldPilot.

Illustration 2-44: Largeur de tronçon de rampe



Configuration d'une rampe unique

La configuration d'une rampe unique est disponible quand un câble intelligent SmartCable ou un module de commande de tronçon [SDM] n'est pas en place.

Les paramétrages pour Redoublement, Anticipation d'ouverture, Anticipation de fermeture, Nombre de tronçons de la rampe ne seront pas disponibles, et uniquement une seule largeur de tronçon de rampe peut être entrée.

▲ Largeur de tronçon de rampe

La largeur de tronçon de rampe établit la largeur du passage dans sa totalité. La plage est 0,9 - 50,0 mètres.

1. Choisissez CONFIGURATION DE L'APPAREIL 🏠 dans le Menu d'accueil 🏠.
2. Appuyez sur l'ONGLET CONFIGURATION DU BOOMPILOT/D'UNE RAMPE UNIQUE 🚛.
3. Appuyez sur
 - ▶ ICÔNE DE LARGEUR DE TRONÇON DE RAMPE ▲.
 - ▶ FLÈCHE DROITE PAGE SUIVANTE ►.
4. Utilisez l'écran de saisie pour établir la largeur du passage.

Appuyez sur

- ▶ DRAPEAU À DAMIER 🏁 pour terminer le paramétrage des tronçons de rampe.
- ▶ ONGLET CONFIGURATION DU BOOMPILOT/D'UNE RAMPE UNIQUE 🚛 pour retourner à l'écran principal de Paramétrage des tronçons de rampe.

NOTE : L'étiquette des options est le réglage en cours. En étant dans un écran de réglage, appuyez sur l'icône pour voir les réglages usine disponibles et les plages de réglage.

NOTE : Ce réglage est nécessaire pour le fonctionnement du FieldPilot et du capteur de dévers.

Illustration 2-45: Largeur de rampe unique (un seul tronçon, pas de module de commande de tronçon/SDM)

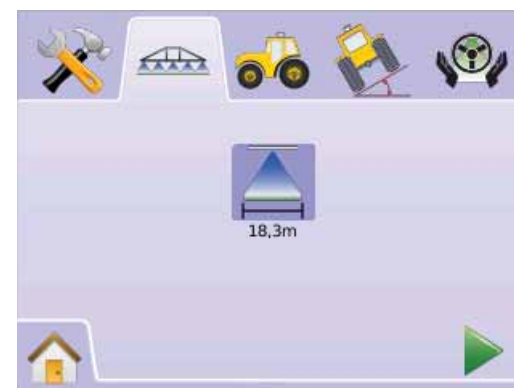
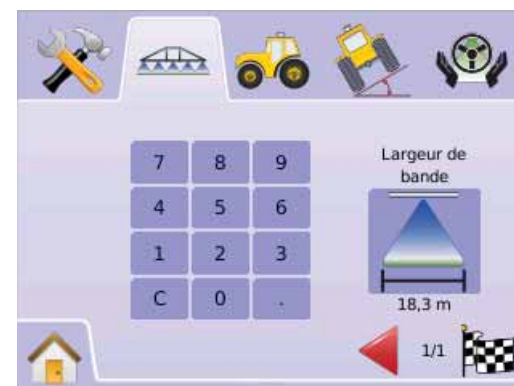


Illustration 2-46: Entrée de la largeur d'une rampe unique





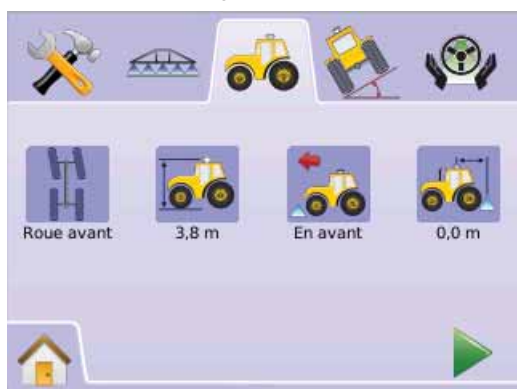
CONFIGURATION DU VÉHICULE

La configuration du véhicule est utilisée pour configurer Type de véhicule, Hauteur de l'antenne, Direction vers la rampe, et Distance de la rampe.

1. Choisissez CONFIGURATION DE L'APPAREIL dans le Menu d'accueil .
 2. Appuyez sur l'ONGLET PARAMÉTRAGE DU VÉHICULE .
 3. Choisissez dans:
 - ▶ Type de véhicule – sélectionne le type de véhicule qui représente le mieux votre véhicule
 - ▶ Hauteur de l'antenne – fixe la hauteur de l'antenne par rapport au sol
 - ▶ Direction vers la rampe – Indique si la rampe se trouve en arrière ou en avant de l'antenne GPS
 - ▶ Distance de la rampe – Définit la distance depuis l'antenne GPS jusqu'à la rampe de pulvérisation OU
- Appuyez sur FLÈCHE DROITE PAGE SUIVANTE pour naviguer à travers tous les paramètres.

NOTE : Les options indiquées dans les carrés des intitulés sont les paramètres en cours. En étant dans un écran de réglage, appuyez sur l'icône pour voir les réglages usine disponibles et les plages de réglage.

Illustration 2-47: Configuration du véhicule



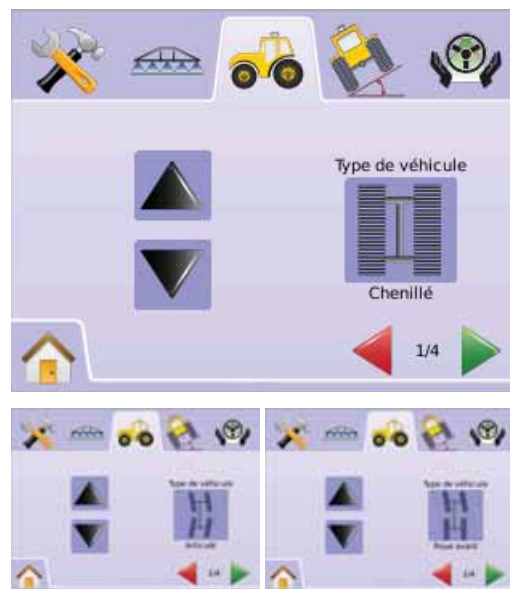
Type de véhicule

Type de véhicule sélectionne le type de véhicule qui représente le mieux votre véhicule.

1. Appuyez sur l'ICÔNE TYPE DE VÉHICULE .
2. Appuyez sur Les ICÔNES FLÈCHES HAUT/ BAS pour choisir dans:
 - ▶ Guidage roue avant (également utilisé pour les moissonneuses-batteuses)
 - ▶ Articulé
 - ▶ Sur Chenilles
3. Appuyez sur
 - ▶ FLÈCHE DROITE PAGE SUIVANTE pour continuer jusqu'à Hauteur d'antenne.
 - ▶ ONGLET CONFIGURATION DU VÉHICULE pour retourner jusqu'à l'écran principal de configuration du véhicule.

NOTE : Ce réglage est nécessaire pour le fonctionnement du FieldPilot et du capteur de dévers, ainsi que pour le fonctionnement du BoomPilot.

Illustration 2-48: Type de véhicule



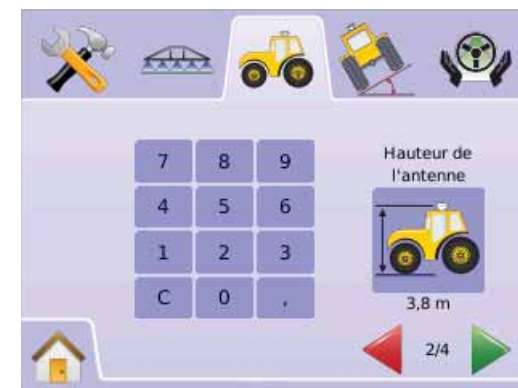
Hauteur de l'antenne

La "hauteur d'antenne" fixe la hauteur de l'antenne par rapport au sol. La plage est 0,0 - 10,0 mètres.

1. Appuyez sur l'ICÔNE HAUTEUR DE L'ANTENNE .
2. Utilisez l'écran de saisie pour établir la hauteur de l'antenne.
3. Appuyez sur
 - ▶ FLÈCHE DROITE PAGE SUIVANTE pour continuer jusqu'à Direction vers la rampe.
 - ▶ ONGLET CONFIGURATION DU VÉHICULE pour retourner jusqu'à l'écran principal de configuration du véhicule.








NOTE : Ce réglage est nécessaire pour le fonctionnement du FieldPilot et du capteur de dévers, ainsi que pour le fonctionnement du BoomPilot.

Illustration 2-49: Hauteur de l'antenne



Direction vers la rampe

La direction vers la rampe indique si la rampe se trouve en arrière ou en avant de l'antenne GPS alors que le véhicule se déplace vers l'avant.

1. Appuyez sur l'ICÔNE DIRECTION VERS LA RAMPE .
2. Appuyez sur les ICÔNES FLÈCHES HAUT/ BAS   pour choisir dans:
 - ▶ En arrière  – En arrière – indique que la rampe de pulvérisation se trouve en arrière de l'antenne GPS
 - ▶ En avant  – En avant – indique que la rampe se trouve en avant de l'antenne GPS
3. Appuyez sur
 - ▶ FLÈCHE DROITE PAGE SUIVANTE  pour continuer jusqu'à distance de la rampe.
 - ▶ ONGLET CONFIGURATION DU VÉHICULE  pour retourner jusqu'à l'écran principal de configuration du véhicule.




NOTE : Ce réglage est nécessaire pour le fonctionnement du FieldPilot et du capteur de dévers, ainsi que pour le fonctionnement du BoomPilot.

Illustration 2-50: Direction vers la rampe



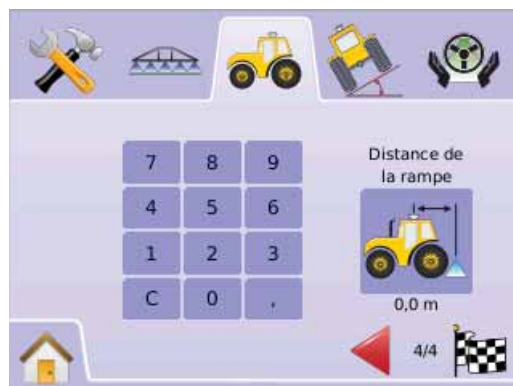
Distance de la rampe

La distance de rampe définit la distance depuis l'antenne GPS jusqu'à la rampe de pulvérisation. La plage est 0,0 - 50,0 mètres.

1. Appuyez sur l'ICÔNE DISTANCE DE LA RAMPE .
2. Utilisez l'écran de saisie pour établir la distance de la rampe.
3. Appuyez sur
 - ▶ DRAPEAU À DAMIER  pour terminer le paramétrage du véhicule.
 - ▶ ONGLET CONFIGURATION DU VÉHICULE  pour retourner jusqu'à l'écran principal de configuration du véhicule.






NOTE : Ce réglage est nécessaire pour le fonctionnement du FieldPilot et du capteur de dévers, ainsi que pour le fonctionnement du BoomPilot.

Illustration 2-51: Distance de la rampe



CONFIGURATION DU MODULE DE GYRO-DÉVERS

Le module de gyro-dévers (TGM) est utilisé pour étalonner le gyroscope, permettant la correction du dévers pour les applications sur terrain vallonné ou en pente.

1. Choisissez CONFIGURATION DE L'APPAREIL  dans le Menu d'accueil .
2. Appuyez sur l'ONGLET CONFIGURATION DU MODULE DE GYRO-DÉVERS .
3. Appuyez sur l'ICÔNE CORRECTION DE DÉVERS .
4. Choisissez
 - ▶ Marche – la correction de dévers va être effectuée sur la position de l'antenne GPS
 - ▶ Arrêt – la correction de dévers ne va pas être effectuée OUAppuyez sur FLÈCHE DROITE PAGE SUIVANTE  pour naviguer à travers tous les paramètres.

NOTE : Si FieldPilot est utilisé, un module de gyro-dévers est intégré dans le système.

NOTE : La hauteur d'antenne doit être entrée avant l'étalonnage de dévers.

NOTE : L'option indiquée dans le carré des intitulés est le réglage en cours.

Illustration 2-52: Correction de dévers



Correction de dévers indisponible

Si un TGM [module de gyro-dévers] ou SCM [section control module] n'est pas connecté, les options d'étalonnage ne seront pas disponibles.

Illustration 2-53: Module de gyro-dévers non détecté



Activation et étalonnage de la correction de dévers

Activation et étalonnage de la correction de dévers servent à mettre en marche/arrêter le module de gyro-dévers (TGM) et à étalonner le gyroscope.

Marche-arrêt

1. Appuyez sur l'ICÔNE CORRECTION DE DÉVERS
2. Choisissez "Marche/On"
3. Appuyez sur
 - ▶ FLÈCHE DROITE PAGE SUIVANTE
 - ▶ L'ONGLET CONFIGURATION DU MODULE DE GYRO-DÉVERS

Illustration 2-54: Correction de dévers en marche (ON)



Mettre à l'horizontale sur la position de dévers 1

4. Mettez le véhicule sur une surface horizontale.
5. Appuyez sur
 - ▶ ICÔNE OK
 - ▶ FLÈCHE DROITE PAGE SUIVANTE
 - ▶ L'ONGLET CONFIGURATION DU MODULE DE GYRO-DÉVERS

Illustration 2-55: Mettre à l'horizontale sur la position de dévers 1



Mettre à l'horizontale sur la position de dévers 2

6. Faites tourner le véhicule de 180 degrés et repositionner le véhicule au même emplacement.
7. Appuyez sur
 - ▶ ICÔNE OK
 - ▶ FLÈCHE DROITE PAGE SUIVANTE
 - ▶ L'ONGLET CONFIGURATION DU MODULE DE GYRO-DÉVERS

Illustration 2-56: Mettre à l'horizontale sur la position de dévers 2



Étalonnage du dévers terminé

8. Appuyez sur
 - ▶ ICÔNE OK
 - ▶ DRAPEAU À DAMIER
 - ▶ L'ONGLET CONFIGURATION DU MODULE DE GYRO-DÉVERS

Illustration 2-57: Achèvement de l'étalonnage du dévers



Correction de dévers désactivée (Off)

La correction de dévers est utilisée pour mettre en marche/arrêter le module de gyro-dévers (TGM).




1. Appuyez sur l'ICÔNE CORRECTION DE DÉVERS 
2. Choisissez "Arrêt/Off"
3. Appuyez sur
 - ▶ DRAPEAU À DAMIER  pour terminer le paramétrage du module de gyro-dévers.
 - ▶ L'ONGLET CONFIGURATION DU MODULE DE GYRO-DÉVERS  pour retourner à l'écran principal de configuration du module de gyro-dévers.

Illustration 2-58: Correction de dévers arrêté (Off)



CONFIGURATION DU FIELDPILOT

La configuration du FieldPilot est utilisée pour Activer/ Désactiver le FieldPilot et configurer les paramètres des vannes, le test de vanne et configurer FieldPilot.








1. Choisissez CONFIGURATION DE L'APPAREIL  dans le Menu d'accueil .
2. Appuyez sur l'ONGLET CONFIGURATION DU FIELDPILOT .
3. Choisissez dans:
 - ▶ Autoguidage  – Met le FieldPilot sur marche ou arrêt
 - ▶ Vanne  – utilisé pour configurer Fréquence de la vanne, Cycle de travail minimal gauche, Cycle de travail minimal droit et Cycle de travail maximal
 - ▶ Test de vanne  – vérifie que la direction est dans l'orientation correcte et il est utilisé pour régler précisément le débit d'huile
 - ▶ Configurer  – utilisé pour configurer Réglage rapide, Réglage précis, Bande morte et Anticipation

Illustration 2-59: FieldPilot



FieldPilot indisponible

Si un système FieldPilot n'est pas installé, les options de calibrage ne seront pas disponibles.

Illustration 2-60: Auto guidage non détecté



Autoguidage

L'Autoguidage met le FieldPilot sur marche ou arrêt.

1. Appuyez sur l'ICÔNE AUTOGUIDAGE
2. Choisissez
 - ▶ Marche
 - ▶ Arrêt
3. Appuyez sur l'ONGLET CONFIGURATION DU FIELDPILOT pour retourner à la Configuration du FieldPilot.

Illustration 2-61: Auto guidage marche-arrêt



Si "Arrêt" est sélectionné, aucune des possibilités du FieldPilot ni aucune fonction de paramétrage ne va être activée (les icônes seront grisées).

Illustration 2-62: FieldPilot avec auto guidage inactif



Configuration des vannes

Configuration des vannes est utilisé pour configurer Fréquence de la vanne, Cycle de travail minimal gauche, Cycle de travail minimal droit et Cycle de travail maximal.

1. Appuyez sur l'ICÔNE CONFIGURATION DES VANNES
 2. Choisissez:
 - ▶ Fréquence de la vanne – utilisé pour faire fonctionner la vanne de direction
 - ▶ Cycle de travail minimal gauche – fixe la valeur minimale de la commande pour commencer à Faire tourner le véhicule à gauche
 - ▶ Cycle de travail minimal droit – fixe la valeur minimale de la commande pour commencer à Faire tourner le véhicule à droite
 - ▶ Cycle de travail maximal – Fixe la vitesse maximale avec laquelle les roues vont tourner de la gauche vers la droite/de la droite vers la gauche (de butée à butée)
- OU
- Appuyez sur FLÈCHE DROITE PAGE SUIVANTE pour naviguer à travers tous les paramètres.

NOTE : Les options indiquées dans les carrés des intitulés sont les paramètres en cours. En étant dans un écran de réglage, appuyez sur l'icône pour voir les réglages usine disponibles et les plages de réglage.

Illustration 2-63: Configuration des vannes



Fréquence de la vanne

Fréquence de la vanne est utilisé pour faire fonctionner la vanne de direction. Le type de vanne en cours d'utilisation détermine la fréquence. La plage est 1 - 5000.




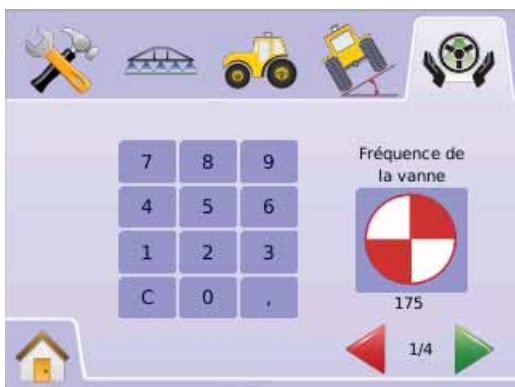
1. Appuyez sur l'ICÔNE FRÉQUENCE .
2. Utilisez l'écran de saisie pour établir la fréquence de la vanne.
3. Appuyez sur
 - ▶ FLÈCHE DROITE PAGE SUIVANTE  pour continuer jusqu'à Cycle de travail minimal gauche.
 - ▶ ONGLET CONFIGURATION DU FIELDPILOT  pour retourner à la configuration principale du FieldPilot.

Illustration 2-64: Fréquence de la vanne



Les fréquences et les vannes suivantes sont courantes:

TeeJet Technologies		
Part #	Vanne	Frequency
35-02151	FP,CC,NP	2 Hz
35-02152	FP,OC,HF,NP	2 Hz
35-02153	FP,OC,NP	2 Hz
35-02173	FP, PC,LS,NP	2 Hz
35-02172	FP, PC,LS PWM	175 Hz
35-02179	FP,PC,LS, PWM	175 Hz
35-02180	FP, CC PWM	110 Hz

TeeJet Technologies		
Part #	Vanne	Frequency
35-02181	FP, CC, PWM, LS	110 Hz
35-02182	FP. CC, PWM	175 Hz
35-02183	FP. CC, PWM 1,1 OC	110 Hz
35-02184	FP. CC, PWM 7,9 OC	175 Hz
35-02185	FP. CC, PWM 2,1 OC	110 Hz
35-02186	FP. CC, PWM 4,0 CC	110 Hz
35-02187	FP. CC, PWM 7,9 CC	175 Hz

Pour les vannes fabriquées par une firme autre que la Sté TeeJet Technologies, reportez vous aux spécifications du fabricant pour avoir la fréquence appropriée de la vanne.

Cycle de travail minimal

Le cycle de travail minimal fixe la valeur minimale de la commande pour commencer à Faire tourner le véhicule à gauche/à droite. La plage est 0,0 - 50,0.

RECOMMANDATION – Ayez disponible une grande superficie de terrain dégagé pour faire des cycles d'essai.







NOTE : Si la fréquence de la vanne est mise en dessous de 15 Hz (non proportionnelle), mettez la valeur de commande sur "25,0". Le test de cycle n'est pas nécessaire.

MISE EN GARDE : Risque de pincement !

Pour éviter une blessure grave ou la mort, évitez toute pratique dangereuse en faisant fonctionner manuellement les circuits d'une direction hydraulique. Maintenez les autres personnes à distance et restez suffisamment loin des couplages et transmissions mécaniques.

Cycle à gauche

Le cycle à gauche fixe la valeur minimale de la commande pour commencer à Faire tourner le véhicule à gauche.

1. Appuyez sur l'ICÔNE CYCLE DE TRAVAIL MINIMAL GAUCHE/DROIT .
2. Alors que le véhicule est en train de se déplacer en ligne droite avec un lent déplacement en avant, appuyez sur le FEU D'ARRÊT VERT .
3. Augmentez lentement le chiffre du cycle de travail en utilisant le BOUTON PLUS  jusqu'à ce que le véhicule commence à tourner à gauche.
4. Appuyez sur le FEU D'ARRÊT ROUGE  pour terminer le test à gauche.
5. Appuyez sur
 - ▶ FLÈCHE DROITE PAGE SUIVANTE  pour continuer jusqu'à Cycle de travail minimal droit.
 - ▶ ONGLET CONFIGURATION DU FIELDPILOT  pour retourner à la configuration principale du FieldPilot.


NOTE : Appuyez et maintenez enfoncées les ICÔNES PLUS/MOINS  pour modifier rapidement les paramètres.

Illustration 2-65: Cycle de travail minimal gauche



Cycle à droite

Le cycle à droite fixe la valeur minimale de la commande pour commencer à Faites tourner le véhicule à droite.

1. Appuyez sur l'ICÔNE CYCLE DE TRAVAIL MINIMAL DROIT
2. Alors que le véhicule est en train de se déplacer en ligne droite avec un lent déplacement en avant, appuyez sur le FEU D'ARRÊT VERT
3. Augmentez lentement le chiffre du cycle de travail en utilisant le BOUTON PLUS jusqu'à ce que le véhicule commence à tourner à droite.
4. Appuyez sur le FEU D'ARRÊT ROUGE
5. Appuyez sur
 - ▶ FLÈCHE DROITE PAGE SUIVANTE
 - ▶ ONGLET CONFIGURATION DU FIELDPILOT

NOTE : Appuyez et maintenez enfoncées les ICÔNES PLUS/MOINS pour modifier rapidement les paramètres.

Illustration 2-66: Cycle de travail minimal droit



Cycle de travail maximal

Le cycle de travail maximal fixe la vitesse maximale avec laquelle les roues vont tourner de la gauche vers la droite/de la droite vers la gauche (de butée à butée). La plage est 25 - 100.

NOTE : Si la fréquence de la vanne est en dessous de 15 Hz (non proportionnelle), mettez la valeur sur 100. La vitesse va être déterminée pendant le test de vanne.

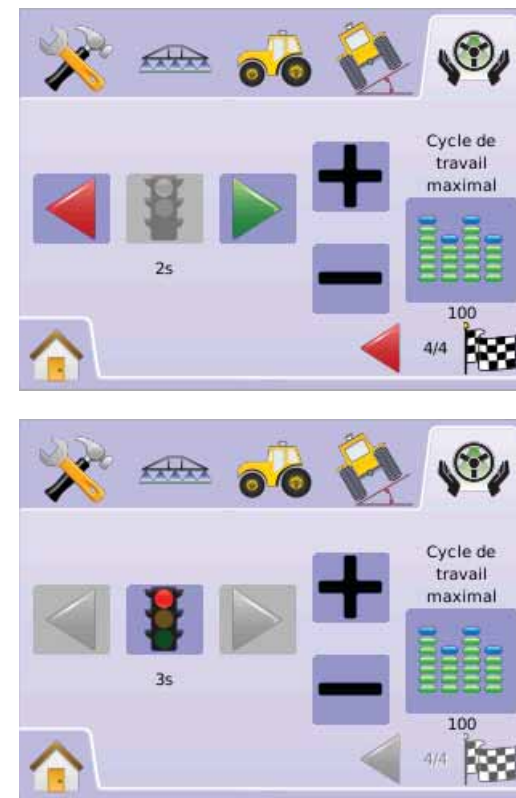
MISE EN GARDE : RISQUE DE PINCEMENT !

Pour éviter une blessure grave ou la mort, évitez toute pratique dangereuse en faisant fonctionner manuellement les circuits d'une direction hydraulique. Maintenez les autres personnes à distance et restez suffisamment loin des couplages et transmissions mécaniques.

1. Appuyez sur l'ICÔNE CYCLE DE TRAVAIL MAXIMAL
2. Fixez la valeur du cycle de travail maximum à environ 60 (ou reportez vous au manuel du FieldPilot pour les durées souhaitées).
3. Faites tourner les roues à fond vers la gauche (ou vers la droite).
4. Appuyez sur la FLÈCHE VERTE (ou la FLÈCHE ROUGE). Ceci va démarrer un chronomètre sous le FEU D'ARRÊT ainsi que Faites tourner le véhicule vers la droite (ou vers la gauche).
5. Appuyez sur le FEU D'ARRÊT ROUGE quand les roues sont complètement vers la droite (ou gauche). Le temps affiché sous le FEU D'ARRÊT est le temps de butée à butée.
6. Appuyez sur les ICÔNES PLUS/MOINS pour modifier la valeur du cycle de travail maximal.
7. Répétez les étapes 3 à 6.
8. Quand la durée de la gauche vers la droite (de butée à butée) commence à augmenter (cela prend plus longtemps pour Faites tourner les pneus) appuyez sur
 - ▶ DRAPEAU À DAMIER
 - ▶ ONGLET CONFIGURATION DU FIELDPILOT

NOTE : Appuyez et maintenez enfoncées les ICÔNES PLUS/MOINS pour modifier rapidement les paramètres.

Illustration 2-67: Cycle de travail maximal



H Test de vanne

Le test de vanne vérifie que la direction est dans l'orientation correcte et il est généralement utilisé pour régler précisément le débit d'huile de façon à étalonner correctement la durée pour Faites tourner les roues depuis tout à gauche jusqu'à tout à droite (de butée à butée) pour des vannes non-proportionnelles.

NOTE : Pour des vannes non-proportionnelles, la durée pour aller de gauche à droite / de droite à gauche (de butée à butée) va être déterminée en ajustant le débit d'huile à travers la vanne. Reportez vous au manuel d'utilisation de votre véhicule pour des instructions spécifiques.







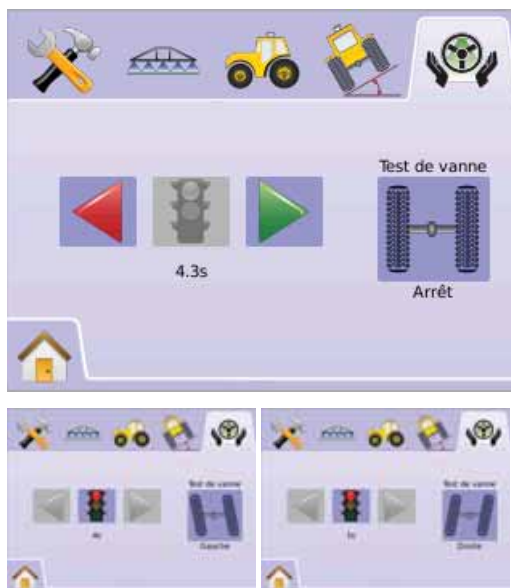






1. Appuyez sur l'ICÔNE TEST DE VANNE .
2. Faites tourner les roues à fond vers la gauche.
3. Appuyez sur la FLÈCHE VERTE . Ceci va démarrer un chronomètre sous le FEU D'ARRÊT tout en faisant tourner le véhicule vers la droite.
4. Appuyez sur le FEU D'ARRÊT ROUGE  quand les roues sont complètement vers la droite. Le temps affiché sous le FEU D'ARRÊT est le temps de butée à butée.
5. Faites tourner les roues à fond vers la droite.
6. Appuyez sur la FLÈCHE ROUGE . Ceci va démarrer un chronomètre sous le FEU D'ARRÊT tout en faisant tourner le véhicule vers la gauche.
7. Appuyez sur le FEU D'ARRÊT ROUGE  quand les roues sont complètement vers la gauche. Le temps affiché sous le FEU D'ARRÊT est le temps de butée à butée.
8. Appuyez sur l'ONGLET CONFIGURATION DU FIELDPILOT  pour retourner à la Configuration principale du FieldPilot.

Illustration 2-68: Test de vanne



Configurer FieldPilot

Configurer est utilisé pour configurer Réglage rapide, Réglage précis, Bande morte et les paramètres d'Anticipation.

1. Appuyez sur l'ICÔNE CONFIGURER .
2. Choisissez dans:
 - Réglage rapide de la direction  – modifie la vitesse à laquelle le véhicule approche une ligne de guidage en Lignes droites A-B
 - Réglage de précision de la direction  – modifie la vitesse à laquelle le véhicule approche une ligne de guidage en Courbes A-B
 - Bande morte  – Effectue un changement si la direction est trop agitée/trop réactive ou s'il reste systématiquement en dehors de la ligne de guidage
 - Anticipation  – Utilisé dans le mode de guidage en ligne droite A-B pour modifier l'approche de la ligne de guidage par le véhiculeOU
Appuyez sur FLÈCHE DROITE PAGE SUIVANTE  pour naviguer à travers tous les paramètres.

NOTE : Les options indiquées dans les carrés des intitulés sont les paramètres en cours. En étant dans un écran de réglage, appuyez sur l'icône pour voir les réglages usine disponibles et les plages de réglage.

Illustration 2-69: Configurer l'écran



☀ Réglage rapide de la direction

Le réglage rapide de la direction modifie la réactivité avec laquelle le véhicule maintient une ligne de guidage en mode guidage lignes droites A-B. La plage est 1,0 - 100,0.

1. Appuyez sur l'ICÔNE RÉGLAGE RAPIDE DE LA DIRECTION ☀.
2. Appuyez sur
 - ▶ ICÔNE PLUS **+** si le véhicule s'écarte de la ligne de guidage ou ne s'en approche pas suffisamment rapidement.
 - ▶ ICÔNE MOINS **-** si le véhicule oscille rapidement ou dépasse la ligne de guidage,
3. Appuyez sur
 - ▶ FLÈCHE DROITE PAGE SUIVANTE ► pour continuer jusqu'à Réglage précis.
 - ▶ ONGLET CONFIGURATION DU FIELDPILOT 🏠 pour retourner à la configuration principale du FieldPilot.

*NOTE : Appuyez et maintenez enfoncées les ICÔNES PLUS/MOINS **+** **-** pour modifier rapidement les paramètres.*

Illustration 2-70: Réglage rapide

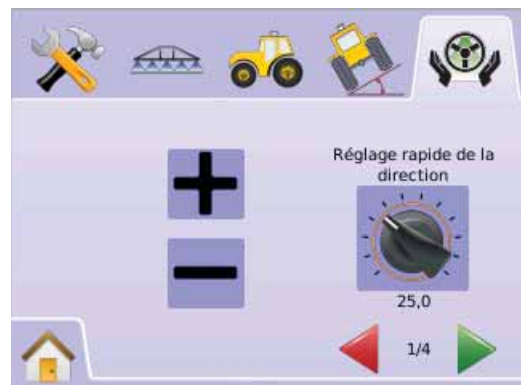
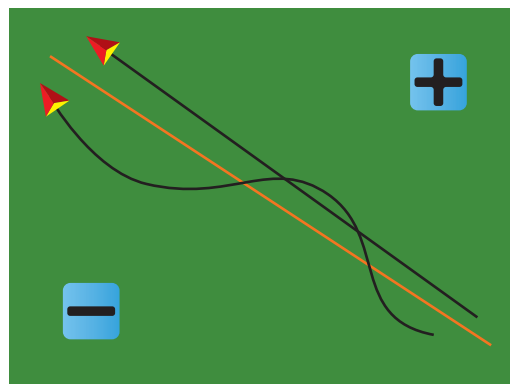


Illustration 2-71: Exemple de réglage rapide



☀ Réglage de précision de la direction

Le réglage de précision de la direction modifie la réactivité avec laquelle le véhicule maintient une ligne de guidage en mode guidage Courbes A-B. La plage est 1,0 - 100,0.

1. Appuyez sur l'ICÔNE RÉGLAGE RAPIDE DE DIRECTION ☀.
2. Appuyez sur
 - ▶ ICÔNE PLUS **+** si le véhicule circule hors des coins.
 - ▶ ICÔNE MOINS **-** si le véhicule coupe les coins.
3. Appuyez sur
 - ▶ FLÈCHE DROITE PAGE SUIVANTE ► pour continuer jusqu'à Bande morte.
 - ▶ ONGLET CONFIGURATION DU FIELDPILOT 🏠 pour retourner à la configuration principale du FieldPilot.

*NOTE : Appuyez et maintenez enfoncées les ICÔNES PLUS/MOINS **+** **-** pour modifier rapidement les paramètres.*

Illustration 2-72: Réglage de précision de la direction

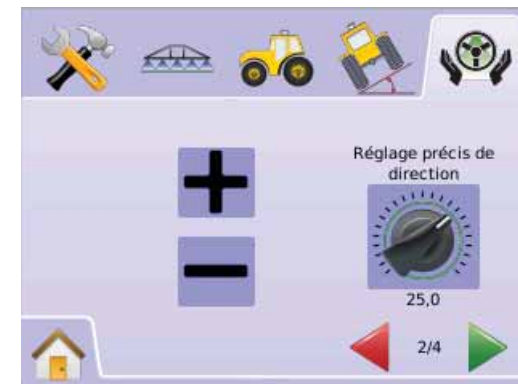
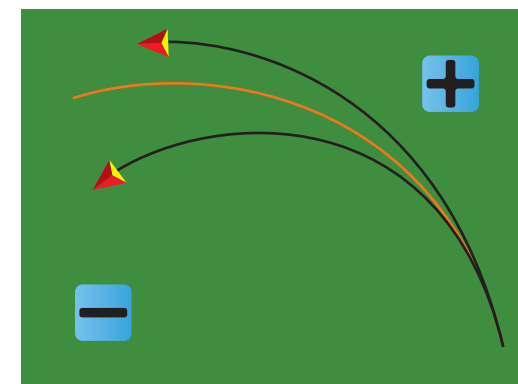


Illustration 2-73: Exemple de réglage de précision de la direction



↘ Bande morte

Bande morte effectue un changement si la direction est trop agitée/ trop réactive si on reste systématiquement en dehors de la ligne de guidage. La plage est 1 - 10.

Au fur et à mesure que la valeur est augmentée, la stabilité va augmenter, mais va aussi maintenir l'erreur. La plage est 1 - 10.

1. Appuyez sur l'ICÔNE BANDE MORTE ↘.
2. Appuyez sur
 - ▶ ICÔNE PLUS + si la direction est trop agitée ou trop réactive.
 - ▶ ICÔNE MOINS - si le véhicule reste systématiquement en dehors de la ligne de guidage.
3. Appuyez sur
 - ▶ FLÈCHE DROITE PAGE SUIVANTE ► pour continuer jusqu'à Anticipation.
 - ▶ ONGLET CONFIGURATION DU FIELDPILOT 🏠 pour retourner à la configuration principale du FieldPilot.

NOTE : Appuyez et maintenez enfoncées les ICÔNES PLUS/MOINS + - pour modifier rapidement les paramètres.

Illustration 2-74: Bande morte

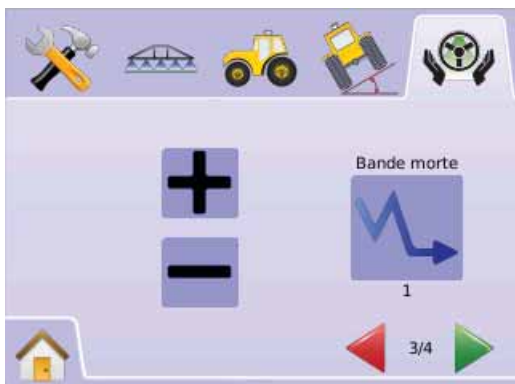
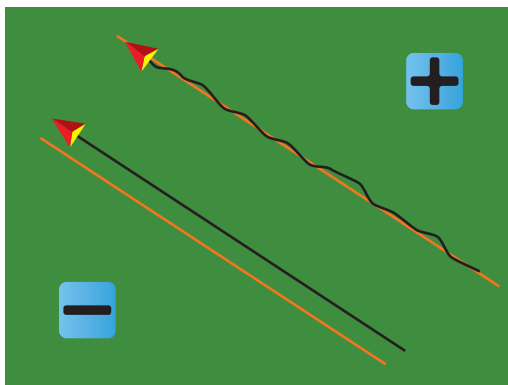


Illustration 2-75: Exemple de réglage de bande morte



◁ Anticipation

Anticipation est utilisé dans le mode de guidage en ligne droite A-B pour modifier l'approche de la ligne de guidage par le véhicule. Régler précisément l'Anticipation en procédant à plusieurs approches vers la ligne de guidage. La plage est 0,0 - 10,0 secondes.

1. Appuyez sur l'ICÔNE ANTICIPATION ◁.
2. Appuyez sur
 - ▶ ICÔNE PLUS + si le véhicule dépasse la ligne de guidage quand il s'en approche.
 - ▶ ICÔNE MOINS - si le véhicule prend trop longtemps pour arriver à la ligne de guidage.
3. Appuyez sur
 - ▶ DRAPEAU À DAMIER 🏁 pour terminer le paramétrage de la configuration.
 - ▶ ONGLET CONFIGURATION DU FIELDPILOT 🏠 pour retourner à la configuration principale du FieldPilot.

NOTE : Appuyez et maintenez enfoncées les ICÔNES PLUS/MOINS + - pour modifier rapidement les paramètres.

Illustration 2-76: Anticipation

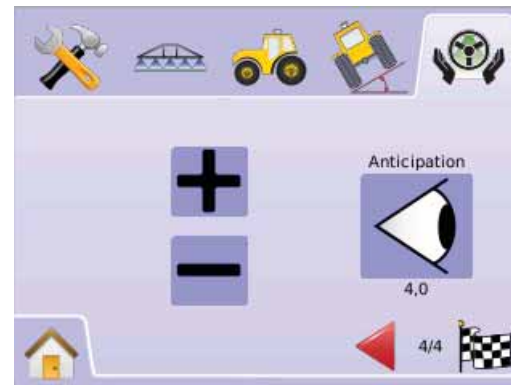
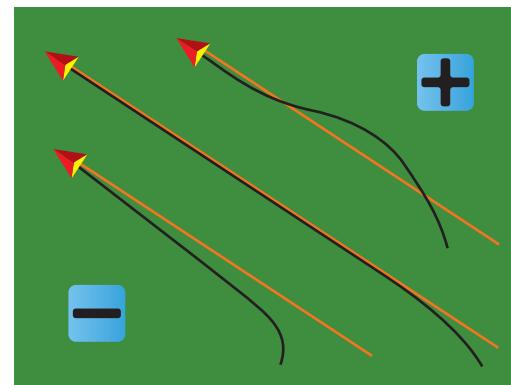









Illustration 2-77: Exemple de réglage d'Anticipation



CHAPITRE 3 – GUIDAGE







Le Matrix permet que les applications de phytosanitaires et le guidage du véhicule soient effectués simultanément. Une fois la configuration de l'appareil terminée, le guidage peut commencer, ce qui permet quatre Modes de guidage, Ligne A-B , Courbe A-B , Cercle de pivot , et Dernier passage  ainsi que Application contour , Retour au point enregistré  et Guidage par vidéo , ce qui fournit à l'utilisateur les options pour pouvoir se conformer aux exigences du projet.

Trois écrans de guidage tiennent l'utilisateur informé.

- Vue "véhicule" montre une image générée par ordinateur de la position du véhicule sur l'aire de travail. À partir de cet écran, on peut accéder aux options Modes de guidage, Bord de parcelle et BoomPilot.
- La vue "Parcelle" montre une image, générée par ordinateur, de la position du véhicule et de la superficie d'application vues depuis le ciel. À partir de cet écran, on peut accéder aux options Bord de parcelle et Point enregistré ou entrer en modes "Vue des limites" et Déplacement de la carte.
- Le guidage RealView permet l'affichage d'une image vidéo en direct au lieu d'une image générée par ordinateur. Si un module de sélection de la vidéo [VSM] est installé sur le système, deux options vidéo sont disponibles :
 - ▶ Une image caméra – de une à huit entrées de caméra peuvent être sélectionnées pour changer la vue de l'entrée vidéo.
 - ▶ Image caméra partagée – un des deux jeux de quatre entrées de caméra (A/B/C/D ou E/F/G/H) peut être sélectionné pour partager l'écran en quatre alimentations vidéo séparées. À partir de cet écran on peut entrer en modes Guidage par vidéo et Angle de braquage.



MODES DE FONCTIONNEMENT DU GUIDAGE

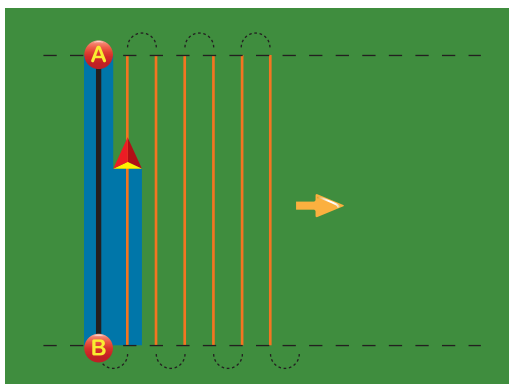
Les modes de guidage comprennent , Ligne A-B , Courbe A-B , Cercle de pivot , et Dernier passage. Les contours de la parcelle établissent la superficie d'application et déterminent la zone de non-application. Un Contour peut être établi en mode "Dernier Passage"  ou dans "Vue Parcelle" .



Guidage en ligne droite A-B

Le guidage en ligne droite A-B permet un guidage en ligne droite entre deux points de référence A et B. Les points A et B d'origine sont utilisés pour calculer toutes les autres lignes parallèles de guidage.

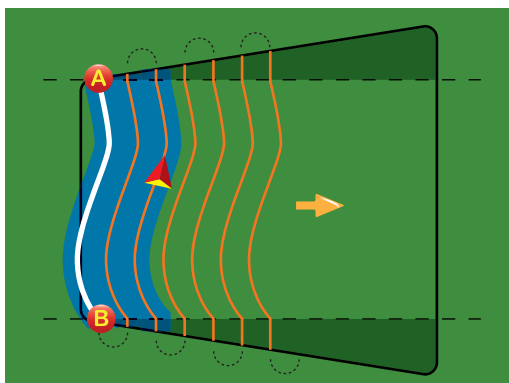
Illustration 3-1: Guidage en ligne droite A-B



Guidage en courbes A-B

Le guidage en courbes A-B permet le guidage le long de courbes basées sur une ligne de référence initiale A-B. Cette ligne de référence initiale est utilisée pour calculer toutes les autres lignes de guidage.

Illustration 3-2: Guidage en courbes A-B



NOTE : Dans le guidage en courbes, il est recommandé de ne pas dépasser 30° à l'intérieur de la ligne de guidage A-B.

CONSEIL : Démarrez sur la courbe la plus longue de la parcelle. En fonctionnement en bord de parcelle, le type de guidage au delà des points enregistrés A-B sera un guidage en ligne droite.



Guidage en cercle de pivot

Le guidage en cercle de pivot permet un guidage en enroulement ou déroulement autour d'un point central. Il est utilisé pour les applications de phytosanitaires sur une parcelle en pivot central en étant guidé le long d'une ligne de guidage circulaire qui correspond au rayon d'un système d'irrigation par pivot.

Illustration 3-3: Guidage en cercle de pivot vers le centre

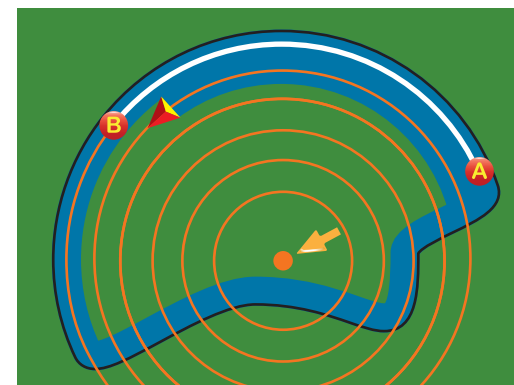
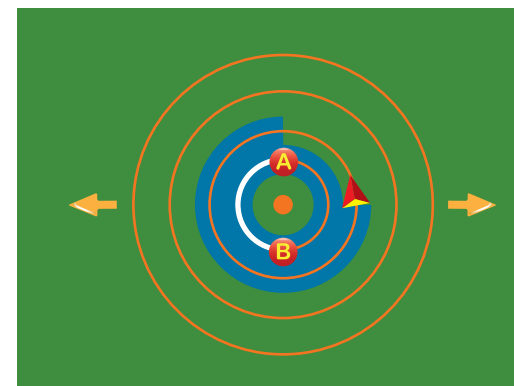


Illustration 3-4: Guidage en cercle de pivot vers l'extérieur



GUIDAGE EN "DERNIER PASSAGE"

Guidage en "Dernier passage" propose une vraie navigation en dernier passage. Le boîtier va automatiquement détecter la ligne de guidage "traitée" la plus proche et établir un passage parallèle basé sur cette ligne de guidage.

NOTE : Si un contour est établi mais si aucune application n'a été faite pendant le processus de contour, le guidage ne va pas être lancé.

Illustration 3-5: Guidage en "Dernier passage" vers l'intérieur

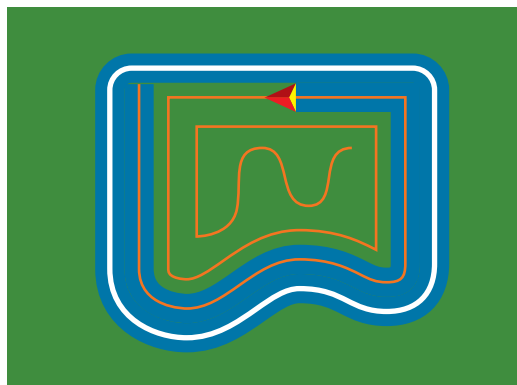


Illustration 3-6: Guidage en "Dernier passage" vers l'extérieur

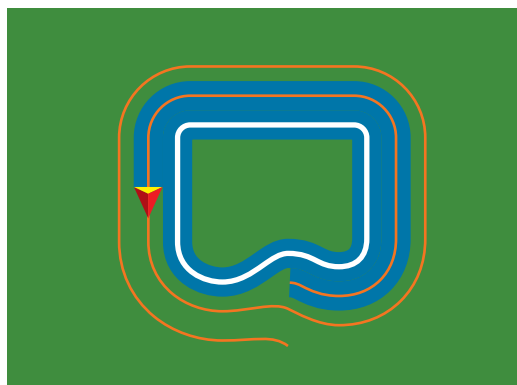
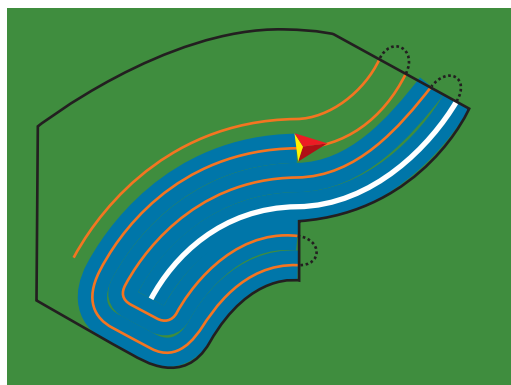


Illustration 3-7: Guidage en "Dernier passage" avec Contour



BARRE DE GUIDAGE & BARRE D'ÉTAT

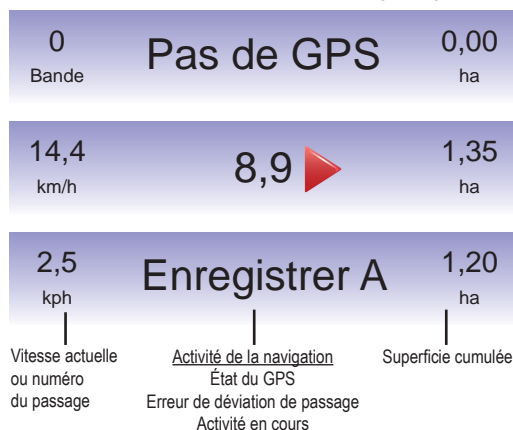
La barre de guidage et la barre d'état vous donnent un résumé rapide sur les informations du guidage en cours et les paramètres de l'appareil.

Barre de guidage

Il vous informe sur votre vitesse actuelle, le numéro du passage (numéro positif = à la droite de la ligne de référence A-B, numéro négatif = à la gauche de la ligne de référence A-B),

Activité de la navigation (erreur de déviation de passage, mètres), Activité en cours et état du GPS) et Superficie cumulée.

Illustration 3-8: Exemples de barre de guidage



Barre d'état

Il vous informe sur les états Enclenchement du FieldPilot, Mode de guidage, BoomPilot, Bord de parcelle et GPS.

Illustration 3-9: Barre d'état

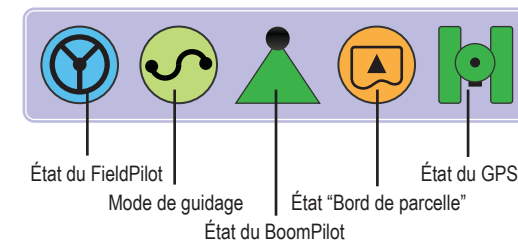











Illustration 3-10: Icônes de barre d'état

icône	Dénomination
	État du FieldPilot. Icône = activé. Pas d'icône = désactivé.
	Mode de guidage.
	Guidage en ligne droite A-B. Permet un guidage en ligne droite entre deux points de référence A et B.
	Guidage en courbes A-B. Permet un guidage en courbes par rapport à une ligne de référence (A-B).
	Guidage en cercle de pivot. Permet un guidage en enroulement ou déroulement autour d'un point central.
	Guidage en "dernier passage". Le boîtier va détecter le passage traité adjacent le plus proche et l'utiliser comme référence pour le guidage.
	Pas de guidage. Arrête le guidage. Pas d'icône affichée.

Icône	Dénomination
  	État du BoomPilot. Rouge = arrêt/manuel, Vert = automatique, Jaune = toutes sections ouvertes, Pas d'icône = tronçon de rampe unique (pas de câble SmartCable ou pas de module de commande de tronçon SDM installé sur le système).
 	État "Bord de parcelle". À l'extérieur du contour = actuellement à l'extérieur du contour de la parcelle. À l'intérieur du contour = actuellement à l'intérieur du contour de la parcelle. Pas d'icône = pas de contour établi.
   	État du GPS. Rouge = pas de GPS, Jaune = GPS uniquement, Vert = DGPS, WAAS/RTK, Pêche = Glide/ClearPath



VUE VÉHICULE

Vue "véhicule" montre une image générée par ordinateur de la position du véhicule sur l'aire de travail. À partir de cet écran, on peut accéder aux options Modes de guidage, Bord de parcelle et BoomPilot.

Guidage sur écran

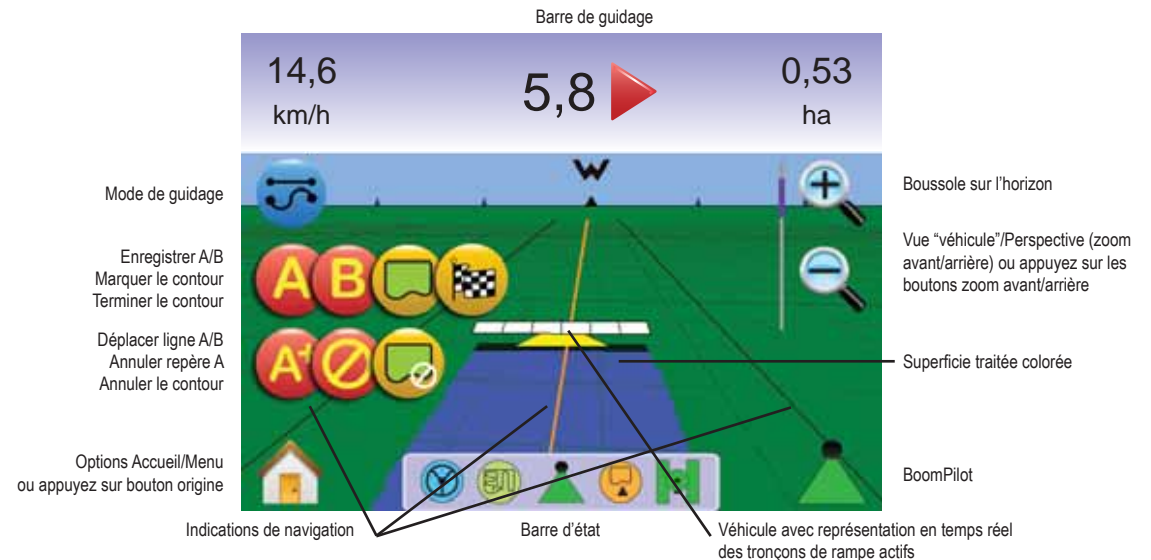
- Lignes de guidage
 - ▶ Ligne orange – ligne de guidage active
 - ▶ Lignes noires – lignes de guidage voisines
- Points – repères pour points enregistrés
 - ▶ Point rouge – retour au point enregistré
 - ▶ Point bleu – point A
 - ▶ Point vert – point B
- Boussole sur l'horizon – Le cap général peut être affiché sur l'horizon (quand on zoome dessus)

- Superficie traitée – présente une image de la surface traitée et du redoublement:
 - ▶ Bleu – une applicatio
 - ▶ Rouge – deux applications ou davantage
- Zoom avant/arrière & Perspective – modifie la vue "véhicule" ou la perspective jusqu'à l'horizon, depuis la vue à partir du véhicule jusqu'à la vue depuis le ciel.
- Tronçons de rampe
 - ▶ Cadres transparents – tronçons inactifs
 - ▶ Cadres blancs – tronçons actifs

Bouton d'aide

- Zoom avant/arrière & perspective – ajustent la vue "véhicule" ou la perspective jusqu'à l'horizon, depuis la vue à partir du véhicule jusqu'à la vue depuis le ciel.

Illustration 3-11: Vue d'ensemble de la Vue Véhicule



Vue Véhicule

Pour accéder à l'écran Vue Véhicule.





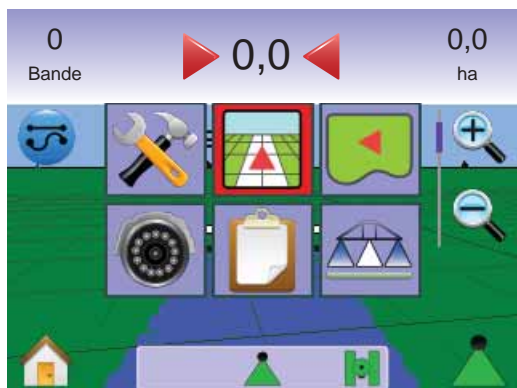
1. Appuyez sur le BOUTON ACCUEIL  ou appuyez sur l'écran pour activer les icônes et choisissez l'ICÔNE ACCUEIL  dans le coin en bas à gauche de l'écran.
2. Choisissez Vue Véhicule  dans le Menu d'accueil .


Illustration 3-12: Menu d'accueil



Sélection mode de guidage

Les modes de guidage  comprennent Ligne droite A-B , Courbe A-B , Cercle de pivot , Dernier passage , et Aucun mode de guidage .

Guidage avec câble intelligent SmartCable ou module de commande de tronçon [SDM]

- Mettre l'interrupteur général du boîtier de régulation DPAE en position "marche/on". Les interrupteurs de tronçons de rampe doivent rester en position "Arrêt/Off".
- Activer BoomPilot. Voir la section BoomPilot  pour d'autres détails.
- Sur les zones sur lesquelles une application n'est pas voulue, fermez l'interrupteur principal du boîtier de régulation DPAE pour fermer les rampes. Mettre l'interrupteur général en position "marche/on" pour reprendre l'application.

NOTE : Ceci ne s'applique pas à moins qu'un câble SmartCable ou module de commande de tronçon [SDM] n'est mis en place sur le système.

Guidage en ligne droite A-B

Le guidage en ligne droite A-B permet un guidage en ligne droite entre deux points de référence A et B. Les points A et B d'origine sont utilisés pour calculer toutes les autres lignes parallèles de guidage.

Activer le guidage en ligne droite A-B




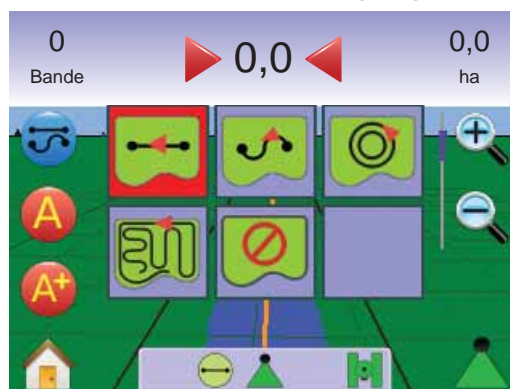





1. Appuyez sur l'écran pour activer les icônes et choisissez l'ICÔNE MODE DE GUIDAGE .
2. Choisissez guidage en ligne droite A-B .
 - ◀ L'icône de la barre d'état va se mettre sur .

Illustration 3-13: Sélection mode de guidage



Enregistrer les points A et B

1. Conduisez jusqu'à l'emplacement voulu du point A .
2. Alors que le véhicule est en mouvement, appuyez sur l'ICÔNE ENREGISTRER A .
3. Conduisez jusqu'à l'emplacement voulu du point B .
4. Appuyez sur l'ICÔNE ENREGISTRER B  pour établir la ligne droite A-B.

NOTE : L'ICÔNE ENREGISTRER B  n'est pas disponible pour être sélectionnée (grisé) tant que la distance minimale n'a pas été parcourue (3,0 m)


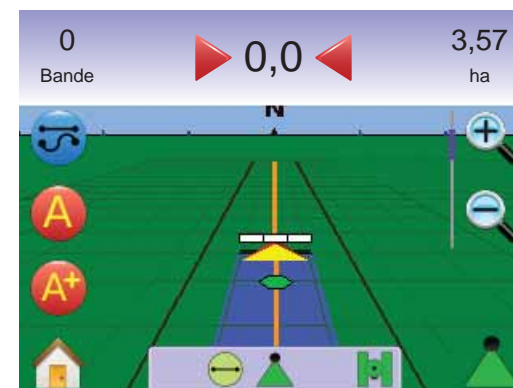
Utilisez l'ICÔNE ANNULER LE ENREGISTRER  pour annuler l'action enregistrer A et revenir à la ligne de guidage A-B précédente (si établie).



Illustration 3-14: Enregistrez les points A et B



Le boîtier va commencer à fournir des informations de navigation.

Illustration 3-15: Guidage en ligne droite A-B



NOTE : Une boussole est affichée dans la vue "Perspective" (le BOUTON DU ZOOM AVANT , ou l'ICÔNE DU ZOOM AVANT , est utilisé pour afficher l'horizon).

La fonction A+ "décalage ligne AB" permet de déplacer la ligne de guidage A-B existante jusqu'à l'emplacement actuel du véhicule.


1. Appuyez sur l'ICÔNE A+ "DÉCALAGE DE LIGNE AB"  pour établir la nouvelle ligne de guidage.

Illustration 3-16: Décalage A+ de la ligne AB



Guidage en courbes A-B

Le guidage en courbes A-B permet le guidage le long de courbes basées sur une ligne de référence initiale A-B. Cette ligne de référence initiale est utilisée pour calculer toutes les autres lignes de guidage.

Activer le guidage en courbes A-B




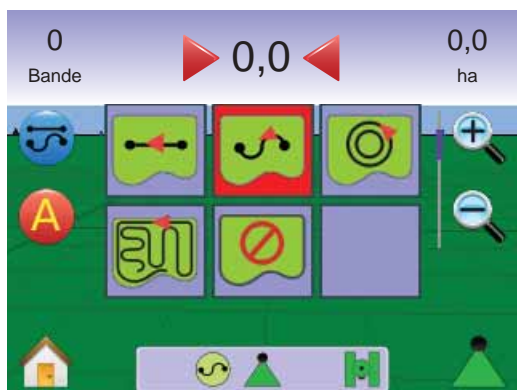





1. Appuyez sur l'écran pour activer les icônes et choisissez l'ICÔNE MODE DE GUIDAGE .
2. Choisissez GUIDAGE EN COURBES A-B .
◀ L'icône de la barre d'état va se mettre sur .

Illustration 3-17: Sélection mode de guidage



Enregistrer les points A et B

1. Conduisez jusqu'à l'emplacement voulu du point A .
2. Alors que le véhicule est en mouvement, appuyez sur l'ICÔNE ENREGISTRER A .
3. Conduisez jusqu'à l'emplacement voulu du point B .
4. Appuyez sur l'ICÔNE ENREGISTRER B  pour établir la ligne droite A-B.

NOTE : L'ICÔNE ENREGISTRER B  n'est pas disponible pour être sélectionnée (grisé) tant que la distance minimale n'a pas été parcourue (3,0 m).


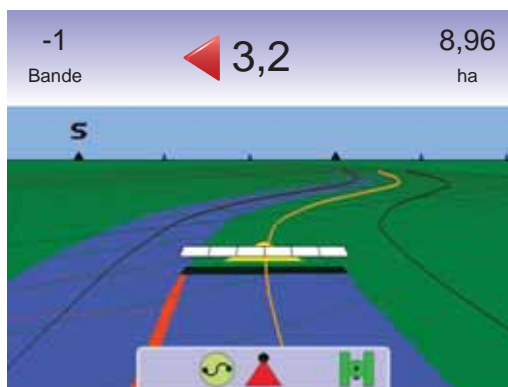
Utilisez L'ICÔNE ANNULER LE ENREGISTRER  pour annuler l'action enregistrer A et revenir à la ligne de guidage A-B précédente (si établie).

Illustration 3-18: Enregistrez les points A et B



Le boîtier va commencer à fournir des informations de navigation.

Illustration 3-19: Guidage en courbes A-B



Fonction A+ "décalage ligne AB"

La fonction A+ "décalage ligne AB" permet de déplacer la ligne de guidage A-B existante jusqu'à l'emplacement actuel du véhicule.


1. Appuyez sur A+ DÉCALAGE LIGNE AB  pour établir la nouvelle ligne de guidage.

Illustration 3-20: Décalage A+ de la ligne AB



Guidage en Cercle de pivot

Le guidage en cercle de pivot permet un guidage en enroulement ou déroulement autour d'un point central. Il est utilisé pour les applications de phytosanitaires sur une parcelle en pivot central en étant guidé le long d'une ligne de guidage circulaire qui correspond au rayon d'un système d'irrigation par pivot.

Activer le guidage en cercle de pivot









1. Appuyez sur l'écran pour activer les icônes et choisissez l'ICÔNE MODE DE GUIDAGE .
2. Choisissez GUIDAGE EN CERCLE DE PIVOT .
◀ L'icône de la barre d'état va se mettre sur .


Illustration 3-21: Sélection mode de guidage



Enregistrer les points A et B

1. Conduisez jusqu'à l'emplacement voulu du point A .
2. Alors que le véhicule est en mouvement, appuyez sur l'ICÔNE ENREGISTRER A .
3. Conduisez le long de l'arc que le pivot créerait (une trace de roue est un bon guide) jusqu'à l'emplacement voulu du point B .
4. Appuyez sur l'ICÔNE ENREGISTRER B  pour établir la courbe A-B.

NOTE : L'ICÔNE ENREGISTRER B  n'est pas disponible pour être sélectionnée (grisé) tant que la distance minimale n'a pas été parcourue (50,0 m) ou si on conduit en ligne droite.

Utilisez l'ICÔNE ANNULER LE ENREGISTRER  pour annuler l'action enregistrer A et revenir à la ligne de guidage A-B précédente (si établie).

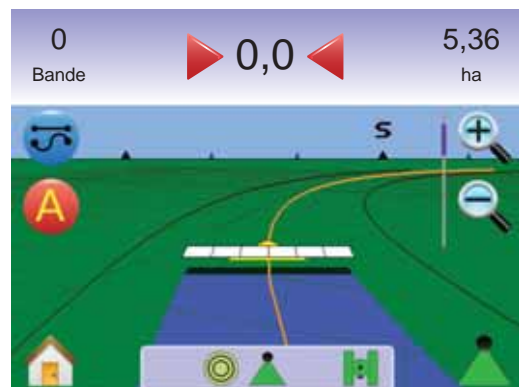
NOTE : Il n'est pas nécessaire de parcourir la totalité de la circonférence du pivot pour lancer le guidage.

Illustration 3-22: Enregistrez les points A et B



Le boîtier va commencer à fournir des informations de navigation.

Illustration 3-23: Guidage en cercle de pivot



Guidage en Dernier passage

Guidage en "Dernier passage" propose une vraie navigation en dernier passage. Le boîtier va automatiquement détecter la superficie traitée la plus proche et établir un passage parallèle basé sur cette superficie.

NOTE : Si un contour est établi mais si aucune application n'a été faite pendant le processus de contour, le guidage ne va pas être lancé.

Activer le guidage en Dernier passage




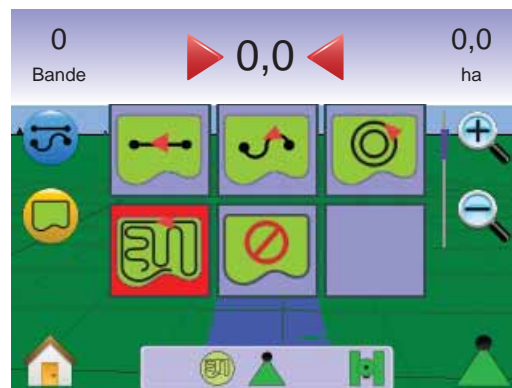
1. Appuyez sur l'écran pour activer les icônes et choisissez l'ICÔNE MODE DE GUIDAGE .
2. Choisissez guidage en Dernier passage .
 - ◀ L'icône de la barre d'état va se mettre sur .

Illustration 3-24: Sélection mode de guidage



Dernier passage

1. Conduisez jusqu'à l'emplacement voulu pour appliquer le premier passage.
 2. Déplacez-vous le long de la surface traitée.
- Le boîtier va commencer à fournir des informations de navigation.

NOTE : Si un contour est établi mais si aucune application n'a été faite pendant le processus de contour, le guidage ne va pas être lancé.

Illustration 3-25: Guidage en Dernier passage





Créer le contour de la parcelle


Les contours de la parcelle établissent la superficie d'application et déterminent la zone de non-application.

NOTE : Un contour de parcelle peut être créé aussi bien en guidage en Dernier passage qu'en vue "véhicule" ou pendant n'importe quel autre guidage en étant en Vue Parcelle.

Pour créer un contour de la parcelle :

1. Conduisez jusqu'à l'emplacement voulu sur le périmètre de la parcelle/de la zone.
2. Alors que le véhicule est en mouvement, appuyez sur l'ICÔNE CONTOUR .
3. Parcourez le périmètre de la parcelle/superficie.
4. Pour terminer le Contour:
 - Déplacez-vous jusqu'au point de départ à une distance égale à la largeur de passage. Le contour va se fermer automatiquement (la ligne de guidage blanche va devenir noire).
 - Appuyez sur l'ICÔNE CONTOUR TERMINÉ . Une ligne droite va compléter le contour entre votre emplacement actuel et le point de départ.

NOTE : Si un passage est traité tout en créant un contour, la ligne du contour va être à l'extérieur du passage d'application.

NOTE : L'ICÔNE CONTOUR TERMINÉ  n'est pas disponible pour être sélectionnée (grisé) tant qu'une distance minimale n'est pas parcourue (cinq fois la largeur du passage).




Utilisez l'ICÔNE ANNULER LE CONTOUR  pour annuler le nouveau processus de contour de la parcelle et revenir au contour précédent (si établi).

Illustration 3-26: Contour en cours d'établissement







Illustration 3-27: Contour complet



NOTE : En concordance avec votre position actuelle, l'icône de contour IN [dedans]  ou l'icône de contour OUT [dehors]  est affichée sur la barre d'état, une fois que le contour a été établi.

Aucun mode de guidage

Aucun mode de guidage arrête les modes de guidage Ligne droite A-B , Courbe A-B , Cercle de pivot  et Dernier passage . Les points enregistrés et les lignes de guidage peuvent être activés en sélectionnant le guidage approprié.

Pour arrêter tout guidage :



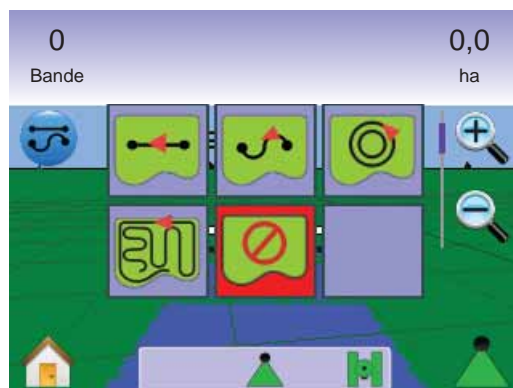
1. Appuyez sur l'écran pour activer les icônes et choisissez l'ICÔNE MODE DE GUIDAGE .
2. Choisissez PAS DE GUIDAGE .
 - ◀ La barre d'état n'aura pas d'icône.

Illustration 3-28: Guidage Inactif



NOTE : Aucun mode de guidage n'efface pas des lignes de guidage déterminées ou des points marqués sur la console.

Effacer Modes de guidage

Pour effacer tous les points de guidage, lignes et totaux:














1. Appuyez sur le BOUTON ACCUEIL  ou appuyez sur l'écran pour activer les icônes et choisissez l'ICÔNE ACCUEIL  dans le coin en bas à gauche de l'écran.
2. Appuyez sur VUE TRAVAIL .
3. Appuyez sur l'ONGLET INFORMATION SUR LE TRAVAIL .
4. Appuyez sur l'ICÔNE CORBEILLE  pour supprimer les données associées.

Illustration 3-29: Information sur le travail



Menu d'accueil

Le bouton accueil  ou l'icône accueil  vous donne accès aux 3 fonctions de l'appareil : Configuration, Guidage et Surveillance. Les six options du menu de l'écran tactile (configuration de l'appareil , Vue Véhicule , Vue Parcelle , Guidage RealView , Vue Travail  et Surveillance de la rampe ) donnent accès rapidement à toutes les possibilités de l'appareil.

Pour voir les options du menu d'accueil :



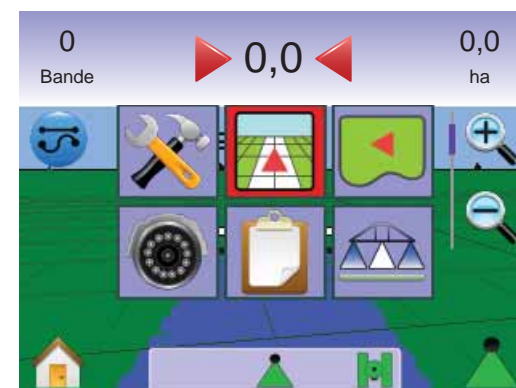
1. Appuyez sur le BOUTON ACCUEIL  ou appuyez sur l'écran pour activer les icônes et choisissez l'ICÔNE ACCUEIL  dans le coin en bas à gauche de l'écran.



Illustration 3-30: Menu d'accueil



Zoom avant/arrière & Perspective

Zoom avant/arrière & Perspective est utilisé pour modifier la vue "véhicule" ou la perspective jusqu'à l'horizon, depuis la vue à partir du véhicule jusqu'à la vue depuis le ciel.

Pour ajuster la vue ou la perspective:




- Appuyez sur
 - ▶ les BOUTONS ZOOM AVANT/ARRIÈRE 
 - ▶ l'écran pour activer les icônes et choisissez les ICÔNES ZOOM AVANT/ARRIÈRE .
 - ◀ Le zoom avant va modifier la vue pour la vue "véhicule" en affichant une boussole sur l'horizon.
 - ◀ Le zoom va modifier la vue vers la vue depuis le ciel



NOTE : Appuyez et maintenez enfoncés les BOUTONS ZOOM AVANT/ARRIÈRE  ou les ICÔNES ZOOM AVANT/ARRIÈRE  pour modifier rapidement les paramètres.


Illustration 3-31: Zoom d'avant en arrière



BoomPilot

BoomPilot est utilisé pour mettre BoomPilot en position Arrêt/Manuel , Automatique  ou tous ouverts .

NOTE : Le GPS est indisponible quand l'ICÔNE BOOMPILOT est grisée . L'icône de la barre d'état BoomPilot va être sur Arrêt/manuel .


NOTE : L'ICÔNE BOOMPILOT  est indisponible si un câble intelligent SmartCable ou un module de commande de tronçon [SDM] n'est pas en place. Pour activer la rampe de pulvérisation, il faut utiliser un commutateur d'état. Une seule largeur de tronçon de rampe va être montrée et la barre d'état n'aura pas d'icône.




Guidage avec câble intelligent SmartCable ou module de commande de tronçon [SDM]

- Mettre l'interrupteur général du boîtier de régulation DPAE en position "marche/on". Les interrupteurs de tronçons de rampe doivent rester en position "Arrêt/Off".
- Sur les zones sur lesquelles une application n'est pas voulue, fermez l'interrupteur principal du boîtier de régulation DPAE pour fermer les rampes. Mettre l'interrupteur général en position "marche/on" pour reprendre l'application.


NOTE : Ceci ne s'applique pas à moins qu'un câble SmartCable ou module de commande de tronçon [SDM] n'est mis en place sur le système.

Arrêt/manuel & Automatique

Pour commuter le BoomPilot entre arrêt/manuel  et Automatique .

- Appuyez sur l'ICÔNE BOOMPILOT .
 - ◀ arrêt/manuel – L'icône de la barre d'état va se mettre en Rouge 
 - ◀ Automatique – L'icône de la barre d'état va se mettre en Vert .

Mode Tous tronçons ouverts

Pour ouvrir tous les tronçons .



- Appuyez et maintenez enfoncée l'ICÔNE BOOMPILOT .
 - ◀ Tous ouverts – L'icône de la barre d'état va se mettre en Jaune .

Illustration 3-32: Automatique vers le Mode "tous tronçons ouverts"





VUE PARCELLE

La vue "Parcelle" montre une image, générée par ordinateur, de la position du véhicule et de la superficie d'application vues depuis le ciel. À partir de cet écran, on peut accéder aux options Bord de parcelle et Point enregistré ou entrer en modes "Vue des limites" et Déplacement de la carte.

Guidage sur écran

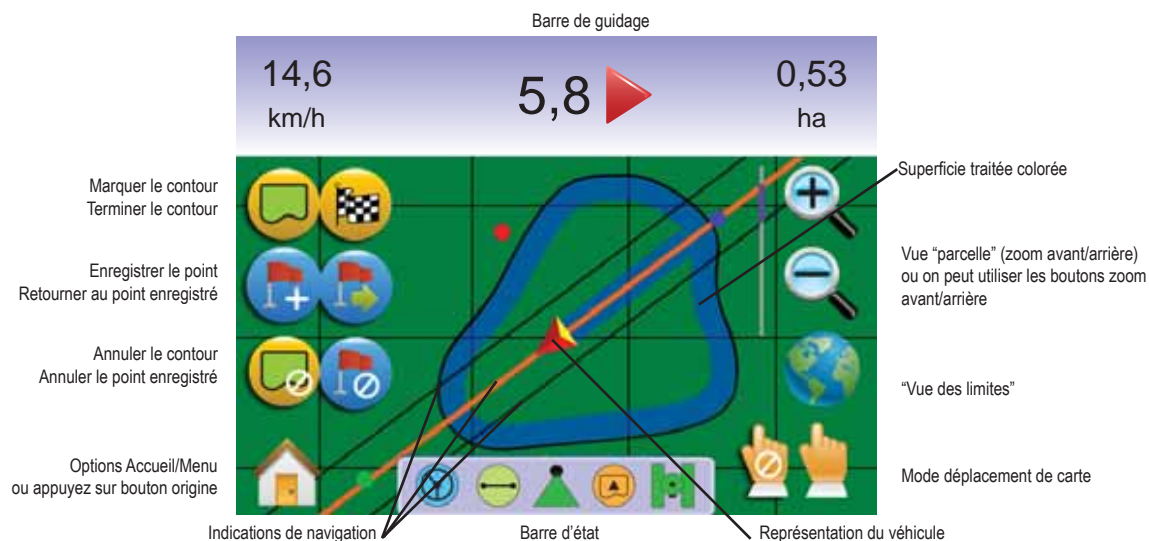
- Lignes de guidage
 - ▶ Orange – ligne de guidage active
 - ▶ Noir – ligne du contour
- Points – repères pour points enregistrés
 - ▶ Point rouge – retour au point enregistré
 - ▶ Point bleu – point A
 - ▶ Point vert – point B

- Superficie traitée – présente une image de la surface traitée et du redoublement:
 - ▶ Bleu = une application
 - ▶ Rouge = deux applications ou davantage
- Zoom avant/arrière – modifiez la zone de la carte qui est visible.

Bouton d'aide

- Zoom avant/arrière & perspective – modifient la zone de la carte qui est visible.

Illustration 3-33: Vue d'ensemble de la Vue Parcelle



Vue Parcelle

Pour accéder à l'écran Vue Parcelle:

1. Appuyez sur le BOUTON ACCUEIL ou appuyez sur l'écran pour activer les icônes et choisissez l'ICÔNE ACCUEIL dans le coin en bas à gauche de l'écran.
2. Choisissez VUE "PARCELLE" dans le Menu d'accueil .

Illustration 3-34: Menu d'accueil – Vue Parcelle





Contour de la parcelle


Les contours de la parcelle établissent la superficie d'application et déterminent la zone de non-application.

NOTE : Si un contour est établi mais si aucune application n'a été faite pendant le processus de contour, le guidage ne va pas être lancé.

Pour créer un contour de la parcelle:

1. Conduisez jusqu'à l'emplacement voulu sur le périmètre de la parcelle/de la zone.
2. Alors que le véhicule est en mouvement, appuyez sur l'ICÔNE CONTOUR .
3. Parcourez le périmètre de la parcelle/superficie.
4. Pour terminer le Contour:
 - Déplacez-vous jusqu'au point de départ à une distance égale à la largeur de passage. Le contour va se fermer automatiquement (la ligne de guidage blanche va devenir noire).
 - Appuyez sur l'ICÔNE CONTOUR TERMINÉ . Une ligne droite va compléter le contour entre votre emplacement actuel et le point de départ.

NOTE : Si un passage est traité tout en créant un contour, la ligne du contour va être à l'extérieur du passage d'application.

NOTE : L'ICÔNE CONTOUR TERMINÉ  n'est pas disponible pour être sélectionnée (grisé) tant qu'une distance minimale n'est pas parcourue (cinq fois la largeur du passage).


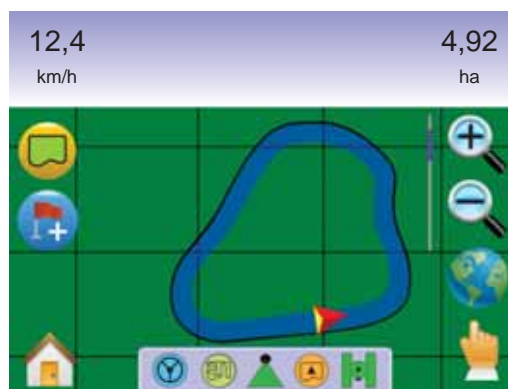


Utilisez L'ICÔNE ANNULER LE CONTOUR  pour annuler le nouveau processus de contour de la parcelle et revenir au contour précédent (si établi).

Illustration 3-35: Contour en cours d'établissement



Illustration 3-36: Contour établi



NOTE : En concordance avec votre position actuelle, l'icône de contour IN [dedans]  ou l'icône de contour OUT [dehors]  est affichée sur la barre d'état, une fois que le contour a été établi.

Retour au point enregistré

Guidage "Retour au point enregistré" dans la Vue Parcelle donne une ligne droite de retour à un point enregistré. Quand on est dans "vue véhicule", le guidage "Retour au point enregistré" permet la navigation de retour à un point enregistré.

Enregistrer le point de retour


1. Conduisez jusqu'à l'emplacement voulu du point de retour .
2. Appuyez sur l'ICÔNE AJOUTER POINT .

Illustration 3-37: Enregistrez le point de retour

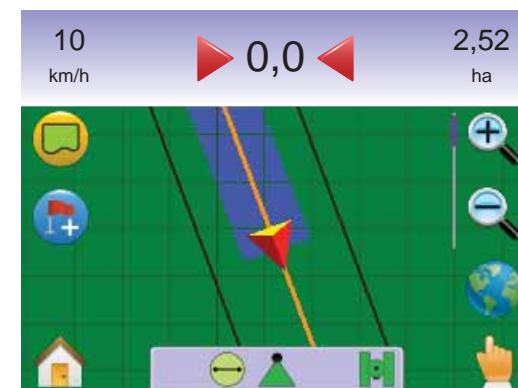
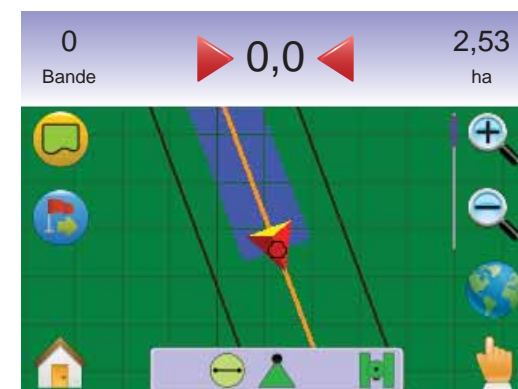


Illustration 3-38: Point de retour établi



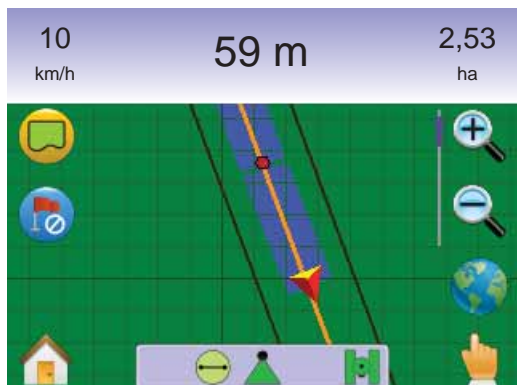
Distance jusqu'au point enregistré

1. Appuyez sur l'ICÔNE RETOUR AU POINT DE DÉPART .

Le boîtier va commencer à fournir des informations de distance sur la barre de guidage depuis le véhicule jusqu'au point enregistré.

Utilisez l'ICÔNE ANNULER RETOUR AU POINT ENREGISTRÉ  pour supprimer le point enregistré.




Illustration 3-39: Retour au point enregistré Guidance



Guidage "Retour au point enregistré"

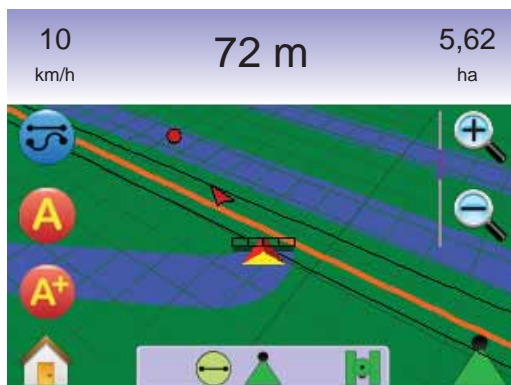
Le guidage "Retour au point enregistré" peut être suivi sur la vue "véhicule".


Pour suivre le guidage sur vue Véhicule:

1. Appuyez sur le BOUTON ACCUEIL  ou appuyez sur l'écran pour activer les icônes et choisissez l'ICÔNE ACCUEIL  dans le coin en bas à gauche de l'écran.
2. Appuyez sur VUE VÉHICULE .




Le boîtier va commencer à fournir des informations de navigation. La distance jusqu'au point enregistré est indiquée sur la barre de guidage.

Illustration 3-40: Retour au point enregistré dans vue Véhicule











Pour annuler le Guidage "Retour au point enregistré" et supprimer le point enregistré (ICÔNE ANNULER RETOUR AU POINT ENREGISTRÉ ) , retournez à la Vue Parcelle.

Pour retourner à la VUE PARCELLE:

1. Appuyez sur le BOUTON ACCUEIL  ou appuyez sur l'écran pour activer les icônes et choisissez l'ICÔNE ACCUEIL  dans le coin en bas à gauche de l'écran.
2. Appuyez sur VUE PARCELLE .

Menu d'accueil

Le bouton accueil  ou l'icône accueil  vous donne accès aux 3 fonctions de l'appareil : Configuration, Guidage et Surveillance. Les six options du menu de l'écran tactile (configuration de l'appareil , Vue Véhicule , Vue Parcelle , Guidage RealView , Vue Travail  et Surveillance de la rampe ) donnent accès rapidement à toutes les possibilités de l'appareil.

Pour voir les options du menu d'accueil :



1. Appuyez sur le BOUTON ACCUEIL  ou appuyez sur l'écran pour activer les icônes et choisissez l'ICÔNE ACCUEIL  dans le coin en bas à gauche de l'écran.

Illustration 3-41: Menu d'accueil



Zoom avant/arrière

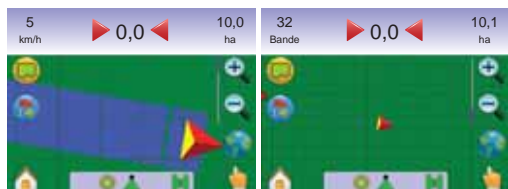
Zoom avant/arrière est utilisé pour modifier la zone visible de la carte.

Pour ajuster la vue:

- Appuyez sur
 - les BOUTONS ZOOM AVANT/ARRIÈRE ▲ ▼
 - l'écran pour activer les icônes et choisissez les ICÔNES ZOOM AVANT/ARRIÈRE 🔍.
 - Le zoom avant va diminuer ▲ 🔍 la proportion de la zone de la carte qui est visible
 - Le zoom arrière va augmenter ▼ 🔍 la proportion de la zone de la carte qui est visible

NOTE : Appuyez et maintenez enfoncés les BOUTONS ZOOM AVANT/ARRIÈRE ▲ ▼ ou les ICÔNES ZOOM AVANT/ARRIÈRE 🔍 pour modifier rapidement les paramètres.

Illustration 3-42: Zoom 100% en avant à 100% en arrière.

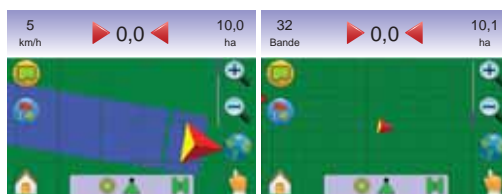


Vue des limites

Pour faire un zoom arrière aussi loin que possible, choisissez l'option "Vue des limites" et appuyez dessus.

- Appuyez sur l'écran pour activer les icônes et choisissez l'ICÔNE "VUE DES LIMITES" 🌐.

Illustration 3-43: Vue des limites



Pour un zoom avant:

- Appuyez sur le BOUTON ZOOM AVANT ▲ ou l'ICÔNE ZOOM AVANT 🔍.

Mode déplacement de carte

Mode déplacement de carte permet de positionner l'écran manuellement comme on le veut.

Pour entrer dans le mode déplacement de carte et déplacer la carte à travers l'écran :

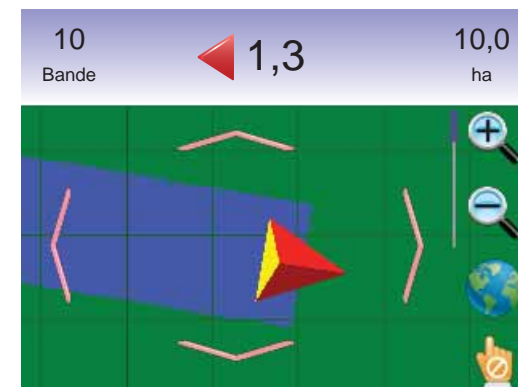
- Appuyez sur l'écran pour activer les icônes et choisissez l'ICÔNE DÉPLACEMENT DE LA CARTE 🖱️ pour ajuster manuellement la vue sur l'écran.
- Appuyez sur les FLÈCHES ⏪ ⏩ pour déplacer la vue sur l'écran dans la direction correspondante (en bas, à gauche, à droite, en haut).

NOTE : Appuyez et maintenez enfoncées les FLÈCHES ⏪ ⏩ pour modifier rapidement les paramètres.

Pour sortir du mode déplacement de carte:

- Appuyez sur l'ICÔNE DÉPLACEMENT DE LA CARTE 🖱️.
- NOTE : Appuyez sur l'ICÔNE VUE DES LIMITES 🌐 pour centrer le véhicule sur l'écran.

Illustration 3-44: Mode déplacement de carte



NOTE : Le Mode Déplacement de carte doit être quitté pour retourner à n'importe quel autre vue de l'écran.



GUIDAGE REALVIEW

Le guidage RealView permet l'affichage d'une image vidéo en direct au lieu d'une image générée par ordinateur.

Si un module de sélection de la vidéo [VSM] est installé sur le système, deux options vidéo sont disponibles :

- Une image caméra – de une à huit entrées de caméra peuvent être sélectionnées pour changer la vue de l'entrée vidéo.
- Image caméra partagée – un des deux jeux de quatre entrées de caméra (A/B/C/D ou E/F/G/H) peut être sélectionné pour partager l'écran en quatre alimentations vidéo séparées.

À partir de cet écran on peut entrer en modes Guidage par vidéo et Angle de braquage.

Guidage sur écran

Lignes de guidage

- ▶ Ligne Orange – ligne de guidage active
- ▶ Lignes noires – lignes de guidage voisines

Illustration 3-45: Vue d'ensemble du guidage RealView



Guidage RealView

Pour accéder à l'écran Guidage RealView.

1. Appuyez sur le BOUTON ACCUEIL ou appuyez sur l'écran pour activer les icônes et choisissez l'ICÔNE ACCUEIL dans le coin en bas à gauche de l'écran.
2. Choisissez GUIDAGE REALVIEW dans le Menu d'accueil.

NOTE : Si un module de sélection de vidéo, ou une seule caméra, n'est pas mis en place, le guidage RealView va être indisponible dans le menu d'accueil

Illustration 3-46: Menu d'accueil – Guidage RealView



Plein écran

Le mode plein écran permet à la fonction vidéo d'être diffusée à travers l'écran tout entier. Lignes de guidage et angle de braquage vont s'afficher. Barre de guidage et barre d'état ne vont pas être affichées.

Pour activer le mode plein écran:

1. Appuyez sur l'écran pour activer les icônes et choisissez l'ICÔNE PLEIN ÉCRAN.

Pour sortir du mode plein écran:

1. Appuyez n'importe où sur l'écran.

Illustration 3-47: Plein écran avec Guidage & Direction



Illustration 3-48: Plein écran partagé




Guidage par vidéo

Le guidage par vidéo superpose des lignes à la vidéo pour une aide à la navigation.

NOTE : Le Guidage (Ligne droite A-B, Courbe A-B, Cercle de pivot ou Dernier passage) est configuré dans la vue "véhicule" ou la vue "Parcelle". Aucune ligne de guidage ne va être visible quand le guidage est indisponible.

Pour activer Guidage par vidéo:

1. Appuyez sur l'écran pour activer les icônes et choisissez L'ICÔNE GUIDAGE PAR VIDÉO .



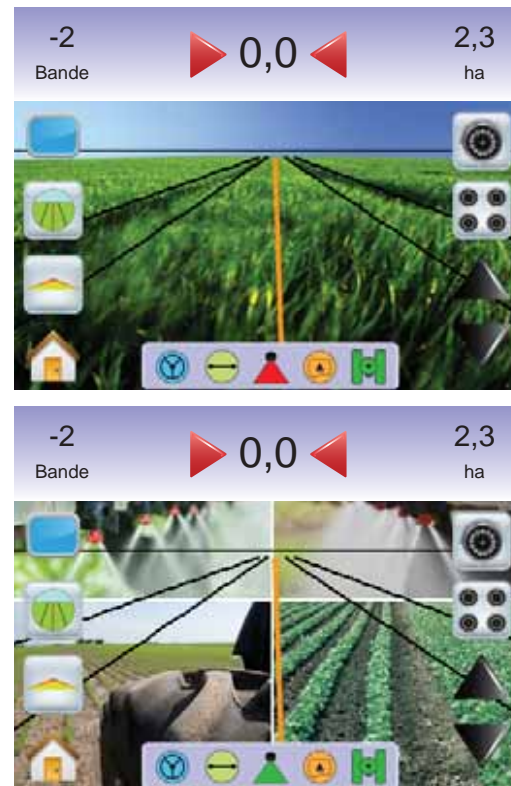
Les ICÔNES FLÈCHES HAUT/ BAS   sont utilisées pour modifier les lignes de guidage sur l'horizon.

Illustration 3-49: Guidage par vidéo



Pour sortir du guidage par vidéo:


1. Appuyez sur l'écran pour activer les icônes et choisissez L'ICÔNE GUIDAGE PAR VIDÉO .

Illustration 3-50: Guidage indisponible



Indicateur d'angle de braquage

L'indicateur d'angle de braquage affiche la direction dans laquelle il faut régler le volant.

Pour activer l'indicateur d'angle de braquage:



1. Appuyez sur l'écran pour activer les icônes et choisissez l'ICÔNE ANGLE DE BRAQUAGE .









Illustration 3-51: Indicateur d'angle de braquage



Pour supprimer l'indicateur d'angle de braquage:

1. Appuyez sur l'écran pour activer les icônes et choisissez l'ICÔNE ANGLE DE BRAQUAGE .

Menu d'accueil

Le bouton accueil  ou l'icône accueil  vous donne accès aux 3 fonctions de l'appareil : Configuration, Guidage et Surveillance. Les six options du menu de l'écran tactile (configuration de l'appareil , Vue Véhicule , Vue Parcelle , Guidage RealView , Vue Travail  et Surveillance de la rampe ) donnent accès rapidement à toutes les possibilités de l'appareil.

Pour voir les options du menu d'accueil :



1. Appuyez sur le BOUTON ACCUEIL  ou appuyez sur l'écran pour activer les icônes et choisissez l'ICÔNE ACCUEIL  dans le coin en bas à gauche de l'écran.

Illustration 3-52: Menu d'accueil



Sélection d'une seule caméra

De une à huit images caméra peuvent être activées dans le guidage RealView, si un module de sélection vidéo [VSM] est connecté.

Pas de module de sélection vidéo [VSM]


Si un module de sélection vidéo [VSM] n'est pas installé, L'ICÔNE VIDÉO  n'est pas disponible et une (1) seule alimentation vidéo va être disponible.

Illustration 3-53: Module de sélection vidéo [VSM] non installé












Module de sélection vidéo [VSM] à huit voies

Quand un module de sélection vidéo [VSM] à huit (8) voies est en place dans le système, jusqu'à huit (8) caméras peuvent être installées.

NOTE : En cas d'installation de quatre caméras, ou moins, toutes sur les ports A, B, C ou D, les écrans d'installation suivront les instructions du module de sélection vidéo [VSM] à quatre voies.

Pour rendre active une unique image caméra:

1. Appuyez sur l'écran pour activer les icônes et choisissez l'ICÔNE VIDÉO .
2. Appuyez sur la CAMÉRA désirée , , , , ,  ou  pour changer la vue vidéo.

NOTE : Une caméra  ne peut pas être sélectionnée quand elle est indisponible (grisé). Si aucune icône n'est disponible, un module de sélection de vidéo est mis en place, mais une seule caméra est directement raccordée.


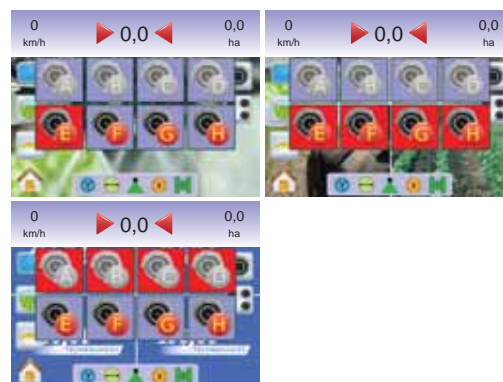
NOTE : Si un module de sélection de vidéo n'est pas mis en place, l'ICÔNE VIDÉO  n'est pas disponible.

Illustration 3-54: Choisir la caméra








Illustration 3-55: Caméras A/B/C/D n'est pas disponible




Module de sélection vidéo [VSM] à quatre voies

Quand un module de sélection vidéo [VSM] à quatre (4) voies est en place dans le système, jusqu'à quatre (4) caméras peuvent être installées. Seules les caméras A, B, C et D vont être disponibles pour l'installation.

Pour changer l'image caméra active:

1. Appuyez sur l'écran pour activer les icônes et choisissez L'ICÔNE VIDÉO .
2. Appuyez sur la CAMÉRA désirée , ,  ou  pour changer la vue vidéo.

NOTE : Une caméra  ne peut pas être sélectionnée quand elle est indisponible (grisé). Si aucune icône n'est disponible, un module de sélection de vidéo est mis en place, mais une seule caméra est directement raccordée.

NOTE : Si un module de sélection de vidéo n'est pas mis en place, l'ICÔNE VIDÉO  n'est pas disponible.

Illustration 3-56: Choisir la caméra

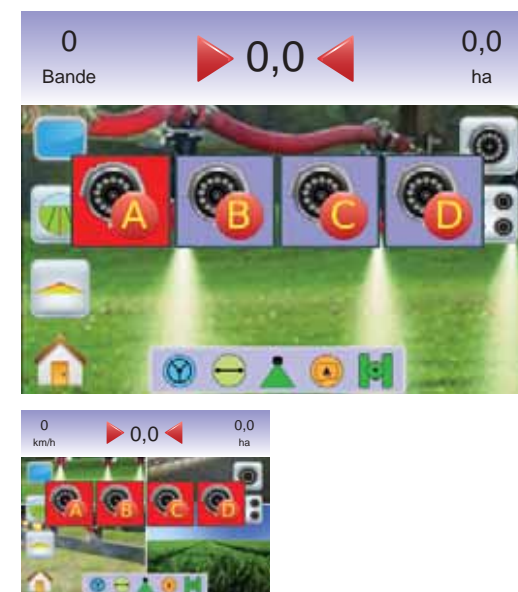


Illustration 3-57: Une seule caméra disponible

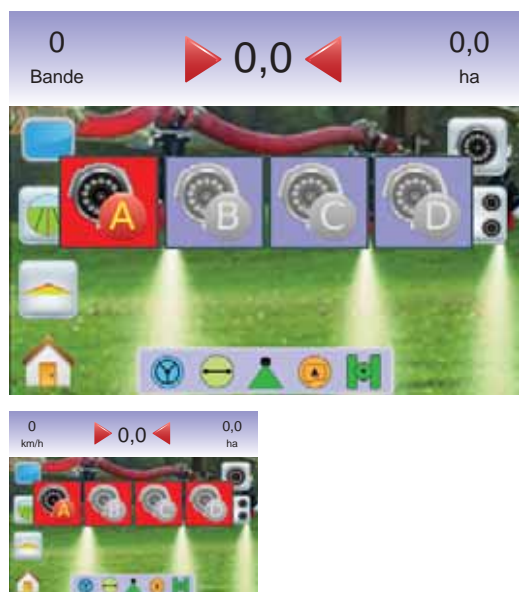
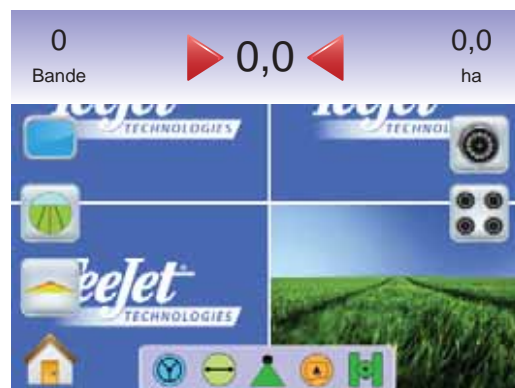


Image caméra partagée

Partager l'image caméra permet de sélectionner un des deux jeux de quatre entrées de caméra (A/B/C/D ou E/F/G/H) pour partager l'écran en quatre alimentations vidéo séparées en étant en guidage RealView, si un module de sélection de la vidéo [VSM] est connecté.

Si un port "module de sélection vidéo" [VSM] n'a pas de caméra connectée, un écran bleu avec le logo TeeJet va remplir le quart d'écran de ce port.

Illustration 3-58: Ports de caméra inactifs



Pas de module de sélection vidéo [VSM]


Si un module de sélection vidéo [VSM] n'est pas installé, l'ICÔNE VUE PARTAGÉE  n'est pas disponible et une (1) seule alimentation vidéo va être disponible.

Illustration 3-59: Module de sélection vidéo [VSM] non installé






Module de sélection vidéo [VSM] à huit voies

Quand un module de sélection vidéo [VSM] à huit (8) voies est en place dans le système, jusqu'à huit (8) caméras peuvent être installées. Deux jeux de quatre entrées de caméra (A/B/C/D ou E/F/G/H) peuvent être sélectionnés.

NOTE : En cas d'installation de quatre caméras, ou moins, toutes sur les ports A, B, C ou D, les écrans d'installation suivront les instructions du module de sélection vidéo à 4 voies [VSM].

NOTE : Si un module de sélection de vidéo n'est pas mis en place, l'ICÔNE VUE PARTAGÉE  n'est pas disponible.

Pour rendre actif un jeu de vues caméra partagées :

1. Appuyez sur l'écran pour activer les icônes et choisissez l'ICÔNE VUE PARTAGÉE .
2. Choisissez
 - ▶ CAMÉRAS A/B/C/D 
 - ▶ CAMÉRAS E/F/G/H 

NOTE : Si le réglage A/B/C/D seulement est disponible, les caméras sont installées uniquement sur les ports A, B, C et D.

Illustration 3-60: Vue partagée



Illustration 3-61: Sélection de vue partagée A/B/C/D

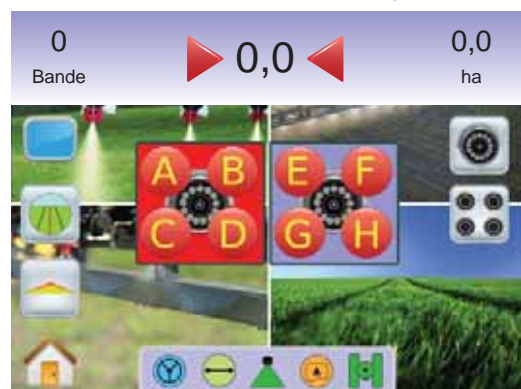


Illustration 3-62: Sélection de vue partagée E/F/G/H



Module de sélection vidéo [VSM] à quatre voies

Quand un module de sélection vidéo [VSM] à quatre (8) voies est en place dans le système, jusqu'à quatre (4) caméras peuvent être installées. Un jeu de quatre entrées de caméra (caméras A/B/C/D) peut être activé.

NOTE : Si un module de sélection de vidéo n'est pas mis en place, l'ICÔNE VUE PARTAGÉE n'est pas disponible.

Pour basculer dans image caméra partagée:

1. Appuyez sur l'écran pour activer les icônes et choisissez l'ICÔNE VUE PARTAGÉE.

Illustration 3-63: Sélection de vue partagée A/B/C/D



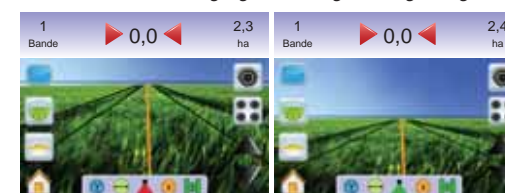
Réglage de la ligne de guidage

Le réglage de la ligne de guidage est utilisé pour ajuster les lignes de guidage pour les mettre en concordance avec la vue projetée par la caméra.

Pour ajuster les lignes de guidage:

1. Appuyez sur l'écran pour activer les icônes et choisissez les ICÔNES FLÈCHES HAUT/ BAS.
 - ◀ La flèche haut va déplacer la ligne d'horizon vers le haut
 - ◀ La flèche bas va déplacer la ligne d'horizon vers le bas

Illustration 3-64: Réglage de la ligne de guidage



NOTE : Appuyez et maintenez enfoncées les ICÔNES FLÈCHES HAUT/ BAS pour modifier rapidement les paramètres.

NOTE: Les BOUTONS ZOOM AVANT/ARRIÈRE ne permettent pas d'ajuster la ligne d'horizon vers le haut ou le bas.

CHAPITRE 4 – SURVEILLANCE

En même temps qu'il vous guide à travers la parcelle, le Matrix contrôle les informations sur votre travail en cours et les tronçons de la rampe.

La Vue "Travail" est utilisée pour effacer les informations sur le travail en cours ou pour enregistrer les informations sur le travail en cours sur une clé USB.

"Surveillance de la rampe" affiche l'activité des tronçons de la rampe, l'activité du guidage et l'activité de la barre d'état. BoomPilot peut également être activé ou désactivé à partir de cet écran.

Vue Travail

Vue "Travail" est utilisée pour effacer les informations sur le travail en cours ou pour enregistrer les informations sur le travail en cours sur une clé USB.

Pour accéder aux écrans Vue Travail





- Appuyez sur le BOUTON ACCUEIL  ou appuyez sur l'écran pour activer les icônes et choisissez l'ICÔNE ACCUEIL  dans le coin en bas à gauche de l'écran.
- Choisissez VUE "TRAVAIL"  dans le Menu d'accueil .

Illustration 4-1: Menu d'accueil – Vue Travail



Information sur le travail

Les options Informations sur le travail effacent Information sur le travail, Bord de parcelle en cours, totaux des Superficie 1 ou Superficie 2:





- Choisissez VUE "TRAVAIL"  dans le Menu d'accueil .
- Appuyez sur l'ONGLET INFORMATION SUR LE TRAVAIL .
- Appuyez sur l'ICÔNE CORBEILLE  pour supprimer les données associées.
- "Voulez-vous supprimer toutes les données de ce travail?" Appuyez sur
 - Oui – une confirmation "toutes données du travail effacées" va s'afficher. Choisissez "OK" pour retourner à l'écran d'information sur le travail
 - Non – pour retourner à l'écran d'information sur le travail




Illustration 4-2: Information sur le travail







NOTE : Effacer le travail en cours ? n'efface pas la superficie 1 ou la superficie 2.

Sauvegarde des informations

Pour sauvegarder le travail et conserver les informations sur une clé USB:

- Choisissez VUE "TRAVAIL"  dans le Menu d'accueil .
- Appuyez sur l'ONGLET ENREGISTRER LES INFORMATIONS .

- Choisissez dans:
 - TOUS  – tous les types de fichier disponibles
 - PDF  – rapport pour impression
 - KML  – Carte Google Earth
 - SHP  – données shapefile ESRI
- Appuyez sur
 - Oui – un message "Rapport/données enregistrés sur clé USB" va s'afficher pendant approximativement 10 secondes. Pour enlever plus rapidement une fenêtre incrustée, appuyez n'importe où sur l'écran.
 - Non – pour retourner à l'écran d'enregistrement des informations.





NOTE : Les ICÔNES INFORMATION     ne sont pas disponibles pour être sélectionnées (grisé) jusqu'à ce qu'une clé USB soit convenablement introduite.

Illustration 4-3: Sauvegarde des informations



Illustration 4-4: Tout enregistrer



Report PDF

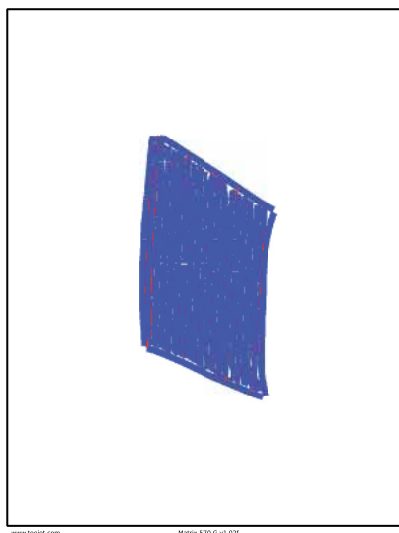
Choisir d'enregistrer un rapport PDF va créer un rapport PDF préformaté avec la carte de couverture associée. Les informations clients, données météorologiques et données de la parcelle devront être entrées manuellement.

Illustration 4-5: Enregistrer PDF



Illustration 4-6: Exemple de rapport PDF

TeeJet TECHNOLOGIES		Application Report			
		Job ID: Report Created: 3/16/10 at 11:35 AM			
Customer:	Applicator:	Supervisor:			
Application Statistics					
Start Date: 3/16/10	Total Run Time: 24 (minutes)	Impoverment Width: 18.42 ft			
Start Time: 4:50 PM	Total App Time: 18 (minutes)	Area of Field: 5.0 (ac)			
End Date: 3/16/10	Latitude: 39.7829	Altitude: 12.73 (m)			
End Time: 5:13 PM	Longitude: -89.6121	Num. Products:			
Product Name	EPK Range	Target Rate	Area Applied	Total Amount	Acc. Distance
Weather:	Chop:	Soil Conditions:			
Wind Speed:	Name:	Moisture:			
Wind Dir:	Growth:	Texture:			
Temp/Humidity:		Tillage:			
Sky:		Condition:			
Additional Notes:					



NOTE : Le rapport PDF est disponible dans toutes les langues et est généré dans la langue en cours d'utilisation.

Données KML

Choisir d'enregistrer un fichier KML va créer un fichier Google Earth. Un fichier format KML peut être superposé par dessus Google Maps pour voir les zones d'application sur une carte.

KML, ou langage Keyhole Markup, est une grammaire et un format de fichier XML pour représenter et stocker des caractéristiques géographiques comme les points, lignes, images, polygones, et des modèles pour affichage dans Google Earth, Google Maps et autre applications.

Vous pouvez utiliser KML pour partager des positions et des informations avec d'autres utilisateurs de ces applications.

Un fichier format KML est traité par Google Earth d'une manière similaire à celle avec laquelle les fichiers HTML et XML sont traités par les navigateurs Web.

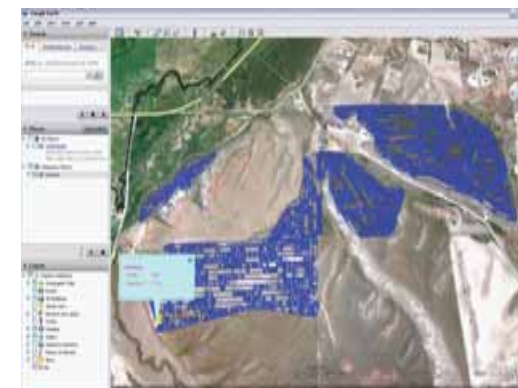
Comme HTML, KML a une structure à base de balises, avec des noms et des attributs, utilisée à des fins d'affichage spécifiques. Ainsi, Google Earth agit comme un navigateur pour les fichiers KML.

Veuillez visiter Google.com pour des détails supplémentaires et des instructions pour la visualisation.

Illustration 4-7: Enregistrer KML



Illustration 4-8: Exemple de superposition de données Google KML



Données ESRI

Choisir d'enregistrer un fichier SHP va créer un GIS (Système d'Information géographique) ou un fichier shapefile. Les fichiers Shapefiles sont un outil utile étant donné que de nombreux clients utilisent des logiciels GIS d'autres fournisseurs pour reporter, conserver et analyser les données collectées par le Matrix.

"Équilibrer les intrants et les sorties sur une exploitation agricole est fondamental pour sa réussite et sa rentabilité. Les possibilités d'un GIS dans l'analyse et la visualisation de l'environnement agricole et des flux de données se sont révélées extrêmement bénéfiques pour ceux exerçant une activité agricole."

Du GIS mobile sur le terrain jusqu'à l'analyse scientifique des données de production dans le bureau du responsable de l'exploitation, GIS joue un rôle croissant dans la production agricole dans le monde entier en aidant les exploitants agricoles à augmenter leur production, réduire les coûts, et gérer leurs champs plus efficacement."

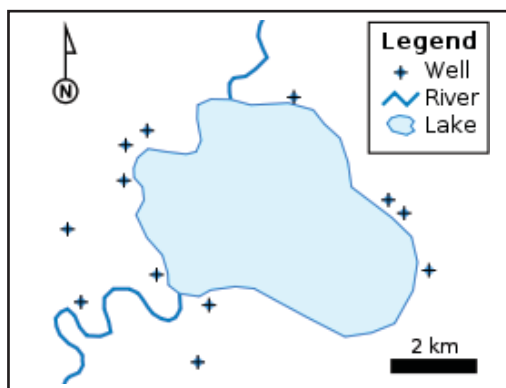
– ESRI.com

Un fichier shape est un format de stockage vectoriel numérique pour mémoriser des emplacements géométriques et les informations d'attribut associées.

Illustration 4-9: Enregistrer SHP



Illustration 4-10: Exemple de données ESRI



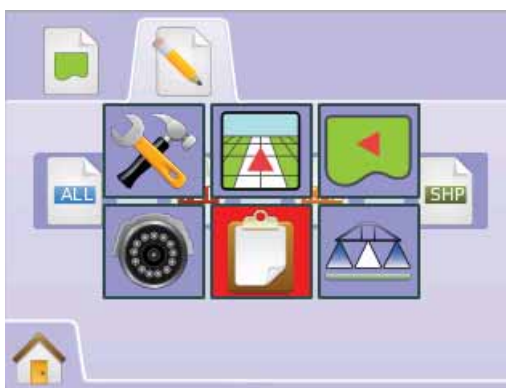
Menu d'accueil

Le bouton accueil (🏠) ou l'icône accueil (🏠) vous donne accès aux 3 fonctions de l'appareil : Configuration, Guidage et Surveillance. Les six options du menu de l'écran tactile (configuration de l'appareil (🔧), Vue Véhicule (🚗), Vue Parcelle (📄), Guidage RealView (👁️), Vue Travail (📋) et Surveillance de la rampe (🏗️)) donnent accès rapidement à toutes les possibilités de l'appareil.

Pour voir les options du menu d'accueil :

1. Appuyez sur le BOUTON ACCUEIL (🏠) ou choisissez l'ICÔNE ORIGINE (🏠) dans le coin en bas à gauche de l'écran.

Illustration 4-11: Menu d'accueil



SURVEILLANCE DE LA RAMPE

"Surveillance de la rampe" affiche l'activité des tronçons de la rampe, l'activité du guidage et l'activité de la barre d'état.

BoomPilot peut être réglé à partir de cet écran.



Surveillance de la rampe

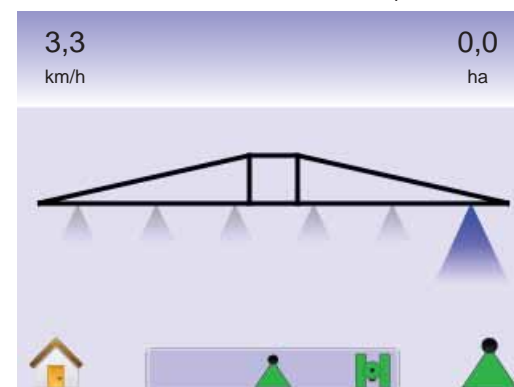
Pour voir l'écran de surveillance de la rampe :

1. Appuyez sur le BOUTON ACCUEIL (🏠) ou appuyez sur l'écran pour activer les icônes et choisissez l'ICÔNE ACCUEIL (🏠) dans le coin en bas à gauche de l'écran.
2. Choisissez SURVEILLANCE DE LA RAMPE (🏗️) dans le Menu d'accueil (🏠).

Illustration 4-12: Menu d'accueil – Surveillance de la rampe



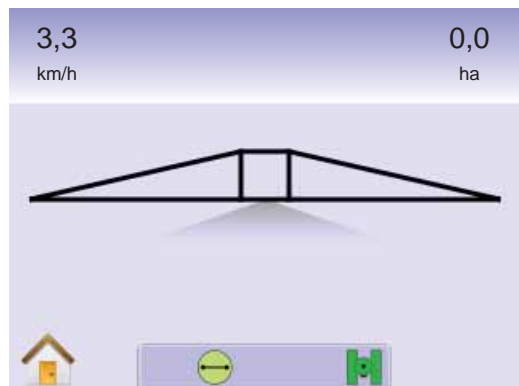
Illustration 4-13: Surveillance de la rampe



BoomPilot est indisponible

Si un câble SmartCable ou un module de commande de tronçon [SDM] n'est pas en place, un commutateur d'état doit être utilisé. Un seul tronçon va être montré, l'ICÔNE BOOMPILOT ▲ va être indisponible et la barre d'état n'aura pas d'icône.

Illustration 4-14: Rampe de pulvérisation indisponible



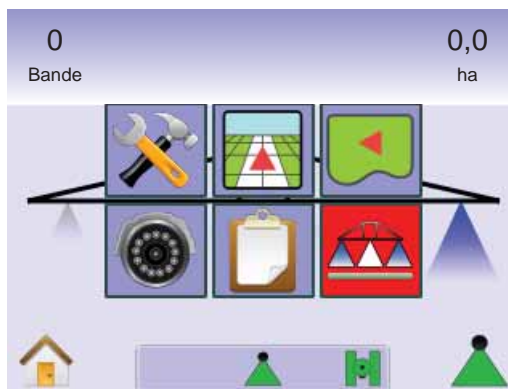
Menu d'accueil

Le bouton accueil 🏠 ou l'icône accueil 🏠 vous donne accès aux 3 fonctions de l'appareil : Configuration, Guidage et Surveillance. Les six options du menu de l'écran tactile (configuration de l'appareil 🛠️, Vue Véhicule 🚗, Vue Parcelle 📄, Guidage RealView 📍, Vue Travail 📋 et Surveillance de la rampe 🌿) donnent accès rapidement à toutes les possibilités de l'appareil.

Pour voir les options du menu d'accueil :

1. Appuyez sur le BOUTON ACCUEIL 🏠 ou appuyez sur l'écran pour activer les icônes et choisissez l'ICÔNE ACCUEIL 🏠 dans le coin en bas à gauche de l'écran.

Illustration 4-15: Menu d'accueil



BoomPilot

BoomPilot est utilisé pour mettre BoomPilot en position Arrêt/Manuel ▲, Automatique ▲ ou tous ouverts ▲.

NOTE : Le GPS est indisponible quand l'ICÔNE BOOMPILOT est grisée ▲. L'icône de la barre d'état BoomPilot va être sur Arrêt/manuel ▲.

NOTE : L'ICÔNE BOOMPILOT ▲ est indisponible si un câble intelligent SmartCable ou un module de commande de tronçon [SDM] n'est pas en place. Pour activer la rampe de pulvérisation, il faut utiliser un commutateur d'état. Une seule largeur de tronçon de rampe va être montrée et la barre d'état n'aura pas d'icône.

Guidage avec câble intelligent SmartCable ou module de commande de tronçon [SDM]

- Mettre l'interrupteur général du boîtier de régulation DPAE en position "marche/on". Les interrupteurs de tronçons de rampe doivent rester en position "Arrêt/Off".
- Sur les zones sur lesquelles une application n'est pas voulue, fermez l'interrupteur principal du boîtier de régulation DPAE pour fermer les rampes. Mettre l'interrupteur général en position "marche/on" pour reprendre l'application.

NOTE : Ceci ne s'applique pas à moins qu'un câble SmartCable ou module de commande de tronçon [SDM] n'est mis en place sur le système.

Arrêt/manuel & Automatique

Pour commuter le BoomPilot entre arrêt/manuel ▲ et Automatique ▲

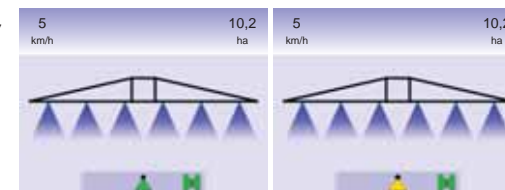
1. Appuyez sur l'ICÔNE BOOMPILOT ▲.
 - ◀ arrêt/manuel – L'icône de la barre d'état va se mettre en Rouge ▲
 - ◀ Automatique – L'icône de la barre d'état va se mettre en Vert ▲.

Mode Tous tronçons ouverts

Pour ouvrir tous les tronçons ▲

1. Appuyez et maintenez enfoncée l'ICÔNE BOOMPILOT ▲.
 - ◀ Tous ouverts – L'icône de la barre d'état va se mettre en Jaune ▲.










Illustration 4-16: Automatique vers le Mode Tous tronçons ouverts







CHAPITRE 5 – ANNEXE

ANNEXE A – RÉFÉRENCES DES ICÔNES











Options du menu
















Icône	Dénomination
 	Accueil – Affiche les options du menu y compris la configuration de l'appareil, la vue "véhicule", la vue "parcelle", le guidage RealView, la vue "travail" et la surveillance de la rampe.
	Configuration de l'appareil – Permet de configurer le système, le BoomPilot/Rampe unique, le véhicule, la correction de dévers et le FieldPilot.
	Configuration du système. Fixe les options pour la barre de guidage, les options régionales de l'appareil (unités, langue & fuseau horaire), GPS, boîtier (volume, luminosité écran, étalonnage de l'écran tactile, capture d'écran & "à propos de" / Enregistrer) et caméras vidéo.
	Configuration BoomPilot/rampe unique. Fixe le redoublement de passage, anticipation d'ouverture/de fermeture, nombre de tronçons de rampe et largeurs des tronçons de rampe relatifs.
	Configuration du véhicule. Fixe le type de véhicule, la hauteur de l'antenne, la direction de la rampe et la distance entre la rampe et l'antenne.
	Configuration du Gyromodule de dévers. Marche-arrêt et étalonnage de la correction de dévers.
	Configuration du FieldPilot. Marche-arrêt de l'autoguidage, options pour la configuration des vannes (fréquence et cycles de travail minimal & maximal), essai des vannes et configuration du FieldPilot (réglage rapide, réglage précis, bande morte & anticipation).
	Vue "Véhicule" – Montre une image générée par ordinateur de la position du véhicule sur l'aire de travail. Accède aux options pour modes de guidage, bord de parcelle et BoomPilot.


Icône	Dénomination
	Vue "Parcelle" – Montre une image générée par ordinateur de la position du véhicule et de la zone d'application vues depuis le ciel. Accède aux options pour le "bord de parcelle" et le point enregistré. Entrer en mode "Vue des limites" et focalisation.
	Guidage RealView – Permet l'affichage d'une seule entrée vidéo en direct ou d'un jeu de quatre entrées en direct au lieu d'une image générée par ordinateur. Entrer en modes Guidage par vidéo et Angle de braquage.
	Vue "Travail" – Permet d'enregistrer des informations sur une clé USB ou d'effacer des informations sur l'appareil.
	Surveillance de la rampe – Permet à l'ordinateur de créer une image des tronçons de rampe actifs/inactifs. Activer/désactiver BoomPilot.

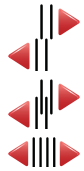
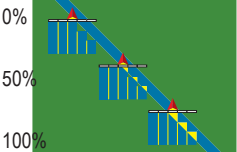



Configuration de l'appareil


Configuration du système



Icône	Dénomination
 	Configuration de la barre de guidage – Espacement par LED, mode d'affichage et luminosité des LEDs.
 	Barre de guidage/ espacement par LED. Fixe la distance indiquée par la ou les LEDs allumées.
 	Mode d'affichage. Détermine si la barre de guidage désigne le passage ou le véhicule.
	Luminosité des LEDs. Modifie la luminosité des LEDs de la barre de guidage.
	Configuration options régionales – Unités, langue et fuseau horaire.
	Unités. Définit les unités de mesures du système.
	Langue. Définit la langue du système.

Icône	Dénomination
	Fuseau horaire. Établit le fuseau horaire local.
 	Configuration du GPS – Informations sur le type de GPS, le port GPS et l'état du GPS
	Type de GPS. Adapte le système pour recevoir le GPS, le DGPS, ou les deux types de signaux.
	Port GPS. Met la transmission du port de communication (port COM) en interne ou en externe.
	État du GPS. Affiche des informations concernant les vitesses de transmissions des données, le nombre de satellites visibles, la qualité et l'identification du ou des satellites.
	Paramétrage du boîtier – Volume, luminosité de l'écran, étalonnage de l'écran tactile, capture d'écran et "À propos de" / Enregistrer.
	Volume. Modifie le volume du haut-parleur.
	Luminosité de l'écran. Modifie la luminosité de l'affichage.
	Étalonnage de l'écran tactile. Utilisé pour démarrer un étalonnage de l'écran tactile.
	Capture d'écran. Permet d'enregistrer les images de l'écran sur une clé USB.
	À propos de. Affiche des informations concernant le logiciel du système et des modules connectés au CAN bus.
	Enregistrer. Enregistre les données de configuration du boîtier sur une clé USB.
	Configuration de la vidéo. Utilisé pour configurer jusqu'à 8 caméras avec l'utilisation d'un module de sélection de vidéo. Grisé = module de sélection de vidéo indisponible.
	Caméras. Configurer les caméras en normal, inversé, tête en bas ou inversé tête en bas.







 Configuration BoomPilot/ Rampe unique

Icon	Description
	Redoublement. Fixe l'importance du redoublement acceptable quand les tronçons de rampe sont mis en marche et arrêtés en se servant du BoomPilot. 
	Anticipation de fermeture/ d'ouverture. Fonctionne comme système d'anticipation pour que les vannes de tronçons de rampe se ferment ou s'ouvrent au moment d'entrer ou de sortir d'une zone déjà traitée.
	Nombre de tronçons de rampe. Fixe le nombre de tronçons de rampe (de 1 à 15 en fonction du câble SmartCable ou du module de commande de tronçon [SDM]).
	Largeur des tronçons de rampe. Désigne la largeur totale du passage ou des tronçons de rampe séparés (en fonction de la présence sur le système, soit d'un câble intelligent SmartCable, soit d'un module de commande de tronçon [SDM]).





 Configuration du Gyromodule de dévers

Icône	Dénomination
	Marche-arrêt de la correction de dévers . Met en marche ou arrête la correction de dévers.
	Positions de dévers. Étalonne la correction de dévers.








 Configuration du FieldPilot

Icône	Dénomination
	Autoguidage. Met le FieldPilot sur marche ou arrêt.
	Configuration de vannes – Fréquence de la vanne, Cycle de travail minimal gauche/droit, et Cycle de travail maximal.
	Fréquence de la vanne. Utilisé pour faire fonctionner la vanne de direction.
	Cycle de travail minimal. Fixe la valeur minimale de la commande pour commencer à faire tourner le véhicule à gauche/à droite.
	Cycle de travail maximal. Fixe la vitesse maximale avec laquelle les roues vont tourner de la gauche vers la droite/de la droite vers la gauche (de butée à butée).
	Test de vanne gauche/droite. Vérifie que la direction fonctionne correctement. Utilisé pour un réglage précis du débit d'huile pour étalonner le temps de rotation des roues
	Configurer le FieldPilot – Réglage rapide, Réglage précis, Bande morte et Anticipation
	Réglage rapide. Modifie la réactivité avec laquelle le véhicule maintient la ligne de guidage en mode lignes droites A-B.
	Réglage précis. Modifie la réactivité avec laquelle le véhicule maintient la ligne de guidage en mode de guidage courbes A-B.
	Bande morte. Modifie la direction si elle est trop agitée/réactive ou si le véhicule reste systématiquement en dehors de la ligne de guidage.
	Anticipation. Utilisé dans le mode de guidage en ligne droite A-B pour modifier l'approche de la ligne de guidage par le véhicule.

 Configuration du véhicule

Icône	Dénomination
	Type de véhicule. Sélectionne le type de conduite qui représente le mieux votre véhicule.
	Hauteur de l'antenne. Fixe la hauteur de l'antenne par rapport au sol.
	Direction vers la rampe. Fixe si la rampe se trouve en arrière ou en avant de l'antenne GPS.
	Distance de la rampe. Définit la distance depuis l'antenne GPS jusqu'à la rampe.

Commandes générales

Icône	Dénomination
	Bouton Accueil. Accédez aux options du menu d'accueil y compris configuration de l'appareil, Vue "véhicule", Vue "parcelle", guidage RealView, vue "travail" et surveillance de la rampe.
	Boutons zoom avant/arrière. Ajuste les réglages de zoom dans Vue "véhicule" et Vue "parcelle".
	Icônes plus & moins. Utilisé pour augmenter ou diminuer un réglage.
	Rouge = Page à gauche ou commencer test à gauche. Vert = Page à droite ou commencer test à droite.
	Icônes haut & bas. Utilisé pour changer un réglage ou augmenter ou diminuer le réglage.
	Feux lumineux. Lumière verte = Début de l'essai, Lumière rouge = Arrêt de l'essai, Gris= Essai inactif.
	Terminer et OK. Les deux sont utilisés pour terminer la tâche.

Écrans de guidage

Icônes de barre d'état

Icône	Dénomination
	État du FieldPilot. Icône = activé. Pas d'icône = désactivé.
	Mode de guidage. Guidage en ligne droite A-B. Permet un guidage en ligne droite entre deux points de référence A et B.
	Guidage en courbes A-B. Permet un guidage en courbes par rapport à une ligne de référence (A-B).
	Guidage en cercle de pivot. Permet un guidage en enroulement ou déroulement autour d'un point central.
	Guidage en "dernier passage". Le boîtier va détecter le passage traité adjacent le plus proche et l'utiliser comme référence pour le guidage.
	Pas de guidage. Arrête le guidage. Pas d'icône affichée.
	État du BoomPilot. Rouge = arrêt/manuel, Vert = automatique, Jaune = toutes sections ouvertes, Pas d'icône = tronçon de rampe unique (pas de câble SmartCable ou pas de module de commande de tronçon SDM installé sur le système).
	État "Bord de parcelle". À l'extérieur du contour = actuellement à l'extérieur du contour de la parcelle. À l'intérieur du contour = actuellement à l'intérieur du contour de la parcelle. Pas d'icône = pas de contour établi.
	État du GPS. Rouge = pas de GPS, Jaune = GPS uniquement, Vert = DGPS, WAAS/RTK, Pêche = Glide/ClearPath







Options Vue véhicule

Icône	Dénomination
	Mode de guidage. Appuyez pour choisir le mode de guidage. Les modes comprennent ligne droite A-B, courbe A-B, cercle de pivot et dernier passage ou aucun mode de guidage.
	Enregistrer A. Appuyez pour indiquer le point de départ de la ligne de guidage.
	Enregistrer B. Appuyez pour indiquer le point final de la ligne de guidage. Grisé = la distance minimale n'a pas été parcourue.
	Annuler enregistrer A. Annule le processus de enregistrer A. Revient à la ligne de guidage A-B précédente (si elle a été créée).
	Décalage ligne A-B. Déplace la ligne de guidage existante jusqu'à la position actuelle du véhicule.
	Marquer le contour. Établit la superficie à traiter et détermine la zone de non-application. Le contour est établi sur l'extérieur d'un passage traité. Grisé = le GPS est indisponible
	Terminer le Contour. Finalise le processus de contour. Les contours peuvent également être bouclés en se rapprochant du point de départ de moins d'une largeur de passage. Grisé = la distance minimale n'a pas été parcourue.
	Annuler le contour. Annule le processus de cartographie du nouveau contour. Revient au contour précédent (s'il a été créé).
	Zoom avant/arrière. Les icônes ou boutons modifient la Vue véhicule ou la Perspective vers l'horizon depuis la Vue "Véhicule" jusqu'à la Vue depuis le ciel.
	BoomPilot. Active le mode BoomPilot. Grisé = le GPS est indisponible







Options Vue parcelle

Icône	Dénomination
	Marquer le contour. Établit la superficie à traiter et détermine la zone de non-application. Le contour est établi sur l'extérieur d'un passage traité. Grisé = le GPS est indisponible
	Terminer le Contour. Finalise le processus de contour. Les contours peuvent également être bouclés en se rapprochant du point de départ de moins d'une largeur de passage. Grisé = la distance minimale n'a pas été parcourue.
	Annuler le contour. Annule le processus de cartographie du nouveau contour. Revient au contour précédent (s'il a été créé).
	Enregistre le point. Enregistre un point à l'emplacement du véhicule. Grisé = le GPS est indisponible.
	Retour au point enregistré. Donne la distance pour retourner à un point déterminé (commuter sur la vue "véhicule" pour retourner jusqu'à un point enregistré).
	Annuler le point. Supprime le point enregistré.
	Zoom avant. L'icône, ou le bouton, diminue la zone affichée sur l'écran.
	Zoom arrière. L'icône, ou le bouton, augmente la zone affichée sur l'écran.
	Vue des limites. Élargit l'image écran sur la plus vaste zone disponible.
	Déplacement de la carte. Permet au conducteur de déplacer la carte sur des zones spécifiques sans faire bouger le véhicule. Les flèches sur l'écran déplacent la carte (en bas, à gauche, à droite, en haut) dans la direction correspondante.
	Annuler le déplacement. Annule la vue en cours et retourne à la vue normale.

 Options Guidage RealView

Icône	Dénomination
	Plein écran. Supprime les icônes et les barres d'état dans l'écran. Guidage par vidéo et angle de braquage seront encore visibles.
	Guidage par vidéo. Superpose des lignes à la vidéo pour une aide à la navigation.
	Angle de braquage. Affiche la direction dans laquelle il faut tourner le volant.
	Sélection de la caméra vidéo. Choisissez de une à huit images caméra si un module de sélection vidéo [VSM] est connecté.
	Image caméra partagée. Choisissez un des deux jeux de quatre entrées de caméra (A/B/C/D ou E/F/G/H) pour partager l'écran en quatre alimentations vidéo séparées.
	icônes haut & bas. Utilisés pour ajuster les lignes de guidage afin de les faire correspondre à la vue caméra. Les boutons zoom avant/arrière ne permettent pas de modifier les lignes de guidage.

 Vue Travail

Icône	Dénomination
	Informations sur le travail. Permet d'effacer toutes les informations sur le travail en cours, les informations "bord de parcelle" ou les compteurs de surface. Appuyez sur la poubelle  pour supprimer l'information choisie.
	Sauvegarde des informations. Enregistre toutes les données y compris PDF  , KML  (Google Earth) et les fichiers SHP  (ESRI) ou chaque catégorie séparée vers la clé USB.

ANNEXE B – FUSEAUX HORAIRES

Africa (Afrique)

Abidjan
Accra
Addis Ababa (Addis Abeba)
Algiers (Alger)
Asmara
Bamako
Bangui
Banjul
Bissau
Blantyre
Brazzaville
Bujumbura
Cairo (Le Caire)
Casablanca
Ceuta
Conakry
Dakar
Dar es Salaam (Dar es Salam)
Djibouti
Douala
El Aaiun (El Ayoun)
Freetown
Gaborone
Harare
Johannesburg (Johannesbourg)
Kampala
Khartoum
Kigali
Kinshasa
Lagos
Libreville
Lome (Lomé)
Luanda
Lubumbashi
Lusaka
Malabo
Maputo
Maseru
Mbabane
Mogadishu
Monrovia
Nairobi
Njamena (N'Djamena)
Niamey
Nouakchott
Ouagadougou
Porto-Novo
Sao Tome
Tripoli
Tunis
Windhoek

America (Amérique)

Adak
Anchorage
Anguilla
Antigua
Araguaina
Argentina (Argentine) - Buenos Aires
Argentina (Argentine) - Catamarca
Argentina (Argentine) - Cordoba
Argentina (Argentine) - Jujuy
Argentina (Argentine) - La Rioja
Argentina (Argentine) - Mendoza
Argentina (Argentine) - Rio Gallegos
Argentina (Argentine) - San Juan
Argentina (Argentine) - Tucuman
Argentina (Argentine) - Ushuaia
Aruba
Asuncion (Asunción)
Atikokan
Bahia
Barbados (Barbade)
Belem (Belém)
Belize
Blanc-Sablon
Boa Vista
Bogota (Bogotá)
Boise
Cambridge Bay
Campo Grande
Cancun (Cancún)
Caracas
Cayenne
Cayman
Chicago
Chihuahua
Costa Rica
Cuiaba (Cuiabá)
Curacao (Curaçao)
Danmarkshavn
Dawson
Dawson Creek
Denver
Detroit
Dominica (Dominique)
Edmonton
Eirunepe
El Salvador
Fortaleza
Glace Bay
Godthab
Goose Bay
Grand Turk
Grenada
Guadeloupe
Guatemala
Guayaquil
Guyana
Halifax
Havana (La Havane)
Hermosillo
Indiana - Indianapolis
Indiana - Knox
Indiana - Marengo
Indiana - Petersburg
Indiana - Vevay
Indiana - Vincennes
Indiana - Winamac
Inuvik
Iqaluit
Jamaica (Jamaïque)
Juneau
Kentucky - Louisville
Kentucky - Monticello
La Paz
Lima
Los Angeles (Los Angelés)
Maceio
Managua
Manaus
Martinique
Mazatlan
Menominee
Merida (Mérida)
Mexico City (Mexico)
Miquelon
Moncton
Monterrey
Montevideo
Montreal (Montréal)
Montserrat
Nassau
New York
Nipigon
Nome
Noronha
North Dakota - Center
North Dakota - New Salem
Panama
Pangnirtung
Paramaribo
Phoenix
Port-au-Prince
Port of Spain
Porto Velho
Puerto Rico (Porto Rico)
Rainy River
Rankin Inlet
Recife
Regina

Resolute
Rio Branco
Santiago
Santo Domingo (Saint-Domingue)
Sao Paulo
Scoresbysund
Shiprock
St Johns
St Kitts
St Lucia (Sainte-Lucie)
St Thomas
St Vincent
Swift Current
Tegucigalpa
Thule
Thunder Bay
Tijuana
Toronto
Tortola
Vancouver
Whitehorse
Winnipeg
Yakutat
Yellowknife

Antarctica (Antarctique)

Casey
Davis
DumontDURville (Dumont d'Urville)
Mawson
McMurdo
Palmer
Rothera
South Pole (Pôle Sud)
Syowa
Vostok

Arctic (Arctique)

Longyearbyen

Asia (Asie)

Aden
Almaty
Amman
Anadyr
Aqtau
Aqtobe
Ashgabat
Baghdad (Bagdad)
Bahrain (Bahrein)
Baku (Bakou)
Bangkok
Beirut (Beyrouth)

Bishkek (Bichkek)
 Brunei
 Calcutta
 Choibalsan
 Chongqing
 Colombo
 Damascus (Damas)
 Dhaka (Dacca)
 Dili
 Dubai (Dubai)
 Dushanbe (Douchambé)
 Gaza
 Harbin
 Hong Kong (HongKong)
 Hovd
 Irkutsk (Irkoutsk)
 Jakarta
 Jayapura
 Jerusalem (Jérusalem)
 Kaboul (Kaboul)
 Kamchatka (Kamtchatka)
 Karachi
 Kashgar (Kachgar)
 Katmandou (Katmandou)
 Krasnoyarsk (Krasnoïarsk)
 Kuala Lumpur
 Kuching
 Kuwait
 Macau (Macao)
 Magadan
 Makassar (Macassar)
 Manila (Manille)
 Muscat (Mascate)
 Nicosia (Nicosie)
 Novosibirsk (Novossibirsk)
 Omsk
 Oral
 Phnom Penh
 Pontianak
 Pyongyang
 Qatar
 Qyzylorda
 Rangoon
 Riyadh
 Saigon
 Sakhalin (Sakhaline)
 Samarkand
 Seoul (Séoul)
 Shanghai
 Singapore (Singapour)
 Taipei (Taïpeh)
 Tashkent (Tachkent)
 Tbilisi (Tbilissi)
 Tehran (Téhéran)
 Thimphu
 Tokyo
 Ulaanbaatar (Oulan-Bator)
 Urumqi (Ouroumtsi)

Vientiane
 Vladivostok
 Yakutsk (Yakoutsk)
 Yekaterinburg (Ekaterinbourg)
 Yerevan (Erevan)

Atlantic (Atlantique)

Azores (Açores)
 Bermuda (Bermudes)
 Canary (Canaries)
 Cape Verde (Cap-Vert)
 Faroe (Féroé)
 Jan Mayen
 Madeira (Madère)
 Reykjavik
 South Georgia (Géorgie du Sud)
 St Helena (Sainte Hélène)
 Stanley

Australia (Australie)

Adelaide (Adélaïde)
 Brisbane
 Broken Hill
 Currie
 Darwin
 Eucla
 Hobart
 Lindeman
 Lord Howe
 Melbourne
 Perth
 Sydney

Europe

Amsterdam
 Andorra (Andorre)
 Athens (Athènes)
 Belgrade
 Berlin
 Bratislava
 Brussels (Bruxelles)
 Bucharest (Bucarest)
 Budapest
 Chisinau
 Copenhagen (Copenhague)
 Dublin
 Gibraltar
 Guernsey (Guernesey)
 Helsinki
 Isle of Man (Île de Man)
 Istanbul
 Jersey
 Kaliningrad
 Kiev
 Lisbon (Lisbonne)

Ljubljana
 London (Londres)
 Luxembourg
 Madrid
 Malta
 Mariehamn
 Minsk
 Monaco
 Moscow (Moscou)
 Oslo
 Paris
 Podgorica
 Prague
 Riga
 Rome
 Samara
 San Marino (San Marin)
 Sarajevo
 Simferopol
 Skopje
 Sofia
 Stockholm
 Tallinn
 Tirane (Tirana)
 Uzhgorod
 Vaduz
 Vatican
 Vienna (Vienne)
 Vilnius
 Volgograd
 Warsaw (Varsovie)
 Zagreb
 Zaporozhye (Zaporojie)
 Zurich (Zürich)

Indian (Océan Indien)

Antananarivo
 Chagos
 Christmas
 Cocos
 Comoro (Comores)
 Kerguelen
 Mahe (Mahé)
 Maldives
 Mauritius (Maurice)
 Mayotte
 Reunion (Réunion)

Pacific (Pacifique)










Apia
 Auckland
 Chatham
 Easter (Île de Pâques)
 Efate
 Enderbury
 Fakaofu


Fiji
 Funafuti
 Galapagos (Galápagos)
 Gambier (Tuamotu-Gambier)
 Guadalcanal
 Guam
 Honolulu
 Johnston
 Kiritimati
 Kosrae
 Kwajalein
 Majuro
 Marquesas (Marquises)
 Midway
 Nauru
 Niue
 Norfolk
 Noumea (Nouméa)
 Pago Pago
 Palau
 Pitcairn
 Ponape
 Port Moresby
 Rarotonga
 Saipan
 Tahiti
 Tarawa
 Tongatapu
 Truk
 Wake
 Wallis






ANNEXE C- RÉGLAGES USINE & PLAGES DES VALEURS

Configuration de l'appareil

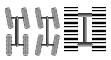



Configuration du système

Icone	Dénomination	Réglages usine	Plage
	Barre de guidage/espacement par LED.	0,46 m	0,01 - 3,0 m
	Mode d'affichage.	Véhicule	
	Luminosité des LEDs.	50	0 - 100
	Unités.	US	
	Langue.	English	
	Fuseau horaire.	Amérique - Chicago	
	Type de GPS.	GPS uniquement	
	Port GPS.	Interne	
	Volume.	50	0 - 100
	Luminosité de l'écran.	50	0 - 100
	Capture d'écran.	Désactivé	
	Caméras.	Normal	



Configuration BoomPilot/ Rampe unique

Icône	Dénomination	Réglages usine	Plage
	Redoublement.	100%	
	Anticipation d'ouverture.	1,0 s	0,0-10,0 secondes
	Anticipation de fermeture.	1,0 s	0,0-10,0 secondes
	Nombre de tronçons de rampe.	1	1-15
	Largeur des tronçons de rampe.	0,9 m	0,9 - 75,0 m











Configuration du véhicule

Icône	Dénomination	Réglages usine	Plage
	Type de véhicule.	Roue avant	
	Hauteur de l'antenne.	3,8 m	0,0 - 10,0 m
	Direction vers la rampe.	En avant	
	Distance de la rampe.	0,0 m	0,0 - 50,0 m


Configuration du Gyromodule de dévers

Icône	Dénomination	Réglages usine	Plage
	Marche-arrêt de la correction de dévers.	Activé	


Configuration du FieldPilot

Icône	Dénomination	Réglages usine	Plage
	Autoguidage.	Activé	
	Fréquence de la vanne.	175	1 - 5000
	Cycle de travail minimal à gauche.	0,0	0,0 - 50,0
	Cycle de travail minimal à droite.	0,0	0,0 - 50,0
	Cycle de travail maximal.	100	25 - 100
	Réglage rapide.	25,0	1,0-100,0
	Réglage précis.	25,0	1,0-100,0
	Bande morte.	1	1-10
	Anticipation.	4,0	0,0-10,0

ANNEXE D – SPÉCIFICATIONS DE L'APPAREIL

Dimensions	Matrix 570G	161,5 mm x 149,1 mm x 58,4 mm
	Matrix 840G	27,0 x 18,0 x 6,0 cm
Poids	Matrix 570G	0,794 kg
	Matrix 840G	1,06 kg
Raccord	Alimentation/CAN	Connecteur Conxall 8 broches
	Caméra	Connecteur Conxall 5 broches
	Vitesse/ Détection	Connecteur Conxall 4 ou 8 broches
Environnements	Stockage	-10 à + 70 °C
	En cours de fonctionnement	0 à + 50 °C
	Humidité	90% sans condensation
Écran	Matrix 570G	320 x 240 résolution 14,5 cm
	Matrix 840G	800 x 600 résolution 21,3 cm
Entrée/Sortie		USB 2,0
Alimentation électrique		< 9 watts @ 12 V cc

MATRIX™

MANUEL D'INSTALLATION

Guidage Matrix : Fonctions exclusives

- Guidage RealView™ par vidéo
 - Guidage superposé sur la vidéo
 - Guidage seulement
 - Vidéo seulement
- Écran lumineux lisible en plein jour
- Guidage graphique 3D facile à utiliser
- Cartographie de la couverture/exportation des données



TeeJet Technologies Orléans
431 Rue de la Bergeresse
45160 Olivet (Orléans)
France
www.teejet.com

A Subsidiary of  Spraying Systems Co.®

98-05181 R2 F
© TeeJet Technologies 2010