

MATRIX[®] PRO GS

MANUEL DE L'UTILISATEUR

Version du logiciel 4.21

MATRIX[®] PRO840GS



MATRIX[®] PRO570GS

TeeJet[®]
TECHNOLOGIES

A Subsidiary of  Spraying Systems Co.[®]


N° 1 Mettre l'appareil sous tension



Appuyez sur le bouton d'ALIMENTATION  pour allumer la console.

N° 2 Écran d'accueil

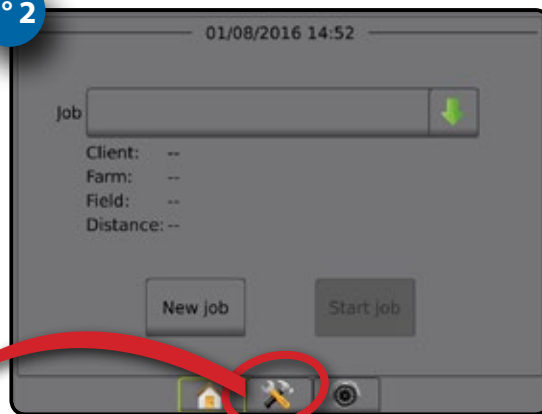
Après la séquence de démarrage, l'écran d'accueil s'affiche avec l'option de commencer une nouvelle tâche ou de poursuivre une tâche existante.

N° 3 Accéder à l'écran de configuration de l'unité

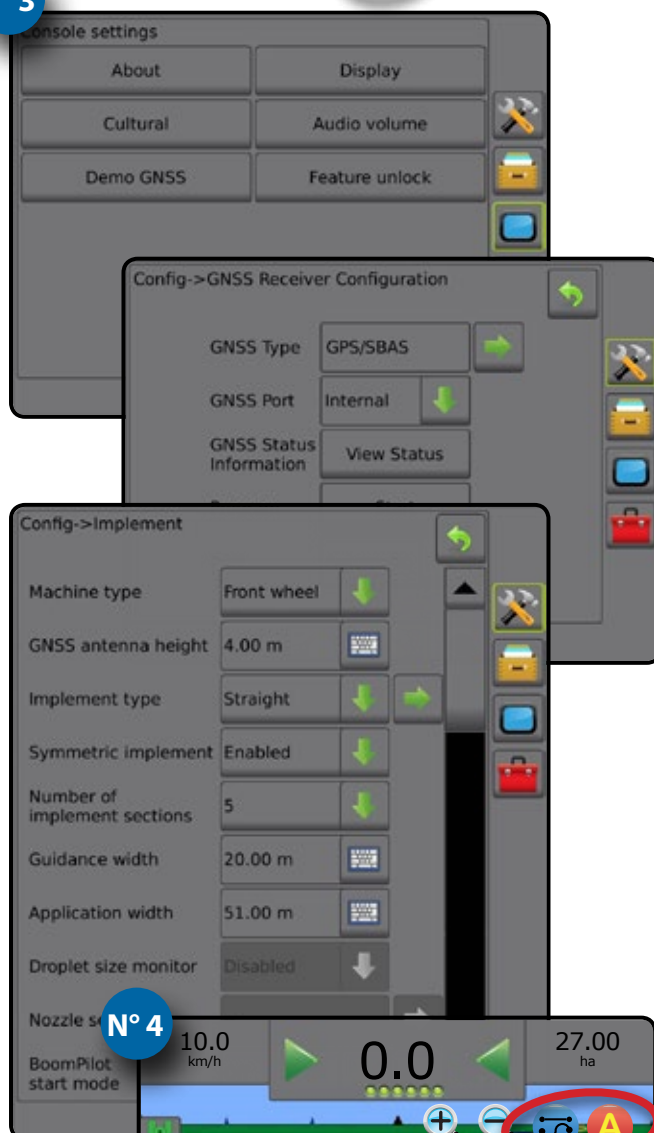
1. Appuyez sur l'onglet inférieur CONFIGURATION UNITÉ .

Les options de Configuration  sont affichées en premier. Gestion des données , Paramètres de la console  et Outils  sont accessibles à partir des touches de l'onglet latéral.

N° 2




N° 3




N° 4

N° 4 Accéder à l'écran de guidage

1. Appuyez sur l'onglet GUIDAGE VUE DU VÉHICULE  ou sur l'onglet GUIDAGE VUE DE LA PARCELLE  ou sur l'onglet GUIDAGE REALVIEW .
2. Appuyez sur l'onglet OPTIONS DE NAVIGATION ET DE GUIDAGE  pour afficher les options de navigation.

Choisissez un mode de guidage

- ▶ Ligne droite AB 
- ▶ Courbe AB 
- ▶ Guidage en cercle 
- ▶ Dernier passage 
- ▶ NextRow 

Enregistrez les points A et B

Pour définir une ligne de guidage AB.



Table des matières

CHAPITRE 1 – INTRODUCTION 1

Mises à jour de produits disponibles..... 1

COMPOSANTS DU SYSTÈME 1

Console Matrix Pro 570GS 1

Console Matrix Pro 840GS 2

Boutons 2

Supplément d'informations..... 2

Caméra RealView® 3

CONFIGURATIONS 3

UTILISATION DE BASE DE L'ÉCRAN 3

Touches de l'onglet inférieur..... 3

Options non disponibles lorsque la tâche est active..... 3

Couleurs de l'écran de console 4

Mode simple ou avancé..... 4

Avertissements et fenêtres contextuelles d'information..... 5

Informations sur l'option de configuration 5

Sélections des menus déroulants 5

Défilement des écrans..... 5

Écran de saisie au clavier 6

Page suivante 6

Cases à cocher..... 6

CHAPITRE 2 – TÂCHES/ÉCRAN D'ACCUEIL 7

Mode simple..... 7

Mode avancé 7

MODE SIMPLE 8

Nouvelle tâche..... 8

Continuer une tâche..... 8

Fermer une tâche..... 8

MODE AVANCÉ 8

Nouvelle tâche..... 8

Démarrer une tâche..... 8

Distance 8

Fermer une tâche..... 8

CHAPITRE 3 – VUE VIDÉO PLEIN ÉCRAN 9

Instantané de la caméra 10

Options caméra VSM 10

PRÉSENTATION GÉNÉRALE 11

CONFIGURATION 12

Outil.....	13
<i>Type d'outil.....</i>	13
Configuration d'un seul tronçon	13
Plusieurs tronçons avec configuration de SDM/SFM.....	14
Moniteur de taille de gouttelettes.....	15
Sélection de buse.....	16
Module de marche arrière	16
Guidage [barre de guidage].....	17
Configuration du récepteur GNSS.....	18
<i>PRN non affiché.....</i>	18
Vidéo	18
<i>Configuration vidéo indisponible.....</i>	18
Capteurs.....	19
<i>Capteurs indisponibles.....</i>	19
Capteur de pression module entrée/sortie	19
Moniteur de taille de gouttelettes	20
Autoguidage	20
<i>Direction assistée/autoguidage indisponible.....</i>	20
FieldPilot [en utilisant un SCM].....	20
FieldPilot Pro / UniPilot Pro [en utilisant un SCM Pro]	21
<i>Véhicule actif</i>	22
Correction du dévers.....	22
<i>Niveau de parcelle indisponible</i>	22
<i>Correction de dévers indisponible.....</i>	22

GESTION DES DONNÉES 23

Données de la tâche.....	23
<i>Données de la tâche indisponibles</i>	23
Transférer	24
Gérer	24
Rapports.....	25
Options (mode Tâche).....	25
Paramétrage machine.....	26
Transférer	27
Gérer	27

CONSOLE 28

À propos.....	28
Affichage.....	29
Régional	29
Volume audio.....	30
Démo GNSS	30
Redémarrer la démo GNSS.....	31
Déverrouillage de la fonctionnalité	31

OUTILS 32

Télécharger le logiciel	32
Extras.....	33

CHAPITRE 5 – CONFIGURATION DU RÉCEPTEUR GNSS 34

Configuration du récepteur GNSS	34
Type de GNSS	35
Port GNSS	35
<i>Exigences de configuration minimales du récepteur externe</i>	35
Informations d'état GNSS	36
<i>Informations sur l'état du GNSS sur les écrans de guidage</i>	36
<i>Conditions GGA</i>	36
Programme	37
PRN	37
<i>Autre PRN</i>	37
<i>PRN non affiché</i>	37
Glossaire GNSS.....	38

CHAPITRE 6 – CONFIGURATION DE L'OUTIL 39

TYPE D'OUTIL 39

Numéros de tronçon.....	39
Ligne droite.....	40
Un seul tronçon.....	40
Tronçons multiples	40
Épandeur – TeeJet	41
Un seul tronçon.....	41
Tronçons multiples	42
Épandeur – Équipementier.....	44
Un seul tronçon.....	44
Tronçons multiples	44
Étagé	45
Tronçons multiples	45

LARGEUR D'APPLICATION OU DE TRAVAIL 47

Un seul tronçon.....	47
Tronçons multiples	47

AJUSTEMENT DE LA DISTANCE DE DÉCALAGE LATÉRAL DE L'OUTIL 48

Calcul de l'ajustement du décalage de GNSS.....	48
Ajustement du décalage latéral de l'outil	49

MODULE DE MARCHE ARRIÈRE 50

Écrans de guidage de marche arrière.....	50
<i>Disponibilité avec la direction assistée/autoguidage</i>	50

SÉLECTION DE BUSE 51

Préconfigurée.....	51
Buse actuelle	52

INTRODUCTION
ACCUEIL
PLEIN ÉCRAN
CONFIGURATION
GNSS
OUTIL
GUIDAGE
RÉGULATION DE DÉBIT
ANNEXE

MONITEUR DE TAILLE DE GOUTTELETTES

52

Configuration	52
Activer/désactiver le DSM	52
Sélection de buse/Buse actuelle.....	53
Capteur de pression module entrée/sortie	53
Fonctionnement	53
Barre d'état	53
Diagramme de taille de gouttelettes	53
Barre de guidage.....	53

BOOMPILOT

54

Mode de démarrage du BoomPilot	54
Icône BoomPilot.....	54

CHAPITRE 7 – GUIDAGE

55

Options des écrans de navigation	56
--	----

BARRE DE GUIDAGE

58

Activité de navigation et état de la rampe	58
Écart de route	58
Informations sélectionnables	58

BARRE D'ÉTAT

59

Écrans d'état/information	59
---------------------------------	----



ÉCRANS DE NAVIGATION

61

Vue du véhicule.....	62
Vue de la parcelle.....	63
Guidage RealView.....	64



MODES DE GUIDAGE

65

Guidage de ligne droite AB.....	65
Guidage de courbe AB.....	65
Guidage en cercle.....	65
Guidage Dernier passage	65
Guidage NextRow	65
Aucun guidage	65

LIGNES DE GUIDAGE







66

Ligne de guidage de l'anticipation courbe	66
Enregistrer les points A et B	66
Fonction de notification A+	67
Fonction de ligne de guidage suivante	68
Lignes de guidage Dernier passage	68
Lignes de guidage NextRow.....	69
Azimut en degrés.....	69



CONTOUR D'APPLICATION

70

	RETOUR À UN POINT	72
	Enregistrer un point de retour.....	72
	Supprimer le point de retour.....	72
	Guidage au point de retour.....	72
	BOOMPILOT	73
	Pas de module de commande de tronçon.....	73
	Console seulement.....	73
	Avec interrupteur de tâches marche/arrêt en option.....	73
	<i>Utilisation de la console</i>	73
	Avec module de commande de tronçon TeeJet et boîtier de commutation ou ISM.....	74
	Avec module de commande de tronçon TeeJet.....	74
	ZOOM AVANT/ARRIÈRE	74
	Vue du véhicule.....	74
	Vue de la parcelle.....	74
	MODE PANORAMIQUE	75
	CARTOGRAPHIE D'APPLICATION	75
	OPTIONS SPÉCIFIQUES REALVIEW	76
	Options de guidage RealView.....	77
	Instantané de la caméra.....	77
	Options caméra VSM.....	77
CHAPITRE 8 – RÉGULATION DU DÉBIT D'AUTRES FABRICANTS		79
DÉVERROUILLAGE DE LA RÉGULATION DE DÉBIT D'AUTRES FABRICANTS		79
OPTIONS DE CONFIGURATION		80
	Régulation de débit d'autres fabricants.....	80
	Bouillie.....	80
OPTIONS D'ÉCRAN DE GUIDAGE		81
	Barre de guidage.....	81
	Barre d'état.....	81
	Cartographie d'application	81
	<i>Copie et transfert des cartes</i>	82
	Carte de couverture.....	82
	<i>Cartographie à l'écran</i>	82
	Carte de prescriptions.....	82
	<i>Cartographie à l'écran</i>	82
	Carte d'application.....	83
	<i>Cartographie à l'écran</i>	83
	<i>Sélection de gamme de couleurs</i>	83
	Carte de dose cible.....	84
	<i>Cartographie à l'écran</i>	84
	<i>Débits cibles</i>	84

CHAPITRE 1 – INTRODUCTION

La Matrix Pro GS permet la gestion de plusieurs modules connectés, ainsi que la cartographie GNSS, le guidage, FieldPilot®, BoomPilot®, la régulation de débit et la collecte de données sur une seule console, grâce à la technologie de bus CAN. Elle remplace de multiples consoles dans la cabine par un seul système robuste.

Mises à jour de produits disponibles

- Autoguidage FieldPilot® ou FieldPilot® Pro
- Direction assistée UniPilot® ou UniPilot® Pro
- Contrôle de tronçons de rampe automatisés BoomPilot®
- Gyromodule de dévers
- Modules de sélection vidéo pour 8 caméras maximum
- Mises à jour du récepteur ou de l'antenne GNSS externe
- Application d'organisation améliorée des données Fieldware® Link
- Kit d'interface de capteur de pression pour moniteur de taille de gouttelettes
- Régulation de débit d'autres fabricants

COMPOSANTS DU SYSTÈME

Console Matrix Pro 570GS

La Matrix Pro 570GS est conçue pour des années de fonctionnement dans des conditions d'exploitation agricole habituelles. Une console fermant hermétiquement, combinée à des couvercles en caoutchouc pour tous les connecteurs, signifie que des environnements poussiéreux typiques ne provoqueront pas des problèmes de fonctionnement. Même si une éclaboussure d'eau occasionnelle ne viendra pas endommager l'appareil, la Matrix Pro 570GS n'est pas conçue pour être exposée directement à la pluie. Faites attention à ne pas faire fonctionner la Matrix Pro GS dans des conditions d'humidité.

Figure 1-1 : Console Matrix Pro 570GS – Avant et arrière



Console Matrix Pro 840GS


La Matrix Pro 840GS est conçue pour des années de fonctionnement dans des conditions d'exploitation agricole habituelles. Une console fermant hermétiquement, combinée à des couvercles en caoutchouc pour tous les connecteurs, signifie que des environnements poussiéreux typiques ne provoqueront pas des problèmes de fonctionnement. Même si une éclaboussure d'eau occasionnelle ne viendra pas endommager l'appareil, la Matrix Pro 840GS n'est pas conçue pour être exposée directement à la pluie. Faites attention à ne pas faire fonctionner la Matrix Pro GS dans des conditions d'humidité.


Figure 1-2 : Console Matrix Pro 840GS – Avant et arrière



Boutons

Mise en marche/arrêt

Marche - Appuyez sur le bouton d'ALIMENTATION  pour allumer la console. Lors de l'allumage, la Matrix Pro GS lancera sa séquence de démarrage.



Arrêt - Appuyez et maintenez brièvement enfoncé le bouton d'ALIMENTATION  jusqu'à ce qu'un écran de confirmation confirme le mode d'arrêt.

AVERTISSEMENT ! Attendez 10 secondes avant de redémarrer la console.

Accueil (Matrix Pro 840GS uniquement)

Le bouton Accueil  est un raccourci vers l'écran d'accueil.

Haut/Bas (Matrix Pro 840GS uniquement)

Les boutons Haut/Bas   ajustent la vue du véhicule ou la perspective par rapport à l'horizon de la vue du véhicule jusqu'à la vue du véhicule à vue en plongée sur le mode de guidage Vue de la parcelle et Vue du véhicule.

Supplément d'informations

Tous les changements sont automatiquement enregistrés.

Il faut couper et remettre l'alimentation de la console quand on change un appareil ou lorsqu'un appareil est relié au système Matrix Pro GS.

Séquence de démarrage

La console met environ deux minutes pour effectuer son cycle d'initialisation. Pendant ce temps, une série d'écrans s'affichent, les LED s'allument et s'éteignent, et les niveaux de luminosité fluctuent. Une fois que la séquence de démarrage est terminée, l'écran d'accueil apparaît.

Installation de l'antenne recommandée

L'antenne GNSS doit être montée le plus en avant possible et au-dessus de la cabine sur une surface métallique d'au moins 10 cm carrés.

Caméra RealView®

La caméra RealView de TeeJet Technologies permet l'affichage d'images vidéo sur l'écran de la Matrix Pro GS. La caméra peut être pointée vers l'avant pour activer le guidage RealView par vidéo, ou elle peut être positionnée pour afficher d'autres aspects du fonctionnement de votre appareil. La caméra est équipée d'une fixation RAM flexible, d'un pare-soleil intégré et elle offre un éclairage infrarouge, permettant des images vidéo nettes, même dans l'obscurité.

CONFIGURATIONS

Le diagramme qui se trouvait à cet emplacement pour les versions précédentes du logiciel a été déplacé en annexe.

UTILISATION DE BASE DE L'ÉCRAN






La Matrix Pro GS peut être utilisée comme un simple système de tâche en cours ou un système avancé de tâches multiples. Indépendamment du mode de la console, les fonctions de base de l'écran sont les mêmes.

- Les onglets du bas et les onglets latéraux accèdent aux différents écrans et sous-écrans
- Les avertissements et les fenêtres incrustées fournissent des informations sur les activités de la console et des détails sur les fonctions de configuration ou de guidage
- Les options de configuration peuvent être facilement définies à l'aide des menus déroulants ou des écrans de saisie

Pour trouver rapidement une fonctionnalité de configuration, consultez la section « Paramètres du menu de la console Matrix Pro GS » dans ce manuel.

Touches de l'onglet inférieur

Les touches de l'onglet inférieur sont toujours disponibles sur l'écran. Ces touches donnent l'accès aux tâches, aux options de configuration et à la navigation.

-  Écran d'accueil/Tâche
-  Configuration du système
-  Guidage Vue du véhicule
-  Guidage Vue de la parcelle
-  Guidage RealView ou
Vue vidéo plein écran caméra RealView

REMARQUE : Les options de guidage RealView sont uniquement disponibles lorsqu'une caméra est installée sur le système.

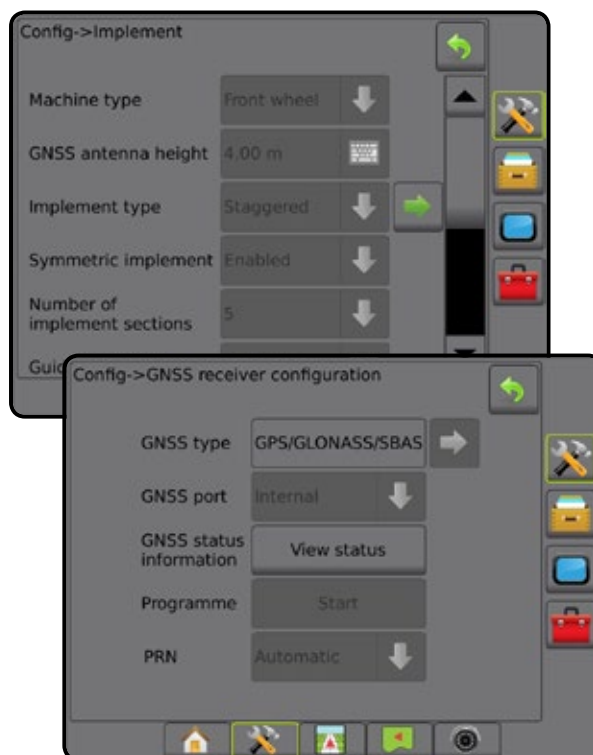
Figure 1-3 : Touches de l'onglet inférieur



Options non disponibles lorsque la tâche est active

Lorsqu'une tâche est active, certaines options de configuration sont indisponibles : voir la section « Paramètres du menu de la console Matrix Pro GS » dans ce manuel.

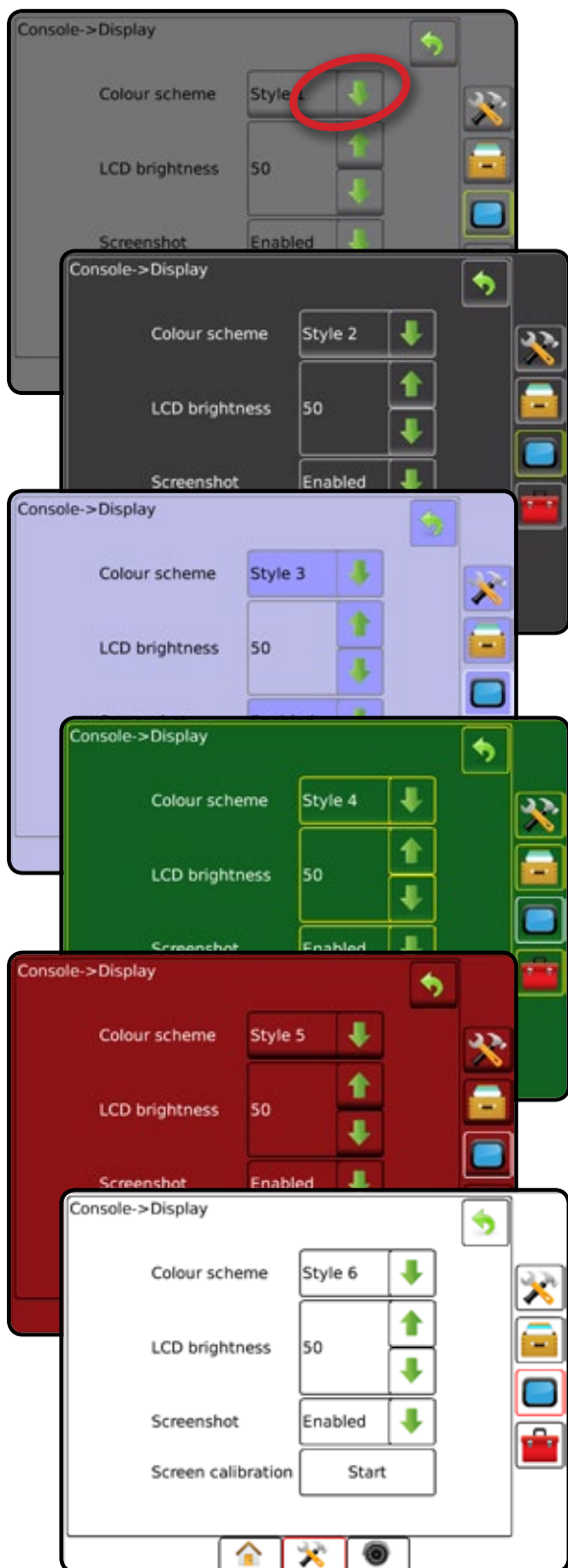
Figure 1-4 : Exemples d'options non disponibles



Couleurs de l'écran de console

La console est disponible en six jeux de couleurs. À partir de la touche vers le bas de configuration de l'appareil, appuyez sur l'onglet latéral CONSOLE puis accédez aux options du menu **Affichage**. Appuyez sur la flèche DESCENDANTE pour accéder aux options du jeu de couleurs afin de sélectionner le mode couleur.

Figure 1-5 : Jeux de couleurs

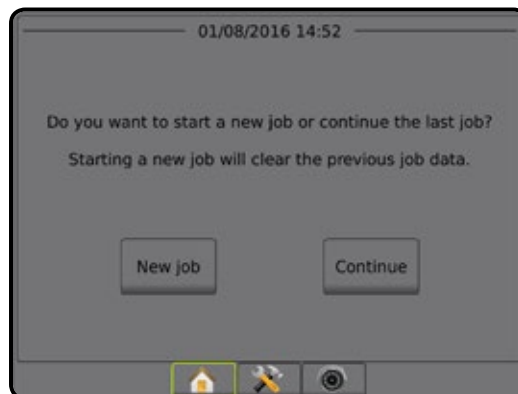


Mode simple ou avancé

Pour passer du mode simple au mode avancé, consultez le chapitre de configuration sous Données → Options.

En mode simple, une seule tâche sera disponible à la fois. Seules les surfaces délimitées et de couverture apparaissent sur l'écran d'accueil. Seule la tâche en cours est disponible pour l'enregistrement dans des comptes rendus. L'utilisation avec Fieldware Link n'est pas disponible.

Figure 1-6 : Écran d'accueil du mode simple

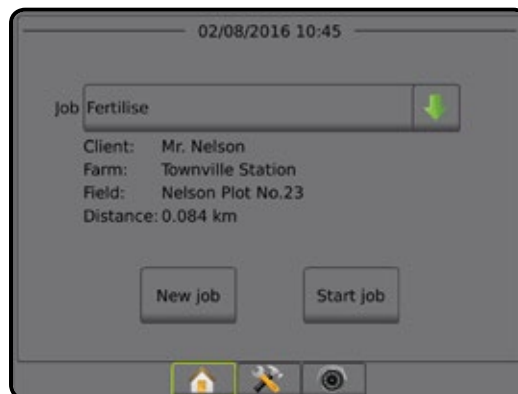


En mode avancé, plusieurs tâches seront disponibles à tout moment. Noms de client, d'exploitation et de parcelle ; surfaces délimitées et de couverture ; durée d'application ; et distance à partir de la tâche sélectionnée sont affichés sur l'écran d'accueil. Tous les profils de tâche enregistrés peuvent être exportés au format PDF, SHP ou KML sur une clé USB en utilisant Données → Rapports.

Les informations sur le client, les informations sur l'exploitation, les informations sur la parcelle, et les cartes de prescription ne peuvent être saisies qu'à l'aide de Fieldware Link. Un nom de tâche ne peut être modifié qu'en utilisant Fieldware Link.

Un utilisateur peut dupliquer les tâches pour une réutilisation des contours, lignes de guidage, données de couverture et cartes de prescription en utilisant Fieldware Link ou Données → Données de la tâche → Gérer dans la console.

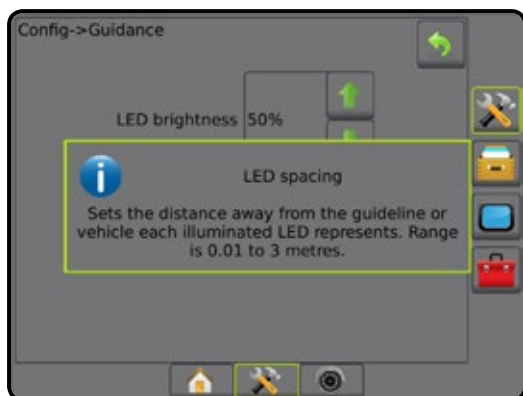
Figure 1-7 : Écran d'accueil du mode avancé



Avertissements et fenêtres contextuelles d'information

Un avertissement contextuel ou un écran d'information sera affiché pendant environ cinq (5) secondes. Pour enlever l'écran d'information, appuyez n'importe où sur l'écran.

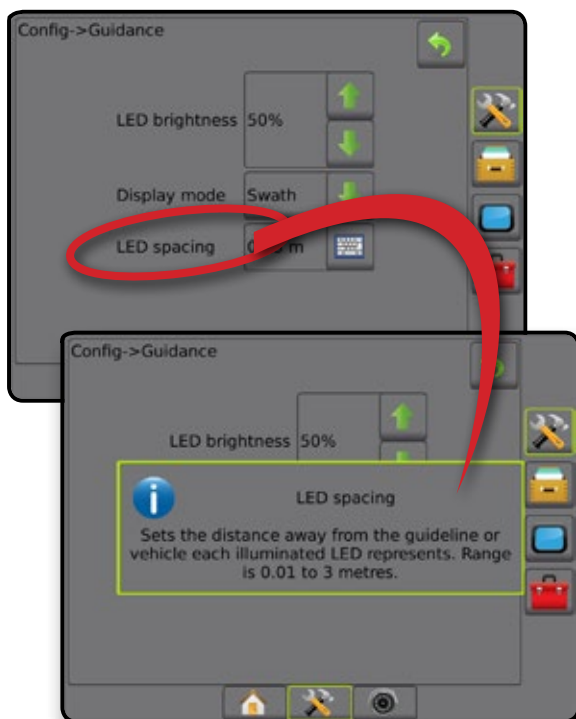
Figure 1-8 : Exemple de zone de texte d'information



Informations sur l'option de configuration

Appuyez sur l'icône de l'option ou nom de l'option de n'importe quel objet de menu pour afficher une définition et les valeurs de plage de cet objet. Pour masquer cet écran d'information, appuyez n'importe où sur l'écran.

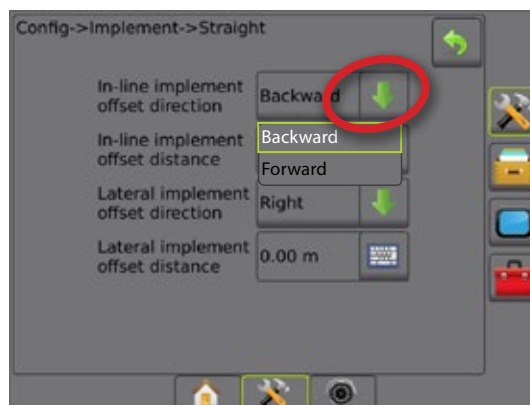
Figure 1-9 : Exemple de zone de texte d'information



Sélections des menus déroulants

Appuyez sur la flèche DESCENDANTE ↓ pour accéder aux options. Utilisez les flèches ASCENDANTE/DESCENDANTE ▲ ▼ ou la barre de défilement si nécessaire pour faire défiler la liste élargie. Sélectionnez l'option appropriée. Pour fermer la liste sans sélectionner une option, tapez n'importe où sur l'écran à l'extérieur du menu déroulant.

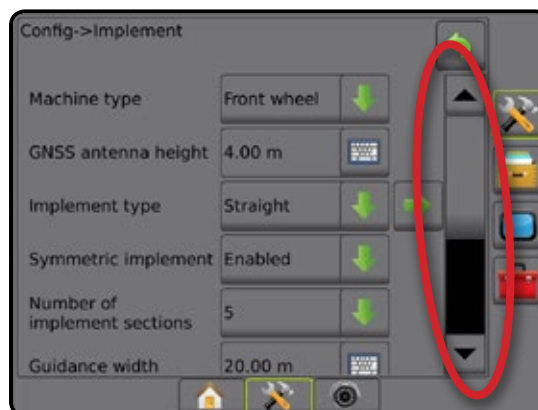
Figure 1-10 : Exemple de menu déroulant



Défilement des écrans

Certains écrans ont plus d'informations ou d'options qui n'apparaissent pas au-delà de l'écran actuel. Utilisez les flèches ASCENDANTE/DESCENDANTE ▲ ▼ ou la barre de défilement pour accéder à des options supplémentaires ou à des informations pas actuellement visibles sur l'écran.

Figure 1-11 : Exemple de défilement des écrans

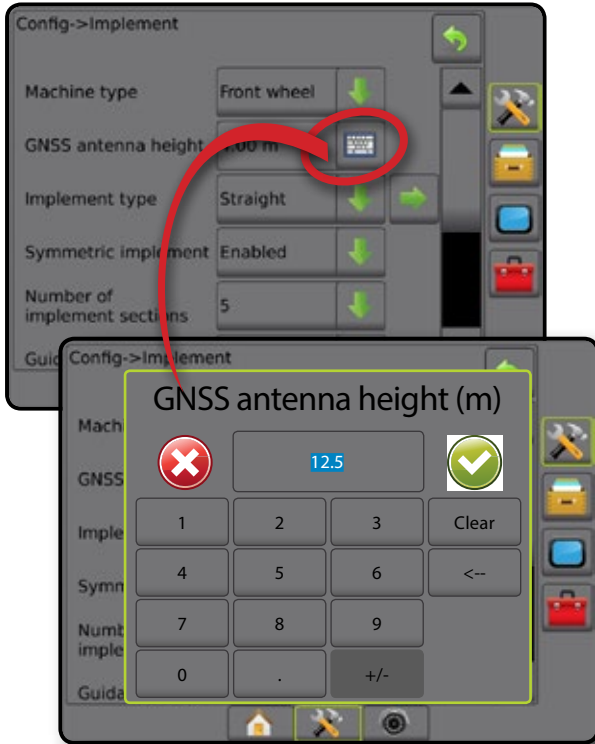


Écran de saisie au clavier

Appuyez sur l'icône du CLAVIER . Utilisez le pavé numérique pour saisir une valeur.

Appuyez sur l'icône ACCEPTER  pour enregistrer les paramètres ou sur ANNULER  pour quitter le clavier sans enregistrer.

Figure 1-12 : Exemple de clavier



Page suivante


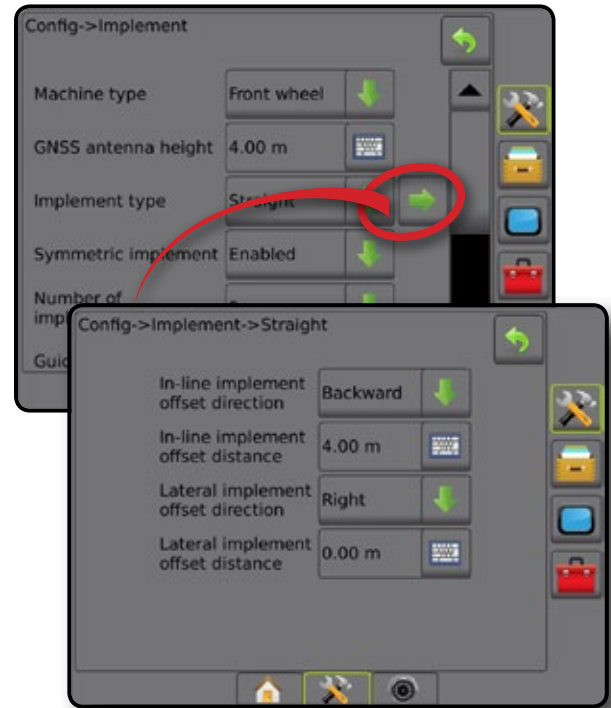
Appuyez sur la flèche PAGE SUIVANTE  pour configurer les options supplémentaires pour l'objet sélectionné.

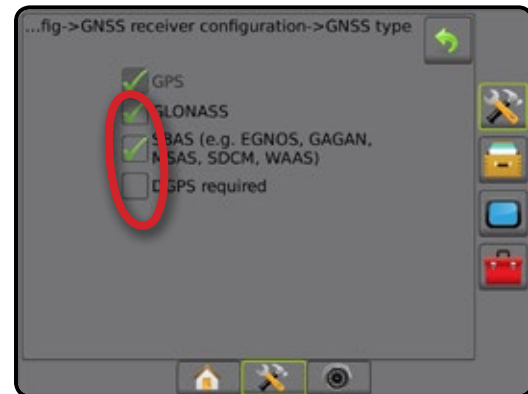
Figure 1-13 : Exemple de page suivante



Cases à cocher

Appuyez sur la CASE À COCHER / pour sélectionner ou désélectionner.

Figure 1-14 : Exemples de cases à cocher



CHAPITRE 2 – TÂCHES/ÉCRAN D'ACCUEIL

Après la fin de la séquence de démarrage, et lorsque la console reçoit le GNSS, l'écran d'accueil s'affiche avec l'option de commencer une nouvelle tâche ou de poursuivre une tâche existante.

La configuration pour la machine spécifique et ses composants doit être achevée avant de commencer une tâche. Lorsqu'une tâche est active, certaines options de configuration ne peuvent plus être modifiées. Consultez « Paramètres du menu de la console Matrix Pro GS » en annexe de ce manuel.

Pour passer du mode simple au mode avancé, accédez à Données -> Options-> Mode de tâche dans la Configuration du système.

Mode simple

En mode simple, une seule tâche sera disponible à la fois. Seules les surfaces délimitées et de couverture ainsi que la durée d'application apparaissent sur l'écran d'accueil. Seule la tâche en cours est disponible pour l'enregistrement dans des comptes rendus. L'utilisation avec Fieldware Link n'est pas disponible.

Figure 2-1 : Écran d'accueil du mode simple



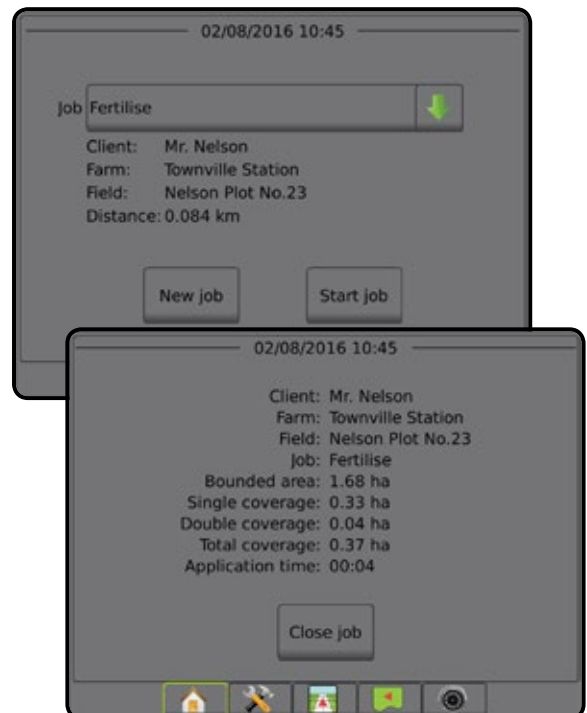
Mode avancé

En mode avancé, plusieurs tâches seront disponibles à tout moment. Noms de client, d'exploitation et de parcelle ; surfaces délimitées et de couverture ; durée d'application ; et distance à partir de la tâche sélectionnée sont affichés sur l'écran d'accueil. Tous les profils de tâche enregistrés peuvent être exportés au format PDF, SHP ou KML sur une clé USB en utilisant Données -> Rapports.

Les informations sur le client, les informations sur l'exploitation, les informations sur la parcelle, et les cartes de prescription ne peuvent être saisies qu'à l'aide de Fieldware Link. Un nom de tâche ne peut être modifié qu'en utilisant Fieldware Link.

Un utilisateur peut dupliquer les tâches pour une réutilisation des contours, lignes de guidage, données de couverture et cartes de prescription en utilisant Fieldware Link ou Données -> Données de la tâche -> Gérer dans la console.

Figure 2-2 : Écran d'accueil du mode avancé



MODE SIMPLE

Après la séquence de démarrage, l'écran d'accueil s'affiche avec l'option de commencer une nouvelle tâche ou de poursuivre une tâche existante.

La console doit être équipée d'un système GNSS avant de commencer ou de poursuivre une tâche.

Nouvelle tâche

Débuter une nouvelle tâche effacera les données de la tâche précédente.

Pour démarrer une nouvelle tâche :

1. Sur l'écran d'accueil , appuyez sur **Nouvelle tâche**.

La console va basculer sur l'affichage Vue du véhicule.

Continuer une tâche

Pour continuer une tâche existante :

1. Sur l'écran d'accueil , appuyez sur **Continuer**.

La console va basculer sur l'affichage Vue du véhicule et commencera à fournir des informations de navigation.

Si une tâche sélectionnée se trouve dans une zone UTM autre que la zone UTM actuelle ou adjacente, l'option **Continuer** sera désactivée.


REMARQUE : Pour plus d'informations, voir l'Annexe Zone UTM.

Fermer une tâche

Pour fermer une tâche :

1. Sur l'écran d'accueil , appuyez sur **Fermer une tâche**.

Pour créer un rapport lors de la fermeture d'une tâche :

1. Introduisez une clé USB dans le port USB de la console.
2. Sur l'écran d'accueil , appuyez sur **Fermer une tâche**.
3. Sélectionnez :
 - ▶ Oui – pour créer un rapport sur la dernière tâche
 - ▶ Non – pour revenir à l'écran d'accueil sans enregistrer

MODE AVANCÉ


Après la séquence de démarrage, l'écran d'accueil s'affiche avec l'option de commencer une nouvelle tâche ou de poursuivre une tâche existante.

La console doit être équipée d'un système GNSS avant de commencer ou de poursuivre une tâche.

Nouvelle tâche

Débuter une nouvelle tâche effacera les données de la tâche précédente.

Pour démarrer une nouvelle tâche :

1. Sur l'écran d'accueil , appuyez sur **Nouvelle tâche**.
2. Appuyez sur :
 - ▶ Oui – pour générer automatiquement un nom
 - ▶ Non – pour saisir un nom en utilisant le clavier tactile de l'écran



Les informations sur le client, les informations sur l'exploitation et les informations sur la parcelle sont saisies à l'aide de Fieldware Link.

La console va basculer sur l'affichage Vue du véhicule.

Démarrer une tâche

La Matrix Pro GS est programmée avec un outil de détection de parcelle pour aider l'utilisateur à trouver la tâche la plus proche de l'emplacement du véhicule. Une fois le signal GPS acquis, la liste de sélection de tâches va se mettre à jour toutes les dix secondes. Pendant cette mise à jour, la liste des tâches est triée par distance et les deux tâches les plus proches s'affichent en haut de la liste. Les tâches restantes sont répertoriées en dessous de celles-ci.

Pour continuer une tâche existante :

1. Sur l'écran d'accueil , appuyez sur la flèche DESCENDANTE  pour accéder à la liste des tâches enregistrées dans la console.
2. Sélectionnez le nom de la tâche à commencer ou à continuer.
3. Appuyez sur **Démarrer une tâche**.

La console va basculer sur l'affichage Vue du véhicule et commencera à fournir des informations de navigation.

Distance



Si une tâche sélectionnée se trouve dans une zone UTM autre que la zone UTM actuelle ou adjacente, le message « en dehors de la plage » sera affiché à côté de la Distance et l'option **Démarrer une tâche** sera désactivée.

REMARQUE : Pour plus d'informations, voir l'Annexe Zone UTM.

Si une tâche sélectionnée n'a pas d'informations enregistrées, la distance indiquera « Pas de données ».

Fermer une tâche

Pour fermer une tâche :

1. Sur l'écran d'accueil , appuyez sur **Fermer une tâche**.
- Pour créer un rapport lors de la fermeture d'une tâche :
1. Introduisez une clé USB dans le port USB de la console.
 2. Sur l'écran d'accueil , appuyez sur **Fermer une tâche**.
 3. Sélectionnez :
 - ▶ Oui – pour créer un rapport sur la dernière tâche
 - ▶ Non – pour revenir à l'écran d'accueil sans enregistrer

CHAPITRE 3 – VUE VIDÉO PLEIN ÉCRAN

L'affichage vidéo en mode plein écran RealView permet l'affichage de l'entrée vidéo en direct. Aperçu des entrées vidéo et paramétrage caméra sans GNSS disponible. Les options de guidage RealView ne sont pas disponibles sur cet écran.

- ▶ Caméra unique – une caméra unique est directement fixée à la console
- ▶ Module de sélection vidéo – si un module de sélection vidéo (VSM) est installé sur le système, deux (2) options vidéo sont disponibles :
 - Une image caméra – l'une des huit entrées de caméra peut être sélectionnée pour changer la vue de l'entrée de vidéo.
 - Image caméra partagée – l'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.

Pour ajuster la vue de la caméra [inversée, renversée], accédez à Paramétrage -> Configuration -> Vidéo.

Pour entrer dans le mode Affichage vidéo en mode plein écran :






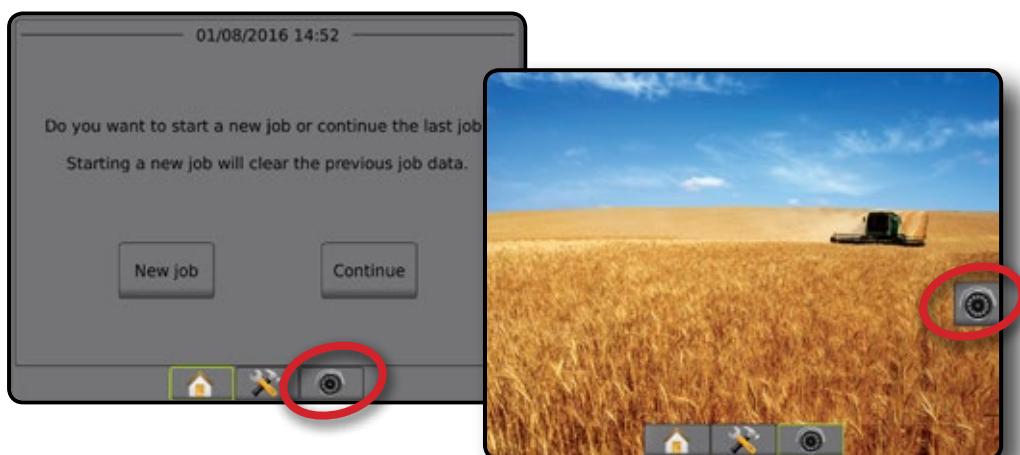
1. Appuyez sur l'onglet du bas AFFICHAGE VIDÉO EN MODE PLEIN ÉCRAN DE LA CAMÉRA REALVIEW .
2. Appuyez sur l'onglet OPTIONS REALVIEW  pour afficher les options RealView.
3. Sélectionnez parmi :
 - ▶ Caméra unique  [VSM uniquement] – une (1) des huit (8) entrées de caméra peut être sélectionnée pour modifier l'affichage de l'entrée vidéo
 - ▶ Image caméra partagée  [VSM uniquement] – l'un (1) des deux (2) jeux des quatre (4) entrées de caméra (A/B/C/D ou E/F/G/H) peut être sélectionné pour partager l'écran en quatre alimentations vidéo séparées
 - ▶ Instantané de la caméra RealView  – enregistre une image fixe de l'affichage actuel de l'écran sur une clé USB

Figure 3-1 : Affichage vidéo en mode plein écran RealView



Instantané de la caméra

📷 L'option Instantané de la caméra RealView enregistre une image fixe de l'affichage actuel de l'écran sur une clé USB.

1. Insérez une clé USB.
2. Appuyez sur l'onglet du bas AFFICHAGE VIDÉO EN MODE PLEIN ÉCRAN DE LA CAMÉRA REALVIEW 📷.
3. Appuyez sur l'onglet OPTIONS REALVIEW 📷 pour afficher les options RealView.
4. Appuyez sur l'icône INSTANTANÉ DE LA CAMÉRA 📷.

Figure 3-2 : Affichage vidéo en mode plein écran caméra RealView



Figure 3-3 : Sélection d'une seule caméra avec VSM



Figure 3-4 : Sélectionnez la vue partagée avec VSM



Options caméra VSM

📷 📷 Si un module de sélection vidéo (VSM) est installé sur le système, deux (2) options de vidéo sont disponibles :

1. Appuyez sur l'onglet du bas AFFICHAGE VIDÉO EN MODE PLEIN ÉCRAN DE LA CAMÉRA REALVIEW 📷.
2. Appuyez sur l'onglet OPTIONS REALVIEW 📷 pour afficher les options RealView.
3. Sélectionnez parmi :
 - ▶ Image caméra unique 📷 – une (1) des huit (8) entrées de caméra peut être sélectionnée pour modifier l'affichage de l'entrée vidéo.
 - ▶ Image caméra partagée 📷 – un (1) des deux (2) jeux de quatre (4) entrées de caméra (A/B/C/D ou E/F/G/H) peut être sélectionné pour partager l'écran en quatre flux vidéo distincts.

CHAPITRE 4 – CONFIGURATION DU SYSTÈME

La configuration du système permet de configurer la console, la machine et ses outils. Quatre onglets latéraux pour accéder aux options Configuration de la machine/outil, Gestion des données, Paramètres de la console et Outils.

PRÉSENTATION GÉNÉRALE

Quatre onglets latéraux pour accéder aux options de configuration pour :

Configuration de l'outil

- Outil (configurations d'Outil en Ligne droite, Épandeur, ou Étagé ; informations de Sélection de buse, comprenant la configuration du moniteur de taille de gouttelettes, mode inverse)
- Sensibilité de guidage (barre de guidage, barre de guidage externe)
- Configuration du récepteur GNSS
- Configuration vidéo
- Capteurs (capteur de pression du module entrée/sortie (IOM))
- Autoguidage
 - ◀ FieldPilot (configuration de la vanne, paramètres de guidage, test de vanne, diagnostic vannes, capteur de volant de direction, capteur d'angle de braquage)
 - ◀ FieldPilot Pro / UniPilot Pro (Gérer les véhicules, Calibrages, Réglages, Sélectionner les valeurs QI, Mode de transport, Mode de service)
- Correction du dévers

Gestion des données

- Données de la tâche (transfert, gestion)
- Rapports
- Options (mode Tâche)
- Paramétrage machine (transfert, gestion)

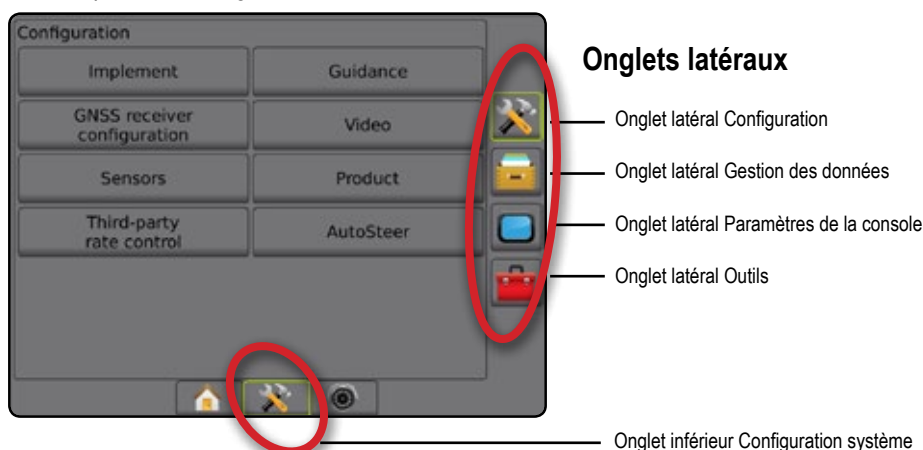
Paramètres de la console

- À propos (informations sur le système)
- Affichage
- Régional
- Volume audio
- Démo GNSS
- Déverrouillage de la fonctionnalité

Outils

- Télécharger le logiciel
- Extras (calculatrice, convertisseur d'unités)

Figure 4-1 : Options de configuration



CONFIGURATION

La configuration est utilisée pour configurer l'outil, le guidage, le récepteur GNSS, la vidéo, les capteurs, l'autoguidage et la correction du dévers.

REMARQUE : La disponibilité des fonctionnalités peut varier selon les dispositifs disponibles sur le système Matrix Pro GS.



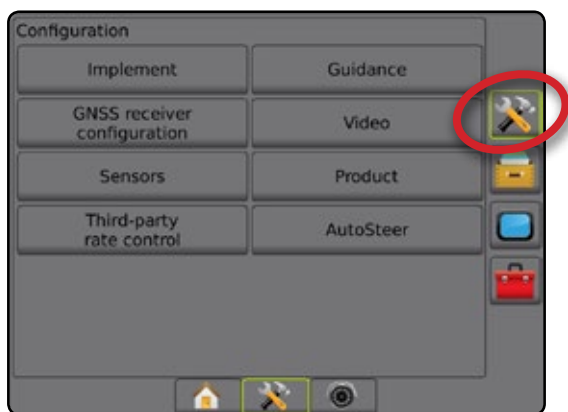
1. Cliquez sur l'onglet inférieur CONFIGURATION SYSTÈME .
2. Cliquez sur l'onglet latéral de CONFIGURATION .
3. Sélectionnez parmi :
 - ▶ Outil – permet de définir (selon le cas) le type de machine, la hauteur d'antenne GNSS, le type d'outil, la disposition symétrique de l'outil, les modules de sortie de tronçon, le nombre de tronçons de l'outil, la largeur de guidage, la largeur d'application/de travail, le moniteur de taille de gouttelettes, la sélection de buse, l'espacement de buse, le mode de démarrage de BoomPilot, le module de marche arrière
 - En mode Ligne droite – distance/direction de décalage latéral/en ligne de l'outil, pourcentage de redoublement, temps de retard d'allumage/arrêt de l'outil
 - En mode Épandeur :
 - TeeJet – distance de l'antenne aux disques, distance/direction de décalage latéral de l'outil, pourcentage de redoublement, temps de retard d'allumage/d'arrêt, décalage du système d'épandage, distances du décalage du tronçon, longueurs de tronçon
 - Équipementier - distance de l'antenne aux disques, distance/direction de décalage latéral de l'outil, distance d'arrêt/démarrage, distances de décalage d'arrêt/démarrage du tronçon
 - En mode Étagé – direction/distance de décalage de tronçon 1 en ligne/latéral, pourcentage de redoublement, temps de retard d'allumage/arrêt, décalages de tronçons
 - ▶ Guidage – permet de définir la distance autour de la ligne de guidage qui est perçue comme zéro erreur
 - ▶ Configuration du récepteur GNSS – permet d'établir le type de GNSS, le port et le PRN, ainsi que d'afficher les informations d'état du GNSS
 - ▶ Vidéo – permet de configurer des caméras séparées
 - ▶ Capteurs – permet d'établir les paramètres du capteur de pression
 - ▶ Autoguidage – utilisé pour activer/désactiver et étalonner la direction assistée/l'autoguidage
 - FieldPilot – utilisé pour définir les paramètres de configuration des vannes, les paramètres de braquage, le volant de direction et les paramètres du capteur d'angle de braquage ; et pour effectuer des tests de vanne ou des diagnostics vannes
 - FieldPilot Pro / UniPilot Pro – utilisé pour gérer les paramètres de véhicules, étalonner les capteurs, sélectionner les valeurs QI et pour établir le mode de transfert et le mode de service
 - ▶ Correction de dévers – permet d'activer/désactiver et de calibrer la fonction de correction du dévers, et d'améliorer l'application sur les terrains en côte ou en pente

Figure 4-2 : Options de configuration



Outil

La configuration de l'outil est utilisée pour définir les différents paramètres liés à chaque mode ligne droite ou mode étagé. Les paramètres disponibles varieront en fonction de l'équipement spécifique présent dans le système.

Cette section comprend des options de paramétrage pour les configurations d'outils suivantes :

- ▶ Un seul tronçon
- ▶ Tronçons multiples avec module de commande de tronçon ou module de fonction de commutateur

REMARQUE : Pour plus d'informations, voir le chapitre Outil de ce manuel.

Type d'outil

Type d'outil sélectionne le type de modèle d'application qui se rapproche le plus de votre système.

- En mode ligne droite - les tronçons de rampe n'ont pas de longueur et sont sur une ligne à une distance fixe de l'antenne
- En mode épandeur - une ligne virtuelle est alignée sur les disques de livraison à partir desquels la longueur du tronçon ou des tronçons de l'application peut varier et peut être à des distances différentes de la ligne (la disponibilité dépend de l'équipement spécifique dans le système)
- En mode étagé - une ligne virtuelle, alignée sur le tronçon 1 à partir duquel le ou les tronçons d'application n'ont pas de longueur et peuvent être à des distances différentes de la ligne (la disponibilité dépend de l'équipement spécifique dans le système)

REMARQUE : Pour plus d'informations, voir « Type d'outil » dans le chapitre Outil de ce manuel.

Figure 4-3 : Type d'outil - Ligne droite

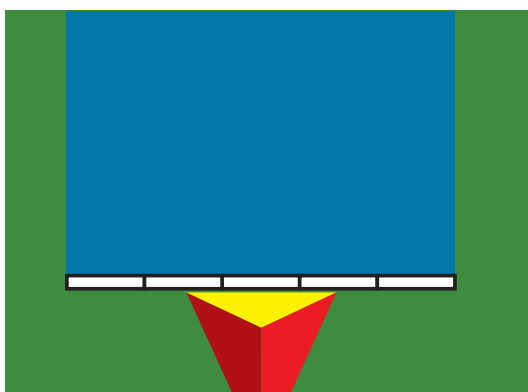


Figure 4-4 : Type d'outil - Épandeur

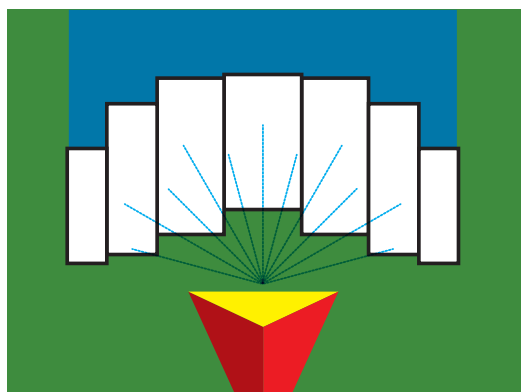



Figure 4-5 : Type d'outil - Étagé



Configuration d'un seul tronçon

La configuration d'un seul tronçon est utilisée lorsqu'un SmartCable, module de pilote de tronçon (SDM), ou module de fonction de commutateur (SFM) n'est pas sur le système (c'est-à-dire qu'aucune commande de tronçon n'est présente). Toute la zone de la rampe ou de livraison est considérée comme un tronçon.

1. Cliquez sur l'onglet latéral de CONFIGURATION .
2. Appuyez sur **Outil**.
3. Sélectionnez parmi :
 - ▶ Type de machine [lorsqu'il est disponible] – permet de sélectionner le type de machine qui représente plus fidèlement votre machine
 - ▶ Hauteur de l'antenne du GNSS [lorsqu'il est disponible] – permet de mesurer la hauteur de l'antenne à partir du sol
 - ▶ Type d'outil – permet de sélectionner l'outil des tronçons pour l'emplacement de la bouillie appliquée
 - ▶ Largeur de guidage – permet de définir la distance entre les lignes de guidage
 - ▶ Largeur de travail [Type d'outil de l'Épandeur] – permet de saisir la largeur totale de l'outil
 - ▶ Largeur d'application [Type d'outil en ligne droite] – permet de saisir la largeur totale l'outil
 - ▶ Moniteur de taille de gouttelettes [si disponible] – permet un contrôle de la taille des gouttelettes pour un maximum de cinq buses de pulvérisateur présélectionnées

- ▶ Sélection de buse [si disponible] – permet de sélectionner le type de buse du pulvérisateur (série et capacité) pour déterminer les informations relatives à la taille des gouttelettes
 - ▶ Alerte d'application – permet d'établir une alerte signalant la sortie ou l'entrée dans une surface traitée
 - ▶ Mode de démarrage de BoomPilot – permet de déterminer si BoomPilot sera contrôlé par la vitesse ou par l'icône BoomPilot
 - ▶ Icône BoomPilot – permet d'activer l'icône de l'écran d'activation pour le contrôle manuel d'une peinture d'application à l'écran
4. Appuyez sur la flèche PAGE SUIVANTE ➡ pour configurer les options spécifiques de l'outil. Voir le chapitre Outil pour plus de détails.
 5. Appuyez sur la flèche RETOUR ↩ ou sur l'onglet latéral de CONFIGURATION 🛠 pour revenir à l'écran principal de configuration.

Figure 4-6 : Outil – Configuration d'un seul tronçon



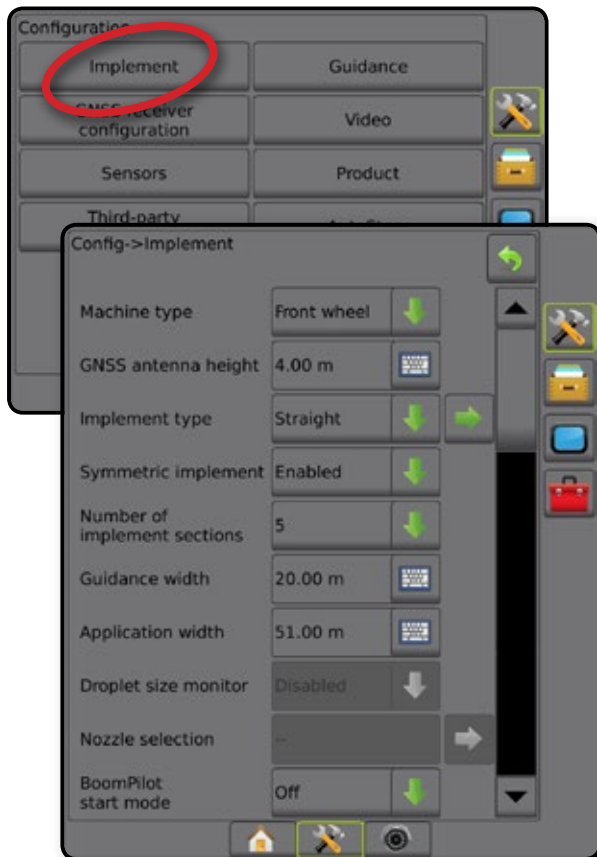
Plusieurs tronçons avec configuration de SDM/SFM

Plusieurs tronçons avec configuration de SDM/SFM sont utilisés lorsqu'un module de commande de tronçon (SDM) ou module de fonction de commutateur (SFM) se trouve sur le système. La zone de la rampe ou de livraison peut inclure jusqu'à 15 tronçons de largeur et de longueur (en mode épandage) variées. Parmi les options supplémentaires disponibles avec un SDM : redoublement d'application, délai d'application et mode étagé.

Le module de fonction de commutateur permet un contrôle manuel et automatique d'un maximum de 20 rampes.

1. Cliquez sur l'onglet latéral de CONFIGURATION 🛠.
2. Appuyez sur **Outil**.
3. Sélectionnez parmi :
 - ▶ Type de machine [lorsqu'il est disponible] – permet de sélectionner le type de machine qui représente plus fidèlement votre machine
 - ▶ Hauteur de l'antenne du GNSS [lorsqu'il est disponible] – permet de mesurer la hauteur de l'antenne à partir du sol
 - ▶ Type d'outil – permet de sélectionner l'outil des tronçons pour l'emplacement de la bouillie appliquée
 - ▶ Outil symétrique – permet de définir si les tronçons vont par paire et partagent les mêmes valeurs de largeur, décalage et longueur
 - ▶ Modules de sortie à tronçons multiples – permet d'activer l'utilisation de plusieurs modules de sortie de tronçon sur le bus CAN
 - ▶ Nombre de tronçons de l'outil – permet de sélectionner le nombre de tronçons de l'outil
 - ▶ Largeur de guidage – permet de saisir la distance entre les lignes de guidage
 - ▶ Largeur d'application [Type d'outil en ligne droite ou étagé] – permet de saisir la largeur totale de tous les tronçons de l'outil
 - ▶ Largeur de travail [Type d'outil de l'Épandeur] – permet de saisir la largeur totale de l'outil
 - ▶ Moniteur de taille de gouttelettes [si disponible] – permet un contrôle de la taille des gouttelettes pour un maximum de cinq buses de pulvérisateur présélectionnées
 - ▶ Sélection de buse [Type d'outil en ligne droite ou étagé] – permet de sélectionner le type de buse du pulvérisateur
4. Appuyez sur la flèche PAGE SUIVANTE ➡ pour configurer les options spécifiques de l'outil. Voir le chapitre Outil pour plus de détails.
5. Appuyez sur la flèche RETOUR ↩ ou sur l'onglet latéral de CONFIGURATION 🛠 pour revenir à l'écran principal de configuration.

Figure 4-7 : Outil – Plusieurs tronçons avec configurations de SDM ou SFM



Moniteur de taille de gouttelettes

Lorsque le système comprend un kit d'interface de capteur de pression (PSIK) ou un module de double commande avec le type d'application de commande de bouillie réglé sur « Liquide » et que le capteur principal ou un moniteur est réglé sur « Pression », le moniteur de taille de gouttelettes peut être activé/désactivé. Le DSM devient ensuite disponible sur les écrans de fonctionnement.

REMARQUE : Pour plus d'informations, voir le chapitre « Moniteur de taille de gouttelettes » de ce manuel.




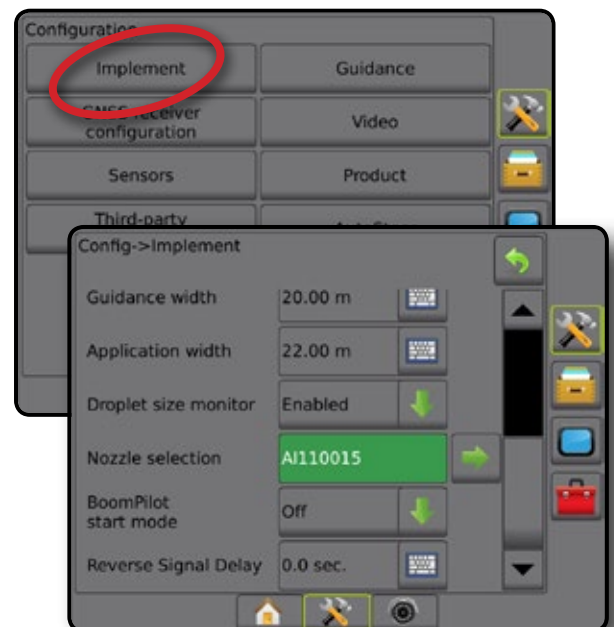
1. Cliquez sur l'onglet latéral de CONFIGURATION .
2. Appuyez sur **Outil**.
3. Sélectionnez si le moniteur de taille de gouttelettes est activé ou désactivé. (S'il est activé, lisez également les informations affichées et appuyez sur **Accepter**.)
4. Appuyez sur la flèche RETOUR  ou sur l'onglet latéral de CONFIGURATION  pour revenir à l'écran principal de configuration.

Figure 4-8 : Moniteur de taille de gouttelettes



Sélection de buse

La Sélection de buse permet de présélectionner jusqu'à cinq (5) buses pour un rappel rapide et de sélectionner la buse actuelle.

REMARQUE : Pour plus d'informations, voir « Sélection de buse » dans le chapitre Outil de ce manuel.





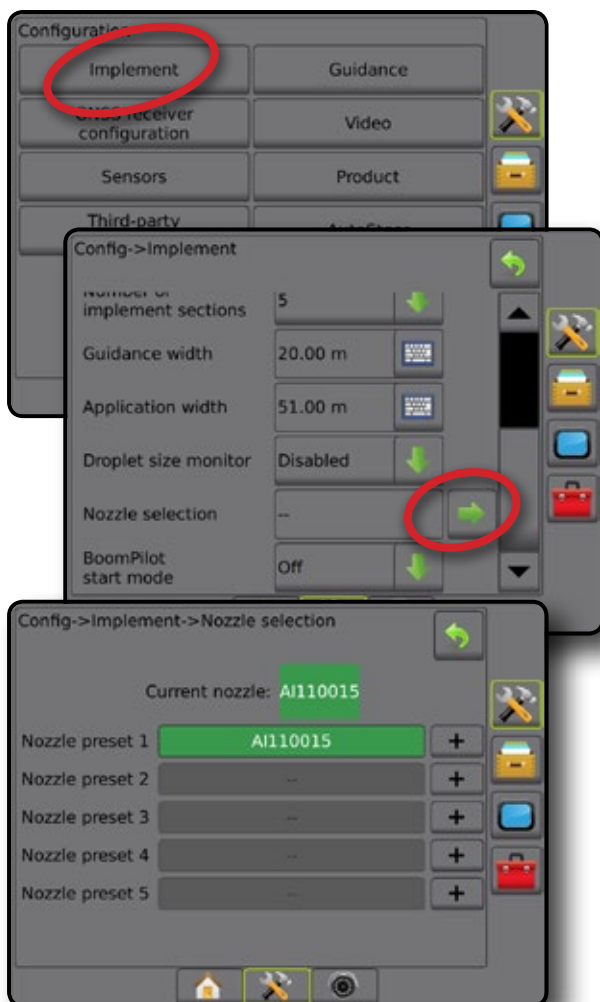
1. Cliquez sur l'onglet latéral de CONFIGURATION .
2. Appuyez sur **Outil**.
3. Appuyez sur la flèche PAGE SUIVANTE  de la sélection de buse.
4. Sélectionnez parmi :
 - ▶ Buse préconfigurée 1-5 – sélectionne jusqu'à cinq (5) buses pour un rappel rapide, et la buse actuelle sélectionnée pour déterminer les informations sur la taille des gouttelettes
 - ▶ Buse actuelle - affiche la buse actuelle
5. Appuyez sur la flèche RETOUR  ou sur l'onglet latéral de CONFIGURATION  pour revenir à l'écran principal de configuration.

Figure 4-9 : Sélection de buse



Module de marche arrière

La Configuration du module de marche arrière est utilisée lors de l'ajout d'un module de marche arrière ou SCM Pro (Module de commande de direction) à toute configuration.

REMARQUE : Pour plus d'informations, voir le chapitre « Module de marche arrière » du chapitre Outil de ce manuel.




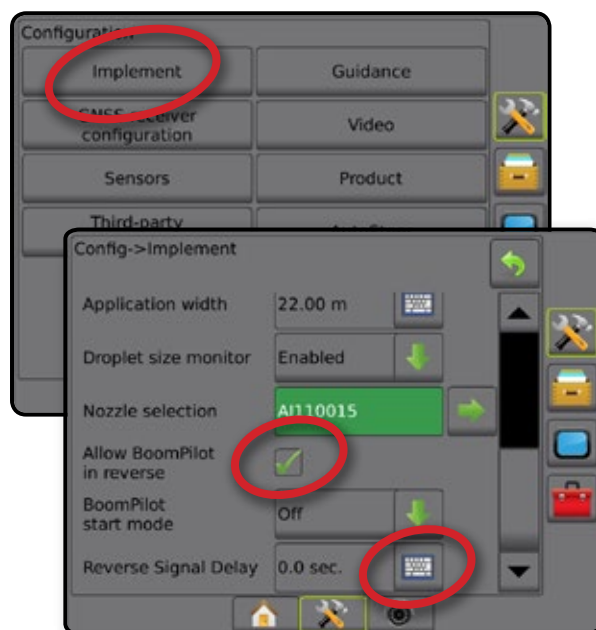
1. Cliquez sur l'onglet latéral de CONFIGURATION .
2. Appuyez sur **Outil**.
3. Sélectionnez :
 - ▶ Autoriser BoomPilot en sens inverse [si disponible] – permet d'activer la fonction BoomPilot pendant un parcours en sens inverse
 - ▶ Temporisation du signal de marche arrière – permet de définir un retard lorsque l'on passe de la marche avant à la marche arrière, et réciproquement, après lequel l'icône du véhicule sur un écran de navigation change de direction
4. Appuyez sur la flèche RETOUR  ou sur l'onglet latéral de CONFIGURATION  pour revenir à l'écran principal de configuration.

Figure 4-10 : Module de marche arrière




Guidage [barre de guidage]

Les options de guidage sont utilisées pour configurer l'écart de route affiché sur la barre de guidage.

REMARQUE : Dans les précédentes versions du logiciel, cette fonction était désignée par « Barre de guidage ».

On peut utiliser un module de barre de guidage externe (ELM) pour fournir des informations supplémentaires sur le guidage.

1. Cliquez sur l'onglet latéral de CONFIGURATION .
2. Appuyez sur **Guidage**.
3. Sélectionnez parmi :
 - ▶ Luminosité des LED – permet de régler la luminosité des LED
 - ▶ Mode affichage – permet de définir si la barre de guidage représente le passage ou le véhicule
 - En mode Passage, les LED représentent l'emplacement de la ligne de guidage et la diode LED en mouvement représente le véhicule
 - Lorsqu'il est défini sur « Véhicule », la LED central représente l'emplacement du véhicule et la LED qui se déplace représente la ligne de guidage
 - ▶ Espacement des LED – permet de définir la distance à partir de la ligne de guidage ou du véhicule que chaque LED allumée représente
4. Avec un module de barre de guidage externe (ELM), sélectionnez parmi :
 - ▶ Barre de guidage externe - Active/désactive l'utilisation de la barre de guidage.
 - ▶ Luminosité des LED de la barre de guidage externe – règle la luminosité des LED de la barre de guidage externe
 - ▶ Luminosité du texte de la barre de guidage externe – règle la luminosité du texte de la barre de guidage externe
 - ▶ Route externe - active/désactive l'affichage des informations relatives à l'écart de route sur la barre de guidage externe.
 - ▶ Numéro de passage externe - active/désactive l'affichage des informations de numéro de passage sur la barre de guidage externe
 - ▶ Vitesse externe - active/désactive l'affichage des informations de vitesse sur la barre de guidage externe
 - ▶ Débit réel externe [disponible avec la régulation du débit d'autres fabricants - active/désactive l'affichage des informations de débit réel sur la barre de guidage externe
 - ▶ Débit cible externe [disponible avec la régulation du débit d'autres fabricants - active/désactive l'affichage des informations de débit cible sur la barre de guidage externe.
 - ▶ Bouillie externe appliquée [disponible avec la régulation du débit d'autres fabricants - active/désactive l'affichage des informations de bouillie appliquée sur la barre de guidage externe



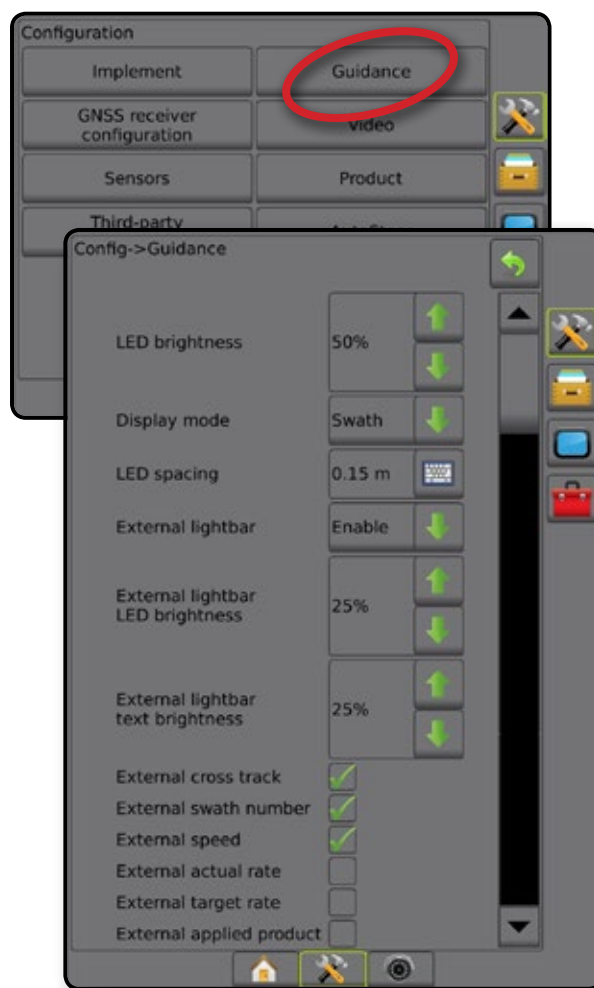
5. Appuyez sur la flèche RETOUR  ou sur l'onglet latéral de CONFIGURATION  pour revenir à l'écran principal de configuration.

Figure 4-11 : Guidage avec le module de barre de guidage externe (ELM)



Configuration du récepteur GNSS

La configuration du récepteur GNSS est utilisée pour configurer le type de GNSS, le port GNSS et le PRN, ainsi que pour voir les informations d'état du GNSS.

REMARQUE : Pour plus d'informations, voir le chapitre Configuration du récepteur GNSS de ce manuel.

Ces paramètres sont requis pour la direction assistée/autoguidage le fonctionnement du capteur de dévers, et la fonctionnalité de régulation de débit, ainsi que pour le bon fonctionnement de l'outil.





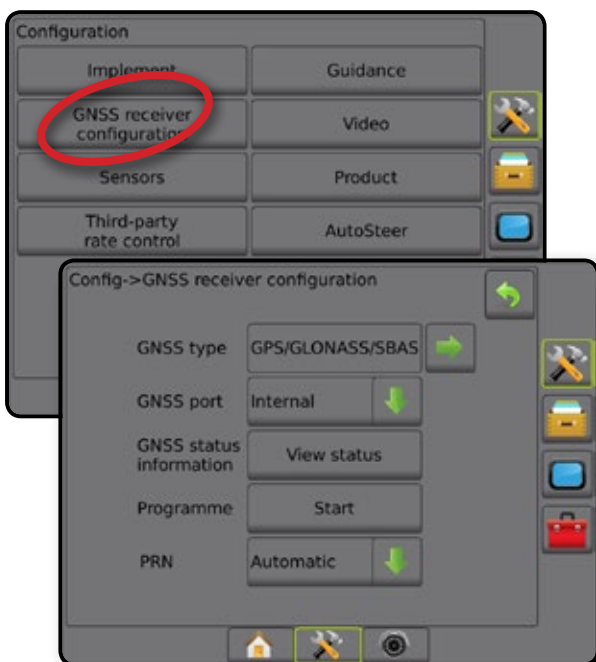
1. Cliquez sur l'onglet latéral de CONFIGURATION .
2. Appuyez sur **Configuration du récepteur GNSS**.
3. Sélectionnez parmi :
 - ▶ Type de GNSS – réglé pour accepter les transmissions de source GNSS : GPS, GLONASS, SBAS (avec ou sans DGPS requis)
 - ▶ Port GNSS – définit le port de communication GNSS sur interne ou externe
 - ▶ Informations d'état du GNSS – affiche les informations d'état actuel du GNSS
 - ▶ Programme – seuls les techniciens de soutien de TeeJet peuvent utiliser cette fonction
 - ▶ PRN - sélectionne le PRN du SBAS qui fournit les données de correction différentielle GNSS. Paramétrez sur **Automatique** pour la sélection automatique du PRN.
4. Appuyez sur la flèche PAGE SUIVANTE  pour configurer les options GNSS spécifiques.
5. Appuyez sur la flèche RETOUR  ou sur l'onglet latéral de CONFIGURATION  pour revenir à l'écran principal de configuration.

Figure 4-12 : Options de configuration du récepteur GNSS




PRN non affiché

Les options de PRN sont uniquement disponibles avec le type de GNSS SBAS sélectionné.

Vidéo

La configuration de la vidéo est utilisée pour configurer des caméras séparées en se servant d'un module de sélection de vidéo (VSM) de huit (8) ou quatre (4) canaux. Jusqu'à 8 caméras peuvent être configurées si un module de sélection de vidéo est installé.

1. Cliquez sur l'onglet latéral de CONFIGURATION .
2. Appuyez sur **Vidéo**.
3. Cochez la/les case(s) à cocher appropriée(s) :
 - ▶ Inversé : **ABC**
 - ▶ À l'envers : **VBC**

Pour un affichage vidéo normal, **ABC** désactivez toutes les cases à cocher.


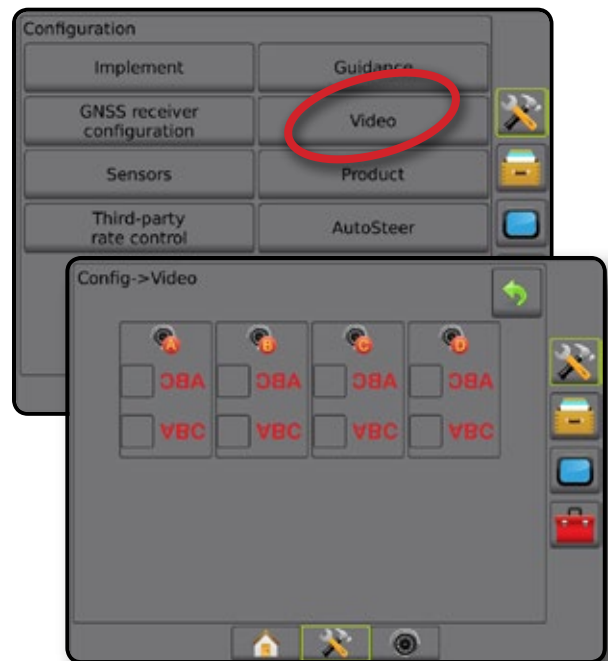
4. Appuyez sur la flèche RETOUR  ou sur l'onglet latéral de CONFIGURATION  pour revenir à l'écran principal de configuration.

Figure 4-13 : Vidéo avec 4 options de canal VSM



Configuration vidéo indisponible

Si une caméra ou un VSM n'est pas connecté, les options de configuration ne sont pas disponibles.

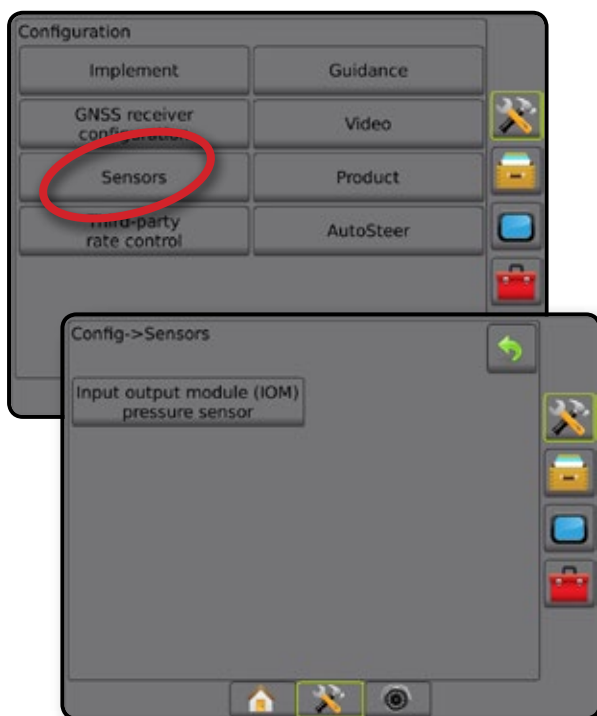
Capteurs

Lorsqu'un kit d'interface de capteur de pression (spécifiquement un module d'entrée sortie (IOM)) est sur le système, les options pour paramétrer et configurer le capteur seront disponibles.

REMARQUE : Ces paramètres ne sont pas affectés par l'utilisation d'un Capteur de pression sur un module de double commande.

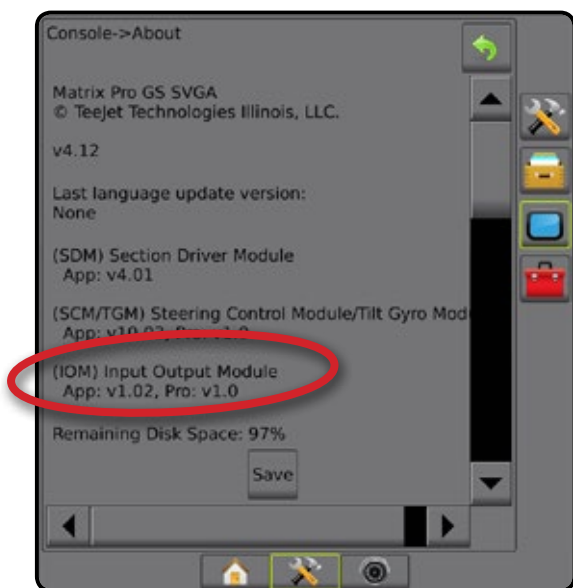
1. Cliquez sur l'onglet latéral de CONFIGURATION .
2. Appuyez sur **Capteurs**.

Figure 4-14 : Capteurs



Le kit d'interface de capteur de pression est reconnu sur l'écran À propos de la console, en tant que module d'entrée/sortie (IOM).

Figure 4-15 : Module d'entrée/sortie



Capteurs indisponibles

Si aucun kit d'interface de capteur de pression n'est installé, les options de configuration ne seront pas disponibles.

Capteur de pression module entrée/sortie

Lorsqu'un kit d'interface de capteur de pression est installé, les options du capteur de pression sont utilisées pour saisir les capacités de pression maximales spécifiées par le fabricant du capteur et définir les alarmes de haute et basse pression déterminées par l'utilisateur.




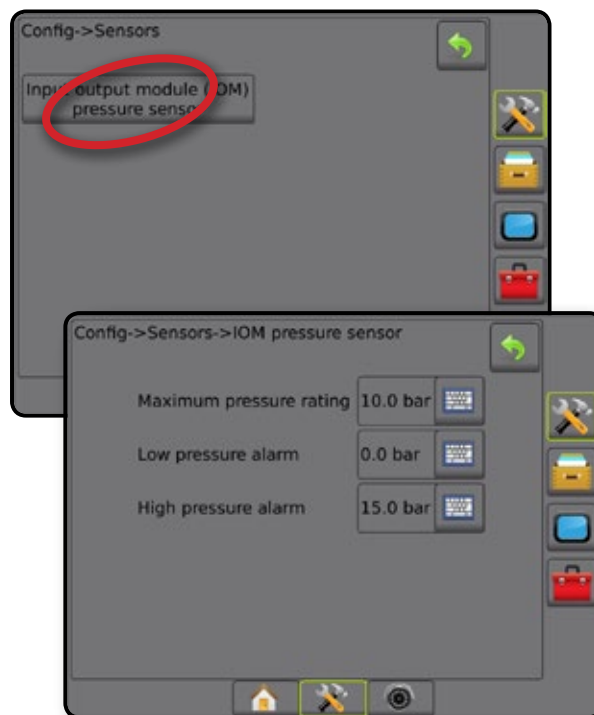
1. Cliquez sur l'onglet latéral de CONFIGURATION .
2. Appuyez sur **Capteurs**.
3. Appuyez sur **Capteur de pression du module d'entrée/sortie (IOM)**.
4. Sélectionnez parmi :
 - ▶ Capacité de pression maximale – permet d'établir la capacité de pression maximale du capteur de pression telle que recommandée par le fabricant
 - ▶ Alarme de basse pression – permet de saisir le point de basse pression défini par l'utilisateur auquel l'alarme retentira
 - ▶ Alarme de haute pression – permet de saisir le point de haute pression défini par l'utilisateur auquel l'alarme retentira
5. Appuyez sur la flèche RETOUR  ou sur l'onglet latéral de CONFIGURATION  pour revenir à l'écran principal de configuration.

Figure 4-16 : Options du Capteur de pression module entrée/sortie



Moniteur de taille de gouttelettes

Si un kit d'interface de capteur de pression est utilisé, le moniteur de taille de gouttelettes sera disponible.




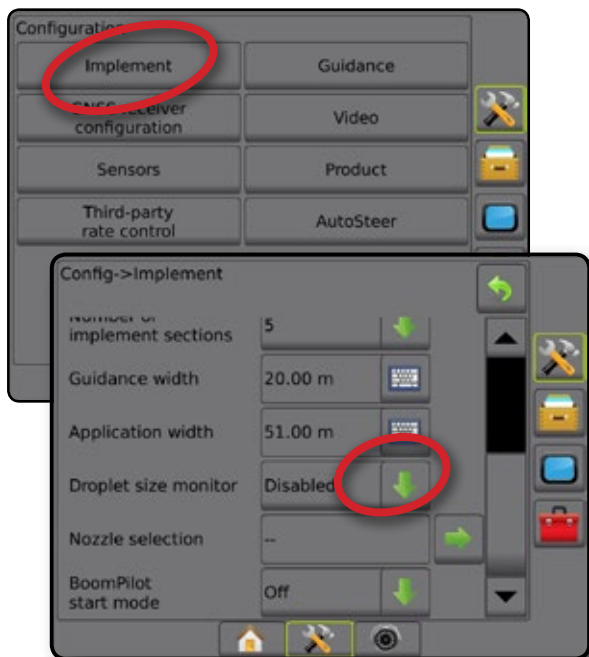
1. Cliquez sur l'onglet latéral de CONFIGURATION .
2. Appuyez sur **Outil**.
3. Appuyez sur **Moniteur de taille de gouttelettes**.
4. Sélectionnez si le moniteur de taille de gouttelettes est activé ou désactivé.
5. Appuyez sur la flèche RETOUR  ou sur l'onglet latéral de CONFIGURATION  pour revenir à l'écran principal de configuration.

Figure 4-17 : Moniteur de taille de gouttelettes



Autoguidage

Quand un module de commande de direction (SMC ou SCM Pro) est installé, les options de direction assistée/autoguidage sont disponibles.

REMARQUE : Pour obtenir des instructions d'installation détaillées, reportez-vous au manuel d'installation spécifique de la direction assistée/autoguidage.

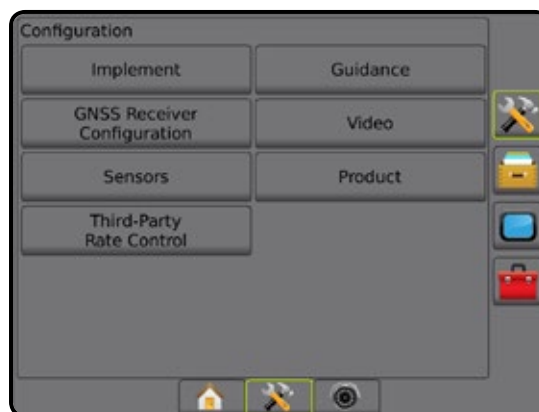
La configuration de l'Autoguidage est définie pour activer/désactiver et étalonner la direction assistée/l'autoguidage

- FieldPilot [en utilisant un SCM]– utilisé pour définir les paramètres de configuration des vannes, les paramètres de braquage, le volant de direction et les paramètres du capteur d'angle de braquage ; et pour effectuer des tests de vanne ou des diagnostics de vannes.
- FieldPilot Pro / UniPilot Pro [en utilisant un SCM Pro]– utilisé pour gérer les paramètres de véhicules , étalonner les capteurs, sélectionner les valeurs QI et pour établir le mode de transfert et le mode de service


Direction assistée/autoguidage indisponible

Si aucun système de direction assistée/autoguidage n'est installé, les options de configuration ne seront pas disponibles.

Figure 4-18 : Direction assistée/autoguidage non détecté



FieldPilot [en utilisant un SCM]

1. Cliquez sur l'onglet latéral de CONFIGURATION .
2. Appuyez sur **Autoguidage**.
3. Sélectionnez si la direction assistée/l'autoguidage est activé ou désactivé.
4. Lorsqu'il est activé, sélectionnez :
 - ▶ Configuration des vannes – permet de configurer le type de vanne, la fréquence de la vanne, le cycle de travail minimal gauche/droit et le cycle de travail maximal gauche/droit
 - ▶ Paramètres de guidage – permet de définir le réglage de guidage rapide, le réglage de guidage précis, la bande morte et l'anticipation
 - ▶ Essai de vannes – utilisé pour vérifier si le guidage est bien orienté
 - ▶ Diagnostic de vannes – utilisé pour tester les vannes afin de s'assurer qu'elles sont bien connectées



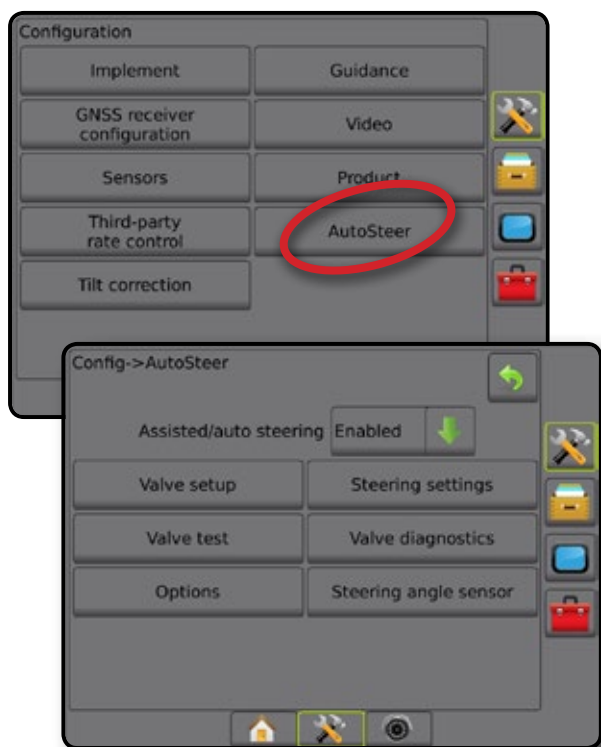

- ▶ Options : Capteur de volant de guidage – permet de sélectionner si le capteur de désactivation du guidage est magnétique ou à pression
 - ▶ Capteur d'angle de guidage – permet d'établir et de calibrer le capteur d'angle de braquage (SAS) comme le capteur primaire de rétroaction pour le guidage automatique
5. Appuyez sur la flèche RETOUR  ou sur l'onglet latéral de CONFIGURATION  pour revenir à l'écran principal de configuration.



Figure 4-19 : Autoguidage





FieldPilot Pro / UniPilot Pro [en utilisant un SCM Pro]

1. Cliquez sur l'onglet latéral de CONFIGURATION .
2. Appuyez sur **Autoguidage**.
3. Sélectionnez parmi :
 - ▶ Gérer les véhicules : permet au conducteur de sélectionner, modifier, copier, supprimer ou exporter/importer des profils de véhicules ainsi que de

REMARQUE : Lors de la création d'un nouveau profil de véhicule ou de la modification d'un profil de véhicule existant, la désactivation manuelle doit être configurée avant de procéder au calibrage automatique.



 - ◀Nouveau  - crée un nouveau profil de véhicule.
 - ◀Charger - active le profil de véhicule mis en surbrillance.
 - ◀Modifier  - Permet au conducteur de modifier les paramètres du profil de véhicule actif y compris l'empattement, la direction et la distance de décalage en ligne droite de l'antenne, la direction et la distance de décalage latéral de l'antenne, la hauteur de l'antenne, la direction et distance de décalage en ligne droite de SCM

Pro, la direction et distance de décalage latéral de SCM Pro, la hauteur de SCM Pro et l'orientation de SCM Pro

- ◀Copier - duplique le profil de véhicule actif
 - ◀Calibrage automatique  - guide le conducteur au cours du processus de calibrage du véhicule actif. Les étapes du calibrage enseignent au système FieldPilot Pro ou UniPilot Pro les caractéristiques du véhicule, qui sont essentielles pour atteindre une performance de contrôle optimale.
 - ◀Ajuster - une fois le véhicule calibré, il devrait fonctionner comme il se doit pour la plupart des opérations sur parcelle normales. Toutefois, dans certaines situations, il peut être nécessaire d'ajuster la performance de direction afin de prendre en compte les conditions de la parcelle, les outils sélectionnés, la vitesse de déplacement, etc. L'écran Ajuster le véhicule permet au conducteur d'ajuster la performance de direction du véhicule à ces conditions variables.
 - Désactivation manuelle  - réglez la limite à laquelle FieldPilot Pro ou UniPilot Pro est désactivé lorsque le volant de direction est tourné manuellement.
 - ◀Supprimer - permet au conducteur de supprimer un profil de véhicule qui est devenu obsolète. Le profil de véhicule actif ne peut être supprimé.
- ▶ Sélectionner les valeurs QI : permet à l'utilisateur de configurer les exigences minimales en matière de qualité de position GNSS (le niveau de précision) afin de permettre l'activation et l'engagement de FieldPilot Pro ou UniPilot Pro
- ▶ DOP maximale : la fonction DOP maximale (dilution de la précision) définit la valeur maximale de la qualité globale d'une position GNSS basée sur la géométrie du satellite qui est utilisé pour la calculer.
- Une valeur de 1 à 2 est excellente, 2 à 5 bonne, 5 à 10 modérée, 10 à 20 moyenne et toute valeur supérieure à 20 est médiocre.
- La direction assistée/autoguidage doit être utilisée lorsque la DOP est inférieure à 4 pour obtenir les meilleurs résultats.
- ▶ Mode de transport - lorsque celui-ci est activé, toutes les fonctions d'autoguidage sont désactivées et ne peuvent pas être activées.
 - ▶ Mode de service - lorsque celui-ci est activé, la connexion WiFi sera disponible au prochain cycle d'alimentation de sorte qu'un technicien puisse se connecter au SCM Pro directement pour les tâches de maintenance ou de réparation.
 - ▶ Présence du conducteur - permet de définir la réponse du commutateur de présence du conducteur
 - Activer - Activer FieldPilot Pro ou UniPilot Pro n'est pas possible lorsque le commutateur est sur OPEN (OUVERT). Paramétrage recommandé

indépendamment de la présence ou de l'absence du commutateur de présence du conducteur.

- Désactiver - la fonction de détection de la présence du conducteur a été désactivée et n'affecte pas FieldPilot Pro ou UniPilot Pro. Il s'agit d'une fonctionnalité de sécurité essentielle, qui doit seulement être désactivée quand vous êtes invité à le faire par le fabricant de la machine ou TeeJet Technologies.

4. Appuyez sur la flèche RETOUR  ou sur l'onglet latéral de CONFIGURATION  pour revenir à l'écran principal de configuration.

Véhicule actif

Le véhicule actif est mis en évidence par un ensemble d'astérisques (*). Il s'agit du profil de véhicule que le système FieldPilot Pro ou UniPilot Pro est actuellement programmé pour utiliser.




Figure 4-20 : Écran d'ouverture de la configuration de FieldPilot Pro ou UniPilot Pro



Correction du dévers

Lorsqu'un module de commande de guidage (SCM) ou un module de gyro-dévers (TGM) est présent, la correction de dévers est disponible. Cela corrige le signal GNSS afin de compenser les erreurs de position GNSS lors d'un fonctionnement sur un terrain en côte ou en pente.

Pour obtenir des instructions d'installation détaillées, reportez-vous au manuel d'installation spécifique de la direction assistée/ autoguidage.

1. Cliquez sur l'onglet latéral de CONFIGURATION .
2. Appuyez sur **Correction de dévers**.
3. Sélectionnez si la correction de dévers est activée ou désactivée.
4. Lorsqu'elle est activée, sélectionnez **Niveau de parcelle** pour calibrer la correction du dévers.
5. Appuyez sur la flèche RETOUR  ou sur l'onglet latéral de CONFIGURATION  pour revenir à l'écran principal de configuration.

REMARQUE : Si FieldPilot ou UniPilot est utilisé, un gyromodule de dévers est intégré au système.

REMARQUE : La hauteur d'antenne doit être saisie avant le calibrage de dévers.

Figure 4-21 : Correction du dévers



Niveau de parcelle indisponible

Si le véhicule est en mouvement, l'option Niveau de parcelle ne sera pas disponible. Le véhicule doit être immobilisé pendant au moins 10 secondes pour commencer à calibrer la correction de dévers.

Correction de dévers indisponible

Si un TGM ou SCM n'est pas connecté, les options de configuration ne sont pas disponibles.

GESTION DES DONNÉES

Gestion des données permet de transférer et de gérer des données de la tâche ; de rapporter des données de la tâche ; de modifier le mode de tâche et de transférer et gérer les paramètres machine.



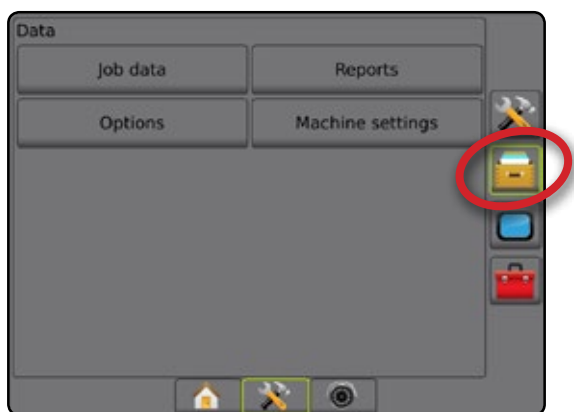
1. Cliquez sur l'onglet inférieur CONFIGURATION SYSTÈME .
2. Appuyez sur l'onglet latéral GESTION DES DONNÉES .
3. Sélectionnez parmi :
 - ▶ Données de la tâche – en mode de tâche avancé, utilisé pour transférer les informations de la tâche (supprimer, importer, exporter) et gérer les informations de la tâche (créer une nouvelle tâche, supprimer une tâche, ou copier les lignes de guidage d'une tâche, les contours, les données appliquées et/ou la carte de prescriptions vers une nouvelle tâche)
 - ▶ Rapports – utilisés pour créer des historiques de travaux et les enregistrer sur une clé USB
 - ▶ Options – utilisées pour sélectionner un mode de tâche simple ou avancé
 - ▶ Paramétrage machine – permet de transférer les paramètres machine (suppression, importation, exportation) et les gérer (créer un paramètre de nouvelle machine, le copier ou le supprimer, enregistrer les paramètres actuels dans le fichier sélectionné ou charger les paramètres figurant dans le fichier sélectionné)

Figure 4-22 : Options de gestion des données



Données de la tâche

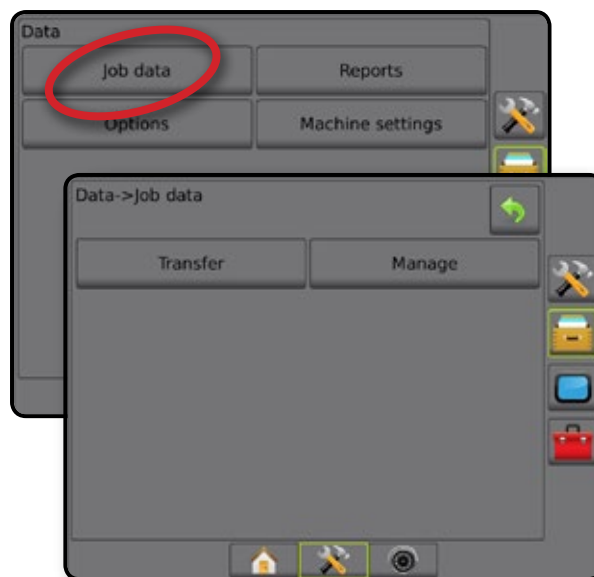
En mode de tâche avancé, utilisé pour transférer les informations de la tâche (supprimer, importer, exporter) et gérer les informations de la tâche (créer une nouvelle tâche, supprimer une tâche, ou copier les lignes de guidage d'une tâche, les contours, les données appliquées, et/ou la carte de prescriptions vers une nouvelle tâche).

Parmi les données de la tâche :

- Nom de la tâche
- Noms de client, d'exploitation et de parcelle
- Contour
- Surface de couverture
- Lignes de guidage
- Cartes (Couverture, Prescription, Application, débit cible prédéfini)
- Défauts de buses

1. Appuyez sur l'onglet latéral GESTION DES DONNÉES .
2. Appuyez sur **Données de la tâche**.
3. Sélectionnez parmi :
 - ▶ Transférer – en mode de tâche avancé, permet le transfert des tâches sélectionnées vers ou depuis une clé USB et de supprimer des tâches
 - ▶ Gérer – en mode de tâche avancé, permet la création d'une nouvelle tâche vide, la copie des lignes de guidage d'une tâche sélectionnée, des contours, des données d'application et/ou de la carte de prescriptions sur une nouvelle tâche, ainsi que de supprimer une tâche sélectionnée
4. Appuyez sur la flèche RETOUR  ou l'onglet latéral GESTION DES DONNÉES  pour revenir à l'écran principal de Gestion des données.

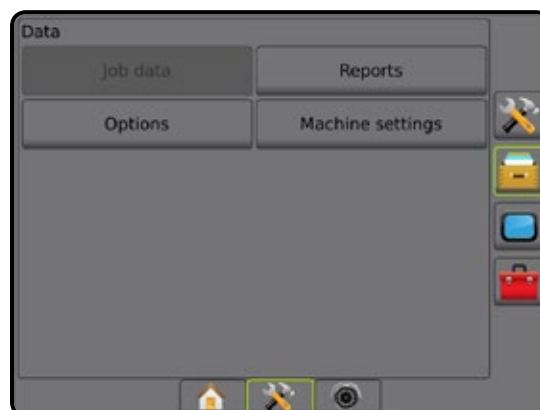
Figure 4-23 : Options de données de tâche



Données de la tâche indisponibles

En mode de tâche simple, les options de données de la tâche ne seront pas disponibles.

Figure 4-24 : Données de la tâche indisponibles



Transférer

En mode de tâche avancé, permet le transfert des tâches sélectionnées vers ou depuis une clé USB, et de supprimer des tâches.

Les tâches transférées sur une clé de stockage USB peuvent être ouvertes et mises à jour à l'aide de Fieldware Link. Sous Fieldware Link, un utilisateur peut entrer des données de client, d'exploitation et de parcelle ainsi que des tâches copiées ou modifiées pour utilisation ultérieure des contours et des lignes de guidage. Depuis Fieldware Link, des tâches peuvent être renvoyées vers un périphérique de stockage USB pour être déplacées à nouveau dans la mémoire interne de la console pour leur utilisation.

REMARQUE : *Lorsqu'une tâche est active/a été lancée, les options de transfert ne sont pas disponibles pour la sélection. Arrêtez la tâche en cours pour activer la fonction.*

Les tâches transférées sur un périphérique de stockage sont supprimées de la console et ne sont plus disponibles pour une utilisation.





1. Appuyez sur l'onglet latéral GESTION DES DONNÉES .
2. Appuyez sur **Données de la tâche**.
3. Appuyez sur **Transférer**.
4. Sélectionnez parmi :
 - ▶ Déplacer les données de la tâche vers le stockage USB  – permet de déplacer les données de la tâche depuis le stockage interne vers le stockage USB
 - ▶ Déplacer les données de la tâche vers le stockage interne  – permet de déplacer les données de la tâche depuis le stockage USB vers le stockage interne
 - ▶ Supprimer les données de la tâche  – permet de supprimer les données de la tâche du stockage interne
5. Appuyez sur la flèche RETOUR  ou l'onglet latéral GESTION DES DONNÉES  pour revenir à l'écran principal de Gestion des données.

Figure 4-25 : Données de la tâche – Transférer



Gérer

En mode de tâche avancé, permet la création d'une nouvelle tâche vide, la copie des lignes de guidage d'une tâche sélectionnée, des contours, des données appliquées et/ou de la carte de prescriptions sur une nouvelle tâche, ainsi que de supprimer une tâche sélectionnée.

REMARQUE : *Lorsqu'une tâche est active/a été lancée, les options de gestion ne sont pas disponibles pour la sélection. Arrêtez la tâche en cours pour activer la fonction.*




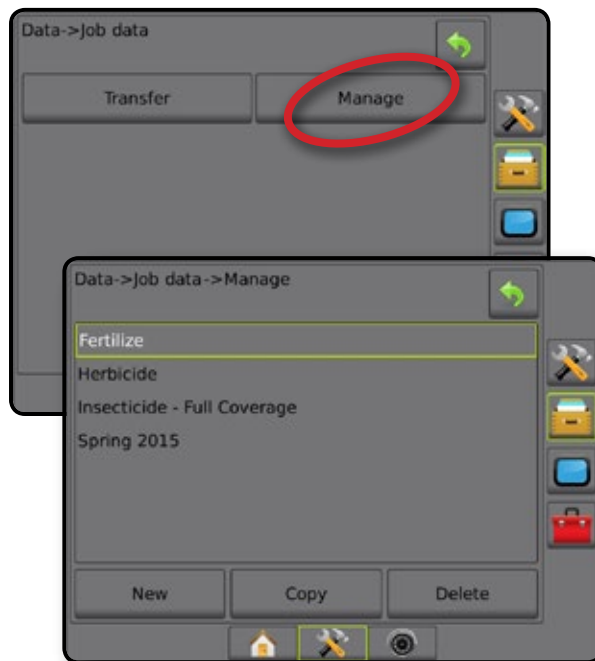
1. Appuyez sur l'onglet latéral GESTION DES DONNÉES .
2. Appuyez sur **Données de la tâche**.
3. Appuyez sur **Gérer**.
4. Sélectionnez parmi :
 - ▶ Nouveau – permet de créer une nouvelle tâche vide sans ligne de guidage, contours, données d'application ou carte de prescriptions associés
 - ▶ Copier – permet de copier les lignes de guidage, contours, données d'application ou carte de prescriptions de la tâche sélectionnée sur une nouvelle tâche
 - ▶ Supprimer – permet de supprimer les données de la tâche du stockage interne
5. Appuyez sur la flèche RETOUR  ou l'onglet latéral GESTION DES DONNÉES  pour revenir à l'écran principal de Gestion des données.

Figure 4-26 : Données de la tâche – Gérer










Rapports

Rapports est utilisé pour créer des comptes rendus de tâches et pour les enregistrer sur une clé USB.

REMARQUE : Si le mode Tâche simple est sélectionné dans la page Options, seule la tâche en cours peut être enregistrée.

Lorsqu'une tâche est active/a été lancée, les Rapports ne sont pas disponibles pour la sélection. Arrêtez la tâche en cours pour activer la fonction.

Quand vous fermez une tâche avec une clé USB dans la console, vous avez l'option de créer un rapport sur la tâche en cours.

1. Appuyez sur l'onglet latéral GESTION DES DONNÉES .
2. Appuyez sur **Rapports**.
3. Introduire une clé USB dans la console.
4. Sélectionnez la tâche à enregistrer.
5. Sélectionnez :
 - ▶ PDF  – rapport à imprimer
 - ▶ KML  – carte Google Earth
 - ▶ SHP  – données au format ESRI
 - ▶ ALL  – tous les types de fichiers disponibles
6. Appuyez sur la flèche RETOUR  ou l'onglet latéral GESTION DES DONNÉES  pour revenir à l'écran principal de Gestion des données.





REMARQUE : Les icônes de fichier     ou boutons ne sont pas disponibles pour la sélection (grisés) jusqu'à ce qu'une clé USB soit convenablement introduite.

Figure 4-27 : Rapports – Mode de tâche avancé

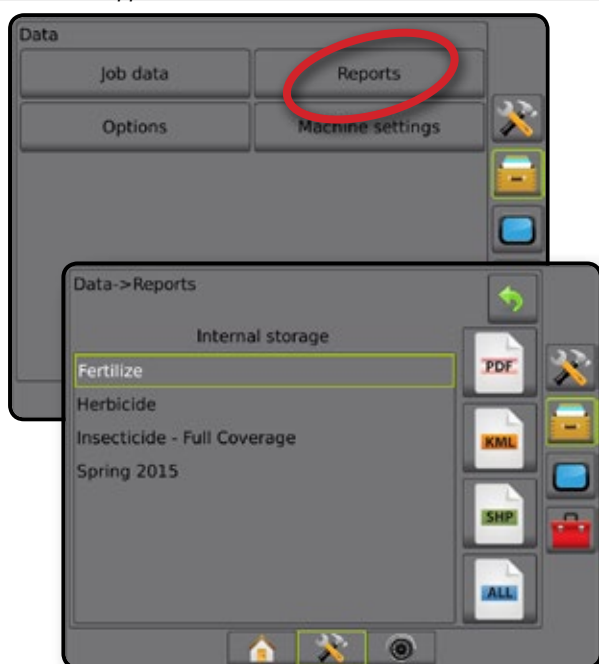
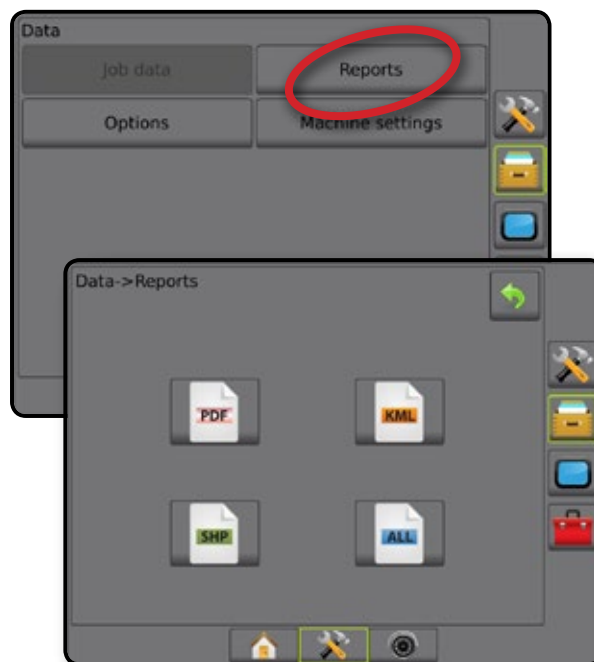


Figure 4-28 : Rapports – Mode de tâche simple





Options (mode Tâche)

Les options permettent à l'opérateur de choisir entre le mode de tâche simple ou avancé.

REMARQUE : Lorsqu'une tâche est active/a été lancée, le changement de mode de tâche n'est pas disponible. Arrêtez la tâche en cours pour activer la fonction.

AVERTISSEMENT ! Le changement des modes de tâches supprime toutes les données de tâches internes.

1. Appuyez sur l'onglet latéral GESTION DES DONNÉES .
2. Appuyez sur **Options**.
3. Appuyez sur la flèche DESCENDANTE  pour accéder à la liste des options.
4. Sélectionnez :
 - ▶ Simple – seules les surfaces délimitées et les surfaces de couverture apparaissent sur l'écran d'accueil. Seule la tâche en cours est disponible pour l'enregistrement dans des comptes rendus. L'utilisation avec Fieldware Link n'est pas disponible.
 - ▶ Avancé – plusieurs tâches seront disponibles à la fois. Noms de client, d'exploitation et de parcelle ; surfaces délimitées et de couverture ; durée d'application ; et distance à partir de la tâche sélectionnée sont affichés sur l'écran d'accueil. Tous les profils de tâche enregistrés peuvent être exportés au format PDF, SHP ou KML sur une clé USB en utilisant Données -> Rapports.
 - Les informations sur le client, les informations sur l'exploitation, les informations sur la parcelle, et les cartes de prescriptions ne peuvent être saisies qu'à l'aide de Fieldware Link. Un nom de tâche ne peut être modifié qu'en utilisant Fieldware Link.

- Un utilisateur peut dupliquer les tâches pour une réutilisation des contours, lignes de guidage, données de couverture et cartes de prescriptions en utilisant Fieldware Link ou Données -> Données sur la tâche -> Gérer dans la console.

5. « Pour changer de mode, il faut supprimer toutes les données de la tâche. Voulez-vous changer de mode ? »

Appuyez sur :

- Oui – pour effectuer ce changement
- Non – pour conserver le paramétrage actuel



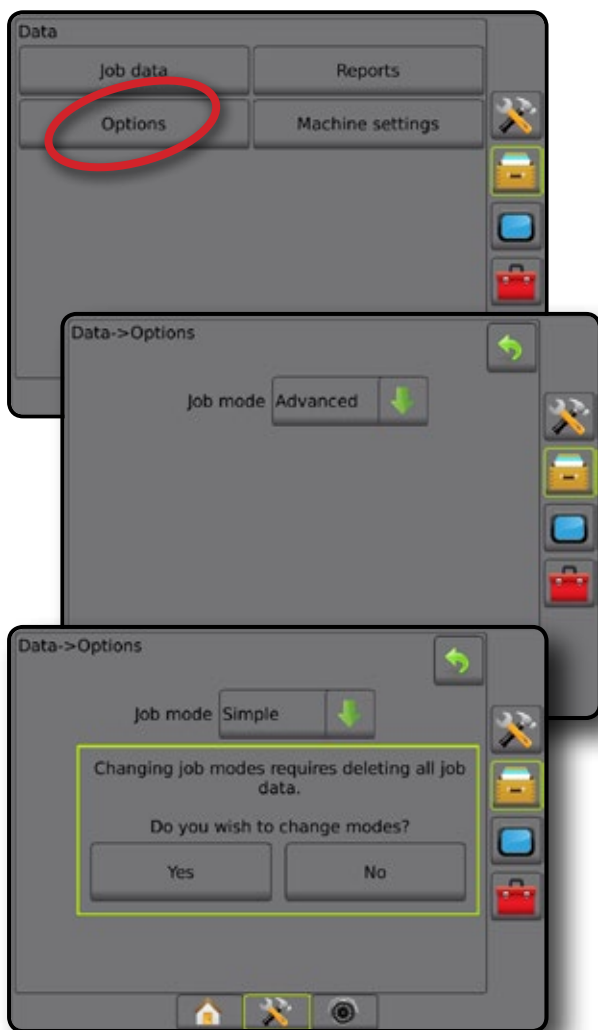
6. Appuyez sur la flèche RETOUR  ou l'onglet latéral GESTION DES DONNÉES  pour revenir à l'écran principal de Gestion des données.

Figure 4-29 : Options – Changer le mode de tâche



Paramétrage machine

Paramétrage machine permet de transférer les profils pour les paramètres machine (suppression, importation, exportation) et de gérer les profils pour les paramètres machine (créer un nouveau profil, copier ou supprimer un profil, enregistrer le profil actuel dans un profil sélectionné ou charger les paramètres machine du profil sélectionné).

Le paramétrage machine comprend :

- Paramètres d'outil
- Paramètres de l'autoguidage/de la correction de dévers
- Paramètres du régulateur de débit
- Paramètres spécifiques à la tâche (comprenant les débits d'application, le type d'application et les affectations de canal de bouillie)

REMARQUE : Tous les paramètres ne sont pas enregistrés dans le paramétrage machine. Voir l'annexe « Paramètres du menu de la console Matrix Pro GS » pour obtenir plus de détails.




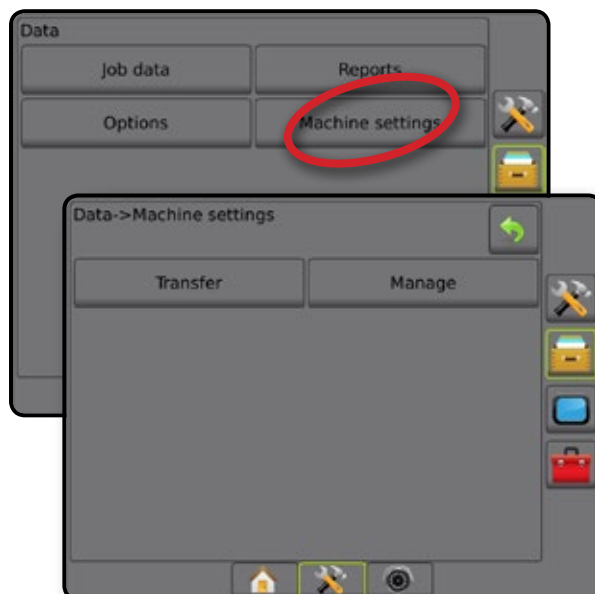
1. Appuyez sur l'onglet latéral GESTION DES DONNÉES .
2. Appuyez sur **Paramétrage machine**.
3. Sélectionnez parmi :
 - Transférer – permet le transfert des paramètres machine vers ou depuis une clé USB et de supprimer des paramètres machine
 - Gérer – permet la création de nouveaux paramètres machine vides, la copie de paramètres machine sélectionnés dans un nouveau paramétrage machine, la suppression d'un paramétrage machine sélectionné, l'enregistrement des paramètres machine actuels dans des paramètres machine sélectionnés ou le chargement des paramètres machine sélectionnés dans des paramètres actuels
4. Appuyez sur la flèche RETOUR  ou l'onglet latéral GESTION DES DONNÉES  pour revenir à l'écran principal de Gestion des données.

Figure 4-30 : Paramétrage machine



Transférer

L'écran Transférer permet le transfert des paramètres machine sélectionnés vers ou depuis une clé USB, ainsi que la suppression des paramètres machine.

Les paramètres machine transférés sur une clé de stockage USB peuvent être ouverts et mis à jour à l'aide de Fieldware Link. Depuis Fieldware Link, les paramètres machine peuvent être renvoyés vers un périphérique de stockage USB pour être déplacés à nouveau dans la mémoire interne de la console en vue d'être utilisés.

REMARQUE : Tous les paramètres enregistrés dans le cadre des paramètres machine ne sont pas modifiables dans Fieldware Link. Reportez-vous au tableau de disponibilité de réglage pour plus de détails.

Les paramètres machine transférés sur un périphérique de stockage sont supprimés de la console et ne sont plus disponibles à l'utilisation.







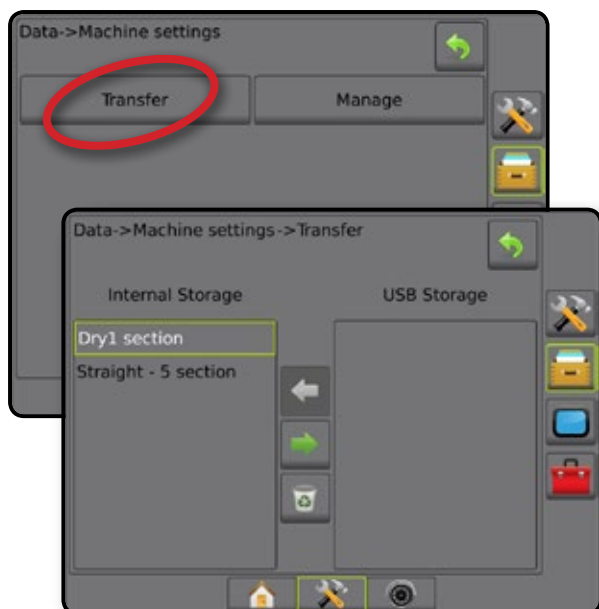
- Appuyez sur l'onglet latéral GESTION DES DONNÉES .
- Appuyez sur **Paramétrage machine**.
- Appuyez sur **Transférer**.
- Sélectionnez parmi :
 - ▶ Déplacer des paramètres machine vers un stockage USB  – permet de transférer des paramètres machine depuis le stockage interne vers le stockage USB
 - ▶ Déplacer des paramètres machine vers le stockage interne  – permet de transférer des paramètres machine depuis la clé de stockage USB vers le stockage interne
 - ▶ Supprimer les paramètres machine  – permet de supprimer les paramètres machine du stockage interne ou du stockage USB
- Appuyez sur la flèche RETOUR  ou l'onglet latéral GESTION DES DONNÉES  pour revenir à l'écran principal de Gestion des données.

Figure 4-31 : Paramétrage machine – Transférer



Gérer

L'écran de gestion des paramètres machine permet la création de nouveaux paramètres machine vides, la copie de paramètres machine sélectionnés dans un nouveau paramétrage machine, la suppression d'un paramétrage machine sélectionné, l'enregistrement des paramètres machine actuels dans des paramètres machine sélectionnés ou le chargement des paramètres machine sélectionnés dans des paramètres actuels.

REMARQUE : Tous les paramètres ne sont pas enregistrés dans le paramétrage machine. Voir l'annexe « Paramètres du menu de la console Matrix Pro GS » pour obtenir plus de détails.




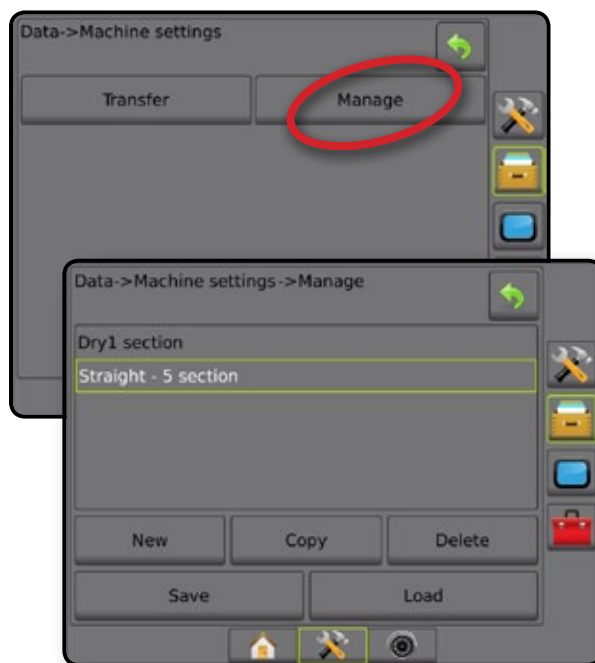
- Appuyez sur l'onglet latéral GESTION DES DONNÉES .
- Appuyez sur **Paramétrage machine**.
- Appuyez sur **Gérer**.
- Sélectionnez parmi :
 - ▶ Nouveau – permet de créer un nouveau paramétrage machine sans informations d'outil associées
 - ▶ Copier – permet de copier les paramètres machine sélectionnés dans de nouveaux paramètres machine
 - ▶ Supprimer – permet de supprimer les paramètres machine sélectionnés du stockage interne
 - ▶ Enregistrer – permet d'enregistrer les paramètres machine actuels sur les paramètres machine sélectionnés
 - ▶ Charger – permet de charger les paramètres machine sélectionnés sur les paramètres actuels
- Appuyez sur la flèche RETOUR  ou l'onglet latéral GESTION DES DONNÉES  pour revenir à l'écran principal de Gestion des données.

Figure 4-32 : Paramétrage machine – Gérer



CONSOLE

La Configuration de la console est utilisée pour configurer les paramètres d'affichage et régionaux, déverrouiller les fonctions avancées, se connecter à un réseau sans fil et rejouer les données de démonstration GNSS. On trouvera des informations sur les autres périphériques connectés au système dans la section À propos.



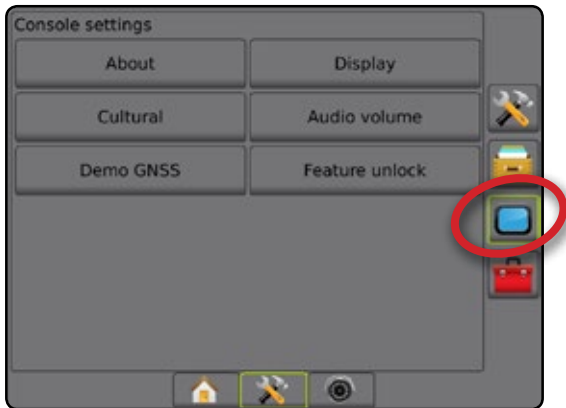
1. Cliquez sur l'onglet inférieur CONFIGURATION SYSTÈME .
2. Appuyez sur l'onglet latéral CONSOLE .
3. Sélectionnez parmi :
 - ▶ À propos – permet d'afficher la version du logiciel du système, ainsi que les versions du logiciel des modules connectés au bus CAN
 - ▶ Affichage – permet de configurer le jeu de couleurs et la luminosité des LCD, de définir la disponibilité de la capture d'écran et de calibrer l'écran tactile
 - ▶ Régional – permet de configurer les paramètres d'unités, de langue et de fuseau horaire
 - ▶ Volume audio – permet d'ajuster le niveau du volume du haut-parleur
 - ▶ Démo GNSS – permet de lancer les données GNSS simulées
 - ▶ Déverrouillage de la fonctionnalité – utilisé pour déverrouiller les fonctionnalités avancées




Figure 4-33 : Options de la console



À propos

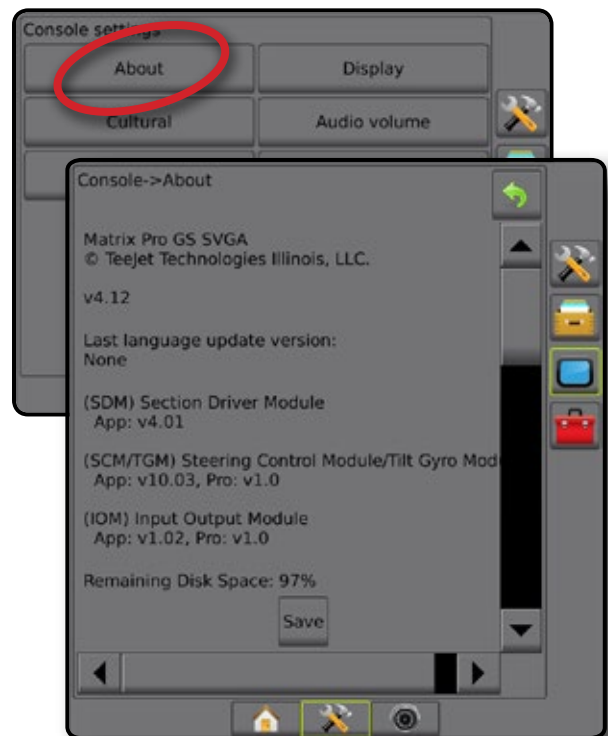
L'écran À propos/Enregistrer permet d'afficher la version du logiciel du système, ainsi que les versions du logiciel des modules connectés au bus CAN.

Pour aider à la recherche et à la réparation des pannes sur le terrain, un utilisateur peut utiliser le bouton Enregistrer pour télécharger sur une clé USB un fichier texte contenant des informations sur le logiciel actuel, puis envoyer le fichier par courriel au support technique.

1. Appuyez sur l'onglet latéral CONSOLE .
2. Appuyez sur **À propos**.
3. Sélectionnez parmi :
 - ▶ Afficher les informations comprenant le numéro de série de l'unité, la version du logiciel et les modules connectés
 - ▶ Avec une clé USB dans la console, appuyez sur **Enregistrer** pour enregistrer les informations de la rubrique À propos sur la clé USB. Les Informations de version enregistrées sur clé USB confirmeront l'enregistrement.
4. Appuyez sur la flèche RETOUR  ou l'onglet latéral de la CONSOLE  pour revenir à l'écran principal Paramétrages de la console.

REMARQUE : L'option **Enregistrer** n'est pas disponible (grisée) tant qu'une clé USB n'est pas correctement insérée.

Figure 4-34 : Options du menu À propos



Affichage

Affichage permet de configurer le jeu de couleurs et la luminosité LCD, de définir la disponibilité de la capture d'écran et de calibrer l'écran tactile.




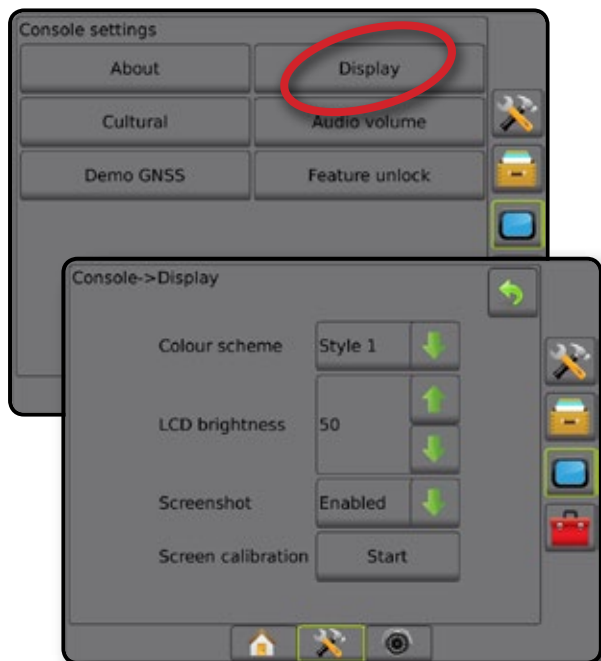
1. Appuyez sur l'onglet latéral CONSOLE .
2. Appuyez sur **Affichage**.
3. Sélectionnez parmi :
 - ▶ Thème de couleurs – permet de choisir le thème de couleurs le plus lisible
 - ▶ Luminosité de l'écran LCD – permet de régler la luminosité de l'écran de la console
 - ▶ Capture d'écran – permet d'enregistrer les captures d'écran à enregistrer sur une clé USB
 - ▶ Calibrage de l'écran – permet de calibrer l'écran tactile
4. Appuyez sur la flèche RETOUR  ou l'onglet latéral de la CONSOLE  pour revenir à l'écran principal Paramétrage de la console.

Figure 4-35 : Options d'affichage



Régional

Régional permet de configurer les paramètres d'unités, de langue et de fuseau horaire.




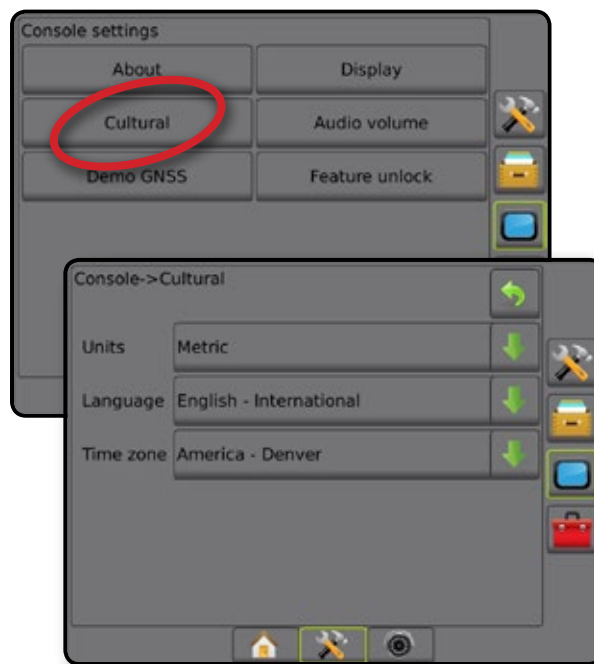
1. Appuyez sur l'onglet latéral CONSOLE .
2. Appuyez sur **Régional**.
3. Sélectionnez parmi :
 - ▶ Unités – utilisé pour définir les unités du système
 - ▶ Langue – permet de déterminer la langue du système
 - ▶ Fuseau horaire – utilisé pour établir le fuseau horaire local
4. Appuyez sur la flèche RETOUR  ou l'onglet latéral de la CONSOLE  pour revenir à l'écran principal Paramètres de la console.

Figure 4-36 : Options régionales



Volume audio

Volume audio permet d'ajuster le niveau du volume du haut-parleur.






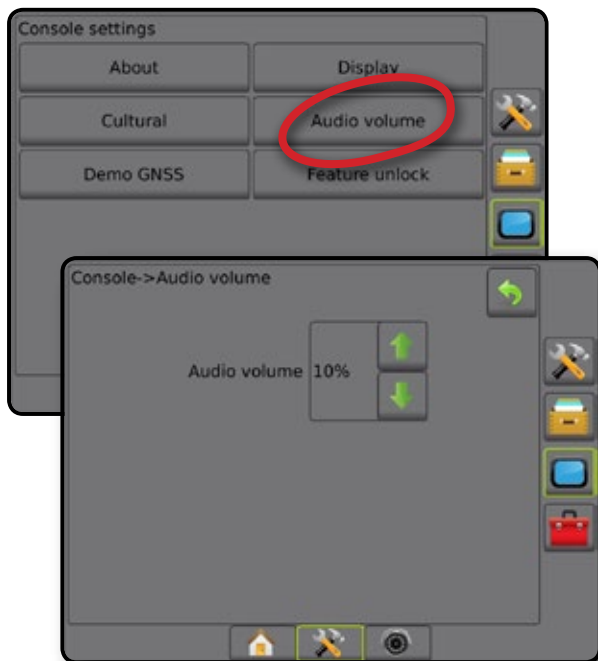
1. Appuyez sur l'onglet latéral CONSOLE .
2. Appuyez sur **Volume audio**.
3. Appuyez sur :
 - ▶ Flèche ASCENDANTE  pour augmenter le son
 - ▶ Flèche DESCENDANTE  pour baisser le son
4. Appuyez sur la flèche RETOUR  ou l'onglet latéral de la CONSOLE  pour revenir à l'écran principal Paramètres de la console.




Figure 4-37 : Options du volume audio



Démo GNSS

La démo GNSS est utilisée pour lancer un signal de GNSS simulé.

AVERTISSEMENT ! Cet outil va désactiver les positions entrantes du GNSS et commencer la lecture de données simulées. Un redémarrage de la console est nécessaire pour restaurer le GNSS réel.

1. Appuyez sur l'onglet latéral CONSOLE .
2. Appuyez sur **Démo GNSS**.
3. Appuyez sur **Démarrer**.
4. Appuyez sur la flèche RETOUR  ou l'onglet latéral de la CONSOLE  pour revenir à l'écran principal Paramètres de la console.

REMARQUE : Un redémarrage de la console est nécessaire pour restaurer un GNSS réel.

Figure 4-38 : Démo GNSS



Redémarrer la démo GNSS

La démonstration GNSS peut être redémarrée.




1. Appuyez sur l'onglet latéral CONSOLE .
2. Appuyez sur **Démo GNSS**.
3. Appuyez sur **Redémarrer**.
4. Appuyez sur la flèche RETOUR  ou l'onglet latéral de la CONSOLE  pour revenir à l'écran principal Paramètres de la console.

Figure 4-39 : Redémarrer la démo GNSS



Déverrouillage de la fonctionnalité

Déverrouillage de la fonctionnalité permet de déverrouiller les fonctions avancées.

REMARQUE : Le code de déverrouillage est unique pour chaque console. Contactez le Service client de TeeJet Technologies. Une fois déverrouillée, une fonction reste déverrouillée à moins que la console ne soit totalement réinitialisée.



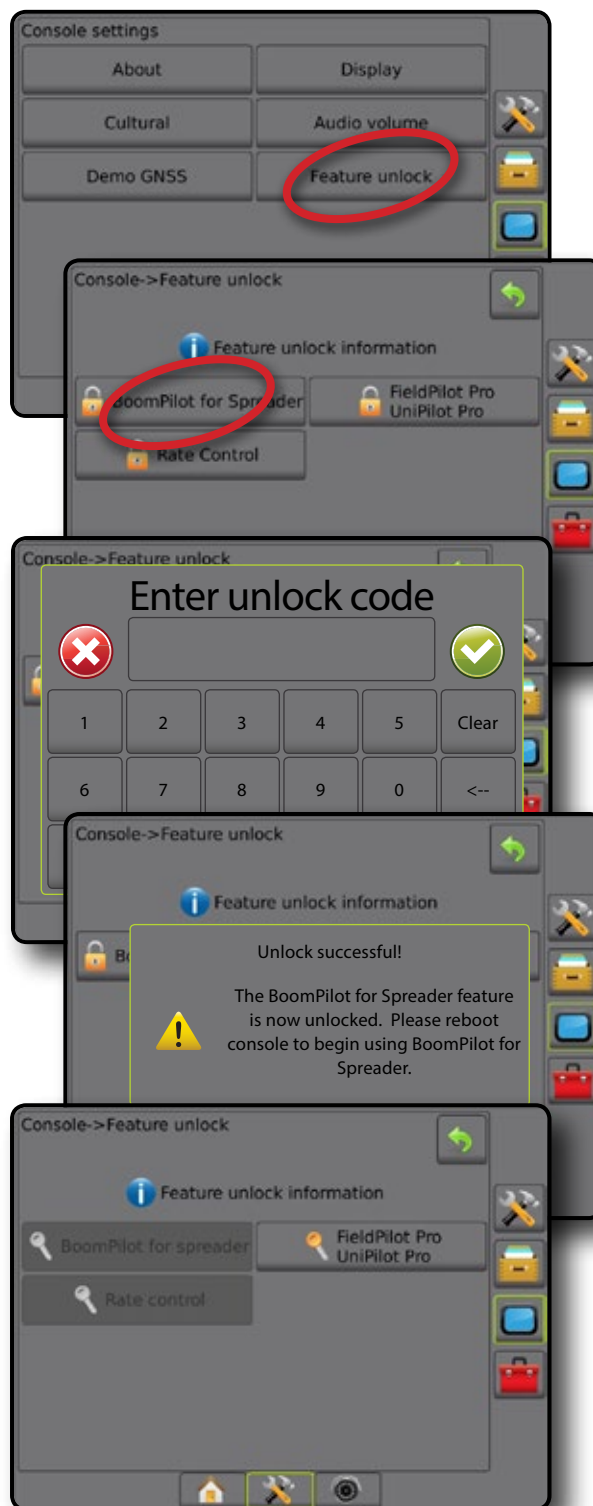
1. Appuyez sur l'onglet latéral CONSOLE .
2. Appuyez sur **Déverrouillage de la fonctionnalité**.
3. Appuyez sur le bouton de fonction verrouillée  pour la fonction verrouillée :
 - BoomPilot pour épandeur – permet l'utilisation des options d'application de l'épandeur lorsqu'il est utilisé avec un outil d'épandeur compatible
 - FieldPilot Pro / UniPilot Pro – permet d'accéder aux options d'autoguidage lors de l'utilisation d'un SCM Pro
 - Régulateur de débit d'autres fabricants – permet l'utilisation des options de régulateur de débit en cas d'utilisation avec un régulateur de débit d'autres fabricants compatible
4. Saisissez le code de déverrouillage s'il est exigé.
5. Redémarrez la console.

Figure 4-40 : Fonction déverrouillée



OUTILS

Outils est utilisé pour télécharger les mises à jour de logiciel pour les périphériques du système et effectuer divers calculs sur une calculatrice normale ou un convertisseur d'unités.



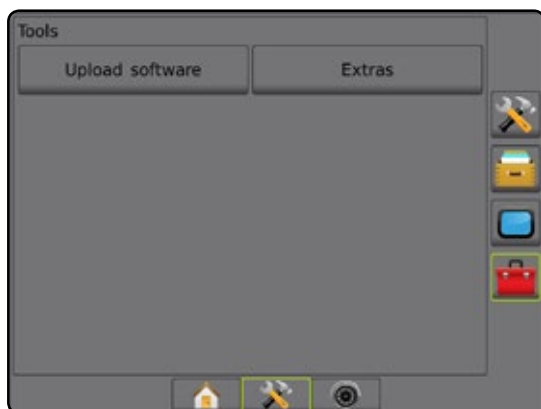
1. Cliquez sur l'onglet inférieur CONFIGURATION SYSTÈME .
2. Appuyez sur l'onglet latéral OUTILS .
3. Sélectionnez parmi :
 - ▶ Télécharger le logiciel – permet de télécharger les mises à jour du logiciel depuis une clé USB pour les périphériques du système.
 - ▶ Extras – accède à la calculatrice et au convertisseur d'unités

Figure 4-41 : Options des outils



Télécharger le logiciel

L'écran Télécharger le logiciel permet de télécharger les mises à jour du logiciel depuis une clé USB pour les dispositifs du système.

REMARQUE : La disponibilité de cette fonction variera en fonction de la version du logiciel.






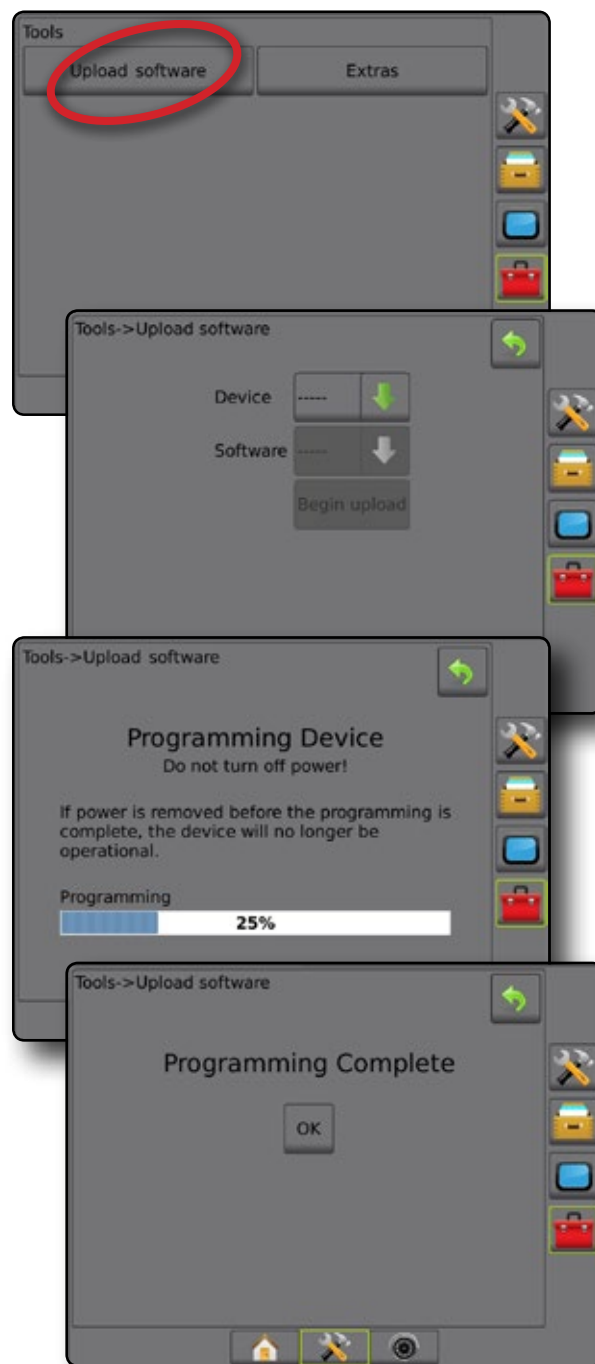
1. Appuyez sur l'onglet latéral OUTILS .
2. Appuyez sur **Télécharger le logiciel**.
3. Insérez la clé USB contenant les mises à jour du logiciel dans la console.
4. Appuyez sur la flèche DESCENDANTE du périphérique  et sélectionnez le périphérique pour lequel le logiciel sera mis à jour :
5. Appuyez sur la flèche DESCENDANTE du logiciel  et sélectionnez la mise à jour du logiciel à télécharger sur le périphérique.
6. Appuyez sur **Commencer le téléchargement**.
7. À l'invite, appuyez sur **OK**.
8. Appuyez sur la flèche RETOUR  pour revenir à l'écran Outils, ou appuyez sur l'onglet latéral CONSOLE  pour revenir à l'écran Paramètres de la console.

Figure 4-42 : Télécharger le logiciel



Extras


1. Appuyez sur l'onglet latéral Outils .
2. Appuyez sur **Extras**.
3. Sélectionnez parmi :
 - ▶ Calculatrice – permet d'effectuer des calculs mathématiques
 - ▶ Convertisseur d'unités – permet d'effectuer la conversion d'unités pour les surfaces, longueurs, volumes, pressions, masses, températures ou angles

Figure 4-43 : Calculatrice

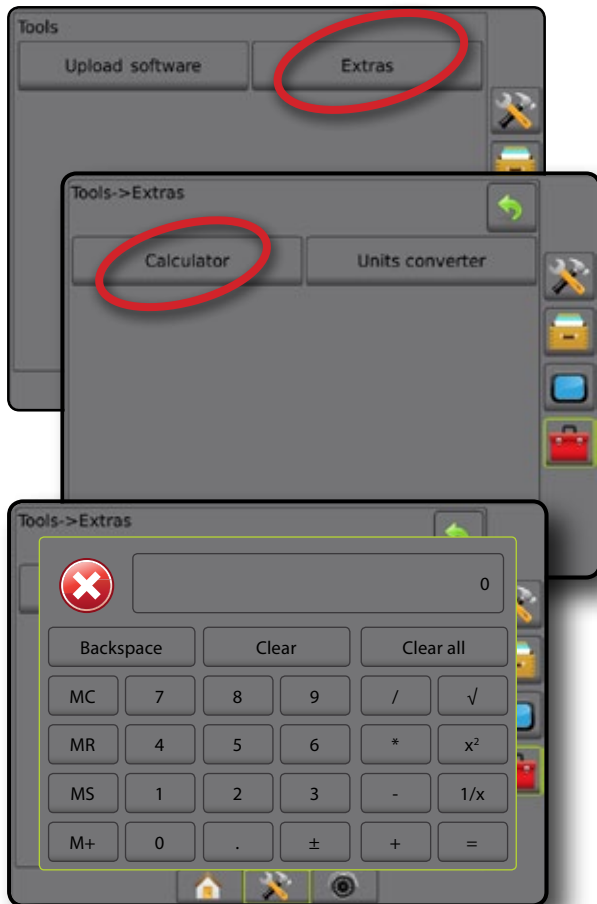
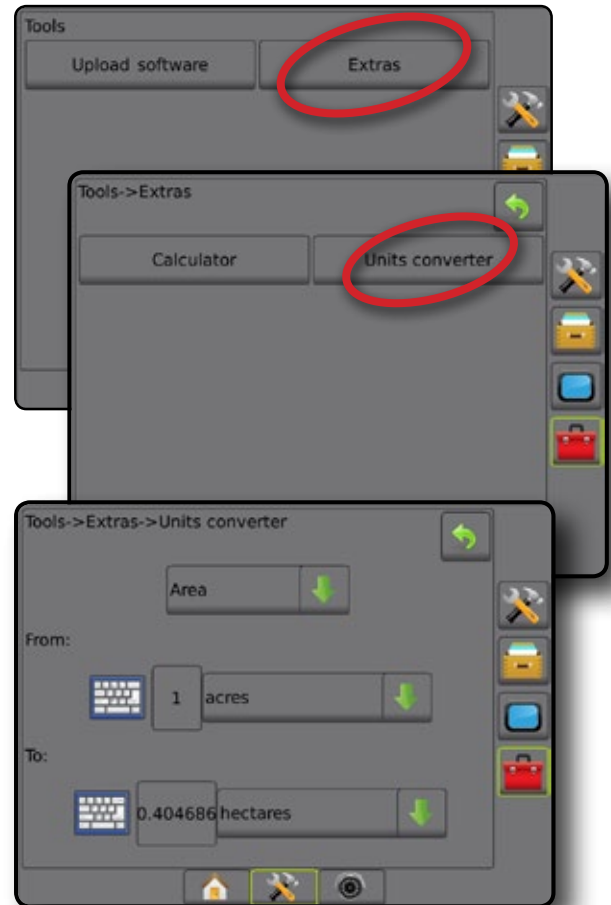


Figure 4-44 : Convertisseur d'unités



CHAPITRE 5 – CONFIGURATION DU RÉCEPTEUR GNSS

La configuration du récepteur GNSS est utilisée pour configurer le type de GNSS, le port GNSS et le PRN et autres paramètres de GNSS, ainsi que pour afficher les informations d'état du GNSS.

Configuration du récepteur GNSS

REMARQUE : Ces paramétrages sont requis pour une régulation de débit, une direction assistée/autoguidage, le fonctionnement du capteur de dévers, ainsi que pour le bon fonctionnement de l'outil.




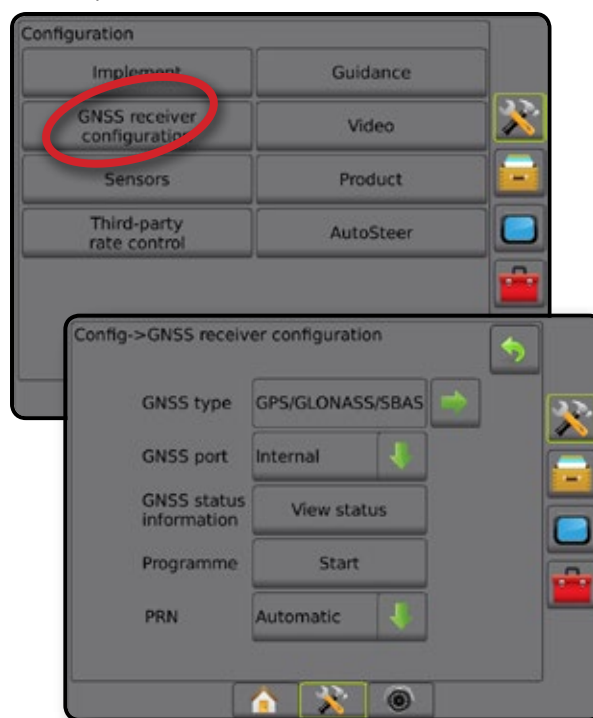
1. Cliquez sur l'onglet latéral de CONFIGURATION .
2. Appuyez sur **Configuration du récepteur GNSS**.
3. Sélectionnez parmi :
 - ▶ Type de GNSS – réglé pour accepter les transmissions de source GNSS : GPS, GLONASS, SBAS (avec ou sans DGPS requis).
 - ▶ Port GNSS – définit le port de communication GNSS : interne ou externe
 - ▶ Informations d'état du GNSS – affiche les informations d'état actuel du GNSS, le débit en bauds, l'état du débit en bauds : GGA/VTG (débits de données), nombre de satellites, HDOP, PRN, qualité du GGA, récepteur, version du récepteur, zone UTM et modèle de correction
 - ▶ Programme – permet une programmation directe du récepteur GNSS grâce à une interface de ligne de commande. Seuls les techniciens de soutien de TeeJet doivent utiliser cette fonction. À utiliser à vos risques et périls !
 - ▶ PRN - sélectionne le PRN du SBAS qui fournit les données de correction différentielle GNSS. Paramétrez sur **Automatique** pour la sélection automatique du PRN.
 - ▶ Autre PRN – lorsque le PRN n'est pas automatique, un deuxième PRN SBAS remplaçant fournira un deuxième ensemble de données de correction différentielle du GNSS
4. Appuyez sur la flèche RETOUR  ou sur l'onglet latéral de CONFIGURATION  pour revenir à l'écran principal de configuration.

Figure 5-1 : Options GNSS

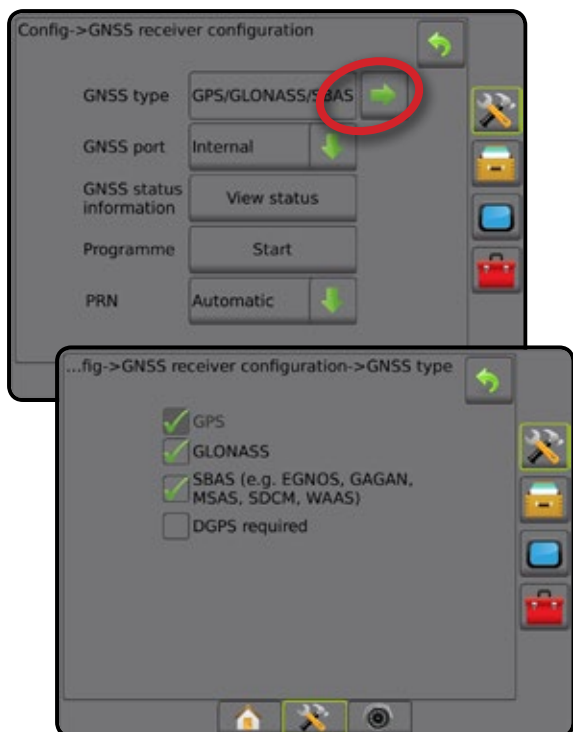


Type de GNSS

Parallèlement aux signaux GPS, le type de GNSS peut être personnalisé pour accepter les signaux de renforcement de GNSS : des transmissions de source SBAS à correction différentielle, transmissions de source GLONASS non corrigées ou les deux. Les transmissions de source DGPS peuvent également être requises.

- Appuyez sur la flèche PAGE SUIVANTE ➡ pour accéder à la liste des options.
- Sélectionnez :
 - ▶ GPS – signaux non corrigés du système GPS
REMARQUE : Le GPS est toujours sélectionné.
 - ▶ GLONASS – ajoute des signaux non corrigés du système GLONASS
 - ▶ SBAS (par exemple, EGNOS, GAGAN, MSAS, SDCM, WAAS) – ajoute des signaux corrigés différentiellement provenant du système SBAS
 - ▶ DGPS requis – ajoute des signaux GPS corrigés différentiellement (SBAS ne doit pas être sélectionné)
REMARQUE : La console ne permettra pas un guidage en mode DGPS requis sans signal DGPS corrigé.
- Quittez cet écran pour commencer à initialiser le récepteur GNSS. Cela prend environ une minute, et la console ne répond pas tant que le processus n'est pas terminé.

Figure 5-2 : Type de GNSS



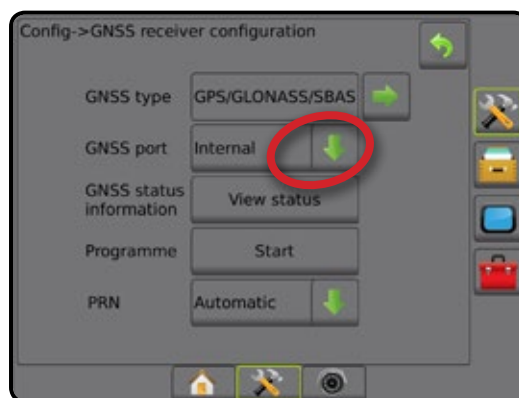
Port GNSS

Le port COM peut être défini sur « Interne » pour utiliser le récepteur GNSS interne et transmettre des données ou sur « Externe » pour recevoir des données GNSS externes.

- Appuyez sur la flèche DESCENDANTE ▼ pour accéder à la liste des options.
- Sélectionnez :
 - ▶ Interne – utilise le GNSS interne et transmet à l'extérieur
 - ▶ Externe – reçoit les données GNSS externes

REMARQUE : Un fonctionnement avec des signaux tels qu'OmniSTAR HP/XP ou RTK nécessitera que le port GNSS soit réglé sur Externe.

Figure 5-3 : Port GNSS



Exigences de configuration minimales du récepteur externe

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

Paramètres du port série

Débit en bauds :	pas autorisé en deçà de 38 400
	Recommandé 38 400, 56 000, 57 600, 76 800 ou 115 200
	FieldPilot Pro / UniPilot Pro 115 200
Données Bits :	8
Parité :	Aucune
Bits d'arrêt :	1

Conditions de branchement du port série

Câble mâle à 9 broches série RS-232

REMARQUE : Il est possible qu'un adaptateur de modem Null soit nécessaire en fonction des broches du récepteur.

Chaînes NMEA

GGA	10,0 Hz
VTG facultatif	10,0 Hz
ZDA	1,0 Hz

Informations d'état GNSS

Les informations d'état du GNSS affichent une capture des informations sur l'état actuel du GNSS.

1. Appuyez sur **Voir état**.

2. Afficher les données comprend :

◀ Débit en bauds – l'état actuel du GNSS

◀ État du débit en bauds – le débit selon lequel les informations sont transférées/ communiquées.

REMARQUE : Un débit en bauds minimal sera peut-être exigé pour certaines versions logicielles afin qu'elles fonctionnent avec des performances optimales.

◀ Débits de données GGA/VTG – le nombre de positions GNSS par seconde.

◀ Nombre de satellites – le nombre de satellites GNSS en vue (un minimum de 4 est nécessaire pour la DGPS)

◀ HDOP – une mesure de la puissance de la géométrie du satellite sur le plan horizontal. Une valeur HDOP inférieure à 2 est préférable.

◀ PRN – l'identifiant du satellite DGPS actuel

◀ Qualité du GGA – l'indicateur de qualité actuel du signal GNSS (consultez le diagramme des exigences GGA)

◀ Récepteur – l'indicateur actuel du récepteur

◀ Version de récepteur – la version du logiciel installé sur le récepteur

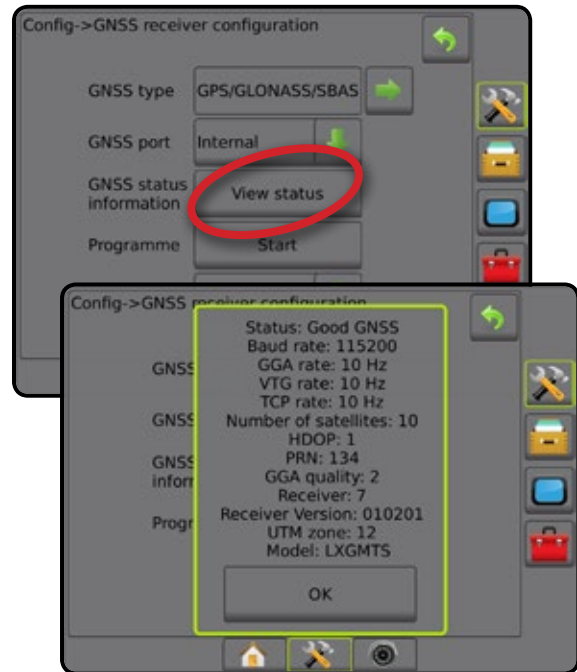
◀ Zone UTM – zone d'emplacement actuel (voir « Coordonnées et zones UTM » dans ce manuel)

◀ Modèle – les modèles de correction disponibles devant être utilisés avec la configuration de récepteur actuelle

3. Appuyez sur **OK** pour revenir à l'écran de configuration du récepteur GNSS.

REMARQUE : Si le GNSS n'est pas disponible, toutes les entrées seront « non valides ».

Figure 5-4 : Informations d'état GNSS



Informations sur l'état du GNSS sur les écrans de guidage

État du GNSS affiche les informations concernant l'état actuel du GNSS, comprenant les débits de données, le nombre de satellites en vue, l'état HDOP et PRN, le récepteur et la version, la qualité du satellite et l'ID, ainsi que la zone UTM.

1. Appuyez sur l'icône ÉTAT DU GNSS .

Figure 5-5 : Informations sur l'état du GNSS sur les écrans de guidage



Conditions GGA

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

Service	Indicateur	Précision
GPS uniquement	1	<3 m
WAAS/EGNOS/Balise	2	<1 m
RTK	4	4 cm
Omnistar HP/XP	5	10 cm
Glide/ClearPath	9	<1 m

Programme

Programme permet une programmation directe du récepteur GNSS grâce à une interface de ligne de commande. Seuls les techniciens de soutien de TeeJet doivent utiliser cette fonction. À utiliser à vos risques et périls !

1. Appuyez sur **Démarrer**.
2. Ajustez la programmation selon les besoins.

Figure 5-6 : Programmation du récepteur

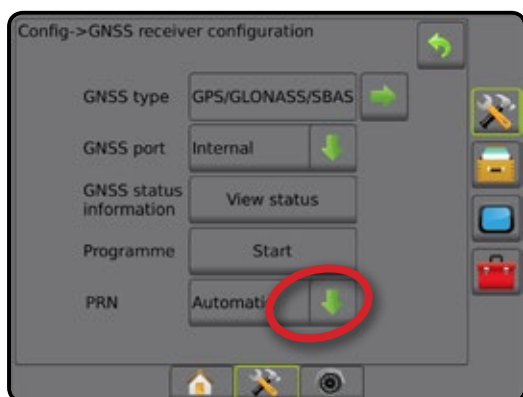


PRN

PRN sélectionne le PRN du SBAS qui fournira les données de correction différentielle GNSS.

1. Appuyez sur la flèche DESCENDANTE ↓ pour accéder à la liste des options.
2. Sélectionnez :
 - ▶ Automatique – sélection automatique de PRN
 - ▶ Numéro – contactez votre revendeur local pour le numéro associé à votre site d'exploitation

Figure 5-7 : PRN

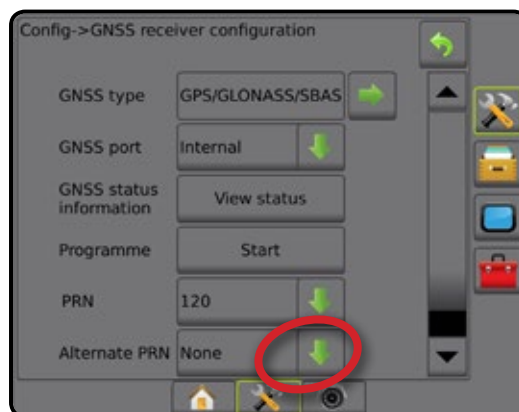


Autre PRN

Quand le PRN n'est pas automatique, un deuxième SBAS PRN de remplacement fournira un deuxième ensemble de données de la correction différentielle du GNSS.

1. Appuyez sur la flèche DESCENDANTE ↓ pour accéder à la liste des options.
2. Sélectionnez :
 - ▶ Aucun – aucun autre numéro de PRN
 - ▶ Numéro – contactez votre revendeur local pour le numéro associé à votre site d'exploitation

Figure 5-8 : Autre PRN



PRN non affiché

Les options de PRN sont uniquement disponibles avec le type de GNSS SBAS sélectionné.

Figure 5-9 : PRN non affiché



Glossaire GNSS

INTRODUCTION

ACCUEIL

PLEIN ÉCRAN

CONFIGURATION

GNSS

OUTIL

GUIDAGE

RÉGULATION DE DÉBIT

ANNEXE

Fournisseur de satellite commercial :

Une autre source habituelle de signaux DGPS. Les informations de correction d'erreur obtenue de leurs stations de base sont envoyées à un satellite de communication (distinct du satellite GPS) et diffusées à l'utilisateur. Ces corrections basées sur satellite ont tendance à avoir une couverture plus étendue que les diffusions basées sur tour (liaisons FM), et la précision du système n'est pas fortement affectée par la distance entre l'utilisateur et les récepteurs de la station de base. La plupart de ces prestataires de services exigent un abonnement pour l'utilisation. Un prestataire bien connu est OmniSTAR®.

CORS (Station de référence à fonctionnement continu)/RTK réseau :

Une série de stations de base réparties sur une zone géographique donnée (telle que tout un état/pays) qui sont mises en réseau par un ordinateur centralisé et qui diffusent les données de correction RTK sur Internet. Les réseaux CORS peuvent être sous propriété publique ou privée et peuvent proposer un signal gratuit ou exiger des frais d'abonnement annuel. En accédant à un réseau CORS par l'intermédiaire d'une connexion cellulaire, l'utilisateur final élimine la nécessité de détenir une station de base.

GPS différentiel (DGPS) :

La manière la plus fréquente de corriger les erreurs GPS survenant normalement. Les exemples de DGPS comprennent WAAS, EGNOS, OmniSTAR® et RTK.

EGNOS (Complément géostationnaire européen de navigation) :

Un système de renforcement satellitaire (SBAS) développé conjointement par l'Agence spatiale européenne (ASE), la Communauté européenne et EUROCONTROL. Le système est gratuit et fournit une couverture de correction différentielle sur le continent européen. EGNOS fournit des précisions de passage à passage de 15-25 cm/6 à 10 po et des précisions d'une année sur l'autre de +/- 1 m/3 pieds.

GLONASS (Système mondial de satellites de navigation) :

Un système mondial de navigation par satellite développé et exploité par le gouvernement russe. Il se compose d'environ 24 satellites qui tournent constamment en orbite autour de la terre. Alors que les premiers récepteurs GNSS sont généralement utilisés uniquement pour les signaux GPS, un grand nombre de récepteurs GNSS actuels peuvent utiliser des signaux GPS et GLONASS, augmentant efficacement le nombre total de satellites pouvant être utilisés.

GPS (Système de positionnement mondial) :

Le nom du réseau de navigation par satellite conservé par le Département américain de la Défense. Il se compose d'environ 30 satellites qui tournent constamment en orbite autour de la terre. Le terme est également utilisé pour désigner tout appareil qui dépend des satellites de navigation pour leur fonctionnalité.

NTRIP (Transport en réseau de RTCM via le protocole Internet) :

Une application basée sur Internet qui met la correction de données RTCM provenant des stations CORS à la disposition de toute personne disposant d'une connexion Internet et des identifiants de connexion appropriés au serveur NTRIP. Utilise généralement une liaison cellulaire pour accéder à Internet et au serveur NTRIP.

Dérive GPS :

Changement de position pouvant être provoqué par des changements de constellation de satellites, le travail à proximité d'arbres ou autres obstacles et les erreurs d'horloge satellite. La correction RTK est recommandée pour les applications sur le terrain où les effets de la dérive GPS doivent être minimisés.

GNSS (Système mondial de navigation par satellite) :

Un terme général qui fait référence à un système de navigation à satellites multiples utilisé par un récepteur pour calculer sa position. Des exemples de ces systèmes comprennent : GPS développé par les États-Unis et GLONASS par la Russie. D'autres systèmes en développement comprennent Galileo développé par l'Union européenne et Compass par la Chine. Les récepteurs GNSS de nouvelle génération sont conçus afin d'utiliser plusieurs signaux GNSS (tels que GPS et GLONASS). En fonction de la constellation et des niveaux de précision souhaités, les performances du système peuvent être améliorées en ayant accès à un plus grand nombre de satellites.

RTK (Cinématique en temps réel) :

Il s'agit actuellement du système de correction GPS le plus précis du monde ; Il utilise un poste de référence à terre situé relativement près du récepteur GPS. Le RTK peut fournir une précision de passage à passage d'une précision d'un pouce ou centimètre, et assure également une stabilité de position d'une année sur l'autre. Les utilisateurs de RTK peuvent avoir leur propre station de base, s'abonner aux réseaux RTK ou utiliser CORS.

SBAS (Système de renforcement satellitaire) :

Une expression générale qui fait référence à tout système de correction différentielle basée sur satellite. Des exemples de SBAS comprennent : WAAS aux États-Unis, EGNOS en Europe et MSAS au Japon. Un SBAS supplémentaire couvrant d'autres régions du monde sera probablement prochainement en ligne.

WAAS (Système de renforcement à couverture étendue) :

Un service de correction satellitaire développé par la Federal Aviation Administration (FAA). Son utilisation est gratuite et il fournit une couverture sur les États-Unis et des parties du Canada et du Mexique. WAAS offre des précisions de passage à passage de 15-25 cm ; cependant la précision d'une année sur l'autre sera dans une fourchette de +/- 1 m.

CHAPITRE 6 – CONFIGURATION DE L'OUTIL

La configuration de l'outil est utilisée pour définir les différents paramètres liés à chaque mode : ligne droite, mode épandeur ou mode étagé.

Les paramètres varieront selon qu'un contrôle de tronçon est ou non disponible : SmartCable, module de commande de tronçon (SDM), ou module de fonction de commutateur (SFM).

TYPE D'OUTIL

Type d'outil sélectionne le type de modèle d'application qui se rapproche le plus de votre système.

- En mode ligne droite - les tronçons de rampe n'ont pas de longueur et sont sur une ligne à une distance fixe de l'antenne
- En mode épandeur - une ligne virtuelle est alignée sur les disques de livraison à partir desquels la longueur du tronçon ou des tronçons de l'application peut varier et peut être à des distances différentes de la ligne (la disponibilité dépend de l'équipement spécifique dans le système)
- En mode étagé – une ligne virtuelle, alignée sur le tronçon 1 à partir duquel le ou les tronçons d'application n'ont pas de longueur et peuvent être à des distances différentes de la ligne (la disponibilité dépend de l'équipement spécifique dans le système)

Figure 6-1 : Type d'outil - Ligne droite

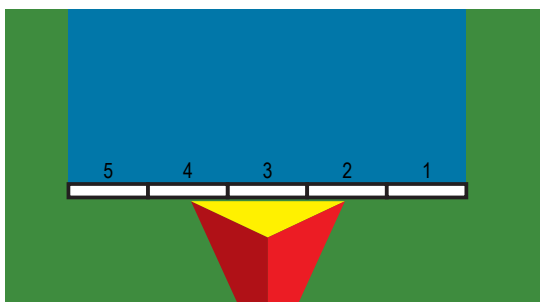


Figure 6-2 : Type d'outil - Épandeur

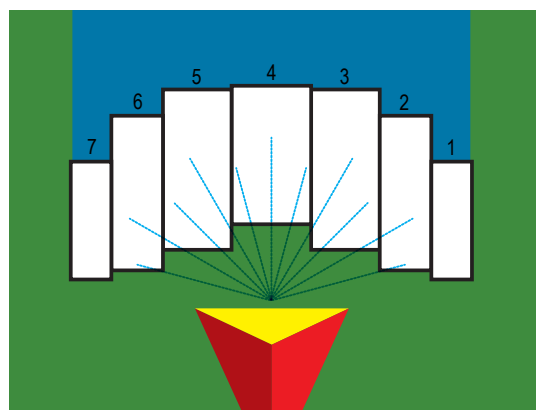
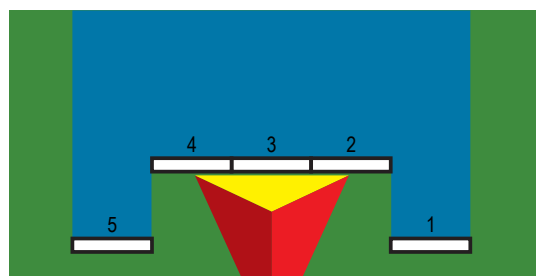


Figure 6-3 : Type d'outil - Étagé



Numéros de tronçon

Les tronçons sont numérotés de gauche à droite, faisant face à la direction marche avant de la machine.

Ligne droite

Les tronçons de rampe n'ont pas de longueur et sont sur une ligne à une distance fixe de l'antenne.

Un seul tronçon

Aucun contrôle de tronçon n'est disponible dans le système.

- Sélectionnez le type d'outil en **Ligne droite** sur l'écran Outil.
- Appuyez sur la flèche PAGE SUIVANTE du type d'outil ➡.
- Sélectionnez parmi :
 - ▶ Direction de décalage en ligne de l'outil ❶ – permet de sélectionner si l'outil est situé devant ou derrière l'antenne GNSS alors que le véhicule est en marche avant
 - ▶ Distance de décalage en ligne de l'outil ❶ – permet de définir la distance en ligne entre l'antenne GNSS et l'outil.
 - ▶ Direction de décalage latéral de l'outil ❷ – utilisée pour sélectionner la direction latérale depuis l'axe médian de la machine jusqu'au centre de l'outil lorsque l'on est face à la machine en marche avant
 - ▶ Distance de décalage latéral de l'outil ❷ – permet de sélectionner la distance latérale depuis l'axe médian de la machine jusqu'au centre de l'outil
- Appuyez sur la flèche RETOUR ↩ pour revenir à l'écran Outils, ou appuyez sur l'onglet latéral CONFIGURATION ⚙ pour revenir à l'écran principal de Configuration.

Figure 6-4 : Un seul tronçon

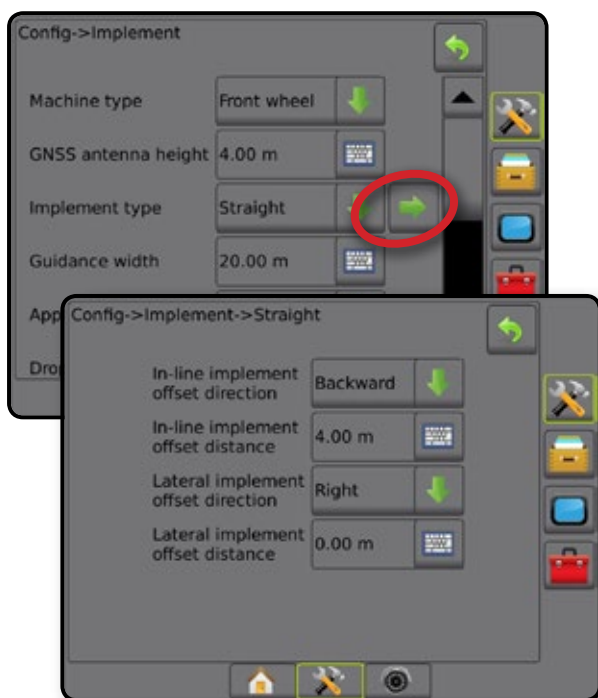
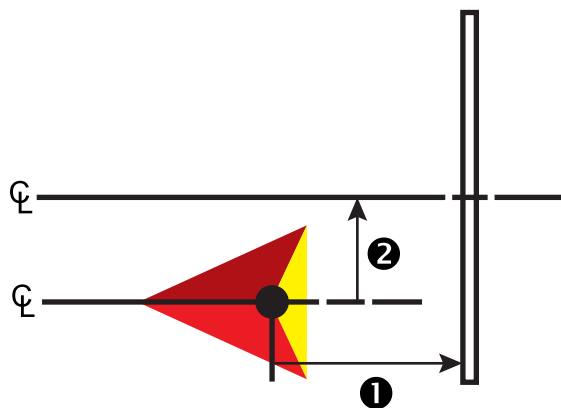


Figure 6-5 : Direction et distance de décalage



Tronçons multiples

Le contrôle de tronçon est disponible (SmartCable, module de commande de tronçon (SDM), ou module de fonction de commutateur (SFM) ou ISOBUS).

- Sélectionnez le type d'outil en **Ligne droite** sur l'écran Outil.
- Appuyez sur la flèche PAGE SUIVANTE du type d'outil ➡.
- Sélectionnez parmi :
 - ▶ Direction de décalage en ligne de l'outil ❶ – permet de sélectionner si l'outil est situé devant ou derrière l'antenne GNSS alors que le véhicule est en marche avant
 - ▶ Distance de décalage en ligne de l'outil ❶ – permet de définir la distance en ligne entre l'antenne GNSS et l'outil.
 - ▶ Direction de décalage latéral de l'outil ❷ – utilisée pour sélectionner la direction latérale depuis l'axe médian de la machine jusqu'au centre de l'outil lorsque l'on est face à la machine en marche avant
 - ▶ Distance de décalage latéral de l'outil ❷ – permet de sélectionner la distance latérale depuis l'axe médian de la machine jusqu'au centre de l'outil
 - ▶ Redoublement – permet de définir la valeur de redoublement autorisée en utilisant la commande de tronçon de rampe automatique
 - ▶ Temporisation de marche – permet de définir la durée d'anticipation d'ouverture de chaque tronçon lorsque vous entrez dans une surface qui n'a pas été traitée.
REMARQUE : Si l'application est activée trop tôt au moment d'entrer dans une surface non traitée, diminuez la temporisation de marche. Si l'application est activée trop tard, augmentez la temporisation de marche.
 - ▶ Temporisation d'arrêt – permet de définir la durée d'anticipation de fermeture de chaque tronçon lorsque vous entrez dans une surface qui a été traitée.
REMARQUE : Si l'application est activée trop tôt au moment d'entrer dans une surface non traitée, diminuez la temporisation d'arrêt. Si l'application est activée trop tard, augmentez la temporisation d'arrêt.
- Appuyez sur la flèche RETOUR ↩ pour revenir à l'écran Outils, ou appuyez sur l'onglet latéral CONFIGURATION ⚙ pour revenir à l'écran principal de Configuration.

Figure 6-6 : Tronçons multiples

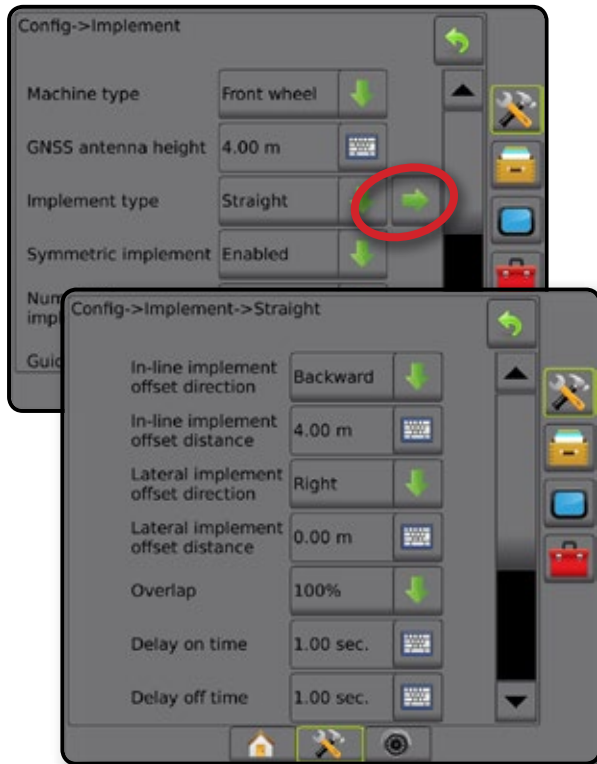


Figure 6-7 : Direction et distance de décalage

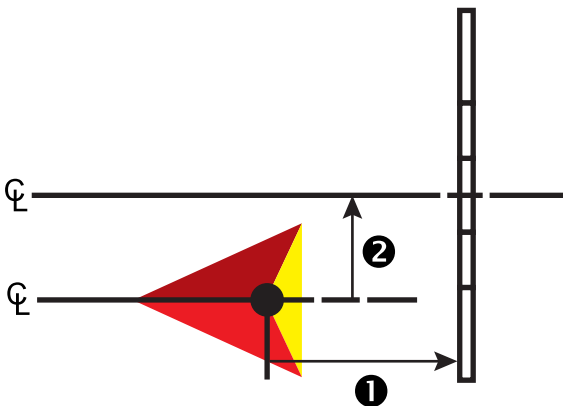
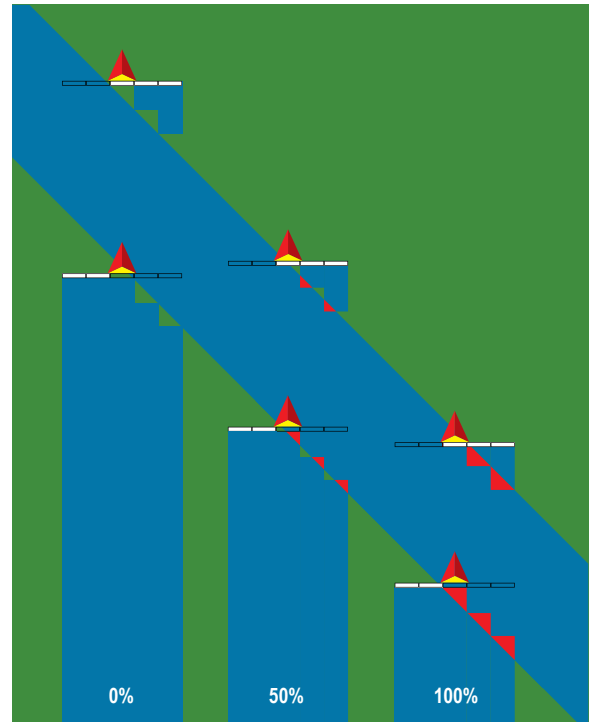


Figure 6-8 : Redoublement



Épandeur – TeeJet

Une ligne virtuelle est alignée sur les disques de livraison à partir desquels la longueur du tronçon ou des tronçons de l'application peut varier et peut être à des distances différentes de la ligne (la disponibilité dépend de l'équipement spécifique dans le système).

Un seul tronçon

Aucun contrôle de tronçon n'est disponible dans le système.

1. Sélectionnez le type d'outil **Épandeur** sur l'écran Outil.
2. Appuyez sur la flèche PAGE SUIVANTE du type d'outil ➡.
3. Sélectionnez parmi :
 - ▶ Type de configuration – permet de sélectionner le type d'épandeur **TeeJet**
 - ▶ Distance de l'antenne aux disques ❶ – permet de définir la distance entre l'antenne GNSS et les disques ou le mécanisme de dispersion
 - ▶ Direction de décalage latéral de l'outil ❷ – utilisée pour sélectionner la direction latérale depuis l'axe médian de la machine jusqu'au centre de l'outil lorsque l'on est face à la machine en marche avant
 - ▶ Distance de décalage latéral de l'outil ❷ – permet de sélectionner la distance latérale depuis l'axe médian de la machine jusqu'au centre de l'outil
 - ▶ Décalage du système d'épandage ❸ – utilisé pour définir la distance entre les disques ou le mécanisme de dispersion et l'endroit où la bouillie a initialement touché le sol sur le tronçon
 - ▶ Longueur du système d'épandage ❹ – utilisé pour définir la longueur de l'application pour le tronçon

4. Appuyez sur la flèche RETOUR ↩ pour revenir à l'écran Outils, ou appuyez sur l'onglet latéral CONFIGURATION ⚙ pour revenir à l'écran principal de Configuration.

Figure 6-9 : Un seul tronçon

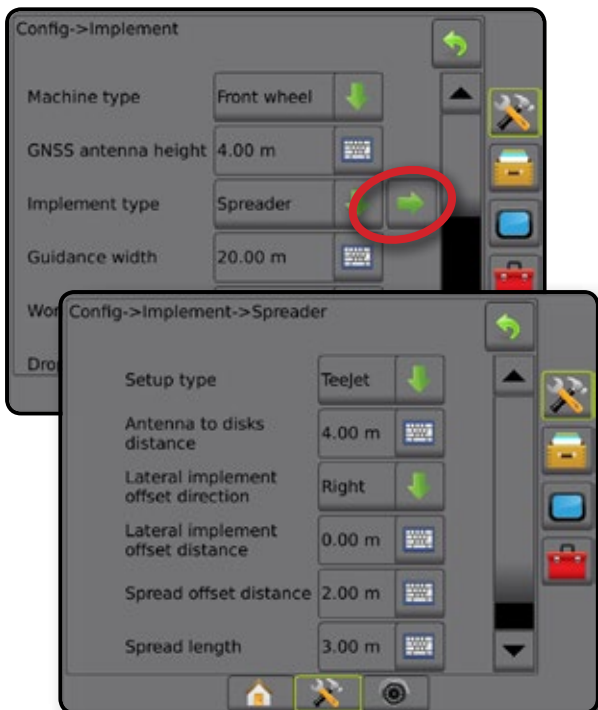


Figure 6-10 : Distance et longueur

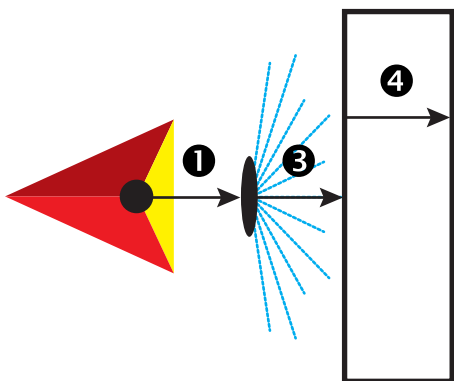
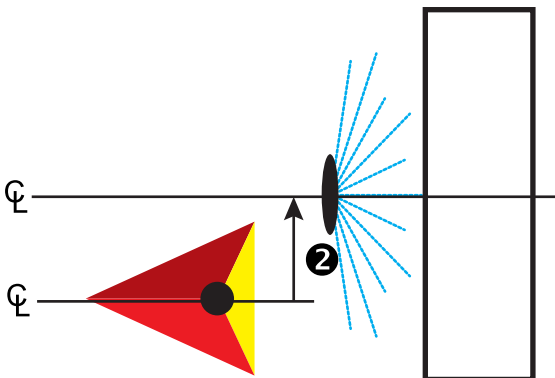


Figure 6-11 : Direction et distance de décalage latéral



Tronçons multiples

Le contrôle de tronçon est disponible (SmartCable, module de commande de tronçon (SDM), ou module de fonction de commutateur (SFM) ou ISOBUS).

- Sélectionnez le type d'outil **Épandeur** sur l'écran Outil.
- Appuyez sur la flèche PAGE SUIVANTE ➡ du type d'outil.
- Sélectionnez parmi :
 - Type de configuration – permet de sélectionner le type d'épandeur **TeeJet**
 - Distance de l'antenne aux disques ❶ – permet de définir la distance entre l'antenne GNSS et les disques ou le mécanisme de dispersion
 - Direction de décalage latéral de l'outil ❷ – utilisée pour sélectionner la direction latérale depuis l'axe médian de la machine jusqu'au centre de l'outil lorsque l'on est face à la machine en marche avant
 - Distance de décalage latéral de l'outil ❷ – permet de sélectionner la distance latérale depuis l'axe médian de la machine jusqu'au centre de l'outil
 - Redoublement – permet de définir la valeur de redoublement autorisée en utilisant la commande de tronçon de rampe automatique
 - Temporisation de marche – permet de définir la durée d'anticipation d'ouverture de chaque tronçon lorsque vous entrez dans une surface qui n'a pas été traitée

REMARQUE : Si l'application est activée trop tôt au moment d'entrer dans une surface non traitée, diminuez la temporisation de marche. Si l'application est activée trop tard, augmentez la temporisation de marche.

- Temporisation d'arrêt – permet de définir la durée d'anticipation de fermeture de chaque tronçon lorsque vous entrez dans une surface qui a été traitée

REMARQUE : Si l'application est activée trop tôt au moment d'entrer dans une surface non traitée, diminuez la temporisation d'arrêt. Si l'application est activée trop tard, augmentez la temporisation d'arrêt.

- Décalage du système d'épandage ❸ – permet de définir la distance entre les disques ou le mécanisme de dispersion et l'endroit où la bouillie a initialement touché le sol sur le tronçon 1.
- Décalages de tronçon ❹ – permet de définir la distance de décalage entre le tronçon 1 (la ligne de décalage de l'épandage) jusqu'au bord d'attaque de chaque tronçon. Le tronçon 1 est toujours 0. Tous les autres tronçons peuvent être de distances différentes.
- Longueurs de tronçons ❺ – permet de définir la longueur de l'application dans chaque tronçon. Chaque tronçon peut être de longueur différente.

REMARQUE : Les tronçons sont numérotés de gauche à droite, faisant face à la direction marche avant de la machine.

4. Appuyez sur la flèche RETOUR ↩ pour revenir à l'écran Outils, ou appuyez sur l'onglet latéral CONFIGURATION ⚙ pour revenir à l'écran principal de Configuration.

Figure 6-12 : Tronçons multiples

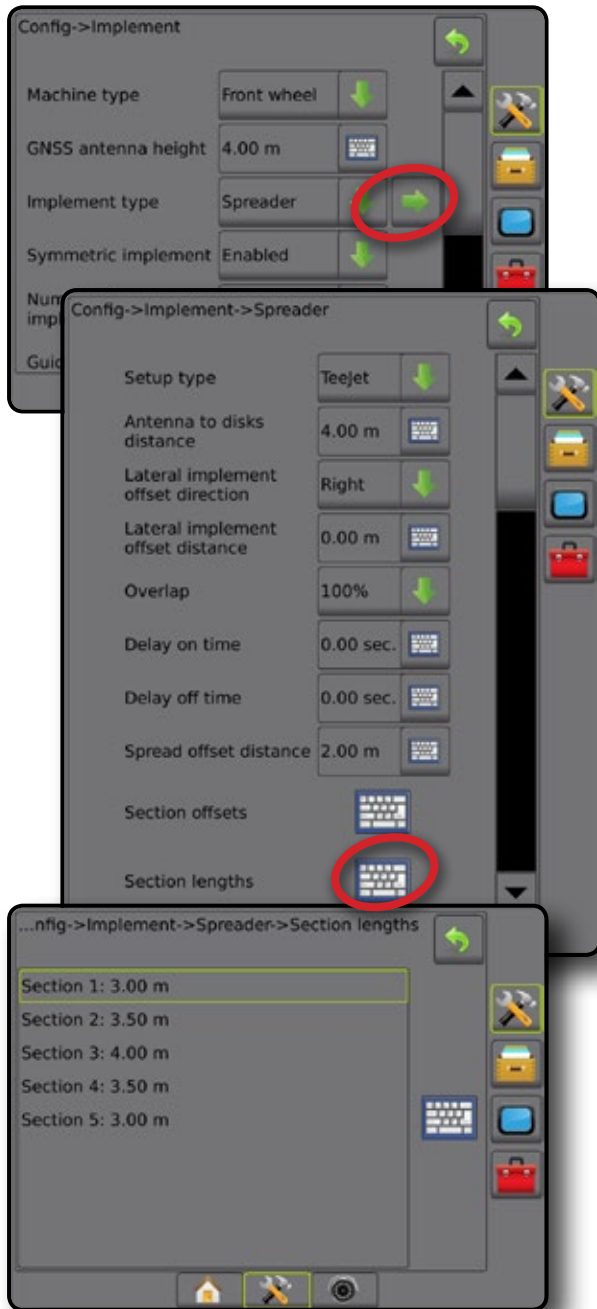


Figure 6-13 : Distance et longueur

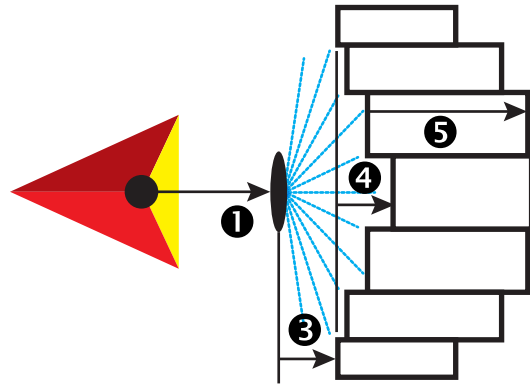


Figure 6-14 : Direction et distance de décalage latéral

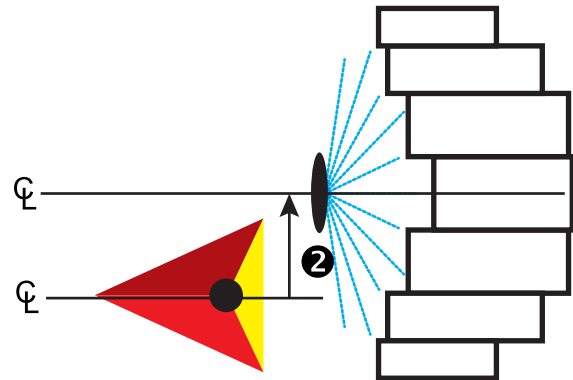
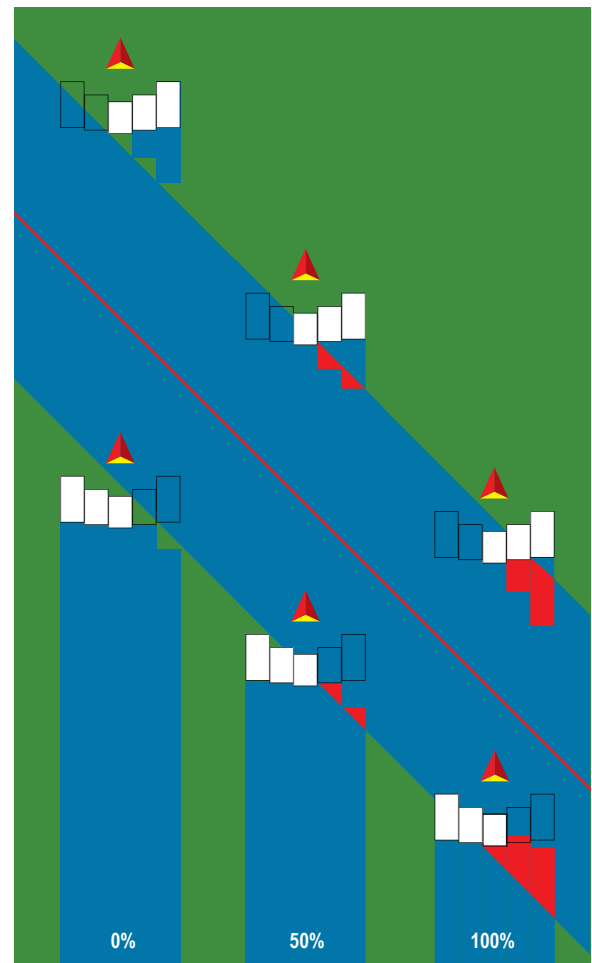


Figure 6-15 : Redoublement



Épandeur – Équipementier

Une ligne virtuelle est alignée sur les disques de livraison à partir desquels la longueur du ou des tronçons de l'application peut varier et peut être à des distances différentes de la ligne.

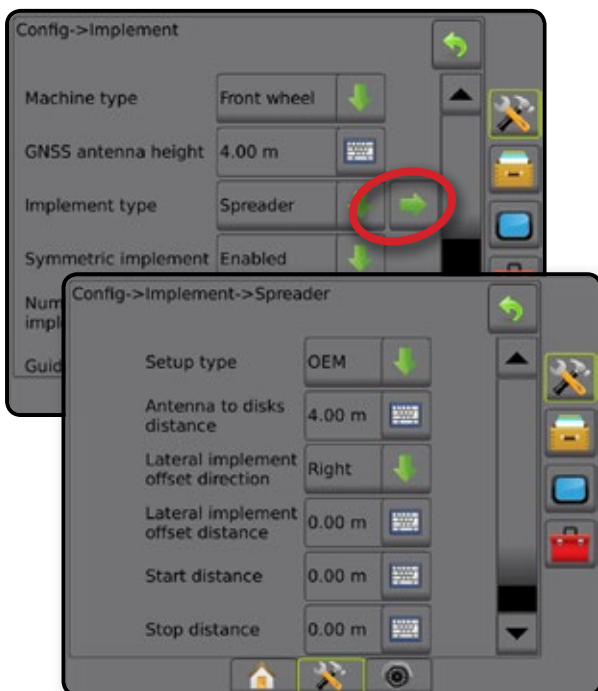
Un seul tronçon

Aucun contrôle de tronçon n'est disponible dans le système.

- Sélectionnez le type d'outil **Épandeur** sur l'écran Outil.
- Appuyez sur la flèche PAGE SUIVANTE du type d'outil ➡.
- Sélectionnez parmi :
 - ▶ Type de configuration – utilisé pour sélectionner le type d'épandeur **Équipementier**
 - ▶ Distance de l'antenne aux disques – permet de définir la distance entre l'antenne GNSS et les disques ou le mécanisme de dispersion
 - ▶ Direction de décalage latéral de l'outil – permet de sélectionner la direction latérale depuis la ligne centrale de la machine jusqu'au centre de l'outil lorsque l'on est face à la direction avant de la machine
 - ▶ Distance de décalage latéral de l'outil – permet de sélectionner la distance latérale depuis la ligne centrale de la machine jusqu'au centre de l'outil
 - ▶ Distance de démarrage – permet de définir la distance lorsque l'on quitte une surface traitée (consultez le fabricant de l'épandeur pour connaître les valeurs)
 - ▶ Distance d'arrêt – permet de définir la distance d'arrêt lors de la saisie d'une surface traitée (consultez le fabricant de l'épandeur pour connaître les valeurs)
- Appuyez sur la flèche RETOUR ↩ pour revenir à l'écran Outils, ou appuyez sur l'onglet latéral CONFIGURATION ⚙ pour revenir à l'écran principal de Configuration.

REMARQUE : Consultez le fabricant de l'épandeur pour connaître les distances de démarrage et d'arrêt.

Figure 6-16 : Un seul tronçon



Tronçons multiples

Le contrôle de tronçon est disponible (SmartCable, module de commande de tronçon (SDM), ou module de fonction de commutateur (SFM) ou ISOBUS).

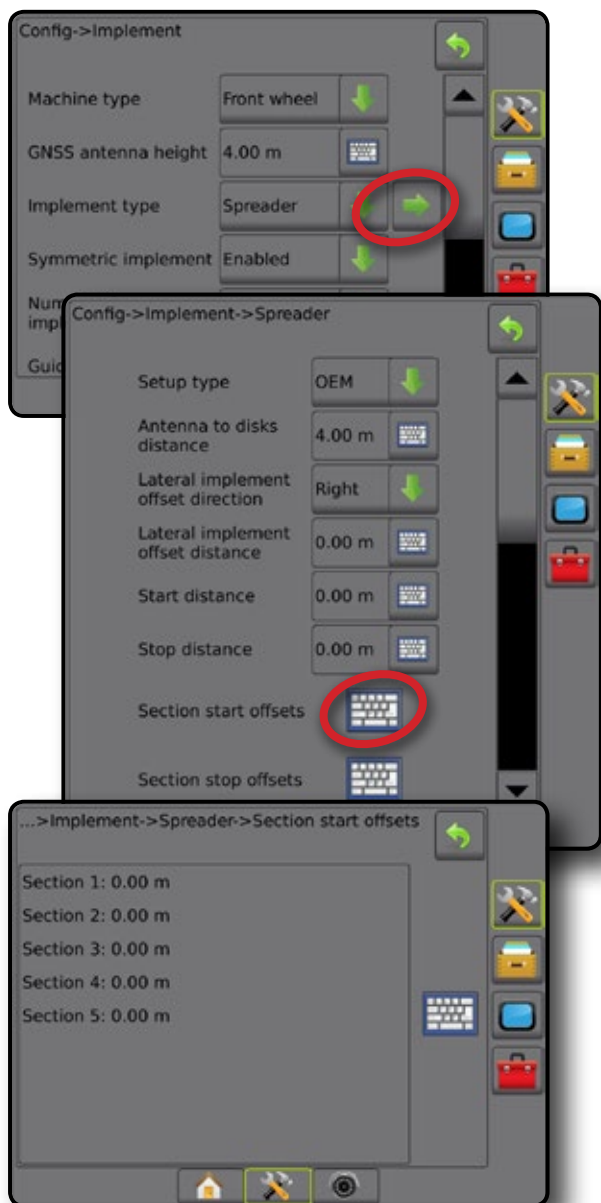
- Sélectionnez le type d'outil **Épandeur** sur l'écran Outil.
- Appuyez sur la flèche PAGE SUIVANTE du type d'outil ➡.
- Sélectionnez parmi :
 - ▶ Type de configuration – utilisé pour sélectionner le type d'épandeur **Équipementier**
 - ▶ Distance de l'antenne aux disques – permet de définir la distance entre l'antenne GNSS et les disques ou le mécanisme de dispersion
 - ▶ Direction de décalage latéral de l'outil – permet de sélectionner la direction latérale depuis la ligne centrale de la machine jusqu'au centre de l'outil lorsque l'on est face à la direction avant de la machine
 - ▶ Distance de décalage latéral de l'outil – permet de sélectionner la distance latérale depuis la ligne centrale de la machine jusqu'au centre de l'outil
 - ▶ Distance de démarrage – permet de définir la distance lorsque l'on quitte une surface traitée (consultez le fabricant de l'épandeur pour connaître les valeurs)
 - ▶ Distance d'arrêt – permet de définir la distance d'arrêt lors de la saisie d'une surface traitée (consultez le fabricant de l'épandeur pour connaître les valeurs)
- Appuyez sur la flèche RETOUR ↩ pour revenir à l'écran Outils, ou appuyez sur l'onglet latéral CONFIGURATION ⚙ pour revenir à l'écran principal de Configuration.

REMARQUE : Consultez le fabricant de l'épandeur pour connaître les distances de démarrage et d'arrêt.

REMARQUE : Consultez le fabricant de l'épandeur pour connaître les valeurs de décalage de démarrage et d'arrêt de tronçon. Les tronçons sont numérotés de gauche à droite, faisant face à la direction marche avant de la machine.

- Appuyez sur la flèche RETOUR ↩ pour revenir à l'écran Outils, ou appuyez sur l'onglet latéral CONFIGURATION ⚙ pour revenir à l'écran principal de Configuration.

Figure 6-17 : Tronçons multiples



Étagé

Une ligne virtuelle, alignée sur le tronçon 1 à partir duquel le ou les tronçons d'application n'ont pas de longueur et peuvent être à des distances différentes de la ligne.

Tronçons multiples

Le contrôle de tronçon est disponible (SmartCable, module de commande de tronçon (SDM), ou module de fonction de commutateur (SFM) ou ISOBUS).

1. Sélectionnez le type d'outil **Étagé** sur l'écran Outil.
2. Appuyez sur la flèche PAGE SUIVANTE du type d'outil →.
3. Sélectionnez parmi :
 - ▶ Direction de décalage en ligne de l'outil du tronçon 1 ❶ – utilisé pour sélectionner si le tronçon 1 (le point zéro des décalages de tronçon) est situé devant ou derrière l'antenne GNSS alors que le véhicule est en marche avant
 - ▶ Distance de décalage en ligne de l'outil du tronçon 1 ❶ – permet de définir la distance en ligne entre l'antenne GNSS et le tronçon 1 (le point zéro des décalages de tronçon)
 - ▶ Direction de décalage latéral de l'outil ❷ – utilisée pour sélectionner la direction latérale depuis l'axe médian de la machine jusqu'au centre de l'outil lorsque l'on est face à la machine en marche avant
 - ▶ Distance de décalage latéral de l'outil ❷ – permet de sélectionner la distance latérale depuis l'axe médian de la machine jusqu'au centre de l'outil
 - ▶ Redoublement – permet de définir la valeur de redoublement autorisée en utilisant la commande de tronçon de rampe automatique
 - ▶ Temporisation de marche – permet de définir la durée d'anticipation d'ouverture de chaque tronçon lorsque vous entrez dans une surface qui n'a pas été traitée
REMARQUE : Si l'application est activée trop tôt au moment d'entrer dans une surface non traitée, diminuez la temporisation de marche. Si l'application est activée trop tard, augmentez la temporisation de marche.
 - ▶ Temporisation d'arrêt – permet de définir la durée d'anticipation de fermeture de chaque tronçon lorsque vous entrez dans une surface qui a été traitée
REMARQUE : Si l'application est activée trop tôt au moment d'entrer dans une surface non traitée, diminuez la temporisation d'arrêt. Si l'application est activée trop tard, augmentez la temporisation d'arrêt.
 - ▶ Décalages de tronçon ❸ – utilisé pour définir la distance de décalage depuis le tronçon 1 (la ligne Distance de décalage en ligne de l'outil du tronçon 1) jusqu'à chaque tronçon. Une valeur de décalage positive déplacera le tronçon derrière le tronçon 1. Une valeur de décalage négative déplacera le tronçon devant le tronçon 1. Le tronçon 1 est toujours 0. Tous les autres tronçons peuvent être de distances différentes.
4. Appuyez sur la flèche RETOUR ↩ pour revenir à l'écran Outils, ou appuyez sur l'onglet latéral CONFIGURATION ⚙ pour revenir à l'écran principal de Configuration.

Figure 6-18 : Tronçons multiples

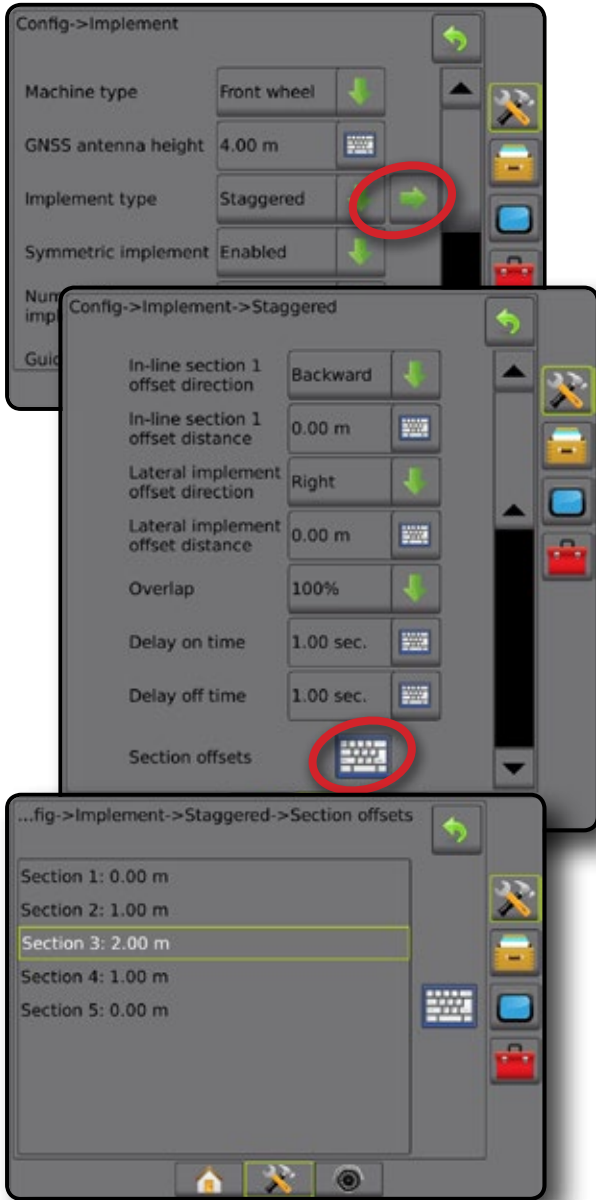


Figure 6-19 : Direction et distance de décalage – derrière le tronçon 1

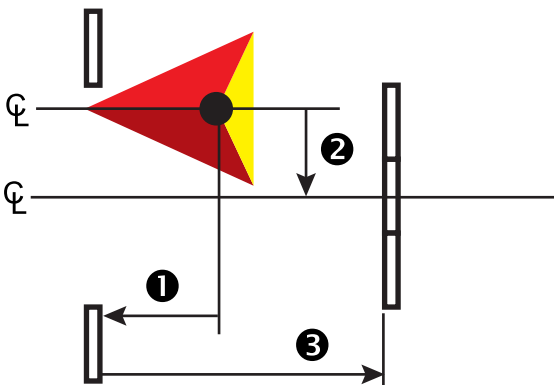


Figure 6-20 : Direction et distance de décalage – devant le tronçon 1

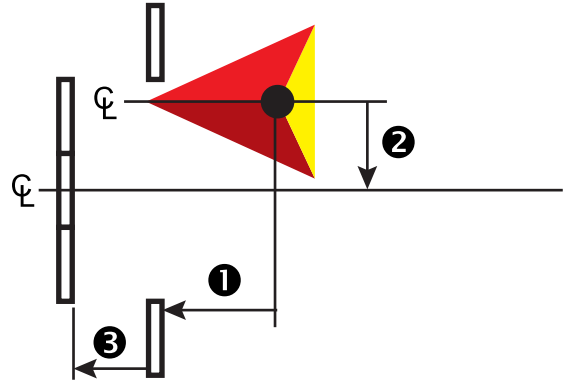
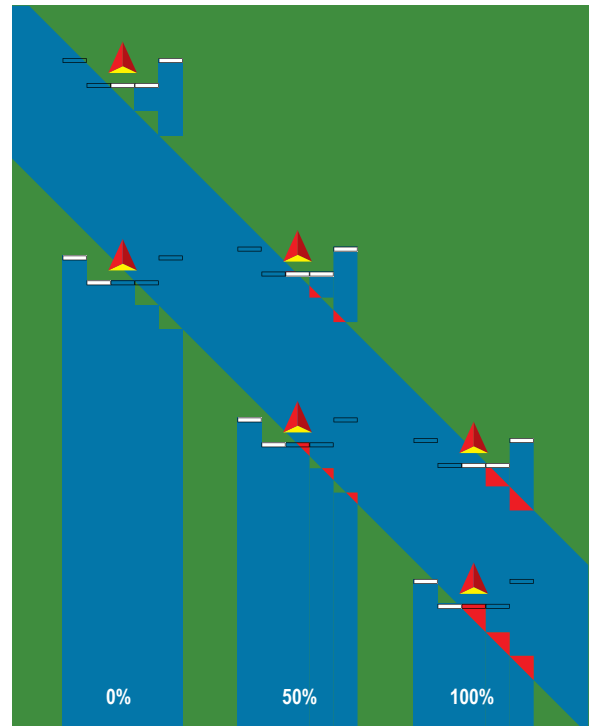


Figure 6-21 : Redoublement



LARGEUR D'APPLICATION OU DE TRAVAIL

La largeur d'application [Type d'outil en ligne droite ou type d'outil étagé] ou largeur de travail [Type d'outil de l'épandeur] est utilisée pour saisir la largeur d'un seul tronçon ou la largeur de chaque tronçon afin de calculer la largeur totale de l'outil.

Un seul tronçon

Aucun contrôle de tronçon n'est disponible dans le système.

La largeur d'application ou largeur de travail est utilisée afin de saisir la largeur totale d'un tronçon unique de l'outil. La plage est de 1,0 à 75,0 mètres.





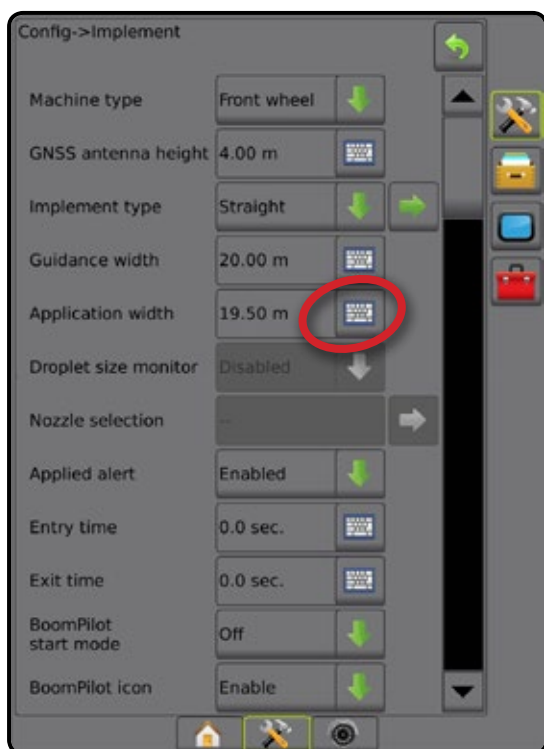
1. Cliquez sur l'onglet latéral de CONFIGURATION .
2. Appuyez sur **Outil**.
3. Appuyez sur l'icône du CLAVIER Largeur d'application [Type d'outil en ligne droite] ou Largeur de travail [Type d'outil d'épandeur] .
4. Utilisez le pavé numérique pour saisir une valeur.
5. Appuyez sur la flèche RETOUR  ou sur l'onglet latéral de CONFIGURATION  pour revenir à l'écran principal de configuration.






Figure 6-22 : Un seul tronçon – Largeur d'application ou de travail



Tronçons multiples

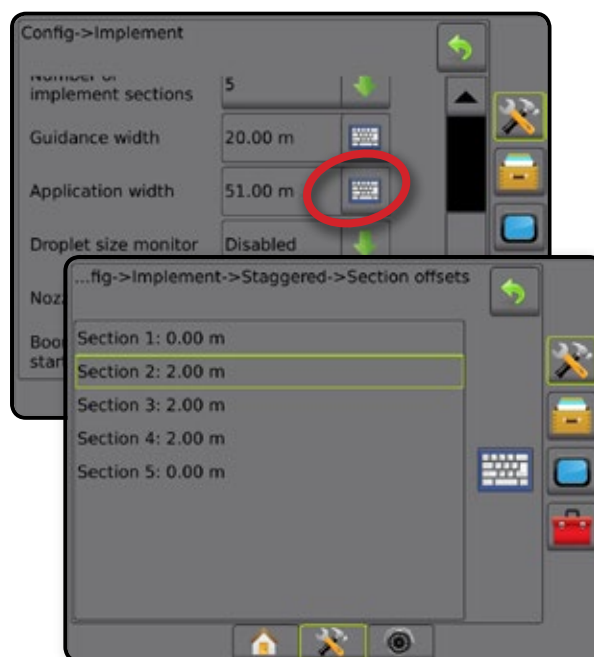
Le contrôle de tronçon est disponible (SmartCable, module de commande de tronçon (SDM), ou module de fonction de commutateur (SFM) ou ISOBUS).

La largeur d'application ou largeur de travail permet de saisir la largeur de chaque tronçon pour calculer la largeur totale de tous les tronçons de l'outil. Chaque tronçon peut avoir une largeur différente. Les tronçons sont numérotés de gauche à droite, faisant face à la direction marche avant de la machine. L'intervalle pour chaque tronçon est de 0,0 à 75,0 mètres. La largeur totale pour l'ensemble des tronçons doit être supérieure à 1,0 mètre.

1. Cliquez sur l'onglet latéral de CONFIGURATION .
2. Appuyez sur **Outil**.
3. Appuyez sur l'icône de CLAVIER Largeur d'application [Type d'outil en ligne droite] ou Type d'outil étagé] ou Largeur de travail [Type d'outil d'épandeur] .
4. Mettez en surbrillance le tronçon à saisir ou modifier.
5. Appuyez sur l'icône du CLAVIER .
6. Utilisez le pavé numérique pour saisir la largeur du tronçon sélectionné.
7. Appuyez sur la flèche RETOUR  ou l'onglet latéral CONFIGURATION  pour revenir à l'écran principal de Configuration.

REMARQUE : Si la Disposition d'outil symétrique est activée, seule la première de chaque paire de tronçons alignés sera disponible et pourra être mise en surbrillance.

Figure 6-23 : Tronçons multiples - Largeur d'application ou de travail



AJUSTEMENT DE LA DISTANCE DE DÉCALAGE LATÉRAL DE L'OUTIL

La distance de décalage latéral de l'outil permet de saisir la distance entre l'axe médian de la machine et le centre de l'outil. Lorsque la cartographie sur écran n'affiche aucun redoublement ou intervalle, mais que l'application sur parcelle produit un redoublement ou intervalle en permanence vers un seul côté dans la direction du voyage, un ajustement de la distance de décalage de l'outil doit être calculé et apporté à la valeur de la distance de décalage de l'outil.

Si vous utilisez un pulvérisateur ou épandeur autopropulsé, utilisez le calcul d'ajustement de décalage de GNSS pour calculer l'ajustement de la distance de décalage de l'outil.

Si vous utilisez un outil à traction ou à traîneau, utilisez le calcul d'ajustement de décalage de l'outil pour calculer l'ajustement de distance de décalage de l'outil.

REMARQUE : Lors de l'utilisation de la direction assistée/ automatique, si la cartographie sur écran montre des redoublements et des lacunes, il pourrait être nécessaire d'apporter des ajustements aux paramètres de la direction assistée/autoguidage.

Calcul de l'ajustement du décalage de GNSS

Pour calculer un ajustement du décalage de GNSS à l'aide de la même ligne de guidage :

1. Créez une ligne droite AB.
2. Avec la direction assistée/automatique, faites un passage ❶ à au moins 30 mètres et placez les drapeaux sur la barre de tirage ou à côté de la machine.
3. Faites demi-tour et activez la direction assistée/automatique sur le passage ❷ sur la même ligne de guidage AB. Placez les drapeaux sur la barre de tirage ou à côté de la machine, ou arrêtez-vous lorsque vous êtes sur la ligne de guidage AB à côté des drapeaux que vous avez placés sur le col ❶.
4. Mesurez la différence ❸ entre les drapeaux du passage et sur le passage ❶ et ❷.
5. Divisez la distance mesurée ❸ par deux. Cette différence correspondra au réglage du décalage.
6. Augmentez ou diminuez la distance de décalage au besoin en fonction du lieu où le redoublement de l'application sur la parcelle se produit et du paramétrage de la direction de décalage de l'outil.

Redoublement d'application sur parcelle	Paramètres de décalage actuels		
	Direction de décalage = gauche	Direction de décalage = droite	Direction de décalage = droite Distance de décalage = 0 m
À droite du passage ❶	Augmentez la valeur de décalage de la distance	Diminuez la valeur de décalage de la distance	Augmentez la valeur de décalage de la distance
À gauche du passage ❶	Diminuez la valeur de décalage de la distance	Augmentez la valeur de décalage de la distance	Changez la valeur de la direction du décalage de l'outil à gauche et augmentez la valeur du décalage de la distance

Figure 6-25 : Distance de décalage de GNSS

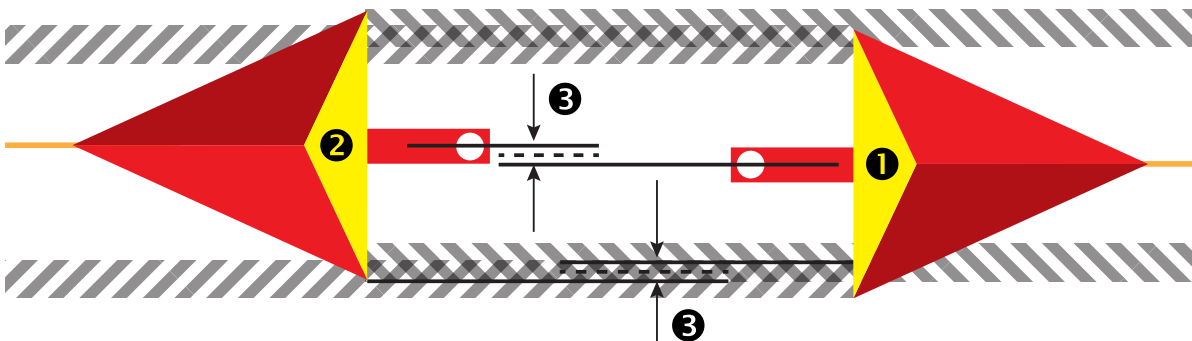
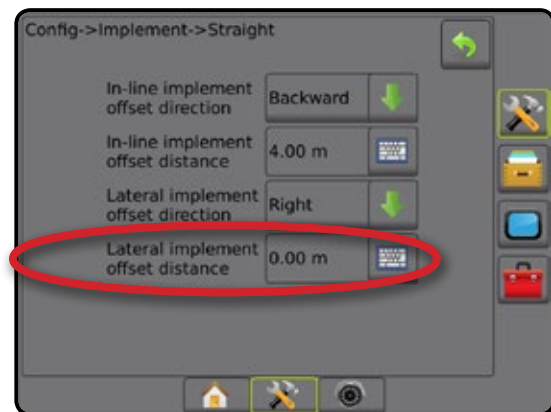


Figure 6-24 : Distance de décalage latéral de l'outil



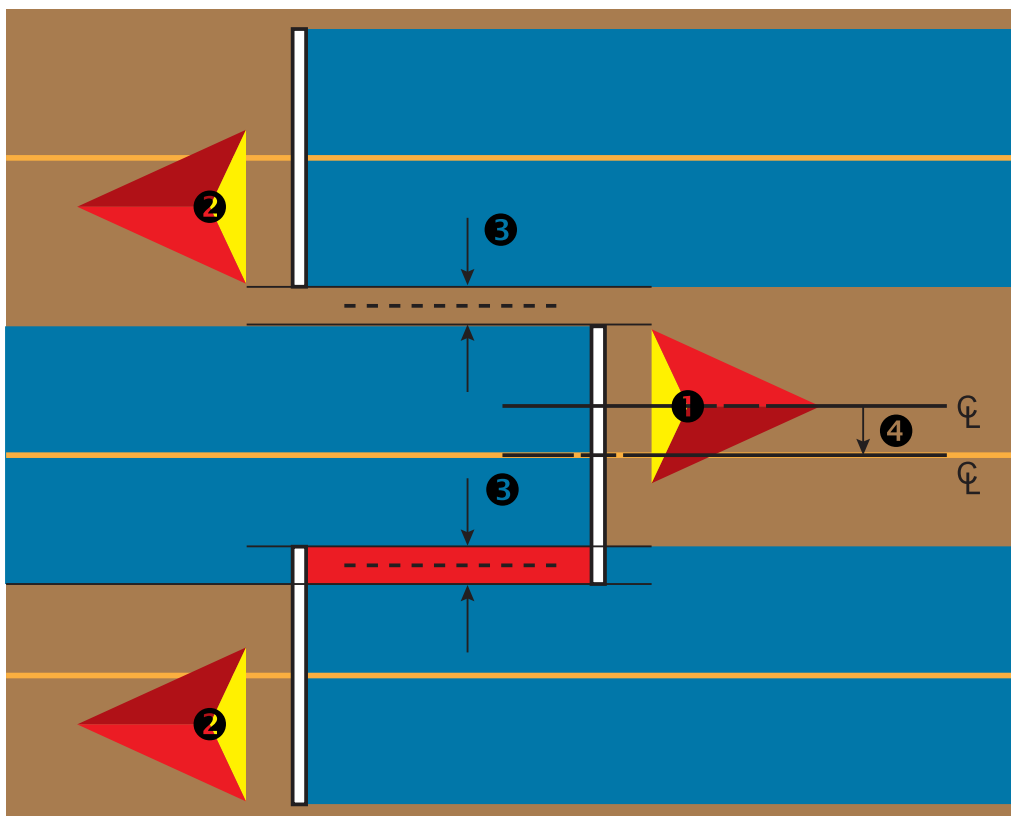
Ajustement du décalage latéral de l'outil

Pour calculer un ajustement de décalage de l'outil à l'aide des lignes de guidage adjacentes :

1. Créez une ligne droite AB.
2. Avec la direction assistée/automatique activée, faites un passage ❶ comme si vous utilisiez l'outil et placez les drapeaux sur les bords extérieurs de l'outil.
3. Faites demi-tour et activez la direction assistée/automatique lors du passage ❷ sur la ligne de guidage AB. Placez des drapeaux supplémentaires sur les bords extérieurs de l'outil ou arrêtez-vous lorsque vous êtes sur la ligne de guidage AB à côté des drapeaux que vous avez placés lors du passage ❶.
4. Mesurez la différence ❸ entre les drapeaux du passage et sur le passage ❶ et ❷.
5. Divisez la distance mesurée ❸ par deux. Cette différence correspondra au réglage du décalage.
6. Augmentez ou diminuez la distance de décalage ❹ au besoin en fonction du lieu où le redoublement de l'application sur la parcelle se produit et du paramétrage en cours de la direction du décalage de l'outil.

Application sur parcelle	Paramètres de décalage actuels		
	Direction de décalage = gauche	Direction de décalage = droite	Direction de décalage = droite Distance de décalage = 0 m
Redoublement à droite du passage ❶ ou Écart à gauche du passage ❶	Augmentez la valeur de décalage de la distance	Diminuez la valeur de décalage de la distance	Augmentez la valeur de décalage de la distance
Redoublement à gauche du passage ❶ ou Écart à droite du passage ❶	Diminuez la valeur de décalage de la distance	Augmentez la valeur de décalage de la distance	Changez la valeur de la direction du décalage de l'outil à gauche et augmentez la valeur du décalage de la distance

Figure 6-26 : Distance et direction de décalage latéral de l'outil



MODULE DE MARCHÉ ARRIÈRE

La configuration du module de marche arrière est utilisée lors de l'ajout d'un module de marche arrière à toute configuration. Cela permet la cartographie d'application et le contrôle et le guidage à l'écran pendant un parcours en marche arrière.


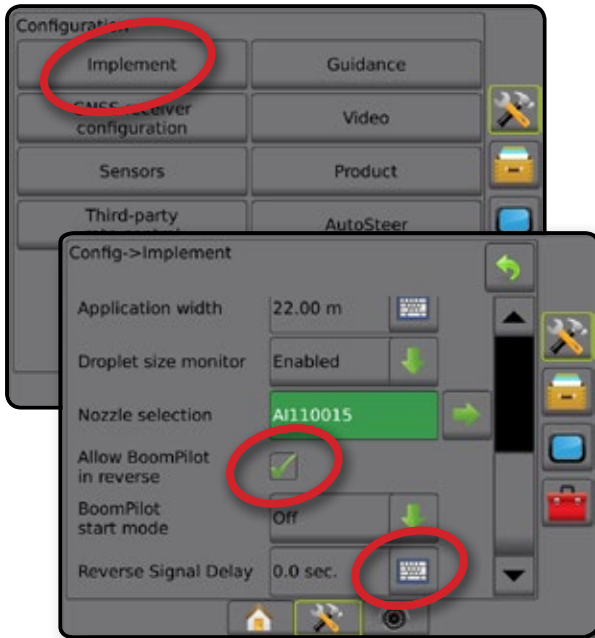
1. Cliquez sur l'onglet latéral de CONFIGURATION .
2. Appuyez sur **Outil**.
3. Parallèlement aux options standard, sélectionnez parmi :
 - ▶ Autoriser BoomPilot en marche arrière – permet d'activer la fonction BoomPilot pendant un parcours en sens inverse
 - ▶ Temporisation du signal de marche arrière – permet de définir un retard lorsque l'on passe de la marche avant à la marche arrière, et réciproquement, après lequel l'icône du véhicule sur un écran de navigation change de direction

Figure 6-27 : Module de marche arrière



Écrans de guidage de marche arrière

Lors d'un parcours en marche arrière, avoir BoomPilot en marche arrière enclenchée permettra un contrôle de tronçon automatique. La cartographie d'application et la commande de débit d'application fonctionneront comme si la machine allait en marche avant.

- ◀ La vitesse sur la barre de guidage deviendra rouge pendant le parcours en marche arrière

Figure 6-28 : Parcours vers l'avant

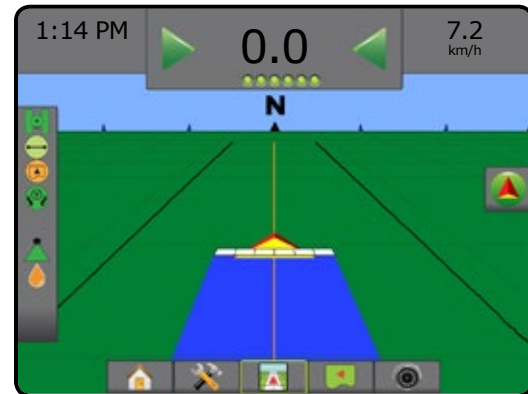
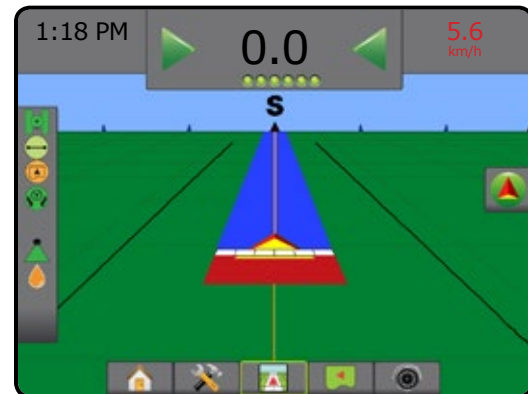


Figure 6-29 : Parcours en marche arrière



Disponibilité avec la direction assistée/autoguidage

Système de la direction assistée/de l'autoguidage	Module de marche arrière (RSM)	Module de commande de tronçon (SDM)	Autoriser la disponibilité de BoomPilot en marche arrière	Disponibilité de la temporisation du signal de marche arrière
FieldPilot IV	✓	✓	✓	✓
FieldPilot Pro / UniPilot Pro	✓	✓	✓	✗

SÉLECTION DE BUSE

Lorsque le système comprend un kit d'interface de capteur de pression (PSIK), la sélection de buse est utilisée pour sélectionner le type de buse du pulvérisateur (série et capacité) afin de déterminer les informations sur la taille de gouttelettes.





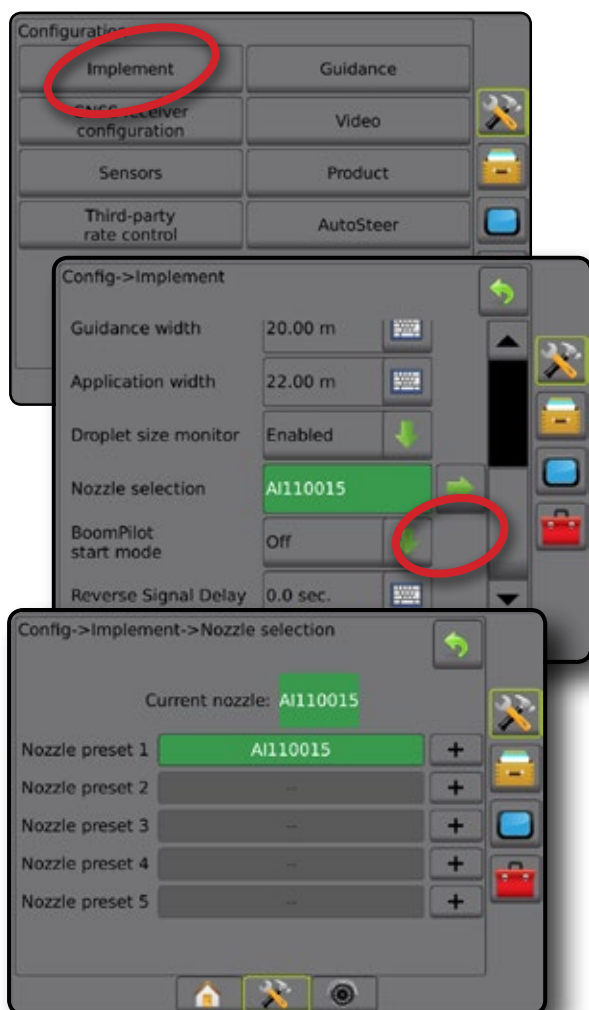
1. Cliquez sur l'onglet latéral de CONFIGURATION .
2. Appuyez sur **Outil**.
 - ◀ La sélection de la buse en cours est affichée dans la case informations
3. Appuyez sur la flèche PAGE SUIVANTE de la sélection de buse .
4. Sélectionnez parmi :
 - ▶ Buse préconfigurée 1-5 – sélectionne jusqu'à cinq (5) buses pour un rappel rapide, et la buse actuelle sélectionnée pour déterminer les informations sur la taille des gouttelettes
 - ▶ Buse actuelle - affiche la buse actuelle
5. Appuyez sur la flèche RETOUR  ou sur l'onglet latéral de CONFIGURATION  pour revenir à l'écran principal de configuration.

Figure 6-30 : Moniteur de taille de gouttelettes

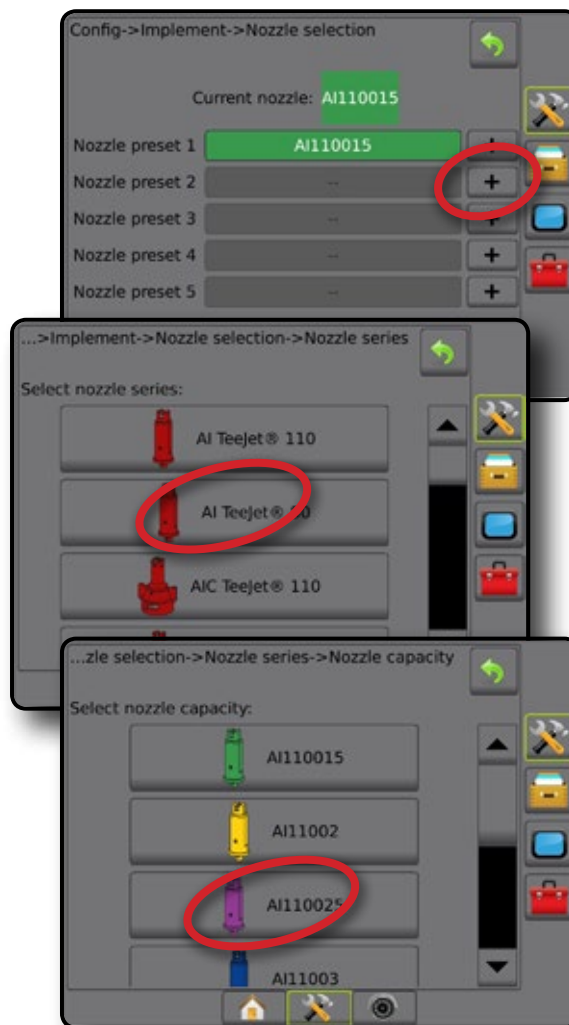


Préconfigurée

Les préreglages de buse vous permettent d'enregistrer un maximum de cinq buses pour un rappel rapide.

1. Appuyez sur **+**.
2. Sélectionnez une série de buses TeeJet.
3. Sélectionnez la capacité de la buse.

Figure 6-31 : Buse pré réglée



Buse actuelle

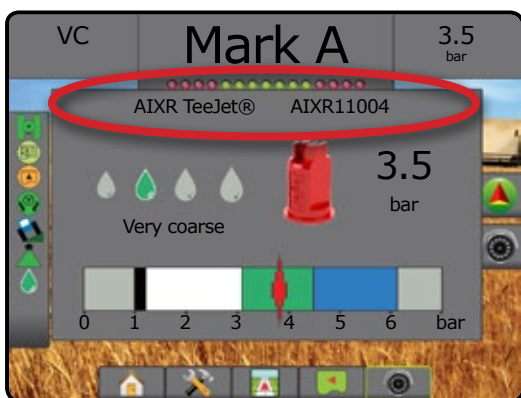
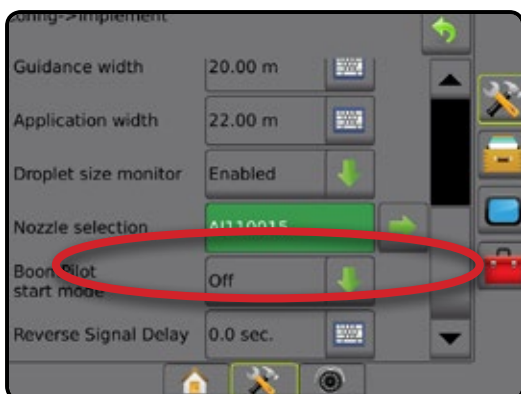
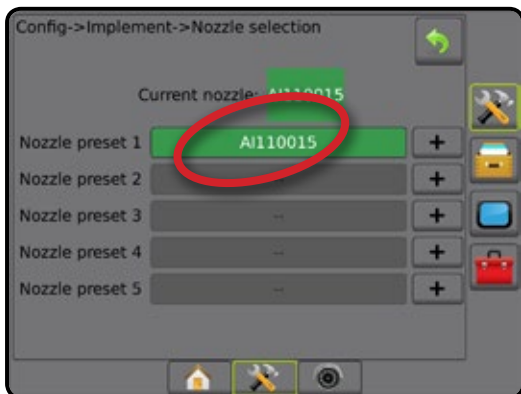
Buse actuelle montre la buse active pour déterminer les informations actuelles sur la taille de la gouttelette. Les buses doivent être programmées pour être disponibles pour la sélection actuelle de buses.

1. Appuyez sur la buse désirée.

La buse sélectionnée s'affichera :

- ◀ La case informations sur l'écran Outil
- ◀ L'écran d'état des gouttelettes/de la pression dans la barre d'état des écrans de guidage

Figure 6-32 : Buse actuelle



MONITEUR DE TAILLE DE GOUTTEULETTES

Lorsque le système comprend un kit d'interface de capteur de pression (PSIK), le moniteur de taille de gouttelettes peut être activé/désactivé. Le DSM devient ensuite disponible sur les écrans de fonctionnement.

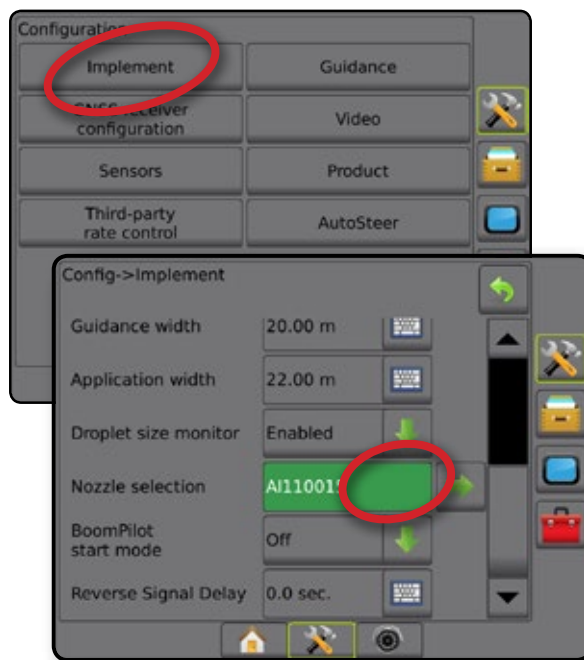
Configuration

Activer/désactiver le DSM

1. Cliquez sur l'onglet latéral de CONFIGURATION
2. Appuyez sur **Outil**.
3. Appuyez sur **Moniteur de taille de gouttelettes**.
4. Sélectionnez si le moniteur de taille de gouttelettes est activé ou désactivé.
5. Appuyez sur la flèche RETOUR ou sur l'onglet latéral de CONFIGURATION pour revenir à l'écran principal de configuration.

REMARQUE : Lorsque le moniteur de taille de gouttelettes est désactivé, l'état des gouttelettes/de la pression n'est pas disponible sur la barre d'état de l'écran de guidage.

Figure 6-33 : Moniteur de taille de gouttelettes



Sélection de buse/Buse actuelle

Pour définir les pré réglages de la buse et la buse actuelle, consultez « Sélection de buse » dans ce chapitre.

Capteur de pression module entrée/sortie

Lorsqu'un kit d'interface de capteur de pression est installé, les options du capteur de pression sont utilisées pour saisir les capacités de pression maximales spécifiées par le fabricant du capteur et définir les alarmes de haute et basse pression déterminées par l'utilisateur.

REMARQUE : Pour plus d'informations, consultez « Capteurs » dans le chapitre « Configuration » de ce manuel.

Fonctionnement




Barre d'état

L'état des gouttelettes/de la pression affiche des informations concernant l'état actuel de la taille de gouttelette et de la pression du système.

1. Appuyez sur l'icône ÉTAT DES GOUTTELETTES/DE LA PRESSION                                         

BOOMPILOT

En fonction de la présence d'un système de commande de tronçon ou non, s'il est présent, du type de commande de tronçon utilisé et des options activées, il existe plusieurs options pour la commande de tronçon de BoomPilot. Les paramètres du mode démarrage de BoomPilot et l'icône BoomPilot changent la manière dont la commande de tronçon est prise en charge sur les écrans de guidage.

1. Cliquez sur l'onglet latéral de CONFIGURATION .
2. Appuyez sur **Outil**.
3. Sélectionnez parmi :
 - ▶ Mode de démarrage de BoomPilot – permet d'activer automatiquement BoomPilot en fonction de la vitesse (ou manuellement à l'aide de l'icône)
 - ▶ Icône BoomPilot – permet d'activer l'icône de contrôle manuel de BoomPilot
4. Appuyez sur la flèche RETOUR  ou sur l'onglet latéral de CONFIGURATION  pour revenir à l'écran principal de configuration.

Mode de démarrage du BoomPilot

Le mode de démarrage de BoomPilot permet de contrôler automatiquement BoomPilot par la vitesse ou manuellement par l'icône BoomPilot.



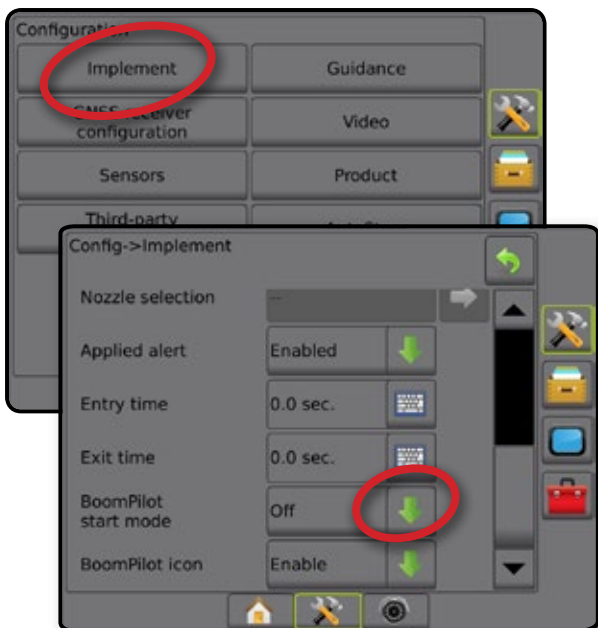
1. Cliquez sur l'onglet latéral de CONFIGURATION .
2. Appuyez sur **Outil**.
3. Appuyez sur la flèche BAS  pour sélectionner Désactivé ou Automatique.
 - ◀ Arrêt – BoomPilot sera contrôlé par l'icône BoomPilot dans les options de Navigation et Guidage sur les écrans de guidage
 - ◀ Automatique – BoomPilot sera contrôlé par la vitesse

Figure 6-36 : Mode de démarrage du BoomPilot



Icône BoomPilot

L'icône BoomPilot est utilisée pour activer une icône dans les options de Navigation et de Guidage sur les écrans de guidage pour le contrôle manuel de BoomPilot



1. Cliquez sur l'onglet latéral de CONFIGURATION .
2. Appuyez sur **Outil**.
3. Appuyez sur la flèche DESCENDANTE  pour sélectionner Activer ou Désactiver.
 - ◀ Activer – l'icône BoomPilot sera disponible dans les options Navigation et Guidage sur les écrans de guidage afin de contrôler le contrôle automatique de tronçon
 - ◀ Désactiver – l'icône BoomPilot ne sera pas disponible dans les options Navigation et Guidage

Figure 6-37 : Icône BoomPilot

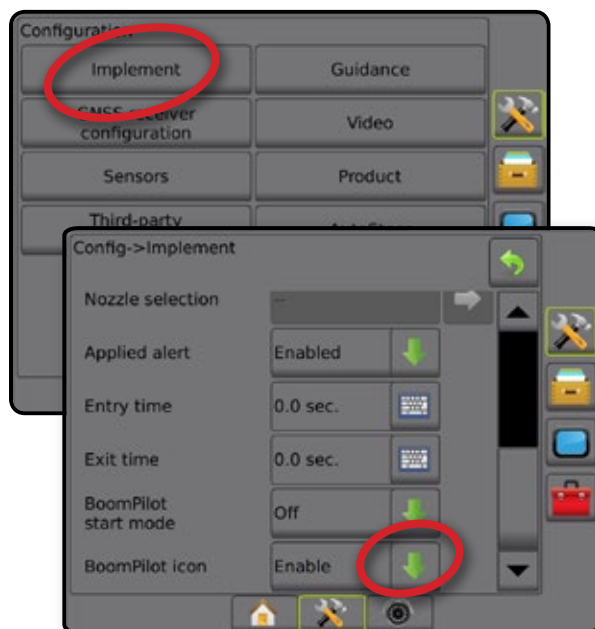


Figure 6-38 : Icône BoomPilot sur l'écran de guidage

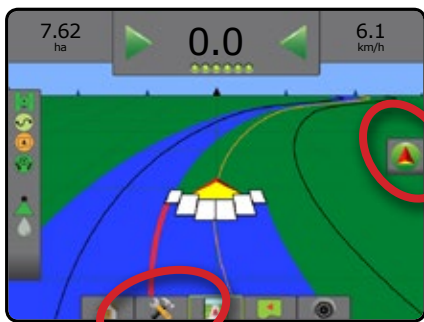


CHAPITRE 7 – GUIDAGE

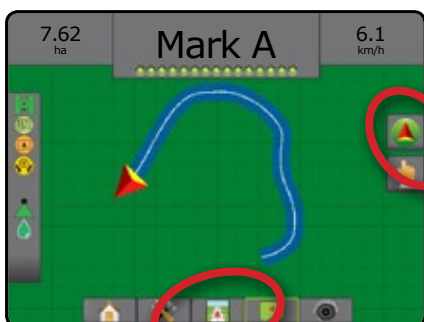
Le Matrix Pro GS permet aux applications de bouillie et au guidage du véhicule d'être effectués simultanément. Une fois que la configuration de l'unité est terminée, le guidage peut commencer. Cinq modes de guidage permettent à l'opérateur d'optimiser le travail sur le terrain : Ligne droite AB (→), Courbe AB (↷), Guidage en cercle (⊙), Dernier passage (↶) et NextRow (⏪). Une optimisation supplémentaire peut être réalisée grâce à l'Application Contour (⏸), Anticipation courbe (↷), Guidage Retour au point (↶) et Guidage RealView par vidéo (📹). En outre, les fonctions de Couverture (📊) et de Cartographie (🗺️) de l'application peuvent afficher et enregistrer l'application de la bouillie et les cartes de Prescription (📄) et de Dose cible (🎯) peuvent diriger l'application de la bouillie.

Trois écrans de guidage aident à vous tenir informé.

Le **guidage Vue du véhicule** crée une image générée par ordinateur de la position du véhicule affichée dans la surface d'application.



Le **guidage Vue de la parcelle** crée une image générée par ordinateur de la position du véhicule et de la surface d'application depuis une perspective aérienne.



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



Pour choisir un mode de guidage :

1. Appuyez sur l'onglet OPTIONS DE NAVIGATION ET DE GUIDAGE (🗺️) pour afficher les options de navigation.
2. Appuyez sur l'icône MODE DE GUIDAGE (🚦).
3. Sélectionnez parmi :

- ▶ Guidage ligne droite AB (→)
- ▶ Guidage ligne courbe AB (↷)
- ▶ Guidage en cercle (⊙)
- ▶ Guidage dernier passage* (↶)
- ▶ Guidage NextRow* (⏪)
- ▶ Pas de guidage (🚫)













*Les options de guidage risquent de ne pas être disponibles ; cela dépendra du système de direction assistée/autoguidage installé.





Figure 7-1 : Choisir un mode de guidage









Options des écrans de navigation















Options de navigation et de guidage

Mode de guidage	
	Mode de guidage – accès aux options de mode de guidage
	Guidage ligne droite AB  – fournit un guidage de ligne droite à partir des points de référence A et B
	Guidage de ligne courbe AB  – apporte un guidage le long des lignes courbes à partir de la ligne d'origine AB utilisée comme référence
	Guidage en cercle  – permet un guidage en enroulement ou déroulement autour d'un point central basé sur une ligne de référence initiale AB
	Guidage « Dernier passage »  – propose une vraie navigation lors du dernier passage
	Guidage NextRow  – indique la position NextRow et procure un guidage en fin de rang pour trouver le rang adjacent suivant
	Aucun guidage – permet d'arrêter le guidage





Contours	
	Enregistrer le contour – établit la surface à traiter et détermine les zones sans application. Tout en créant un contour extérieur ou initial, la ligne du contour sera à l'extérieur du tronçon de rampe le plus à l'extérieur. Tout en créant un contour extérieur ou supplémentaire, la ligne de contour sera à l'intérieur du tronçon de rampe le plus à l'intérieur. Grisée = GNSS est indisponible.
	Fin de contour – finalise le processus de contour. Les contours peuvent également être fermés en déplaçant le véhicule jusqu'à une distance du point de départ inférieure à la largeur de travail. Grisée = la distance minimale n'a pas été parcourue.
	Annuler le contour – annule le nouveau contour en cours de définition. Revient au contour précédent (si défini).
	Supprimer le contour – supprime tous les contours définis dans la tâche en cours.



BoomPilot	
	Bascule la commande automatique du pulvérisateur (ASC) sur marche ou arrêt. Grisée = GNSS est indisponible.

Retour à un point	
	Enregistrer un point  – définit un point pour la position du véhicule. Grisée = GNSS est indisponible.
	Guidage de retour à un point – indique la distance et fournit un guidage de retour à un point établi.
	Supprimer le point – supprime le point enregistré.
	Annuler le guidage – masque la distance et le guidage de retour à un point enregistré.








Lignes de guidage	
	Marque A  – indique le premier point de la ligne de guidage.
	Marque B  – indique le dernier point de la ligne de guidage. Grisée = la distance minimale n'a pas été parcourue.
	Annuler la Marque A – annule la Marque A en cours. Revient à la ligne de guidage précédente (si définie).
	NextRow Marque B  – indique le dernier point de la rangée.
	Azimut en degrés  – définit une ligne de guidage droite mesurée en degrés dans le sens des aiguilles d'une montre depuis une ligne de base nord-sud. Nord = 0, Est = 90, Sud = 180, Ouest = 270.
	Notification A+ – fait glisser la ligne de guidage existante jusqu'à la position actuelle du véhicule.
	Ligne de guidage droite suivante – affiche la prochaine ligne de guidage droite AB ou l'azimut en degré enregistré dans la tâche en cours.
	Ligne de guidage suivante courbe AB – affiche la prochaine ligne de guidage courbe AB enregistrée pour la tâche en cours.
	Ligne de guidage suivante en cercle – affiche la prochaine ligne de guidage en cercle AB enregistrée pour la tâche en cours.
	Anticipation de la courbe – indique où le pilotage actuel amènera le véhicule, en utilisant un « pointeur » comme guidage.

Options d'écran

Zoom avant/arrière	
	Icônes – à utiliser sur le Matrix Pro 570GS
	Boutons – à utiliser sur le Matrix Pro 840GS
<p>Vue du véhicule – les icônes ou les boutons ajustent la vue du véhicule ou la perspective par rapport à l'horizon de la vue du véhicule jusqu'à la vue du véhicule à vue en plongée. </p> <p>Vue de la parcelle – les icônes ou boutons augmentent/diminuent la surface affichée sur l'écran. </p>	









Déplacement de la carte	
	Flèche – déplace la zone de la carte dans la direction correspondante sans déplacer le véhicule.
	Vue des limites – étire la vue à l'écran jusqu'à la surface la plus étendue possible.

Options de guidage RealView

	Sélection de la caméra vidéo – choisit l'une des huit images caméras si un module de sélection de vidéo (VSM) est connecté.
	Image caméra partagée – l'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.
	Guidage par configuration de la vidéo – accès pour enclencher le guidage par vidéo ou l'angle de braquage et ajuster les lignes de guidage.
	Guidage par vidéo – superpose des lignes de guidage à l'alimentation vidéo pour une aide à la navigation.
	Angle de braquage – affiche la direction dans laquelle il faut régler le volant.
	Icônes haut et bas – utilisées pour ajuster les lignes de guidage afin qu'elles coïncident avec les vues des caméras.
	Instantané de la caméra – enregistre une image fixe de la vue actuelle sur l'écran dans une clé USB.

Options de cartographie

Disponible uniquement lorsqu'un régulateur de débit d'autres fabricants figure sur le système.

	Carte de couverture – affiche les surfaces couvertes par l'outil, que la bouillie ait été appliquée ou non.	
	Carte de prescriptions – carte préchargée qui fournit des informations au régulateur de débit pour les utiliser lors de l'application de la bouillie	
	Carte d'application – affiche le lieu où la bouillie a été appliquée, en utilisant des couleurs pour indiquer le niveau par rapport aux niveaux maximums et minimums prédéfinis ou définis.	
	Carte de débit cible – affiche le débit d'application que le régulateur de débit a tenté d'atteindre sur chaque site (peut être contrôlé depuis l'onglet inférieur Régulation de débit)	
	Vue du véhicule – les icônes ou les boutons ajustent la vue du véhicule ou la perspective par rapport à l'horizon de la vue du véhicule jusqu'à la vue du véhicule à vue en plongée.	
	Vue de la parcelle – les icônes augmentent/diminuent la zone affichée sur l'écran.	

BARRE DE GUIDAGE

La barre de guidage vous tient informé de votre choix des informations sélectionnables, de l'activité de navigation et du statut du tronçon.

Activité de navigation et état de la rampe

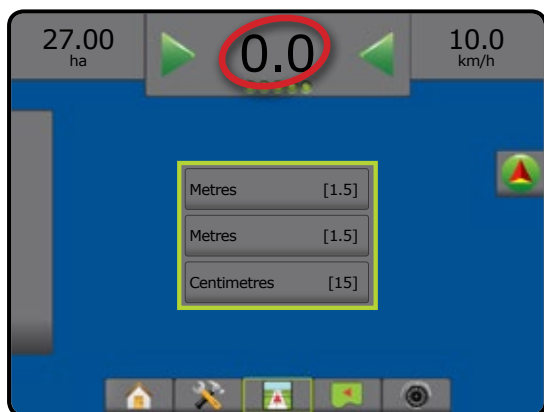
État GNSS – affiche « Pas de GNSS » lorsque le GNSS est indisponible ou « GNSS lent » lorsque le GNSS reçoit des données à moins de 5 Hz

Écart de route – affiche la distance par rapport à votre ligne de guidage souhaitée

Activité actuelle – affiche des activités telles que le marquage d'un point A ou B, l'approche de l'extrémité d'un rang, indiquant qu'il faut tourner et la distance du retour à un point marqué

État de tronçon – un point est affiché pour chaque tronçon programmé : un point vert indique que le tronçon est actif et un point rouge indique que le tronçon n'est pas actif

Figure 7-2 : Activité de navigation /état de tronçon



Écart de route

La distance autour de la ligne de guidage qui est perçue comme une absence d'erreur peut être ajustée à l'aide de Configuration-> Guidage -> Sensibilité du guidage.

Pour modifier le format dans lequel la distance est affichée :

1. Appuyez sur la case Activité de navigation sur la barre de guidage.
2. Sélectionnez le format de mesure.

Informations sélectionnables

Vitesse – affiche la vitesse actuelle du déplacement

Cap – affiche le parcours en se basant sur le sens des aiguilles d'une montre d'après une ligne de base nord-sud. Nord = 0°, Est = 90°, Sud = 180°, Ouest = 270°.

Surface traitée totale – affiche la surface totale cumulée traitée par la bouillie, comprenant les surfaces à double couverture

Temps d'application – affiche la durée totale d'application active pendant la tâche en cours

Heure – affiche l'heure actuelle sur la base du fuseau horaire sélectionné

Numéro de passage – affiche le numéro de passage actuel en référence à la ligne de guidage initiale AB, face à la direction de A à B. Le numéro sera positif lorsque le véhicule est à droite de la ligne de base AB, ou négatif lorsqu'il est à gauche de la ligne de base AB.

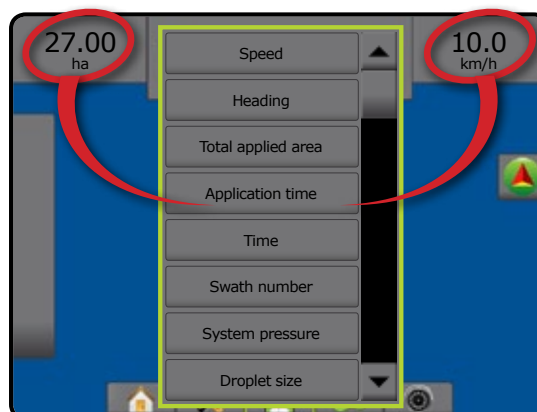
Pression du système – affiche la pression actuelle du système (disponible uniquement lorsqu'un module entrée/sortie est sur le système)

Taille des gouttelettes – affiche la taille des gouttelettes de la buse actuelle (disponible uniquement lorsqu'un module entrée/sortie est présent sur le système)

Dose d'application réel – affiche la dose d'application en cours (disponible uniquement lorsqu'un régulateur de débit d'autres fabricants se trouve sur le système)

Dose d'application cible – affiche la dose d'application cible (disponible uniquement lorsqu'une régulation du débit d'autres fabricants se trouve sur le système)

Figure 7-3 : Informations sélectionnables

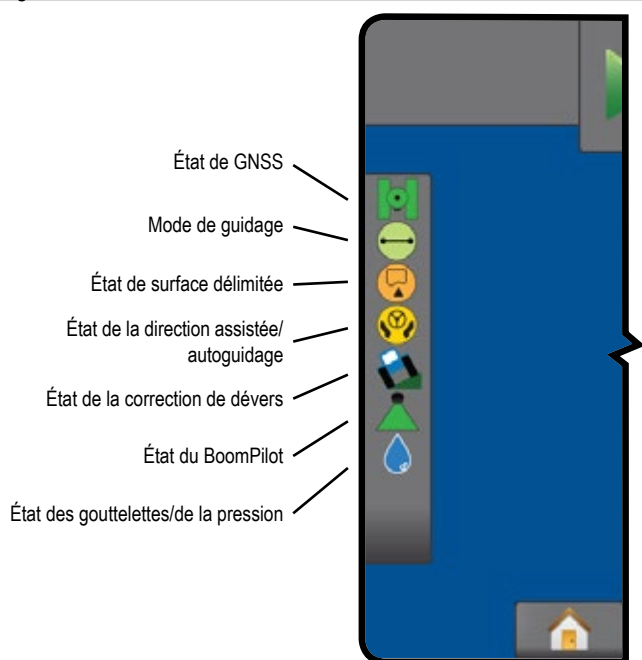


BARRE D'ÉTAT

La barre d'état fournit des informations sur l'état de GNSS, le mode de guidage, la surface de contour, l'enclenchement de la direction assistée/autoguidage, la correction de dévers, l'état de commande de l'outil, l'état des gouttelettes/de la pression, l'état de débit de la buse et l'état de régulation de débit.

Lorsque vous appuyez sur une icône, les informations relatives à l'état correspondant sont affichées.

Figure 7-4 : Barre d'état



État de GNSS

- Vert = GPS, GLONASS, ou SBAS (avec ou sans DGPS requis)
- Jaune = GPS seul
- Rouge = pas de GNSS
- Orange = Glide/ClearPath

Mode de guidage

- Guidage de ligne droite AB
- Guidage de courbe AB
- Guidage en cercle
- Guidage dernier passage
- Guidage NextRow
- Pas d'icône = pas de guidage

État de surface délimitée

- Contour extérieur = parcours en dehors de la surface délimitée
- Contour intérieur = parcours à l'intérieur de la surface délimitée
- Pas d'icône = pas de contour établi

État de la direction assistée/autoguidage

- Vert = engagé, guidage actif
- Jaune = activé, toutes les conditions ont été remplies pour permettre la direction assistée/l'autoguidage
- Rouge = désactivé, toutes les conditions permettant la direction assistée/l'autoguidage n'ont pas été remplies
- Aucune icône = aucun système de direction assistée/autoguidage installé

État de la correction de dévers

- Coloré = engagé, appliquant activement la correction de dévers
- Rouge = désactivé
- Aucune icône = aucun module de gyro-dévers installé sur le système ou le dévers est associé au système de direction assistée/autoguidage

État du BoomPilot

- Vert = automatique
- Jaune = totalement actif
- Rouge = débranché/manuel
- Pas d'icône = un seul tronçon (pas de SmartCable ni de SDM installés sur le système)

État des gouttelettes/de la pression

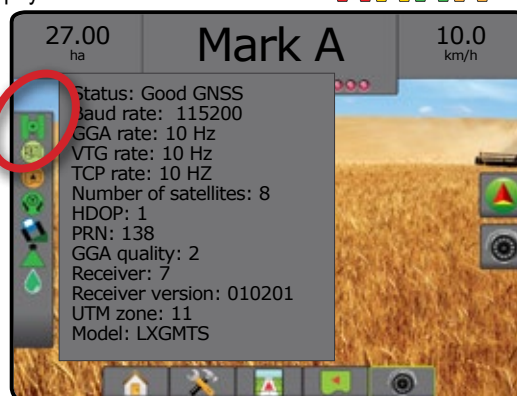
- Coloré = activé. La couleur de la gouttelette est directement associée à la taille actuelle de la gouttelette. Les options de couleur comprennent :
- Barré = désactivé
- Pas d'icône = pas de kit d'interface de capteur de pression installé, pas de moniteur de capteur de pression sur le DCM

Écrans d'état/information

État de GNSS

État du GNSS affiche les informations concernant l'état actuel du GNSS, comprenant les débits de données, le nombre de satellites en vue, l'état HDOP et PRN, le récepteur et la version, la qualité du satellite et l'ID, ainsi que la zone UTM.

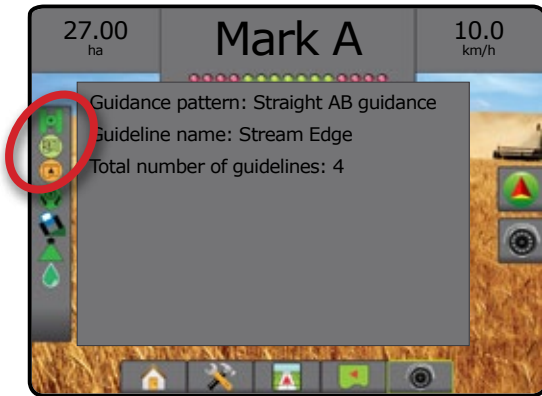
1. Appuyez sur l'icône ÉTAT DU GNSS



État mode de guidage

L'état mode de guidage affiche des informations concernant le schéma de guidage, le nom de la ligne de guidage actuelle et combien de lignes de guidage sont enregistrées dans la console.

1. Appuyez sur l'icône MODE DE GUIDAGE     .



État de la correction de dévers

L'état de la correction de dévers affiche des informations concernant l'état actuel du système de correction de dévers.

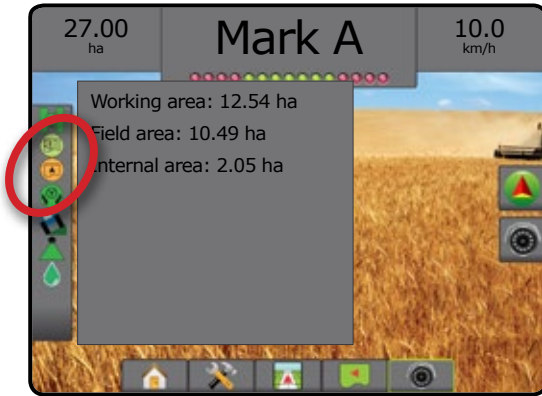
1. Appuyez sur l'icône ÉTAT DE LA CORRECTION DE DÉVERS  .



État de surface délimitée

L'état de surface délimitée affiche des informations concernant les surfaces dans les contours actuels.

1. Appuyez sur l'icône SURFACE DÉLIMITÉE  .



État du BoomPilot

L'état du BoomPilot affiche des informations concernant l'état actuel du système BoomPilot.

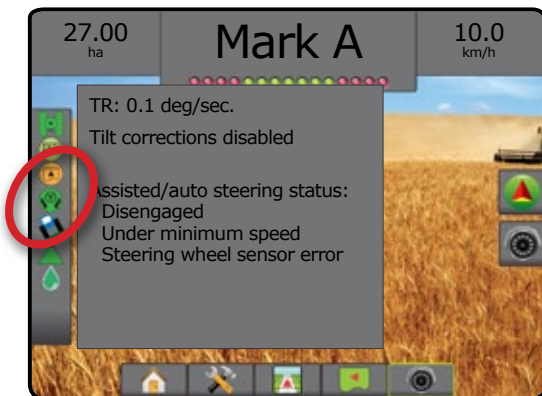
1. Appuyez sur l'icône ÉTAT DU BOOMPILOT   .



État de la direction assistée/autoguidage

L'état de la direction assistée/autoguidage affiche des informations concernant l'état actuel du système de direction assistée/autoguidage, y compris l'état de dévers.

1. Appuyez sur l'icône ÉTAT DE DIRECTION ASSISTÉE/AUTOGUIDAGE   .



État des gouttelettes/de la pression

L'état des gouttelettes/de la pression affiche des informations concernant l'état actuel de la taille de gouttelette et de la pression du système.

1. Appuyez sur l'icône ÉTAT DES GOUTTELETTES/DE LA PRESSION                 .



ÉCRANS DE NAVIGATION

Le guidage et la navigation peuvent être consultés à partir des écrans Vue du véhicule, Vue de la parcelle ou RealView.



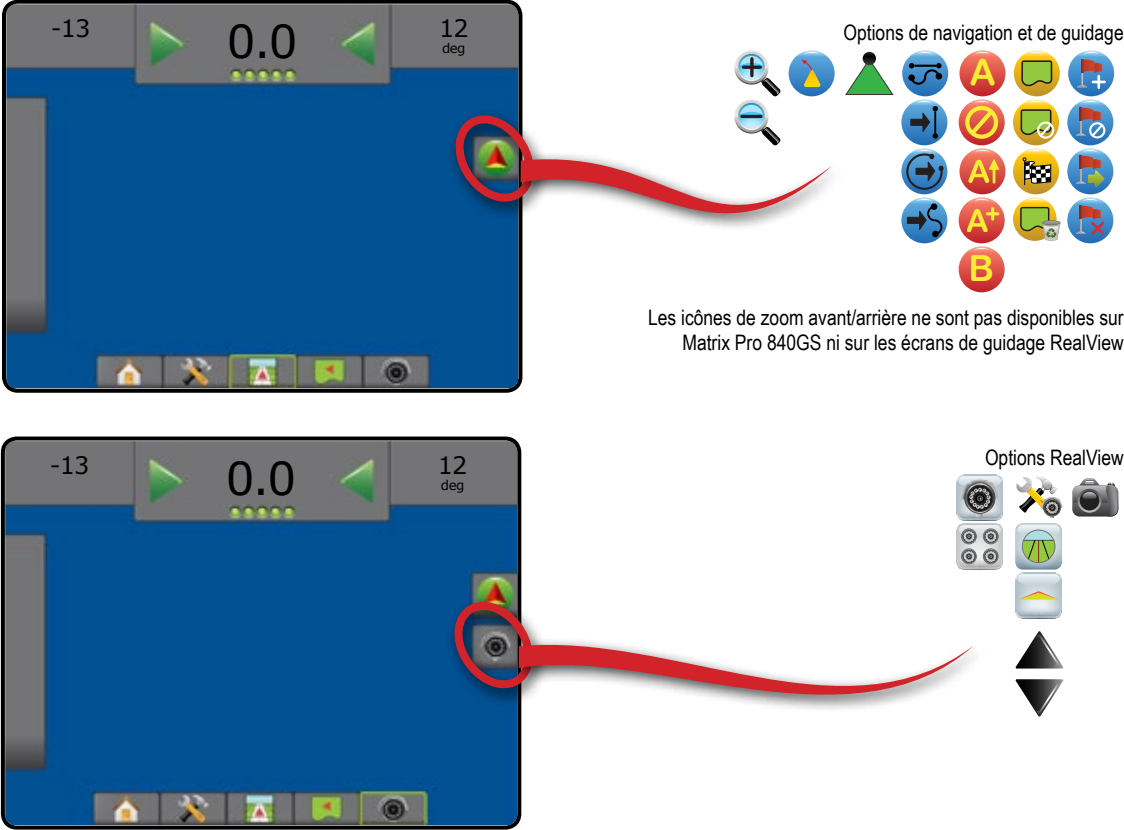
- Appuyez sur l'onglet OPTIONS DE NAVIGATION ET DE GUIDAGE  pour afficher les options de navigation.
- Appuyez sur l'onglet OPTIONS REALVIEW  pour afficher les options de configuration de la caméra et de guidage.

Figure 7-5 : Options d'écran de guidage



Options de navigation et de guidage

Options RealView

Les icônes de zoom avant/arrière ne sont pas disponibles sur Matrix Pro 840GS ni sur les écrans de guidage RealView

Écran d'accueil/Tâche (ou appuyez sur le bouton Accueil)


Paramétrage de l'unité

Guidage Vue du véhicule

Guidage Vue de la parcelle

Guidage RealView

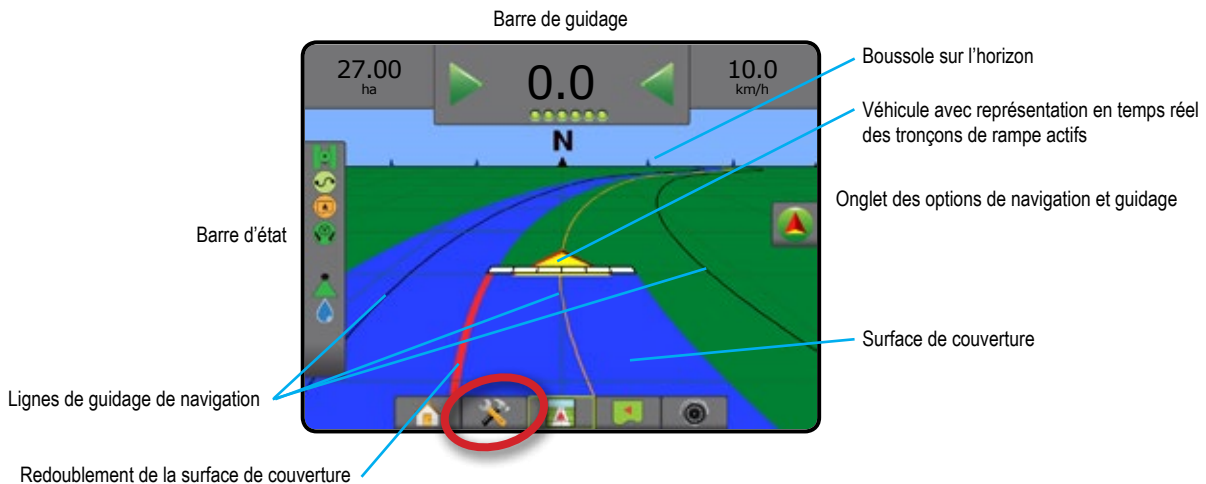
Vue du véhicule

 Le guidage Vue du véhicule montre une image générée par ordinateur de la position du véhicule affichée dans la surface d'application. Depuis cet écran, toutes les options de configuration et de navigation sont accessibles via les onglets Options sur le côté droit de l'écran.

Pour accéder à l'écran Vue du véhicule :

1. Appuyez sur l'onglet GUIDAGE VUE DU VÉHICULE .

Figure 7-6 : Vue du véhicule





Guidage à l'écran

- Lignes de guidage
 - ◀ Oranges – Ligne de guidage active
 - ◀ Noires (multiple) – Lignes de guidage adjacentes
 - ◀ Noires – Ligne du contour
- Points – marqueurs pour les points établis
 - ◀ Point rouge – Retour au point
 - ◀ Point bleu – Marque A
 - ◀ Point vert – Marque B
- Boussole sur l'horizon – Le cap général peut être affiché sur l'horizon (quand on zoome dessus)
- Surface de couverture - illustre la surface traitée et le redoublement :
 - ◀ Bleu – une application
 - ◀ Rouge – au moins deux applications
- Tronçons
 - ◀ Cases vides – tronçons inactifs
 - ◀ Case blanches – tronçons actifs

Onglet des options de navigation et guidage



Assistance sur les boutons de la console Matrix Pro 840GS

- Zoom avant/arrière et Perspective – les touches Haut/Bas   modifient la vue du véhicule ou la perspective par rapport à l'horizon, depuis la vue du véhicule à la vue en plongée.

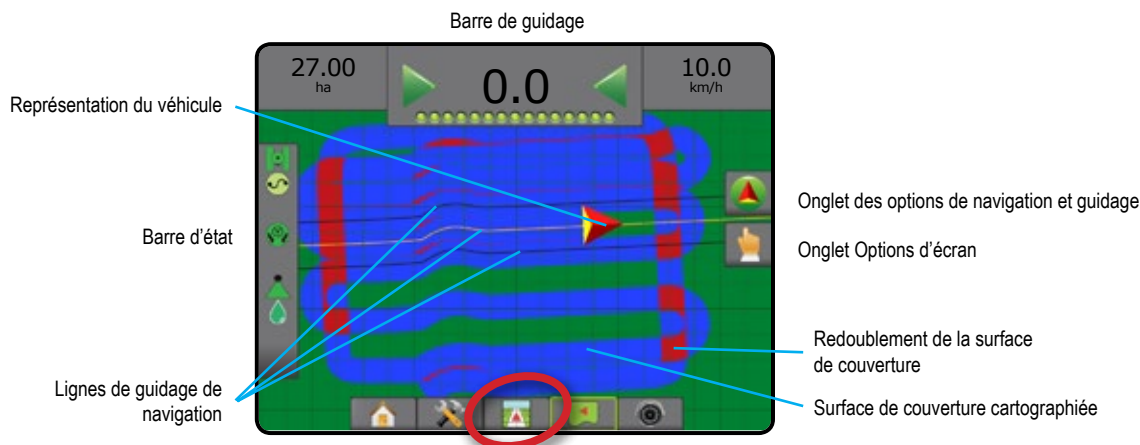
Vue de la parcelle

La Vue de la parcelle montre une image, générée par ordinateur, de la position du véhicule et de la surface d'application vues depuis le ciel. À partir de cet écran, toutes les options de configuration, de navigation et le mode panoramique peuvent être accessibles via l'onglet sur le côté droit de l'écran.

Pour accéder à l'écran Vue de la parcelle :

1. Appuyez sur l'onglet GUIDAGE VUE DE LA PARCELLE .



Figure 7-7 : Vue de la parcelle



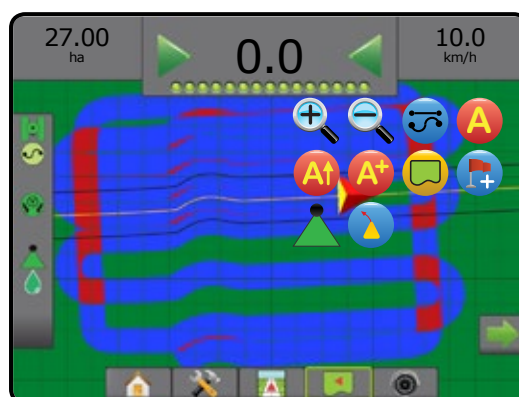
Guidage à l'écran

- Lignes de guidage
 - ◀ Oranges – Ligne de guidage active
 - ◀ Noires (multiple) – Lignes de guidage adjacentes
 - ◀ Noires – Ligne du contour
- Points – marqueurs pour les points établis
 - ◀ Point rouge – Retour au point
 - ◀ Point bleu – Marque A
 - ◀ Point vert – Marque B
- Surface de couverture - illustre la surface traitée et le redoublement
 - ◀ Bleu – une application
 - ◀ Rouge – au moins deux applications

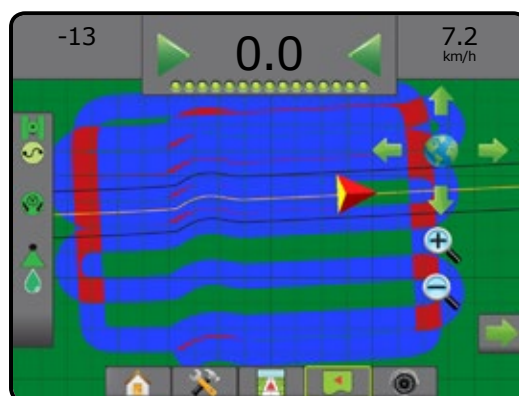
Assistance sur les boutons de la console Matrix Pro 840GS

- Zoom avant/arrière – les boutons Haut/Bas   modifient la surface de la carte qui est visible.

Onglet des options de navigation et guidage



Onglet Options d'écran



Guidage RealView

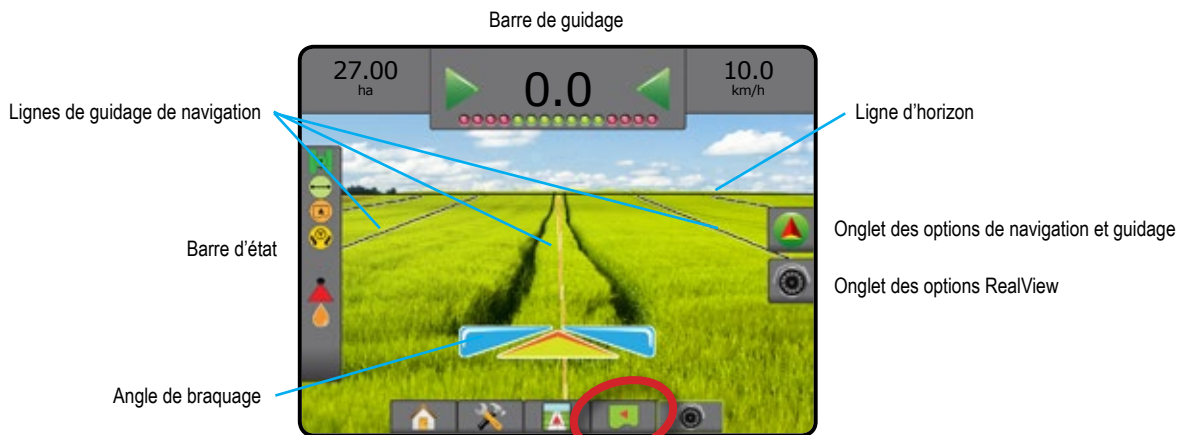
Le guidage RealView permet l'affichage d'une image vidéo en direct au lieu d'une image générée par ordinateur. Depuis cet écran, toutes les options de configuration et de navigation sont accessibles via les onglets sur le côté droit de l'écran. Pour ajuster la vue de la caméra [inversée, renversée], accédez à Paramétrage -> Configuration -> Vidéo.

- ▶ Caméra unique – une caméra unique est directement fixée à la console
- ▶ Module de sélection vidéo – si un module de sélection vidéo (VSM) est installé sur le système, deux (2) options vidéo sont disponibles :
 - Une image caméra – l'une des huit entrées de caméra peut être sélectionnée pour changer la vue de l'entrée de vidéo.
 - Image caméra partagée – l'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.

Pour accéder à l'écran RealView :

1. Appuyez sur l'onglet GUIDAGE REALVIEW .

Figure 7-8 : Guidage RealView



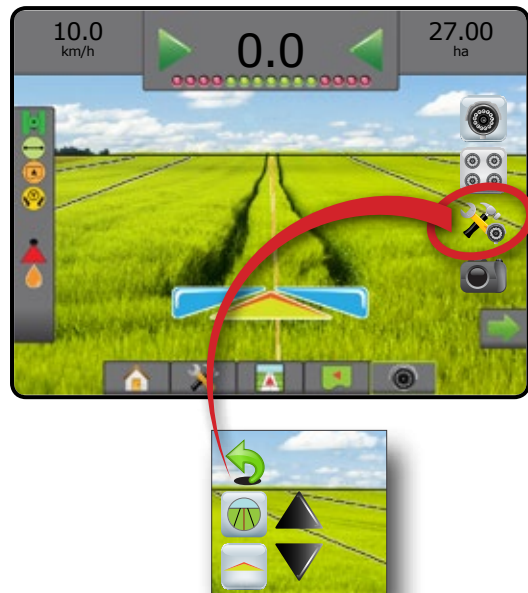
Guidage à l'écran

- Lignes de guidage
 - ◀ Oranges – Ligne de guidage active
 - ◀ Noires (multiple) – Lignes de guidage adjacentes
 - ◀ Horizontale Ligne noire – ligne d'horizon ajustable


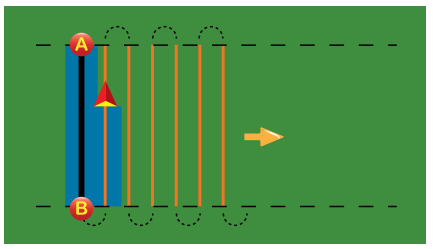

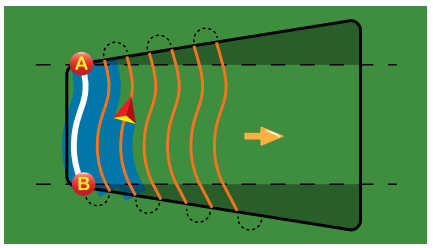

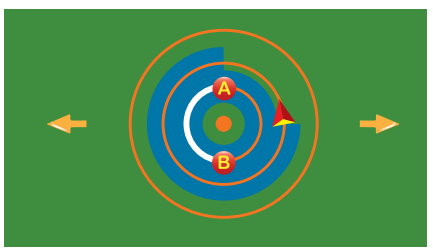

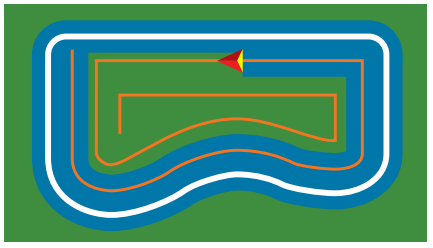

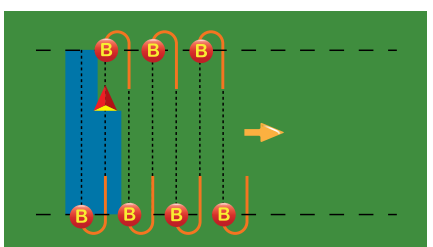

Onglet des options de navigation et guidage



Onglet des options RealView (avec VSM)



MODES DE GUIDAGE

	<p>Guidage de ligne droite AB</p> <p>Le guidage ligne droite AB fournit un guidage en ligne droite à partir des points de référence A et B. Les points A et B originaux sont utilisés pour calculer toutes les autres lignes de guidage parallèles.</p> <p><i>REMARQUE :</i> Le décalage des lignes de guidage adjacentes sera calculé à l'aide de la largeur de guidage : voir « Configuration » dans le chapitre Configuration du système.</p>	
	<p>Guidage de courbe AB</p> <p>Le guidage de ligne courbe AB apporte un guidage le long des lignes courbes à partir de la ligne d'origine AB utilisée comme référence. Cette ligne de guidage initiale est utilisée pour calculer toutes les autres.</p> <p><i>REMARQUE :</i> Il est recommandé que le guidage courbe ne dépasse pas 30° dans la ligne de guidage AB.</p> <p>Le décalage des lignes de guidage adjacentes sera calculé à l'aide de la largeur de guidage : voir « Configuration » dans le chapitre Configuration du système.</p> <p><i>ASTUCE :</i> En fonctionnement en surface délimitée, le modèle de guidage au-delà des points enregistrés AB sera un guidage de ligne droite.</p>	
	<p>Guidage en cercle</p> <p>Le guidage en cercle permet un guidage en enroulement ou déroulement autour d'un point central basé sur une ligne de référence initiale AB. Cette ligne de guidage initiale est utilisée pour calculer toutes les autres.</p> <p>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.</p> <p><i>REMARQUE :</i> Le décalage des lignes de guidage adjacentes sera calculé à l'aide de la largeur de guidage : voir « Configuration » dans le chapitre Configuration du système.</p>	
	<p>Guidage Dernier passage</p> <p>Le guidage Dernier passage* propose une vraie navigation lors du dernier passage. La console va automatiquement détecter la surface traitée la plus proche et établir une ligne de guidage parallèle basée sur cette surface.</p> <p><i>REMARQUE :</i> 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.</p>	
	<p>Guidage NextRow</p> <p>Le guidage NextRow* indique la position NextRow et procure un guidage en fin de rang pour trouver le rang adjacent suivant. Quand l'opérateur marque la fin de rang et commence son virage en direction du rang suivant, une ligne de guidage droite AB est fournie dans le rang suivant. Quand le véhicule se trouve dans le rang suivant, le guidage NextRow est arrêté.</p> <p><i>REMARQUE :</i> Le décalage par rapport à NextRow sera calculé à l'aide de la largeur de guidage : voir « Configuration » dans le chapitre Configuration du système.</p> <p>La fonction de guidage du NextRow ne prend pas en charge le saut de rangs.</p>	
	<p>Aucun guidage</p> <p>Aucun guidage* permet d'arrêter le guidage.</p> <p><i>REMARQUE :</i> Aucun mode de guidage n'efface pas des lignes de guidage déterminées ou des points marqués sur la console. Pour supprimer les données définies/enregistrées depuis la console, voir « Gestion des données » dans le chapitre Configuration du système.</p>	

*Les options de guidage risquent de ne pas être disponibles ; cela dépendra du système de direction assistée/autoguidage installé.

LIGNES DE GUIDAGE

Les lignes de guidage AB, les lignes de guidage azimut et les lignes de guidage sont toutes disponibles en fonction du mode de guidage actuel. Jusqu'à 25 lignes de guidage enregistrées peuvent être stockées dans la console par tâche. Le passage d'un mode de guidage à un autre va changer les lignes de guidage actuelles disponibles.

De nombreuses lignes de guidage peuvent être créées dans chaque mode de guidage. Si plus d'une ligne de guidage est enregistrée dans un seul mode de guidage, la fonction Ligne de guidage suivante sera disponible. En appuyant sur l'option Ligne de guidage suivante (→) (↻) (↻), le véhicule sera dirigé vers la prochaine ligne de guidage enregistrée dans la console.

Avec Fieldware Link ou l'option Données -> Données de tâche -> Gérer, un utilisateur peut dupliquer et modifier des tâches pour utilisation ultérieure des contours et des lignes de guidage dans le cadre de différentes applications sur la même parcelle.

Ligne de guidage de l'anticipation courbe

La ligne de guidage de l'anticipation courbe indique où le guidage en cours va amener le véhicule en utilisant un « pointeur » comme guide. L'option d'anticipation courbe est disponible dans tous les modes de guidage.

Pour activer la ligne de guidage de l'anticipation courbe :

1. Appuyez sur l'onglet OPTIONS DE NAVIGATION ET DE GUIDAGE (🗺️) pour afficher les options de navigation.
2. Sélectionnez l'icône ANTICIPATION COURBE (📍).

Le pointeur sera visible sur l'écran de navigation.

Figure 7-9 : Anticipation courbe



Pour supprimer la ligne de guidage de l'anticipation courbe :

1. Appuyez sur l'onglet OPTIONS DE NAVIGATION ET DE GUIDAGE (🗺️) pour afficher les options de navigation.
2. Sélectionnez l'icône ANTICIPATION COURBE (📍).

Enregistrer les points A et B

A B Pour définir une ligne de guidage AB :

1. Avancez jusqu'à la position souhaitée pour le point A (📍).
2. Appuyez sur l'onglet OPTIONS DE NAVIGATION ET DE GUIDAGE (🗺️) pour afficher les options de navigation.
3. **Quand le véhicule est en mouvement**, appuyez sur l'icône MARQUE A (A).
4. Avancez jusqu'à la position souhaitée pour le point B (📍).
5. Appuyez sur l'icône MARQUE B (B) pour définir la ligne AB.
6. « Voulez-vous donner un nom à cette ligne de guidage ? »
Appuyez sur :
 - ▶ Oui – pour saisir un nom et enregistrer la ligne de guidage dans la console
 - ▶ Non – pour générer un nom automatiquement et enregistrer la ligne de guidage dans la console

La console va commencer à fournir des informations de navigation.

REMARQUE : L'icône MARQUE B (B) n'est pas disponible (grisée) jusqu'à ce que la distance minimale soit parcourue (3,0 mètres du guidage en ligne droite ou courbe, 50,0 mètres du guidage en cercle).

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

Utilisez l'icône ANNULER LA MARQUE (🚫) pour annuler la commande de la marque A et revenir à la précédente ligne de guidage AB (si définie).

Figure 7-10 : Point marqué A



Figure 7-11 : Point marqué B

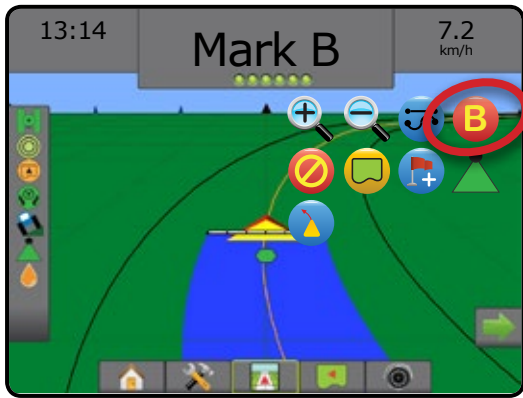
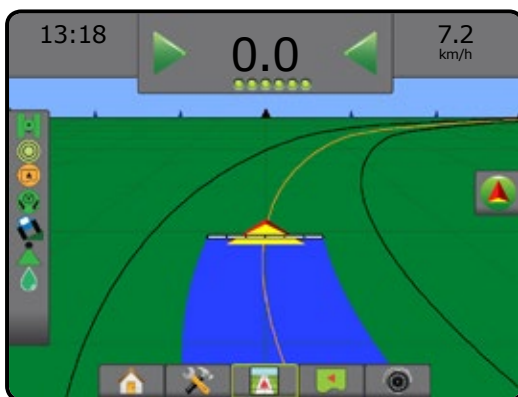


Figure 7-12 : Enregistrer la ligne de guidage



Figure 7-13 : Suivre le guidage



Fonction de notification A+

A+ La fonction de notification A+ permet de déplacer la ligne de guidage existante jusqu'à l'emplacement actuel du véhicule.

Pour ajuster la ligne de guidage :


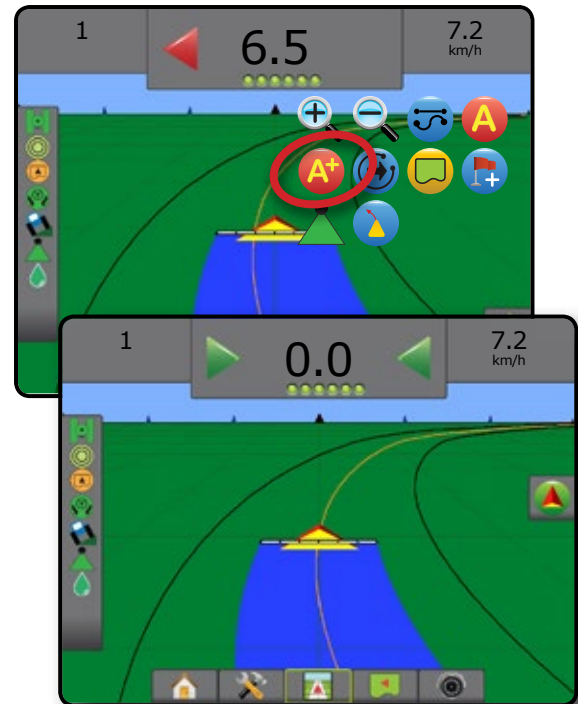
1. Appuyez sur l'onglet OPTIONS DE NAVIGATION ET DE GUIDAGE  pour afficher les options de navigation.
2. Appuyez sur l'icône NOTIFICATION A+ **A+**.

Figure 7-14 : Notification A+



Fonction de ligne de guidage suivante

Si plus d'une ligne de guidage est enregistrée, la ligne de guidage suivante sera disponible. En appuyant sur l'option ligne de guidage suivante le véhicule sera dirigé vers la prochaine ligne de guidage enregistrée dans la console.

Pour passer aux autres lignes de guidage disponibles :

1. Appuyez sur l'onglet OPTIONS DE NAVIGATION ET DE GUIDAGE pour afficher les options de navigation.
2. Appuyez sur l'icône LIGNE DE GUIDAGE SUIVANTE.

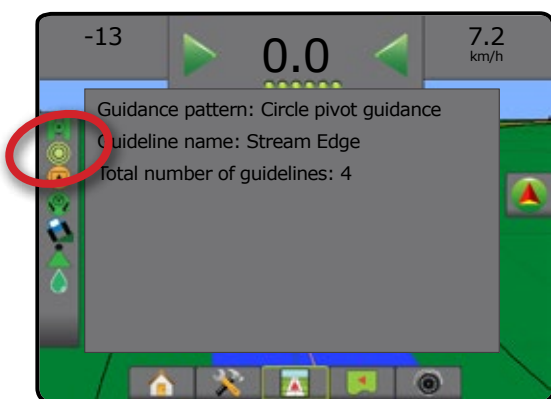
Basculez entre toutes les lignes de guidage en appuyant sur l'icône LIGNE DE GUIDAGE SUIVANTE une fois de plus.

Figure 7-15 : Ligne de guidage suivante



Pour voir quelle est la ligne de guidage active, appuyez sur l'icône mode de guidage de la barre d'état.

Figure 7-16 : Voir quelle est la ligne de guidage active



Lignes de guidage Dernier passage

Le guidage Dernier passage propose une vraie navigation lors du dernier passage. La console va automatiquement détecter la surface traitée la plus proche et établir une ligne de guidage parallèle basée sur cette surface.

REMARQUE : Le guidage Dernier passage risque de ne pas être disponible ; cela dépendra du système de direction assistée/autoguidage installé.

Pour activer les lignes de guidage Dernier passage :

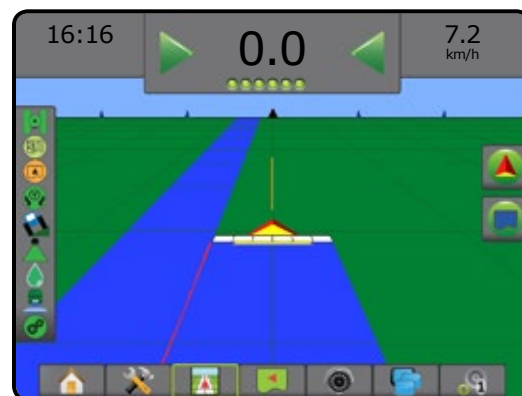
1. Conduisez jusqu'à l'emplacement désiré pour appliquer le premier passage.
2. Déplacez-vous le long de la surface traitée.
3. La console va commencer à fournir des informations de navigation.

REMARQUE : 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.

Figure 7-17 : Appliquer le premier passage



Figure 7-18 : Suivre le guidage






Lignes de guidage NextRow

Le guidage NextRow indique la position du rang suivant sur la largeur de guidage programmée et apporte un guidage en fin de rang enregistré par l'utilisateur pour trouver le rang adjacent suivant. Dès que l'opérateur signale la fin du rang, une ligne droite AB est mise en place dans le rang actuel et le guidage est fourni au NextRow. Quand le véhicule se trouve dans le rang suivant, le guidage NextRow est arrêté.

REMARQUE : Le décalage par rapport à NextRow sera calculé à l'aide de la largeur de guidage : voir « Configuration » dans le chapitre Configuration du système.

REMARQUE : Le guidage NextRow risque de ne pas être disponible ; cela dépendra du système de direction assistée/autoguidage installé.

Pour activer les lignes de guidage NextRow :

- Appuyez sur l'onglet OPTIONS DE NAVIGATION ET DE GUIDAGE  pour afficher les options de navigation.
- À la fin du rang (tout en conduisant sur une ligne droite) appuyez sur l'icône MARQUE B .
 - ◀ La fin du rang sera marquée par un point vert .
- Tournez en direction du prochain rang.
- Sur la base de la direction que vous aurez prise, le guidage sera fourni dans le cadre du prochain rang adjacent.
 - ◀ Une fois que le véhicule est sur le rang, le guidage est supprimé.
- Recommencez à la fin du prochain rang.

REMARQUE : La fonction de guidage NextRow ne supporte pas le saut de rangs.

Figure 7-19 : Indiquer le dernier point du rang





Azimut en degrés

Un azimuth est défini comme un angle horizontal mesuré dans le sens des aiguilles d'une montre depuis une ligne de base sur le nord. Lorsque vous utilisez un azimuth, le point à partir duquel l'azimut provient est le centre d'un cercle imaginaire. Nord = 0°, Est = 90°, Sud = 180°, Ouest = 270°.

Un azimuth en degrés peut être saisi pour déterminer la position exacte du véhicule. Lorsqu'un mode de guidage AB est sélectionné, l'azimut en degrés peut être saisi.

Pour établir une ligne de guidage azimuth en degrés :

- Appuyez sur l'onglet OPTIONS DE NAVIGATION ET DE GUIDAGE  pour afficher les options de navigation.
- Appuyez sur l'icône AZIMUT  pour saisir l'azimut en degrés.
- Utilisez l'écran de saisie pour définir l'azimut en degrés.
- « Voulez-vous donner un nom à cette ligne de guidage ? »

Appuyez sur :

- Oui – pour saisir un nom et enregistrer la ligne de guidage
- Non – pour générer automatiquement un nom

La console va commencer à fournir des informations de navigation.

Pour définir l'azimut de lignes de guidage supplémentaires, suivez les mêmes étapes que pour la ligne initiale.

Figure 7-20 : Guidage azimuth



CONTOUR D'APPLICATION

Les contours applications établissent des surfaces où l'application est appliquée et non appliquée lors de l'utilisation de l'ABSC ou de BoomPilot. Des contours peuvent être établis dans tous les modes de guidage. Un contour extérieur et jusqu'à cinq (5) contours intérieurs peuvent être stockés à la fois.

Avec l'option Données > Données de tâche -> Gérer ou Fieldware Link, un utilisateur peut dupliquer et modifier des tâches pour utilisation ultérieure des contours et des lignes de guidage dans le cadre de différentes applications sur la même parcelle.

Pour établir un contour d'application extérieur :

1. Roulez jusqu'à la position souhaitée sur le périmètre de la parcelle/surface d'application.
2. Appuyez sur l'onglet OPTIONS DE NAVIGATION ET DE GUIDAGE pour afficher les options de navigation.
3. Quand le véhicule est en mouvement, appuyez sur l'icône CONTOUR.
4. Parcourez le périmètre de la surface d'application.
5. Terminez le contour :
 - ▶ Avancez à moins d'une largeur de bande du point de départ. Le contour va se fermer automatiquement (la ligne de guidage blanche va devenir noire).
 - ▶ Appuyez sur l'icône FIN DE CONTOUR. Une ligne droite va compléter le contour entre votre emplacement actuel et le point de départ.
6. Appuyez sur :
 - ▶ Enregistrer – pour enregistrer le contour
 - ▶ Supprimer – pour supprimer le contour

REMARQUE : Sur le contour initial ou externe, l'icône FIN DE CONTOUR n'est pas accessible (grisée) tant que la distance minimum n'a pas été parcourue (cinq fois la largeur de passage).

En cas de cartographie d'un contour avec un ou plusieurs tronçons repliés et désactivés, il est nécessaire de conserver cette configuration de tronçon pendant toute la durée du passage du contour. Toute modification apportée au nombre de tronçons activés et par conséquent à la largeur de la machine après le lancement du processus de cartographie des contours de la machine, aura pour conséquence une cartographie d'application des contours sur le bord extérieur de tous les tronçons programmés – pas nécessairement ceux activés à un moment donné pendant le passage du contour.

Lors de la cartographie d'un contour avec certains tronçons désactivés, il est nécessaire de mettre BoomPilot en mode manuel et d'activer les commutateurs principaux et de tronçon pour tous les tronçons qui seront utilisés pendant le passage de formation du contour. Lorsque le passage du contour est terminé, les commutateurs de tronçon peuvent être ARRÊTÉS, le commutateur principal reste en MARCHE, et BoomPilot peut être remis en mode Automatique et la commande de tronçon automatique peut ensuite être utilisée.

REMARQUE : Si un contour est cartographié avec quelques rampes pliées comme décrit ci-dessus, il peut être nécessaire d'utiliser l'icône NOTIFICATION A+ sur la ligne de guidage jusqu'à la bonne position pour les passages suivants sur la parcelle.

Figure 7-21 : Contour en cours d'établissement



Figure 7-22 : Fin de contour – Ligne droite au point de départ



Figure 7-23 : Fin de contour – Partir au point de départ



Figure 7-24 : Enregistrer un contour



Utilisez l'icône ANNULER LE CONTOUR pour supprimer le nouveau contour de parcelle et revenir au contour précédent (s'il a été défini).

Pour créer un ou plusieurs contours intérieurs, suivez les mêmes étapes que pour le contour initial.

Figure 7-25 : Ajouter un contour intérieur

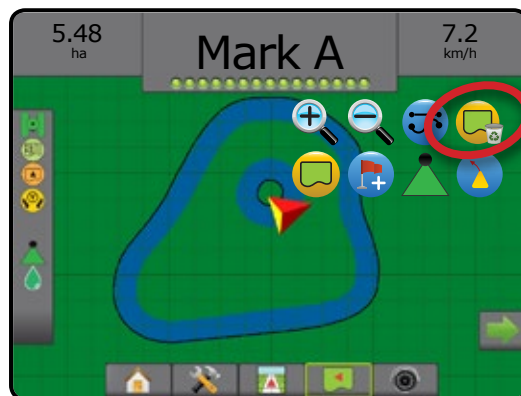


Tout en créant un contour extérieur ou initial, la ligne de contour sera à l'extérieur du tronçon de rampe le plus à l'extérieur. Tout en créant un contour extérieur ou supplémentaire, la ligne de contour sera à l'intérieur du tronçon de rampe le plus à l'intérieur.

Si aucun tronçon n'est actif, le contour sera marqué à la fin du tronçon le plus à l'extérieur.

Utilisez l'icône SUPPRIMER LE CONTOUR pour supprimer tous les contours de parcelle pour la tâche en cours.

Figure 7-26 : Supprimer un contour



En accord avec votre position actuelle, l'icône DANS LE CONTOUR ou HORS CONTOUR est affichée sur la barre d'état une fois que le contour a été défini.

Figure 7-27 : Contour sur la barre d'état



RETOUR À UN POINT

Le retour à un point fournit un guidage de retour au point enregistré dans Vue du véhicule et Vue de la parcelle. Dans la Vue du véhicule, une flèche dirige le véhicule vers le point établi. Dans Vue de la parcelle, le point seul est affiché.

Un point de retour est spécifique à la tâche et restera actif dans la tâche active jusqu'à son annulation.

REMARQUE : Le guidage retour au point risque de ne pas être disponible ; cela dépendra du système de direction assistée/autoguidage installé.

Enregistrer un point de retour

Pour enregistrer un point de retour :




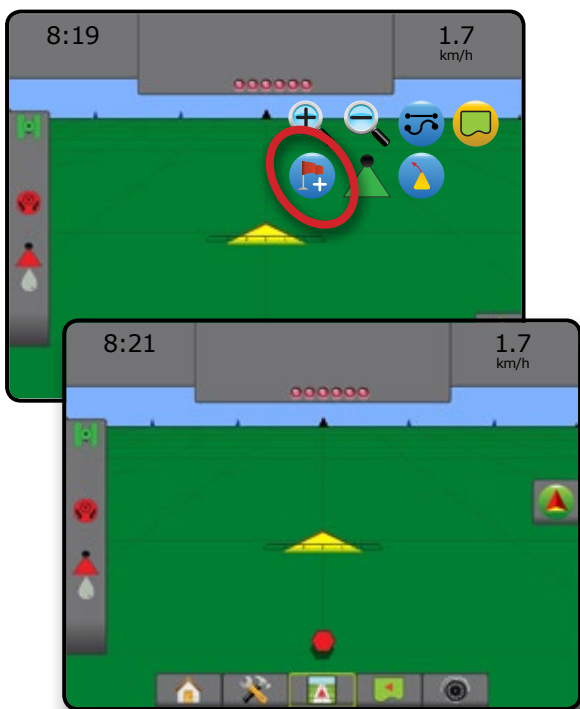


1. Conduisez jusqu'à l'emplacement voulu du point de retour .
2. Appuyez sur l'onglet OPTIONS DE NAVIGATION ET DE GUIDAGE  pour afficher les options de navigation.
3. Appuyez sur l'icône AJOUTER UN POINT .

Figure 7-28 : Point de retour défini – Vue du véhicule



Supprimer le point de retour

Pour supprimer un point de retour défini :

1. Appuyez sur l'onglet OPTIONS DE NAVIGATION ET DE GUIDAGE  pour afficher les options de navigation.
2. Appuyez sur l'icône SUPPRIMER UN POINT .



L'icône Supprimer un point n'est disponible que lorsque le guidage du point de retour est actif.

Figure 7-29 : Supprimer le point




Guidage au point de retour

Pour afficher la distance et le guidage jusqu'au point de retour défini :

1. Appuyez sur l'onglet OPTIONS DE NAVIGATION ET DE GUIDAGE  pour afficher les options de navigation.
2. Appuyez sur l'icône GUIDAGE RETOUR AU POINT .

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

Utilisez l'icône ANNULER LE GUIDAGE RETOUR AU POINT  pour masquer la distance et le guidage au point enregistré.

Le guidage ne peut pas être calculé lorsque « ? » apparaît dans la barre de guidage.

Figure 7-30 : Retour au point de guidage – Vue du véhicule



BOOMPILOT

En fonction de la présence d'un système de commande de tronçon ou non, s'il est présent, du type de commande de tronçon utilisé et des options activées, il existe plusieurs options pour la commande de tronçon de BoomPilot.


Cette section comprend des options de paramétrage pour ces configurations :

- ▶ Pas de module de commande de tronçon
 - Console uniquement
 - Avec commutateur marche/arrêt optionnel de travaux
- ▶ Avec module de commande de tronçon TeeJet et boîte de commutateur ou ISM
- ▶ Avec module de commande de tronçon TeeJet

Pas de module de commande de tronçon

Si un système de commande de tronçon n'est pas présent, l'icône BoomPilot ou un interrupteur de tâches marche/arrêt en option est utilisé pour lancer ou arrêter le tronçon unique. Une seule largeur de tronçon de rampe va être montrée et la barre d'état n'aura pas d'icône.



REMARQUE : Si un régulateur ISOBUS, SmartCable, module de pilote de tronçon (SDM) ou module de fonction de commutateur (SFM) est présent, veuillez consulter les sections suivantes pour plus d'informations.

REMARQUE : L'icône BOOMPILOT est grisée  lorsque le GNSS n'est pas disponible.

Console seulement

L'icône BoomPilot est utilisée pour mettre en marche ou arrêter le tronçon.

Pour définir les paramètres de configuration :

1. Cliquez sur l'onglet inférieur CONFIGURATION SYSTÈME .
2. Cliquez sur l'onglet latéral de CONFIGURATION .
3. Appuyez sur **Outil**.
4. Réglez « l'icône BoomPilot » sur **Activer**.

REMARQUE : Le paramétrage du mode démarrage de BoomPilot ne fera aucune différence dans le fonctionnement de cette option.

Pour arrêter ou mettre en marche une application à l'aide de la console :




1. Appuyez sur l'onglet OPTIONS DE NAVIGATION ET DE GUIDAGE  pour afficher les options de navigation.
2. Appuyez sur l'icône BOOMPILOT .
3. Appuyez sur l'icône BOOMPILOT  pour mettre en marche ou arrêter le tronçon.



Figure 7-31 : Icône BoomPilot et indicateur de barre d'état



Avec interrupteur de tâches marche/arrêt en option

Le commutateur marche/arrêt de travaux s'utilise pour mettre en marche ou arrêter le tronçon.

Pour définir les paramètres de configuration :

1. Cliquez sur l'onglet inférieur CONFIGURATION SYSTÈME .
2. Cliquez sur l'onglet latéral de CONFIGURATION .
3. Appuyez sur **Outil**.
4. Réglez l'« icône BoomPilot » sur **Désactiver**.

REMARQUE : Le paramétrage du mode démarrage de BoomPilot ne fera aucune différence dans le fonctionnement de cette option.

Dans des surfaces où l'application est souhaitée :


1. Mettez l'interrupteur de tâches marche/arrêt à la position « marche ».

Dans des surfaces où l'application n'est pas souhaitée :

1. Mettez l'interrupteur de tâches marche/arrêt à la position « arrêt ».



Utilisation de la console

Pour commander le tronçon à l'aide de l'icône BoomPilot alors qu'il existe un interrupteur de tâches marche/arrêt sur le système :


1. Réglez « l'icône BoomPilot » sur **Activer**.
2. L'interrupteur de tâches marche/arrêt doit rester en position « arrêt ».
3. Appuyez sur l'icône BOOMPILOT  pour mettre en marche ou arrêter le tronçon.

Avec module de commande de tronçon TeeJet et boîtier de commutation ou ISM

SmartCable, un module de pilote de tronçon (SDM) ou le module de fonction de commutateur (SFM) et une boîte de commutateur ou un module d'état de l'outil (ISM) sont présents.


REMARQUE : L'icône BOOMPILOT est grisée  lorsque le GNSS n'est pas disponible. L'icône de la barre d'état du BoomPilot sera sur arrêt/manuel .

Pour arrêter ou mettre en marche une application automatiquement :




1. Le commutateur de rampe automatique/manuel sera en position « Auto ».
 - ◀Automatique – l'icône de la barre d'état deviendra verte 
2. Le commutateur principal et les interrupteurs de tronçon doivent être en position « marche ».



REMARQUE : L'application peut être contrôlée manuellement pendant le mode BoomPilot automatique, en utilisant les interrupteurs sur le boîtier de commutation ou les interrupteurs connectés à l'ISM.

Pour arrêter ou mettre en marche une application manuellement :





1. Le commutateur rampe automatique/manuel sera en position « Manuel ».
 - ◀Manuel – l'icône de la barre d'état sera rouge 
2. Utilisez les interrupteurs sur le boîtier de commutation ou les interrupteurs connectés à l'ISM.

Avec module de commande de tronçon TeeJet




SmartCable, le module de pilote de tronçon (SDM) ou le module de fonction de commutateur (SFM) est présent ; BoomPilot est utilisé pour régler le contrôle automatique de tronçon sur arrêt/manuel , automatique  ou application localisée .

REMARQUE : L'icône BOOMPILOT est grisée  lorsque le GNSS n'est pas disponible. L'icône de la barre d'état du BoomPilot sera sur arrêt/manuel .

Pour arrêter ou mettre en marche une application automatiquement :

1. Appuyez sur l'onglet OPTIONS DE NAVIGATION ET DE GUIDAGE  pour afficher les options de navigation.
2. Appuyez sur l'icône BOOMPILOT  et relâchez-la.
 - ◀Activer – l'icône de la barre d'état deviendra verte 
 - ◀Désactiver – l'icône de la barre d'état deviendra rouge 

Pour appliquer une application ponctuelle :

1. Appuyez sur l'onglet OPTIONS DE NAVIGATION ET DE GUIDAGE  pour afficher les options de navigation.
2. Appuyez et maintenez enfoncée l'icône BOOMPILOT  sur la surface à traiter.
 - ◀Application localisée – l'icône de la barre d'état deviendra jaune 

ZOOM AVANT/ARRIÈRE

Vue du véhicule

Zoom avant/arrière et Perspective sont utilisés pour modifier la vue du véhicule ou la perspective par rapport à l'horizon, depuis la vue à partir du véhicule jusqu'à la vue en plongée.





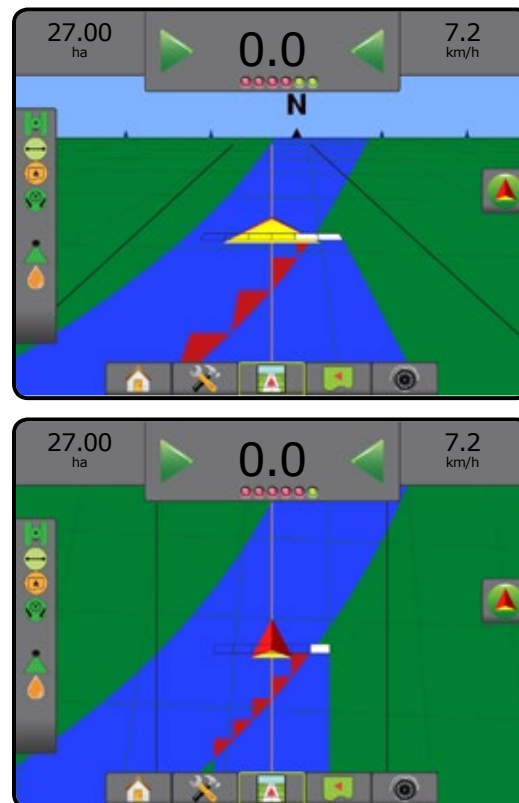




- Zoom avant   va modifier la vue en vue du véhicule et afficher une boussole sur l'horizon
- Zoom arrière   va modifier la vue en vue en plongée

Figure 7-32 : Du zoom avant au zoom arrière



Vue de la parcelle

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

- Zoom avant   va diminuer le champ de visibilité de la carte
- Zoom arrière   va augmenter le champ de visibilité de la carte



MODE PANORAMIQUE

Alors que dans le guidage Vue de la parcelle, le mode panoramique permet le positionnement manuel de l'écran comme désiré. La position excentrée sur l'écran sera conservée jusqu'à ce qu'une pression soit exercée sur l'icône Monde.

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

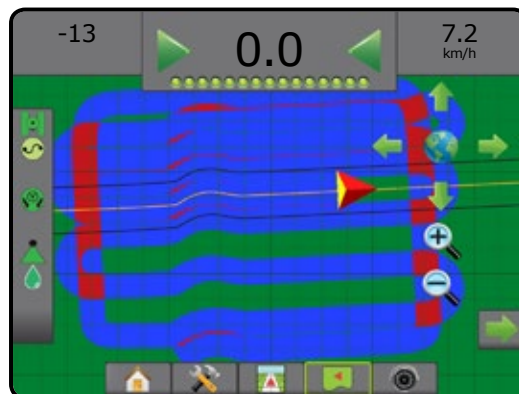
1. Appuyez sur l'onglet OPTIONS D'ÉCRAN
2. Appuyez sur :
 - ▶ ET GLISSEZ L'ÉCRAN dans la direction correspondante pour déplacer la vue sur l'écran.
 - ▶ Les FLÈCHES pour déplacer la vue sur l'écran dans la direction correspondante (en bas, à gauche, à droite, en haut).
 - ▶ L'icône VUE DES LIMITES pour centrer un véhicule sur l'écran et étendre la vue d'écran sur la plus large surface disponible.

REMARQUE : Appuyez et maintenez enfoncées les FLÈCHES pour ajuster rapidement le paramétrage.

Pour fermer les options du mode panoramique :

1. Appuyez sur l'onglet FERMER OPTIONS

Figure 7-33 : Mode panoramique



CARTOGRAPHIE D'APPLICATION

La cartographie de l'application de la bouillie, basée sur GNSS, est disponible dans la Vue du véhicule ou la Vue de la parcelle, dans tout mode de guidage lorsqu'un régulateur de débit est présent sur le système. La cartographie peut enregistrer les surfaces couvertes par l'outil (Couverture) ou la quantité de bouillie appliquée et le lieu (Application), et peut diriger l'application de bouillie à débit unique et variable (débit cible présélectionné et Prescription, respectivement).

REMARQUE : Avant d'utiliser la cartographie, définissez ou vérifiez les options de cartographie de la bouillie sous Configuration->Bouillie. Consultez Bouillie dans le chapitre de configuration du système.

REMARQUE : Pour plus d'informations, voir le chapitre Régulation de débit de ce manuel.

Pour accéder à la cartographie d'application :

1. Appuyez sur l'onglet inférieur GUIDAGE DE LA VUE DU VÉHICULE ou sur l'onglet inférieur GUIDAGE DE LA VUE DE LA PARCELLE .
2. Appuyez sur l'onglet OPTIONS DE CARTOGRAPHIE pour afficher les options de cartographie.
3. Sélectionnez une ou plusieurs options :
 - ▶ Carte de couverture – affiche les surfaces couvertes par l'outil, que la bouillie ait été appliquée ou non
 - ▶ Carte de prescription – carte préchargée qui fournit des informations au régulateur de débit pour les utiliser dans l'application de la bouillie
 - ▶ Carte d'application – affiche la quantité de bouillie qui a été appliquée et où, en utilisant les couleurs pour indiquer le niveau par rapport aux niveaux maximums et minimums prédéfinis ou définis automatiquement
 - ▶ Carte de dose cible – affiche la dose d'application que le régulateur de débit a tenté d'atteindre dans chaque site

REMARQUE : La Carte d'application et la Carte de dose cible ne peuvent pas être sélectionnées en même temps.

Figure 7-34 : Carte de couverture

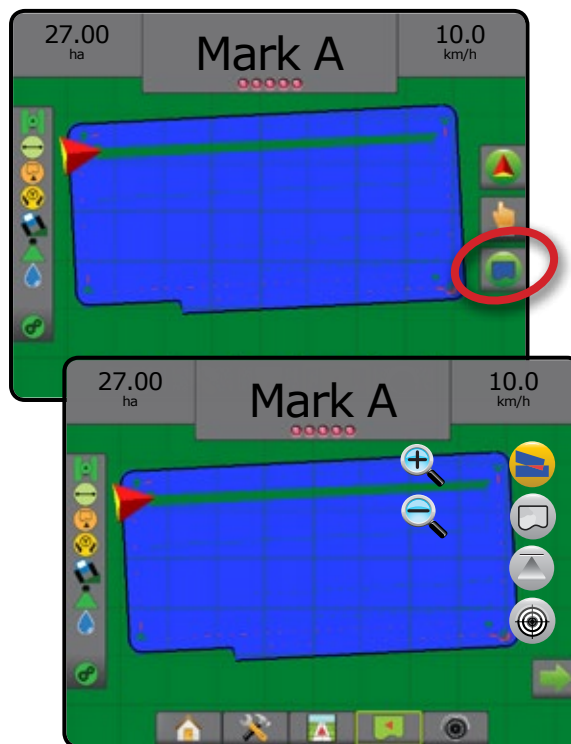


Figure 7-35 : Carte de prescriptions

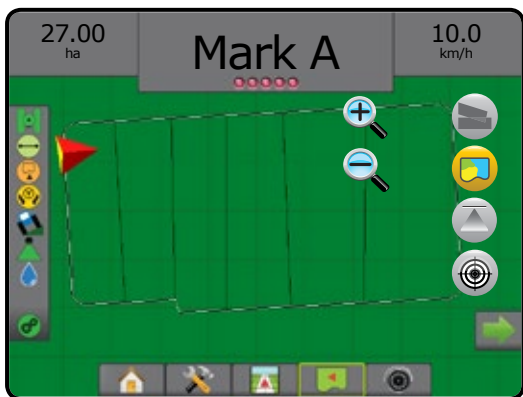
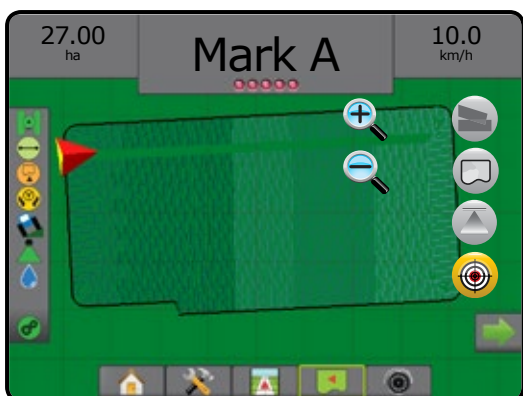


Figure 7-36 : Carte d'application



Figure 7-37 : Carte de dose cible



OPTIONS SPÉCIFIQUES REALVIEW

Le guidage RealView permet l'affichage d'une image vidéo en direct au lieu d'une image générée par ordinateur. Les options de configuration RealView accèdent aux outils de guidage supplémentaires, notamment le guidage par vidéo et un indicateur d'angle de braquage.

- ▶ Caméra unique – une caméra unique est directement fixée à la console
- ▶ Module de sélection vidéo – si un module de sélection vidéo (VSM) est installé sur le système, deux (2) options vidéo sont disponibles :
 - Une image caméra – l'une des huit entrées de caméra peut être sélectionnée pour changer la vue de l'entrée de vidéo.
 - Image caméra partagée – l'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.

Pour ajuster la vue de la caméra [inversée, renversée], accédez à Paramétrage -> Configuration -> Vidéo.

Pour accéder aux options RealView :







1. Appuyez sur l'onglet inférieur GUIDAGE REALVIEW .
2. Appuyez sur l'onglet OPTIONS REALVIEW  pour afficher les options RealView.
3. Sélectionnez parmi :
 - ▶ Caméra unique  [VSM uniquement] – une (1) des huit (8) entrées de caméra peut être sélectionnée pour modifier l'affichage de l'entrée vidéo
 - ▶ Image caméra partagée  [VSM uniquement] – l'un (1) des deux (2) jeux des quatre (4) entrées de caméra (A/B/C/D ou E/F/G/H) peut être sélectionné pour partager l'écran en quatre alimentations vidéo séparées
 - ▶ Options de guidage RealView  – accède aux outils de guidage supplémentaires comprenant le guidage sur vidéo et un indicateur d'angle de braquage
 - ▶ Instantané de la caméra RealView  – enregistre une image fixe de l'affichage actuel de l'écran sur une clé USB

Figure 7-38 : Guidage RealView



Options de guidage RealView

Les options de configuration RealView accèdent aux outils de guidage supplémentaires, notamment le guidage par vidéo et un indicateur d'angle de braquage.






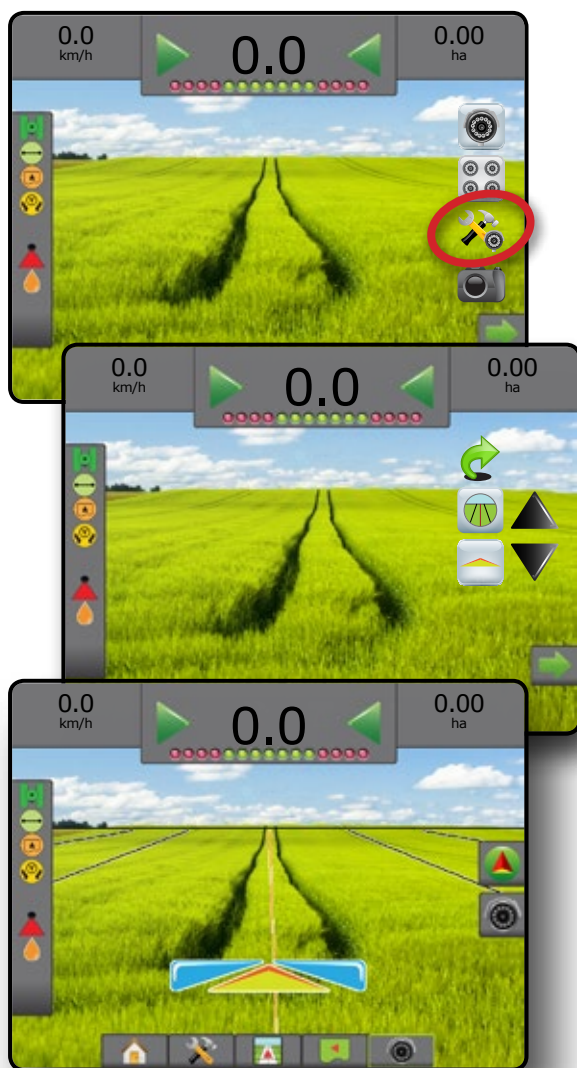
1. Appuyez sur l'onglet OPTIONS REALVIEW  pour afficher les options RealView.
2. Appuyez sur l'icône OPTIONS DE GUIDAGE REALVIEW .
3. Sélectionnez parmi :
 - ▶ Guidage par vidéo  – superpose des lignes de guidage tridimensionnelles sur la vidéo pour une aide à la navigation
 - ▶ Indicateur d'angle de braquage  – affiche la direction dans laquelle il faut régler le volant de guidage
 - ▶ Réglage de la ligne sur l'horizon  ▲ ▼ – ajuste la ligne d'horizon sur l'écran en haut ou en bas

Figure 7-39 : Options de configuration RealView



Instantané de la caméra

L'option Instantané de la caméra RealView enregistre une image fixe de l'affichage actuel de l'écran sur une clé USB.



1. Insérez une clé USB.
2. Appuyez sur l'onglet OPTIONS REALVIEW  pour afficher les options RealView.
3. Appuyez sur l'icône INSTANTANÉ DE LA CAMÉRA .

Figure 7-40 : Affichage vidéo en mode plein écran de la caméra RealView



Options caméra VSM

Si un module de sélection vidéo (VSM) est installé sur le système, deux (2) options de vidéo sont disponibles :




1. Appuyez sur l'onglet OPTIONS REALVIEW  pour afficher les options RealView.
2. Sélectionnez parmi :
 - ▶ Une seule image caméra  – une (1) des (8) entrées de caméra peut être sélectionnée pour modifier l'affichage de l'entrée vidéo
 - ▶ Image caméra partagée  – un (1) des deux (2) jeux de quatre (4) entrées de caméra (A/B/C/D ou E/F/G/H) peut être sélectionnée pour partager l'écran en quatre flux vidéo distincts

Figure 7-41 : Sélection d'une seule caméra avec VSM



Figure 7-42 : Sélectionner la vue partagée avec VSM



CHAPITRE 8 – RÉGULATION DU DÉBIT D'AUTRES FABRICANTS

Lorsqu'un système de régulation de débit d'autres fabricants est présent et que la régulation de débit a été débloquée, les informations sur l'application et la cartographie peuvent être affichées sur les écrans de guidage.

Pour ajouter un régulateur de débit d'autres fabricants au système :

1. Ajoutez un régulateur de débit au système.
2. Allumez le régulateur de débit.
3. Sur la console Matrix Pro GS, déverrouillez la régulation de débit d'autres fabricants.
4. Redémarrez le Matrix Pro GS.
5. Sur la console Matrix Pro GS, configurez les paramètres de régulation de débit d'autres fabricants – permet de configurer l'interface matérielle et la communication.
6. Sur la console Matrix Pro GS, configurez les paramètres de la bouillie – permet de configurer le nom de la bouillie, les volumes du réservoir/de la cuve, les doses d'application cibles, le palier d'ajustement des doses cibles et les limites maximales/minimales de débit de la cartographie en couleurs ainsi que les couleurs d'affichage correspondantes

DÉVERROUILLAGE DE LA RÉGULATION DE DÉBIT D'AUTRES FABRICANTS

Déverrouillage de la fonctionnalité permet de déverrouiller les fonctions avancées.

REMARQUE : Le code de déverrouillage est unique pour chaque console. Contactez le Service client de TeeJet Technologies. Une fois déverrouillée, une fonction reste déverrouillée à moins que la console ne soit totalement réinitialisée.



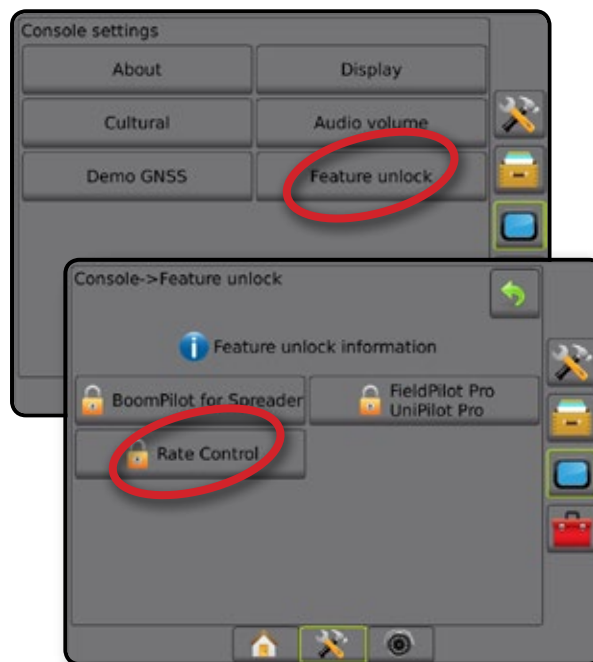
1. Appuyez sur l'onglet latéral CONSOLE .
2. Appuyez sur **Déverrouillage de la fonctionnalité**.
3. Appuyez sur le bouton de fonction verrouillée  pour la régulation du débit d'autres fabricants.
4. Saisissez le code de déverrouillage.
5. Redémarrez la console.



Figure 8-1 : Déverrouillage de la fonctionnalité



OPTIONS DE CONFIGURATION

Régulation de débit d'autres fabricants

Lorsqu'un système de régulation de débit d'autres fabricants est présent et que la régulation de débit a été déverrouillée, une régulation de débit d'autres fabricants peut être activée/désactivée.

1. Cliquez sur l'onglet inférieur CONFIGURATION SYSTÈME .
2. Cliquez sur l'onglet latéral de CONFIGURATION .
3. Appuyez sur **Régulation de débit d'autres fabricants**.
4. Sélectionnez si la régulation du débit d'autres fabricants est activée ou désactivée.
5. Lorsqu'elle est désactivée, sélectionnez :
 - ▶ Interface matérielle – permet de sélectionner une interface afin de communiquer avec un régulateur de débit d'autres fabricants.
 - ▶ Protocole de communication – permet de sélectionner un protocole de communication avec un régulateur de débit d'autres fabricants.
 - ▶ Mode Régulateur – si un protocole applicable est sélectionné, permet de sélectionner le mode du régulateur qui correspond à la configuration du régulateur de débit.
 - ▶ Débit en bauds série – si vous utilisez un dispositif d'interface série, sélectionnez le débit en bauds approprié pour la communication.

À tout moment, sélectionnez :

- ▶ État de régulation de débit – permet d'afficher l'état d'un régulateur de débit d'autres fabricants.

Figure 8-2 : Régulation de débit d'autres fabricants



Bouillie

Lorsqu'un système de régulation de débit d'autres fabricants est présent et que la régulation de débit a été déverrouillée, les options de Bouillie sont disponibles pour la configuration des noms de canal de régulation de la bouillie et les limites de débit maximales/minimales ainsi que les couleurs d'affichage correspondantes pour la cartographie.



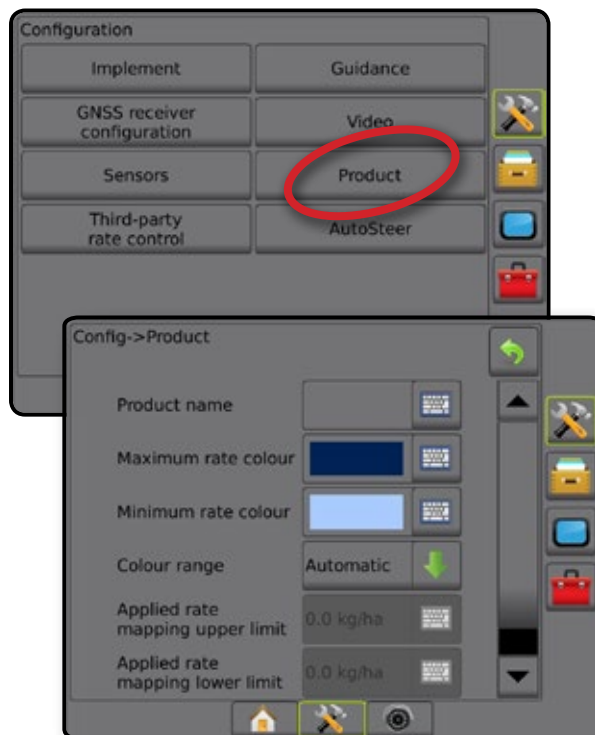
1. Cliquez sur l'onglet inférieur CONFIGURATION SYSTÈME .
2. Cliquez sur l'onglet latéral de CONFIGURATION .
3. Appuyez sur **Bouillie**.
4. Sélectionnez parmi :
 - ▶ Nom de la bouillie – permet de saisir le nom de la bouillie pour le canal de commande actuel
 - ▶ Couleur de débit maximal/minimal – permet de créer le programme de couleurs qui représente le mieux le changement de débits sur une carte d'application ou de débit cible
 - ▶ Plage de couleurs – permet de sélectionner le mode Automatique ou Manuel pour configurer la couleur de dose maximale et minimale
 - ▶ Limite supérieure de la cartographie de la dose appliquée [Plage de couleurs manuelle uniquement] – utilisée pour définir le débit maximal pour lequel la couleur de dose maximale sera utilisée (les doses supérieures utiliseront la couleur de dose maximale sélectionnée)
 - ▶ Limite inférieure de la cartographie de la dose appliquée [Plage de couleurs manuelle uniquement] – utilisée pour définir la dose minimale pour laquelle la couleur de dose minimale sera utilisée (les débits inférieurs utiliseront la couleur de dose minimale sélectionnée)

Figure 8-3 : Options de la bouillie



OPTIONS D'ÉCRAN DE GUIDAGE

Lorsqu'un régulateur de débit d'autres fabricants est intégré dans le système, les options de régulation de débit et de cartographie supplémentaires sont disponibles sur les écrans de guidage Vue du véhicule et Vue de la parcelle.

Guidage à l'écran

Parallèlement aux options de guidage standard, les informations suivantes seront disponibles avec la régulation de débit d'autres fabricants :

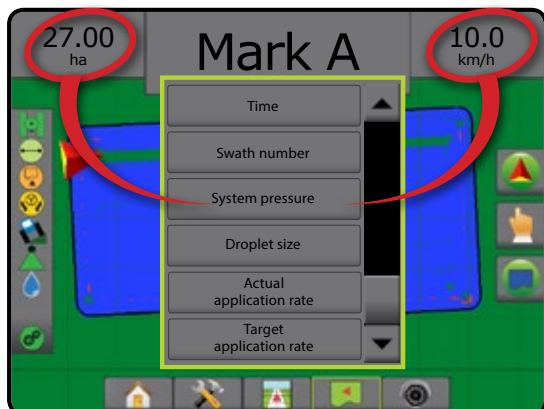
- Lignes de guidage
 - ◀ Noires/Blanches – ligne de contour de zone de la carte de prescription
- Surface de couverture - illustre la surface traitée et le redoublement :
 - ◀ Sélectionnée par l'utilisateur – les surfaces traitées de la carte d'application et de la carte de dose cible affichent des barres de couleur en fonction de la plage de couleurs sélectionnée et de la sélection de carte.

Barre de guidage

Parallèlement aux options standard de la barre de guidage, les informations sélectionnables suivantes seront disponibles avec une régulation de débit d'autres fabricants :

- ▶ Débit d'application effectif – affiche le débit d'application actuel
- ▶ Dose d'application cible – affiche la dose d'application cible

Figure 8-4 : Informations sélectionnables sur la barre de guidage



Barre d'état

Parallèlement aux options standard de la barre d'état, l'icône d'état de régulation de débit de bouillie donne des informations sur l'état de la régulation du débit.

Lorsque vous appuyez sur une icône, les informations relatives à l'état correspondant sont affichées.

1. Appuyez sur l'icône ÉTAT DE RÉGULATION DE DÉBIT DE BOUILLIE .

Figure 8-5 : État du régulateur de débit de bouillie



État du régulateur de débit

- Vert = fonctionnement normal
- Jaune = avertissement système (débit/pression incorrect, etc.)
- Rouge = erreur système (débit/pression incorrect, etc.)
- Pas d'icône = pas de régulateur de débit installé




Cartographie d'application

La cartographie de l'application de la bouillie, basée sur GNSS, est disponible dans la Vue du véhicule ou Vue de la parcelle, dans tout mode de guidage lorsqu'un régulateur de débit se trouve sur le système. La cartographie peut enregistrer les surfaces couvertes par l'outil (Couverture) ou la quantité de bouillie qui a été appliquée et le lieu (Application), et peut diriger l'application de bouillie à débit unique et variable (débit cible présélectionné et prescription, respectivement).

REMARQUE : Avant d'utiliser la cartographie, définissez ou vérifiez les options de cartographie de la bouillie sous Configuration -> Bouillie.

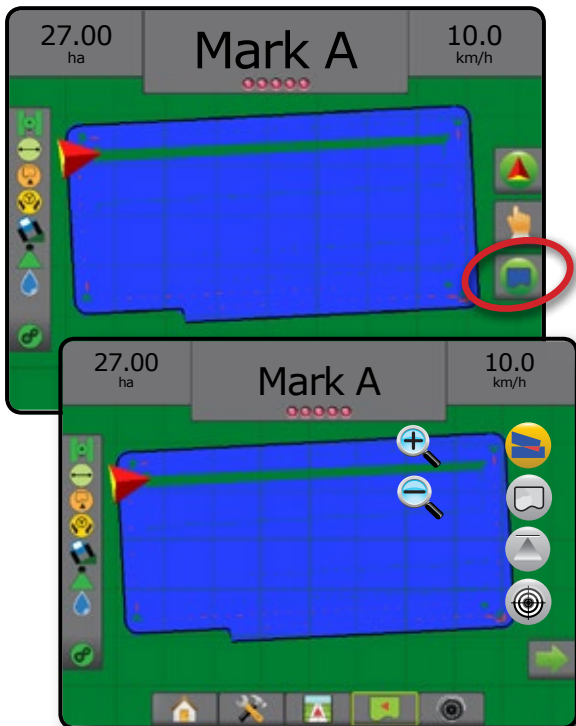
Pour accéder à la cartographie d'application :

1. Appuyez sur l'onglet inférieur GUIDAGE DE LA VUE DU VÉHICULE ou sur l'onglet inférieur GUIDAGE DE LA VUE DE LA PARCELLE .
2. Appuyez sur l'onglet OPTIONS DE CARTOGRAPHIE pour afficher les options de cartographie.
3. Sélectionnez une ou plusieurs options :
 - ▶ Carte de couverture – affiche les surfaces couvertes par l'outil, que la bouillie ait été appliquée ou non

- ▶ Carte de prescription  – carte préchargée qui fournit des informations au régulateur de débit pour les utiliser dans l'application de la bouillie
- ▶ Carte d'application  – affiche la quantité de bouillie qui a été appliquée et où, en utilisant les couleurs pour indiquer le niveau par rapport aux niveaux maximums et minimums prédéfinis ou définis automatiquement
- ▶ Carte de dose cible  – affiche la dose d'application que le régulateur de débit a tenté d'atteindre dans chaque site

REMARQUE : La Carte d'application et la Carte de dose cible ne peuvent pas être sélectionnées en même temps.

Figure 8-6 : Carte de couverture




Copie et transfert des cartes

Les cartes sont stockées au sein des données de la tâche. En utilisant Données -> Données de la tâche -> Gérer, les données de la tâche contenant des cartes peuvent être dupliquées ou transférées dans Fieldware Link afin que les cartes puissent être ouvertes, affichées, modifiées, imprimées et retransférées vers la console. Voir « Données de la tâche » dans le chapitre Configuration du système.

En utilisant Données -> Compte-rendu, des comptes-rendus sous plusieurs formats contenant les données et cartes de la tâche peuvent être générés.

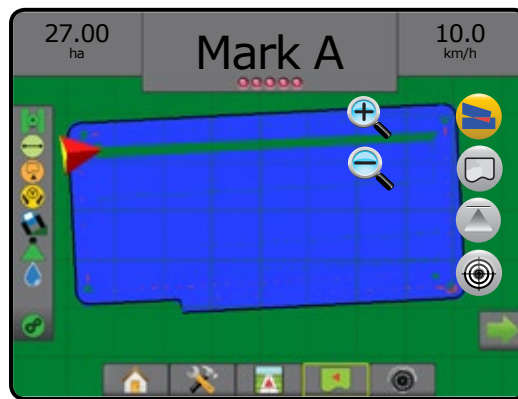
Carte de couverture

 Carte de couverture présentant les surfaces couvertes par l'outil. Le DCM n'exige pas que la bouillie soit appliquée. L'ISOBUS exige que la bouillie soit appliquée.


Cartographie à l'écran

- Surface de couverture - illustre la surface traitée et le redoublement :
 - ◀ Bleu – une application
 - ◀ Rouge – au moins deux applications

Figure 8-7 : Carte de couverture



Carte de prescriptions

 La carte de prescriptions est une carte préchargée qui fournit des informations au régulateur de débit pour les utiliser au cours de l'application de la bouillie. Les cartes de prescriptions contiennent des informations géoréférencées sur le débit de bouillie. Le Matrix Pro GS peut importer les données de la tâche contenant des cartes de prescription, pour une utilisation avec une application de débit variable (VRA) utilisant des régulateurs de débit compatibles.

Cartographie à l'écran

- Lignes de zone :
 - ◀ Noires lorsqu'on s'approche de la zone d'application.
 - ◀ Blanches au sein de la zone d'application.
 - ◀ Les autres zones ayant le même débit seront aussi affichées en blanc.
- Surface de couverture - elle illustre les différentes zones de débit de prescription :
 - ◀ Utilisateur sélectionné – les couleurs de zone sont sélectionnées lors de l'établissement de la carte de prescription.

Avec Fieldware Link (v5.01 ou ultérieure), les utilisateurs peuvent importer les tâches de VRA créées dans Fieldware Link et exporter les données de tâche de la console, modifier les cartes incluses afin de créer le débit cible ou les cartes de prescriptions et les retransférer vers la console pour utiliser la tâche.

REMARQUE : Le mode Tâche avancé est requis pour les applications de dose variables. Voir les Options (mode Tâche) dans le chapitre Configuration du système.

Figure 8-8 : Carte de prescriptions



Carte d'application

La carte d'application affiche la quantité de bouillie qui a été appliquée et où, en utilisant des couleurs pour indiquer le niveau par rapport aux niveaux maximums et minimums prédéfinis ou définis automatiquement.

REMARQUE : La Carte d'application et la Carte de dose cible ne peuvent pas être sélectionnées en même temps.

Cartographie à l'écran

- Surface de couverture - illustre la surface traitée :
 - ◀ Sélectionnée par l'utilisateur – les surfaces traitées affichent des barres de couleur en fonction de la plage de couleurs sélectionnée et de la sélection de carte.

Figure 8-9 : Carte d'application



Sélection de gamme de couleurs

Les options de bouillie configurent les limites de débit maximales/minimales et les couleurs d'affichage correspondantes pour la cartographie.


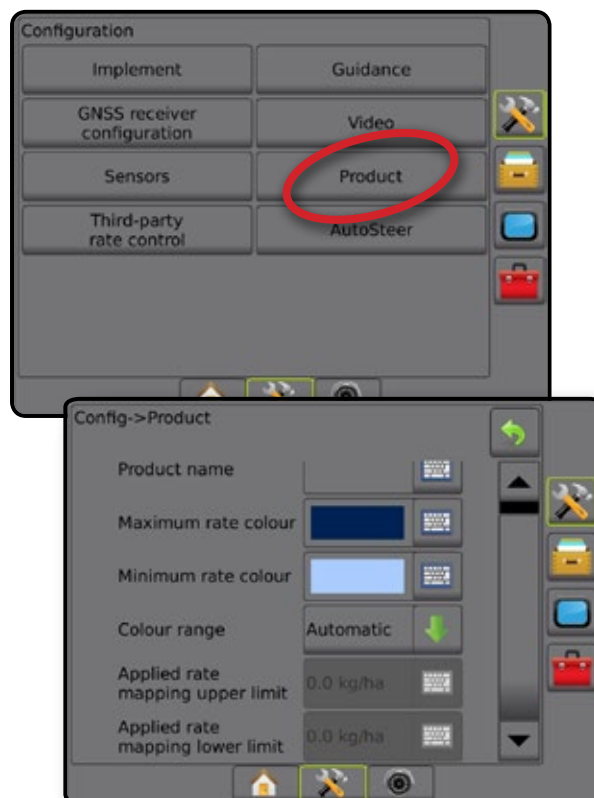
1. Cliquez sur l'onglet latéral de CONFIGURATION .
2. Appuyez sur **Bouillie**.
3. Sélectionnez :
 - ▶ Gamme de couleurs – mode utilisé pour définir la couleur du débit maximal et la couleur du débit minimal.
 - ◀ Automatique – le maximum et le minimum seront déterminés par les valeurs de dose appliquées réelles ou les valeurs de dose cibles
 - ◀ Manuelle – les limites maximales et minimales seront réglées sur celles définies dans les options de limite supérieure de la cartographie de dose appliquée et limite inférieure de la cartographie de dose appliquée
 - ▶ Couleur de débit maximal – permet de définir la couleur de débit maximal. En mode Gamme de couleurs manuelle, cette couleur sera utilisée pour tous les débits au-dessus de la Limite supérieure de la cartographie de débit appliquée
 - ▶ Couleur de débit minimal – permet de définir la couleur de débit minimal. En mode Gamme de couleurs manuelle, cette couleur sera utilisée pour tous les débits en dessous de la Limite inférieure de la cartographie de débit appliquée

Figure 8-10 : Options de la bouillie



Carte de dose cible

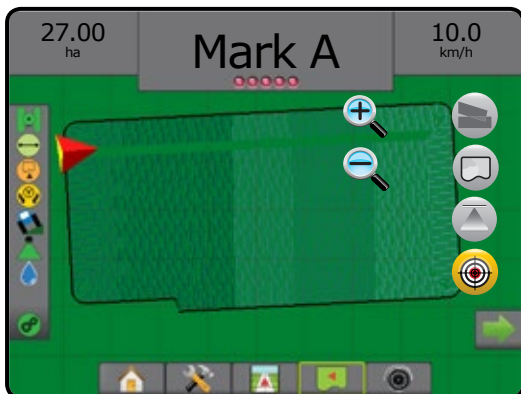
La carte de dose cible affiche la dose d'application cible que le régulateur de débit a tenté d'atteindre sur chaque site.

REMARQUE : La Carte d'application et la Carte de dose cible ne peuvent pas être sélectionnées en même temps.

Cartographie à l'écran

- Surface de couverture - illustre la surface traitée :
 - ◀ Sélectionnée par l'utilisateur – les surfaces traitées affichent des barres de couleur en fonction de la plage de couleurs sélectionnée et de la sélection de carte.

Figure 8-11 : Carte de dose cible



Débits cibles

Les débits d'application cible prédéfinis définissent les objectifs de débit de bouillie appliquée par hectare/acre. Ces paramètres seront définis à l'identique pour toutes les tâches actives.

Sélection de gamme de couleurs

Les options de bouillie configurent les limites de débit maximales/minimales et les couleurs d'affichage correspondantes pour la cartographie.


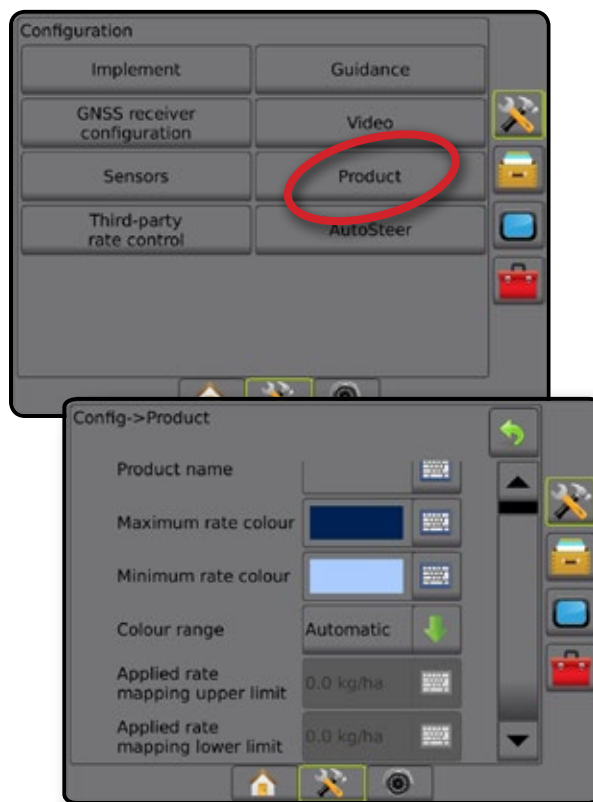
1. Cliquez sur l'onglet latéral de CONFIGURATION .
2. Appuyez sur **Bouillie**.
3. Sélectionnez :
 - ▶ Gamme de couleurs – mode utilisé pour définir la couleur du débit maximal et la couleur du débit minimal.
 - ◀ Automatique – le maximum et le minimum seront déterminés par les valeurs de dose appliquées réelles ou les valeurs de dose cibles
 - ◀ Manuelle – les limites maximales et minimales seront réglées sur celles définies dans les options de limite supérieure de la cartographie de dose appliquée et limite inférieure de la cartographie de dose appliquée
 - ▶ Couleur de débit maximal – permet de définir la couleur de débit maximal. En mode Gamme de couleurs manuelle, cette couleur sera utilisée pour tous les débits au-dessus de la Limite supérieure de la cartographie de débit appliquée
 - ▶ Couleur de débit minimal – permet de définir la couleur de débit minimal. En mode Gamme de couleurs manuelle, cette couleur sera utilisée pour tous les débits en dessous de la Limite inférieure de la cartographie de débit appliquée

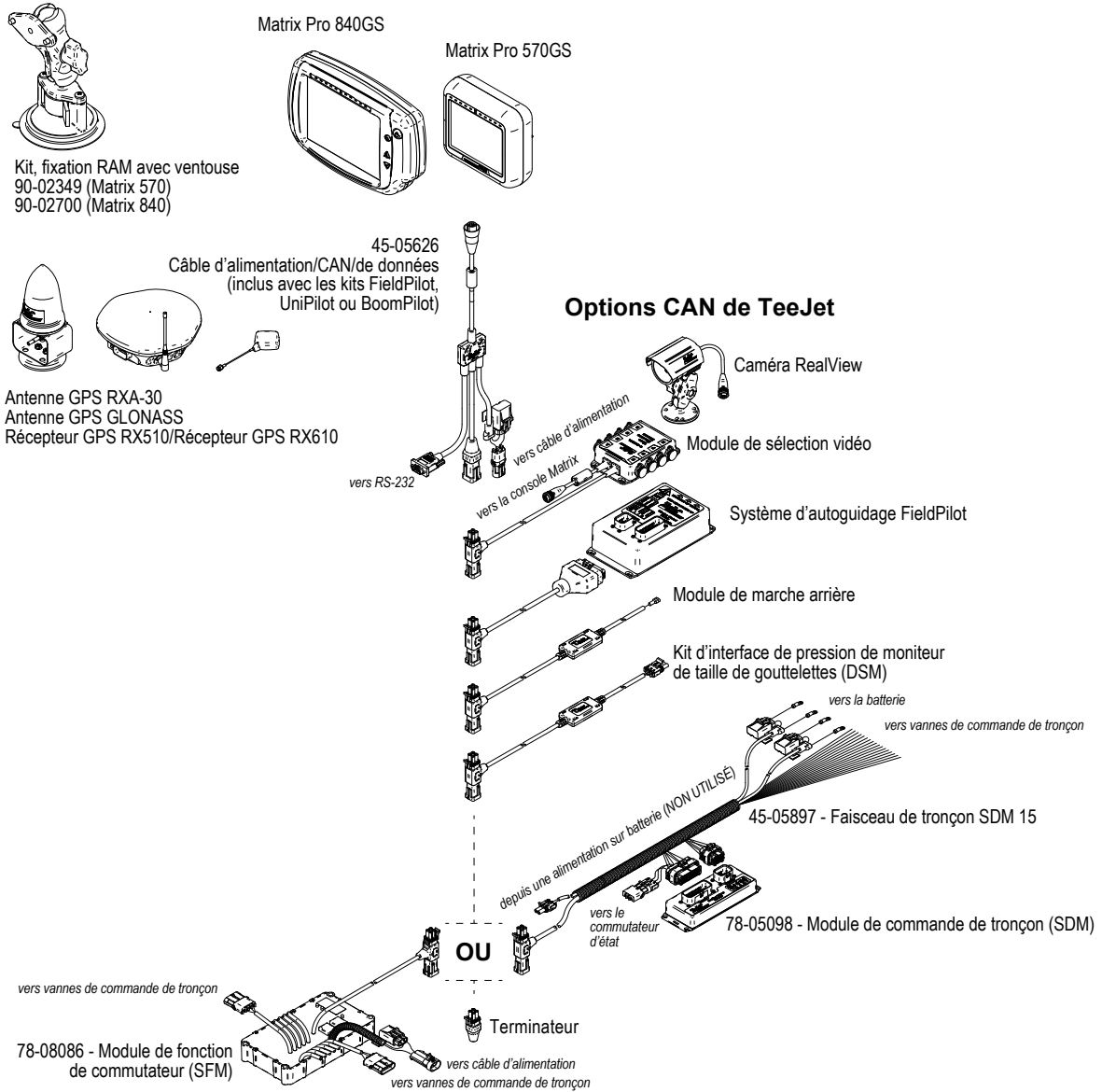
Figure 8-12 : Options de la bouillie



ANNEXE A - CONFIGURATIONS DU SYSTÈME

Les diagrammes suivants illustrent les configurations types de Matrix Pro GS. En raison de la variété des configurations possibles, celui-ci devrait être utilisé à des fins de référence uniquement.

Figure A-1 : Matrix Pro GS avec système d'autoguidage FieldPilot



Matrix® Pro 570GS • Matrix® Pro 840GS

Figure A-2 : Matrix Pro GS avec système de guidage FieldPilot Pro ou UniPilot Pro

INTRODUCTION

ACCUEIL

PLEIN ECRAN

CONFIGURATION

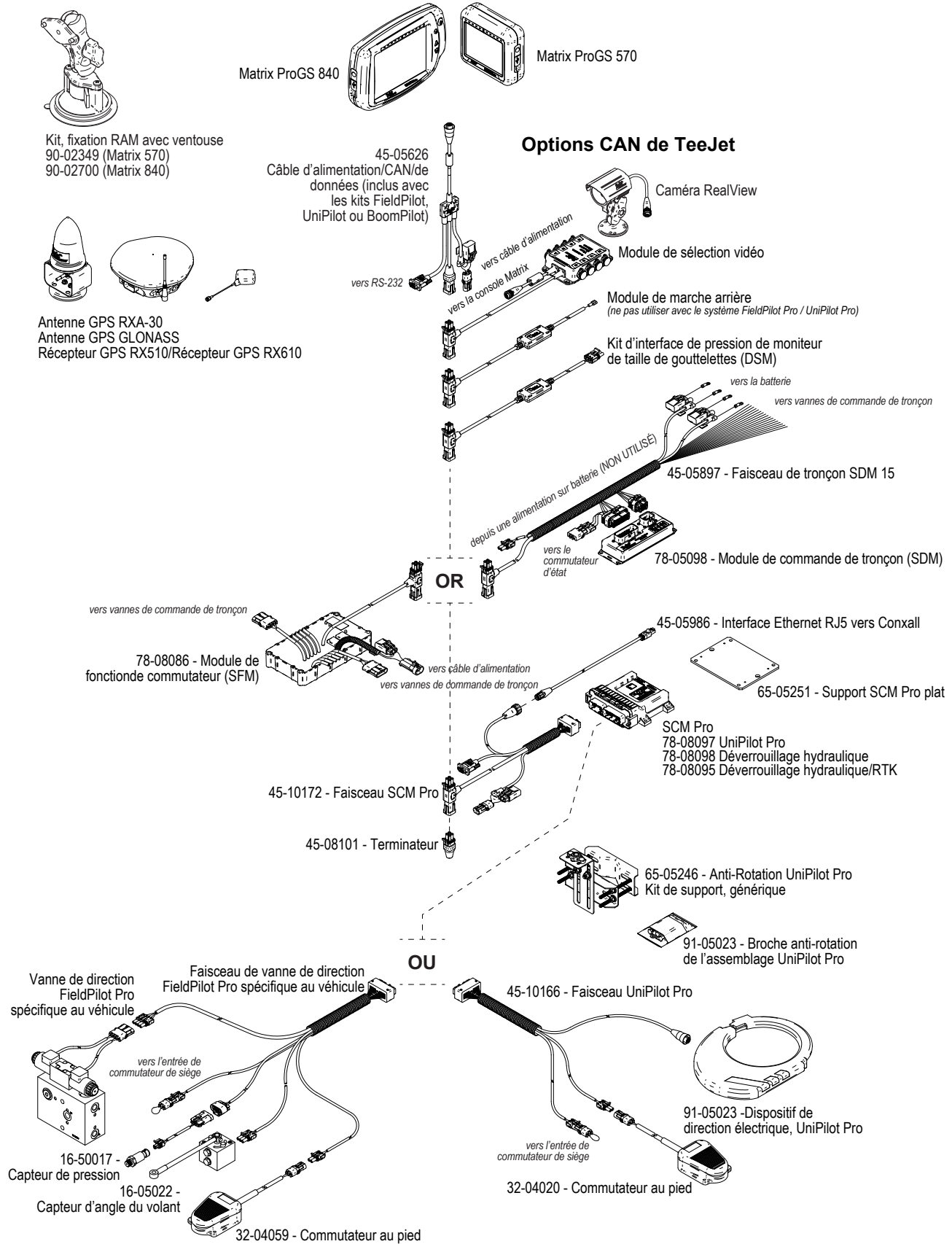
GNSS

OUTIL

GUIDAGE

RÉGULATION DE DÉBIT

ANNEXE



ANNEXE B – PARAMÈTRES DU MENU DE LA CONSOLE MATRIX PRO GS

La présente annexe répertorie les paramètres du menu de la console Matrix Pro GS et fournit également les éléments suivants :

- Paramètres disponibles avec une tâche active.
- Paramètres qui peuvent être configurés dans la console Matrix Pro GS elle-même ou en utilisant le logiciel Fieldware Link.
- Paramètres inclus lorsqu'ils sont exportés vers un profil depuis la console Matrix Pro GS ou depuis Fieldware Link.

Touche de symbole

Dans les tableaux suivants, ces symboles indiquent si les paramètres sont disponibles pendant une tâche active :

- ✓ Disponible pendant une tâche active
- ✗ Pas disponible au cours d'une tâche active
- ◀ Conservé depuis la console avec le profil
- ▶ Conservé depuis Fieldware Link avec le profil

Paramètres de configuration

Paramètres de configuration		Disponible avec une tâche active	Peut être modifié sous		Enregistré sur un profil exporté dans	
			Matrix Pro	Fieldware Link	Matrix Pro	Fieldware Link
Outil	Type de machine	✗	✓	✗	✓	▶
	Hauteur antenne GNSS.....	✗	✓	✓	✓	✓
	Type d'outil	✗	✓	✓	✓	✓
	Disposition d'outil symétrique	✗	✓	✓	✓	✓
	Nombre de tronçons d'outil.....	✗	✓	✓	✓	✓
	Largeur de guidage	✗	✓	✓	✓	✓
	Largeur d'application/de travail.....	✗	✓	✓	✓	✓
	Moniteur de taille de gouttelettes.....	✓	✓	✗	✓	▶
	Sélection de buse					
	Buse actuelle	✗	✓	✗	✓	▶
	Préréglage de buse	✗	✓	✗	✓	▶
	Alerte d'application	✓	✓	✗	✓	▶
	Heure d'entrée.....	✓	✓	✗	✓	▶
	Heure de sortie.....	✓	✓	✗	✓	▶
	Autoriser le BoomPilot en marche arrière.....	✓	✓	✗	✓	▶
	Mode de démarrage du BoomPilot.....	✓	✓	✗	✓	▶
	Icône BoomPilot	✓	✓	✗	✓	▶
	Temporisation du signal de marche arrière	✓	✓	✗	✓	▶
	Mode ligne droite					
	Direction de décalage de l'outil en ligne	✗	✓	✓	✓	✓
	Distance de décalage de l'outil en ligne	✗	✓	✓	✓	✓
	Direction de décalage latéral de l'outil.....	✗	✓	✓	✓	✓
	Distance de décalage latéral de l'outil	✗	✓	✓	✓	✓
	Redoublement	✓	✓	✓	✓	✓
	Temporisations de marche/arrêt.....	✓	✓	✓	✓	✓
Mode épandeur						
Type de paramétrage : TeeJet	✗	✓	✓	✓	✓	
Distance de l'antenne aux disques.....	✗	✓	✓	✓	✓	
Direction de décalage latéral de l'outil.....	✗	✓	✓	✓	✓	
Distance de décalage latéral de l'outil	✗	✓	✓	✓	✓	
Redoublement	✓	✓	✓	✓	✓	
Temporisations de marche/arrêt.....	✓	✓	✓	✓	✓	
Distance de décalage d'épandeur	✗	✓	✓	✓	✓	
Décalages des tronçons.....	✗	✓	✓	✓	✓	
Longueurs des tronçons.....	✗	✓	✓	✓	✓	
Type de paramétrage : Équipementier	✗	✓	✓	✓	✓	
Distance de l'antenne aux disques.....	✗	✓	✓	✓	✓	
Direction de décalage latéral de l'outil.....	✗	✓	✓	✓	✓	
Distance de décalage latéral de l'outil	✗	✓	✓	✓	✓	
Distance de marche/arrêt.....	✗	✓	✓	✓	✓	
Décalages de marche/arrêt de tronçons	✗	✓	✓	✓	✓	

Suite...

Paramètres de configuration		Disponible avec une tâche active	Peut être modifié sous		Enregistré sur un profil exporté dans		
			Matrix Pro	Fieldware Link	Matrix Pro	Fieldware Link	
Outil (suite)	Mode étagé	Direction de décalage en ligne de l'outil du tronçon 1	x	✓	✓	✓	✓
		Distance de décalage en ligne de l'outil du tronçon 1	x	✓	✓	✓	✓
		Direction de décalage latéral de l'outil.....	x	✓	✓	✓	✓
		Distance de décalage latéral de l'outil.....	x	✓	✓	✓	✓
		Redoublement.....	✓	✓	✓	✓	✓
		Temporisations de marche/arrêt.....	✓	✓	✓	✓	✓
		Décalages des tronçons.....	x	✓	✓	✓	✓
Guidage	Luminosité des LED.....	✓	✓	x	x	x	
	Mode d'affichage.....	✓	✓	x	x	x	
	Espacement des LED.....	✓	✓	x	x	x	
	Barre de guidage externe.....	✓	✓	x	x	x	
	Luminosité des LED de la barre de guidage externe.....	✓	✓	x	x	x	
	Luminosité du texte de la barre de guidage externe.....	✓	✓	x	x	x	
	Écart de route externe.....	✓	✓	x	x	x	
	Numéro de passage externe.....	✓	✓	x	x	x	
	Vitesse externe.....	✓	✓	x	x	x	
	Débit réel externe.....	✓	✓	x	x	x	
	Débit cible externe.....	✓	✓	x	x	x	
Bouillie appliquée externe.....	✓	✓	x	x	x		
Con-figuration du récepteur GNSS	Type de GNSS.....	x	✓	x	x	x	
	Port GNSS.....	x	✓	x	x	x	
	Informations d'état GNSS.....	✓	✓	x	x	x	
	Programme.....	x	✓	x	x	x	
	PRN.....	x	✓	x	x	x	
Vidéo	Marche arrière/inverse.....	✓	✓	x	x	x	
Capteurs	Capt de pression IOM	Pression nominale maximale.....	✓	✓	✓	✓	✓
		Alarme de basse pression.....	✓	✓	✓	✓	✓
		Alarme de haute pression.....	✓	✓	✓	✓	✓
Bouillie*	Nom de la bouillie.....	x	✓	✓	✓	✓	
	Constante de buse.....	x	x	✓	▶	✓	
	Couleur de dose maximale.....	✓	✓	x	✓	◀	
	Couleur de dose minimale.....	✓	✓	x	✓	▶	
	Gamme de couleurs.....	✓	✓	x	✓	▶▶	
Limites supérieures/inférieures cartographie du débit appliquée.....	x	✓	x	✓	◀		
Régulation du débit d'autres fabricants	Activer/Désactiver.....	x	✓	x	x	x	
	Interface avec matériel informatique.....	x	✓	x	x	x	
	Protocole de communication.....	x	✓	x	x	x	
	Mode du régulateur.....	x	✓	x	x	x	
	Débit en bauds série.....	x	✓	x	x	x	
État du régulateur de débit.....	✓	✓	x	x	x		
Autoguidage avec FieldPilot Pro ou UniPilot Pro	Gérer les véhicules	Nouveau.....	x	✓	x	x	x
		Charger.....	x	✓	x	x	x
		Modifier.....	x	✓	x	x	x
		Copier.....	x	✓	x	x	x
		Calibrage automatique.....	x	✓	x	x	x
		Ajuster.....	✓	✓	x	x	x
	Supprimer.....	x	✓	x	x	x	
	Ajuster	Désactivation manuelle.....	x	✓	x	x	x
		Temps de réaction du moteur.....	✓	✓	x	x	x
		Jeu UniPilot Pro.....	✓	✓	x	x	x
		Réponse de direction.....	✓	✓	x	x	x
		Temps de réaction du cap.....	✓	✓	x	x	x
		Écart de route.....	✓	✓	x	x	x
		Acquisition de la ligne.....	✓	✓	x	x	x
		Réponse marche arrière.....	✓	✓	x	x	x
Calibrage de dévers.....		x	✓	x	x	x	
Calibrage du capteur d'angle du volant (WAS).....	x	✓	x	x	x		

Paramètres de configuration		Disponible avec une tâche active	Peut être modifié sous		Enregistré sur un profil exporté dans		
			Matrix Pro	Fieldware Link	Matrix Pro	Fieldware Link	
Autoguidage (suite)	Sélectionner les valeurs QI.....	✓	✓	✗	✗	✗	
	DOP maximale	✓	✓	✗	✗	✗	
	Mode de transport	✓	✓	✗	✗	✗	
	Mode de service	✓	✓	✗	✗	✗	
	Présence du conducteur.....	✓	✓	✗	✗	✗	
Autoguidage	Direction assistée/autoguidage activé/désactivé.....	✓	✓	✗	✓	▶	
	Configuration de la vanne	Type de vanne	✗	✓	✗	✓	▶
		Fréquence de la vanne.....	✗	✓	✗	✓	▶
		Cycle de travail minimal à gauche/droite.....	✗	✓	✗	✓	▶
		Cycle de travail maximal à gauche/droite.....	✗	✓	✗	✓	▶
	Paramétrage de direction	Réglage rapide de la direction.....	✓	✓	✗	✓	▶
		Réglage précis de la direction	✓	✓	✗	✓	▶
		Bande morte	✓	✓	✗	✓	▶
	Anticipation	✓	✓	✗	✓	▶	
	Test de vanne	✗	✓	✗	✓	▶	
	Diagnostic des vannes	✗	✓	✗	✓	▶	
	Options	Capteur de volant de direction.....	✗	✓	✗	✓	▶
		Capteur d'angle de braquage	Activé/Désactivé	✗	✓	✗	✓
Calibrage du capteur	✓		✓	✗	✓	▶	
Calibrage en ligne.....	✓		✓	✗	✓	▶	
Correction de dévers	Activé/Désactivé	✗	✓	✗	✓	▶	
	Niveau de la parcelle	✗	✓	✗	✓	▶	

*Disponible uniquement avec un régulateur de débit d'autres fabricants sur le système.

Paramètres de gestion des données

Paramètres de gestion des données		Disponible avec une tâche active	
Données de la tâche	Transférer	Exporter	✗
		Importer	✗
		Supprimer	✗
	Gérer	Nouveau	✗
		Copier	✗
		Supprimer	✗
Rapports	Enregistrer PDF	✗	
	Enregistrer KML.....	✗	
	Enregistrer SHP.....	✗	
	Enregistrer tous les types.....	✗	
Options	Mode Tâche.....	✗	
Paramétrage machine	Transférer	Exporter	✓
		Importer	✓
		Supprimer	✓
	Gérer	Nouveau	✓
		Copier	✓
		Supprimer	✓
		Enregistrer	✓
		Charger.....	✗

Paramètres de la console

Paramètres de la console		Disponible avec une tâche active
À propos	Informations sur le système.....	✓
	Enregistrer.....	✓
Affichage	Thème de couleurs.....	✓
	Luminosité de l'écran LCD.....	✓
	Capture d'écran.....	✓
	Calibrage de l'écran.....	✓
Régional	Unités.....	✓
	Langue.....	✓
	Fuseau horaire.....	✓
Volume audio	Volume audio.....	✓
Démo GNSS	Démarrer.....	✓
Déverrouillage de la fonctionnalité	BoomPilot pour épandeur.....	✓
	Régulation du débit d'autres fabricants.....	✓
	FieldPilot Pro / UniPilot Pro.....	✓

Paramètres des outils

Paramètres des outils		Disponible avec une tâche active
Télécharger le logiciel	Dispositif.....	✗
	Logiciel.....	✗
Extras	Calculatrice.....	✓
	Convertisseur d'unités.....	✓

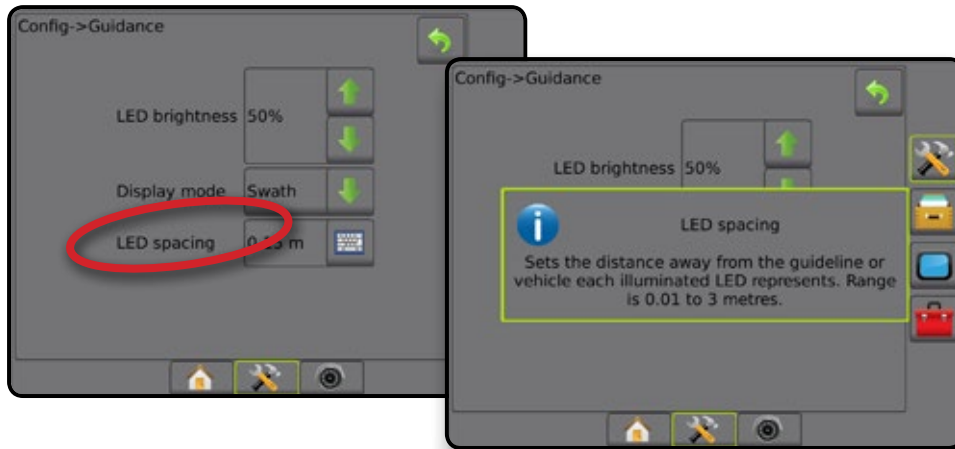
ANNEXE C – SPÉCIFICATIONS D'UNITÉ

Dimensions	Matrix Pro 570GS	16,15 x 14,91 x 5,84 cm
	Matrix Pro 840GS	27,0 x 18,0 x 6,0 cm
Poids	Matrix Pro 570GS	0,794 kg
	Matrix Pro 840GS	1,06 kg
Connecteur	Alimentation/CAN	Connecteur Conxall 8 broches
	Caméra	Connecteur Conxall 5 broches
	Vitesse/Détection	Connecteur Conxall 8 broches
<i>AVERTISSEMENT ! Certaines consoles Matrix originales disposent d'un branchement de câble conxall de 4 broches. Les câbles à 4 et 8 broches NE sont PAS interchangeables.</i>		
Environnement	Stockage	-10 à +70 °C
	Fonctionnement	0 à +50 °C
	Humidité	90 % sans condensation
Affichage	Matrix Pro 570GS	Résolution de 320 x 240, 14,5 cm
	Matrix Pro 840GS	Résolution de 800 x 600, 21,3 cm
Entrée/Sortie		USB 2.0
Alimentation électrique		< 9 watts @ 12 Vcc

ANNEXE D – CONFIGURER LES PLAGES

Appuyez sur le nom de l'option de n'importe quel élément de menu pour afficher une définition et les valeurs de plage de cet objet.

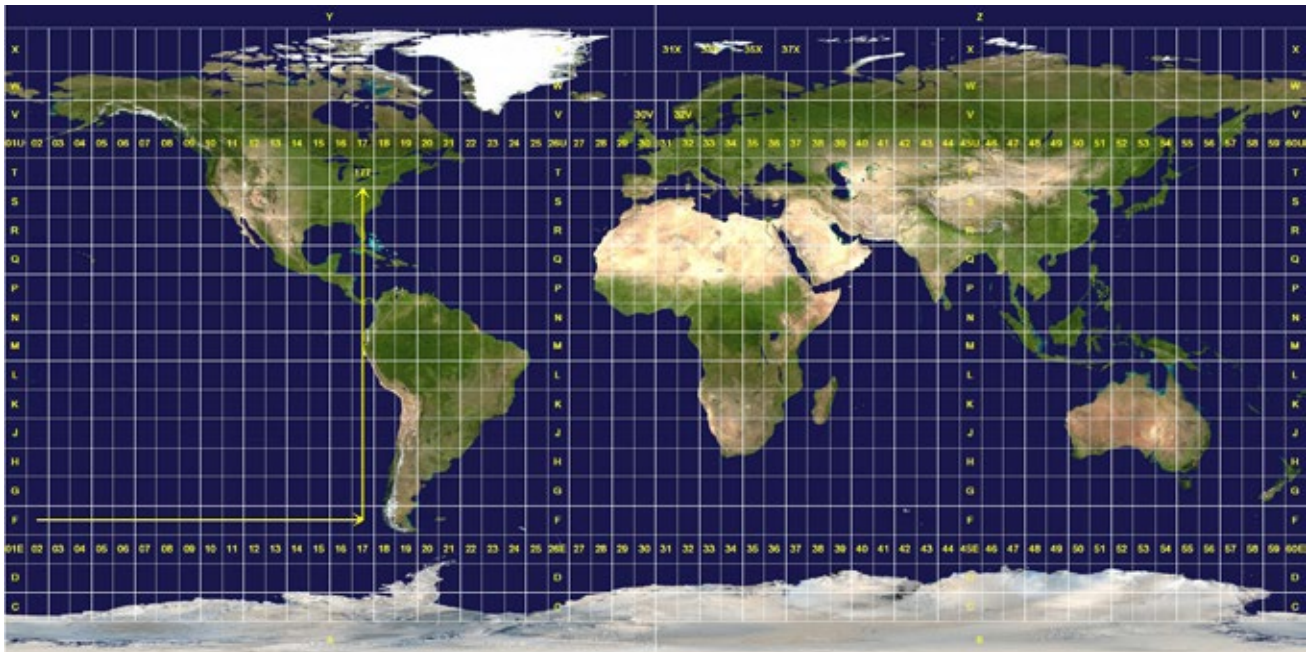
Figure A-3 : Exemple de zone de texte d'information



ANNEXE E – COORDONNÉES ET ZONES UTM

Les Matrix® Pro 570GS et Matrix® Pro 840GS utilisent les coordonnées Universal Transverse Mercator (UTM) pour suivre les emplacements des tâches. Le système de coordonnées UTM divise la surface de la Terre en soixante zones nord-sud numérotées, qui sont de plus divisées en zones de latitude, désignées par des lettres, comme indiqué ci-dessous.

Figure A-4 : Système de coordonnées UTM – Mondial



La console Matrix Pro GS trace ensuite les zones UTM dans lesquelles chaque tâche d'application de bouillie est effectuée. Ces informations sur la zone sont ensuite utilisées pour déterminer si une tâche peut être démarrée/poursuivie ou pour trouver la tâche enregistrée qui est la plus proche de la position actuelle du véhicule.

Si une tâche sélectionnée se trouve dans une zone UTM autre que la zone UTM actuelle ou adjacente, le message « en dehors de la plage » sera affiché à côté de la Distance et **Démarrer une tâche** ou **Continuer** sera désactivé.

Si une tâche sélectionnée n'a pas d'informations enregistrées, la distance indiquera « Pas de données ».

Copyrights

© 2016 TeeJet Technologies. Tous droits réservés. Aucune partie de ce document ni 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 préalable de TeeJet Technologies.

Marques déposées

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

Limitation de responsabilité

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



Informations de sécurité

TeeJet Technologies n'est pas responsable des dommages ou des préjudices physiques causés par le non-respect des exigences de sécurité suivantes.

En tant que conducteur du véhicule, vous êtes responsable de son fonctionnement en toute sécurité.

Le Matrix Pro GS en combinaison avec n'importe quel dispositif de direction assistée/autoguidage n'est pas conçu pour remplacer le conducteur du véhicule.

Ne quittez pas un véhicule lorsque le Matrix Pro GS est activé.

Assurez-vous qu'aucune personne ni aucun obstacle ne se trouvent à proximité du véhicule avant et pendant l'enclenchement.

Le Matrix Pro GS est conçu pour renforcer et améliorer l'efficacité pendant le travail sur la parcelle. Le conducteur est entièrement responsable de la qualité et des résultats relatifs au travail.

Désactivez ou ôtez tout dispositif de direction assistée/autoguidage avant de conduire sur la voie publique.

MATRIX® PRO GS

MANUEL DE L'UTILISATEUR

Mises à jour de produits disponibles

- Autoguidage FieldPilot®
- Direction assistée UniPilot®
- Contrôle de tronçons de rampe automatisés BoomPilot®
- Gyromodule de dévers
- Modules de sélection vidéo pour 8 caméras maximum
- Récepteur GPS externe ou mises à niveau des antennes
- Application d'organisation améliorée des données Fieldware® Link
- Kit de capteur de pression pour moniteur de taille de gouttelettes
- Régulation de débit d'autres fabricants



www.teejet.com

A Subsidiary of  Spraying Systems Co.®

98-05273-FR-A4 R6 French/Français
© TeeJet Technologies 2016