



VUE "VÉHICULE"

Vitesse actuelle/Numéro du passage: 14.6 km/h / Marque A / 0.53 ha

Activité de la navigation: Marque A

Superficie cumulée: 0.53 ha

Mode de guidage: Marquer A/B, Marquer le contour, Terminer le contour, Déplacer ligne A/B, Annuler repère A, Annuler le contour

Options Accueil/Menu ou appuyez sur bouton origine

Indications de navigation, Barre d'état, Véhicule avec représentation en temps réel des tronçons de rampe actifs

Boussole sur l'horizon, Vue "véhicule"/Perspective (zoom avant/arrière) ou appuyez sur les boutons zoom avant/arrière, Superficie traitée colorée (Bleu = une application, Rouge = deux applications ou davantage), BoomPilot

Options "Vue véhicule"

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



GUIDAGE REALVIEW

Vitesse actuelle/Numéro du passage: -1 Bande / 5.8 / 0.53 ha

Activité de la navigation: 5.8

Superficie cumulée: 0.53 ha

Plein écran, Guidage par vidéo, Angle de braquage

Options Accueil/Menu ou appuyez sur bouton origine

Choisir la caméra, Écran partagé, Réglage du guidage, Indications de navigation

Options "Guidage RealView"

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

Icônes de barre d'état

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



VUE "PARCELLE"

Vitesse actuelle/Numéro du passage: 14.6 km/h / 0.0 / 0.21 ha

Activité de la navigation: 0.0

Superficie cumulée: 0.21 ha

Marquer le contour, Terminer le contour, Enregistrer le point, Retourner au point enregistré, Annuler le contour, Annuler le point enregistré

Options Accueil/Menu ou appuyez sur bouton origine

Indications de navigation, Barre d'état, Représentation du véhicule

Superficie traitée colorée (Bleu = une application, Rouge = deux applications ou davantage), Vue "parcelle" (zoom avant/arrière) ou on peut utiliser les boutons zoom avant/arrière, Vue "des limites", Mode déplacement de carte

Options "Vue parcelle"

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

i A paramétrer en premier

Les fonctions concernées doivent être configurées avant que d'autres fonctions comme guidage, BoomPilot et FieldPilot puissent être activées.

- Ces paramètres doivent être complétés pour que le guidage puisse fonctionner.
- Ces paramètres doivent être complétés pour que le BoomPilot puisse fonctionner.
- Ces paramètres doivent être complétés pour que le FieldPilot puisse fonctionner.

MATRIX™
















GUIDE AIDE-MÉMOIRE

MATRIX840G



MATRIX570G

OPTIONS DU MENU






















Icône	Description
	Accueil – Affiche les options du menu y compris la configuration de l'appareil, la vue "véhicule", la vue "parcelle", le guidage RealView, la vue "travail" et la surveillance de la rampe.
	Configuration de l'appareil – Permet de configurer le système, le BoomPilot/Rampe unique, le véhicule, la correction de dévers et le FieldPilot.
	Configuration du système. Fixe les options pour la barre de guidage, les options régionales de l'appareil (unités, langue & fuseau horaire), GPS, boîtier (volume, luminosité écran, étalonnage de l'écran tactile, capture d'écran & à propos de/enregistrer) et caméras vidéo.
	Configuration BoomPilot/rampe unique. Fixe le redoublement de passage, anticipation d'ouverture/de fermeture, nombre de tronçons de rampe et largeurs des tronçons de rampe relatifs.
	Configuration du véhicule. Fixe le type de véhicule, la hauteur de l'antenne, la direction de la rampe et la distance entre la rampe et l'antenne.
	Configuration du Gyromodule de dévers. Marche-arrêt et étalonnage de la correction de dévers.
	Configuration du FieldPilot. Marche-arrêt de l'autoguidage, options pour la configuration des vannes (fréquence et cycles de travail minimal & maximal), essai des vannes et configuration du FieldPilot (réglage rapide, réglage précis, bande morte & anticipation).
	Vue "Véhicule" – Montre une image générée par ordinateur de la position du véhicule sur l'aire de travail. Accède aux options pour modes de guidage, bord de parcelle et BoomPilot.
	Vue "Parcelle" – Montre une image générée par ordinateur de la position du véhicule et de la zone d'application vues depuis le ciel. Accède aux options pour le "bord de parcelle" et le point enregistré. Entrer en mode vue "des limites" et focalisation.
	Guidage RealView – Permet l'affichage d'une seule entrée vidéo en direct ou d'un jeu de quatre entrées en direct au lieu d'une image générée par ordinateur. Entrer en modes Guidage par vidéo et Angle de braquage.
	Vue "Travail" – Permet d'enregistrer des informations sur une clé USB ou d'effacer des informations sur l'appareil.
	Informations sur le travail. Permet d'effacer toutes les informations sur le travail en cours, les informations "bord de parcelle" ou les compteurs de surface.
	Appuyez sur la poubelle pour supprimer l'information choisie.
	Sauvegarde des informations. Enregistre toutes les données ALL y compris PDF, KML (Google Earth) et les fichiers SHP (ESRI) ou chaque catégorie séparée vers la clé USB.
	Surveillance de la rampe – Permet à l'ordinateur de créer une image des tronçons de rampe actifs/inactifs. Activer/désactiver BoomPilot.



CONFIGURATION DE L'APPAREIL





Configuration du système

Icône	Description
	Configuration de la barre de guidage – Espacement par LED, mode d'affichage et luminosité des LEDs.
	Barre de guidage/ espacement par LED. Fixe la distance indiquée par la ou les LEDs allumées.
	Mode d'affichage. Détermine si la barre de guidage désigne le passage ou le véhicule.
	Luminosité des LEDs. Modifie la luminosité des LEDs de la barre de guidage.
	Configuration options régionales – Unités, langue et fuseau horaire.
	Unités. Définit les unités de mesures du système.
	Langue. Définit la langue du système.
	Fuseau horaire. Établit le fuseau horaire local.
	Configuration du GPS – Informations sur type de GPS, le port GPS et l'état du GPS
	Type de GPS. Adapte le système pour recevoir le GPS, le DGPS, ou les deux types de signaux.
	Port GPS. Met la transmission du port de communication (port COM) en interne ou en externe.
	État du GPS. Affiche des informations concernant les vitesses de transmissions des données, le nombre de satellites visibles, la qualité et l'identification du ou des satellites.
	Paramétrage du boîtier – Volume, luminosité de l'écran, étalonnage de l'écran tactile, capture d'écran et À propos de/Enregistrer.
	Volume. Modifie le volume du haut-parleur.
	Luminosité de l'écran. Modifie la luminosité de l'affichage.
	Étalonnage de l'écran tactile. Utilisé pour démarrer un étalonnage de l'écran tactile.
	Capture d'écran. Permet d'enregistrer les images de l'écran sur une clé USB.
	À propos de. Affiche des informations concernant le logiciel du système et des modules connectés au CAN bus.
	Enregistrer. Enregistre les données de configuration du boîtier sur une clé USB.
	Configuration de la vidéo. Utilisé pour configurer jusqu'à 8 caméras avec l'utilisation d'un module de sélection de vidéo. Grisé = module de sélection de vidéo indisponible.
	Caméras. Configurer les caméras en normal, inversé, tête en bas ou inversé tête en bas.







Configuration du Gyromodule de dévers

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







Configuration BoomPilot/ Rampe unique

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














Configuration du véhicule

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



Configuration du FieldPilot

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

Commandes générales








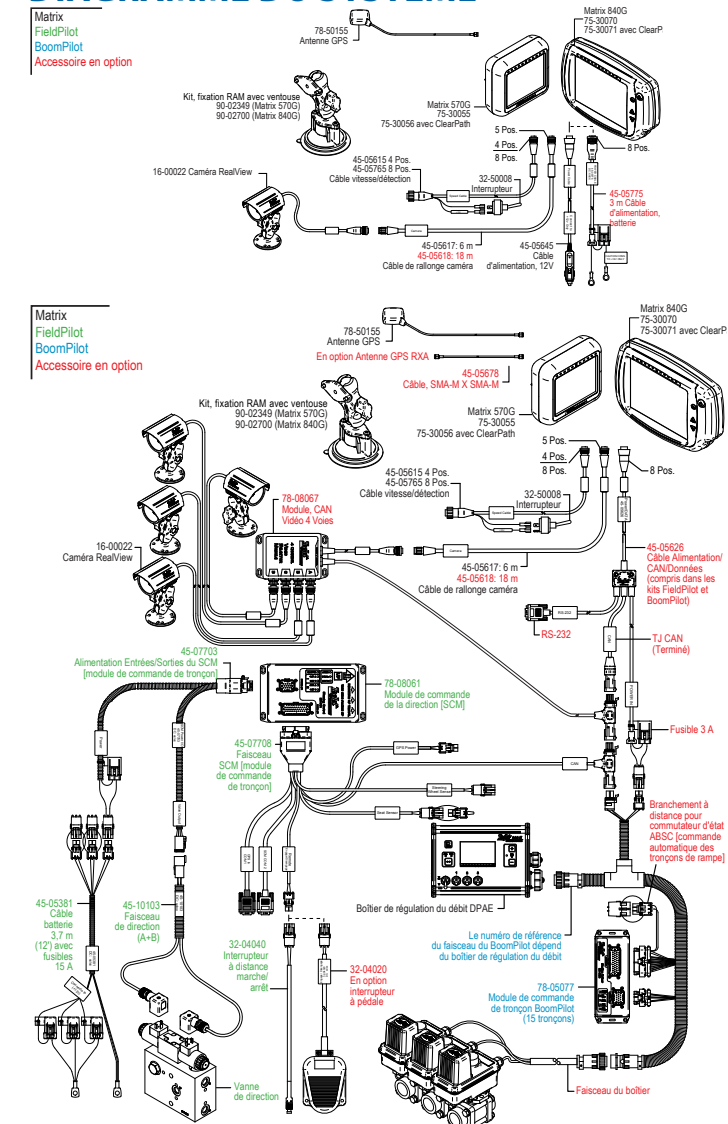
Icône	Description
	Bouton Accueil. Accédez aux options du menu d'accueil y compris configuration de l'appareil, Vue "véhicule", Vue "parcelle", guidage RealView, vue "travail" et surveillance de la rampe.
	Boutons zoom avant/arrière. Ajuste les réglages de zoom dans Vue "véhicule" et Vue "parcelle".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

DIAGRAMME DU SYSTÈME



Jusqu'à 8 caméras peuvent être installées en utilisant 78-08068 : Module vidéo 8 voies CAN