

AEROS 9040

GUIDE DE L'UTILISATEUR

Version du logiciel 4.21



TeeJet[®]
TECHNOLOGIES

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

Ordinateur de terrain Aeros 9040

Table des matières

GUIDE DE DÉMARRAGE SIMPLE

1

N° 1 MISE SOUS TENSION

1

N° 2 ÉCRAN D'ACCUEIL

1

Configuration du système	1
Mode simple ou avancé.....	1

N° 3 ACCÉDER À LA CONFIGURATION

2

1) Configuration des paramètres régionaux locaux.....	2
2) Configuration du GNSS.....	2
3) Paramétrage de l'outil.....	3
Paramètres d'outil en fonction de l'équipement présent.....	3
Configuration d'un seul tronçon	3
Tronçon(s) avec configuration du pulvérisateur/épandeur ISOBUS.....	4
Plusieurs tronçons avec configuration de SDM/SFM et DCM avec ISM/ASB.....	5
Paramétrages supplémentaires par type d'outil	5
Numéros de tronçon	6
Ligne droite	6
Épandeur – TeeJet.....	7
Ajustement de la distance de décalage latéral de l'outil.....	8
Calcul de l'ajustement du décalage de GNSS.....	8
Ajustement du décalage latéral de l'outil	9

N° 4 COMMENCER UNE NOUVELLE TÂCHE OU CONTINUER UNE TÂCHE

10

Mode simple.....	10
Nouvelle tâche	10
Continuer une tâche	10
Fermer une tâche	10
Mode avancé.....	10
Nouvelle tâche	10
Démarrer une tâche	10
Fermer une tâche	10

N° 5 GUIDE DE CONFIGURATION

11

1) Choisir un mode de guidage	11
2) Mettre en place une ligne de guidage AB	12
3) Créer un contour d'application.....	12

AJOUTER UNE RÉGULATION DE DÉBIT

14

TERMINAL UNIVERSEL ISOBUS

14

Présentation générale.....	14
Options d'écran de guidage	14
Configurer la bouillie.....	15

MODULE À DOUBLE COMMANDE TEEJET 16

Présentation générale de l'écran de régulation de débit.....	16
Configurer les canaux de commande	17
Configuration du dispositif.....	17
Canaux de commande de bouillie.....	18
TankMatic	18
Configurer la bouillie.....	19

CARTOGRAPHIE D'APPLICATION 20

Copie et transfert des cartes	20
Carte de couverture.....	20
Carte de prescriptions.....	20
Carte d'application.....	21
Carte de dose cible.....	21
Débits cibles	21

INFORMATIONS SUR LES MODES DE GUIDAGE 22

Vue du véhicule.....	22
Vue de la parcelle.....	23
Guidage RealView.....	24

MODES DE GUIDAGE 25

ICÔNES DE L'ÉCRAN DE GUIDAGE 26

BARRE DE GUIDAGE 28

BARRE D'ÉTAT 29

DÉTAILS DES FONCTIONS DE GUIDAGE 30

Fonction de notification A+	30
Azimut en degrés.....	30
Retour à un point.....	31
Enregistrer un point de retour.....	31
Supprimer le point de retour	31
Guidage au point de retour.....	31
Fonction ligne de guidage suivante.....	32

BOOMPILOT 32

Pas de module de commande de tronçon.....	33
Console seulement.....	33
Avec interrupteur de tâches marche/arrêt en option.....	33
Utilisation de la console	33
Pulvérisateur ISOBUS.....	33
Console et ECU seulement	33
Avec boîte de commutateur.....	34
Avec un module d'état d'outil ISOBUS (ISO ISM)	34
Épandeur ISOBUS	34
Console seulement.....	34
Avec interrupteur de tâches marche/arrêt de l'épandeur en option.....	35
Avec module de commande de tronçon TeeJet et boîtier de commutation ou ISM.....	35
Avec module de commande de tronçon TeeJet.....	35

Ordinateur de terrain Aeros 9040

OPTIONS D'OUTIL SUPPLÉMENTAIRES

36

SÉLECTION DE BUSE

36

Préconfigurée.....	36
Buse actuelle	37

MONITEUR DE TAILLE DE GOUTTELETTES

37

Configuration	37
Activer/désactiver le DSM	37
Sélection de buse/Buse actuelle.....	37
Capteur de pression module entrée/sortie	37
Fonctionnement	38
Barre d'état	38
<i>Diagramme de taille de gouttelettes</i>	38
Barre de guidage.....	38

MODULE DE MARCHE ARRIÈRE

38

Écrans de guidage de marche arrière.....	39
--	----

SURPASSEMENT DE LA VITESSE AU SOL

39

BOOMPILOT

40

Mode de démarrage du BoomPilot	40
Icône BoomPilot.....	40

MONITEUR DU DÉBIT DE LA BUSE

41

GESTION DES DONNÉES

41

Données de la tâche.....	42
Paramétrage machine.....	42

CONFIGURATIONS DU SYSTÈME

43



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.

L'Aeros 9040 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 l'Aeros 9040 est enclenché.

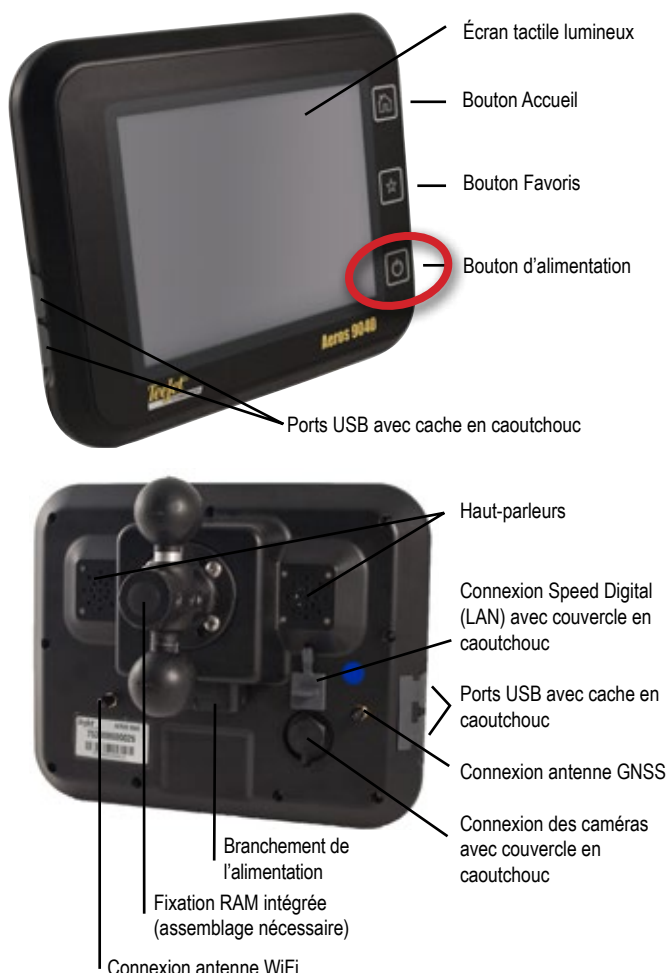
Assurez-vous qu'aucune personne ni aucun obstacle ne se trouvent à proximité du véhicule avant et pendant l'enclenchement.

L'Aeros 9040 est conçu pour renforcer et améliorer l'efficacité pendant le travail sur le terrain. 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.

GUIDE DE DÉMARRAGE SIMPLE

N° 1 MISE SOUS TENSION




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.

Bouton Accueil

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

Bouton Marche/Arrêt

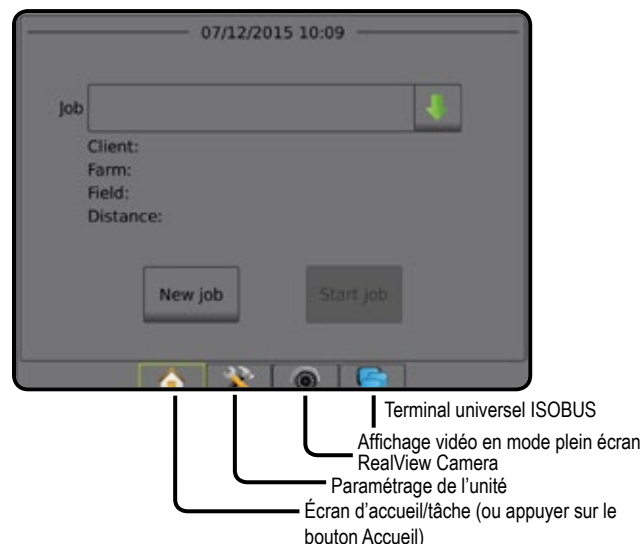
Marche - Appuyez sur le bouton d'ALIMENTATION  pour allumer la console. Lors de l'allumage, l'Aeros lancera sa séquence de démarrage.

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.

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.



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 de données, Paramètres de la console et Outils.

Affichage vidéo en mode plein écran RealView Camera

Aperçu des entrées vidéo et paramétrage caméra sans GNSS disponible. Les options de guidage RealView ne sont pas disponibles sur cet écran.

Vue du Terminal universel ISOBUS

Accès aux options et au fonctionnement d'une Unité de commande électronique (ECU) ISOBUS. Il fournit une commande du pulvérisateur ou épandeur de récolte lorsqu'il est intégré dans l'outil de l'une ou l'autre capacité.

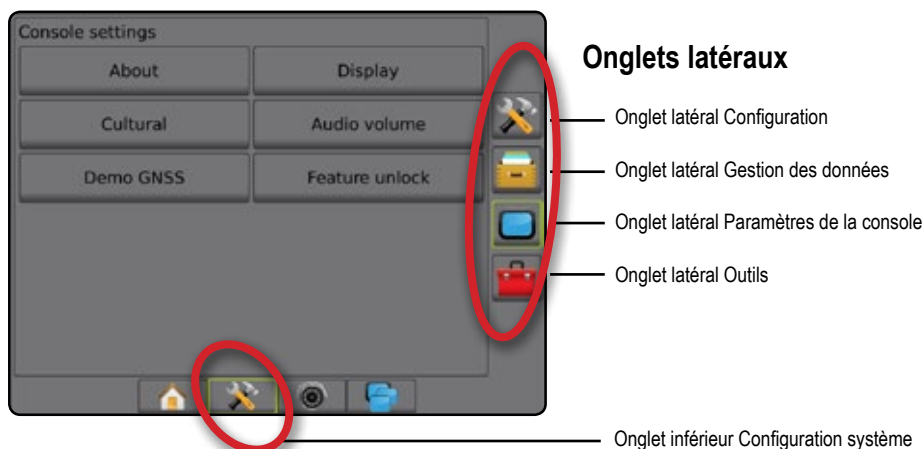
Mode simple ou avancé

Pour passer du mode simple au mode avancé, consultez le chapitre de configuration sous Gestion des données -> Options.

- 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.
- Mode 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.

N° 3 ACCÉDER À LA CONFIGURATION

À partir de l'écran d'accueil, sélectionnez le bouton inférieur de Configuration du système, afin de configurer la console, la machine et ses outils. Quatre onglets latéraux pour accéder aux options Configuration de la machine/outil, Gestion de données, Paramètres de la console et Outils.



1) Configuration des paramètres régionaux locaux

Le mode régional est utilisé afin de configurer les unités, la langue et le fuseau horaire de la console Aeros et des Unités de commande électronique (ECU) dans le système.

REMARQUE : Les langues disponibles dans une ECU spécifique peuvent varier.

1. Cliquez sur l'onglet inférieur CONFIGURATION SYSTÈME
2. Appuyez sur l'onglet latéral CONSOLE
3. Appuyez sur **Régional**.
4. 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

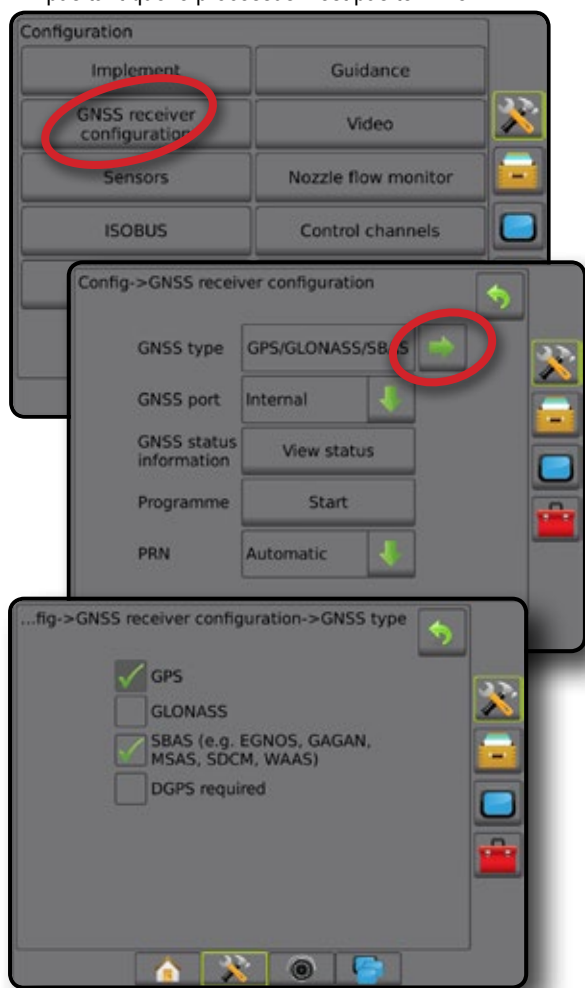


2) Configuration du GNSS

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

1. Cliquez sur l'onglet inférieur CONFIGURATION SYSTÈME
2. Cliquez sur l'onglet latéral de CONFIGURATION
3. Appuyez sur **Configuration du récepteur GNSS**.
4. 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.
5. Appuyez sur la flèche PAGE SUIVANTE pour configurer les options GNSS spécifiques.
6. 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.

7. 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.



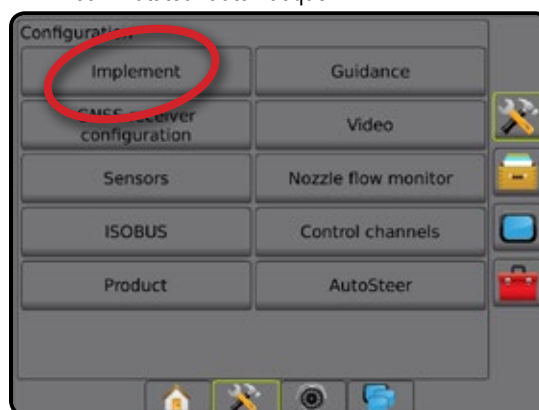
3) Paramétrage de l'outil

Le paramétrage de l'outil est utilisé 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.

Paramètres d'outil en fonction de l'équipement présent


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

- ▶ Tronçon unique
- ▶ Tronçon(s) avec configuration du pulvérisateur/épandeur ISOBUS
- ▶ Plusieurs tronçons avec module de pilote de tronçon ou module de fonction de commutation *et* module de double commande avec module d'état d'entrée et boîtier de commutateur automatique



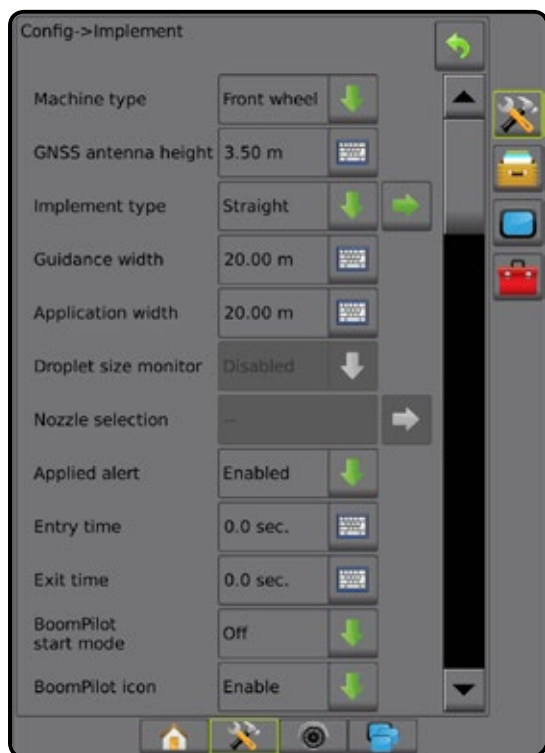
Configuration d'un seul tronçon

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 présent sur le système (c'est-à-dire qu'aucun contrôle de tronçon n'est présent). 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 – permet de sélectionner le type de machine qui représente plus fidèlement votre machine.
 - ▶ Hauteur d'antenne GNSS – 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 (*voir la section Type d'outil pour obtenir plus de détails*)
 - ▶ Largeur de guidage – permet de définir la distance entre les lignes de guidage
 - ▶ Largeur de travail/application – permet de saisir la largeur totale de l'outil. La plage est de 1,0 à 75,0 mètres.
 - ▶ Moniteur de taille de gouttelettes [si disponible] – permet un contrôle de la taille des gouttelettes pour un maximum de cinq buses de pulvérisateur présélectionnées

Ordinateur de terrain Aeros 9040

- ▶ 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.



Tronçon(s) avec configuration du pulvérisateur/épandeur ISOBUS

Certaines options d'outil sont sélectionnées sur l'ISOBUS ECU. Lorsque ces options sont également disponibles dans la section Configuration de l'outil, elles seront grisées ou indisponibles.

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 (voir la section Type d'outil pour obtenir plus de détails)

- ▶ Largeur de guidage – permet de saisir la distance entre les lignes de guidage
 - ▶ Largeur d'application [Type d'outil en ligne droite obtenu sur l'ISOBUS ECU] – permet de saisir la largeur totale de l'outil
 - ▶ Largeur de travail [Type d'outil du pulvérisateur obtenu sur l'ISOBUS ECU] – permet de saisir la largeur totale de l'outil
 - ▶ Moniteur de taille de gouttelettes [disponible uniquement avec le kit d'interface du capteur de pression] – permet un contrôle de la taille des gouttelettes pour un maximum de cinq buses de pulvérisateur
 - ▶ Sélection de buse [Type d'outil en ligne droite obtenue sur ISOBUS ECU] – permet de sélectionner le type de buse de pulvérisateur
 - ▶ 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 contrôler automatiquement BoomPilot par la vitesse ou manuellement par l'icône BoomPilot
 - ▶ Icône BoomPilot – permet d'activer l'icône de contrôle manuel de BoomPilot
4. Appuyez sur la flèche PAGE SUIVANTE ➡ pour configurer les options spécifiques de l'outil.





Plusieurs tronçons avec configuration de SDM/SFM et DCM avec ISM/ASB

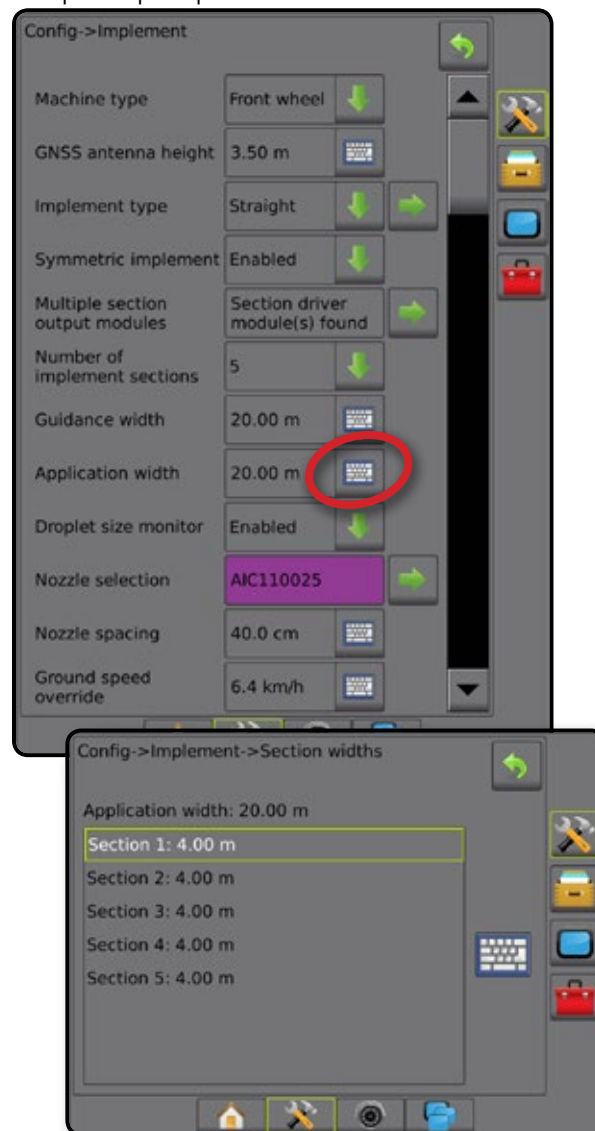
Plusieurs tronçons avec configuration de SDM/SFM et DCM avec ISM/ASB sont utilisés lorsqu'un module de pilote de tronçon (SDM) ou module de fonction de commutateur (SFM) se trouve sur le système avec un module de double commande (DCM) avec soit un module d'état d'entrée (ISM) soit un boîtier de commutateur automatique (ASB). 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 : recouvrement d'application, délai d'application et mode étagé.

Un module de fonction de commutateur permet un contrôle manuel et automatique de la rampe (extensible jusqu'à 20).

Un module de double commande (DCM) se connecte aux actionneurs et capteurs d'outil, et contrôle l'émission de la bouillie par la fonction de régulation de débit pour le bus CAN. Les sorties de commande de vanne peuvent être bidirectionnelles ou modulées par largeur d'impulsion.

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 (*voir la section Type d'outil pour obtenir plus de détails*)
 - ▶ 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/travail – saisissez 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.
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.
 - ▶ Espacement des buses – permet de saisir l'espacement entre les buses de pulvérisation
 - ▶ Surpassement de la vitesse au sol – permet de définir la vitesse minimale pour une utilisation avec un contrôle automatique du débit d'application

4. Appuyez sur la flèche PAGE SUIVANTE  pour configurer les options spécifiques de l'outil.



Paramétrages supplémentaires par 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 l'antenne (la disponibilité dépend de l'équipement spécifique dans le système)

Ordinateur de terrain Aeros 9040

Illustration 1 : Type d'outil - ligne droite

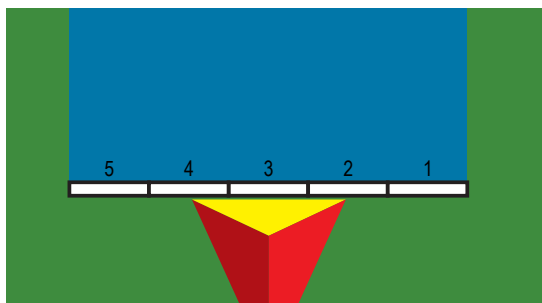


Illustration 2 : Type d'outil - épandeur

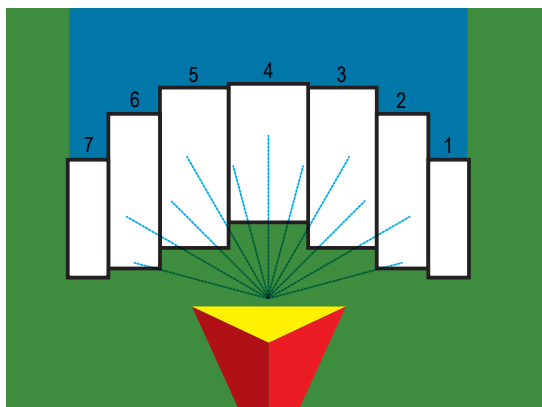
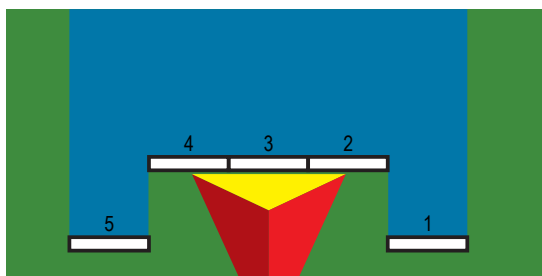


Illustration 3 : Type d'outil - étagé



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.

1. Sélectionnez le type d'outil en **Ligne droite** sur l'écran Outil.
2. Appuyez sur la flèche PAGE SUIVANTE du type d'outil ➡.
3. Sélectionnez parmi :
 - ▶ Direction de décalage en ligne droite 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 droite 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 – permet de 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

▶ Recouvrement* – permet de définir la valeur de recouvrement 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 le temps au moment où chaque tronçon sera désactivé 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.

*Disponible avec SmartCable, le module de pilote de tronçon (SDM), ou le module de fonction de commutateur (SFM) ou ISOBUS

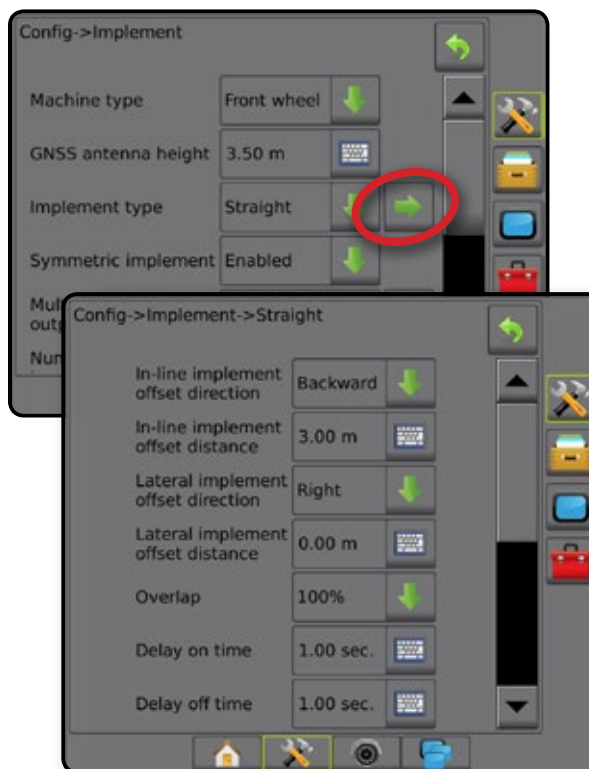
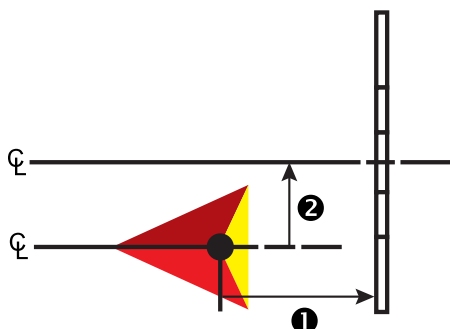


Illustration 4 : Direction et distance de décalage



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).

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 **1** – permet de définir la distance entre l'antenne GNSS et les disques ou le mécanisme de dispersion
 - ▶ Direction de décalage latéral de l'outil **2** – permet de 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 **2** – permet de sélectionner la distance latérale depuis l'axe médian de la machine jusqu'au centre de l'outil
 - ▶ Recouvrement* – permet de définir la valeur de recouvrement 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 le temps au moment où chaque tronçon sera désactivé 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 **3** – 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* **4** – permet de définir la distance de décalage entre le tronçon 1 (la ligne de décalage de l'épandage) jusqu'au bord principal de chaque tronçon. Le tronçon 1 est toujours 0. Tous les autres tronçons peuvent être de distances différentes.
- ▶ Longueurs de tronçons **5** – 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.

*Disponible avec SmartCable, le module de pilote de tronçon (SDM), ou le module de fonction de commutateur (SFM) ou ISOBUS

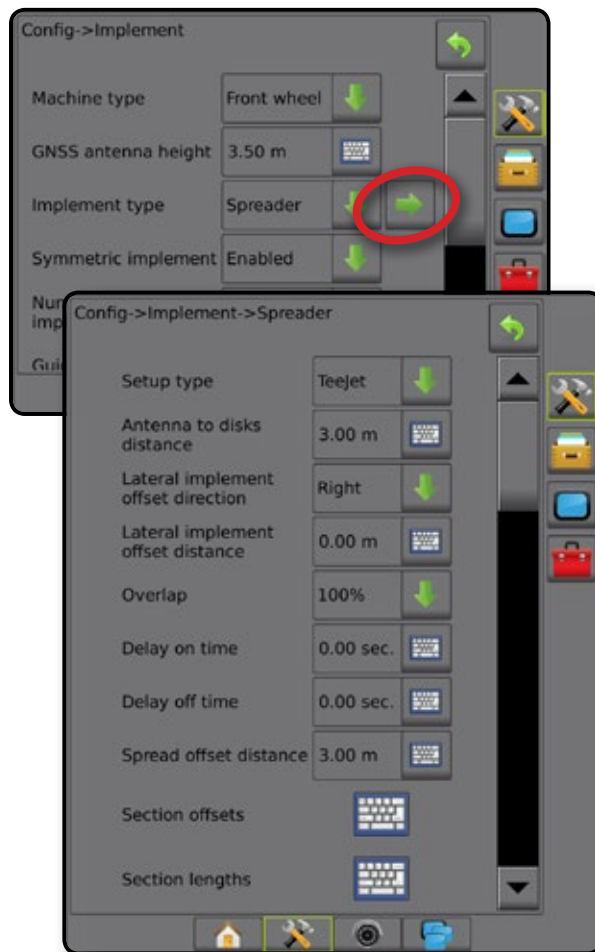


Illustration 5 : Distance et longueur

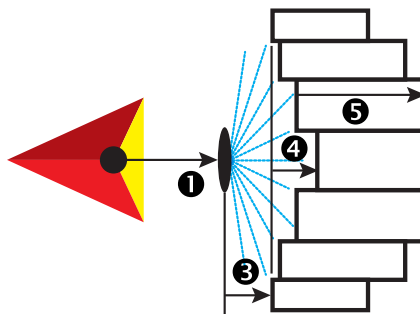
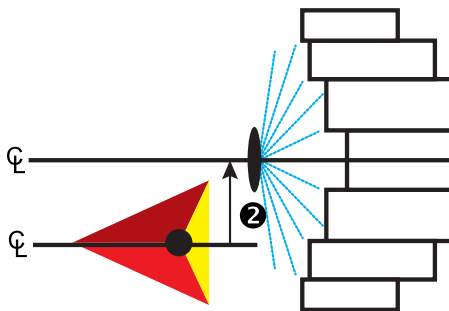


Illustration 6 : Direction et distance de décalage latéral



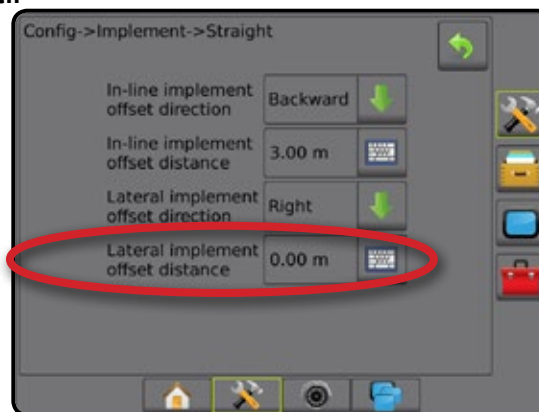
Ordinateur de terrain Aeros 9040

Ajustement de la distance de décalage latéral de l'outil

La distance de décalage 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 recouvrement ou intervalle, mais que l'application sur parcelle produit un recouvrement 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 d'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 paramétrages de braquage assistés/automatiques.

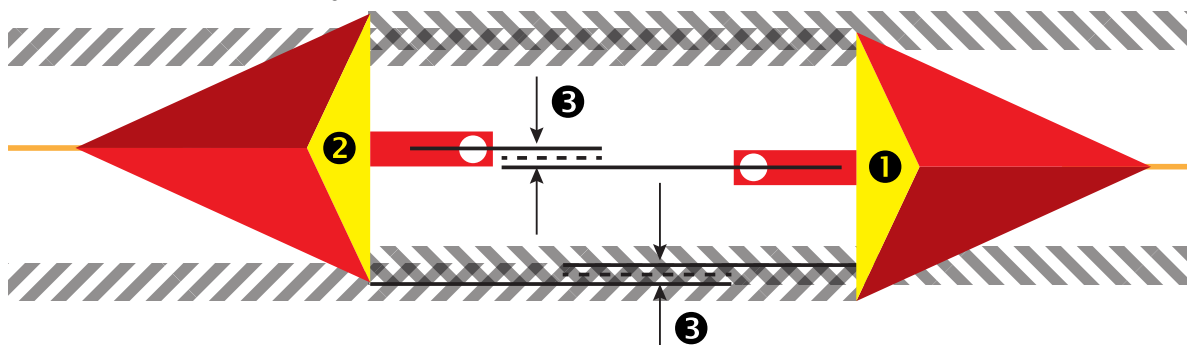
Calcul de l'ajustement du décalage de GNSS

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.

Recouvrement 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
A 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

Illustration 7 : Distance de décalage de GNSS



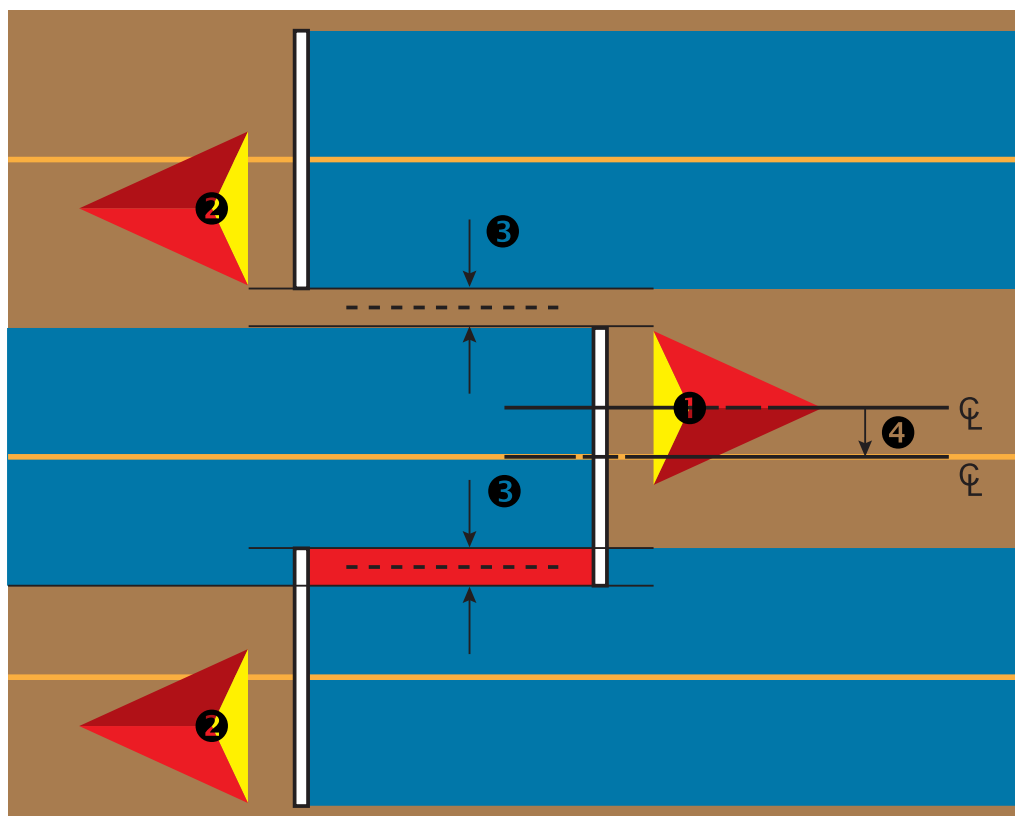
Ajustement du décalage latéral de l'outil

Pour calculer un ajustement de décalage d'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 **1** 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 **2** 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 **1**.
4. Mesurez la différence **3** entre les drapeaux du passage et sur le passage **1** et **2**.
5. Divisez la distance mesurée **3** par deux. Cette différence correspondra au réglage du décalage.
6. Augmentez ou diminuez la distance de décalage **4** 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 de 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 1 ou Écart à gauche du passage 1	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 1 ou Écart à droite du passage 1	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

Illustration 8 : Distance et direction de décalage latéral de l'outil



N° 4 COMMENCER UNE NOUVELLE TÂCHE OU CONTINUER UNE TÂCHE

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. **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. 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.

Nouvelle tâche

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

Continuer une tâche

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

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

Fermer une tâche

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

Pour créer un rapport sur la tâche au moment de la fermeture de la tâche, insérez une clé USB dans le port USB de la console avant d'appuyer sur « Fermer une tâche ».




Mode avancé

En mode avancé, plusieurs tâches seront disponibles à tout moment.

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 sur la tâche -> Gérer dans la console.



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.

Démarrer une tâche

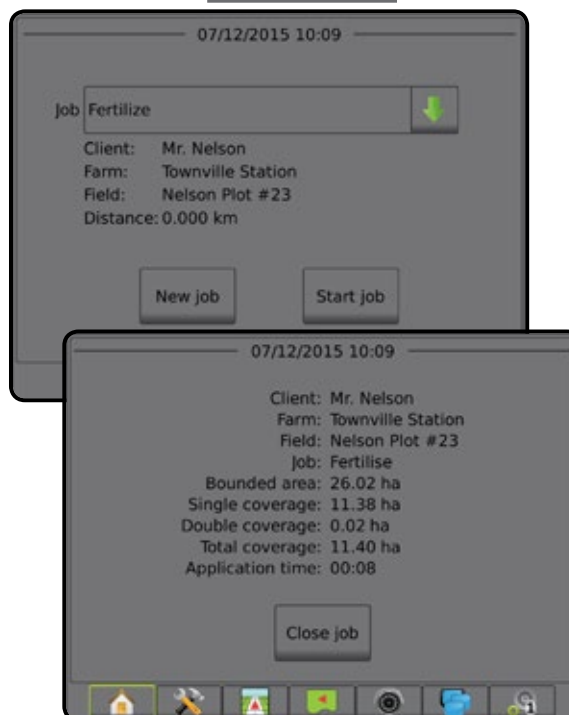
L'Aeros 9040 est programmé avec un outil de détection de parcelle pour aider l'utilisateur à trouver la tâche la plus proche de l'emplacement du véhicule. Une fois le signal GNSS acquis, la liste de sélection de tâches va se mettre à jour toutes les dix secondes. Pendant cette mise à jour, la liste des 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.

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**.

Fermer une tâche

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

Pour créer un compte-rendu sur la tâche au moment de la fermeture de la tâche, insérez une clé USB dans le port USB de la console avant d'appuyer sur **Fermer une tâche**.

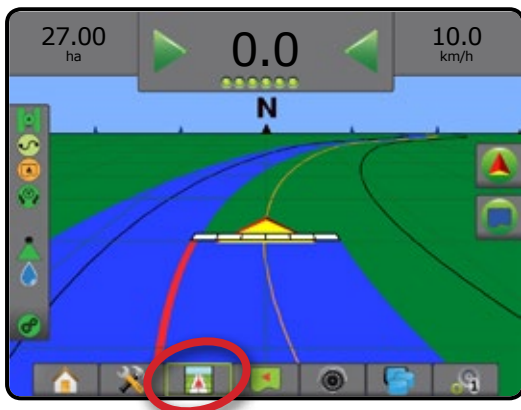


N° 5 GUIDE DE CONFIGURATION

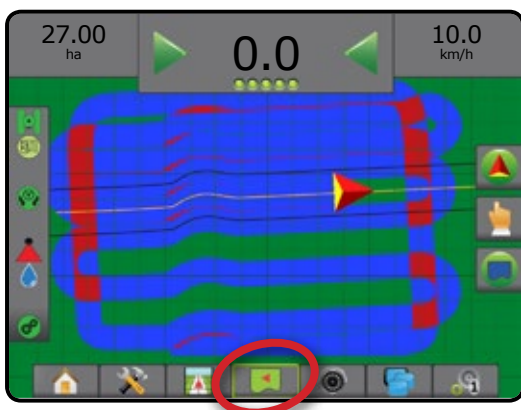
1) Choisir un mode de guidage

Trois écrans de guidage aident à vous tenir informé.

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











La guidage Vue de la parcelle montre une image, générée par ordinateur, de la position du véhicule et de la superficie d'application vues depuis le ciel.

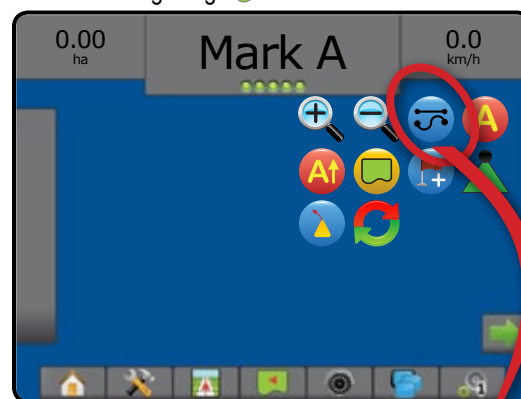


Le guidage RealView permet l'affichage d'une image vidéo en direct au lieu d'une image générée par ordinateur.








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 



2) Mettre en place 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 .
4. Avancez jusqu'à la position souhaitée pour le point B .
5. Appuyez sur l'icône MARQUE 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  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).

Illustration 9 : Point marqué A

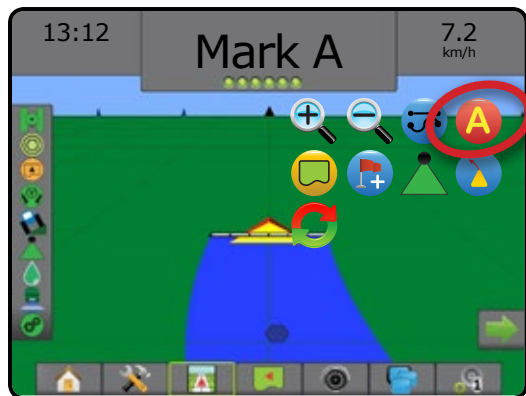


Illustration 10 : Point marqué B







3) Créer un 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 de formation 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.

Illustration 11 : Contour en cours d'établissement



Illustration 12 : Fin de contour – Ligne droite au point de départ

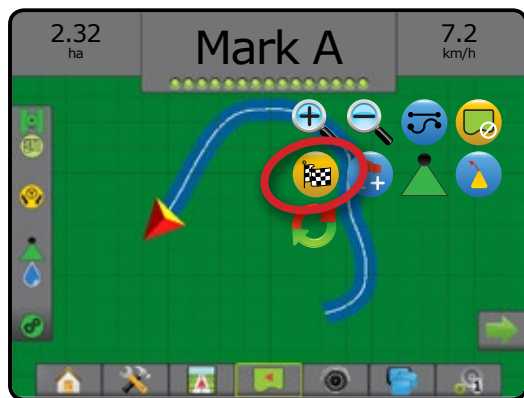



Illustration 13 : Fin de contour – Partir au point de départ



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.

Illustration 14 : 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.

Illustration 15 : Supprimer le contour





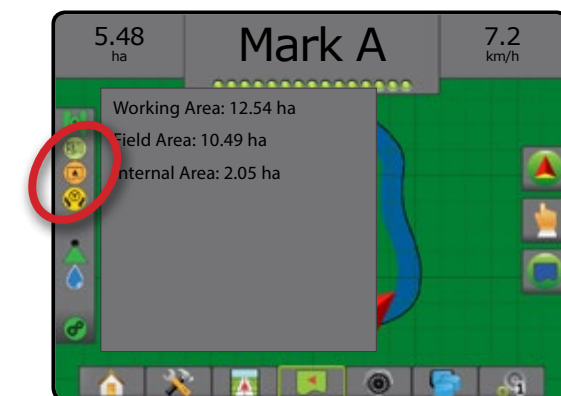


En accord avec votre position actuelle, l'icône DANS LE CONTOUR  ou HORS CONTOUR  est affichée sur la barre d'état une fois que le contour a été défini.

Illustration 16 : Contour sur la barre d'état



AJOUTER UNE RÉGULATION DE DÉBIT

L'Aeros 9040 propose deux options pour la régulation de débit.

- ▶ Terminal universel (UT) ISOBUS  – donne accès aux options et au fonctionnement d'une Unité de commande électronique (ECU) ISOBUS. Il fournit une commande du pulvérisateur ou épandeur de récolte lorsqu'il est intégré dans l'outil de l'une ou l'autre capacité.
- ▶ Module de double commande TeeJet  – régulation de débit intégrée avec une configuration et une commande faciles

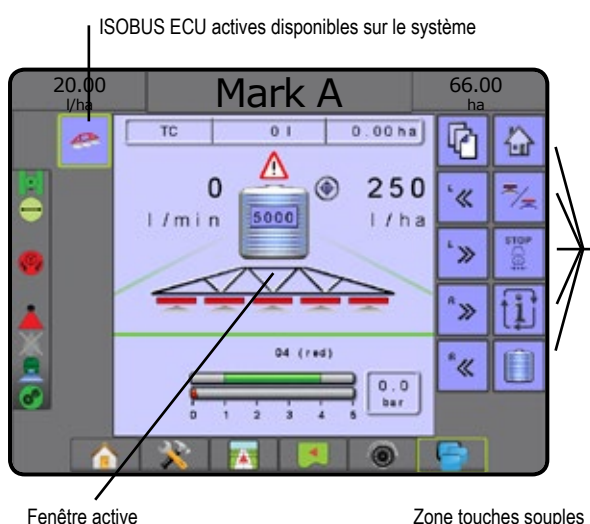
TERMINAL UNIVERSEL ISOBUS

Présentation générale

Le terminal universel (UT) donne accès aux paramètres et au fonctionnement de l'ISOBUS ECU.

REMARQUE : Pour des instructions de configuration détaillées, consultez le manuel utilisateur spécifique à ISOBUS pour l'ECU connectée.

1. Appuyez sur l'onglet inférieur TERMINAL UNIVERSEL .



Prêt à fonctionner

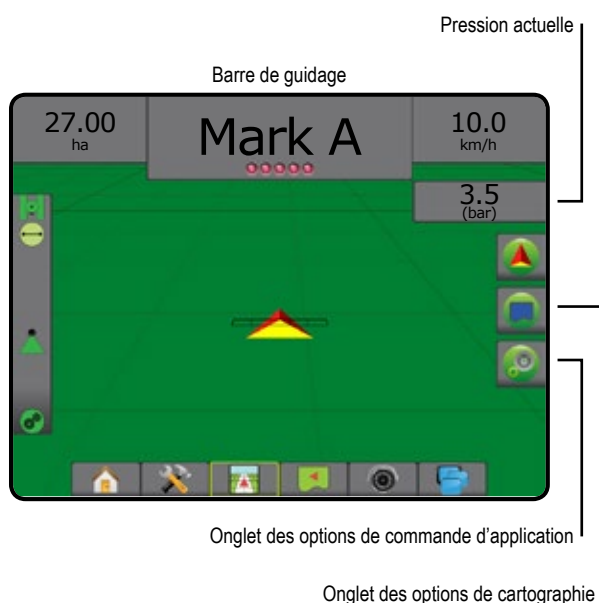
Lors du démarrage du système, un produit ISOBUS peut prendre quelques minutes à charger toutes les informations ou tous les groupes d'objets requis.

Avant de commencer une tâche, veillez à ce que l'ISOBUS ECU soit prête.

- L'écran d'accueil est disponible
- La Commande de bord (TC) est active – le numéro de compteur de déclenchements doit maintenant afficher « TC »

Options d'écran de guidage

Lorsqu'une commande de pulvérisateur ou d'épandeur d'Unité de commande électronique (ECU) ISOBUS est intégrée dans l'outil, les options de régulation de débit et de cartographie sont disponibles sur les écrans de guidage Vue du véhicule et Vue de la parcelle.



Barre de guidage

Parallèlement aux options standard de la barre de Guidage, les informations sélectionnables suivantes seront disponibles avec une ISOBUS ECU :

- ▶ Débit d'application effectif – affiche le débit d'application actuel
- ▶ Dose d'application cible – affiche la dose d'application cible
- ▶ Volume/Bouillie appliquée – affiche le volume ou le poids de la bouillie appliquée
- ▶ Quantité restante pour cuve/conteneur – affiche le volume ou le poids de la bouillie restante dans le réservoir/la cuve








Pression actuelle

Affiche la pression actuelle au niveau de la buse.

Cartographie

La cartographie de l'application de la bouillie, basée sur GNSS, est disponible dans la Vue du véhicule ou Vue de la parcelle. 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 produit à débit unique et variable (Débit cible présélectionné et prescription, respectivement).

REMARQUE : Pour plus d'informations, voir « Cartographie de l'application ».





- Appuyez sur l'onglet inférieur GUIDAGE DE LA VUE DU VÉHICULE  ou sur l'onglet inférieur GUIDAGE DE LA VUE DE LA PARCELLE .
- Appuyez sur l'onglet OPTIONS DE CARTOGRAPHIE  pour afficher les options de cartographie.
- Sélectionnez une ou plusieurs options :
 - ▶ Carte de couverture 
 - ▶ Carte de prescription 
 - ▶ Carte d'application 
 - ▶ Carte de débit cible 

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

Commande d'application

Les icônes Augmentation/Diminution du pourcentage de débit cible augmentent/diminuent le débit cible d'application conformément au pourcentage établi, défini dans l'écran de paramétrage du fonctionnement de la machine, sous Étape du débit d'application. Le mode de Régulation automatique ajustera automatiquement la dose d'application, en fonction de la vitesse actuelle en référence au débit cible.


REMARQUE : Les icônes Augmentation/Diminution du pourcentage de dose cible effectuent le même ajustement que les touches Augmenter/Diminuer le pourcentage de hausse/mesure dans l'ISOBUS UT.

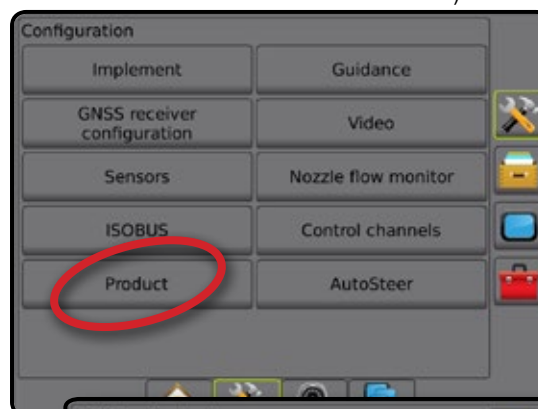
- Appuyez sur l'onglet inférieur GUIDAGE DE LA VUE DU VÉHICULE .
- Appuyez sur l'onglet OPTIONS D'APPLICATION .
- Sélectionnez parmi :
 - ▶ Augmentation/Diminution du pourcentage de dose cible  – définit le pourcentage de hausse requis.
 - ▶ Hausse du pourcentage et réinitialisation  – affiche la mesure de pourcentage de hausse actuelle et lorsqu'il est enfoncé, ce bouton remet à zéro la mesure du pourcentage de hausse



Configurer la bouillie

Lorsqu'un système de régulation de débit est présent, les options de la bouillie sont disponibles pour configurer les noms de canal de commande de la bouillie, les volumes de bouillie, les débits d'application, les paliers d'ajustement des débits et les limites maximales/minimales de débit et les couleurs d'affichage correspondantes pour la cartographie.

- Cliquez sur l'onglet latéral de CONFIGURATION .
- Appuyez sur **Bouillie**.
- Sélectionnez parmi :
 - ▶ Nom de 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)



Présentation générale de l'écran de régulation de débit

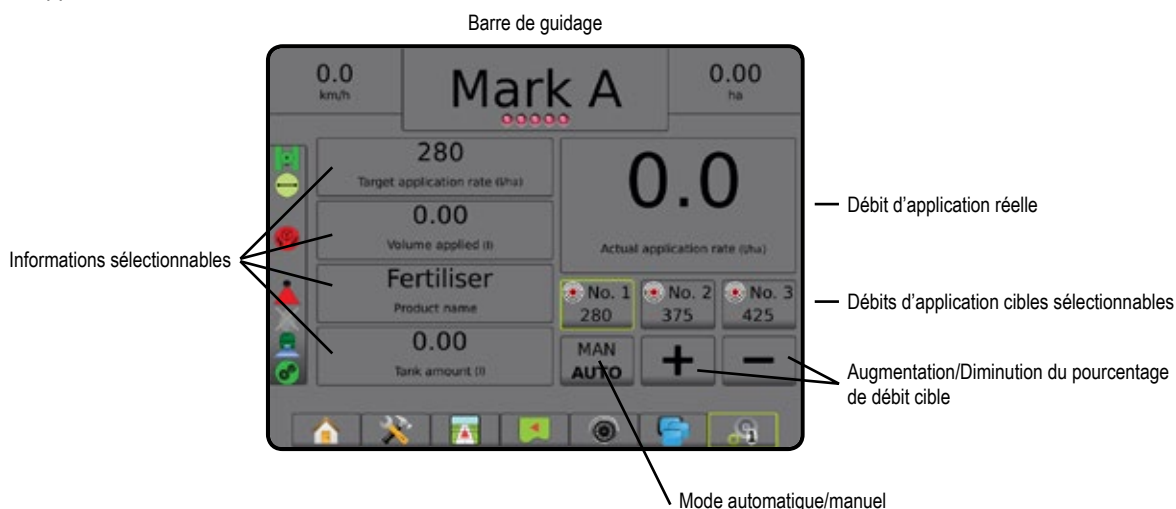
Lorsqu'un module de double commande (DCM) est intégré dans le système, les options de régulation sont facilement accessibles depuis l'écran de Régulation de débit, et les options de cartographie sont disponibles sur les écrans de guidage Vue du véhicule et Vue de la parcelle.

REMARQUE : Pour des instructions de configuration détaillées, consultez le guide complémentaire de Régulation de dose du module de double commande TeeJet.

1. Appuyez sur l'onglet inférieur RÉGULATION DE DÉBIT .

2. Sélectionnez parmi :

- ▶ Informations supplémentaires sélectionnables sur la barre de guidage
- ▶ Informations sélectionnables sur la régulation de débit
- ▶ Débit d'application réel
- ▶ Débits d'application cibles sélectionnables
- ▶ Augmentation/Diminution du pourcentage de débit cible
- ▶ Mode automatique/manuel



Barre de guidage








Parallèlement aux options standard de la barre de Guidage, les informations sélectionnables suivantes seront disponibles avec un DCM TeeJet :

- ▶ Débit d'application effectif – affiche le débit d'application actuel
- ▶ Dose d'application cible – affiche la dose d'application cible
- ▶ Volume/Bouillie appliquée – affiche le volume ou le poids de la bouillie appliquée
- ▶ Quantité restante pour cuve/conteneur – affiche le volume ou le poids de la bouillie restante dans le réservoir/la cuve

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. 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 : Pour plus d'informations, voir « Cartographie de l'application » dans le présent chapitre de ce manuel.


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 
 - ▶ Carte de prescription 
 - ▶ Carte d'application 
 - ▶ Carte de débit cible 

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

Configurer les canaux de commande

Lorsqu'un module de double commande (DCM) est présent, les options de Canaux de commande sont disponibles pour la configuration du DCM, ainsi que les Canaux de commande associés, et TankMatic (système de remplissage automatique du réservoir).


REMARQUE : Pour des instructions de configuration détaillées, consultez le guide complémentaire de Régulation de dose de TeeJet.


1. Cliquez sur l'onglet latéral de CONFIGURATION .
2. Appuyez sur **Canaux de commande**.
3. Sélectionnez parmi :
 - ▶ Configuration du dispositif – permet de sélectionner un module de double commande (DCM), canal de commande de bouillie et TankMatic
 - ▶ Canal de commande de bouillie 1 – permet de définir le type d'application, le type de conduite, les unités d'application, le capteur principal et jusqu'à quatre moniteurs, ainsi que d'effectuer l'exécution des diagnostics
 - ▶ TankMatic – permet de paramétrer et de configurer un système de remplissage automatique du réservoir, comprenant un capteur de présence, un contenu minimal et maximal du réservoir et un décalage de remplissage automatique

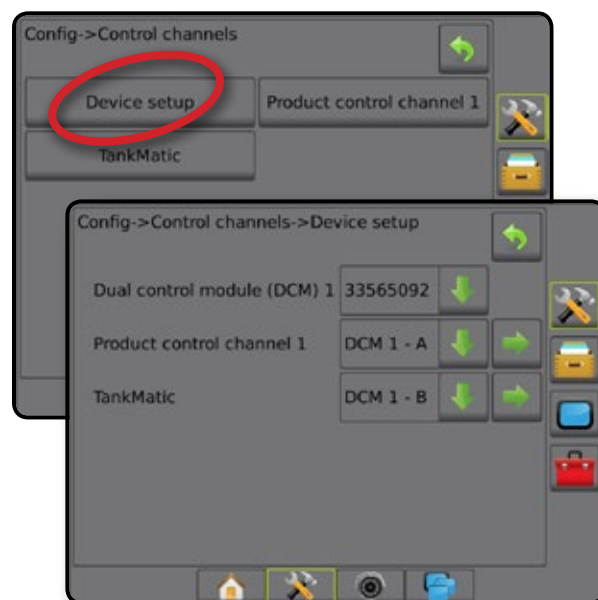


Configuration du dispositif

Lorsqu'un module de double commande (DCM) est présent, les options de Configuration du dispositif sont disponibles pour associer un numéro de série du dispositif à un DCM, et un DCM et une identification à un canal de commande de la bouillie ou TankMatic.

1. Cliquez sur l'onglet latéral de CONFIGURATION .
2. Appuyez sur **Canaux de commande**.
3. Appuyez sur **Configuration du dispositif**.
4. Sélectionnez parmi :
 - ▶ Module de double commande (DCM) 1 – permet d'associer un numéro de série au DCM spécifié
 - ▶ Canal de commande de bouillie 1 – permet d'associer un numéro de DCM et une identification au canal de commande de bouillie spécifié
 - ▶ TankMatic – permet d'associer un numéro de DCM et une identification au TankMatic

REMARQUE : Les flèches Page suivante  pour le Canal de commande de bouillie et TankMatic donnent un accès direct aux options de paramétrage de ces fonctions.




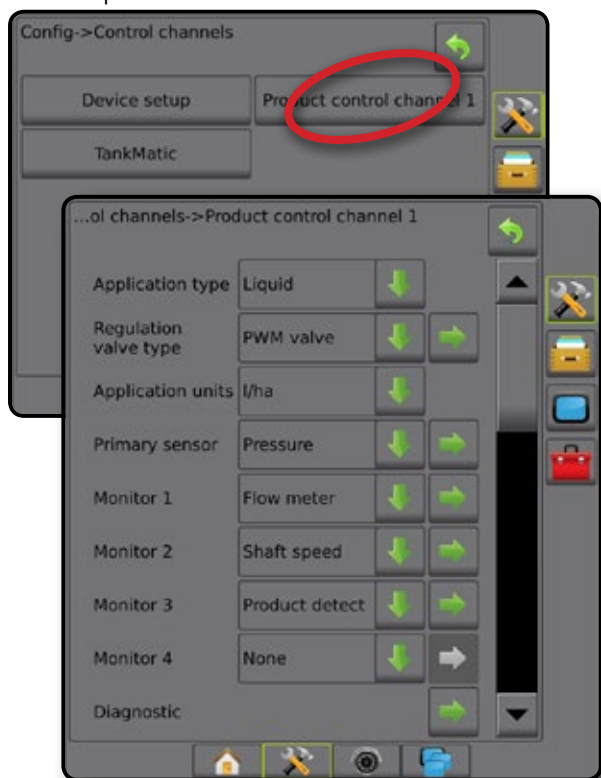
Type d'application

Parallèlement au type de bouillie (liquide ou granulée) appliquée par le canal, le paramétrage du type d'application définit le type de relation produit entre le canal et l'outil. De nombreuses autres options de Canal de commande de bouillie (telles que les Unités d'application, le Capteur principal, et les Tableaux de calibration) et options d'Outil (telles que l'espacement des buses) sont basées sur le type d'application sélectionné.

Canaux de commande de bouillie


Lorsqu'un module de double commande (DCM) est présent, les options de Canaux de commande sont utilisées pour configurer les canaux de communication de commande de bouillie pour le DCM. Les Canaux de commande de bouillie sont utilisés pour sélectionner le type d'application ainsi que les unités, le type de vanne de régulation, le type de capteur et jusqu'à quatre types de capteur de moniteur.

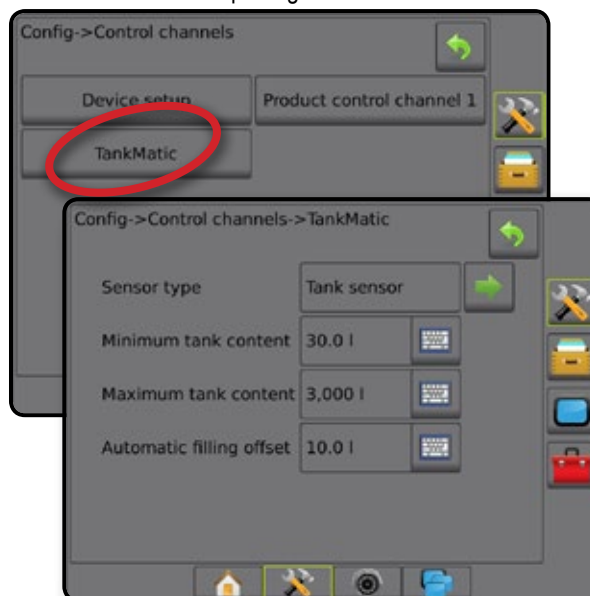
1. Cliquez sur l'onglet latéral de CONFIGURATION .
2. Appuyez sur **Canaux de commande**.
3. Appuyez sur **Canal de commande de bouillie 1**.
4. Sélectionnez parmi :
 - ▶ Type d'application – permet de sélectionner le type de bouillie, liquide ou granulée, que ce canal va appliquer
 - ▶ Type de vanne de régulation – permet de sélectionner le type de circuit de commande utilisé pour contrôler la livraison de bouillie pour ce canal
 - ▶ Unités d'application – permet de sélectionner les unités affichées pour indiquer le débit d'application actuel
 - ▶ Capteur principal – permet de sélectionner le capteur de rétroaction que ce canal utilisera pour mesurer la sortie de la vanne de commande
 - ▶ Moniteur 1-4 – utilisé pour configurer un ou plusieurs moniteurs afin d'observer l'état d'un élément du système de livraison d'application
 - ▶ Diagnostic – permet d'afficher des données non formatées du dispositif, pour une utilisation au cours d'un diagnostic de panne



TankMatic


Lorsqu'un TankMatic est présent, les options de TankMatic sont disponibles pour définir les niveaux vide, minimal et maximal du réservoir, et calibrer la forme du réservoir.

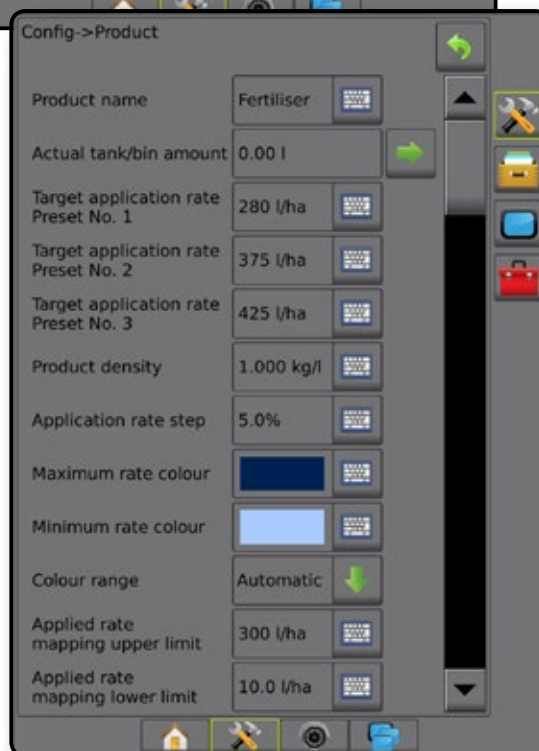
1. Cliquez sur l'onglet latéral de CONFIGURATION .
2. Appuyez sur **Canaux de commande**.
3. Appuyez sur **TankMatic**.
4. Sélectionnez parmi :
 - ▶ Type de capteur – permet de sélectionner le type de capteur utilisé pour contrôler le réservoir/la cuve, et accéder au calibrage du capteur du réservoir
 - ▶ Contenu minimal du réservoir – permet de définir le contenu minimal qui peut se trouver dans le réservoir
 - ▶ Contenu maximal du réservoir – permet de définir le volume maximal possible du réservoir
 - ▶ Décalage de remplissage automatique – permet de définir le volume qui continuera d'affluer dans le réservoir une fois que la vanne de remplissage commence à se fermer



Configurer la bouillie

Lorsqu'un système de régulation de débit est présent, les options de la bouillie sont disponibles pour configurer les noms de canal de commande de bouillie, les volumes de bouillie, les débits d'application, les paliers d'ajustement des débits et les limites maximales/minimales de débit et les couleurs d'affichage correspondantes pour la cartographie.








1. Cliquez sur l'onglet latéral de CONFIGURATION .
2. Appuyez sur **Bouillie**.
3. Sélectionnez parmi :
 - ▶ Nom de bouillie – permet de saisir le nom de la bouillie pour le canal de commande actuel
 - ▶ Quantité réelle du réservoir/de la cuve – permet de définir la quantité actuelle de bouillie dans le réservoir ou la cuve à l'aide d'un capteur de réservoir ou de cuve
 - ▶ Débit d'application cible prédéfini n° 1-3 – permet de sélectionner le débit d'application pour le numéro de débit d'application actuel
 - ▶ Densité de la bouillie – permet de définir la densité de la bouillie dans le réservoir/la cuve
 - ▶ Palier de débit d'application – permet de définir le palier d'augmentation ou de diminution du débit d'application de la bouillie
 - ▶ 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
 - ▶ Plage de couleurs – permet de sélectionner le mode Automatique ou Manuel pour configurer la couleur de dose maximale et minimale
 - ◀ 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
 - ▶ 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)



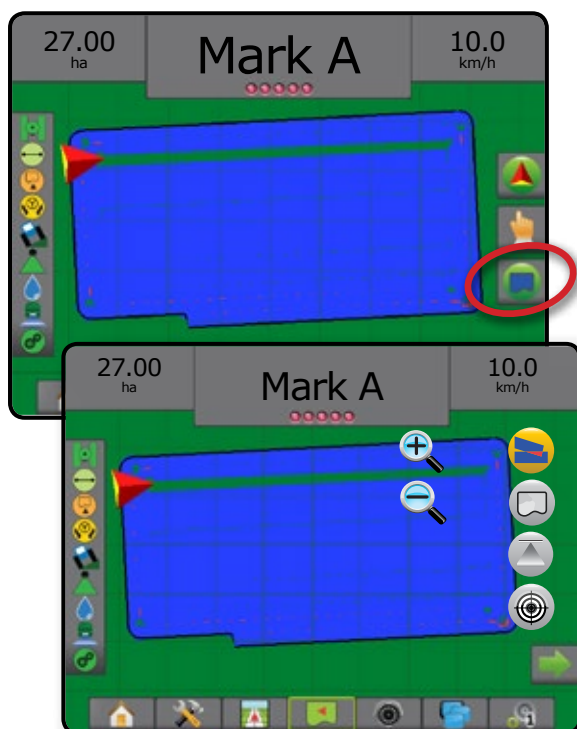
CARTOGRAPHIE D'APPLICATION

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.

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.




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.

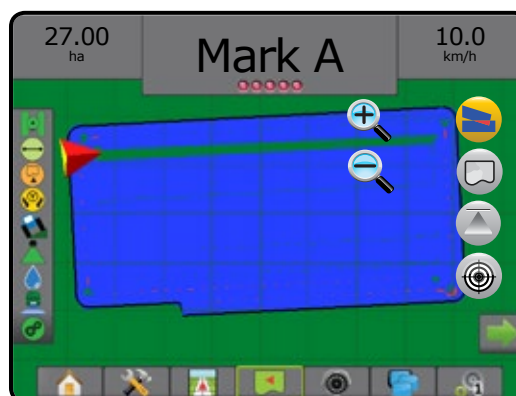
En utilisant Données -> Compte-rendu, des comptes-rendus sous plusieurs formats contenant les données et cartes de la tâche peuvent être générés.

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



Carte de prescriptions

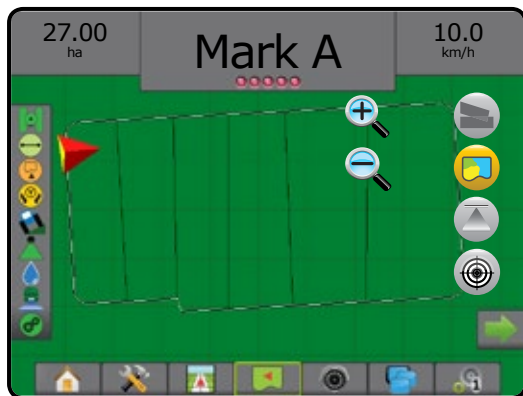
 La carte de prescriptions est une carte préchargée qui fournit des informations au régulateur de débit pour les utiliser au cours de l'application de la bouillie. Les cartes de prescriptions contiennent des informations géoréférencées sur le débit de bouillie. L'Aeros 9040 peut importer les données de 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 surfaces de débit de prescription :
 - ◀ Utilisateur sélectionné – les couleurs de surface 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.

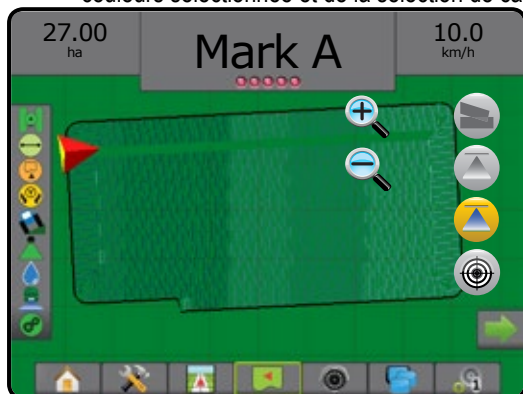


Carte d'application

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.

Cartographie à l'écran

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



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.

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.




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.

- DCM – jusqu'à trois (3) débits cibles peuvent être définis
Les débits cibles sont définis dans Paramétrage -> Configuration-> Bouillie. Le débit cible actuel est sélectionné et augmenté sur l'écran de régulation de débit.
- ISOBUS – jusqu'à cinq (5) débits cibles peuvent être définis
Les débits cibles sont définis sur l'ISOBUS ECU à l'aide de l'ISOBUS UT. Le débit cible actuel est sélectionné et augmenté sur l'écran de fonctionnement ISOBUS sur l'UT. L'augmentation peut être également contrôlée par l'écran Vue du véhicule

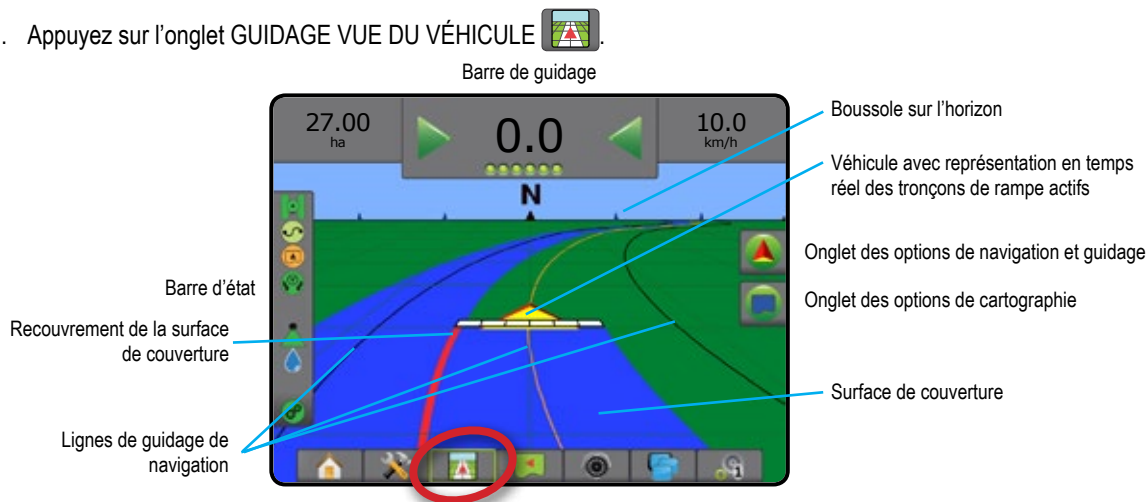
INFORMATIONS SUR LES MODES DE GUIDAGE

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, cartographie et 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 .



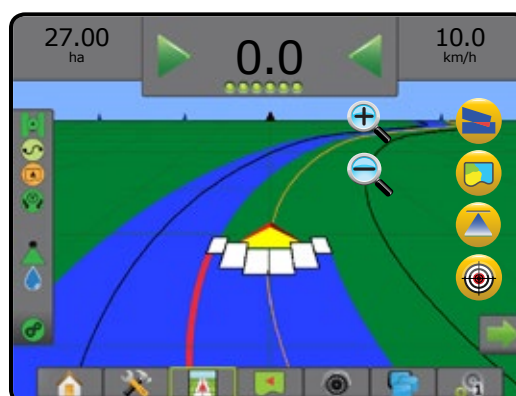
Guidage à l'écran

- Lignes de guidage
 - ◀ Oranges – Ligne de guidage active
 - ◀ Noires (multiple) – Lignes de guidage adjacentes
 - ◀ Noires – Ligne du contour
 - ◀ Noires/Blanches – ligne de contour de zone de la carte de prescription
- 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
 - ◀ 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.
- Tronçons
 - ◀ Cases vides – tronçons inactifs
 - ◀ Case blanches – tronçons actifs

Onglet des options de navigation et guidage



Onglet des options de cartographie

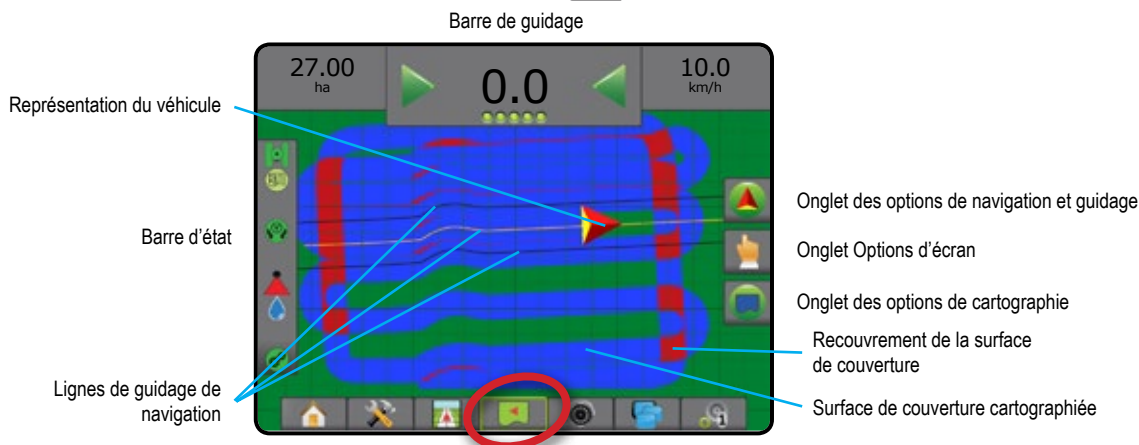


Vue de la parcelle

La Vue de la parcelle montre une image, générée par ordinateur, de la position du véhicule et de la superficie d'application vues depuis le ciel. Depuis cet écran, toutes les options de configuration, ainsi que le mode Déplacement de la carte et les options de cartographie sont accessibles via les onglets Options sur le côté droit de l'écran.

Pour accéder à l'écran Vue de la parcelle :

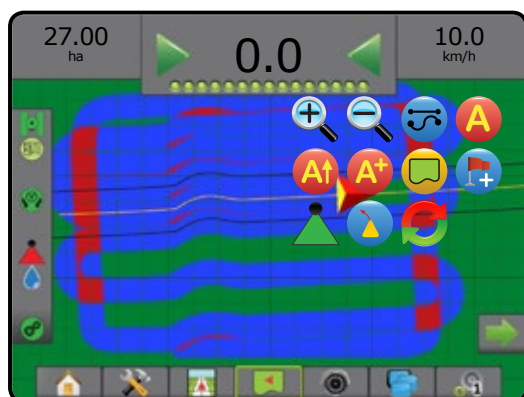
1. Appuyez sur l'onglet GUIDAGE VUE DE LA PARCELLE .



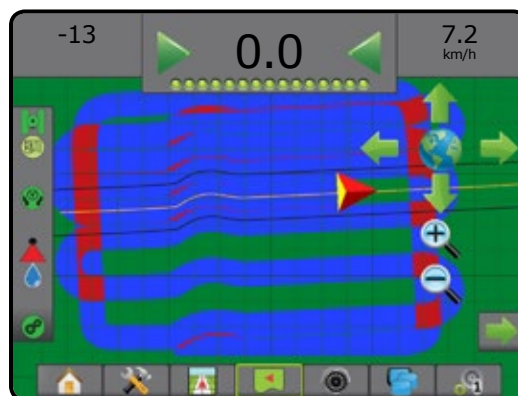
Guidage à l'écran

- Lignes de guidage
 - ◀ Oranges – Ligne de guidage active
 - ◀ Noires (multiple) – Lignes de guidage adjacentes
 - ◀ Noires – Ligne du contour
 - ◀ Noires/Blanches – ligne de contour de zone de la carte de prescription
- 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
 - ◀ 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.

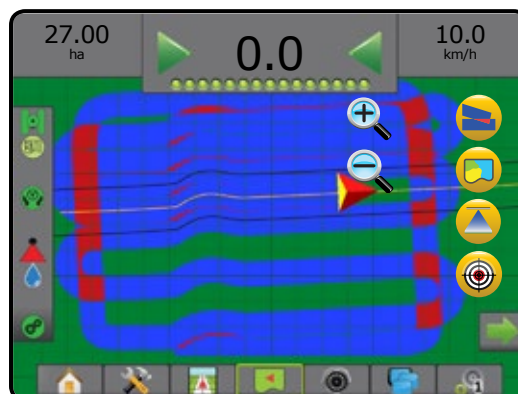
Onglet des options de navigation et guidage



Onglet Options d'écran



Onglet des options de cartographie



Ordinateur de terrain Aeros 9040

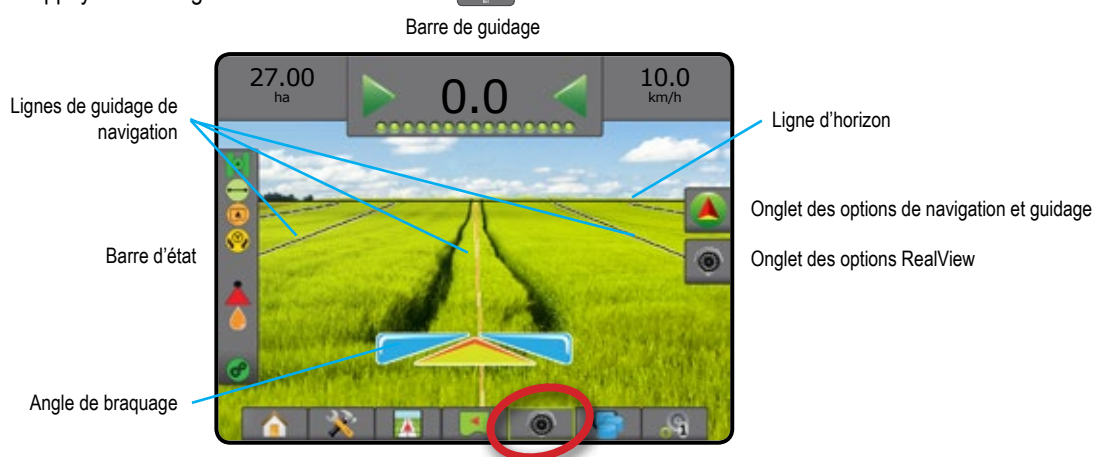
Guidage RealView

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 



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


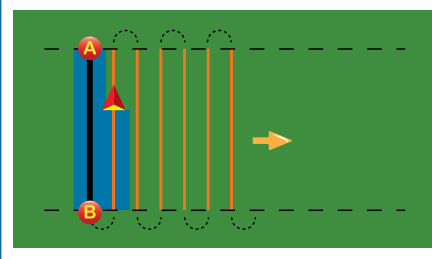

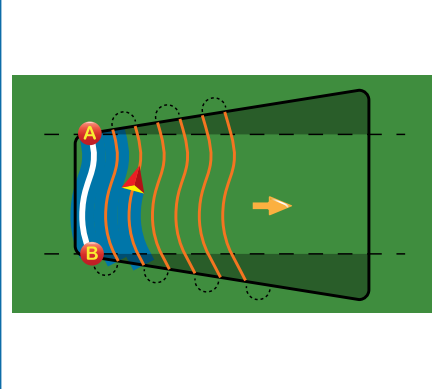

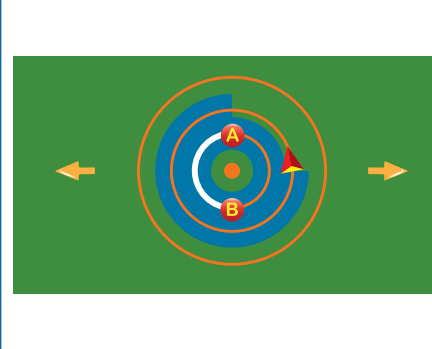

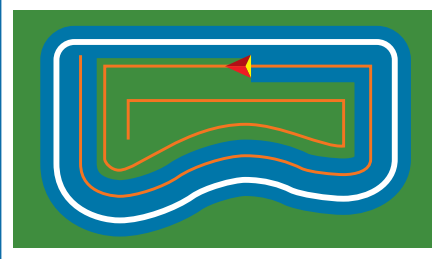

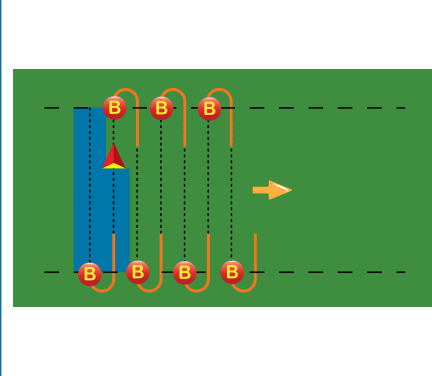

Onglet des options de navigation et guidage



Onglet des options RealView (avec VSM)















MODES DE GUIDAGE

	<p>Guidage de ligne droite AB</p> <p>Le guidage de 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 ligne 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.

ICÔNES DE L'ÉCRAN DE GUIDAGE


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.
---	--















Moniteur du débit de la buse

	Réinitialisation des paramètres par défaut de la buse – efface toute indication par défaut de la buse.
---	--




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		
	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 surface affichée sur l'écran.	








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 cartographie

	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 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 automatiquement.	
	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.	

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.
	Capture d'image caméra – enregistre une image fixe de la vue actuelle sur l'écran dans une clé USB.

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

Erreur de déviation de passage – affiche la distance par rapport à votre ligne de guidage souhaitée.

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.

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



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 ou module de double commande avec un capteur de pression actif est sur le système)

Taille des gouttelettes – affiche la taille des gouttelettes de la buse actuelle (disponible uniquement lorsqu'un module entrée/sortie ou module de double commande avec un capteur de pression actif est sur le système)

Débit d'application effectif – affiche le débit d'application en cours (disponible uniquement lorsqu'un régulateur de débit se trouve sur le système)

Débit d'application cible – affiche le débit d'application cible (disponible uniquement lorsqu'un régulateur de débit se trouve sur le système)

Volume/Bouillie appliquée – affiche le volume ou le poids de bouillie appliquée (disponible uniquement lorsqu'un régulateur de débit se trouve sur le système)

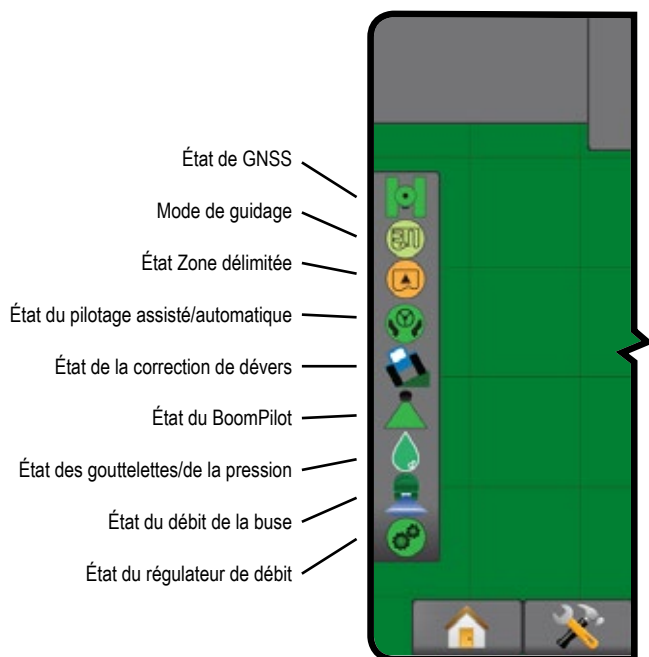
Quantité restant dans le réservoir/la cuve – affiche le volume ou le poids restant dans le réservoir/la cuve (disponible uniquement lorsqu'un régulateur de débit se trouve sur le système)



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.



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 Zone 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 du pilotage assisté/automatique

- 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 de rampe (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

État du débit de la buse

- Vert = système de débit de la buse calibré sans erreur de buse
- Rouge = déséquilibre du débit de la buse : le débit est supérieur ou inférieur au seuil d'alerte de la buse
- Pas d'icône = aucun matériel de moniteur du débit de la buse détecté

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

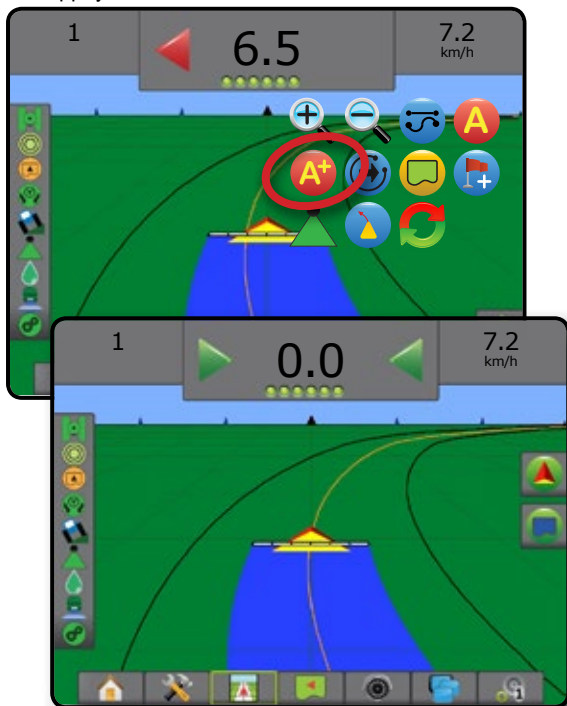
DÉTAILS DES FONCTIONS DE GUIDAGE

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+**.




Azimut en degrés

A† 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 navigation est sélectionné, l'azimut en degrés peut être saisi.

Pour établir une ligne de guidage azimuth en degrés :

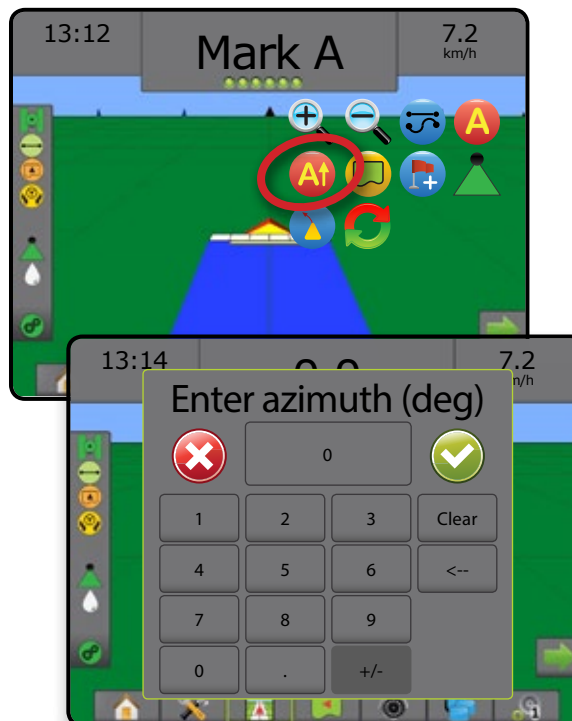
1. Appuyez sur l'onglet OPTIONS DE NAVIGATION ET DE GUIDAGE  pour afficher les options de navigation.
2. Appuyez sur l'icône AZIMUT **A†** pour saisir l'azimut en degrés.
3. Utilisez l'écran de saisie pour définir l'azimut en degrés.
4. « Voulez-vous donner un nom à cette ligne de guidage ? »

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.






Retour à un point

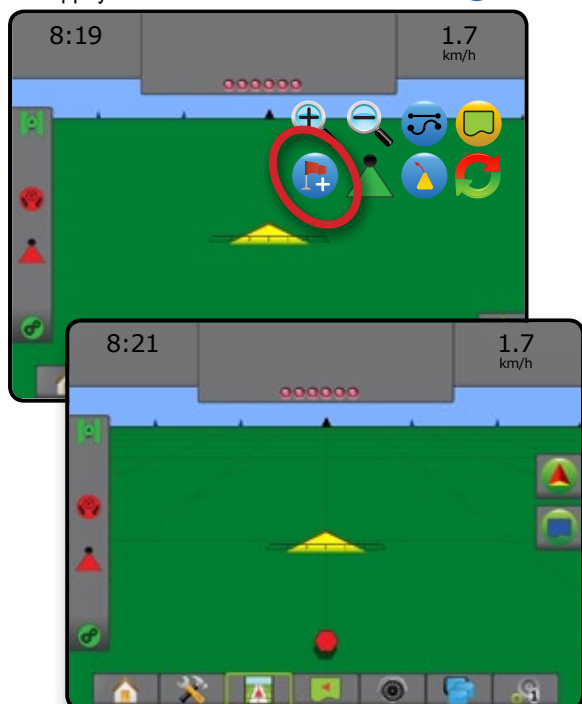
Le retour à un point fournit un guidage de retour au point enregistré dans Vue du véhicule et Vue de la parcelle. Dans la Vue du véhicule, une flèche dirige le véhicule vers le point établi. Dans Vue de la parcelle, le point seul est affiché.

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

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 .




Guidage au point de retour

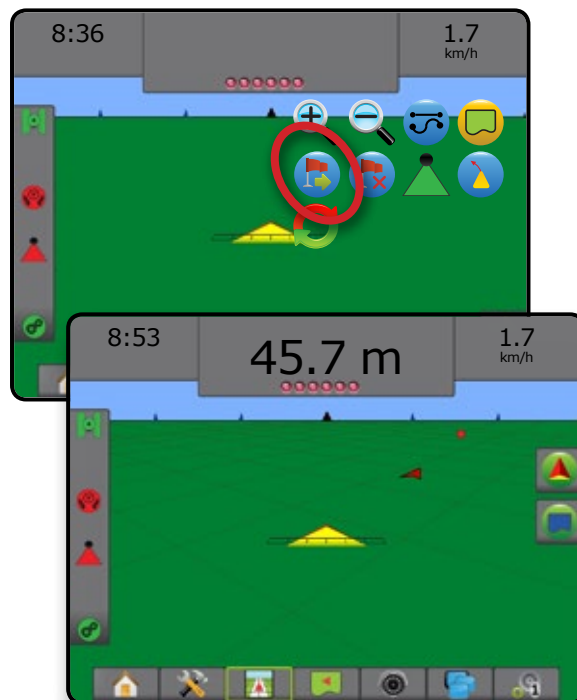
Pour afficher la distance et le guidage jusqu'au point de retour défini :

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.

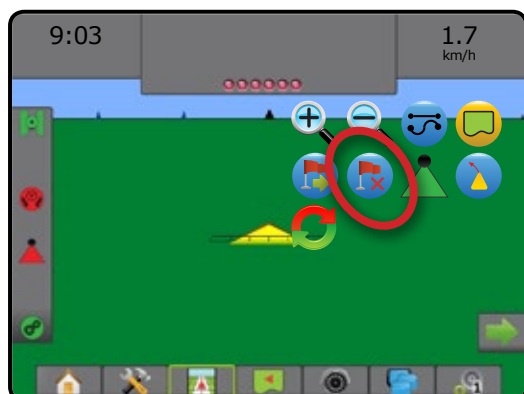


Supprimer le point de retour

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.










Ordinateur de terrain Aeros 9040

Fonction ligne de guidage suivante

Si plus d'une ligne de guidage est enregistrée, la fonction de 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 :

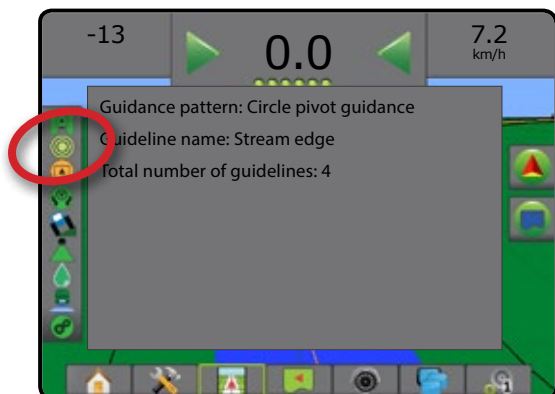
1. Appuyez sur l'onglet OPTIONS DE NAVIGATION ET DE GUIDAGE  pour afficher les options de navigation.
2. Appuyez sur l'icône LIGNE DE GUIDAGE SUIVANTE   .

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



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

Illustration 17 : Voir quelle est la ligne de guidage active



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
- ▶ Pulvérisateur ISOBUS
 - Console et ECU seulement
 - Avec boîtier de commutateur
 - Avec un module d'état d'outil ISOBUS (ISO ISM)
- ▶ Épandeur ISOBUS
 - Console uniquement
 - Avec commutateur marche/arrêt de l'épandeur optionnel
- ▶ Avec module de commande de tronçon TeeJet et boîte de commutateur ou ISM
- ▶ Avec module de commande de tronçon TeeJet


Illustration 18 : Icône BoomPilot et indicateur de barre d'état



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.

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.

Pulvérisateur ISOBUS



Si une unité de commande électronique ISOBUS est présente, l'icône BoomPilot ou un interrupteur de tâches marche/arrêt en option peut être utilisé pour mettre en marche ou arrêter le tronçon unique. L'icône BoomPilot peut également être utilisée pour régler la commande de tronçon automatique sur manuelle  ou automatique . Le nombre de largeurs de tronçons affiché dépendra de la configuration de l'ISOBUS ECU.

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

Console et ECU seulement




Toutes les configurations de régulation de débit ISOBUS doivent être paramétrées avant de lancer BoomPilot. Le mode de régulation automatique ou manuel ne doit pas affecter les options suivantes.

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 automatiquement :

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

REMARQUE : L'application peut être contrôlée manuellement pendant le mode BoomPilot automatique, en utilisant la touche démarrer/arrêter sur l'écran de fonctionnement d'ISOBUS.

Pour arrêter ou mettre en marche une application manuellement :



1. Appuyez sur l'onglet OPTIONS DE NAVIGATION ET DE GUIDAGE  pour afficher les options de navigation.
2. Appuyez sur l'icône BOOMPILOT .
◀Automatique – l'icône de la barre d'état deviendra rouge .
3. Appuyez sur l'onglet inférieur TERMINAL UNIVERSEL ISOBUS .
4. Accédez à l'écran Fonctionnement
5. Utilisez la touche DÉMARRER/ARRÊTER .

Ordinateur de terrain Aeros 9040

Avec boîte de commutateur




Toutes les configurations de régulation de débit ISOBUS doivent être paramétrées avant de lancer BoomPilot. Le mode de régulation automatique ou manuel ne doit pas affecter les options suivantes.

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.




Pour arrêter ou mettre en marche une application automatiquement :

1. Le commutateur principal de la boîte de commutateur et les commutateurs de tronçon doivent être en position « marche ».
 2. Appuyez sur l'onglet OPTIONS DE NAVIGATION ET DE GUIDAGE  pour afficher les options de navigation.
 3. Appuyez sur l'icône BOOMPILOT .
- ◀Automatique – l'icône de la barre d'état deviendra verte .

REMARQUE : L'application peut être contrôlée manuellement pendant le mode BoomPilot automatique, en utilisant le commutateur principal ou les interrupteurs de tronçon individuels.

Attention : Quand vous êtes dans une surface précédemment traitée, le changement manuel d'un interrupteur de tronçon fera passer BoomPilot en mode manuel. Par conséquent, si un interrupteur est resté en position « marche » après avoir quitté la surface traitée, il devrait rester désactivé.



Pour arrêter ou mettre en marche une application manuellement :

1. Appuyez sur l'onglet OPTIONS DE NAVIGATION ET DE GUIDAGE  pour afficher les options de navigation.
 2. Appuyez sur l'icône BOOMPILOT .
- ◀Manuel – l'icône de la barre d'état deviendra rouge .
3. Mettez le commutateur principal ou les interrupteurs de tronçon individuels en position marche/arrêt.

Avec un module d'état d'outil ISOBUS (ISO ISM)




Toutes les configurations de régulation de débit ISOBUS doivent être paramétrées avant de lancer BoomPilot. Le mode de régulation doit être « manuel ».

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 automatiquement :



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


REMARQUE : L'application peut être contrôlée manuellement en mode BoomPilot automatique, en utilisant les commutateurs connectés à l'ISO ISM.

Pour arrêter ou mettre en marche une application manuellement :

1. Appuyez sur l'onglet OPTIONS DE NAVIGATION ET DE GUIDAGE  pour afficher les options de navigation.
 2. Appuyez sur l'icône BOOMPILOT .
- ◀Automatique – l'icône de la barre d'état deviendra rouge .
3. Mettez le commutateur principal ou les interrupteurs de tronçon individuels en position marche/arrêt.

Épandeur ISOBUS



Si une unité de commande électronique (ECU) ISOBUS est présente, l'icône BoomPilot ou un commutateur principal distant en option peut être utilisé pour mettre en marche ou arrêter l'application. L'icône BoomPilot peut également être utilisée pour régler la commande de tronçon automatique sur manuelle  ou automatique .

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

Console seulement






Toutes les configurations de régulation de débit ISOBUS doivent être paramétrées avant de lancer BoomPilot. Le mode de régulation doit être « manuel ».

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 automatiquement :

1. Appuyez sur l'onglet OPTIONS DE NAVIGATION ET DE GUIDAGE  pour afficher les options de navigation.
2. Appuyez sur l'icône BOOMPILOT .
◀Automatique – l'icône de la barre d'état deviendra verte 
3. Appuyez sur l'onglet inférieur TERMINAL UNIVERSEL ISOBUS .
4. Accédez à l'écran Fonctionnement.
5. Utilisez la touche DÉMARRER/ARRÊTER .

REMARQUE : L'application peut être contrôlée manuellement pendant le mode BoomPilot automatique, en utilisant la touche Démarrer/Arrêter sur l'écran d'opération ISOBUS.




Pour arrêter ou mettre en marche une application manuellement :

1. Appuyez sur l'onglet OPTIONS DE NAVIGATION ET DE GUIDAGE  pour afficher les options de navigation.
2. Appuyez sur l'icône BOOMPILOT .
◀Automatique – l'icône de la barre d'état deviendra rouge 
3. Appuyez sur l'onglet inférieur TERMINAL UNIVERSEL ISOBUS .
4. Accédez à l'écran Fonctionnement
5. Utilisez la touche DÉMARRER/ARRÊTER .

Avec interrupteur de tâches marche/arrêt de l'épandeur en option

Toutes les configurations de régulation de débit ISOBUS doivent être paramétrées avant de lancer BoomPilot. Le mode de régulation automatique ou manuel ne doit pas affecter les options suivantes.

Pour définir les paramètres de configuration :

1. Appuyez sur l'onglet inférieur TERMINAL UNIVERSEL ISOBUS .
2. Activez l'interrupteur d'épandage à distance.
3. Cliquez sur l'onglet inférieur CONFIGURATION SYSTÈME .
4. Cliquez sur l'onglet latéral de CONFIGURATION .
5. Appuyez sur **Outil**.
6. 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 marche/arrêt d'épandage en position « marche ».

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


1. Mettez l'interrupteur marche/arrêt d'épandage en position « arrêt ».

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'ISO 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'ISO 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 :

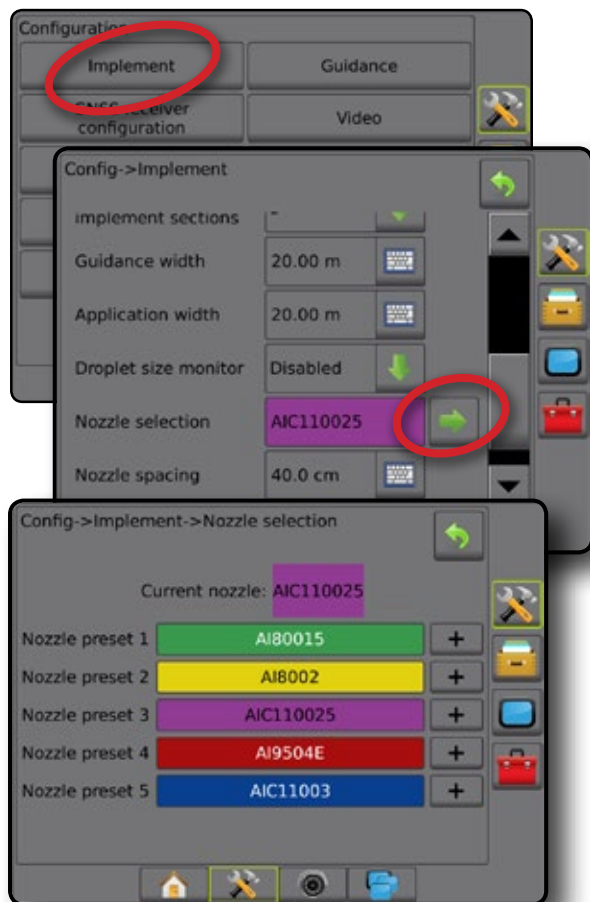
1. Appuyez sur l'onglet OPTIONS DE NAVIGATION ET DE GUIDAGE  pour afficher les options de navigation.
2. Appuyez et maintenez enfoncée l'icône BOOMPILOT  sur la surface à traiter.
◀Application localisée – l'icône de la barre d'état deviendra jaune 

SÉLECTION DE BUSE

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 », 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 des gouttelettes.

La sélection de la buse en cours est affichée dans la case informations

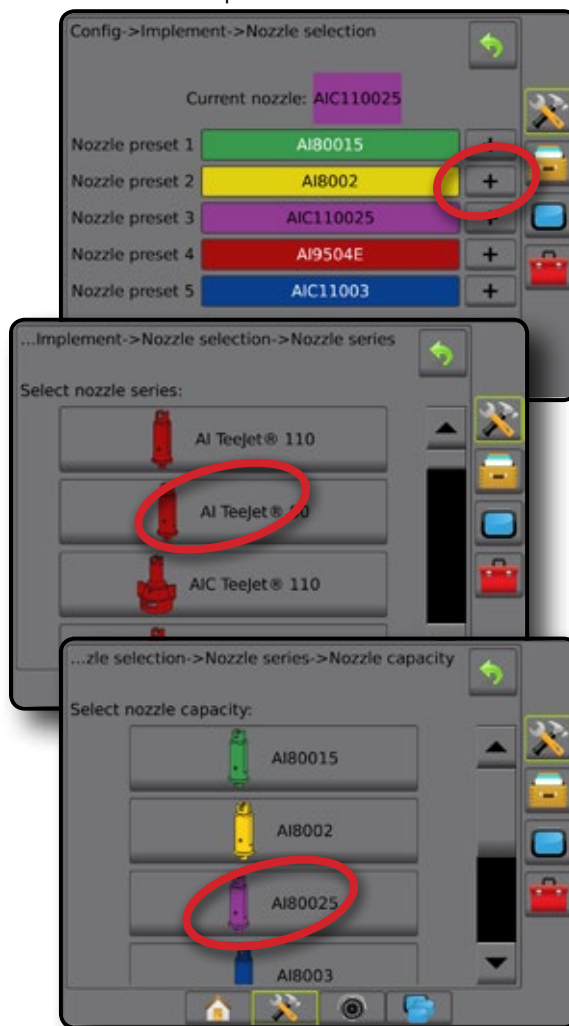
1. Cliquez sur l'onglet latéral de CONFIGURATION .
2. Appuyez sur **Outil**.
 - ◀ La sélection de la buse en cours est affichée dans la case informations
3. Appuyez sur la flèche PAGE SUIVANTE de la Sélection de buse .
4. Sélectionnez parmi :
 - ▶ Buse préconfigurée 1-5 – sélectionne jusqu'à cinq (5) 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.



Préconfigurée

Les préréglages 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.



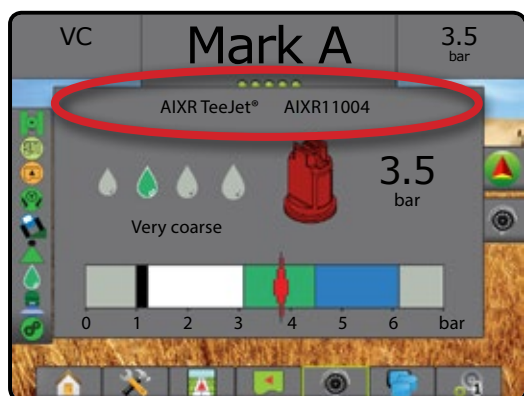
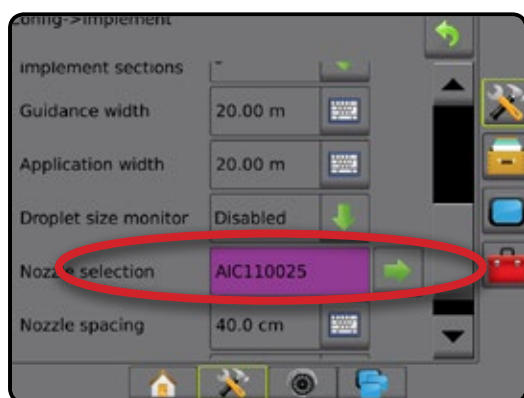
Buse actuelle

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



MONITEUR DE TAILLE DE GOUTTELETTES

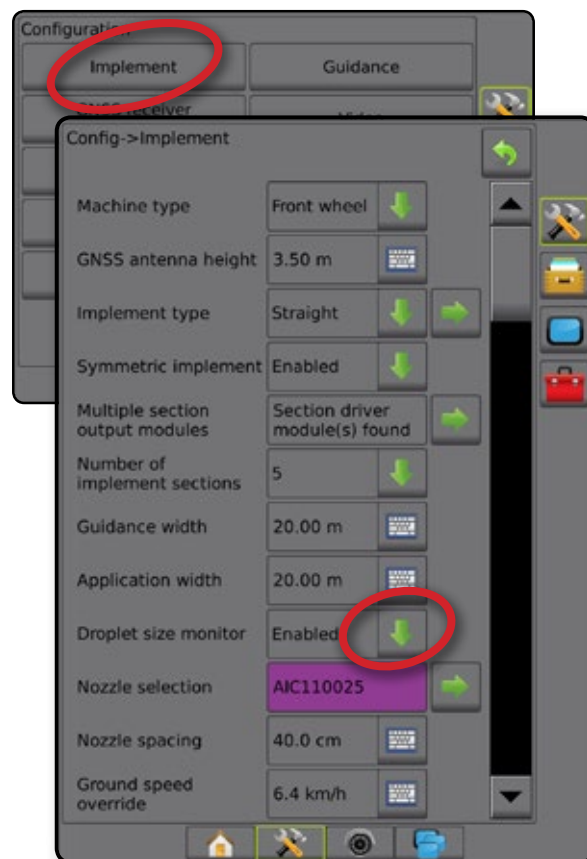
Lorsque le système comprend un kit d'interface de capteur de pression (PSIK), ou un module de double commande avec le type d'application de commande de bouillie réglé sur « Liquide » et que le capteur principal ou un moniteur est réglé sur « pression », le moniteur de taille de gouttelettes peut être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

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.



Sélection de buse/Buse actuelle

Pour définir les préreglages de la buse et la buse actuelle, voir « Sélection de buse ».

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.

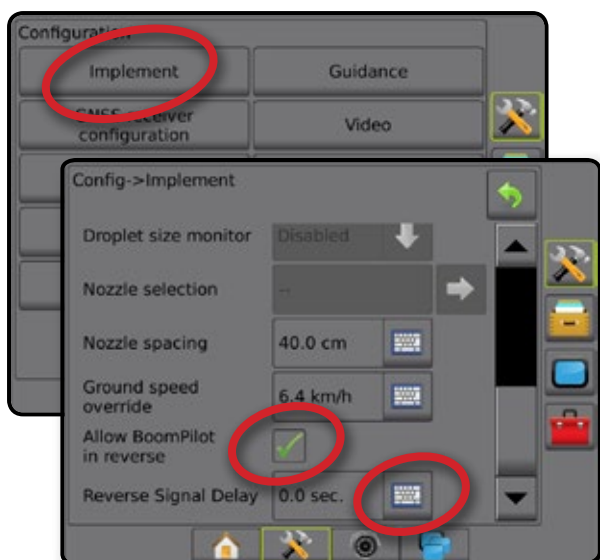
Ordinateur de terrain Aeros 9040

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 GOUTTELETES/DE LA PRESSION                                           



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

Illustration 19 : Parcours vers l'avant

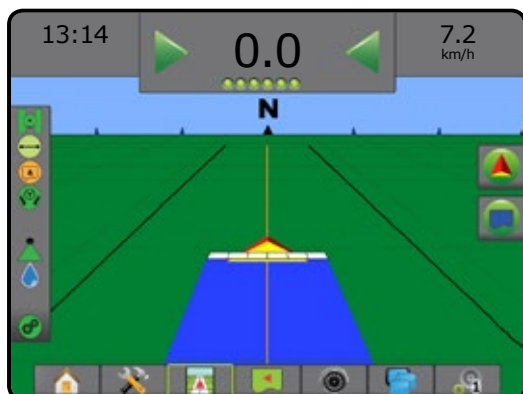
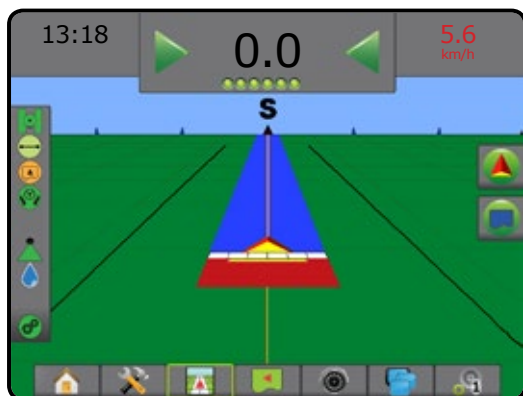


Illustration 20 : Parcours en marche arrière



SURPASSEMENT DE LA VITESSE AU SOL

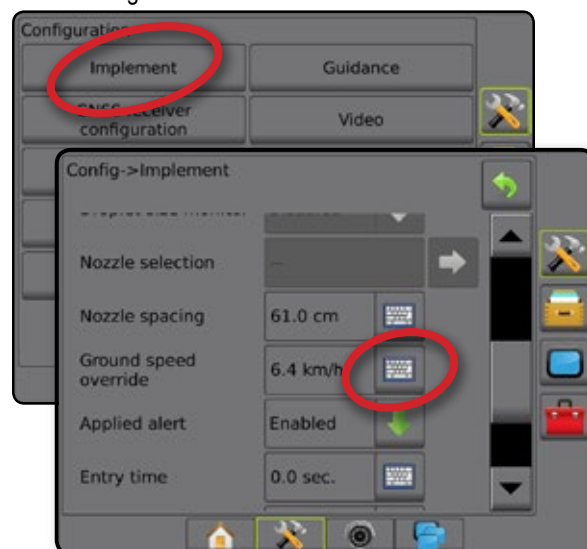
Disponible avec un module de double commande (DCM) lors de l'utilisation d'un boîtier de commutation automatique (ASB) ou module d'état d'entrée (ISM), le surpassement de la vitesse au sol (GSO) est la vitesse minimale utilisée pour la régulation automatique du débit d'application. Lorsque la vitesse du véhicule devient inférieure à ce réglage, la vitesse de surpassement de la vitesse au sol est utilisée afin de contrôler le débit d'application plutôt que la vitesse au sol réelle.

Le réglage du surpassement de la vitesse au sol (GSO) peut être utilisé pour faire fonctionner provisoirement l'outil à l'aide d'une vitesse GSO présélectionnée, plutôt que la vitesse réelle. La fonction de surpassement est utilisée pour mettre rapidement l'outil en ligne lors d'un démarrage après un point mort ou pour conserver un modèle d'application adéquat lorsque la machine manœuvre à des vitesses au sol très lentes. Elle peut également être utilisée pour permettre à l'opérateur de vidanger l'outil depuis la cabine, avec la machine arrêtée.

- ▶ Arrêt du GSO – la console de commande fonctionne normalement
- ▶ Marche du GSO et la vitesse au sol réelle est inférieure à la vitesse de GSO – la console de commande utilise la valeur « Vitesse de GSO » pour contrôler le transporteur et les débits de bouillie chimique injecté




ATTENTION : Lors d'un parcours à une vitesse inférieure au réglage de la vitesse de GSO, cette fonctionnalité fera que la bouillie sera appliquée à un débit conforme à la vitesse de GSO, plutôt que par rapport à la vitesse au sol réelle.

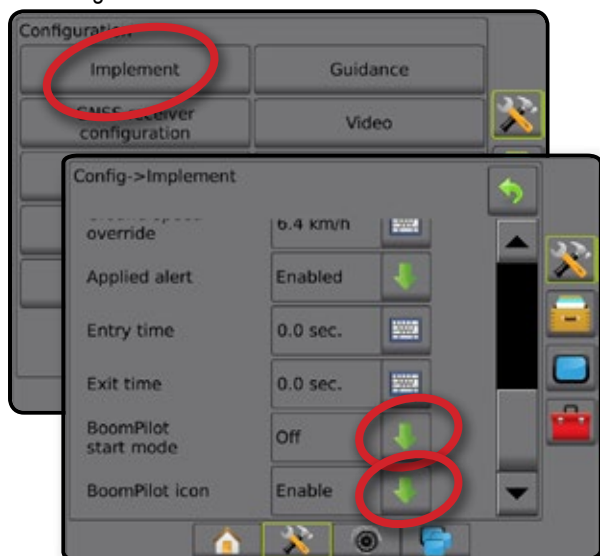
1. Cliquez sur l'onglet latéral de CONFIGURATION
2. Appuyez sur **Outil**.
3. Appuyez sur l'icône du PAVÉ NUMÉRIQUE de surpassement de la vitesse au sol
4. Utilisez le pavé numérique pour saisir une valeur.
5. Appuyez sur la flèche RETOUR ou sur l'onglet latéral de CONFIGURATION pour revenir à l'écran principal de configuration.



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.

- ◀ 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

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

- ◀ 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


Illustration 21 : Icône BoomPilot sur l'écran de guidage



MONITEUR DU DÉBIT DE LA BUSE

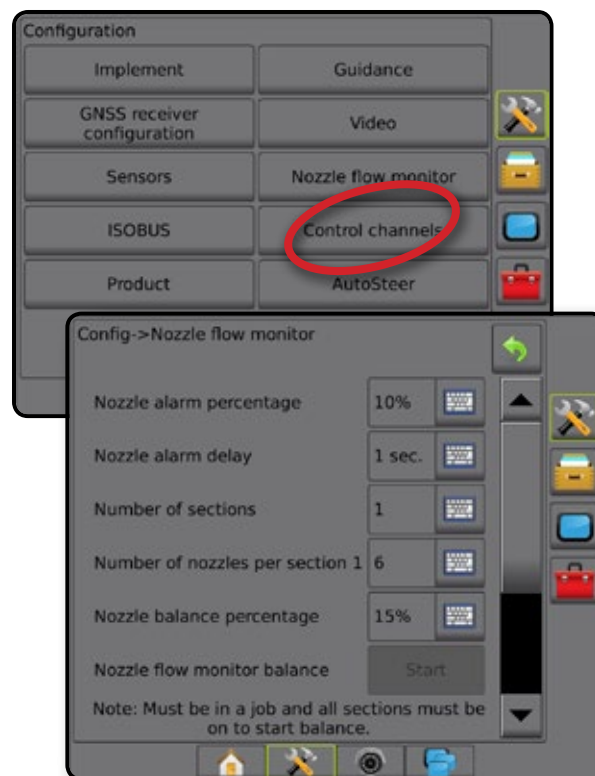
Lorsqu'un kit de moniteur de débit de buse est présent, les options du moniteur de débit de buse sont utilisées pour configurer les limites de débit et le comportement d'alerte, ainsi que pour lancer le processus d'équilibrage de débit de la buse.

REMARQUE : Pour des instructions de configuration détaillées, consultez le guide complémentaire du Moniteur de débit de buse (TFM).

1. Cliquez sur l'onglet latéral de CONFIGURATION .
 2. Appuyez sur **Moniteur du débit de la buse**.
 3. Sélectionnez parmi :
 - ▶ Pourcentage d'alerte de la buse – permet de définir l'intervalle de signalement d'erreur pour les capteurs de la buse
 - ▶ Retard d'alerte de la buse – permet de définir le temps que la console attendra après avoir rencontré une erreur avant de faire sonner l'alarme d'une buse
 - ▶ Nombre de tronçons – permet de sélectionner le nombre de tronçons
 - ▶ Nombre de buses par tronçon – permet de saisir le nombre de buses sur le tronçon spécifié
 - ▶ Pourcentage d'équilibre de la buse – permet de définir l'intervalle pour l'équilibrage des capteurs de la buse
- REMARQUE :** L'outil doit être dans une tâche et tous les tronçons doivent démarrer le processus d'équilibrage de buse.
- ▶ Équilibre du moniteur de débit de la buse – permet de démarrer le processus d'équilibrage du débit de la buse



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

Illustration 22 : Options du Moniteur du débit de la buse



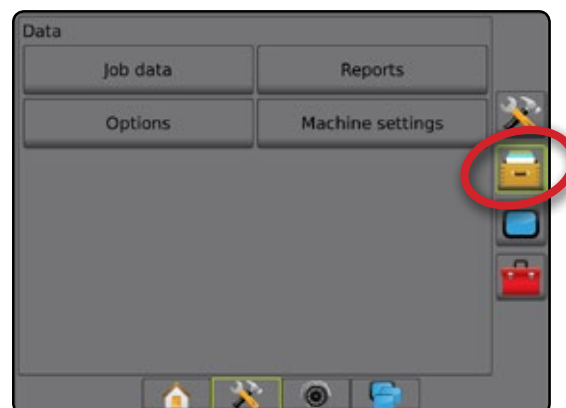
GESTION DES DONNÉES

La gestion de 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 de 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)

Illustration 23 : 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 :






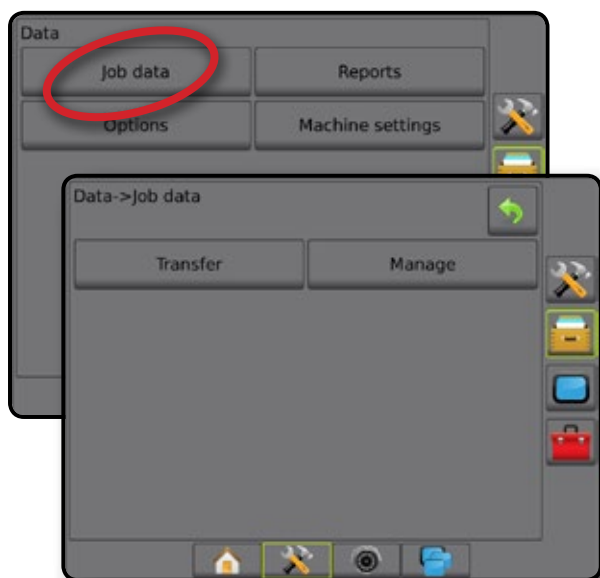
- Nom de la tâche
 - Noms de client, d'exploitation et de parcelle
 - Contour
 - Surface de couverture
 - Lignes de guidage
 - Cartes (Couverture, Prescription, Application, débit cible prédéfini)
 - Défauts de buses
1. Appuyez sur l'onglet latéral GESTION DES DONNÉES .
 2. Appuyez sur **Données de la 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 . 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.
 - ▶ 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 vers une nouvelle tâche, et 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.

Illustration 24 : Options de données 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 Aeros » pour obtenir plus de détails.*






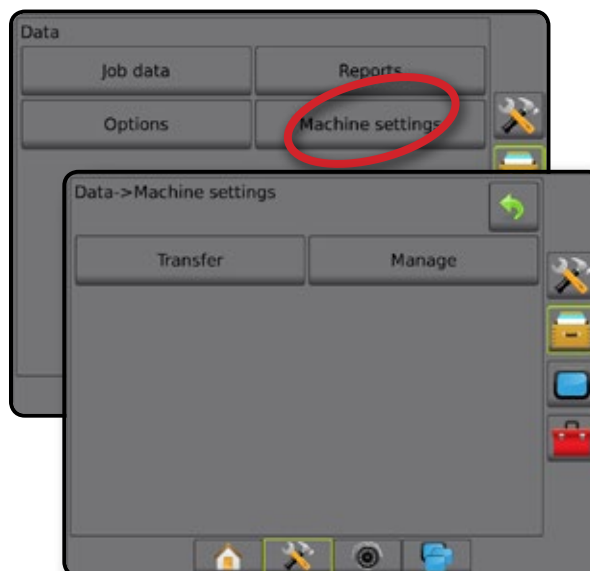
1. Appuyez sur l'onglet latéral GESTION DES DONNÉES .
2. Appuyez sur **Paramétrage machine**.
3. Sélectionnez parmi :
 - ▶ Transférer – permet le transfert de paramètres machine sélectionnés vers ou depuis une clé USB , et de supprimer des paramètres machine . Les paramètres machine transférés sur une 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.
 - ▶ 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.

Illustration 25 : Paramétrage machine



CONFIGURATIONS DU SYSTÈME

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

Illustration 26 : Épandeur Aeros IC18

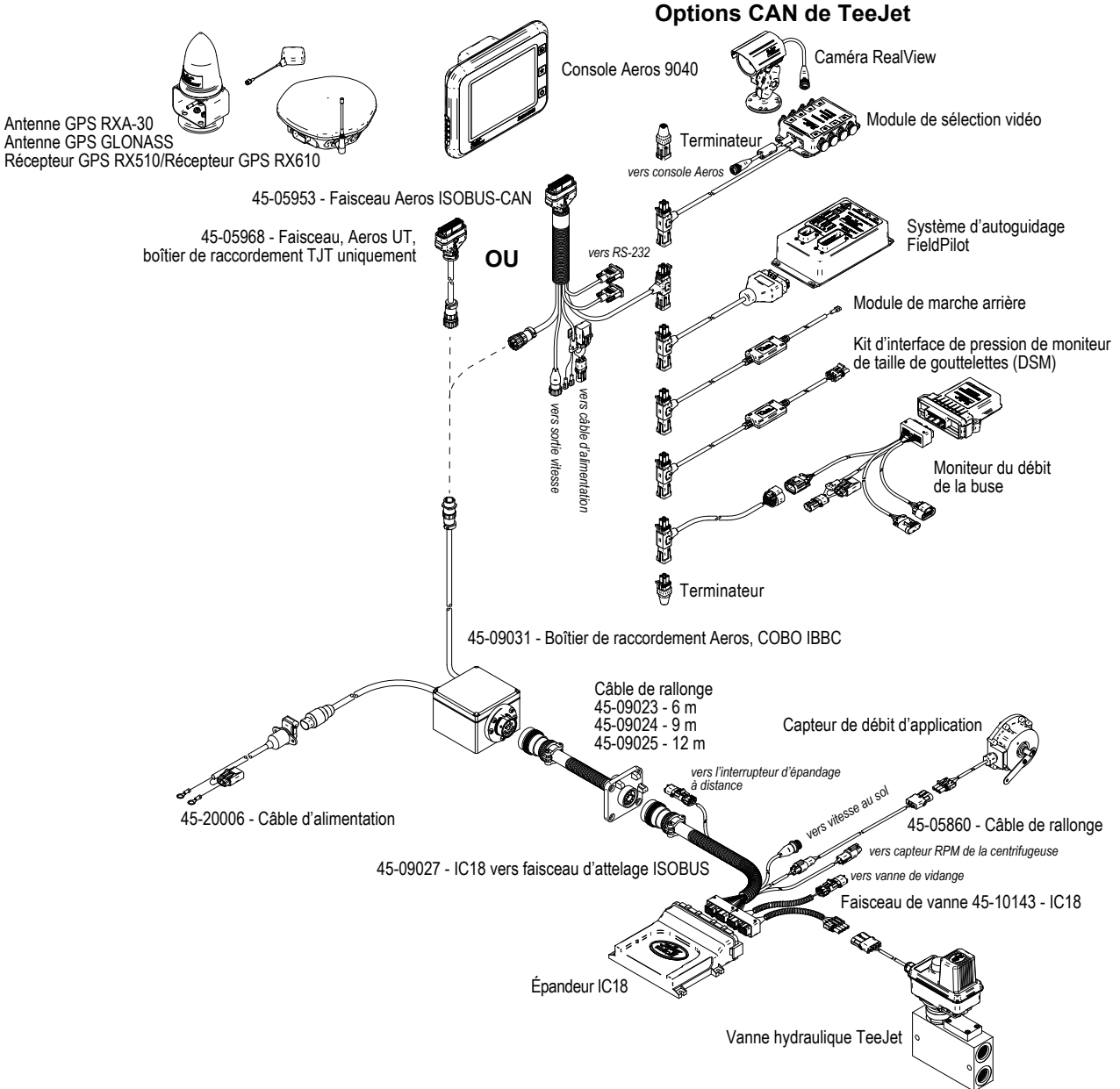
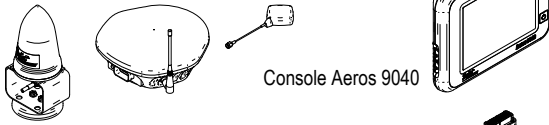


Illustration 28 : DCM Aeros

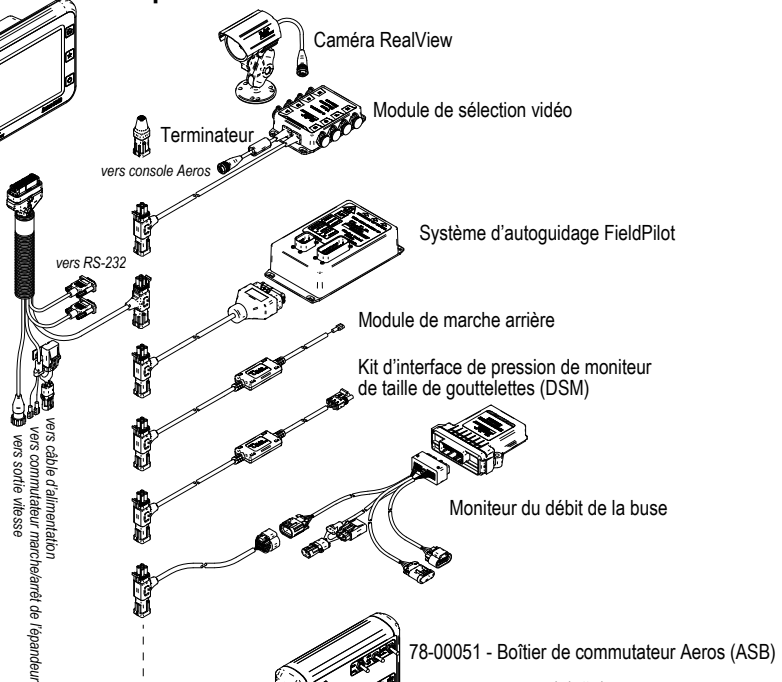
RXA-30 GPS Antenna
GPS GLONASS Antenna
RX510 GPS Receiver / RX610 GPS Receiver



Console Aeros 9040

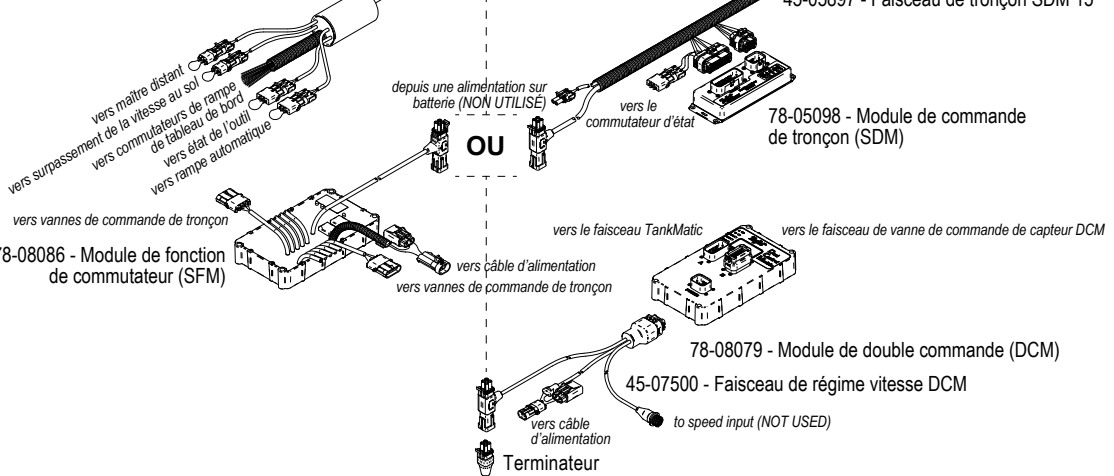
45-05884 - Faisceau CAN de base Aeros

Options CAN de TeeJet

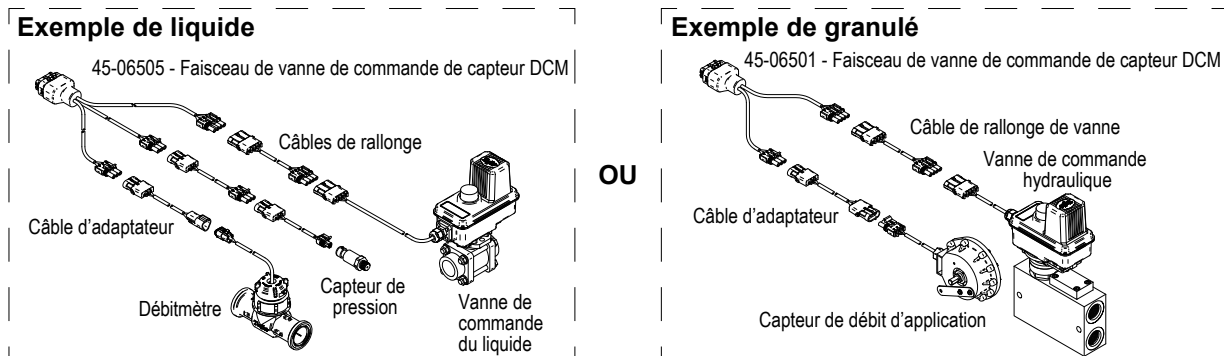


Options de commande de tronçon TeeJet

45-07605 - module d'état d'outil ISOBUS (ISM)



Options de commande de débit TeeJet



AEROS[®] 9040

GUIDE DE L'UTILISATEUR

GUIDE DE DÉMARRAGE SIMPLE

N° 1 MISE SOUS TENSION

N° 2 ÉCRAN D'ACCUEIL

N° 3 ACCÉDER À LA CONFIGURATION

- 1) Configuration des paramètres régionaux locaux
- 2) Configuration du GNSS
- 3) Paramétrage de l'outil

N° 4 COMMENCER UNE NOUVELLE TÂCHE OU CONTINUER UNE TÂCHE

N° 5 GUIDE DE CONFIGURATION

- 1) Choisir un mode de guidage
- 2) Mettre en place une ligne de guidage AB
- 3) Créer un contour d'application

AJOUTER UNE RÉGULATION DE DÉBIT

TERMINAL UNIVERSEL ISOBUS

MODULE À DOUBLE COMMANDE TEEJET



www.teejet.com

A Subsidiary of  Spraying Systems Co.[®]

98-01504-FR-A4 R1 French/Français
© TeeJet Technologies 2016

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.

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.