

# MATRIX® PRO

GUIDE DE PRISE EN MAINS RAPIDE



**MATRIX® PRO 840G**

**MATRIX® PRO 570G**



TeeJet Technologies Orléans  
431 Rue de la Bergeresse  
45160 Olivet (Orléans)  
France

Pour un Manuel complet en anglais, visiter le site [www.teejet.com](http://www.teejet.com)  
ou commander l'article de référence 98-05239.

© TeeJet Technologies 2011 • 98-01387 R0 French/Français-FR

**TeeJet®**  
TECHNOLOGIES

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

## #1 Mettre sous tension

Appuyer sur le bouton MISE EN MARCHÉ pour allumer la console.

À la mise en marche, le Matrix Pro commence sa séquence de démarrage.

Pour éteindre la console, appuyer sur le bouton de mise en marche en maintenant brièvement la pression jusqu'à l'affichage de l'écran de confirmation d'arrêt.

**AVERTISSEMENT !** Attendre 30 secondes avant de redémarrer la console après l'avoir éteinte.

## #2 Démarrer une nouvelle tâche ou poursuivre 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.

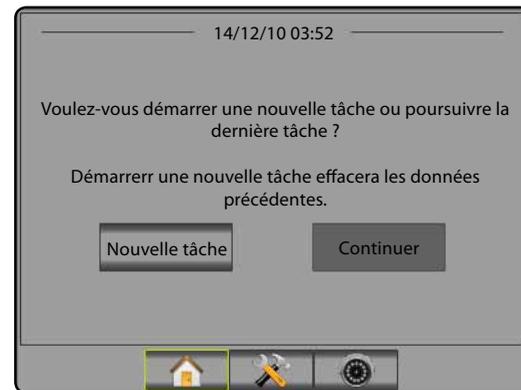
Pour commencer une nouvelle tâche appuyer sur **Nouvelle tâche**.

Pour continuer une tâche existante appuyer sur **Continuer**.

*Illustration 1-1: GPS NECESSAIRE AVANT DE COMMENCER UNE TÂCHE*



*Illustration 1-2: Écran d'accueil avec acquisition GPS*

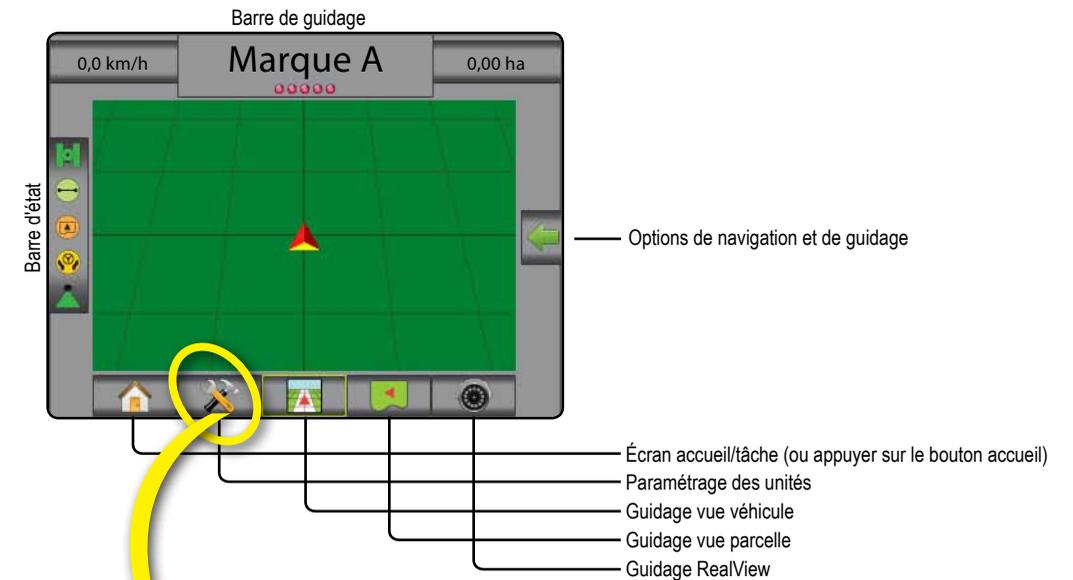


RealView Aperçu vidéo caméra plein écran

### RealView Aperçu vidéo caméra plein écran

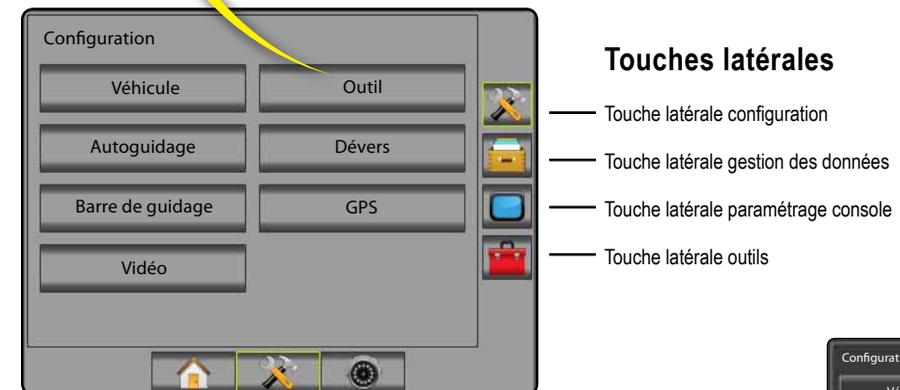
Aperçu de(s) entrée(s) vidéo et paramétrage caméra sans GPS disponible. Les options de guidage RealView ne sont pas disponibles sur cet écran.

## #3 Écran de guidage



## #4 Aller au paramétrage des unités

Les options de configuration sont affichées en premier. La gestion de données, le paramétrage de la console et les outils sont accessibles à partir des touches latérales.



### Touches latérales

### Écran de console lumineux ou sombre

La console est disponible en deux jeux de couleurs. Pour passer en "Sombre", appuyer sur l'onglet latéral CONSOLE . Appuyer sur **Affichage**. Appuyer sur Jeu de couleur Flèche BAS et choisir le mode "Sombre" ou "Lumineux".



## #5 Paramétrage régional

- Appuyer sur l'onglet latéral CONSOLE .
- Appuyer sur **Régional**.
- Choisir parmi :
  - ▶ Unités  – définit le système de mesure
  - ▶ Langue  – définit la langue
  - ▶ Fuseau horaire  – définit le fuseau horaire.
- Appuyer sur la flèche RETOUR  ou sur l'onglet CONSOLE  pour revenir à l'écran Console principal.

Illustration 1-3: Options régionales



## # Paramétrage du véhicule

- Appuyer sur l'onglet CONFIGURATION .
- Appuyer sur **Véhicule**.
- Choisir parmi :
  - ▶ Type de véhicule  – choisit le type de véhicule qui correspond le mieux à votre véhicule
  - ▶ Hauteur d'antenne  – indique la hauteur d'antenne depuis le niveau du sol
  - ▶ Direction vers la rampe  – indique si l'antenne est placée derrière ou devant l'antenne GPS
  - ▶ Distance à la rampe  – définit la distance de l'antenne GPS à la rampe
- Appuyer sur la flèche RETOUR  ou sur l'onglet CONFIGURATION  pour revenir à l'écran principal de configuration.

Illustration 1-4: Options de paramétrage du véhicule



## #7 Paramétrage des outils

En l'absence de SmartCable ou de module de pilotage de section (SDM) seul le paramétrage d'une section unique de rampe est possible. Les configurations pour le recouvrement et l'anticipation d'ouverture/de fermeture ne sont pas disponibles, et le nombre de sections est fixé à une.

- Appuyer sur l'onglet CONFIGURATION .
- Appuyer sur **Outil**.
- Choisir parmi :
  - ▶ Nombre de tronçons de rampe  – définit le nombre de tronçons de rampe
  - ▶ Largeur de guidage  – définit la largeur entre les lignes de guidage
  - ▶ Largeur de pulvérisation  – définit la largeur de chaque tronçon pour une largeur totale de pulvérisation
  - ▶ Recouvrement  – définit le niveau de recouvrement autorisé
  - ▶ Anticipation ouverture  – définit le délai avant ouverture des vannes du tronçon
  - ▶ Anticipation fermeture  – définit le délai avant fermeture des vannes du tronçon
- Appuyer sur la flèche RETOUR  ou sur l'onglet CONFIGURATION  pour revenir à l'écran principal de configuration.

NOTE : Appuyer sur  ou  pour passer de l'un à l'autre des écrans de paramétrage des outils.

## #8 Paramétrage AutoSteer (autoguidage)

En présence d'un module d'autoguidage (SCM) les options AutoSteer sont disponibles. Pour obtenir des instructions de paramétrage détaillées, veuillez consulter votre manuel FieldPilot spécifique ou le manuel d'installation de votre autoguidage, ou commander le manuel complet Matrix Pro User Manual, numéro 98-05239 sur le site [www.teejet.com](http://www.teejet.com)

NOTE : Si vous passez d'une console Matrix à une console Matrix Pro, une mise à jour de votre logiciel SCM sera peut-être nécessaire.

### Version de logiciel SCM nécessaire

Version de logiciel SCM	Matrix 1.x	Matrix Pro 2.x
1.03	•	
1.04	•	
1.05	•	
10.0		•

Illustration 1-5: Options de paramétrage des outils



### #9 Aller à l'écran de guidage

Illustration 1-15: Guidage vue véhicule



Illustration 1-16: Guidage vue parcelle



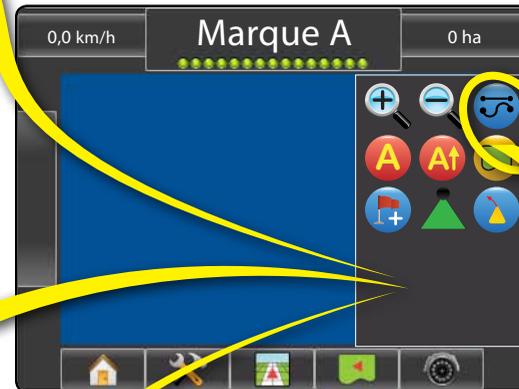
Illustration 1-17: Guidage RealView



### #10 Choisir un mode de guidage

1. Appuyer sur l'icône OPTIONS DE NAVIGATION ET DE GUIDAGE pour afficher les options de navigation.
2. Appuyer sur l'icône MODE DE GUIDAGE .
3. Choisir parmi :
  - ▶ Ligne droite AB
  - ▶ Courbe AB
  - ▶ Pivot
  - ▶ Dernier passage
  - ▶ NextRow

Illustration 1-18: Choisir un mode de guidage



### #11 Points marqués A et B

Pour définir une ligne de guidage AB :

1. Avancer jusqu'à la position souhaitée pour le point A .
2. Appuyer sur l'icône OPTIONS DE NAVIGATION ET DE GUIDAGE pour afficher les options de navigation.
3. **Pendant que le véhicule est en mouvement**, appuyer sur l'icône MARQUE A .
4. Avancer jusqu'à la position souhaitée du point B .
5. Appuyer sur l'icône MARQUE B pour définir la ligne AB.
6. "Voulez-vous donner un nom à cette ligne de guidage ?" Appuyer sur
  - ▶ Oui – pour indiquer un nom et enregistrer la ligne dans la console.
  - ▶ Non – pour générer un nom automatiquement et enregistrer la ligne dans la console.

La console commence à fournir des informations de navigation.

NOTE : L'icône MARQUE B n'est pas accessible (grisée) tant que la distance minimum n'a pas été parcourue.

Utiliser l'icône ANNULER MARQUE pour annuler la marque A et revenir à la précédente ligne AB (si définie).

Pour définir des lignes de guidage supplémentaires suivez les mêmes étapes que pour la ligne initiale.

Illustration 1-19: Point marqué A



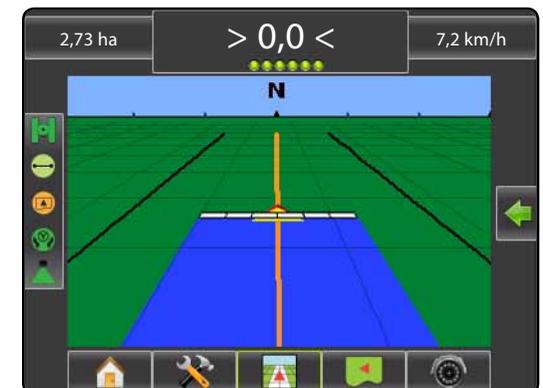
Illustration 1-20: Point marqué B

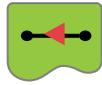


Illustration 1-21: Enregistrer la ligne de guidage



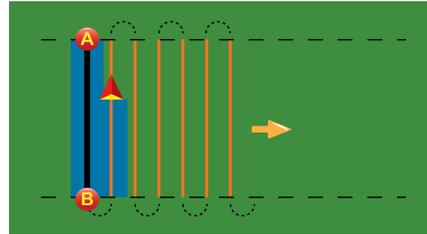
Illustration 1-22: Suivre le guidage





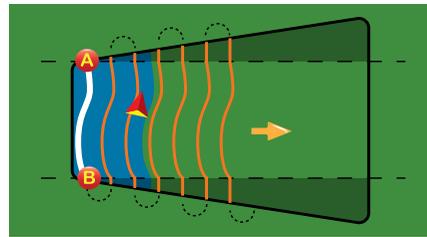
## Guidage ligne droite AB

Le guidage ligne droite AB apporte un guidage en ligne droite à partir de deux points de référence A et B. Les points d'origine A et B sont utilisés pour calculer toutes les autres lignes de guidage parallèles.



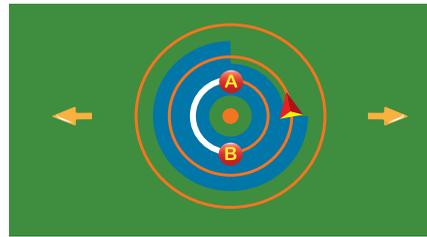
## Guidage ligne courbe AB

Le guidage ligne courbe AB apporte un guidage le long des lignes courbes construites à partir de la ligne d'origine AB utilisée comme référence. Cette ligne de guidage initiale est utilisée pour calculer toutes les autres lignes de guidage.



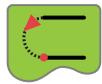
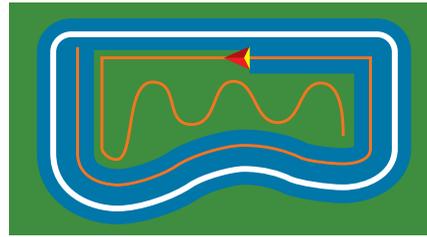
## Guidage en cercle

Le guidage en cercle apporte un guidage autour d'une position centrale par rayonnement vers l'extérieur ou vers l'intérieur. Il est utilisé pour des applications dans une parcelle circulaire pendant un guidage le long des lignes circulaires qui correspondent à un système d'irrigation en cercle à partir d'un point central.



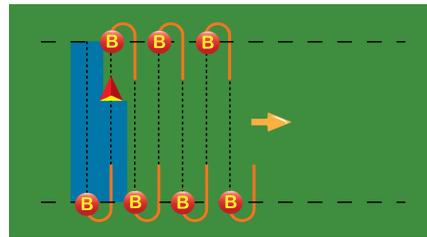
## Guidage dernier passage

Le guidage dernier passage permet de naviguer véritablement selon le dernier passage. La console détecte automatiquement la ligne de guidage "traitée" la plus proche et définit des passages adjacents à partir de cette ligne de guidage.



## Guidage NextRow

Le guidage NextRow indique la position du rang suivant et apporte 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 est dans le rang suivant le guidage NextRow est arrêté.



## Pas de guidage

Pas de guidage permet d'arrêter le guidage.



Ligne de guidage de navigation

Zone de couverture colorée

Barre de guidage

Boussole sur l'horizon

Véhicule avec représentation en temps réel des tronçons de rampe actifs

Options de navigation et de guidage

État du GPS	
	Rouge = pas de GPS
	Jaune = GPS seul
	Vert = DGPS, WAAS/RTK, GLONASS
	Orange = Glide/ClearPath

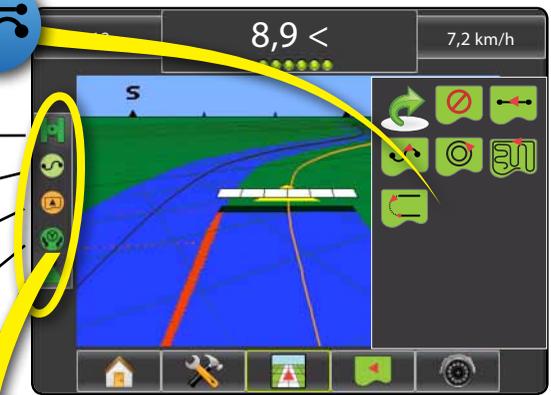
Mode de guidage	
	Guidage AB droite
	Guidage AB courbe
	Guidage cercle
	Guidage dernier passage
	NextRow
	Pas d'icône = pas de guidage

État de la zone délimitée	
	En dehors du contour = circulation actuelle en dehors de la zone délimitée
	Intérieur du contour = circulation actuelle à l'intérieur de la zone délimitée
	Pas d'icône = aucun contour défini

Barre d'état

État Autoguidage	
	Vert = engagé
	Jaune = activé
	Rouge = désactivé
	Pas d'icône = aucun système d'autoguidage installé

État BoomPilot	
	Rouge = débranché/manuel
	Vert = automatique
	Jaune = totalement actif
	Pas d'icône = tronçon de rampe unique (pas de SmartCable ni de SDM)



Appuyer sur un icône de la barre d'état pour en savoir plus.



## Options de guidage

### Lignes de guidage

<b>A</b>	Marque A . Indique le premier point de la ligne de guidage.
<b>B</b>	Marque B . Indique le dernier point de la ligne de guidage. Grisé = la distance minimale n'a pas été parcourue
	Annuler Marque A. Annule la Marque A en cours. Revient à la précédente ligne de guidage AB (si définie).
<b>B</b>	NextRow Marque B . Indique le dernier point de la rangée.
<b>A+</b>	Azimit en degrés . Définit une ligne de guidage droite mesurée en degrés dans le sens des aiguilles d'une montre depuis une ligne de base sur le nord. Nord = 0, Est = 90, Sud = 180, Ouest = 270.
<b>A+</b>	Ajuster A+ Fait glisser la ligne de guidage existante jusqu'à la position actuelle du véhicule.
	Ligne de guidage droite AB ou azimit en degrés suivant. Affiche la ligne de guidage droite suivante enregistrée pour la tâche en cours.
	Ligne de guidage courbe AB suivante. Affiche la ligne de guidage courbe suivante enregistrée pour la tâche en cours.
	Ligne de guidage cercle suivante. Affiche la ligne de guidage cercle AB suivante enregistrée pour la tâche en cours.
	Anticipation courbe. Indique où le guidage en cours va amener le véhicule avec utilisation d'un "pointeur" comme guide.

### Retour à un point

	Point marqué . Définit un point pour la position du véhicule. Grisé = GPS non disponible
	Retour à un point Fournit la distance pour revenir en arrière jusqu'à un point donné. (passer en mode vue véhicule pour la navigation de retour en arrière jusqu'à un point donné)
	Annuler point. Supprime le point marqué.

### Contours

	Marque de contour. Définit la zone d'application et les zones à ne pas traiter. Le contour est défini sur l'extérieur d'un passage déjà traité. Grisé = GPS non disponible
	Fin de contour. Termine le processus de délimitation 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. Grisé = la distance minimale n'a pas été parcourue
	Annuler contour. Annule le nouveau contour en cours de définition. Revient au contour précédent (si défini).
	Supprimer contour. Supprime tous les contours définis dans la tâche en cours.

### BoomPilot (pilotage des rampes)

	BoomPilot (pilotage des rampes). Sélectionne le mode BoomPilot. Grisé = GPS non disponible
--	--------------------------------------------------------------------------------------------

### Options de guidage RealView

	Choisir la caméra vidéo. Choisit une vue parmi celles des huit caméras si un module de sélection vidéo (VSM) est connecté.
	Partager le des caméras. Choisit les entrées de l'un des deux jeux de quatre caméras (A/B/C/D ou E/F/G/H) pour diviser l'écran en quatre cadres distincts.
	Paramétrage du guidage par vidéo. Accès pour enclencher le guidage par vidéo ou l'angle de guidage et ajuster la ligne de guidage.
	Guidage par vidéo. Place les lignes de guidage en trois dimensions sur les entrées vidéo pour assister la navigation.
	Angle de guidage. Affiche la direction dans laquelle le volant de guidage doit être ajusté.
	Icônes heur et bas. Utilisées pour ajuster les lignes de guidage pour coïncider avec les vues des caméras.

Activité de navigation et état de la rampe

État du GPS  
Écart  
Activité en cours

Écran accueil/tâche (ou appuyer sur le bouton accueil)

Paramétrage des unités

Guidage vue véhicule

Guidage vue parcelle

Guidage RealView

### Options d'écran

	Vue véhicule zoom +/- Les icônes ou les boutons ajustent la vue du véhicule ou la perspective en direction de l'horizon depuis la vue du véhicule jusqu'à la vue à vol d'oiseau.
	Vue de la parcelle zoom +/- Les icônes ou les boutons augmentent/diminuent la zone affichée sur l'écran.
	Panoramique En touchant l'écran l'opérateur peut centrer sur certaines zones de la carte sans déplacer le véhicule. Les flèches sur l'écran déplacent la vue  dans les directions correspondantes.
	Aperçu monde. Étire la vue à l'écran jusqu'à la zone la plus étendue possible.

## A+ Fonction ajuster A+

Pour ajuster la ligne de guidage AB à votre position actuelle :

1. Appuyer sur l'icône OPTIONS DE NAVIGATION ET DE GUIDAGE pour afficher les options de navigation.
2. Appuyer sur l'icône AJUSTER A+ pour ajuster la ligne de guidage à la position actuelle.

## A↑ Azimut en degrés

Pour établir l'azimut de la ligne de guidage :

1. Appuyer sur l'icône OPTIONS DE NAVIGATION ET DE GUIDAGE pour afficher les options de navigation.
2. Appuyer sur l'icône AZIMUT pour saisir l'azimut.
3. Utiliser l'écran de saisie pour définir l'azimut en degrés.
4. Appuyer sur :
  - ▶ Accepter (✓) pour enregistrer les paramètres
  - ▶ Annuler (✗) pour quitter le clavier sans enregistrer
5. "Voulez-vous donner un nom à cette ligne de guidage ?"
  - ▶ Oui – pour indiquer un nom et enregistrer la ligne.
  - ▶ Non – pour générer un nom automatiquement.

La console commence à fournir des informations de navigation.

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

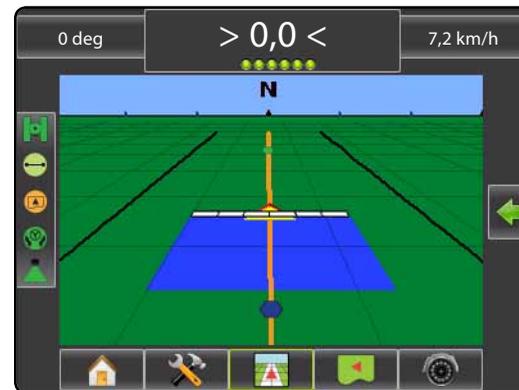
Illustration 1-6: Azimut en degrés



Illustration 1-7: Enregistrer la ligne de guidage



Illustration 1-8: Suivre le guidage



## Contour de parcelle

Pour définir un contour de parcelle :

1. Rouler jusqu'à la position souhaitée sur le périmètre de la parcelle/zone.
2. Appuyer sur l'icône OPTIONS DE NAVIGATION ET DE GUIDAGE pour afficher les options de navigation.
3. Pendant que le véhicule est en mouvement, appuyer sur l'icône CONTOUR.
4. Rouler le long du périmètre de la parcelle/zone.
5. Fin de contour :
  - ▶ Avancer à moins d'une largeur de bande du point de départ. Le contour de parcelle se ferme automatiquement (la ligne de guidage blanche devient noire).
  - ▶ Appuyer sur l'icône FIN DE CONTOUR. Une ligne droite complète alors le contour entre votre position actuelle et le point de départ.
6. Appuyer sur :
  - ▶ Oui – pour enregistrer le contour.
  - ▶ Non – pour supprimer le contour.

Illustration 1-9: Contour en cours



NOTE : 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 bande).

Pour créer un contour intérieur, suivre les mêmes étapes que pour un contour initial.

Illustration 1-10: Enregistrer le contour - Aperçu parcelle



Illustration 1-11: Contours terminés



Si une largeur de bande a été traitée pendant la création d'un contour externe ou initial, la ligne de délimitation sera à l'extérieur de la bande traitée. Si une largeur de bande a été traitée pendant la création d'un contour intérieur ou supplémentaire, la ligne de délimitation sera à l'intérieur de la bande traitée.

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

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

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.

## Retour à un point

Pour marquer un point de retour :

1. Avancer jusqu'à la position souhaitée pour le point de retour .
2. Appuyer sur l'icône OPTIONS DE NAVIGATION ET DE GUIDAGE  pour afficher les options de navigation.
3. Appuyer sur l'icône AJOUTER UN POINT .

Illustration 1-12: Point de retour défini - Aperçu véhicule



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

1. Appuyer sur l'icône OPTIONS DE NAVIGATION ET DE GUIDAGE  pour afficher les options de navigation.
2. Appuyer sur l'icône RETOUR A UN POINT .

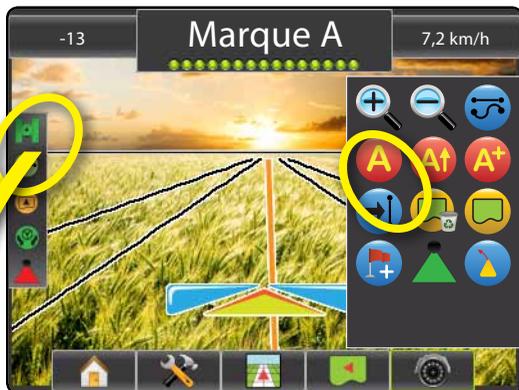
Utiliser l'icône ANNULER RETOUR A UN POINT  pour supprimer le point défini.

## Ligne de guidage suivante

Pour afficher d'autres lignes de guidage enregistrées :

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

Illustration 1-13: Ligne de guidage suivante



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

Illustration 1-14: Voir quelle est la ligne de guidage active

