

AEROS 9040

GUIDE DE L'UTILISATEUR

Version du logiciel 4.32



TeeJet[®]
TECHNOLOGIES

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

Table des matières

GUIDE DE DÉMARRAGE SIMPLE

1

N° 1 MISE SOUS TENSION 1

N° 2 ÉCRAN D'ACCUEIL 1

<i>Configuration du système</i>	1
<i>Vue vidéo plein écran caméra RealView</i>	1
<i>Vue du Terminal universel ISOBUS</i>	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) Configuration de l'outil.....	3
Paramétrage de l'outil en fonction de l'équipement présent	3
<i>Configuration d'un seul tronçon</i>	3
<i>Tronçon(s) avec configuration du pulvérisateur/épandeur ISOBUS</i>	4
Paramétrages supplémentaires par type d'outil	4
<i>Numéros de tronçon</i>	5
<i>Ligne droite</i>	5
<i>Épandeur – TeeJet</i>	6
Ajustement de la distance de décalage latéral de l'outil	7
<i>Calcul du réglage du décalage GNSS</i>	7
<i>Ajustement du décalage latéral de l'outil</i>	8
4) Configurer l'emplacement de cartographie.....	9

N° 4 COMMENCER UNE NOUVELLE TÂCHE OU CONTINUER UNE TÂCHE 10

Mode simple.....	10
Mode avancé.....	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

Options d'écran de guidage	14
----------------------------------	----

OPTIONS DE CARTOGRAPHIE 15

<i>Copie et transfert des cartes</i>	15
Carte de couverture	16
Carte de polygones.....	16
Carte de prescription.....	16
Cartes d'application et de dose cible	17
<i>Doses cibles</i>	17
Sélection de gamme de couleurs	17

INFORMATIONS SUR LES MODES DE GUIDAGE

18

Vue du véhicule.....	18
Vue de la parcelle.....	18
Guidage RealView.....	19



MODES DE GUIDAGE

19

Guidage de ligne droite AB.....	19
Guidage de courbe AB.....	19
Guidage de courbe AB adaptative.....	19
Guidage en cercle.....	20
Guidage Dernier passage.....	20
Guidage NextRow.....	20
Aucun guidage.....	20

OPTIONS D'ÉCRAN

21

BARRE DE GUIDAGE

25

BARRE D'ÉTAT

26

DÉTAILS DES FONCTIONS DE GUIDAGE

27

Fonction de notification A+.....	27
Degré azimuth.....	27
Retour au point.....	28
Fonction de ligne de guidage suivante.....	29



ACTUALISER LA POSITION GNSS

29



BOOMPILOT

30

Pas de module de contrôle de tronçon.....	30
Pulvérisateur ISOBUS.....	30
Épandeur ISOBUS.....	31
Avec module de contrôle de tronçon TeeJet et boîte de commutateur ou ISM.....	32
Avec module de contrôle de tronçon TeeJet.....	32

OPTIONS D'OUTIL SUPPLÉMENTAIRES

33

SÉLECTION DE BUSE

33

Préconfigurée.....	33
<i>Tailles de buse et couleurs associées</i>	33
Buse actuelle.....	34

MONITEUR DE TAILLE DES GOUTTELETTES

34

Configuration.....	34
Activer/désactiver le DSM.....	34
Sélection de buse/Buse actuelle.....	34
Capteur de pression du module entrée/sortie.....	34
Fonctionnement.....	35
Barre d'état.....	35
<i>Diagramme de taille de gouttelette</i>	35
Barre de guidage.....	35

Ordinateur de terrain Aeros 9040

MARCHE ARRIÈRE	36
CONTRÔLE DE TRONÇON DU BOOMPILOT	37
MONITEUR DU DÉBIT DE LA BUSE	38
DÉCALAGES DU PULVÉRISATEUR ISOBUS	38
Autopropulsé	39
Attelage trois point	39
Tracté.....	40
GESTION DES DONNÉES	41
Données de la tâche	42
Copier les données de la tâche	42
Paramétrage machine.....	43
Copier le profil de la machine	43
CONFIGURATIONS DU SYSTÈME	44



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.

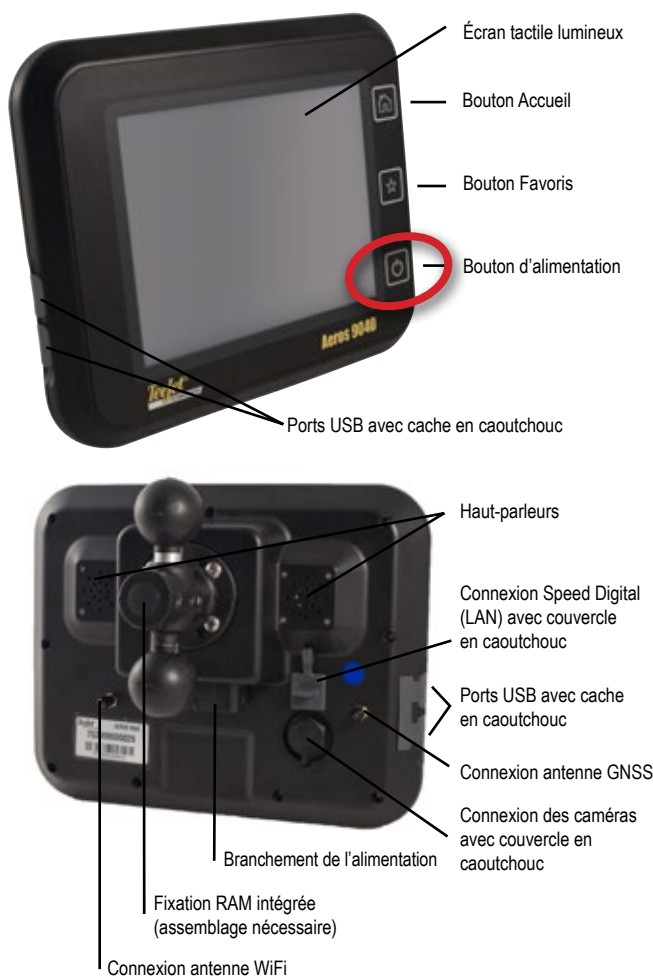
Assurez-vous qu'aucune personne ni aucun obstacle ne se trouvent à proximité du véhicule avant et pendant l'enclenchement.

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 × 10 cm.

Bouton Accueil

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

Bouton Marche/Arrêt

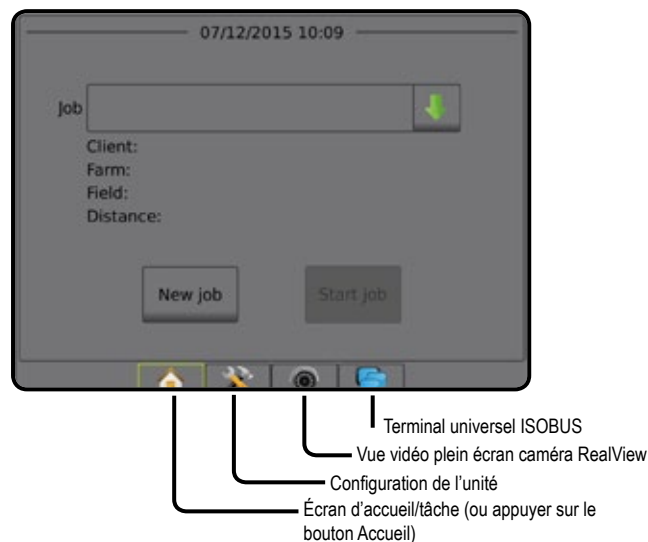
Marche - Appuyez sur le bouton d'ALIMENTATION  pour allumer la console. Lors de l'allumage, l'Aeros lancera sa séquence de démarrage.

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.

Vue vidéo plein écran caméra RealView

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.

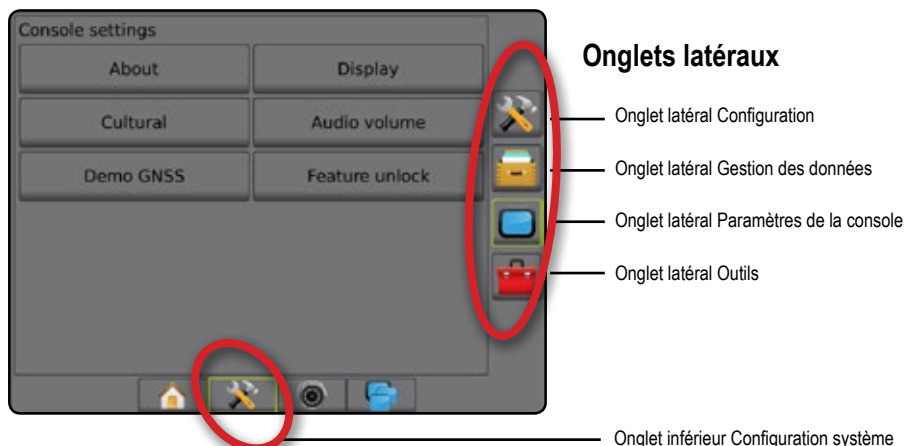
Mode simple ou avancé

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. Les noms de client, d'exploitation, de parcelle et de tâche ; les surfaces délimitées et de couverture ; la durée d'application ; et la 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 -> Compte-rendus.

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.

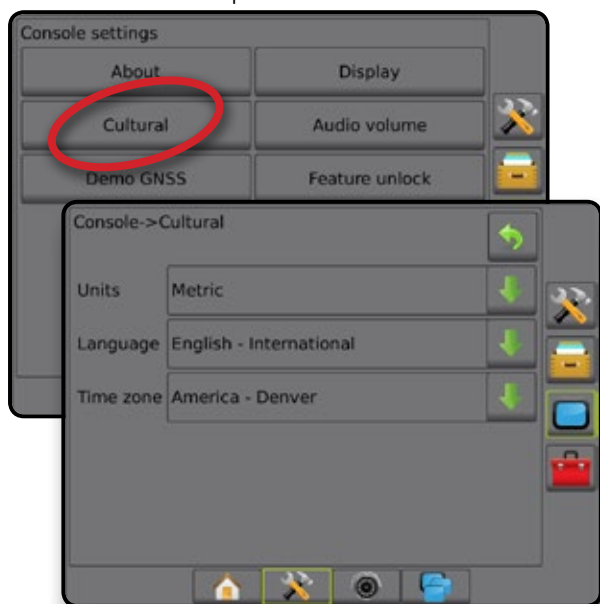


1) Configuration des paramètres régionaux locaux

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

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

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 – permet de sélectionner le premier des deux PRN de SBAS possibles pour fournir des données de correction SBAS. Paramétrez sur **Automatique** pour la sélection automatique du PRN.
 - ▶ Autre PRN – lorsque le PRN n'est pas automatique, permet la sélection d'un deuxième PRN SBAS qui fournira des données de correction
 - ▶ Bouton Afficher la position d'actualisation GNSS – établit si le bouton Afficher la position d'actualisation GNSS est disponible sur les écrans de guidage.
5. Appuyez sur la flèche PAGE SUIVANTE  pour configurer les options GNSS spécifiques.
6. Sélectionnez :
 - ▶ GPS – les données de position non corrigées de point unique basées sur le GPS uniquement avec un QI GGA de 1 sont acceptées.
REMARQUE : Le GPS est toujours sélectionné.
 - ▶ GPS+GLONASS – les données de position non corrigées de point unique basées sur le GPS et GLONASS avec un QI GGA de 1 sont acceptées.
 - ▶ GPS+SBAS – les données de position non corrigées de point unique ou les données corrigées SBAS sont acceptées - QI GGA de 1 ou 2 (des valeurs de 3, 4 ou 5 sont aussi acceptées).

- ▶ GPS+GLONASS+SBAS – les données de position non corrigées de point unique ou les données corrigées SBAS sont acceptées - QI GGA de 1 ou 2 (des valeurs de 3, 4 ou 5 sont aussi acceptées).
- ▶ GPS+GLONASS+SBAS+DGPS – seules les données GGA avec une valeur de QI de 2 ou plus sont acceptées (des valeurs de 3, 4 ou 5 sont acceptées).

REMARQUE : Toutes les fonctions de cartographie, d'application et de guidage basées sur la console cessent si la valeur QI GGA chute en dessous de 2 lorsque cette option est sélectionnée.

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.



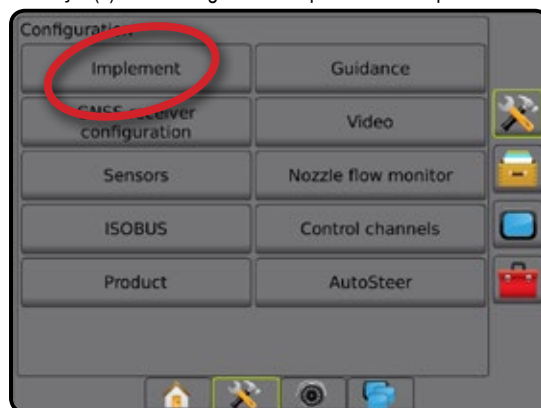
3) Configuration de l'outil

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

Paramétrage de l'outil en fonction de l'équipement présent


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

- ▶ Un seul tronçon
- ▶ Tronçon(s) avec configuration du pulvérisateur/épandeur ISOBUS



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 [si disponible] – permet de sélectionner le type de machine qui représente plus fidèlement votre machine.
 - ▶ Hauteur d'antenne GNSS [si disponible] – permet de mesurer la hauteur de l'antenne à partir du sol.
 - ▶ Type d'outil – permet de sélectionner l'outil des tronçons pour le site de la bouillie appliquée (voir la section Type d'outil pour obtenir plus de détails)
 - ▶ 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 des gouttelettes [si disponible] – permet un contrôle de la taille des gouttelettes pour un maximum de cinq buses de pulvérisateur présélectionnées
 - ▶ Sélection de buse [si disponible] – permet de sélectionner le type de buse du pulvérisateur (série et capacité) pour déterminer les informations relatives à la taille des gouttelettes
 - ▶ Alerte d'application – permet d'établir une alerte signalant la sortie ou l'entrée dans une surface traitée
 - ▶ Mode de démarrage de BoomPilot – permet de déterminer si BoomPilot sera contrôlé par la vitesse ou par l'icône BoomPilot
 - ▶ Icône BoomPilot – permet d'activer l'icône de l'écran de guidage 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.



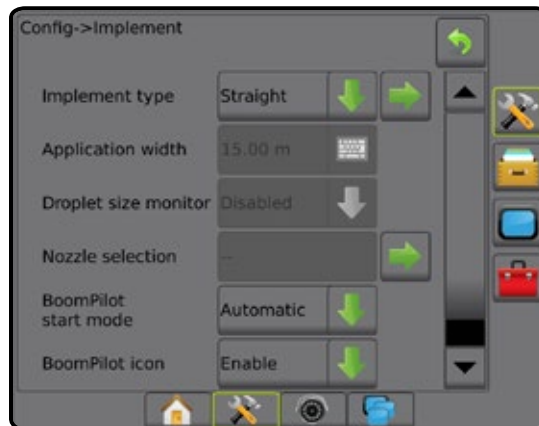
Tronçon(s) avec configuration du pulvérisateur/épandeur ISOBUS

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 [si disponible] – permet de sélectionner le type de machine qui représente plus fidèlement votre machine
 - ▶ Hauteur d'antenne GNSS [si disponible] – permet de mesurer la hauteur de l'antenne à partir du sol
 - ▶ Type d'outil – permet de sélectionner la disposition des tronçons pour l'emplacement de la bouillie appliquée
 - ▶ Largeur d'application [Type d'outil en ligne droite obtenu sur l'ISOBUS ECU] – permet d'afficher la largeur totale de l'outil telle que saisie sur le pulvérisateur ISOBUS
 - ▶ Largeur de travail [Type d'outil de l'épandeur obtenu sur l'ISOBUS ECU] – permet d'afficher la largeur totale de l'outil telle que saisie sur l'épandeur ISOBUS
 - ▶ 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 d'afficher le type de buse de pulvérisateur telle que saisie sur le pulvérisateur ISOBUS
 - ▶ Alerte d'application – [disponible uniquement sans une boîte de commutateur] 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.



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 est créée, alignée sur le tronçon 1 à partir duquel le ou les tronçons d'application n'ont pas de longueur et peuvent être à des distances différentes de la ligne (la disponibilité dépend de l'équipement spécifique dans le système)

Figure 1 : Type d'outil - ligne droite

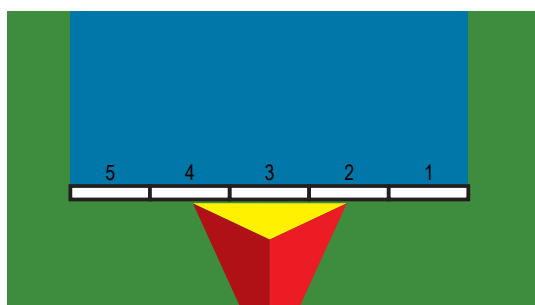


Figure 2 : Type d'outil - épandeur

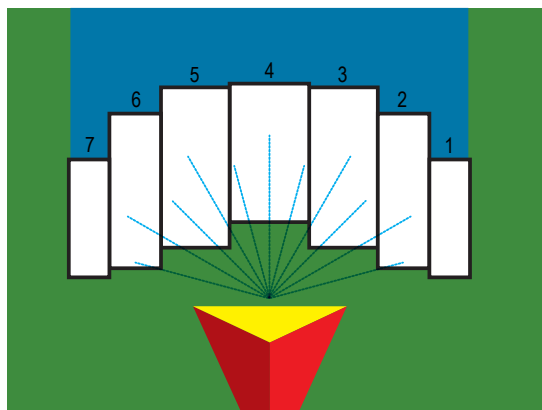
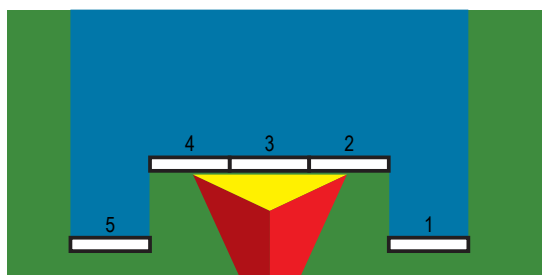


Figure 3 : Type d'outil - étagé



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 du point de connexion ❸ [ISOBUS uniquement] – Indique si le point de référence ❷ est situé devant (vers l'avant) ou derrière (vers l'arrière) l'antenne GNSS, vu dans le sens de la marche avant du véhicule
 - ▶ Distance de décalage en ligne droite du point de connexion ❸ [ISOBUS uniquement] – Mesuré en parallèle par rapport à la ligne médiane de la machine, définit la distance en ligne droite entre l'antenne GNSS et le point de référence ❷
 - ▶ Direction de décalage latéral du point de connexion ❹ [ISOBUS uniquement] – Définit la direction latérale gauche ou droite allant de la ligne médiane de la machine au centre du point de référence ❷ vu dans le sens de la marche avant de la machine
 - ▶ Distance de décalage latéral du point de connexion ❹ [ISOBUS uniquement] – Définit la distance latérale à partir de la ligne médiane de la machine au centre du point de référence ❷
 - ▶ Direction de décalage en ligne droite de l'outil ❶ – Indique si l'outil est situé devant (vers l'avant) ou derrière (vers l'arrière) l'antenne GNSS, vu dans le sens de la marche avant du véhicule
 - ▶ Distance de décalage en ligne droite de l'outil ❶ – Mesuré en parallèle par rapport à la ligne médiane du véhicule, définit la distance en ligne droite entre l'antenne GNSS et l'outil
 - ▶ Direction de décalage latéral de l'outil ❷ – permet d'afficher la direction latérale droite ou gauche depuis la ligne médiane 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 d'afficher la distance latérale depuis la ligne médiane de la machine jusqu'au centre de l'outil
- ▶ Redoublement – permet de définir la valeur de redoublement autorisée en utilisant le contrôle de tronçon de rampe automatique
- ▶ Anticipation ouverture – permet de définir le moment auquel le tronçon va démarrer 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 l'anticipation ouverture.

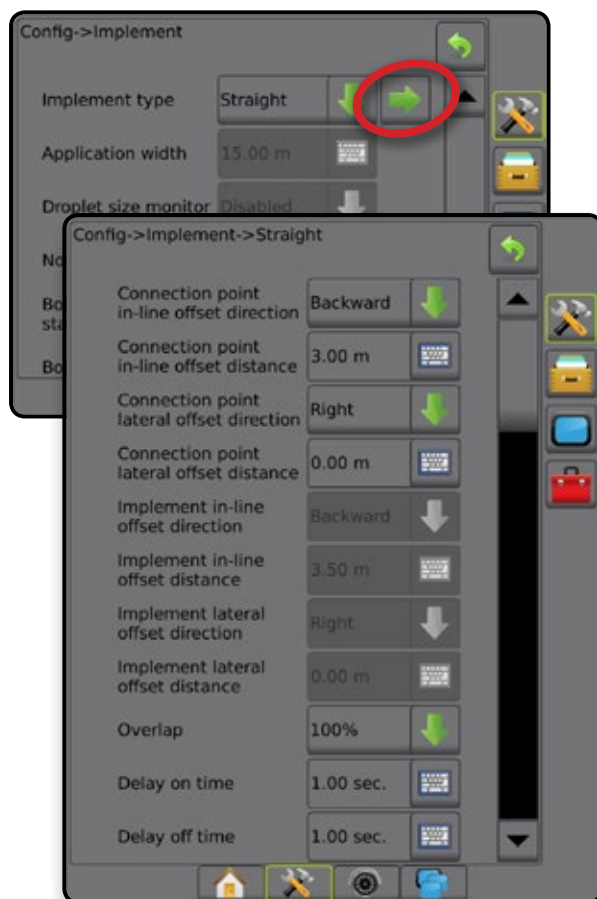
Si l'application est activée trop tard, augmentez l'anticipation ouverture.

- ▶ Anticipation fermeture – permet de définir le moment auquel le tronçon va se désactiver 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 l'anticipation fermeture.

Si l'application est activée trop tard, augmentez l'anticipation fermeture.

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



Ordinateur de terrain Aeros 9040

Figure 4 : Directions et distances de décalage de l'outil

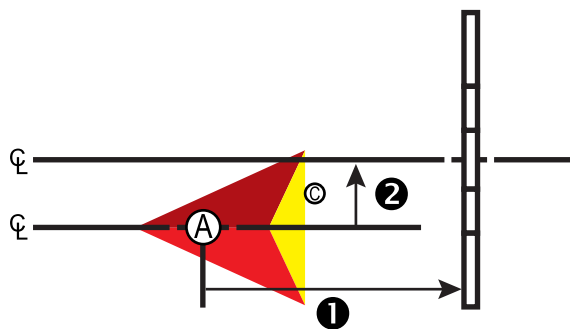
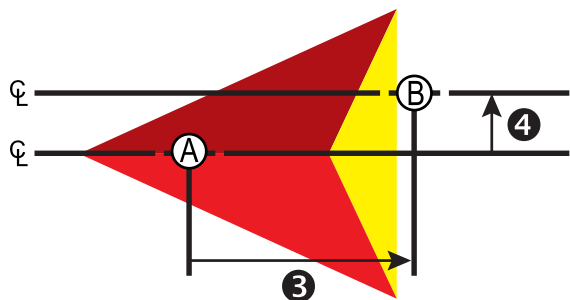


Figure 5 : Directions et distances de décalage du point de connexion



- Ⓐ – Centre de l'antenne GNSS
- Ⓑ – Point de référence
- ❶ – Direction/Distance de décalage en ligne droite de l'outil
- ❷ – Distance et direction de décalage latéral de l'outil
- ❸ – Distance et direction de décalage en ligne droite du point de connexion
- ❹ – Distance et direction de décalage latéral du point de connexion

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 décalage en ligne droite de l'antenne aux disques ❶ – mesurée en parallèle à la ligne médiane de la machine, définit la distance en ligne droite entre l'antenne GNSS et les disques ou le mécanisme de dispersion
 - ▶ Direction de décalage latéral de l'outil ❷ – définit la direction latérale droite ou gauche depuis la ligne médiane 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 ❸ – définit la distance latérale de la ligne médiane de la machine jusqu'au centre de l'outil
 - ▶ Redoublement – permet de définir la valeur de redoublement autorisée en utilisant le contrôle de tronçon de rampe automatique
 - ▶ Anticipation ouverture – permet de définir le moment auquel le tronçon va démarrer 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 l'anticipation ouverture. Si l'application est activée trop tard, augmentez l'anticipation ouverture.

- ▶ Anticipation fermeture – permet de définir le moment auquel le tronçon va se désactiver 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 l'anticipation fermeture. Si l'application est activée trop tard, augmentez l'anticipation fermeture.

- ▶ Distance de décalage du système d'épandage ❹ – 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 du tronçon ❺ – permet de définir la distance de décalage entre le tronçon 1 (la ligne de décalage du système d'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 ❻ – 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

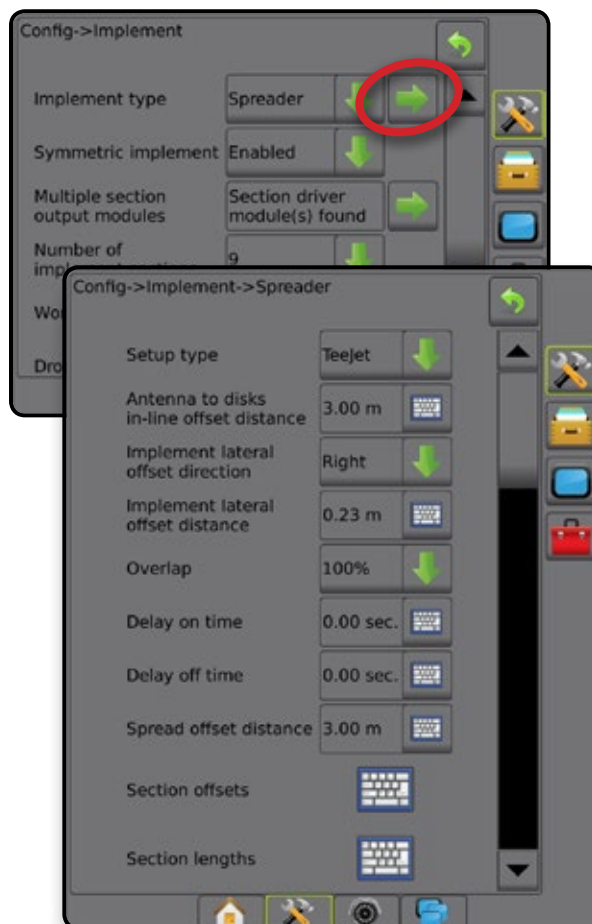
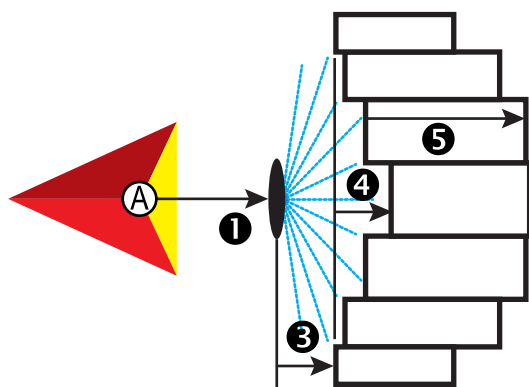
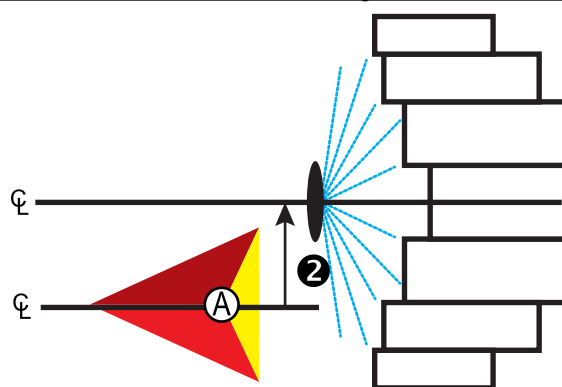


Figure 6 : Distances et longueur



- Ⓐ – Centre de l'antenne GNSS
- ❶ – Distance de décalage en ligne droite de l'antenne aux disques
- ❷ – Distance et direction de décalage latéral de l'outil

Figure 7 : Direction et distance de décalage latéral



- ❸ – Distance de décalage du système d'épandage
- ❹ – Décalages des tronçons
- ❺ – Longueurs des tronçons

Ajustement de la distance de décalage latéral de l'outil

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

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

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

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

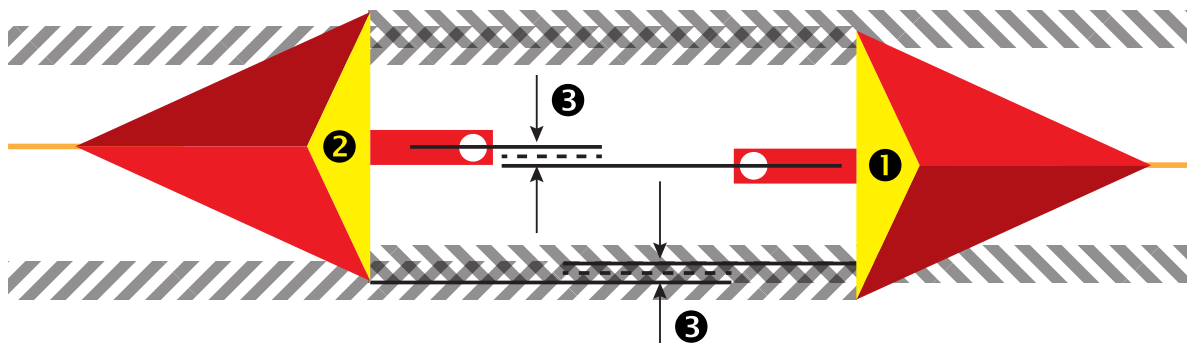
Calcul du réglage du décalage GNSS

Pour calculer un ajustement du décalage 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 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 du décalage de l'outil.

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

Figure 8 : Distance de décalage GNSS



Ordinateur de terrain Aeros 9040

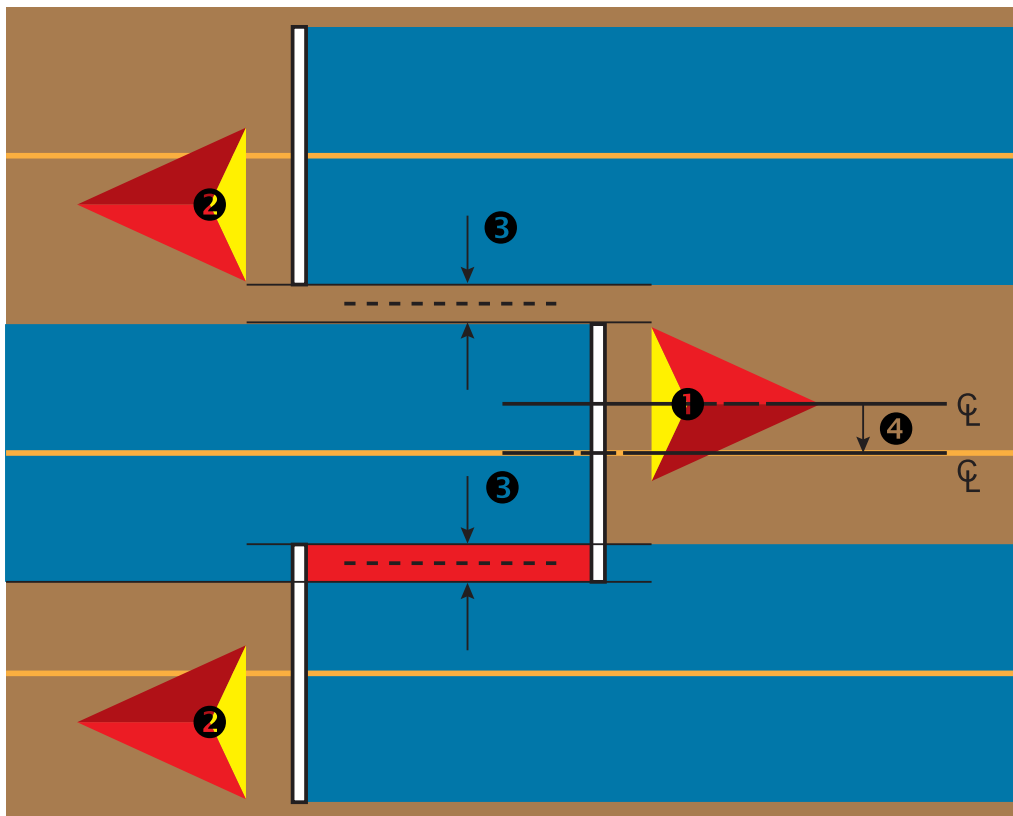
Ajustement du décalage latéral de l'outil

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

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

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

Figure 9 : Distance et direction de décalage latéral de l'outil



4) Configurer l'emplacement de cartographie

L'emplacement de cartographie établit l'emplacement à partir duquel le contour et le polygone seront cartographiés.





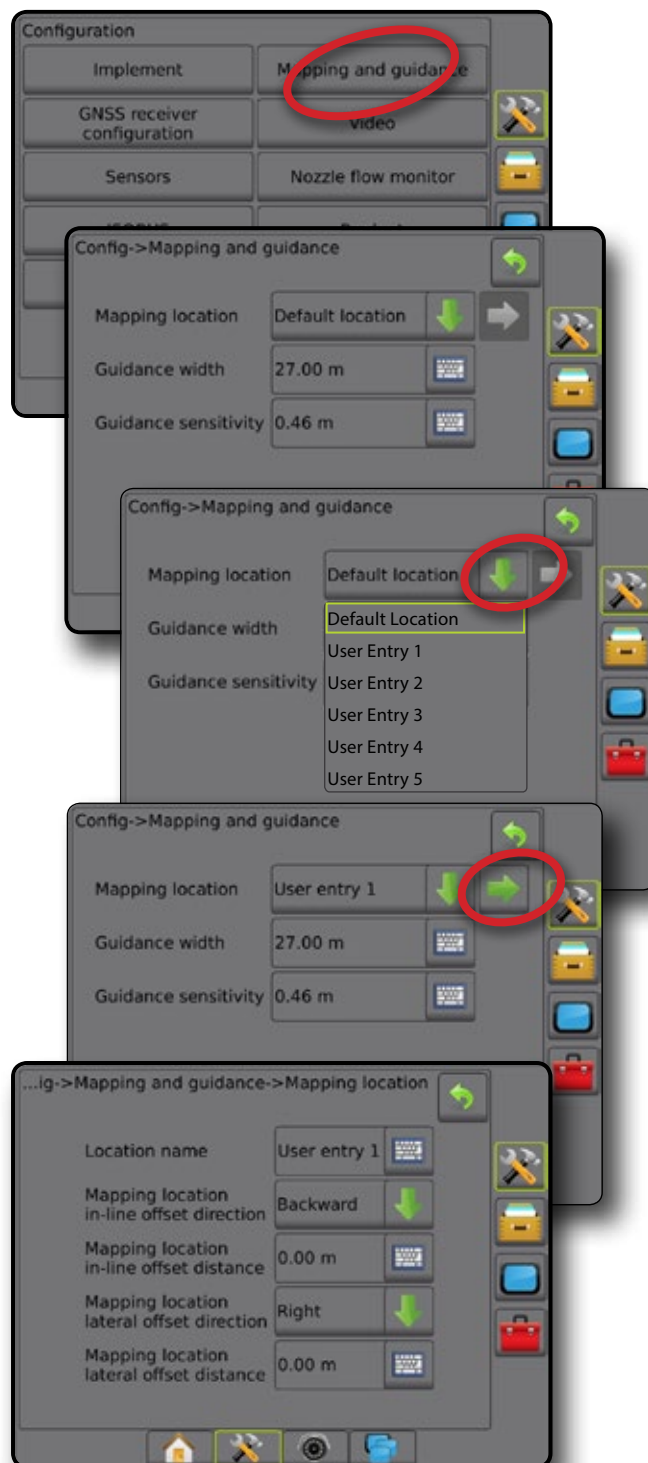
1. Cliquez sur l'onglet latéral de CONFIGURATION .
2. Appuyez sur **Cartographie et guidage**.
3. Sélectionnez parmi :
 - ▶ Emplacement de cartographie – établit la disposition de l'emplacement à partir duquel le contour ou le polygone sera cartographié.
 - Emplacement par défaut – Lors de la création d'un contour ou polygone extérieur, la ligne sera à l'extérieur du tronçon actif le plus à l'extérieur. Lors de la création d'un contour intérieur, la ligne de contour sera à l'intérieur du tronçon actif 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.
 - Entrée utilisateur – le décalage en ligne et latéral à partir des directions et distances de l'antenne GNSS peut être spécifié par l'utilisateur. Un maximum de cinq (5) entrées utilisateur peuvent être créées. Voir la section « Emplacement de cartographie entré par l'utilisateur » pour obtenir des détails.
 - ▶ Largeur de guidage – permet de définir la distance entre les lignes de guidage
 - ▶ Sensibilité du guidage – permet de définir la distance autour de la ligne de guidage qui est perçue comme l'absence d'erreur.
4. Sélectionnez l'emplacement entré par l'utilisateur à partir du menu déroulant Emplacements de cartographie.
5. Appuyez sur la flèche PAGE SUIVANTE EMBLACEMENT CARTE  pour configurer les options d'emplacement de cartographie sélectionnées spécifiques.
6. Sélectionnez :
 - ▶ Nom de l'emplacement – utilisé pour entrer le nom de l'emplacement de cartographie pour l'entrée utilisateur sélectionnée
 - ▶ Direction de décalage en ligne droite de l'emplacement de cartographie – permet de sélectionner si l'emplacement de cartographie est situé devant ou derrière l'antenne GNSS alors que le véhicule avance en marche avant
 - ▶ Distance de décalage en ligne droite de l'emplacement de cartographie – permet de définir la distance en ligne droite entre l'antenne GNSS et l'emplacement de cartographie
 - ▶ Direction de décalage latéral de l'emplacement de cartographie – permet de sélectionner la direction latérale depuis la ligne médiane de la machine jusqu'à l'emplacement de cartographie lorsque l'on est face à la direction avant de la machine
 - ▶ Distance de décalage latéral de l'emplacement de cartographie – permet de définir la distance latérale entre la ligne médiane de la machine et l'emplacement de cartographie
7. Appuyez sur la flèche RETOUR  pour revenir à l'écran Cartographie et guidage, ou appuyez sur l'onglet latéral CONFIGURATION  pour revenir à l'écran principal de Configuration.

Figure 10 : Emplacement de cartographie entré par l'utilisateur



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 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 ».




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 d'application, carte de prescription et/ou polygones en utilisant Fieldware Link ou Données-> Données de 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

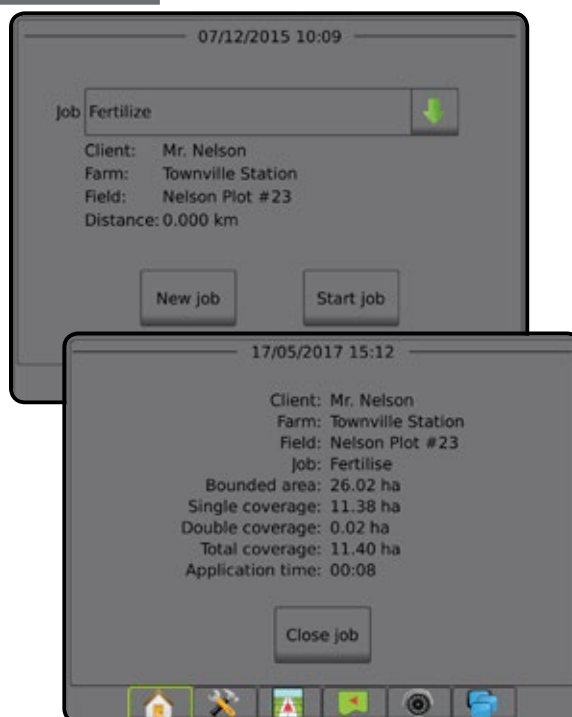
L'Aeros 9040 est programmé avec un outil de détection de parcelle pour aider l'utilisateur à trouver la tâche la plus proche de l'emplacement du véhicule. Une fois le signal GNSS acquis, la liste de sélection de tâches va se mettre à jour toutes les dix secondes. Pendant cette mise à jour, la liste des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

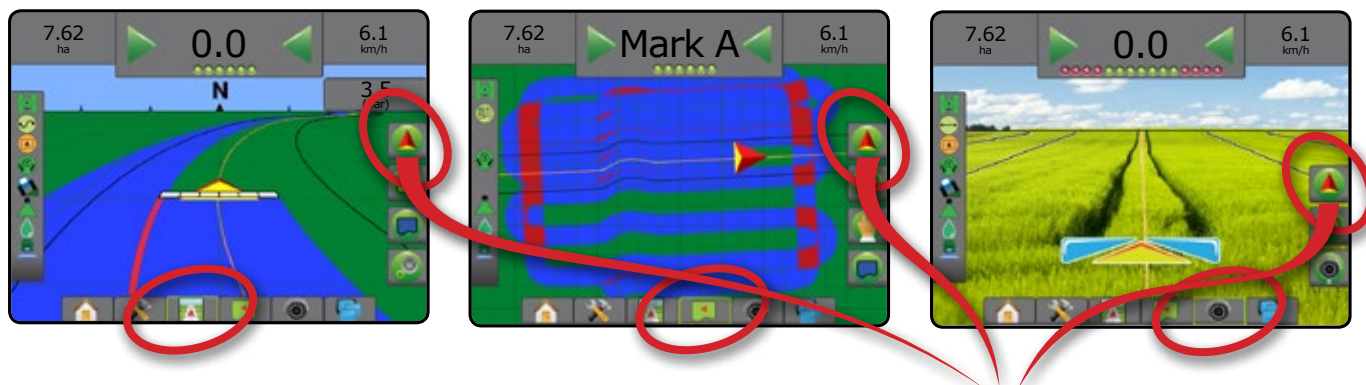
1) Choisir un mode de guidage

Trois écrans de guidage aident à vous tenir informé.










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

Le guidage vue de la parcelle montre une image générée par ordinateur, de la position du véhicule et de la surface d'application depuis une perspective aérienne.

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



Pour choisir un mode de guidage :






2. Appuyez sur l'onglet OPTIONS DE NAVIGATION ET DE GUIDAGE  pour afficher les options de navigation.
3. Appuyez sur l'icône MODE DE GUIDAGE .
4. Sélectionnez parmi :
 - ▶ Aucun guidage 
 - ▶ Guidage de ligne droite AB 
 - ▶ Guidage de courbe AB 
 - ▶ Guidage en cercle 
 - ▶ Guidage dernier passage* 
 - ▶ Guidage NextRow* 
 - ▶ Guidage Courbe adaptative 

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

Figure 11 : Choisissez un mode 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. 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).

Figure 12 : Marquer le point A





Figure 13 : Marquer le point B



3) Créer un contour d'application

Disponible sur n'importe quel écran de guidage, l'onglet Contours et polygones affiche des options de contour extérieur, contour intérieur et de polygone.

Les contours d'application établissent les surfaces de travail où la bouillie est appliquée ou non appliquée lors de l'utilisation de l'ASC ou du BoomPilot.

- Le contour extérieur  – établit une surface de travail où la bouillie sera appliquée lors de l'utilisation de l'ASC ou du BoomPilot.
- Le contour intérieur  – établit une surface de travail où la bouillie NE sera PAS appliquée lors de l'utilisation de l'ASC ou du BoomPilot.



Des contours peuvent être établis dans tous les modes de guidage.


Un maximum de 100 contours extérieurs et/ou intérieurs au total et peuvent être stockés à la fois dans une seule tâche. L'application n'a pas besoin de cartographier un contour.

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

L'application n'a pas besoin de cartographier un contour ou un polygone.



En cas de cartographie d'un contour ou polygone 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 ou polygone. Toute modification apportée au nombre de tronçons activés et par conséquent à la largeur de la machine après le lancement du processus de cartographie du contours ou polygone, aura pour conséquence une cartographie d'application du contour ou polygone sur le bord extérieur de tous les tronçons programmés – pas nécessairement ceux activés à un moment donné pendant le passage du contour.

Lors de la cartographie d'un contour ou polygone 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 du contour ou polygone. Lorsque le passage du contour ou polygone est terminé, les commutateurs de tronçon peuvent être ARRÊTÉS, le commutateur principal reste en MARCHE, et BoomPilot peut être remis en mode Automatique  et le contrôle de tronçon automatique peut ensuite être utilisé.

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.

Établir un contour extérieur ou intérieur

Pour établir un contour extérieur ou intérieur :

1. Rendez-vous jusqu'à un emplacement souhaité dans le périmètre de la surface d'application et orientez le véhicule en fonction de l'emplacement de cartographie établi.
2. Appuyez sur l'onglet OPTIONS DE CONTOUR ET POLYGONE  pour afficher les options de contour et polygone.
3. Appuyez sur l'icône MARQUER LE CONTOUR .
4. Vérifiez que l'emplacement de cartographie est correct.
 - ◀ Si l'emplacement de cartographie n'est pas correct, appuyez sur **Annuler** puis accédez à Configuration-> Cartographie et guidage-> Emplacement de cartographie.

5. Parcourez le périmètre de la surface d'application.

Pendant le trajet, utilisez selon les besoins :

- ▶ Mettre le contour en pause – met en pause le nouveau processus de marquage du contour.
- ▶ Reprendre le contour – reprend le processus de marquage du contour.
- ▶ Annuler le contour – annule le processus de marquage du contour.

6. Terminer le contour :

- ▶ Fermeture automatique – Avancez à moins d'une largeur de passage du point de départ. Le contour va se fermer automatiquement (la ligne de guidage blanche va devenir noire).
- ▶ Fermeture manuelle – Appuyez sur l'icône TERMINER LE CONTOUR pour fermer le contour par une ligne droite entre l'emplacement actuel et le point de départ.

REMARQUE : Si la distance minimale n'est pas parcourue (cinq fois la largeur de passage), un message d'erreur s'affiche.

7. Appuyez sur :

- ▶ Enregistrer – pour enregistrer le contour
- ▶ Supprimer – pour supprimer le contour

Figure 14 : Contour extérieur

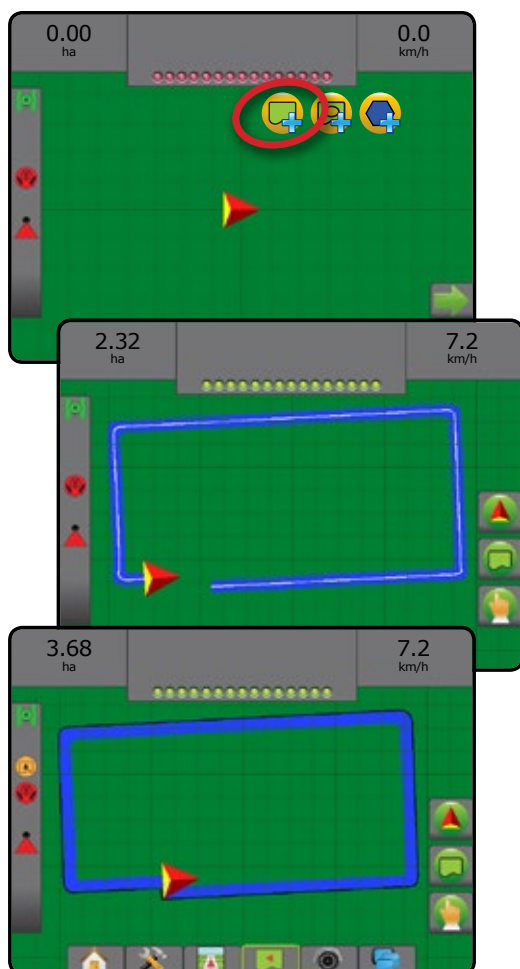
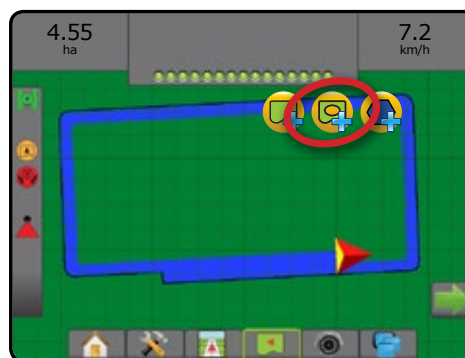


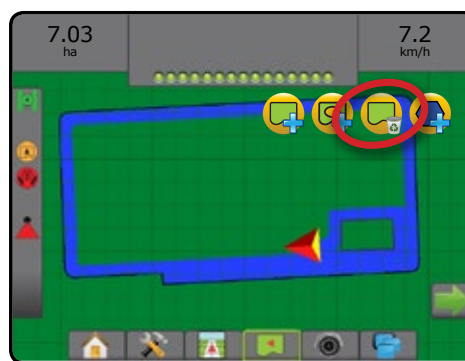
Figure 15 : Ajouter un contour intérieur



Supprimer le dernier contour marqué

Utilisez l'icône SUPPRIMER LE CONTOUR pour supprimer le dernier contour marqué (intérieur ou extérieur) pour la tâche en cours. Appuyez à nouveau pour supprimer les contours supplémentaires dans l'ordre, du dernier au premier créé.

Figure 16 : Supprimer le dernier contour marqué

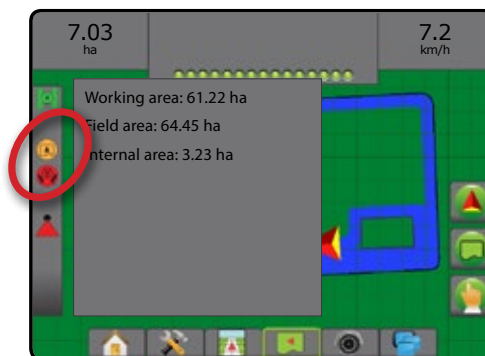


Contour sur la barre d'état

En référence à votre emplacement actuel, l'icône DANS CONTOUR EXTÉRIEUR ou HORS CONTOUR EXTÉRIEUR est affichée sur la barre d'état une fois que le contour a été défini.

1. Appuyez sur l'icône SURFACE DÉLIMITÉE .
 - ◀ Surface de travail – le total est égal à tous les contours extérieurs
 - ◀ Surface de la parcelle – la surface totale de tous les contours extérieurs moins la surface de tous les contours intérieurs
 - ◀ Surface interne – surface totale de tous les contours intérieurs

Figure 17 : Contour sur la barre d'état



AJOUTER UNE RÉGULATION DE DÉBIT

REMARQUE : Le Module de double commande TeeJet (DCM) n'est plus pris en charge et ne sera pas documenté dans ce manuel.

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.

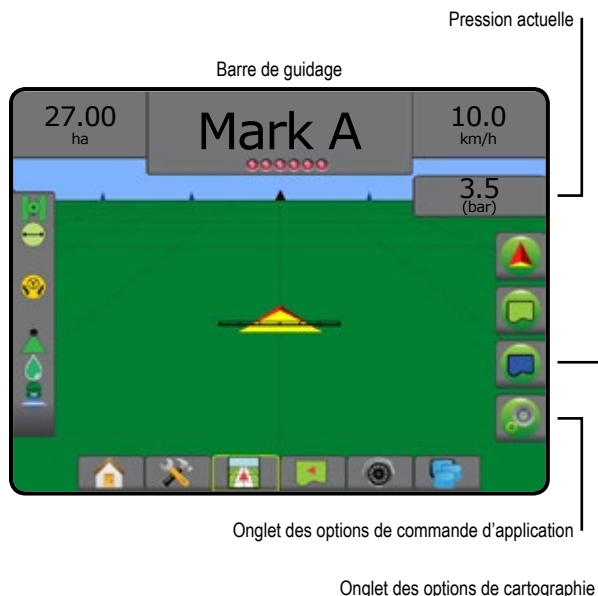
REMARQUE : Pour des instructions de configuration détaillées, consultez le manuel utilisateur spécifique à ISOBUS pour l'ECU connectée.

1. Appuyez sur l'onglet inférieur TERMINAL UNIVERSEL .



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.



Pression actuelle

Affiche la pression actuelle au niveau de la buse.

Barre de guidage

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

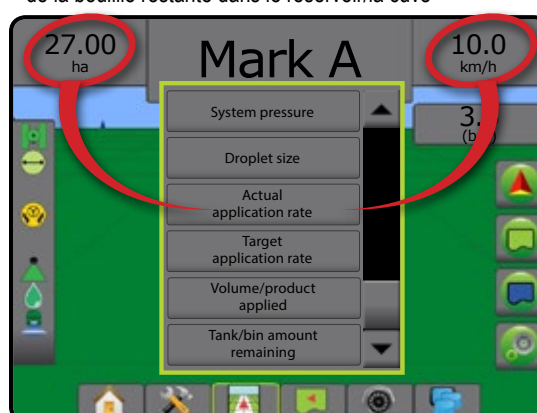
- ▶ Dose d'application effective – affiche la dose d'application actuelle
- ▶ Dose d'application cible – affiche la dose d'application cible
- ▶ Volume/Bouillie appliqué – affiche le volume ou le poids de la bouillie appliqué
- ▶ Quantité restante pour cuve/conteneur – affiche le volume ou le poids de la bouillie restante dans le réservoir/la cuve

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 »



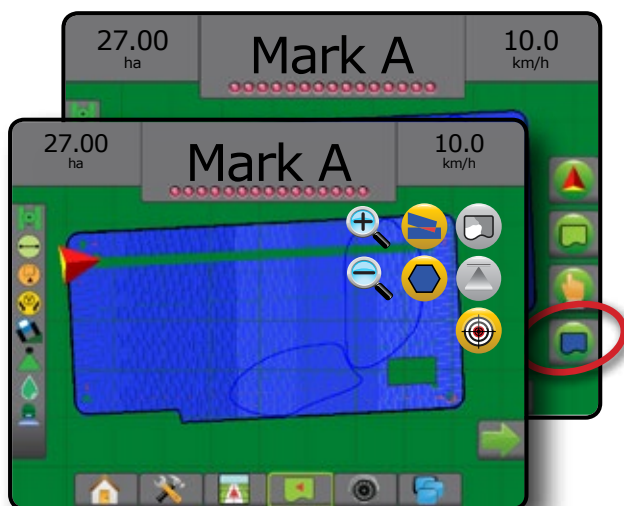
Cartographie

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 bouillie à débit unique et variable (Dose cible présélectionnée 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 
 - ▶ Polygones 
 - ▶ Carte de prescription 
 - ▶ Carte d'application 
 - ▶ Carte de dose 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 dose cible augmentent/diminuent la dose cible d'application conformément au pourcentage établi, défini dans l'écran de configuration du fonctionnement de la machine, sous l'étape Dose d'application. Le mode de Régulation automatique ajustera automatiquement la dose d'application, en fonction de la vitesse actuelle en référence à la dose 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 du pourcentage de dose cible  – définit le pourcentage de hausse requis.
 - ▶ Diminution du pourcentage de dose cible  – définit le pourcentage de baisse 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 valeur du pourcentage de hausse



OPTIONS DE CARTOGRAPHIE

Sur les écrans de guidage de la vue du véhicule ou vue de la parcelle, dans n'importe quel mode de guidage, l'onglet Options de cartographie affiche des options permettant d'afficher des cartes de polygones, de couverture et d'application.

Les cartes de polygones et de couverture sont disponibles lorsqu'un polygone a été défini.

La cartographie de l'application de la bouillie, basée sur GNSS, est disponible 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 (dose cible présélectionnée et prescription, respectivement).

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









Copie et transfert des cartes

Les cartes sont stockées au sein des données de la tâche. En utilisant Données-> Données de la tâche, 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 « Gestion des données-> Données de la tâche-> Transfert » et « Gestion des données-> Données de la tâche-> Gérer » dans le chapitre sur la Configuration du système pour obtenir des détails.

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

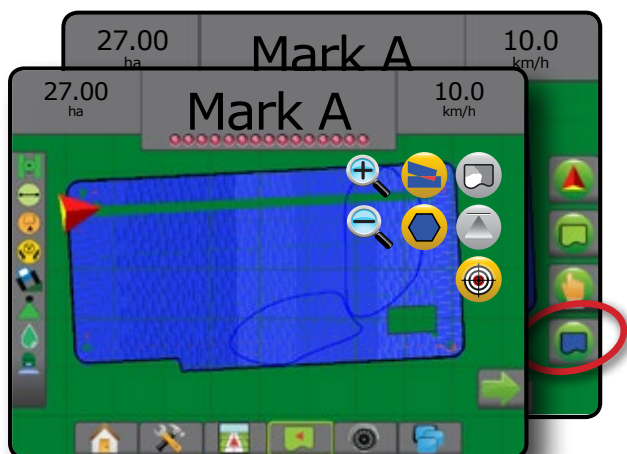
Ordinateur de terrain Aeros 9040

Pour accéder à la cartographie de l'application :


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

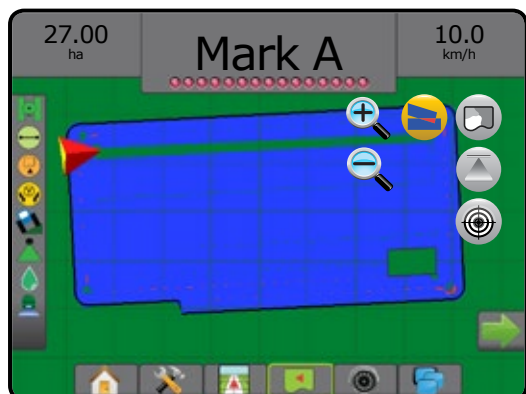
REMARQUE : La carte d'application et la carte de dose cible ne peuvent pas être sélectionnées en même temps.

Figure 18 : Cartes de couverture, de polygone et de dose cible




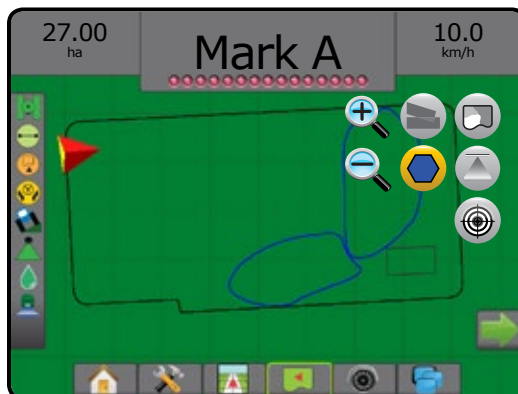
Carte de couverture

-  Carte de couverture présentant les surfaces couvertes par l'outil. L'ISOBUS exige que la bouillie soit appliquée.
- Surface de couverture – illustre la surface traitée et le redoublement
 - ◀ Bleu – une application
 - ◀ Rouge – au moins deux applications




Carte de polygones

-  La carte de polygone affiche tous les polygones cartographiés.
 - Lignes de guidage
 - ◀ Bleu – ligne du contour de polygone

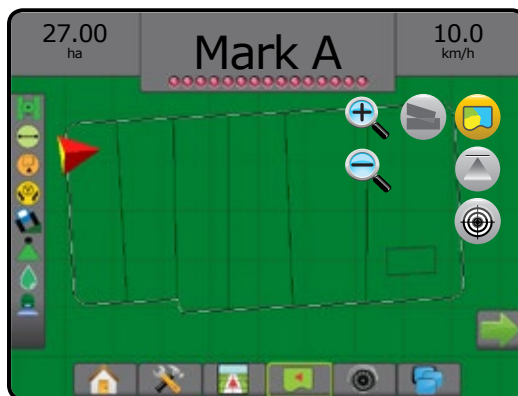


Carte de prescription


-  La carte de prescription 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.


- Lignes de zone :
 - ◀ Noires lorsqu'on s'approche de la zone d'application.
 - ◀ Blanches au sein de la zone d'application.
 - ◀ Les autres zones ayant le même débit seront aussi affichées en blanc.
 - Surface de couverture – elle illustre les différentes zones de débit de prescription :
 - ◀ Sélectionnée par l'utilisateur – les couleurs de zone sont sélectionnées lors de l'établissement de la carte de prescription.
- Avec Fieldware Link (v5.01 ou ultérieure), les utilisateurs peuvent importer les tâches de VRA créées dans Fieldware Link et exporter les données de tâche de la console, modifier les cartes incluses afin de créer la dose cible ou les cartes de prescription 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.



Cartes d'application et de dose cible

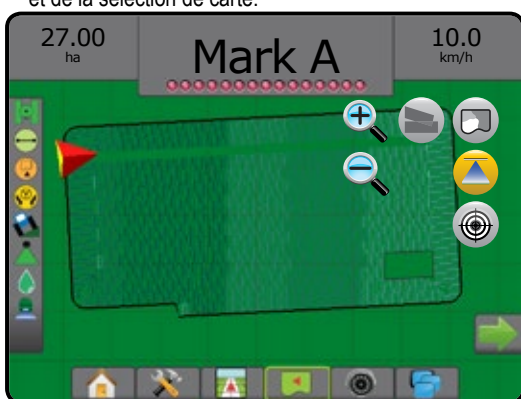
La carte d'application  affiche la quantité de bouillie qui a été appliquée et où, en utilisant des couleurs pour indiquer le niveau par rapport aux niveaux maximums et minimums prédéfinis ou définis automatiquement

Carte de dose cible  – affiche la dose d'application que le régulateur de débit a tenté d'atteindre à chaque emplacement

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

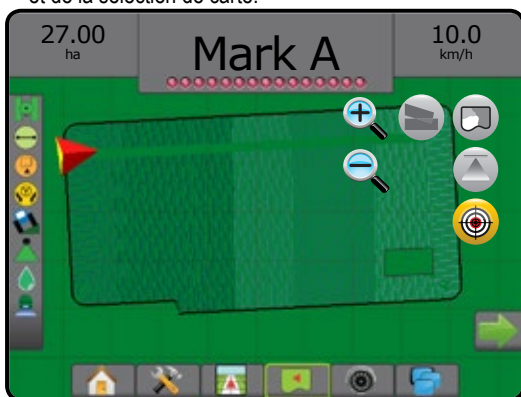
Carte d'application

- 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.



Carte de dose cible

- 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.



Doses cibles

Les doses d'application cibles prédéfinies définissent les objectifs de débit de bouillie appliqués par hectare/acre. Ce paramétrage est défini à l'identique pour toutes les tâches actives.

Les doses cibles sont définies sur l'ISOBUS ECU à l'aide de l'ISOBUS UT. La dose cible actuelle est sélectionnée et augmentée sur l'écran de fonctionnement ISOBUS sur l'UT. L'augmentation peut être également contrôlée par l'écran Vue du véhicule

- ISOBUS – jusqu'à cinq (5) doses cibles peuvent être définies

Sélection de gamme de couleurs

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



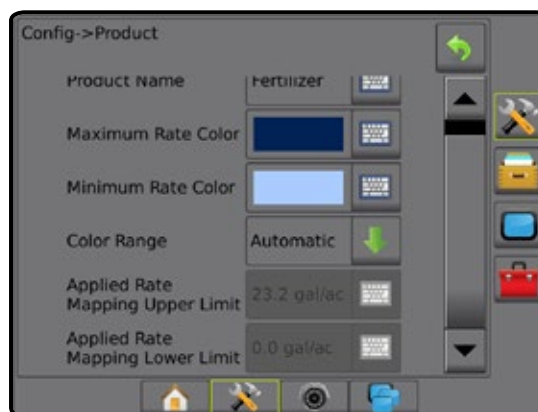
1. Cliquez sur l'onglet inférieur CONFIGURATION SYSTÈME .
2. Cliquez sur l'onglet latéral de CONFIGURATION .
3. Appuyez sur **Bouillie**.
4. Sélectionnez :
 - ▶ Gamme de couleurs – mode utilisé pour définir la couleur du débit maximal et la couleur du débit minimal.
 - ◀ Automatique – le maximum et le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

Figure 19 : Options de Bouillie



INFORMATIONS SUR LES MODES DE GUIDAGE

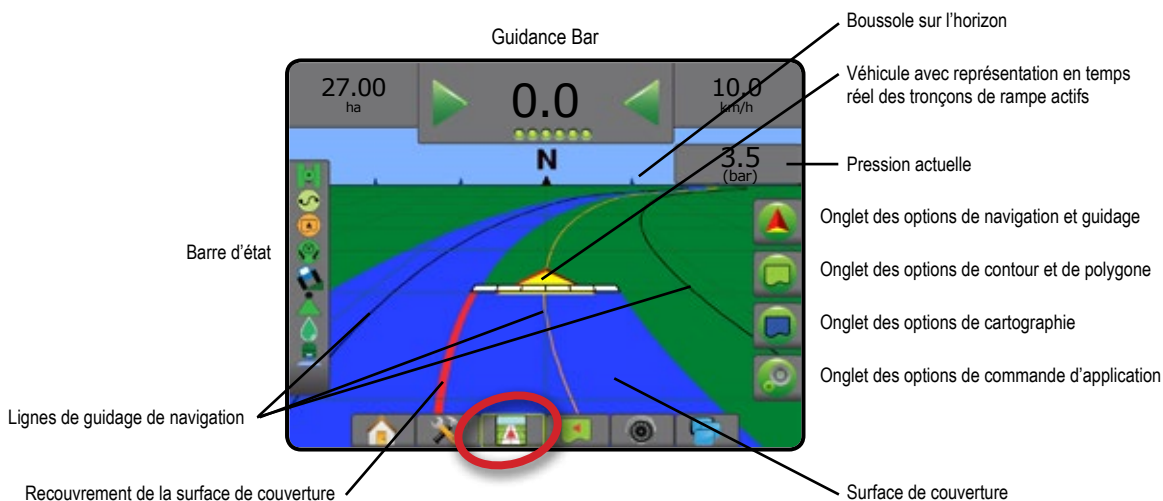
Guidage à l'écran

- Lignes de guidage
 - ◀ Oranges – Ligne de guidage active
 - ◀ Noir (multiple) – Lignes de guidage adjacentes
 - ◀ Noires – Ligne du contour extérieur
 - ◀ Gris – ligne du contour intérieur
 - ◀ Bleu – ligne du contour de polygone
 - ◀ 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

Vue du véhicule



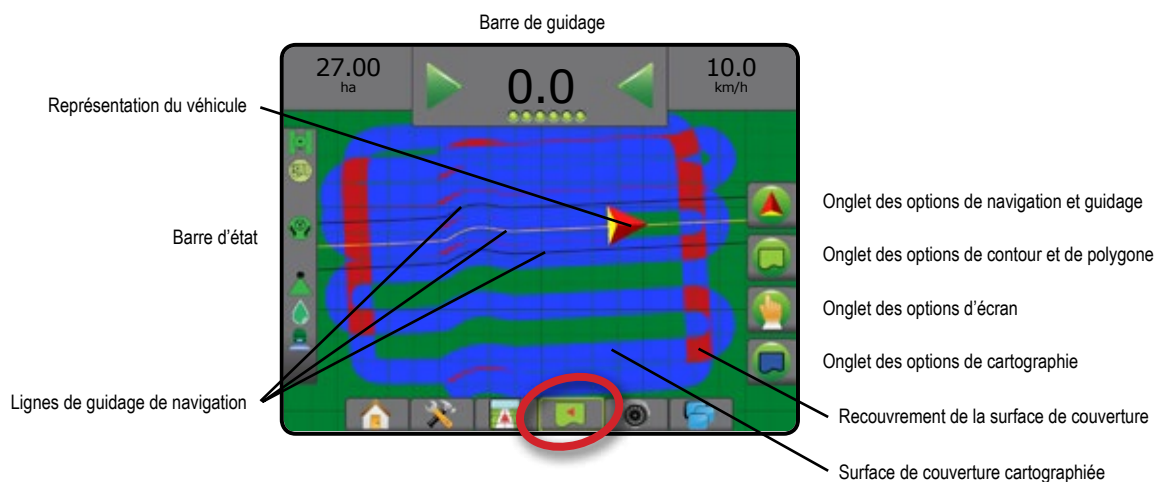
La Vue du véhicule montre une image générée par ordinateur de la position du véhicule affichée dans la surface d'application. Depuis cet écran, toutes les options de configuration, cartographie et navigation sont accessibles via les onglets Options sur le côté droit de l'écran.



Vue de la parcelle



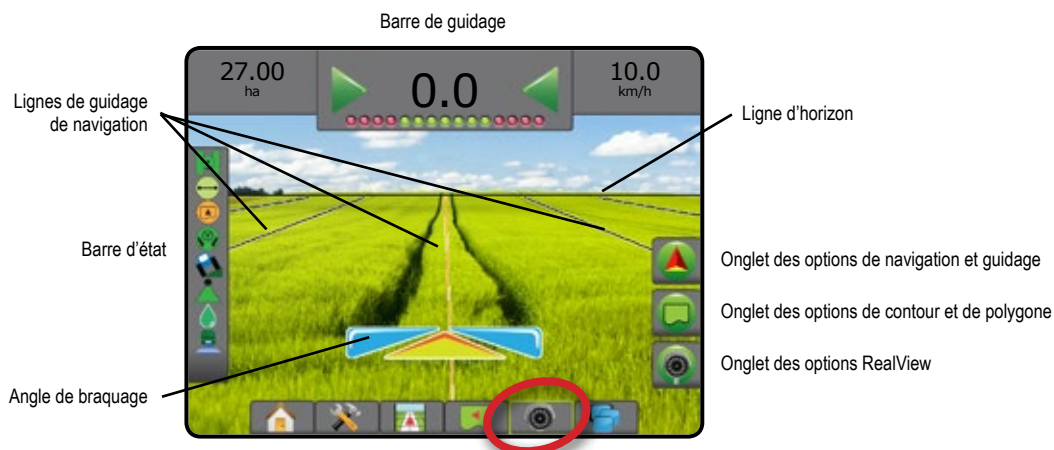
La Vue de la parcelle montre une image, générée par ordinateur, de la position du véhicule et de la surface d'application vues depuis le ciel. Depuis cet écran, toutes les options de configuration, de contour, polygone et navigation ainsi que le mode panoramique et les options de cartographie sont accessibles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



Guidage RealView


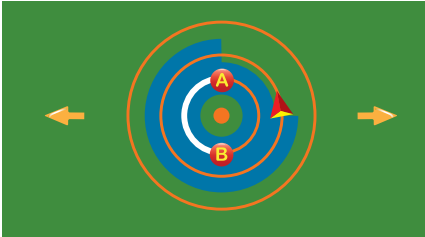


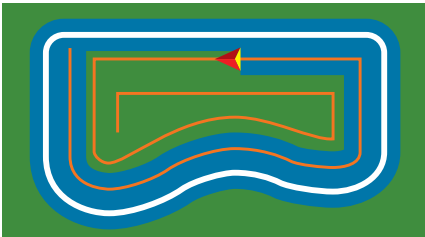


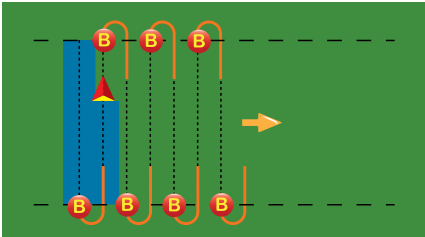
Le guidage RealView permet l'affichage d'une image vidéo en direct au lieu d'une image générée par ordinateur. Depuis cet écran, toutes les options de configuration et de navigation sont accessibles via les onglets sur le côté droit de l'écran. Pour ajuster la vue de la caméra [inversée, renversée],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



MODES DE GUIDAGE

	<h3>Guidage de ligne droite AB</h3> <p>Le guidage de ligne droite AB fournit un guidage de 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 : Le décalage des lignes de guidage adjacentes sera calculé à l'aide de la largeur de guidage : voir « Configuration-> Cartographie et guidage » dans le chapitre Configuration du système.</i></p>	
	<h3>Guidage de courbe AB</h3> <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 : Il est recommandé que le guidage courbe ne dépasse pas 30° dans la ligne de guidage AB.</i></p> <p><i>Le décalage des lignes de guidage adjacentes sera calculé à l'aide de la largeur de guidage : voir « Configuration-> Cartographie et guidage » dans le chapitre Configuration du système.</i></p> <p><i>ASTUCE : En fonctionnement en surface délimitée, le modèle de guidage au-delà des points enregistrés AB sera un guidage de ligne droite.</i></p>	
	<h3>Guidage de courbe AB adaptative</h3> <p>Le guidage de courbe adaptative* fournit un guidage le long d'une courbe basée sur une ligne de référence d'origine AB où chaque ligne de guidage adjacente est tracée à partir de la largeur de guidage projetée et du cap.</p> <p><i>REMARQUE : Le décalage des lignes de guidage adjacentes sera calculé à l'aide de la largeur de guidage : voir « Configuration-> Cartographie et guidage » dans le chapitre Configuration du système.</i></p>	

 	<h2>Guidage en cercle</h2> <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 : Le décalage des lignes de guidage adjacentes sera calculé à l'aide de la largeur de guidage : voir « Configuration-> Cartographie et guidage » dans le chapitre Configuration du système.</i></p>	
 	<h2>Guidage Dernier passage</h2> <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 : 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.</i></p>	
 	<h2>Guidage NextRow</h2> <p>Le guidage NextRow* indique la position NextRow et procure un guidage en fin de rangée pour trouver la rangée adjacente suivante. Quand l'opérateur marque la fin de rangée et commence son virage en direction de la rangée suivante, une ligne de guidage droite AB est fournie dans la rangée suivante. Quand le véhicule se trouve dans la rangée suivante, le guidage NextRow est arrêté.</p> <p><i>REMARQUE : Le décalage par rapport à NextRow sera calculé à l'aide de la largeur de guidage : voir « Configuration-> Cartographie et guidage » dans le chapitre Configuration du système.</i></p> <p><i>La fonction de guidage du NextRow ne prend pas en charge le saut de rangs.</i></p>	
	<h2>Aucun guidage</h2> <p>Aucun guidage* permet d'arrêter le guidage.</p> <p><i>REMARQUE : 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.</i></p>	

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

Les rangées adjacentes peuvent être sautées en guidage de ligne droite AB, guidage de courbe AB, guidage Courbe adaptative et guidage en cercle. La fonction de guidage dernier passage et guidage NextRow ne prend pas en charge le saut de rangées.

OPTIONS D'ÉCRAN

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







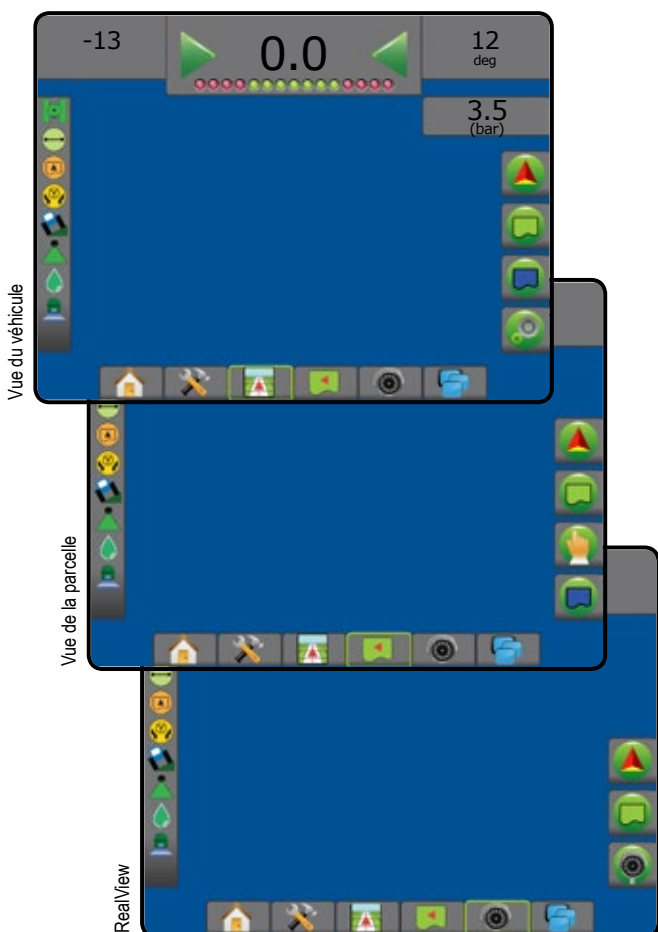
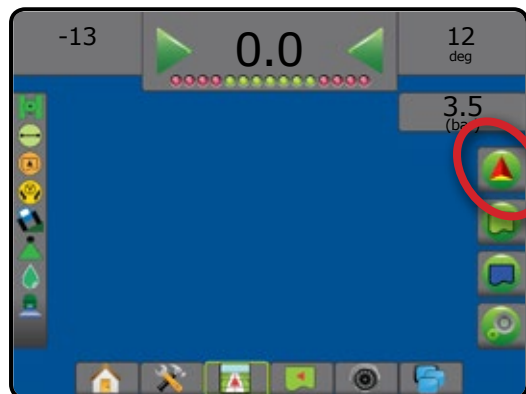
- Onglet des options de navigation et guidage  – sur n'importe quel écran de guidage, affiche les options de navigation notamment les modes de guidage, les options de ligne de guidage, les options de retour au point, actualisation GNSS, activation de BoomPilot, activation de l'anticipation courbe et réinitialisation du moniteur de débit de buse.
- Onglet Contours et polygones  – disponible sur n'importe quel écran de guidage, affiche des options de contour extérieur, contour intérieur et de polygone.
- Onglet Options de cartographie  – sur les écrans de guidage Vue du véhicule ou Vue de la parcelle, affiche des cartes de polygones, de couverture et d'application.
- Onglet Options d'application  – sur l'écran de guidage Vue du véhicule, affiche les options d'application du pulvérisateur ISOBUS.
- Onglet Options d'écran  – sur l'écran de guidage Vue de la parcelle, affiche les options de zoom et d'affichage panoramique.
- Onglet Options RealView  – sur l'écran de guidage RealView, affiche les options de configuration de la caméra et de guidage sur vidéo.

Figure 20 : Options d'écran de guidage

















Options de navigation et guidage

Sur n'importe quel écran de guidage, affiche les options de navigation notamment les modes de guidage, les options de ligne de guidage, les options de retour au point, actualisation GNSS, activation de BoomPilot, activation de l'anticipation courbe et réinitialisation du moniteur de débit de buse.




Mode de guidage

	Mode de guidage – accès aux options de mode de guidage
	Aucun guidage – permet d'arrêter le guidage.
	Guidage de ligne droite AB  – fournit un guidage de ligne droite à partir des points de référence A et B
	Guidage de 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
	Le guidage NextRow  – indique la position NextRow et procure un guidage en fin de rang pour trouver le rang adjacent suivant
	Guidage de courbe adaptative  – fournit un guidage le long d'une courbe basée sur une ligne de référence d'origine AB où chaque ligne de guidage adjacente est tracée à partir de la largeur de guidage projetée et du cap















BoomPilot

	Bascule le contrôle automatique de tronçon (ASC) sur marche ou arrêt. Grisée = GNSS est indisponible.
---	---






Anticipation courbe

	Indique où la direction actuelle amènera le véhicule, en utilisant un « pointeur » comme guide.
---	---


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 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.
	Degré azimuth  – 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.
	Prochaine ligne de guidage droite AB – affiche la prochaine ligne de guidage droite AB ou degré azimuth enregistrée dans la tâche en cours.
	Prochaine ligne de guidage courbe AB – affiche la prochaine ligne de guidage courbe AB enregistrée dans la tâche en cours.
	Prochaine ligne de guidage en cercle – affiche la prochaine ligne de guidage en cercle AB enregistrée dans la tâche en cours.
	Prochaine ligne de guidage courbe adaptative – affiche la prochaine ligne de guidage courbe AB adaptative enregistrée dans la tâche en cours.

Retour au point

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

Réinitialisation des défauts de buse

	Efface toute indication de défaut de la buse.
---	---

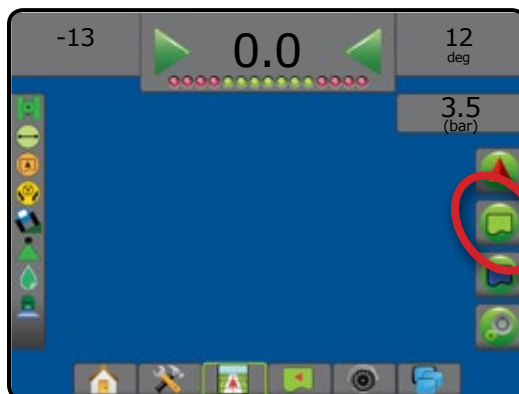
Actualiser la position GNSS

	Réinitialise le filtre ClearPath dans le récepteur OEMStar.
---	---









Options de contour et de polygone




Sur n'importe quel écran de guidage, affiche des options de contour extérieur, contour intérieur et de polygone.












Contours extérieurs

	Marquer le contour extérieur – établit la surface d'application et détermine les zones sans application. Lors de la création d'un contour extérieur, la ligne du contour sera à l'extérieur du tronçon le plus à l'extérieur. Grisée = GNSS est indisponible.
	Annuler le contour extérieur – annule le marquage du contour extérieur.
	Terminer le contour extérieur – finalise le processus de marquage du contour extérieur en cours. Les contours peuvent également être fermés en déplaçant le véhicule jusqu'à une distance du point de départ inférieure à la largeur de travail.
	Mettre le contour extérieur en pause – met en pause le processus de marquage du contour extérieur
	Reprendre le contour extérieur – reprend le processus de marquage du contour extérieur
	Supprimer le dernier contour marqué – supprime le dernier contour marqué (intérieur ou extérieur) pour la tâche en cours. Appuyez à nouveau pour supprimer les contours supplémentaires dans l'ordre, du dernier au premier créé.

Contours intérieurs

	Marquer le contour intérieur – établit la surface d'application et détermine les zones sans application. Lors de la création d'un contour intérieur, la ligne du contour sera à l'intérieur du tronçon le plus à l'intérieur. Grisée = GNSS est indisponible.
	Annuler le contour intérieur – annule le processus de marquage du contour intérieur en cours
	Terminer le contour intérieur – termine le processus de marquage du contour intérieur en cours. Les contours peuvent également être fermés en déplaçant le véhicule à moins d'une largeur de passage du point de départ

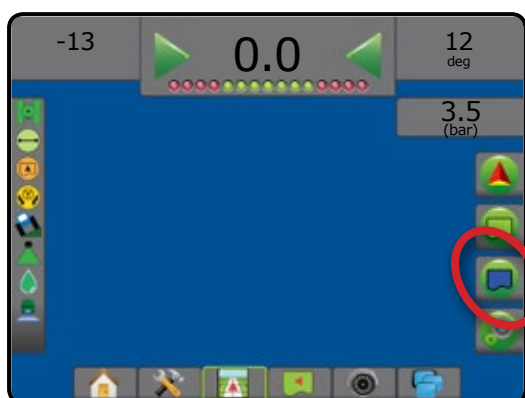
	Mettre le contour intérieur en pause – met en pause le processus de marquage du contour intérieur
	Reprendre le contour intérieur – reprend le processus de marquage du contour intérieur
	Supprimer le dernier contour marqué – supprime le dernier contour marqué (intérieur ou extérieur) pour la tâche en cours. Appuyez à nouveau pour supprimer les contours supplémentaires dans l'ordre, du dernier au premier créé.










Polygones	
	Marquer un polygone – établit les surfaces de cartographie. Grisée = GNSS est indisponible.
	Annuler le polygone – annule le processus de marquage du polygone en cours
	Terminer le polygone – finalise le processus de marquage du polygone en cours
	Mettre le polygone en pause – met le processus de marquage du polygone en pause
	Reprendre le polygone – reprend le processus de marquage du polygone.
	Supprimer le dernier polygone marqué – supprime le dernier polygone marqué de la tâche en cours. Appuyez à nouveau pour supprimer les polygones supplémentaires dans l'ordre, du dernier au premier créé

Options de cartographie

Sur les écrans de guidage Vue du véhicule ou Vue de la parcelle, affiche des cartes de polygones, de couverture et d'application.

REMARQUE : Options disponibles uniquement lorsqu'un régulateur de débit est présent sur le système ou qu'un polygone a été établi.

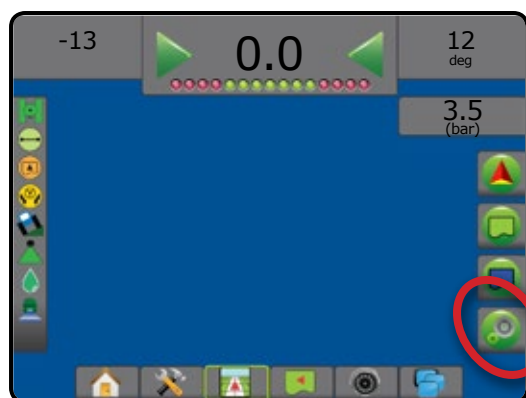





	Carte de couverture – affiche les surfaces couvertes par l'outil, que la bouillie ait été appliquée ou non.	
	Carte de polygone – affiche tous les polygones cartographiés	
	Carte de prescription – carte préchargée qui fournit des informations au régulateur de débit pour les utiliser lors de l'application de la bouillie	
	Carte d'application – affiche le lieu où la bouillie a été appliquée, en utilisant des couleurs pour indiquer le niveau par rapport aux niveaux maximums et minimums prédéfinis ou définis automatiquement.	
	Carte de dose cible – affiche la dose d'application que le régulateur de débit a tenté d'atteindre dans chaque site	
	Vue du véhicule – les icônes ajustent la vue du véhicule ou la perspective par rapport à l'horizon depuis la vue du véhicule jusqu'à la vue aérienne.	
	Vue de la parcelle – les icônes augmentent/ diminuent la surface affichée à l'écran.	

Options de commande d'application

Sur l'écran de guidage Vue du véhicule, affiche les options d'application du pulvérisateur ISOBUS.

REMARQUE : Options disponibles uniquement lorsqu'un régulateur de débit de pulvérisateur ISOBUS est présent sur le système.

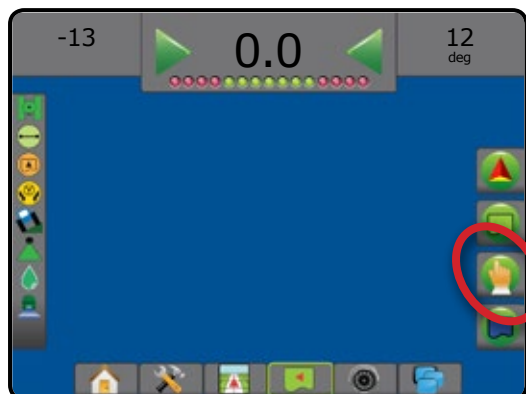


	Augmentation du pourcentage de dose cible – définit le pourcentage de hausse requis
	Diminution du pourcentage de dose cible – définit le pourcentage de baisse requis
	Hausse du pourcentage et réinitialisation – affiche la mesure de pourcentage de hausse actuelle et lorsqu'il est enfoncé, ce bouton remet à zéro la mesure du pourcentage de hausse

Ordinateur de terrain Aeros 9040

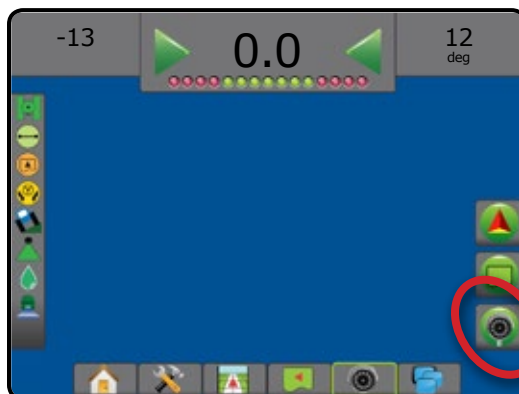
Options d'écran

Sur l'écran de guidage vue de la parcelle, affiche les options de zoom et d'affichage panoramique.



Options de guidage RealView

Sur l'écran de guidage RealView, affiche les options de configuration de la caméra et de guidage sur vidéo.



Zoom avant/arrière	
	<p>Vue du véhicule – les icônes ajustent la vue du véhicule ou la perspective par rapport à l'horizon depuis la vue du véhicule jusqu'à la vue aérienne.</p> <p>Vue de la parcelle – les icônes augmentent/diminuent la surface affichée à l'écran.</p>

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

	Sélection de la caméra vidéo – choisit l'une des huit images caméras si un module de sélection de vidéo (VSM) est connecté.
	Vue caméras jumelées – sélectionne l'un des deux jeux de quatre entrées de caméra (A/B/C/D ou E/F/G/H) pour partager l'écran en quatre flux vidéo distincts.
	Configuration du guidage sur vidéo – accédez-y pour activer le guidage sur vidéo ou l'angle de braquage et ajuster les lignes de guidage.
	Guidage sur vidéo – superpose des lignes de guidage tridimensionnelles sur le flux vidéo pour une aide à la navigation.
	Angle de braquage – affiche la direction dans laquelle il faut régler le volant de direction.
	Icônes haut et bas – utilisées pour ajuster les lignes de guidage afin qu'elles coïncident avec les vues des caméras.
	Instantané de la caméra – enregistre une image fixe de la vue actuelle sur l'écran dans une clé USB.

BARRE DE GUIDAGE

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

Activité de navigation et état de la rampe

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

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

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 en cours – 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

Durée 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 appliqué – affiche le volume ou le poids de bouillie appliqué (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)

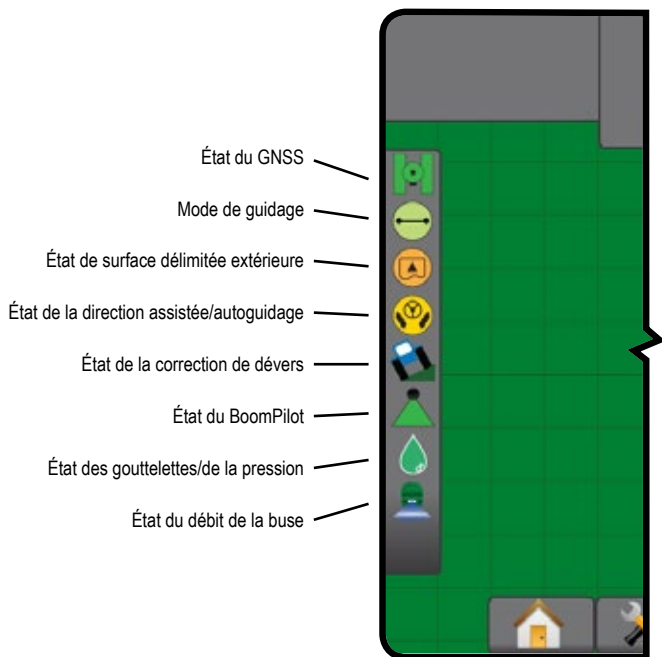


BARRE D'ÉTAT





La barre d'état fournit des informations sur l'état du GNSS, le mode de guidage, la surface du contour extérieur, 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 et l'état de débit de la buse.

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







Figure 21 : Barre d'état





État du GNSS

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




Mode de guidage

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



État de surface délimitée

-  Hors du contour extérieur = trajet en dehors de la surface délimitée
-  Dans le contour extérieur = trajet à l'intérieur de la surface délimitée
- Pas d'icône = aucun contour établi (extérieur ou intérieur)




État de la direction assistée/autoguidage

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




État de la correction de dévers

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



État du BoomPilot

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

État des gouttelettes/de la pression

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

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 régulation du débit de la buse détecté


DÉTAILS DES FONCTIONS DE GUIDAGE

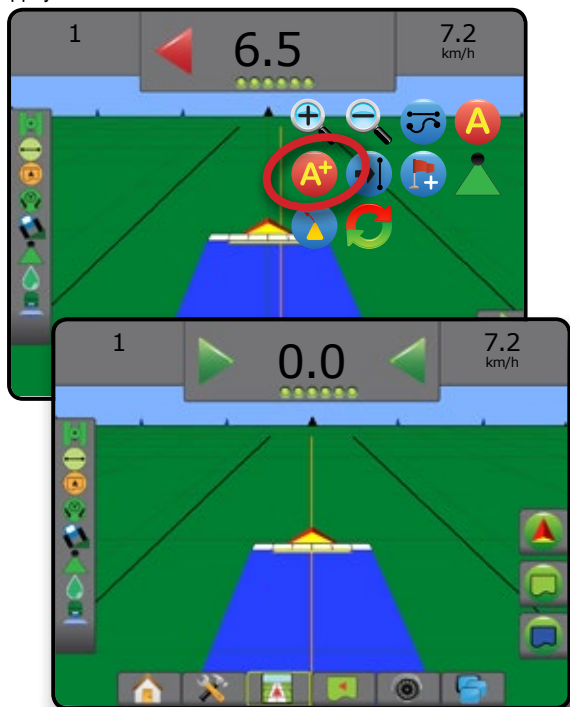
Fonction de notification A+

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

REMARQUE : Disponible uniquement en mode de guidage de ligne droite AB ou de courbe AB.

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+**.




Degré azimuth

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'azimuth provient est le centre d'un cercle imaginaire. Nord = 0°, Est = 90°, Sud = 180°, Ouest = 270°.

Le guidage degré azimuth projette une ligne de guidage entre la position actuelle du véhicule (le point A) et un point B défini 100 mètres plus loin le long du cap de l'azimuth saisi.

Pour établir une ligne de guidage degré azimuth :

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 le degré azimuth.
3. Utilisez l'écran de saisie pour définir le degré azimuth.
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'azimuth de lignes de guidage supplémentaires, suivez les mêmes étapes que pour la ligne initiale.



Ordinateur de terrain Aeros 9040

Retour au point




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

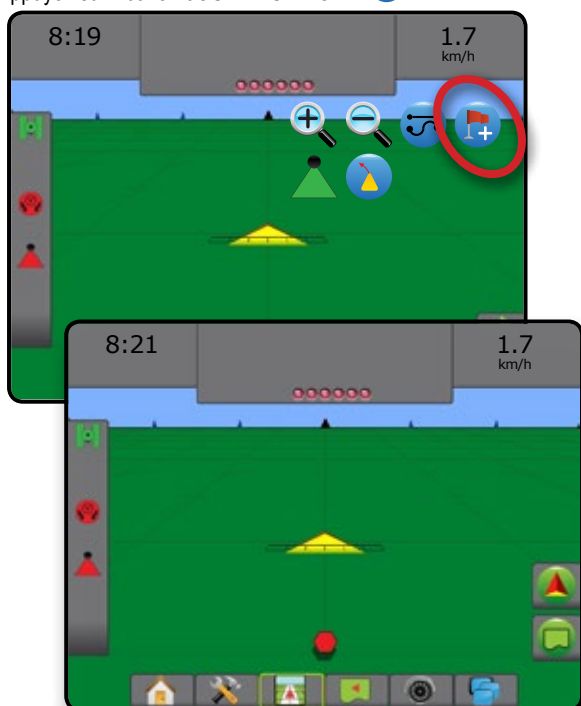
Un point de retour est spécifique à la tâche et restera actif dans la tâche active jusqu'à son annulation.

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

Enregistrer un point de retour



Pour enregistrer un point de retour :

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



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 retour au point est actif.




Guidage au point de retour

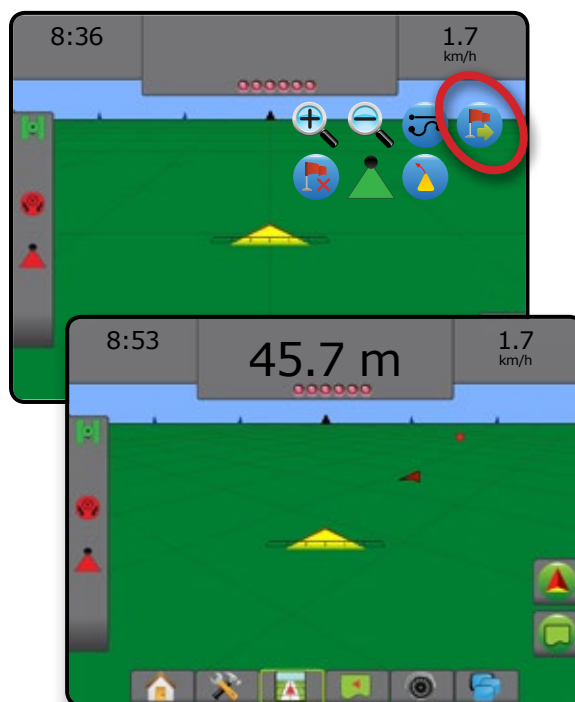
Pour afficher la distance et le guidage jusqu'au point de retour défini :

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 défini.





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.








Fonction de ligne de guidage suivante





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

- Prochaine ligne droite  – affiche la prochaine ligne de guidage droite AB ou degré azimuth enregistrée dans la tâche en cours.
- Prochaine ligne de guidage courbe AB  – affiche la prochaine ligne de guidage courbe AB enregistrée dans la tâche en cours.
- Prochaine ligne de guidage en cercle  – affiche la prochaine ligne de guidage en cercle AB enregistrée dans la tâche en cours.
- Prochaine ligne de guidage courbe adaptative  – affiche la prochaine ligne de guidage courbe adaptative AB enregistrée dans la tâche en cours.

REMARQUE : Le décalage des lignes de guidage adjacentes sera calculé à l'aide de la largeur de guidage. Voir « Configuration-> Cartographie et guidage » dans le chapitre Configuration du système.

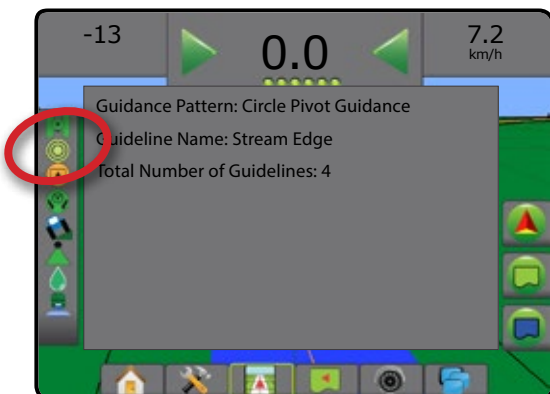
Pour passer aux autres lignes de guidage disponibles :

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.





ACTUALISER LA POSITION GNSS

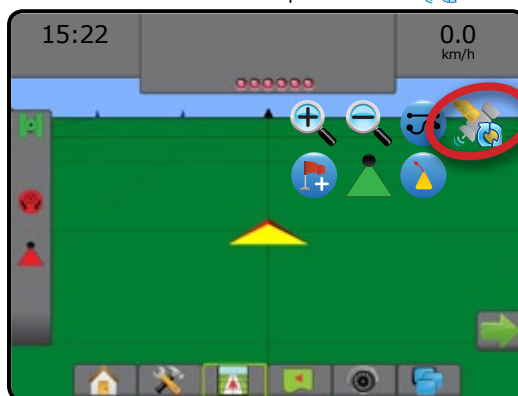
Cette option permet de réinitialiser le filtre ClearPath dans le récepteur OEMStar dans les situations pour lesquelles l'utilisateur fait fonctionner le récepteur à proximité d'une épaisse couverture d'arbres et/ou de bâtiments. Voir « Configuration-> configuration de récepteur GNSS » pour activer l'icône Actualiser la position GNSS.

REMARQUE : L'activation de l'actualisation durant l'exécution d'une tâche provoquera l'interruption momentanée du relais des données GNSS. cela résultera principalement en la désactivation de tronçons déjà activés en mode BoomPilot automatique durant une courte période.

L'actualisation ne peut être effectuée durant une application active.

Pour actualiser la position GNSS :

1. Appuyez sur l'onglet OPTIONS DE NAVIGATION ET DE GUIDAGE  pour afficher les options de navigation.
2. Sélectionnez l'icône Actualiser la position GNSS .



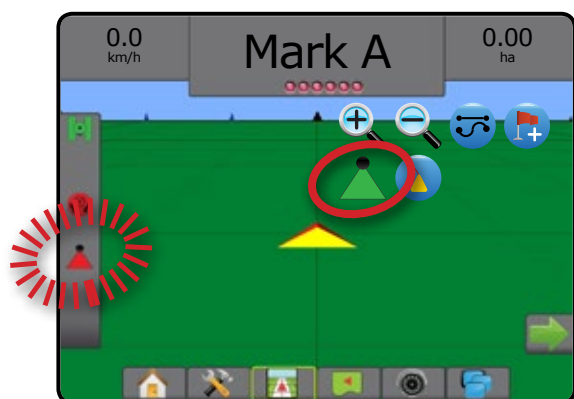
BOOMPILOT

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

Cette section comprend des options de paramétrage pour ces configurations :

- ▶ Pas de module de contrôle 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 contrôle de tronçon TeeJet et boîte de commutateur ou ISM
- ▶ Avec module de contrôle de tronçon TeeJet


Figure 22 : Icône BoomPilot et indicateur de barre d'état



Pas de module de contrôle de tronçon

Si un système de contrôle de tronçon n'est pas présent, l'icône BoomPilot ou un commutateur marche/arrêt optionnel de travaux est utilisé pour lancer ou arrêter la fonction. Un seul tronçon. Une seule largeur de tronçon sera illustrée 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 le paramétrage 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 de démarrage du 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 .
2. Appuyez sur l'icône BOOMPILOT .
3. Appuyez sur l'icône BOOMPILOT  pour mettre en marche ou arrêter le tronçon.

Pulvérisateur ISOBUS



Si une unité de commande électronique ISOBUS (ECU) est présente, l'icône BoomPilot ou une boîte de commutateur en option peut être utilisée pour mettre en marche ou arrêter la rampe. L'icône BoomPilot peut également être utilisée pour régler le contrôle automatique de tronçon sur manuel  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 le paramétrage 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 de démarrage du 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 .
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 d'opération ISOBUS.



Pour arrêter ou mettre en marche une application manuellement :

1. Appuyez sur l'onglet OPTIONS DE NAVIGATION ET DE GUIDAGE .
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 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 le paramétrage 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 de démarrage du 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 commutateurs de tronçon individuels.

Attention : Avec certaines versions du logiciel ISOBUS, lorsque vous êtes dans une surface précédemment traitée, le changement manuel d'un commutateur de tronçon fera passer BoomPilot en mode manuel. Par conséquent, si un commutateur 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 commutateurs 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 le paramétrage 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 de démarrage du 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 commutateurs 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 le contrôle automatique de tronçon sur manuel  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 le paramétrage 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 de démarrage du 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 commutateur 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 le paramétrage de configuration :

1. Appuyez sur l'onglet inférieur TERMINAL UNIVERSEL ISOBUS .
2. Activez le commutateur 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 de démarrage du BoomPilot ne fera aucune différence dans le fonctionnement de cette option.

Dans des surfaces où l'application est souhaitée :



1. Mettez le commutateur marche/arrêt d'épandage en position « marche ».

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


1. Mettez le commutateur marche/arrêt d'épandage en position « arrêt ».

Avec module de contrôle de tronçon TeeJet et boîte de commutateur 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 commutateurs de tronçon doivent être en position « marche ».



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

Avec module de contrôle 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 :

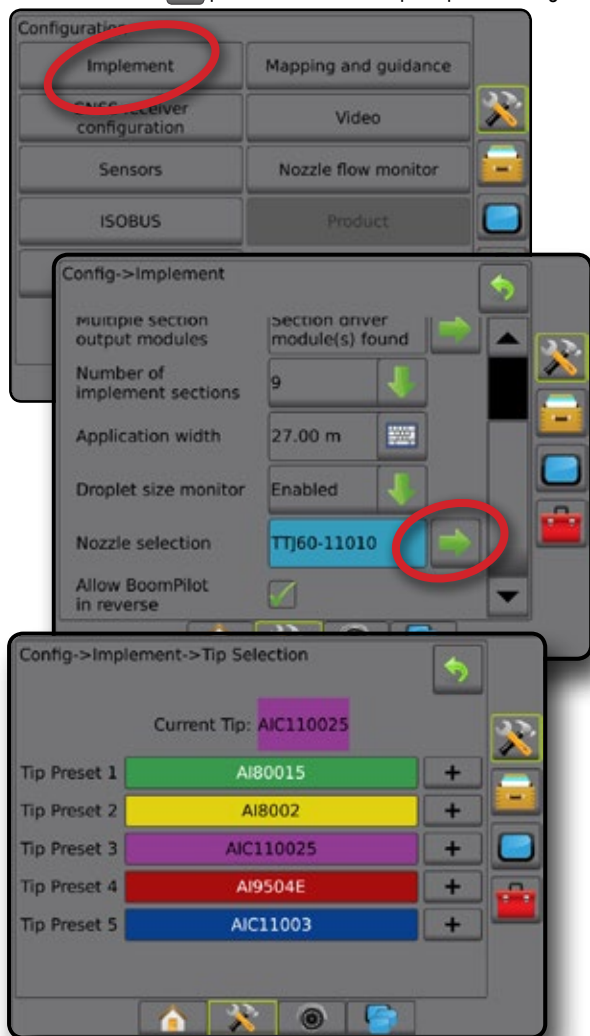
1. Appuyez sur l'onglet OPTIONS DE NAVIGATION ET DE GUIDAGE  pour afficher les options de navigation.
2. Appuyez et maintenez enfoncée l'icône BOOMPILOT  sur la surface à traiter.
◀Application localisée – l'icône de la barre d'état deviendra jaune .

OPTIONS D'OUTIL SUPPLÉMENTAIRES

SÉLECTION DE BUSE

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

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



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.



Tailles de buse et couleurs associées

Capacités de buse établies et couleurs			
Taille	Couleur	Taille	Couleur
01	Orange	06	Gris
015	Vert	08	Blanc
02	Jaune	10	Bleu clair
025	Violet	12	Telemagenta
03	Bleu	15	Vert clair
04	Rouge	20	Noir
05	Marron	30	Beige

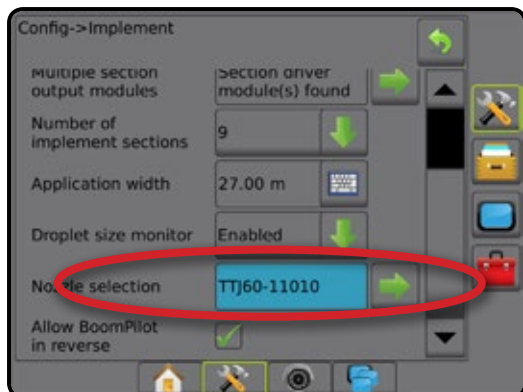
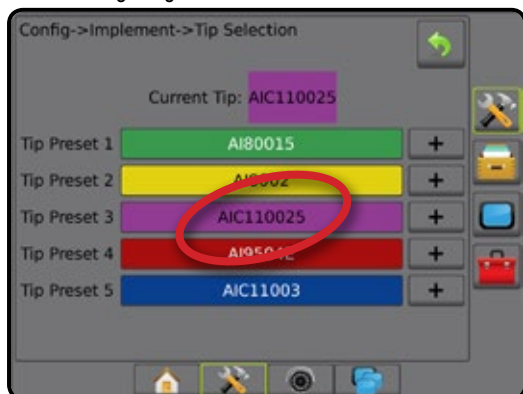
Buse actuelle

Buse actuelle montre la buse active pour déterminer les informations actuelles sur la taille de 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 sur :

- ◀ L'écran d'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 DES GOUTTETTES

Lorsque le système comprend un kit d'interface de capteur de pression (PSIK), le moniteur de taille des 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 des 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 pré-réglages de la buse et la buse actuelle, consultez « Sélection de buse » dans ce chapitre.

Capteur de pression du 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 nominale maximale spécifiées par le fabricant du capteur et définir les alarmes de haute et basse pression déterminées par l'utilisateur.

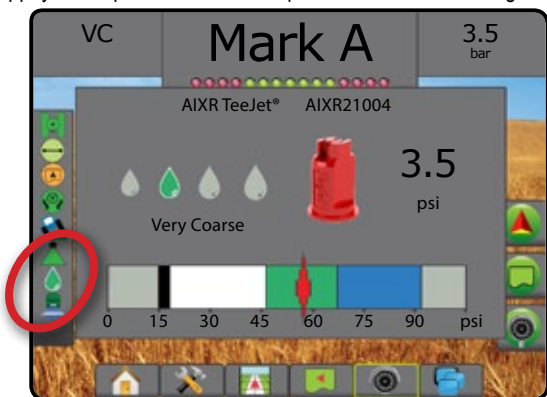
REMARQUE : Pour plus d'informations, consultez « Capteurs » dans le chapitre « Configuration » de ce manuel.

Fonctionnement


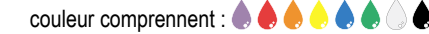

Barre d'état

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

- Appuyez sur l'icône ÉTAT DES GOUTTEULETTES/DE LA PRESSION .
- Appuyez n'importe où sur l'écran pour revenir à l'écran de guidage.



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 sur le système

Barre de guidage

La barre de guidage vous tient informé de votre choix d'informations sélectionnables, y compris la pression système actuelle et la taille de gouttelette actuelle.

- Appuyez sur INFORMATIONS SÉLECTIONNABLES.
- Sélectionnez parmi :
 - Pression système – affiche la pression actuelle du système
 - Taille de gouttelette – affiche la taille actuelle des gouttelettes de la buse
- Appuyez à l'extérieur de la zone de sélection pour revenir à l'écran de guidage.




Diagramme de taille de gouttelette

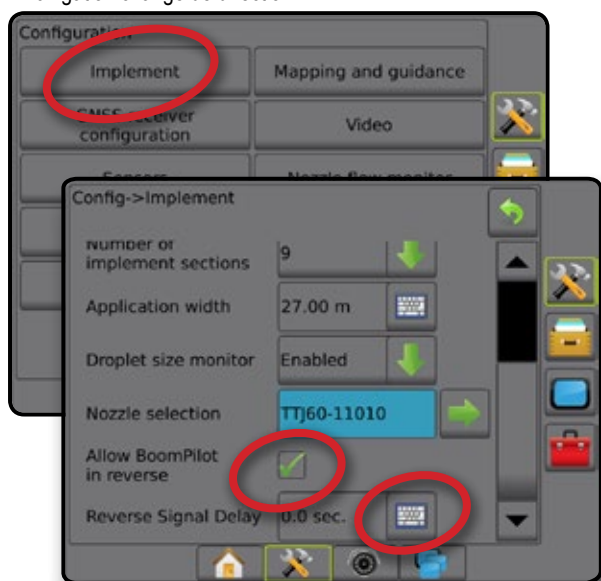
En choisissant une buse de pulvérisation qui produit des tailles de gouttelettes dans l'une des huit catégories de classification de taille de gouttelettes, il est important de se rappeler qu'une buse simple peut produire différentes classifications de tailles de gouttelettes à des pressions différentes. Une buse peut produire des gouttelettes moyennes à basses pressions, tout en produisant des gouttelettes fines lorsque la pression augmente.

Catégorie	Symbole	Code de couleur
Extrêmement fines	XF	Violet
Très fines	VF	Rouge
Fines	F	Orange
Moyennes	M	Jaune
Grosses	C	Bleu
Très grosses	VC	Vert
Extrêmement grosses	XC	Blanc
Ultra grosses	UC	Noir

MARCHE ARRIÈRE

Les options de marche arrière sont utilisées lors de l'ajout d'un module de marche arrière ou SCM Pro (Module de commande de direction pour FieldPilot Pro) ou SCM Pro (Module de commande de direction pour UniPilot Pro) à toute configuration. Cela permet la cartographie d'application et le contrôle et le guidage à l'écran pendant un parcours en marche arrière.

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



La marche arrière sur les écrans de guidage

Lors d'un trajet en marche arrière, avoir BoomPilot en Marche arrière enclenchée permet l'application de bouillie, le contrôle automatique de tronçon et une cartographie correcte pour le mouvement de la machine en marche arrière

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

Figure 23 : Trajet en marche avant

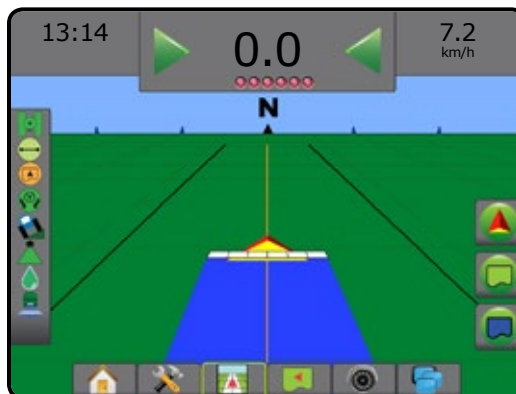
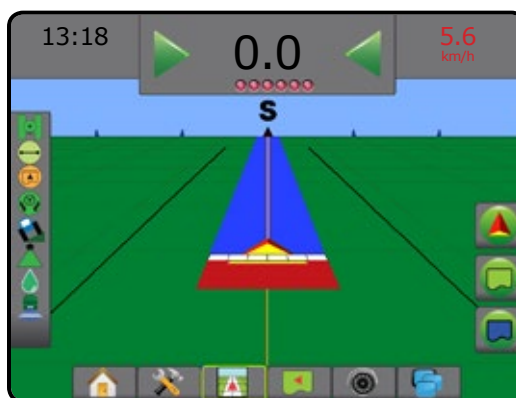


Figure 24 : Trajet en marche arrière



Disponibilité avec différents systèmes de configuration

Dispositif de contrôle automatique de tronçon sur le système	Dispositif de détection de marche arrière	Fonction BoomPilot en marche arrière disponible	BoomPilot en marche arrière peut être activé/désactivé dans le menu à l'aide de Autoriser le BoomPilot en marche arrière	Le délai du signal peut être réglé à l'aide de Temporisation du signal de marche arrière
SDM ou SFM	FieldPilot IV *	✓	✓	✓
	Module de marche arrière	✓	✓	✓
	FieldPilot Pro / UniPilot Pro	✓	✓	✗**
Pulvérisateur IC18 ou Pulvérisateur IC34	FieldPilot IV *	✓***	✗	✗
	Module de marche arrière	✓***	✗	✗
	FieldPilot Pro / UniPilot Pro	✓***	✗	✗**

* Fonction en option qui dépend du matériel.

** Contrôlé directement par le FieldPilot Pro / UniPilot Pro.

*** Les consoles Aeros livrées de l'usine ont l'option de Pulvérisation en marche arrière désactivée par défaut. Pour l'ECU de l'outil TeeJet ISOBUS, une application de paramétrage sur clé USB est nécessaire pour activer cette option, et permettre la pulvérisation en marche arrière.

CONTRÔLE DE TRONÇON DU BOOMPILOT

En fonction de la présence d'un système de contrôle de tronçon ou non, s'il est présent, du type de contrôle de tronçon utilisé et des options activées, il existe plusieurs options pour le contrôle de tronçon de BoomPilot. Le paramétrage du mode de démarrage du BoomPilot et l'icône BoomPilot changent la manière dont le contrôle de tronçon est pris 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 du BoomPilot – utilisé pour établir si l'activation du BoomPilot automatique est contrôlée automatiquement par la vitesse ou manuellement à l'aide l'icône BoomPilot dans les options de navigation et guidage sur les écrans de guidage
 - ◀ Automatique – le contrôle automatique de tronçon sera contrôlé par la vitesse
 - ◀ Arrêt – le contrôle automatique de tronçon est désactivé et peut être manuellement contrôlé par l'icône BoomPilot dans les options de navigation et guidage sur les écrans de guidage
 - ▶ Icône BoomPilot – utilisée pour établir si l'icône BoomPilot est disponible dans les options de navigation et guidage sur les écrans de guidage pour le contrôle manuel de BoomPilot
 - ◀ Activer – l'icône BoomPilot sera disponible dans les options de 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 de navigation et guidage
4. Appuyez sur la flèche RETOUR  ou sur l'onglet latéral de CONFIGURATION  pour revenir à l'écran principal de configuration.

Figure 25 : Options du BoomPilot

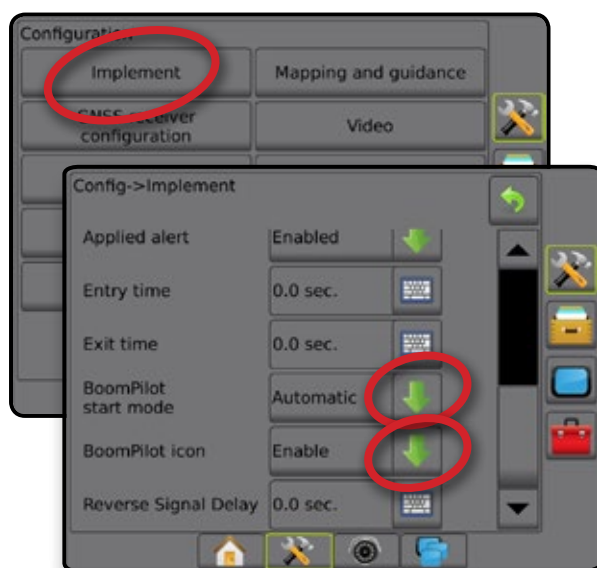


Figure 26 : Icône BoomPilot sur l'écran de guidage




Disponibilité sur différents système matériels

Matériel sur le système	Mode de démarrage du BoomPilot		Icône BoomPilot		
	Disponible sous le menu Configuration-> Outil	Fonctionne sur les écrans de guidage	Disponible sous le menu Configuration-> Outil	Modifie les options de Navigation et guidage disponibles	Fonctionne sur les écrans de guidage
SDM/SFM uniquement (pas de boîte de commutateur TeeJet ASB)	Oui	Oui	Oui	Oui	Oui
SDM + boîte de commutateur TeeJet ASB	Non	Non	Non	Non	Non
SFM + ISM	Oui	Oui	Oui	Oui	Oui
Pulvérisateur IC18 + Boîte de commutateur ISO	Oui	Oui	Oui	Non, toujours disponible	Oui



MONITEUR DU DÉBIT DE LA BUSE

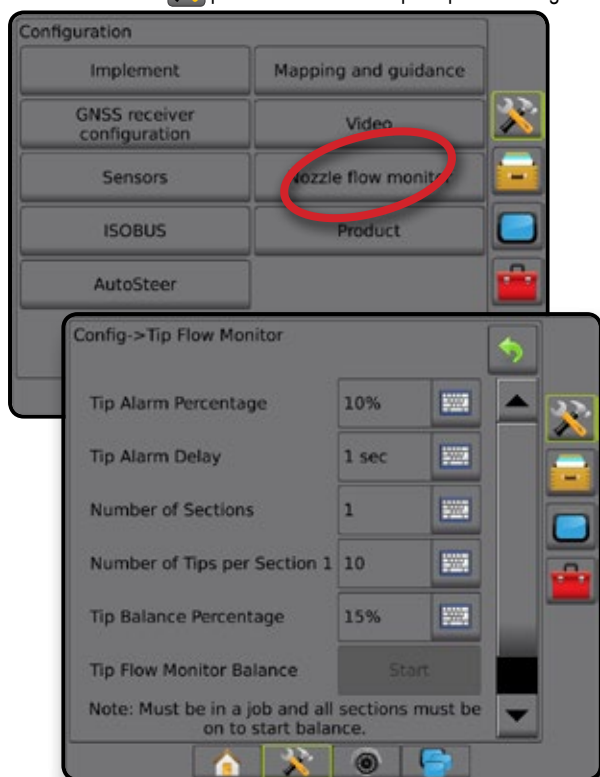
Lorsqu'un kit de moniteur de débit de buse est présent, les options du moniteur de débit de buse sont utilisées pour configurer les limites de débit et le comportement d'alerte, ainsi que pour lancer le processus d'équilibrage de débit de la buse.

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.



DÉCALAGES DU PULVÉRISATEUR ISOBUS

Les décalages du point de connexion et de l'outil sont utilisés pour saisir les directions et les distances à partir de la ligne médiane de la machine jusqu'au point de connexion et jusqu'à l'outil lorsqu'Aeros dispose d'un pulvérisateur outil sur le système.

Les options sont différentes selon les machines. Les machines suivantes sont détaillées dans ce manuel. Contactez votre revendeur TeeJet pour plus d'informations sur votre configuration spécifique ou si vous avez des questions.

- Autopropulsé – montage avant
- Autopropulsé – montage arrière
- Attelage trois point – montage avant
- Attelage trois point – montage arrière
- Tracté – toujours montage arrière



Si vous utilisez un pulvérisateur ou épandeur autopropulsé, utilisez le calcul de réglage du décalage du GNSS pour calculer l'ajustement de la distance de décalage latéral de l'outil. Si vous utilisez un outil à traction ou à traîneau, utilisez le calcul de réglage du décalage de l'outil pour calculer l'ajustement de la distance de décalage latéral de l'outil. Voir la section « Réglage de la distance de décalage latéral de l'outil » dans ce chapitre pour plus de détails.

Figure 27 : Type d'outil en ligne droite avec Pulvérisateur ISOBUS



Autopropulsé

Paramétrage du Pulvérisateur ISOBUS :

- Appuyez sur l'onglet inférieur TERMINAL UNIVERSEL .
- Dans l'écran de configuration principal , sélectionnez **Machine**.
- Sélectionnez **Équipementier** puis saisissez le code d'accès.
- Sélectionnez **Géométrie de l'outil** :
- Définissez les valeurs suivantes :
 - Type de connecteur : **Autopropulsé - avant** ou **Autopropulsé - arrière**
 - B=décalage du tronçon X **4** – mesuré en parallèle à la ligne médiane de la machine, définit la distance à partir du centre de l'essieu arrière **B** jusqu'à l'outil

Paramétrage Aeros :




- Cliquez sur l'onglet inférieur CONFIGURATION SYSTÈME .
- Cliquez sur l'onglet latéral de CONFIGURATION .
- Appuyez sur **Outil**.
- Sélectionnez Type d'outil **Ligne droite**.
- Appuyez sur la flèche PAGE SUIVANTE du type d'outil  pour configurer les options spécifiques de l'outil.
- Définissez les valeurs suivantes :
 - Direction de décalage en ligne droite du point de connexion **1** – définissez la direction **Marche avant** ou **Marche arrière** selon le type de connexion du pulvérisateur ISOBUS
 - Distance de décalage en ligne droite du point de connexion **1** – mesuré en parallèle par rapport à la ligne médiane de la machine, définit la distance entre l'antenne GNSS **A** et le centre de l'essieu arrière **B**
 - Direction de décalage latéral du point de connexion **2** – définit la direction gauche ou droite allant de la ligne médiane de la machine au centre de l'essieu arrière **B** vu dans le sens de la marche avant de la machine
 - Distance de décalage latéral du point de connexion **2** – définit la distance à partir de la ligne médiane de la machine au centre de l'essieu arrière **B**
 - Direction de décalage en ligne droite de l'outil **1** – même direction que la direction de décalage en ligne droite du point de connexion Aeros
 - Distance de décalage en ligne droite de l'outil **5** – calculée à partir des valeurs de la distance de décalage en ligne droite du point de connexion Aeros **1** et du décalage du tronçon X du pulvérisateur ISOBUS **4**
 - Montage avant – $4 - 1 = 5$
 - Montage arrière – $1 + 4 = 5$
 - Direction de décalage latéral de l'outil **2** – même direction que la direction de décalage latéral du point de connexion Aeros
 - Distance de décalage latéral de l'outil **2** – même valeur que la distance de décalage latéral du point de connexion Aeros

Figure 28 : Montage avant

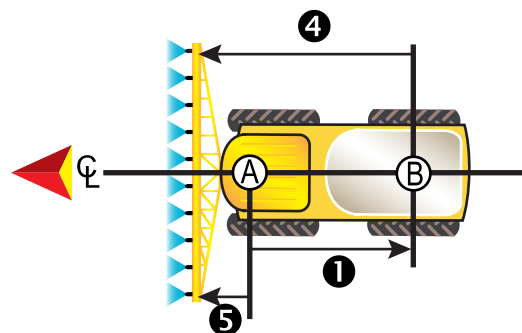
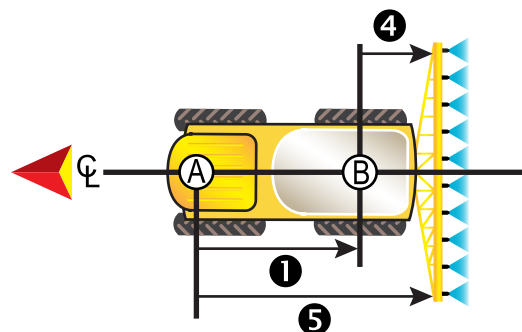




Figure 29 : Montage arrière






- A** – Centre de l'antenne GNSS
- B** – Centre de l'essieu arrière
- 1** – Distance/direction de décalage en ligne droite du point de connexion
- 2** – Distance/direction de décalage latéral du point de connexion (non illustrée)
- 4** – B=décalage du tronçon X
- 5** – Direction/Distance de décalage en ligne droite de l'outil

Attelage trois point

Paramétrage du Pulvérisateur ISOBUS :

- Appuyez sur l'onglet inférieur TERMINAL UNIVERSEL .
- Dans l'écran de configuration principal , sélectionnez **Machine**.
- Sélectionnez **Équipementier** puis saisissez le code d'accès.
- Sélectionnez **Géométrie de l'outil** :
- Définissez les valeurs suivantes :
 - Type de connecteur : **Attelage trois point - avant** ou **attelage trois point arrière**
 - B=décalage du tronçon X **4** – mesuré en parallèle à la ligne médiane de la machine, définit la distance à partir du point **B** jusqu'à l'outil

Paramétrage Aeros :

- Cliquez sur l'onglet inférieur CONFIGURATION SYSTÈME .
- Cliquez sur l'onglet latéral de CONFIGURATION .
- Appuyez sur **Outil**.
- Sélectionnez Type d'outil **Ligne droite**.
- Appuyez sur la flèche PAGE SUIVANTE du type d'outil  pour configurer les options spécifiques de l'outil.
- Définissez les valeurs suivantes :
 - Direction de décalage en ligne droite du point de connexion **1** – définissez la direction **Marche avant** ou **Marche arrière** selon le type de connexion du pulvérisateur ISOBUS

- ▶ Distance de décalage en ligne droite du point de connexion ❶ – mesuré en parallèle par rapport à la ligne médiane de la machine, définit la distance entre l'antenne GNSS (A) et le point (B)
- ▶ Direction de décalage latéral du point de connexion ❷ – définit la direction gauche ou droite allant de la ligne médiane de la machine au centre du point (B) vu dans le sens de la marche avant de la machine
- ▶ Distance de décalage latéral du point de connexion ❷ – définit la distance à partir de la ligne médiane de la machine au point (B)
- ▶ Direction de décalage en ligne droite de l'outil ❺ – même direction que la direction de décalage en ligne droite du point de connexion Aeros
- ▶ Distance de décalage en ligne droite de l'outil ❽ – calculée à partir des valeurs de la distance de décalage en ligne droite du point de connexion Aeros ❶ et du décalage du tronçon X du pulvérisateur ISOBUS ❹
- ▶ ❶ + ❹ = ❽
- ▶ Direction de décalage latéral de l'outil ❷ – même direction que la direction de décalage latéral du point de connexion Aeros
- ▶ Distance de décalage latéral de l'outil ❷ – même valeur que la distance de décalage latéral du point de connexion Aeros

Figure 30 : Montage avant

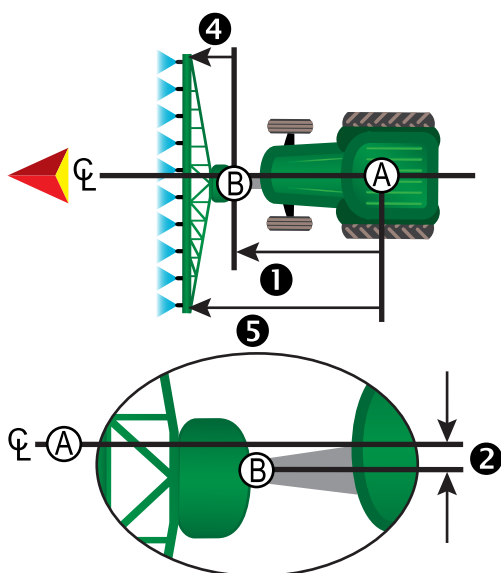
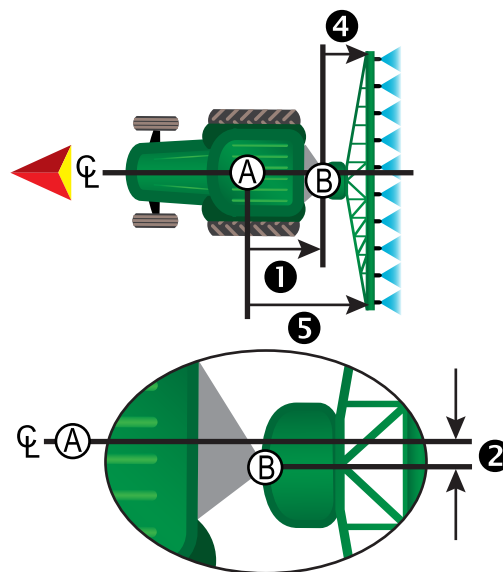





Figure 31 : Montage arrière






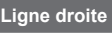

- ❶ – Centre de l'antenne GNSS
- ❷ – Point de connexion
- ❸ – Distance/direction de décalage en ligne droite du point de connexion
- ❹ – Distance/direction de décalage latéral du point de connexion
- ❺ – B=distance de décalage du tronçon X
- ❽ – Direction/Distance de décalage en ligne droite de l'outil

Tracté

Paramétrage du Pulvérisateur ISOBUS :

1. Appuyez sur l'onglet inférieur TERMINAL UNIVERSEL .
2. Dans l'écran de configuration principal , sélectionnez **Machine** .
3. Sélectionnez **Équipementier** puis saisissez le code d'accès.
4. Sélectionnez **Géométrie de l'outil** :
5. Définissez les valeurs suivantes :
 - ▶ Type de connecteur : **Tracté**
 - ▶ A=décalage de connexion X ❸ – mesuré en parallèle à la ligne médiane de la machine, définit la distance à partir du point (B) jusqu'au centre de l'essieu avant de l'outil tracté (C)
 - ▶ B=décalage du tronçon X ❹ – mesuré en parallèle à la ligne médiane de la machine, définit la distance à partir du centre de l'essieu avant de l'outil tracté (C) jusqu'à l'outil

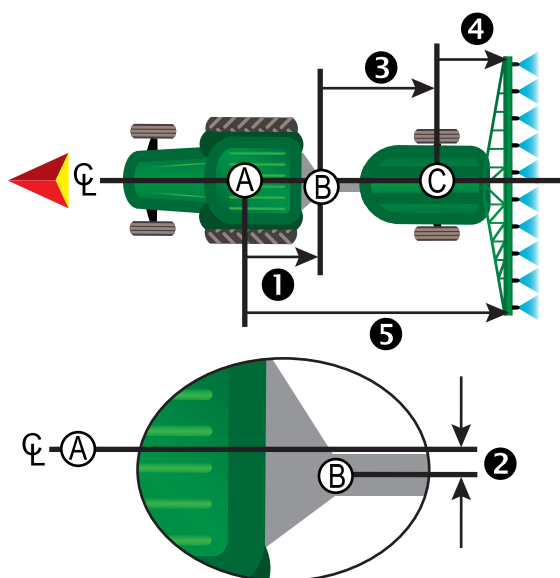
Paramétrage Aeros :

1. Cliquez sur l'onglet inférieur CONFIGURATION SYSTÈME .
2. Cliquez sur l'onglet latéral de CONFIGURATION .
3. Appuyez sur **Outil** .
4. Sélectionnez Type d'outil **Ligne droite** .
5. Appuyez sur la flèche PAGE SUIVANTE du type d'outil  pour configurer les options spécifiques de l'outil.
6. Définissez les valeurs suivantes :
 - ▶ Direction de décalage en ligne droite du point de connexion ❶ – définit la direction sur **Marche arrière** selon le type de connexion du pulvérisateur ISOBUS
 - ▶ Distance de décalage en ligne droite du point de connexion ❶ – mesuré en parallèle par rapport à la ligne médiane de la machine, définit la distance entre l'antenne GNSS (A) et le point (B)

- ▶ Direction de décalage latéral du point de connexion **2** – définit la direction gauche ou droite allant de la ligne médiane de la machine au point **(B)** vu dans le sens de la marche avant de la machine
- ▶ Distance de décalage latéral du point de connexion **2** – définit la distance à partir de la ligne médiane de la machine au point **(B)**
- ▶ Direction de décalage en ligne droite de l'outil **1** – même direction que la direction de décalage en ligne droite du point de connexion Aeros
- ▶ Distance de décalage en ligne droite de l'outil **5** – calculée à partir des valeurs de la distance de décalage en ligne droite du point de connexion Aeros **1**, A=décalage de connexion X du pulvérisateur ISOBUS **3** et B=décalage du tronçon X du pulvérisateur ISOBUS **4**

$$\mathbf{1 + 3 + 4 = 5}$$
- ▶ Direction de décalage latéral de l'outil **2** – même direction que la direction de décalage latéral du point de connexion Aeros
- ▶ Distance de décalage latéral de l'outil **2** – même valeur que la distance de décalage latéral du point de connexion Aeros



Figure 32 : Toujours montage arrière

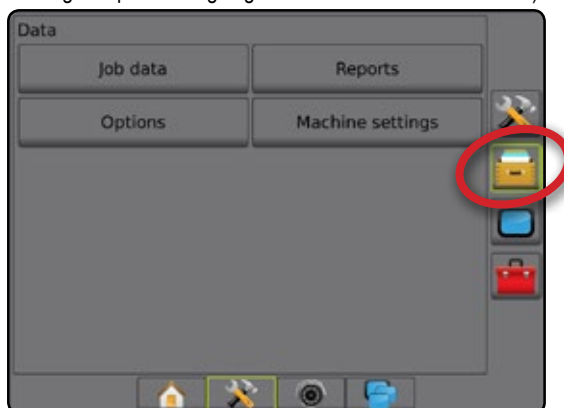


- (A)** – Centre de l'antenne GNSS
- (B)** – Point de connexion
- (C)** – Centre de l'essieu arrière de l'outil tracté
- 1** – Distance/direction de décalage en ligne droite du point de connexion
- 2** – Distance/direction de décalage latéral du point de connexion
- 3** – A = Distance de décalage de connexion X
- 4** – B = distance de décalage du tronçon X
- 5** – Direction/Distance de décalage en ligne droite de l'outil

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 d'application, la carte de prescription et/ou les polygones vers une nouvelle tâche)
 - ▶ Compte-rendus – utilisés pour créer des compte-rendus 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 le paramétrage actuel dans le fichier sélectionné ou charger le paramétrage figurant dans le fichier sélectionné)








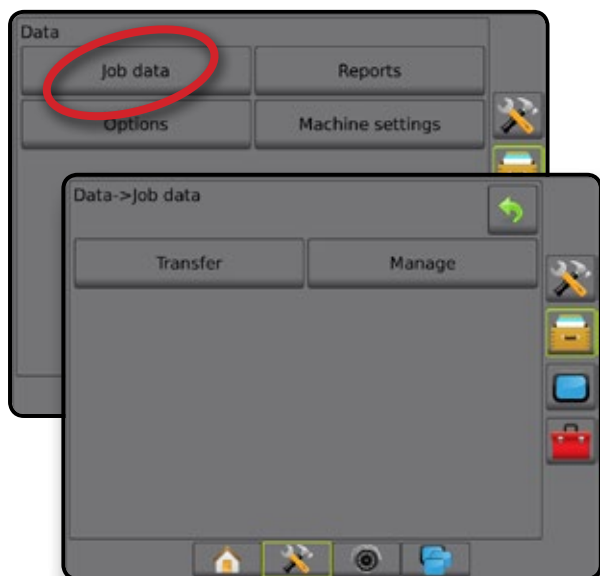
Données de la tâche

En mode de tâche avancé, les options de données de la tâche sont utilisées 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 d'application, la carte de prescription et/ou les polygones vers une nouvelle tâche).

Parmi les données de la tâche :

- Nom de la tâche
- Noms de client, d'exploitation et de parcelle
- Contour (extérieur, intérieur)
- Polygones
- Surface de couverture
- Lignes de guidage
- Cartes (Couverture, Prescription, Application, dose cible prédéfinie)
- 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 d'application et/ou de la carte de prescription 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.



Copier les données de la tâche

En mode tâche avancé, l'option Copie les données de la tâche permet de copier les informations de la tâche (lignes de guidage, contours, données d'application, carte de prescription et/ou les polygones de la tâche sélectionnée) vers une nouvelle tâche.






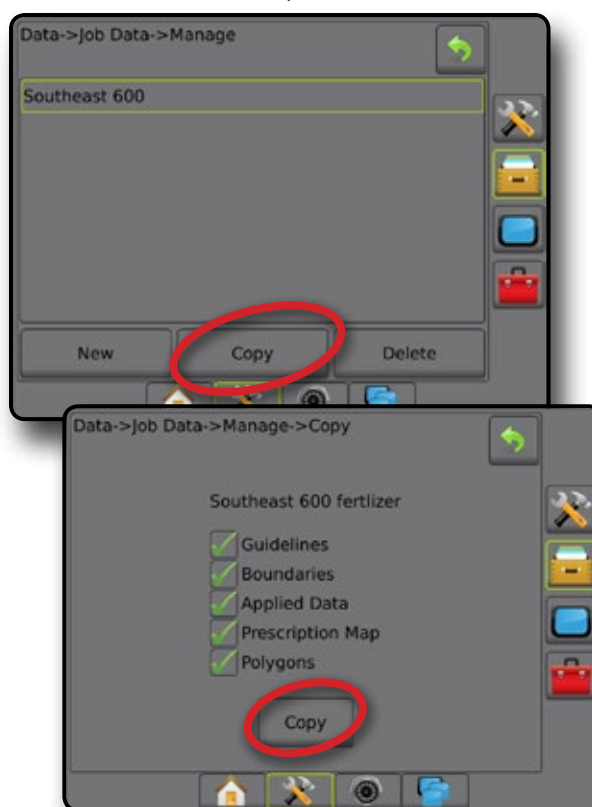
1. Appuyez sur l'onglet latéral GESTION DES DONNÉES .
2. Appuyez sur **Données de la tâche**.
3. Appuyez sur **Gérer**.
4. Sélectionnez les données de la tâche à partir desquelles les informations sur la tâche seront dupliquées.
5. Appuyez sur **Copier**.
6. Sélectionnez les lignes de guidage, contours, données d'application, carte de prescription et/ou polygones de la tâche sélectionnée à copier vers une nouvelle tâche.
7. Appuyez sur **Copier**.
8. Attribuez un nom à la nouvelle tâche.
9. Appuyez sur l'icône ACCEPTER  pour enregistrer la nouvelle tâche ou sur ANNULER  pour quitter le clavier sans enregistrer.
10. Appuyez sur la flèche RETOUR  ou l'onglet latéral GESTION DES DONNÉES  pour revenir à l'écran principal de Gestion des données.

Figure 33 : Données de la tâche – Copier les données








Paramétrage machine

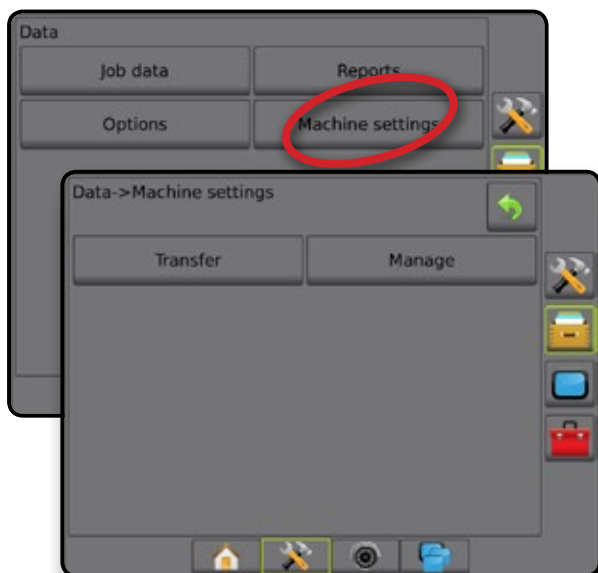
Le menu Paramétrage machine permet de créer et de gérer des profils individuels de machine représentant la configuration de la console sur la configuration d'un véhicule/équipement particulier. Chaque profil de machine enregistre le paramétrage utilisé au moment de la génération du profil, permettant à l'utilisateur de se souvenir de la configuration exacte pour une utilisation ultérieure. Les profils de machine peuvent être utilisés pour transférer un paramétrage vers une autre console de la même marque et du même modèle à laquelle un matériel identique est associé.

Le paramétrage machine comprend :

- Paramétrage de l'outil
- Paramétrage de l'autoguidage/de la correction de dévers
- Paramétrage du régulateur de débit
- Paramétrage spécifique 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 « Paramétrage 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 :
 - ▶ Transfert – permet le transfert de paramètres machine sélectionnés vers ou depuis une clé USB , et de supprimer des paramètres machine . Le paramétrage machine transféré sur une clé de stockage USB peut être ouvert et mis à jour à l'aide de Fieldware Link. Depuis Fieldware Link, le paramétrage machine peut être renvoyé vers un périphérique de stockage USB pour être déplacé à nouveau dans la mémoire interne de la console en vue d'être utilisé.
 - ▶ 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.



Copier le profil de la machine

L'option Copier le profil de la machine permet de dupliquer le profil de machine sélectionné pour se souvenir de ce profil lors d'une utilisation ultérieure. Les profils de machine peuvent être utilisés pour transférer un paramétrage vers une autre console de la même marque et du même modèle à laquelle un matériel identique est associé.






1. Appuyez sur l'onglet latéral GESTION DES DONNÉES .
2. Appuyez sur **Paramétrage machine**.
3. Appuyez sur **Gérer**.
4. Sélectionnez le profil de machine à copier vers un nouveau profil.
5. Appuyez sur **Copier**.
6. Nommez le nouveau profil.
7. Appuyez sur l'icône ACCEPTER  pour enregistrer le nouveau profil ou sur ANNULER  pour quitter le clavier sans enregistrer.
8. Appuyez sur la flèche RETOUR  ou l'onglet latéral GESTION DES DONNÉES  pour revenir à l'écran principal de Gestion des données.

Figure 34 : Paramétrage machine – Copier le profil



Ordinateur de terrain Aeros 9040

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.

Figure 35 : Épandeur Aeros IC18

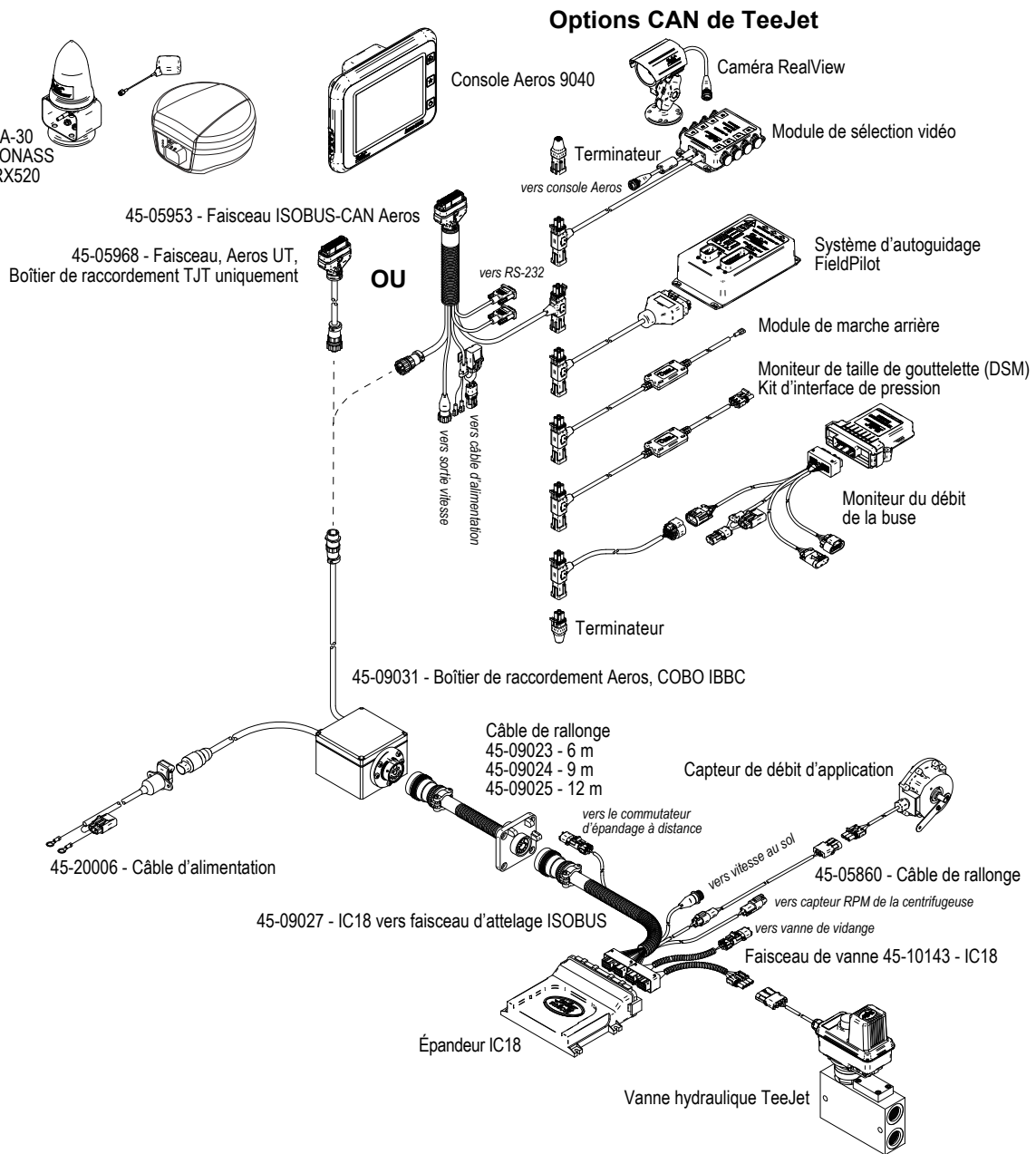
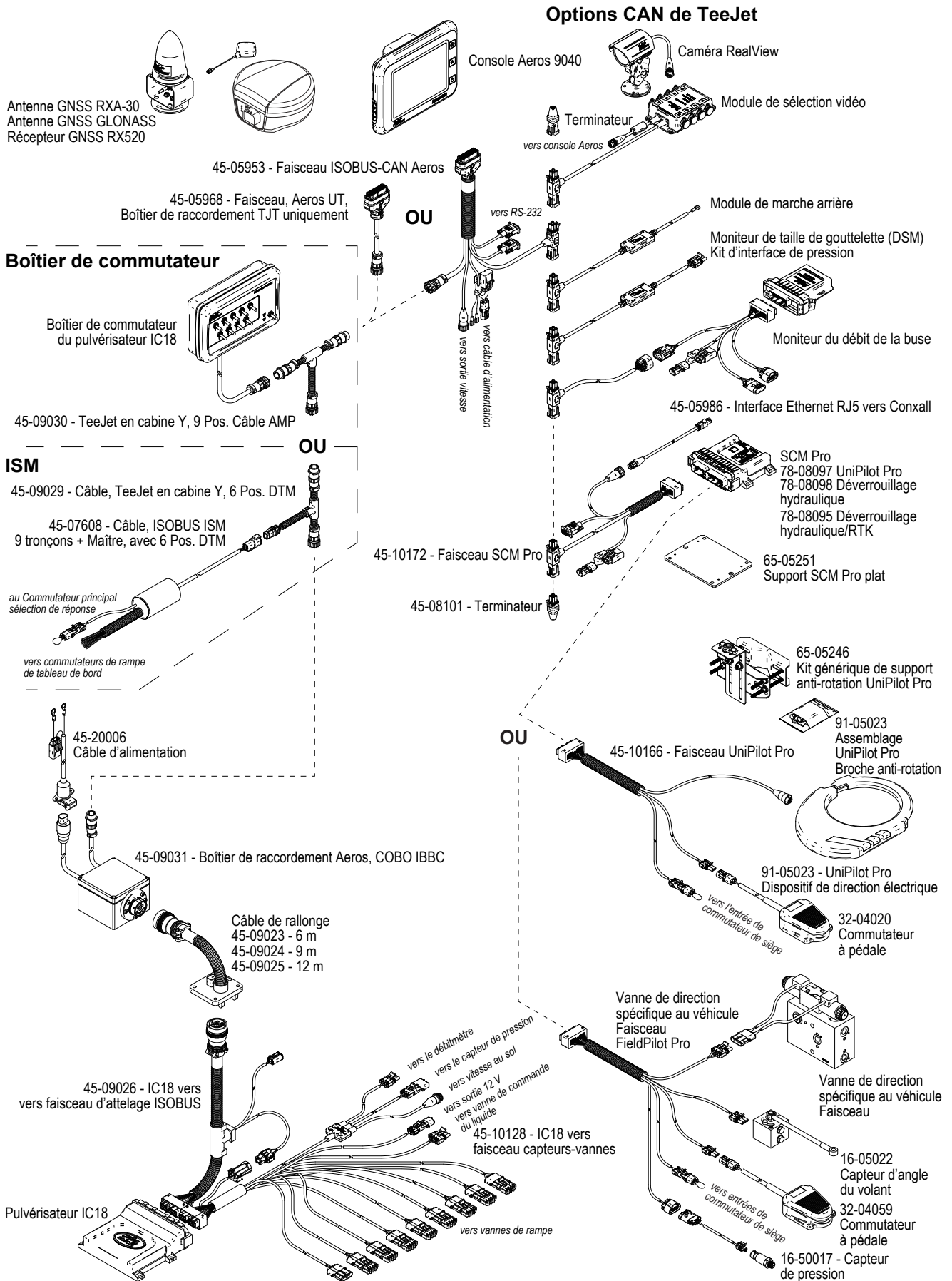


Figure 36 : Épandeur Aeros IC18 avec FieldPilot Pro ou le système de guidage UniPilot Pro



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) Configuration de l'outil
- 4) Configurer l'emplacement de cartographie

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



www.teejet.com

A Subsidiary of  Spraying Systems Co.®

98-01504-FR-A4 R3 French/Français
© TeeJet Technologies 2017

Copyrights

© 2017 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.