



# Notice d'utilisation d'origine

Terminal de commande

AmaTron 4

La présente notice d'utilisation est valable à partir de la version de logiciel NW216-I



SmartLearning





## TABLE DES MATIÈRES

<b>1</b>	<b>Sécurité et responsabilité</b>	<b>1</b>	<b>5.3</b>	<b>Plaque signalétique</b>	<b>14</b>
1.1	Circulation routière	1	5.4	Touche ISB	15
1.2	Maintenance et stockage	1			
1.3	Modifications constructives	2	<b>6</b>	<b>Présentation de l'interface utilisateur</b>	<b>16</b>
1.4	Système de caméra	2	6.1	Menu principal	16
1.5	Écran	3	6.2	Carrousel d'applications	17
			6.3	Vue de carte	19
<b>2</b>	<b>Au sujet de la présente notice d'utilisation</b>	<b>4</b>	6.3.1	Carte	19
2.1	Droits d'auteur	4	6.3.2	Menu de travail	20
2.2	Conventions utilisées	4	6.4	Terminal universel	20
2.2.1	Consignes d'avertissement et termes d'avertissement	4			
2.2.2	Remarques complémentaires	5	<b>7</b>	<b>Utilisation de base</b>	<b>22</b>
2.2.3	Consignes opératoires	5	7.1	Allumer et éteindre l'AmaTron 4	22
2.2.4	Énumérations	7	7.2	Utiliser la clé USB	22
2.2.5	Indications de position dans les illustrations	7	7.3	Commuter entre des applications	23
2.2.6	Directions	7	7.3.1	Utiliser les touches de menu	23
2.3	Documents afférents	7	7.3.2	Utiliser le carrousel d'applications	23
2.4	Notice d'utilisation numérique	7	7.3.3	Utiliser l'effleurement	23
2.5	Votre opinion nous intéresse	8	7.4	Configurer la barre d'état	24
			7.5	Utiliser le menu de démarrage rapide	25
<b>3</b>	<b>Utilisation conforme à l'usage prévu</b>	<b>9</b>	7.6	Saisie des valeurs numériques	26
			7.7	Saisir du texte	27
			7.8	Supprimer des éléments	28
			7.9	Renommer des éléments	28
<b>4</b>	<b>Notice de montage</b>	<b>10</b>	7.10	Afficher les conseils	28
4.1	Installer l'AmaTron 4	10			
4.2	Raccorder la caméra	11	<b>8</b>	<b>Utilisation du terminal universel</b>	<b>29</b>
4.3	Raccorder la fiche de signalisation	11			
4.4	Raccorder l'appareil de saisie AUX-N	12	<b>9</b>	<b>Effectuer les réglages de base</b>	<b>30</b>
			9.1	Régler la caméra	30
<b>5</b>	<b>Présentation de l'AmaTron 4</b>	<b>13</b>	9.2	Activer la commutation d'allumage	31
5.1	Vue avant	13	9.3	Paramétrage de la date et de l'heure	31
5.2	Branchements	14			

<b>9.4</b>	<b>Modifier la langue et les réglages de la région</b>	<b>32</b>	<b>14.2</b>	<b>Paramétrer les appareils non ISOBUS</b>	<b>53</b>
<b>9.5</b>	<b>Réglage du niveau sonore</b>	<b>33</b>	14.2.1	Créer un appareil non ISOBUS	53
9.5.1	Régler le volume dans les réglages de base	33	14.2.2	Configurer un appareil non ISOBUS	54
9.5.2	Régler le volume dans le menu de démarrage rapide	33	<b>14.3</b>	<b>Sélectionner l'appareil</b>	<b>55</b>
<b>9.6</b>	<b>Régler la luminosité de l'écran</b>	<b>34</b>	<b>15 Configuration des tracteurs 57</b>		
9.6.1	Régler la luminosité de l'écran dans les réglages de base	34	<b>15.1</b>	<b>Créer un nouveau tracteur</b>	<b>57</b>
9.6.2	Régler la luminosité de l'écran dans le menu de démarrage rapide	35	<b>15.2</b>	<b>Modifier les données de géométrie du tracteur</b>	<b>57</b>
<b>9.7</b>	<b>Afficher l'effleurement de l'écran</b>	<b>35</b>	<b>15.3</b>	<b>Configuration des capteurs du tracteur</b>	<b>59</b>
<b>9.8</b>	<b>Activer les applications par effleurement</b>	<b>36</b>	15.3.1	Configurer le capteur de roue	59
<b>9.9</b>	<b>Configurer le filtre de périmètre pour la recherche de champ dans le menu d'importation</b>	<b>37</b>	15.3.2	Configurer le capteur radar	60
<b>10 Configurer le GPS 38</b>			15.3.3	Envoyer des signaux GPS/ NMEA2000	62
10.1	Utiliser le signal GPS de l'ISOBUS du tracteur	38	15.3.4	Configurer le capteur de prise de force	63
10.2	Paramétrer le récepteur A100, A101 ou A631	38	15.3.5	Configuration du capteur de position de travail	64
10.3	Paramétrer le récepteur Ag-Star	39	<b>15.4</b>	<b>Sélectionner un tracteur</b>	<b>66</b>
10.4	Paramétrer un autre récepteur GPS	41	<b>16 Utilisation du mode carte 68</b>		
10.5	Réinitialiser le récepteur GPS aux réglages d'usine	41	<b>16.1</b>	<b>Configurer la vue de la carte</b>	<b>68</b>
<b>11 Configuration ISOBUS 43</b>			16.1.1	Activer le menu de travail dynamique	68
<b>12 Gérer les licences 46</b>			16.1.2	Activer la vue en 2D	69
<b>13 Configurer le réseau 50</b>			16.1.3	Configurer la détection du sens de la marche	69
13.1	Configurer le point d'accès WiFi avec l'AmaTron 4	50	16.1.4	Configurer les zooms automatiques	70
13.2	Connecter l'AmaTron 4 au réseau WiFi	50	<b>16.2</b>	<b>Afficher mode carte dans l'application AmaTron-Twin</b>	<b>72</b>
<b>14 Configuration des appareils 52</b>			<b>16.3</b>	<b>Commuter le menu de travail</b>	<b>72</b>
14.1	Configurer machine ISOBUS	52	<b>16.4</b>	<b>Masquer et afficher les informations sur l'appareil</b>	<b>73</b>
			<b>16.5</b>	<b>Passer d'une rampe à l'autre</b>	<b>74</b>
			<b>16.6</b>	<b>Passer entre les cartes d'application</b>	<b>75</b>
			<b>16.7</b>	<b>Zoomer sur la carte</b>	<b>75</b>
			<b>16.8</b>	<b>Passer à la vue aérienne</b>	<b>75</b>
			<b>16.9</b>	<b>Centrer le symbole du véhicule</b>	<b>76</b>
			<b>16.10</b>	<b>Corriger la dérive GPS</b>	<b>76</b>
			16.10.1	Corriger la dérive GPS manuellement	76

16.10.2	Corriger la dérive GPS avec l'obstacle marqué	76	20.1.3	Définir la tolérance du chevauchement	108
<b>17 Commencer le travail</b>		<b>78</b>	20.1.4	Définir la tolérance de chevauchement sur la limite de champ	110
<b>18 Importer un fichier shape</b>		<b>81</b>	<b>20.2 Démarrer l'enregistrement</b>	<b>111</b>	
<b>19 Travailler avec la documentation</b>		<b>84</b>	<b>20.3 Terminer l'enregistrement</b>	<b>113</b>	
19.1	Enregistrer les données de champ	84	<b>21 Utiliser des limites de champ</b>		<b>114</b>
19.2	Charger les données de parcelles	85	21.1	Création d'une limite de champ	114
19.3	Créer un nouveau champ	86	21.2	Créer les zones d'exclusion	116
19.4	Ajouter des données de champ à un champ à partir d'un fichier Shape	87	21.3	Masquer la limite de champ	118
19.5	Importation des données de tâche ISO-XML	90	21.4	Configurer les limites du champ	118
19.5.1	Importation des données ISO-XML de la tâche d'une clé USB	90	21.4.1	Désactiver la zone de sécurité	118
19.5.2	Importation des données ISO-XML de la tâche avec l'application myAmaRouter	92	21.4.2	Activer les avertissements d'obstacles et de limites	119
19.6	Exporter les données de tâche ISO-XML	93	21.4.3	Afficher les limites de champ inactives	120
19.6.1	Exportation des données ISO-XML de la tâche sur clé USB	93	21.4.4	Activer la détection automatique des limites de champ	120
19.6.2	Exportation des données ISO-XML de la tâche avec l'application myAmaRouter	94	<b>22 Utiliser une tournière virtuelle</b>		<b>122</b>
19.7	Gestion des données de mission	94	22.1	Création d'une tournière virtuelle	122
19.7.1	Créer nouvelle tâche	94	22.2	Modifier la tournière virtuelle	125
19.7.2	Configurer les débits	96	<b>23 Marquer les obstacles</b>		<b>126</b>
19.7.3	Gestion des produits	98	<b>24 Utiliser l'assistant de conduite parallèle</b>		<b>128</b>
19.7.4	Gestion des clients	99	24.1	Configurer l'assistant de conduite parallèle	128
19.7.5	Gérer le conducteur	101	24.1.1	Sélectionner le modèle de guidage	128
19.8	Exporter les données de tâche au format PDF	102	24.1.2	Modifier les lignes de guidage	129
<b>20 Utilisation de la commande des tronçons</b>		<b>104</b>	24.1.3	Régler la sensibilité de la Lightbar	130
20.1	Réglage du chevauchement	104	<b>24.2 Création des lignes de guidage</b>	<b>131</b>	
20.1.1	Définir le chevauchement dans le sens d'avancement	104	24.2.1	Création d'une ligne A-B	131
20.1.2	Définir le taux de chevauchement	106	24.2.2	Créer un contour lissé	132
			<b>24.3 Créer une planche</b>	<b>133</b>	
			<b>24.4 Déplacement parallèle</b>	<b>134</b>	
			<b>24.5 Déplacer les lignes de guidage</b>	<b>134</b>	
			<b>24.6 Renommer les lignes de guidage</b>	<b>135</b>	

<b>24.7</b>	<b>Masquer les lignes de guidage</b>	<b>136</b>
-------------	--------------------------------------	------------

<b>25</b>	<b>Utiliser l'abaissement automatique de la rampe</b>	<b>137</b>
-----------	---	------------

<b>26</b>	<b>Configurer l'appareil de saisie AUX-N</b>	<b>139</b>
-----------	--	------------

<b>26.1</b>	<b>Paramétrer l'appareil de saisie AUX-N</b>	<b>139</b>
-------------	--	------------

26.1.1	Affecter les fonctions de l'AmaTron 4 à l'appareil de saisie AUX-N.	139
--------	---	-----

26.1.2	Affecter les fonctions de l'appareil à l'appareil de saisie AUX-N	141
--------	---	-----

26.1.3	Supprimer l'affectation AUX-N	144
--------	-------------------------------	-----

<b>26.2</b>	<b>Gérer l'affectation préférée</b>	<b>146</b>
-------------	-------------------------------------	------------

26.2.1	Confirmer l'attribution AUX-N	146
--------	-------------------------------	-----

26.2.2	Modifier l'affectation AUX-N	146
--------	------------------------------	-----

<b>26.3</b>	<b>Éliminer les conflits AUX-N</b>	<b>150</b>
-------------	------------------------------------	------------

<b>27</b>	<b>Créer une capture d'écran</b>	<b>152</b>
-----------	----------------------------------	------------

<b>28</b>	<b>Utiliser la caméra</b>	<b>153</b>
-----------	---------------------------	------------

<b>29</b>	<b>Éliminer les erreurs</b>	<b>154</b>
-----------	-----------------------------	------------

<b>30</b>	<b>Réinitialiser aux réglages d'usine</b>	<b>155</b>
-----------	---	------------

<b>31</b>	<b>Annexe</b>	<b>156</b>
-----------	---------------	------------

31.1	Documents afférents	156
------	---------------------	-----

<b>32</b>	<b>Sommaire</b>	<b>157</b>
-----------	-----------------	------------

32.1	Glossaire	157
------	-----------	-----

32.2	Index des mots-clés	159
------	---------------------	-----

# Sécurité et responsabilité

# 1

CMS-T-00003619-C.1

## 1.1 Circulation routière

CMS-T-00003620-C.1

### Ne pas utiliser l'ordinateur de commande ou le terminal de commande sur la route

Un conducteur inattentif peut provoquer des accidents pouvant causer des blessures ou entraîner la mort.

- ▶ N'utilisez pas l'ordinateur de commande ou le terminal de commande sur la route.

## 1.2 Maintenance et stockage

CMS-T-00003621-D.1

### Dommages causés par un court-circuit

Les opérations de maintenance effectuées sur le tracteur ou sur une machine attelée ou portée présentent un risque de court-circuit.

- ▶ *Avant d'effectuer des opérations de maintenance,* coupez toutes les liaisons entre le terminal de commande ou l'ordinateur de commande et le tracteur.

### Dommages causés par une surtension

Les opérations de soudage effectuées sur le tracteur ou sur une machine attelée ou portée peuvent provoquer des surtensions et endommager l'ordinateur de commande ou le terminal de commande.

- ▶ *Avant d'effectuer des opérations de soudage,* coupez toutes les liaisons entre le terminal de commande ou l'ordinateur de commande et le tracteur.

### Dommages causé par un nettoyage inadéquat

- ▶ Nettoyez l'ordinateur de commande ou le terminal de commande uniquement avec un chiffon doux et humide.

### **Dommages causés par une température de service ou de stockage inadéquate**

Le non-respect de la température de service et de stockage peut endommager l'ordinateur de commande ou le terminal de commande et provoquer des dysfonctionnements et des situations dangereuses.

- ▶ Utilisez l'ordinateur de commande ou le terminal de commande uniquement à des températures comprises entre -20 °C et +65 °C
- ▶ Stockez l'ordinateur de commande ou le terminal de commande uniquement à des températures comprises entre -30 °C et +80 °C

## **1.3 Modifications constructives**

CMS-T-00003622-C.1

### **Modifications et utilisation non autorisées**

Des modifications et une utilisation non autorisées peuvent affecter votre sécurité et influencer la durée de vie et/ou le fonctionnement du terminal de commande.

- ▶ Apportez uniquement des modifications à l'ordinateur de commande ou au terminal de commande si celles-ci sont décrites dans la notice d'utilisation de l'ordinateur de commande ou du terminal de commande.
- ▶ Utilisez l'ordinateur de commande ou le terminal de commande conformément à l'usage prévu.
- ▶ N'ouvrez pas l'ordinateur de commande ou le terminal de commande.
- ▶ N'exercez aucune traction sur les câbles.

## **1.4 Système de caméra**

CMS-T-00003623-B.1

### **Utilisation interdite de l'image de la caméra pour les décisions affectant la sécurité**

La caméra sert de système d'assistance. La caméra ne remplace pas la présence d'un assistant pour les manœuvres, ni l'attention du conducteur. Le champ de vision de la caméra comporte par exemple des zones mortes, dans lesquelles les personnes et les objets ne peuvent pas être vus. L'affichage de l'image de la caméra peut par ailleurs être retardé et entraîner ainsi une erreur de jugement d'une situation. Des personnes peuvent alors être blessées ou tuées.

- ▶ Observez toujours les alentours.
- ▶ N'utilisez pas la caméra pour les applications affectant la sécurité, telles que les déplacements sur route et les marches arrière.
- ▶ Contrôlez toujours la voie de déplacement.
- ▶ N'utilisez pas la caméra pour la commande de la machine.

## 1.5 Écran

CMS-T-00003624-B.1

### Risque d'accident en raison d'erreurs d'affichage à l'écran

Une défaillance de l'écran ou une visibilité réduite de l'affichage peuvent conduire à l'activation ou au déclenchement involontaires de fonctions de la machine. Des personnes peuvent alors être blessées ou tuées.

- ▶ *Lorsque la visibilité de l'affichage de l'écran est réduite,*  
cessez l'utilisation.
- ▶ *Si l'affichage de l'écran est défaillant,*  
redémarrez l'ordinateur de commande ou le terminal de commande.

### Risque d'accident en raison d'un mouvement de balayage inadéquat

Un mouvement de balayage inadéquat peut provoquer l'actionnement involontaire de boutons de la commande de la machine et déclencher des fonctions de la machine. Des personnes peuvent alors être blessées ou tuées.

- ▶ Commencez le mouvement de balayage au bord de l'écran.

## Au sujet de la présente notice d'utilisation

# 2

CMS-T-00000081-J.1

### 2.1 Droits d'auteur

CMS-T-00012308-A.1

La réimpression, la traduction et la reproduction sous quelque forme que ce soit, même partielle, nécessitent l'autorisation écrite d'AMAZONENWERKE.

### 2.2 Conventions utilisées

CMS-T-005676-G.1

#### 2.2.1 Consignes d'avertissement et termes d'avertissement

CMS-T-00002415-A.1

Les avertissements sont caractérisés par une barre verticale avec un symbole de sécurité triangulaire et le terme d'avertissement. Les termes d'avertissement "DANGER", "AVERTISSEMENT" ou "ATTENTION" décrivent la gravité du risque encouru et ont la signification suivante :



#### **DANGER**

- ▶ Signale un danger imminent de niveau élevé pouvant entraîner des blessures extrêmement graves, comme la perte de membres, ou la mort.



#### **AVERTISSEMENT**

- ▶ Signale un danger potentiel de niveau moyen pouvant entraîner des blessures extrêmement graves ou la mort.



## PRUDENCE

- ▶ Signale un danger de faible niveau pouvant entraîner des blessures d'importance réduite à moyenne.

### 2.2.2 Remarques complémentaires

CMS-T-00002416-A.1



## IMPORTANT

- ▶ Signale un risque de dommages sur la machine.



## CONSIGNE ENVIRONNEMENTALE

- ▶ Signale un risque de dommages sur l'environnement.



## REMARQUE

Signale des conseils d'utilisation et des remarques pour une utilisation optimale.

### 2.2.3 Consignes opératoires

CMS-T-00000473-E.1

#### 2.2.3.1 Consignes opératoires numérotées

CMS-T-005217-B.1

Les consignes qui doivent être exécutées dans un certain ordre sont représentées par des consignes opératoires numérotées. L'ordre indique des opérations doit être respecté.

Exemple :

1. Consigne opératoire 1
2. Consigne opératoire 2

#### 2.2.3.2 Consignes opératoires et réactions

CMS-T-005678-B.1

Les réactions à des consignes opératoires sont marquées par une flèche.

Exemple :

1. Consigne opératoire 1
- ➔ Réaction à la consigne opératoire 1
2. Consigne opératoire 2

### **2.2.3.3 Consignes opératoires alternatives**

CMS-T-00000110-B.1

Les consignes opératoires alternatives sont introduites par le mot "ou".

Exemple :

1. Consigne opératoire 1
- ou
- Consigne opératoire alternative
2. Consigne opératoire 2

### **2.2.3.4 Consignes opératoires avec seulement une opération**

CMS-T-005211-C.1

Les consignes opératoires avec seulement une opération ne sont pas numérotées, mais représentées avec une flèche.

Exemple :

- ▶ Consigne opératoire

### **2.2.3.5 Consignes opératoires sans ordre chronologique**

CMS-T-005214-C.1

Les consignes opératoires qui ne doivent pas être exécutées dans un ordre précis sont présentées sous forme de liste à flèches.

Exemple :

- ▶ Consigne opératoire
- ▶ Consigne opératoire
- ▶ Consigne opératoire

### 2.2.3.6 Travail d'atelier

CMS-T-00013932-B.1



#### TRAVAIL D'ATELIER

- Désigne les opérations d'entretien devant être réalisées dans un atelier suffisamment bien équipé sur le plan de la technique agricole, de la sécurité et de l'environnement par du personnel spécialisé ayant la formation correspondante.

### 2.2.4 Énumérations

CMS-T-000024-A.1

Les énumérations sans indication d'un ordre à respecter impérativement se présentent sous la forme d'une liste à puces (points d'énumération).

Exemple :

- Point 1
- Point 2

### 2.2.5 Indications de position dans les illustrations

CMS-T-000023-B.1

Une chiffre encadré dans le texte, par exemple **1**, renvoie à une indication de position dans une illustration proche.

### 2.2.6 Directions

CMS-T-00012309-A.1

Sauf indication contraire, toutes les directions sont indiquées dans le sens de la marche.

## 2.3 Documents afférents

CMS-T-00000616-B.1

Une liste des documents afférents se trouve en annexe.

## 2.4 Notice d'utilisation numérique

CMS-T-00002024-B.1

La notice d'utilisation numérique et l'E-learning peuvent être téléchargés dans le portail d'informations du site Internet AMAZONE.

## **2.5 Votre opinion nous intéresse**

CMS-T-000059-D.1

Chères lectrices, chers lecteurs, Nos documents sont régulièrement mis à jour. À cet égard, vos suggestions d'amélioration nous permettent de rendre nos documents plus agréables et faciles à utiliser. N'hésitez pas à nous envoyer vos suggestions par lettre, fax ou courriel.

AMAZONEN-WERKE H. Dreyer SE & Co. KG  
Technische Redaktion  
Postfach 51  
D-49202 Hasbergen  
Fax: +49 (0) 5405 501-234  
E-Mail: [tr.feedback@amazone.de](mailto:tr.feedback@amazone.de)

CMS-I-00000638

## Utilisation conforme à l'usage prévu

# 3

CMS-T-00003618-A.1

- Le terminal de commande est prévu pour la commande de machines agricoles.
- La notice d'utilisation fait partie intégrante du terminal de commande. Le terminal de commande est destiné exclusivement à être utilisé selon la présente notice d'utilisation. Des façons d'utilisation du terminal de commande qui ne sont pas décrites dans la présente notice d'utilisation peuvent causer des blessures graves ou même la mort et entraîner des dégâts sur la machine et le matériel.
- D'autres utilisations que celles mentionnées sous utilisation conforme ne sont pas considérées comme conformes. Le constructeur n'assume aucune responsabilité pour les dommages qui résulteraient d'une utilisation non conforme mais exclusivement l'exploitant.

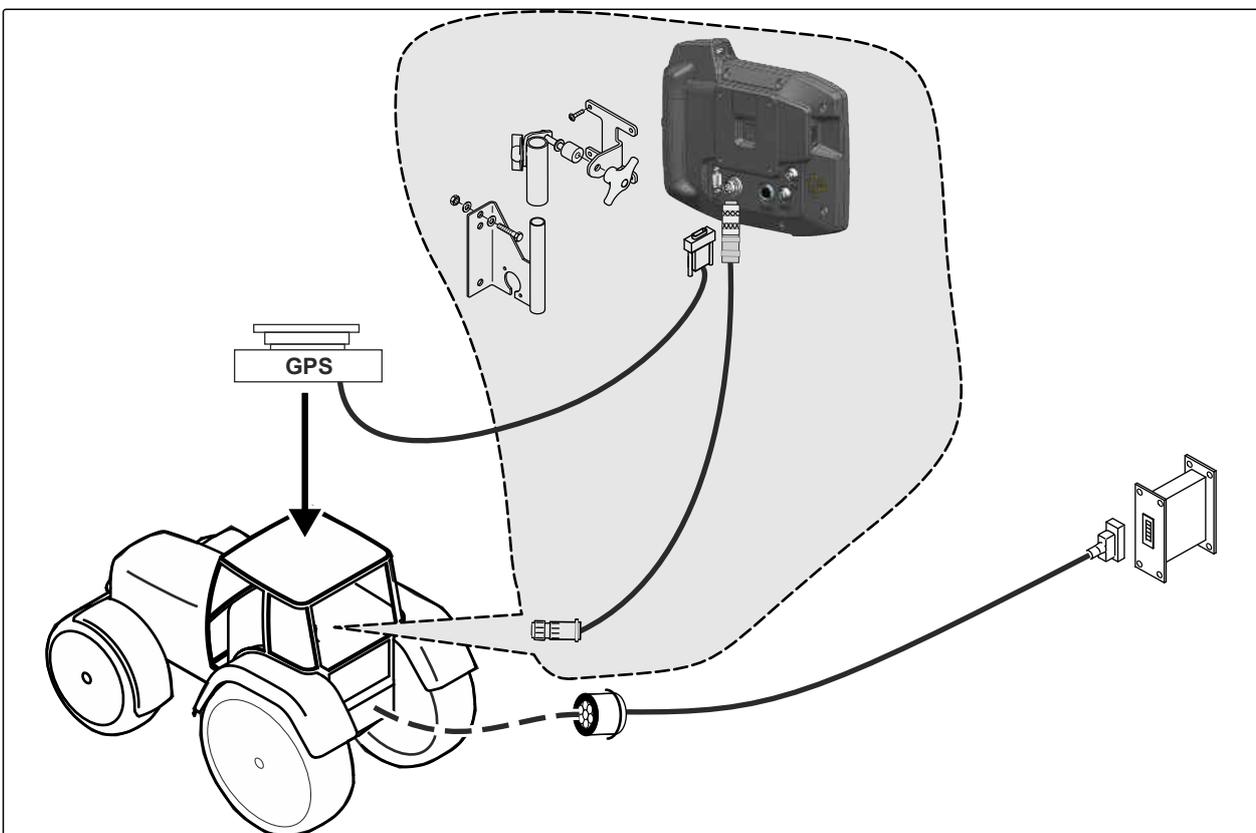
# Notice de montage

# 4

CMS-T-00003680-C.1

## 4.1 Installer l'AmaTron 4

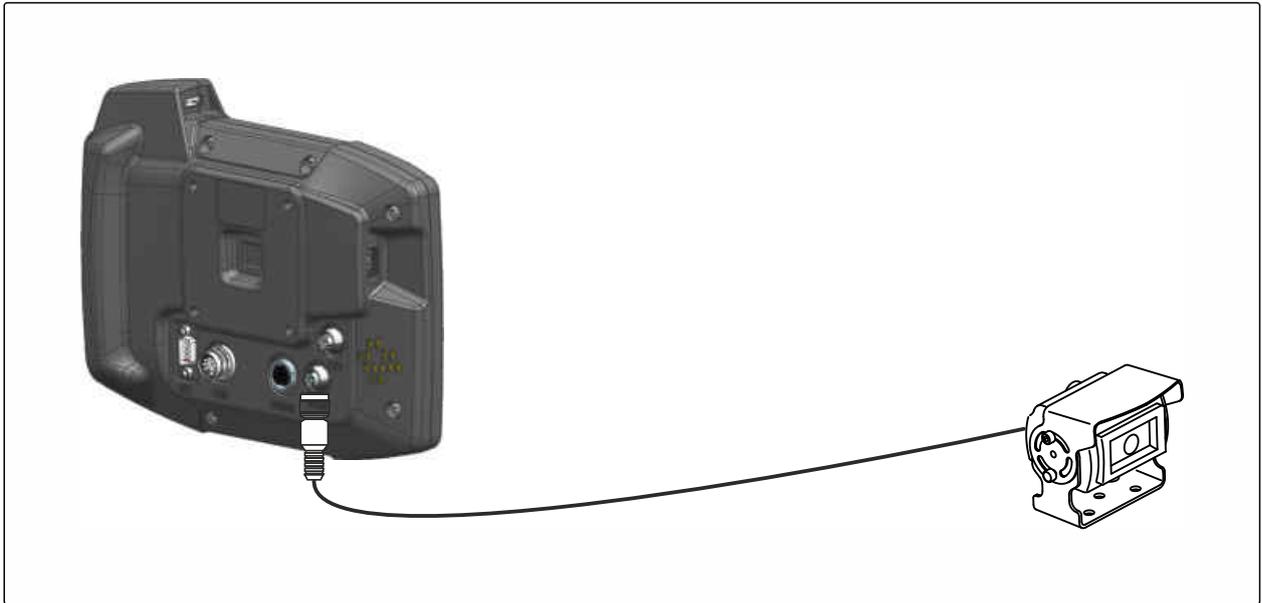
CMS-T-00000302-D.1



CMS-I-00000230

## 4.2 Raccorder la caméra

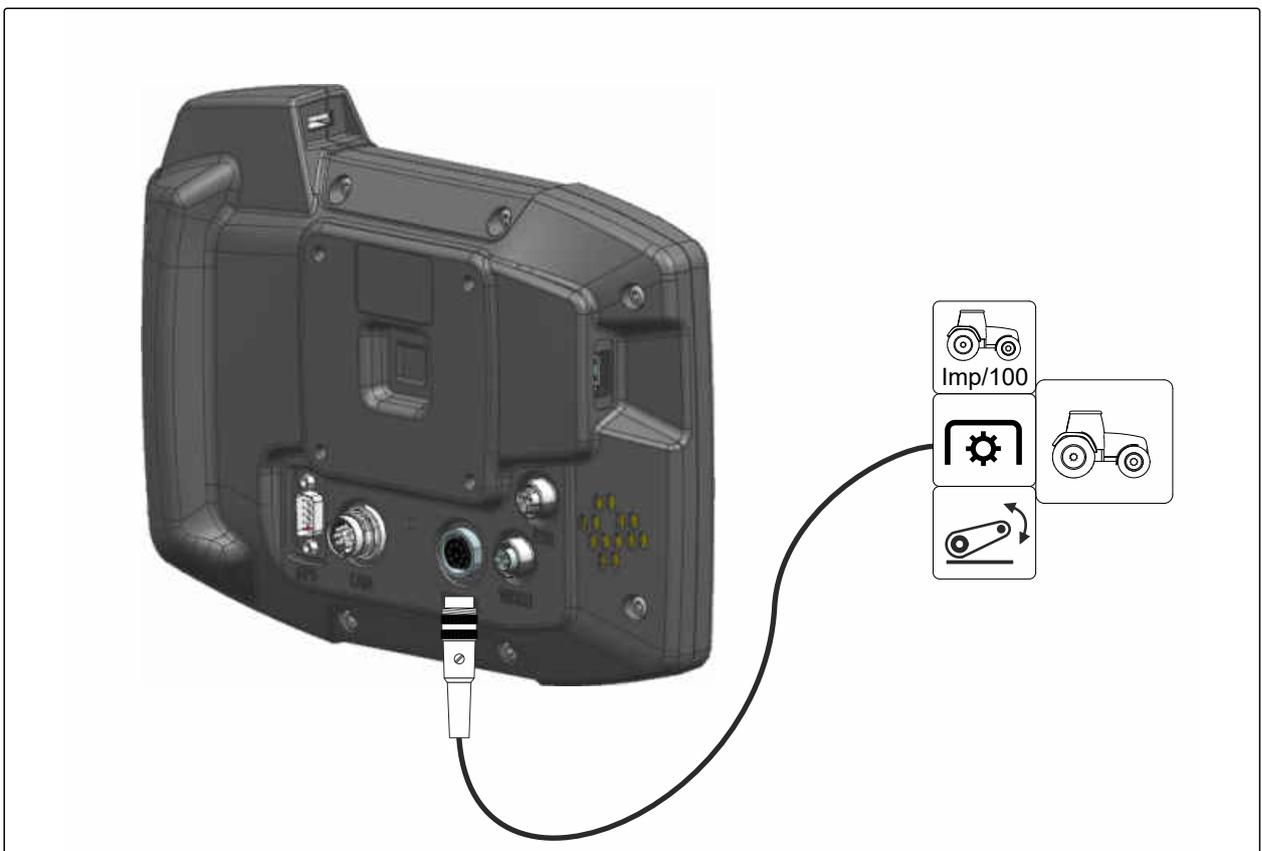
CMS-T-00003681-A.1



CMS-I-00002708

## 4.3 Raccorder la fiche de signalisation

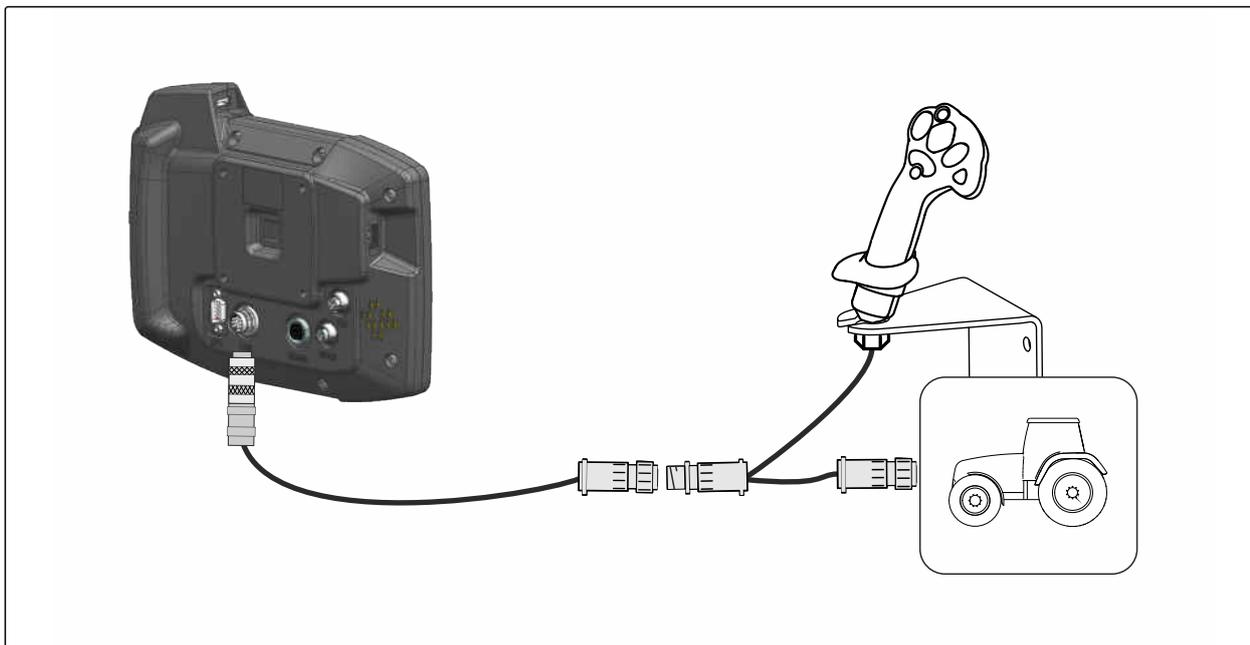
CMS-T-00003682-C.1



CMS-I-00002707

## 4.4 Raccorder l'appareil de saisie AUX-N

CMS-T-00003927-B.1



CMS-I-00002901



### REMARQUE

La figure décrit le raccordement d'un appareil de saisie AMAZONE AUX-N. Le raccordement d'appareils de saisie AUX-N d'autres fabricants peut être différent.

## Présentation de l'AmaTron 4

## 5

CMS-T-00001632-E.1

## 5.1 Vue avant

CMS-T-00001633-C.1

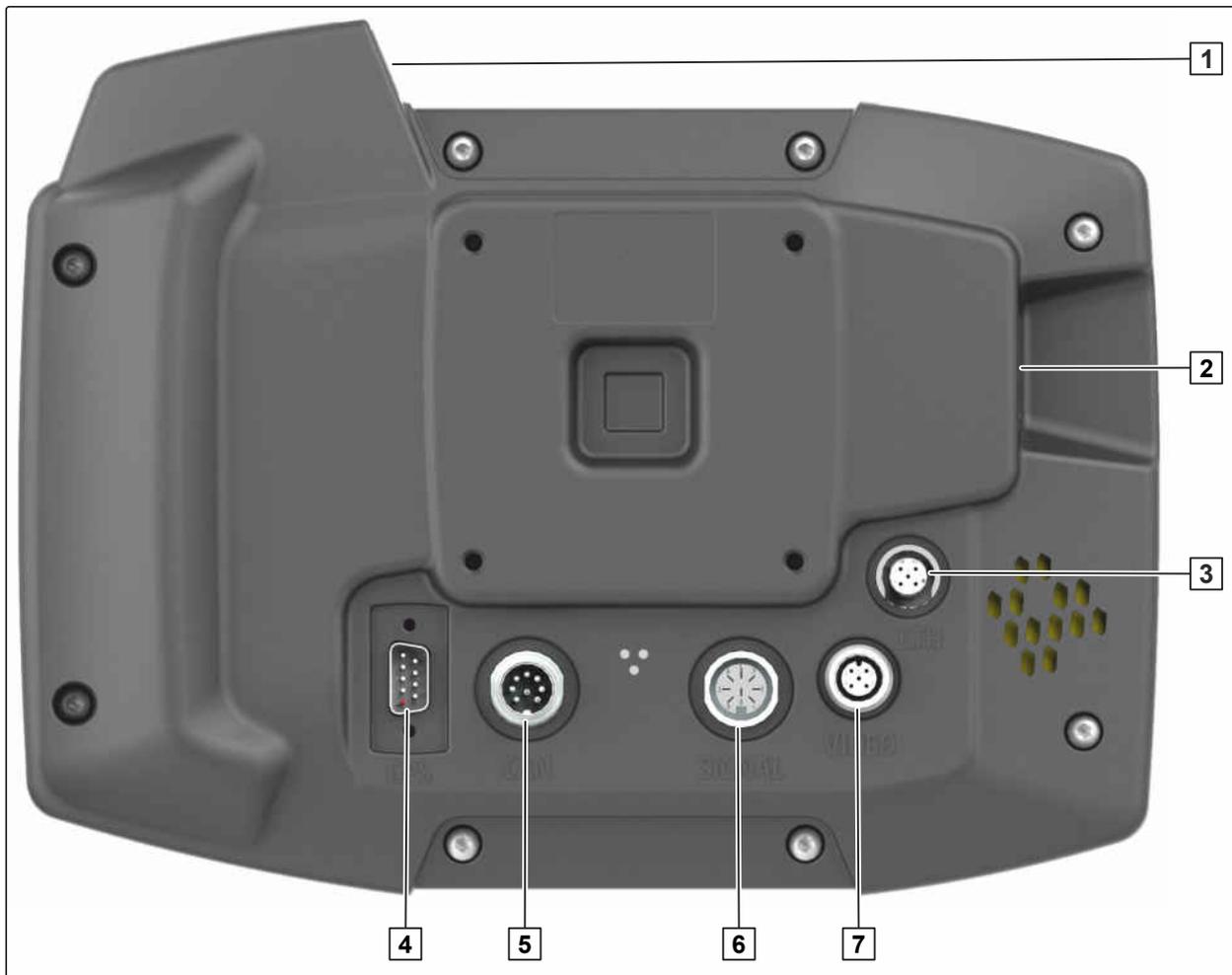


CMS-I-00001011

- |  |  |
|--|--|
| <b>1</b> Touche pour le menu général       | <b>2</b> Touche pour la vue carte                            |
| <b>3</b> Touche pour le terminal universel | <b>4</b> Touche ISB  |
| <b>5</b> Voyant d'état                     | <b>6</b> Touches de sélection pour la commande de l'appareil |
| <b>7</b> Bouton marche-arrêt               | <b>8</b> Capteur de proximité                                |
| <b>9</b> Capteur de luminosité             | <b>10</b> Écran tactile                                      |

## 5.2 Branchements

CMS-T-00000185-B.1



- |   |   |
|---|---|
| <b>1</b> Port USB supérieur                         | <b>2</b> Port USB arrière               |
| <b>3</b> Port Ethernet pour les travaux d'entretien | <b>4</b> Raccord pour le signal GPS     |
| <b>5</b> Raccord de bus CAN                         | <b>6</b> Raccord des signaux de capteur |
| <b>7</b> Raccord de caméra                          |   |

## 5.3 Plaque signalétique

CMS-T-00010641-A.1

- 1** Numéro de pièce
- 2** Date calendaire chiffrée
- 3** Numéro de révision
- 4** Numéro de série



CMS-I-00007283

- 1 Numéro d'appareil
- 2 Date calendaire chiffrée
- 3 Type



CMS-I-00007286

## 5.4 Touche ISB

CMS-T-00013136-A.1

La fonction de la touche ISB dépend de l'appareil raccordé. Lorsque l'appareil est doté d'une fonction ISB, cette fonction est décrite dans la notice d'utilisation de l'appareil.

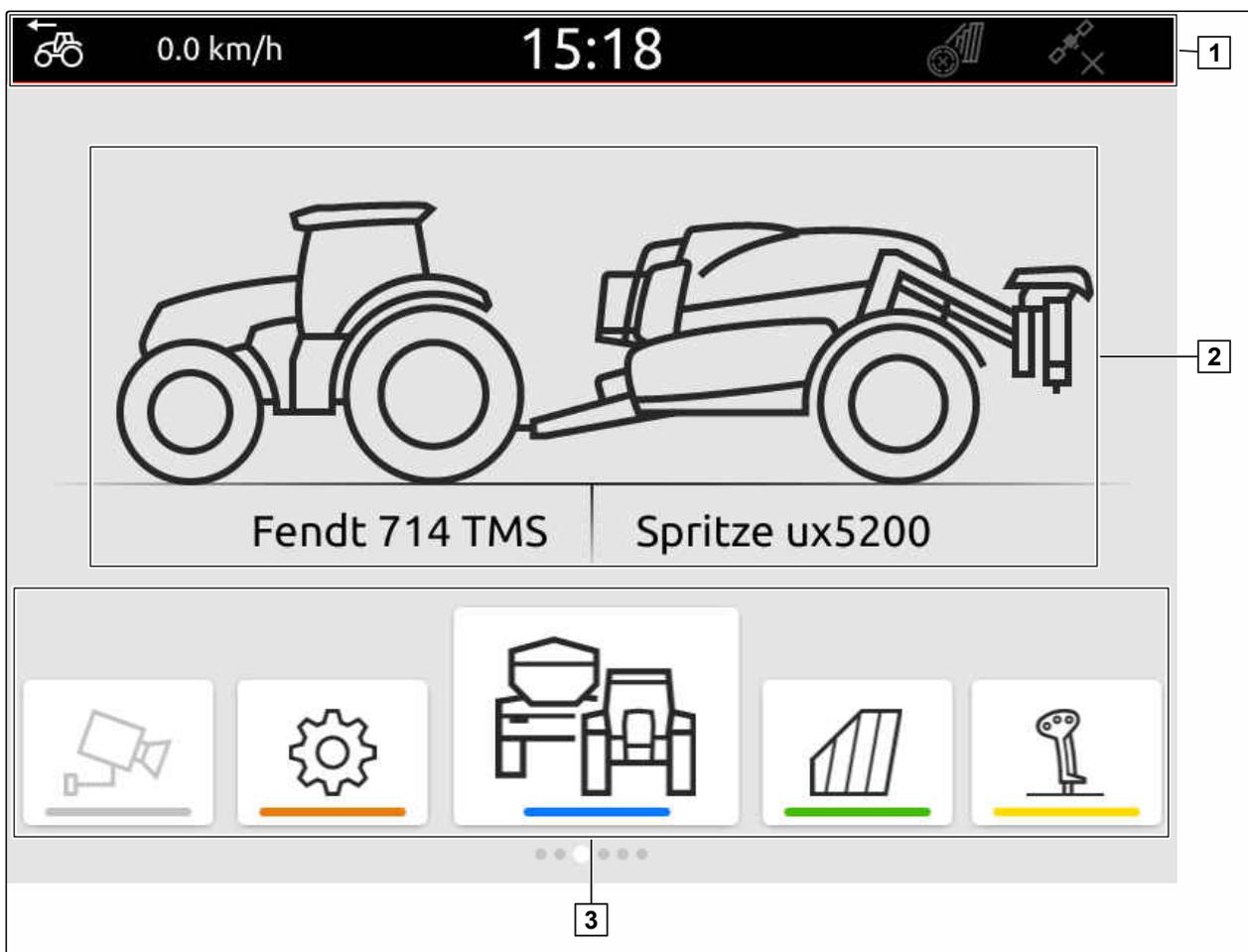
# Présentation de l'interface utilisateur

# 6

CMS-T-00000210-G.1

## 6.1 Menu principal

CMS-T-00000234-C.1



1 Barre d'état

2 Affichage de l'appareil actif et du tracteur actif

3 Carrousel d'applications

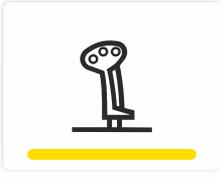
## 6.2 Carrousel d'applications

CMS-T-00000254-D.1



CMS-I-00000110

Le carrousel d'applications **1** comprend les applications suivantes :

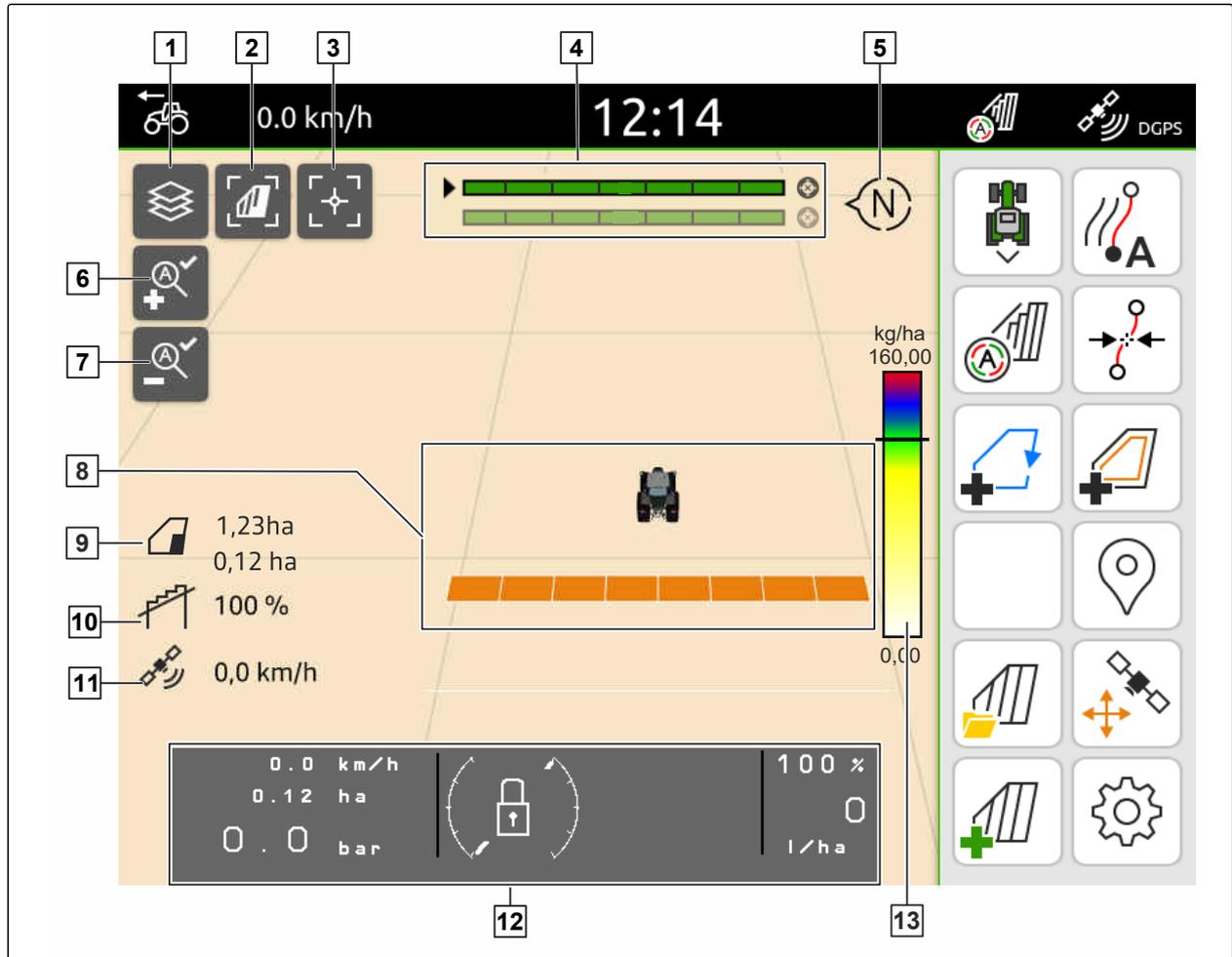
Application	Bouton	Fonction
Terminal universel	<p>Le symbole dépend de l'appareil sélectionné.</p> 	Afficher la commande de l'appareil raccordé
Affectation AUX-N		Configurer l'appareil de saisie AUX-N raccordé
Menu Setup		Paramétrer l'AmaTron 4
Gestion des machines		Vue d'ensemble de tracteurs et des appareils, paramétrer les tracteurs et les appareils
Caméra		Afficher l'image de la caméra
Vue de carte		Ouvrir la vue de carte

## 6.3 Vue de carte

CMS-T-00000241-G.1

### 6.3.1 Carte

CMS-T-00000242-F.1



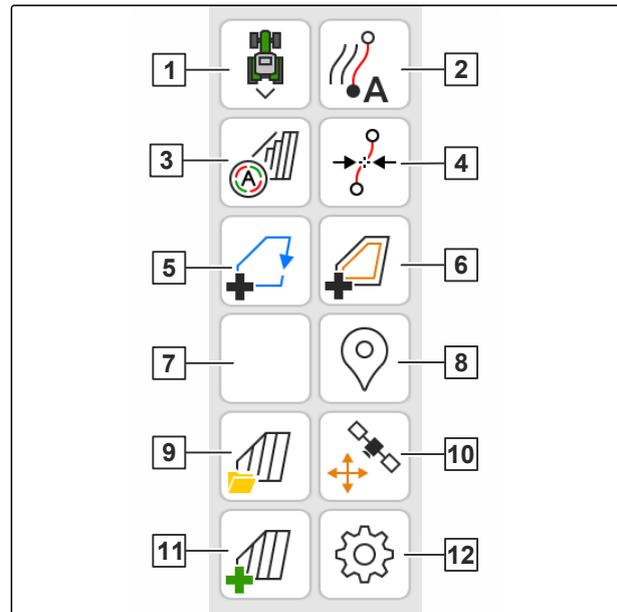
CMS-I-00000105

- |   |  |
|---|--|
| <b>1</b> Sélectionner la carte d'application              | <b>2</b> Activer la perspective aérienne         |
| <b>3</b> Centrer sur le tracteur et l'appareil            | <b>4</b> Sélection de Multi Boom                 |
| <b>5</b> Boussole   | <b>6</b> Définir le niveau de zoom maximum       |
| <b>7</b> Définir le niveau de zoom minimum                | <b>8</b> Symboles pour le tracteur et l'appareil |
| <b>9</b> Taille du champ et surface traitée               | <b>10</b> Degré de chevauchement                 |
| <b>11</b> Vitesse GPS                                     | <b>12</b> Informations sur l'appareil            |
| <b>13</b> Échelles de valeurs pour la carte d'application |  |

### 6.3.2 Menu de travail

CMS-T-00000243-D.1

- 1 Inverser le sens de la marche
- 2 Créer une ligne de guidage
- 3 Activer la commutation automatique des tronçons
- 4 Déplacer les lignes de guidage
- 5 Créer une limite de champ
- 6 Créer une tournière virtuelle
- 7 Aucune fonction
- 8 Créer un repère
- 9 Ouvrir le menu du champ
- 10 Correction de la dérive GPS
- 11 Créer un nouveau champ
- 12 Configurer la vue de carte

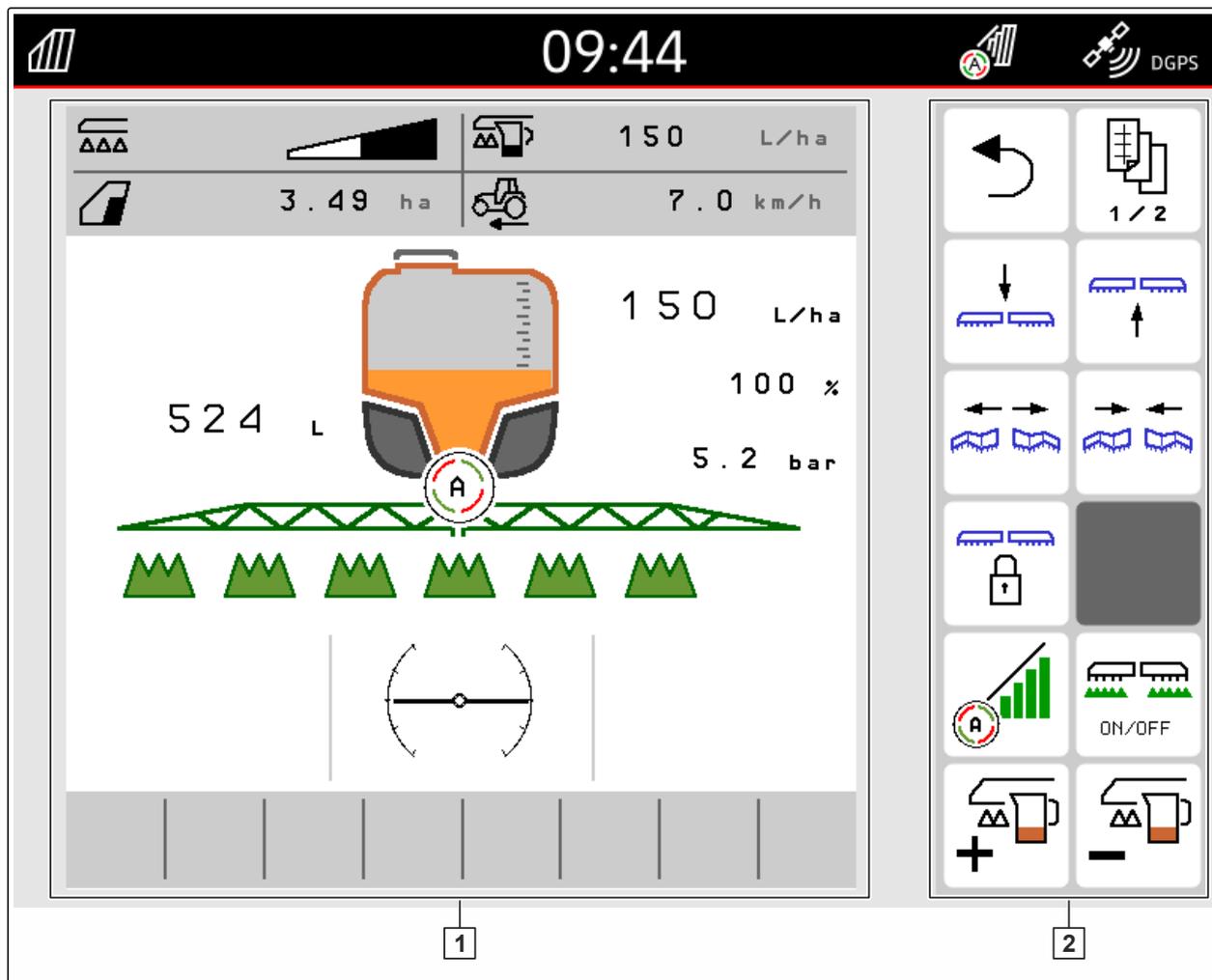


CMS-I-00000142

## 6.4 Terminal universel

CMS-T-00000236-D.1

L'interface utilisateur de la commande de la machine est représentée sur le terminal universel. Le terminal universel permet d'afficher les informations relatives à la machine et à commander la machine. Le terminal universel est divisé en deux parties : "*Informations de la machine*" et "*Boutons de fonction*". Selon la machine, la partie Informations de la machine peut également contenir des boutons.



CMS-I-00000107

**1** Informations de la machine et commande de la machine

**2** Boutons de fonction

**i** **REMARQUE**

L'affichage à l'intérieur du terminal universel dépend de l'appareil raccordé.

# Utilisation de base

# 7

CMS-T-00000181-H.1

## 7.1 Allumer et éteindre l'AmaTron 4

CMS-T-00000207-D.1

- Pour allumer l'AmaTron 4, appuyer sur la touche Marche-Arrêt **1**.



### REMARQUE

Si un appareil de saisie AUX-N est raccordé, l'affectation de l'appareil de saisie AUX-N doit être confirmée ; voir page 146.

- Pour éteindre l'AmaTron 4, maintenir la touche Marche-Arrêt **1** enfoncée.



## 7.2 Utiliser la clé USB

CMS-T-00013137-A.1



### CONDITIONS PRÉALABLES

- ☑ Capacité de la clé USB maximum 64 Go
  - ☑ Clé USB formatée en système de fichier FAT32
- Insérer une clé USB adaptée dans le port USB supérieur ou arrière.
  - ➔ Une notification apparaît, indiquant qu'une clé USB a été détectée.

## 7.3 Commuter entre des applications

CMS-T-00000250-F.1

### 7.3.1 Utiliser les touches de menu

1. Pour ouvrir le menu principal, appuyer sur **1**.
2. Pour ouvrir la vue de carte, appuyer sur **2**.
3. Pour ouvrir le terminal universel, appuyer sur **3**.

CMS-T-00000251-C.1



CMS-I-00000109

### 7.3.2 Utiliser le carrousel d'applications

1. Balayer dans le menu général du carrousel d'applications avec le doigt vers la gauche ou la droite.
2. Sélectionner l'application souhaitée.

CMS-T-00000252-B.1



### 7.3.3 Utiliser l'effleurement

Les applications pour l'effleurement peuvent être sélectionnées dans le menu Setup, voir page 36.

CMS-T-00000260-F.1

- IMPORTANT**
- Risque de dommages sur la machine**
- Lors de l'effleurement, les boutons de l'appareil de commande peuvent être actionnés accidentellement.
- ▶ Commencez l'effleurement au bord de l'écran.
  - ▶ Effleurer du doigt à partir du bord droit ou gauche de l'écran vers le centre.



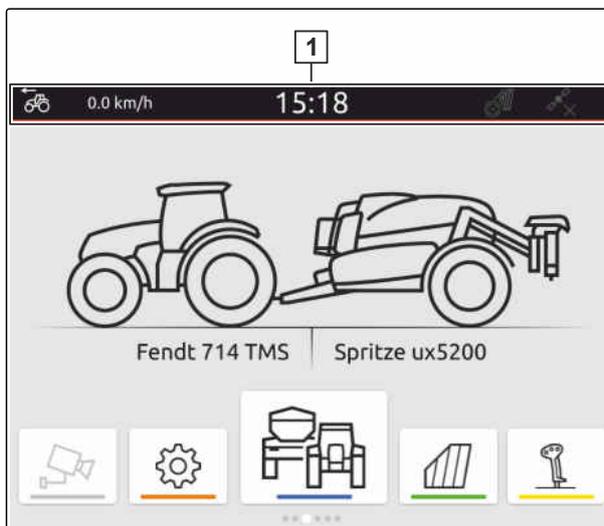
CMS-I-00000277

## 7.4 Configurer la barre d'état

CMS-T-00000197-D.1

La barre d'état **1** est affichée dans toutes les applications. Les informations qu'elle contient sont configurables.

Le tableau suivant récapitule toutes les fonctions disponibles :



CMS-I-00000310

Symbole	Information
	État de la commande automatique des tronçons
	Vitesse
	Réception GPS
09:30	Heure
	Nom du champ
	Surface traitée du champ sélectionné

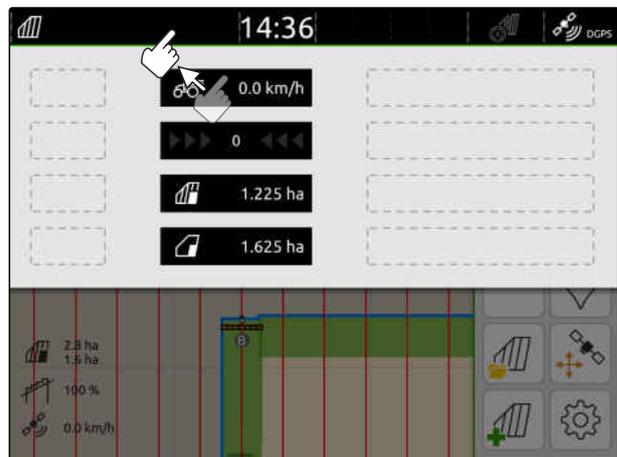
Symbole	Information
	Surface non traitée du champ sélectionné
	Écart de la ligne de guidage

1. Effleurer la barre d'état pendant 2 secondes avec le doigt.

➔ Toutes les informations sont affichées dans un aperçu.

2. Pour ajouter ou retirer des informations à la barre d'état, déplacer avec le doigt l'information voulue à la position voulue.

3. Pour terminer la configuration, effleurer l'écran en-dessous de l'aperçu des informations.



CMS-I-00000145

## 7.5 Utiliser le menu de démarrage rapide

CMS-T-00000203-E.1

Le menu de démarrage rapide contient des boutons pour l'accès rapide aux fonctions suivantes :

Symbole	Fonction
	Exporter les données diagnostic.
	Appeler l'affectation AUX-N.
	Exporter les données de tâche en format PDF.
	Exporter les données de tâche en format ISO-XML.
	Afficher les conseils.
	Commuter entre mode jour et mode nuit.
	Importer des données de tâche ISO-XML et des fichiers shape.
	Réglage du volume par curseur.
	Réglage de la luminosité de l'écran par curseur.

## 7 | Utilisation de base

### Saisie des valeurs numériques

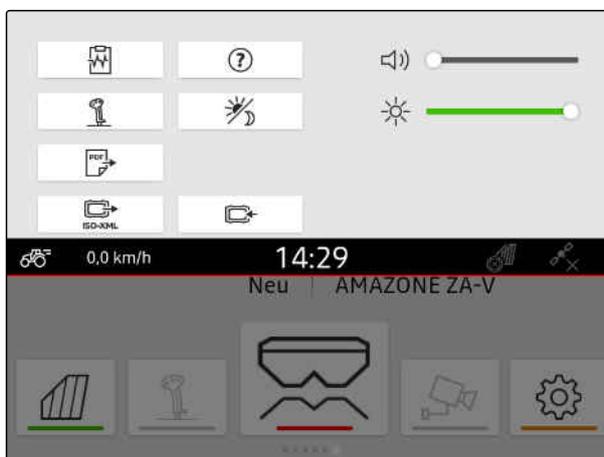
1. Effleurer du doigt à partir du bord supérieur de l'écran vers le centre de l'écran.

➔ Le menu de démarrage rapide est ouvert.



CMS-I-00000278

2. Sélectionner la fonction souhaitée.
3. Pour fermer le menu de démarrage rapide, effleurer l'écran en-dessous du menu de démarrage rapide.



CMS-I-00000144

## 7.6 Saisie des valeurs numériques

CMS-T-00000204-B.1

Lorsque des valeurs numériques doivent être saisies, le pavé numérique s'ouvre. Des fonctions de l'ordinateur sont également disponibles. Les calculs effectués sont affichés au-dessus de la valeur saisie. La plage de valeurs valide est indiquée entre crochets.

1. Saisir les chiffres ou les calculs.

2. Confirmer la saisie avec 

ou

*pour annuler la saisie,*  
effleurer l'écran au-dessus du bloc de chiffres.



## 7.7 Saisir du texte

CMS-T-00000205-D.1

Si des textes doivent être saisis, un pavé de caractères apparaît.

- *Pour saisir des chiffres ou des caractères spéciaux,*

Sélectionner .



CMS-I-00000113

- *Pour appeler d'autres caractères spéciaux,*

Sélectionner .

### REMARQUE

En cas de sélection du chinois ou du japonais, les lettres de l'alphabet latin sont converties en caractères chinois ou japonais. Des propositions sont affichées pour la conversion. Différents types de caractères peuvent être sélectionnés pour les caractères japonais.

- *Pour sélectionner les types de caractères japonais,*

sélectionner le bouton .



CMS-I-00005064

- Confirmer la saisie de texte avec 

ou

*Pour annuler la saisie de texte,*  
effleurer l'écran au-dessus du bloc de caractères.

## 7.8 Supprimer des éléments

CMS-T-00003584-A.1

1. Pour supprimer des éléments,  
sélectionner .
2. Confirmer la suppression avec .

## 7.9 Renommer des éléments

CMS-T-00003585-A.1

1. Appuyer longtemps sur la désignation de  
l'élément.
2. Saisir la désignation.
3. Confirmer la désignation avec .

## 7.10 Afficher les conseils

CMS-T-00003638-B.1

Les conseils contiennent des instructions et des vidéos facilitant l'utilisation de l'AmaTron 4.

**Des conseils sont affichés pour les menus suivants :**

- Menu principal
- Vue de carte
- Menu de l'appareil de saisie AUX-N

1. Passer au menu souhaité.
2. Ouvrir le menu de démarrage rapide.
3. sélectionner .



CMS-I-00000278

## Utilisation du terminal universel

# 8

CMS-T-00000475-B.1

La commande de l'appareil est représentée dans le terminal universel. L'appareil peut être commandé via le terminal universel. Il est possible de commuter entre les commandes machine des machines raccordées.

Les boutons de la commande de l'appareil peuvent être actionnés directement par effleurement ou à l'aide des touches sur le côté droit de l'AmaTron 4. L'affectation des touches correspond à la représentation des boutons dans l'interface utilisateur.

1. *Pour ouvrir le terminal universel,*  
appuyer sur le bouton du terminal universel **1**.
  2. *Pour sélectionner les commandes machine entre lesquelles il est possible de commuter,*  
appuyer sur la touche du terminal universel **1**.
- ➔ Une liste avec les machines raccordées s'ouvre.
3. Sélectionner l'appareil souhaité.
- ➔ Les machines sélectionnées sont cochées.
4. *Pour passer entre les commandes des machines sélectionnées,*  
appuyer sur le bouton du terminal universel **1**.



# Effectuer les réglages de base

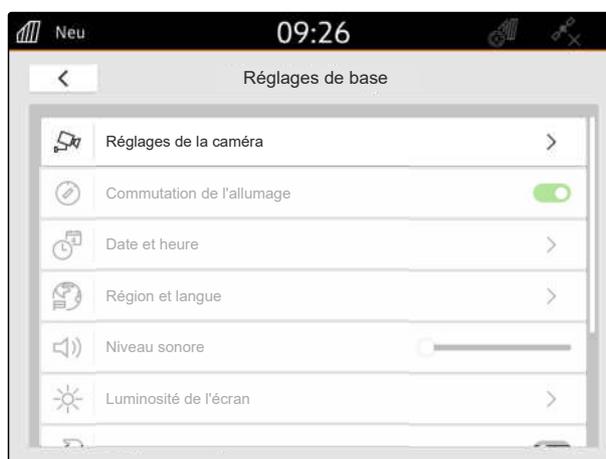
9

CMS-T-00000182-J.1

## 9.1 Régler la caméra

CMS-T-00000212-I.1

1. Dans le menu Setup, sélectionner "Réglages de base" > "Réglages de la caméra".



CMS-I-00000152

2. Pour utiliser la caméra, activer "Caméra".
3. Pour afficher automatiquement l'image de la caméra lorsque la marche arrière est enclenchée, activer "Détection automatique de marche arrière".

Le seuil d'affichage de la caméra correspond à la vitesse à partir de laquelle l'image de la caméra s'affiche en marche arrière.

4. Sous "Seuil d'affichage de la caméra", saisir la vitesse souhaitée.
5. Pour inverser l'image de la caméra, Activer "Inverser la caméra horizontalement" ou "Inverser la caméra verticalement".



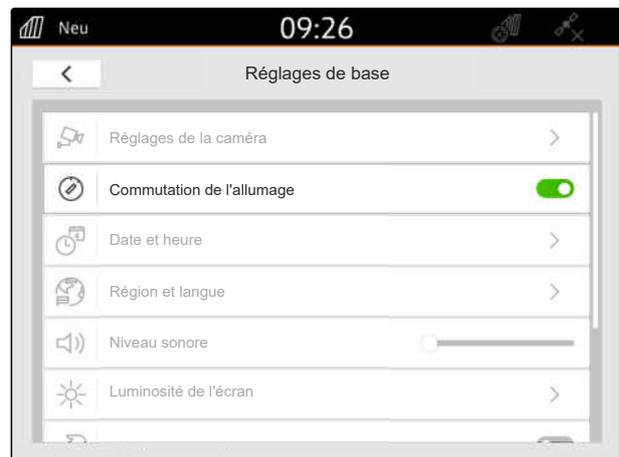
CMS-I-00000165

## 9.2 Activer la commutation d'allumage

CMS-T-00000214-F.1

Lorsque la commutation d'allumage est activée, l'AmaTron 4 est allumé et éteint en même temps que l'allumage du tracteur.

1. Dans le menu Setup, sélectionner "*Réglages de base*".
2. Activer la "*Commutation d'allumage*" ou la  
  
ou  
  
Désactiver la "*Commutation d'allumage*".



CMS-I-00000160

## 9.3 Paramétrage de la date et de l'heure

CMS-T-00001685-F.1

1. Dans le menu Setup, sélectionner "*Réglages de base*" > "*Date et heure*".



CMS-I-00000148

## 9 | Effectuer les réglages de base

### Modifier la langue et les réglages de la région

2. Si la date et l'heure doivent être appelées via le signal GPS,  
activer "Synchronisation d'horloge GPS"

ou

Si la date et l'heure doivent être saisies manuellement,  
désactiver "Synchronisation d'horloge GPS".

3. Saisir la date souhaitée dans "Date".
4. Sous "Format de la date", régler le format souhaité pour la date.
5. Dans "Heure", saisir l'heure souhaitée, le format et le fuseau horaire.

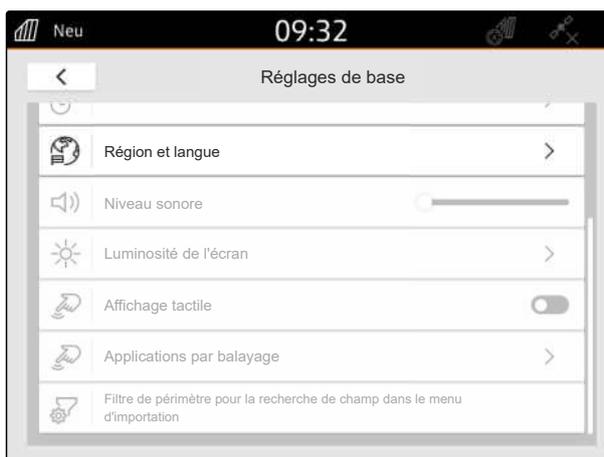


CMS-I-00000153

## 9.4 Modifier la langue et les réglages de la région

CMS-T-00000216-F.1

1. Dans le menu Setup, sélectionner "Réglages de base" > "Région et langue".



2. Sélectionner la langue souhaitée dans "Langue".
3. Dans "Séparateur décimal", sélectionner le séparateur décimal souhaité.
4. Dans "Système d'unités de mesure", sélectionner le système d'unités de mesure souhaité.



## 9.5 Réglage du niveau sonore

CMS-T-00003606-D.1

### 9.5.1 Régler le volume dans les réglages de base

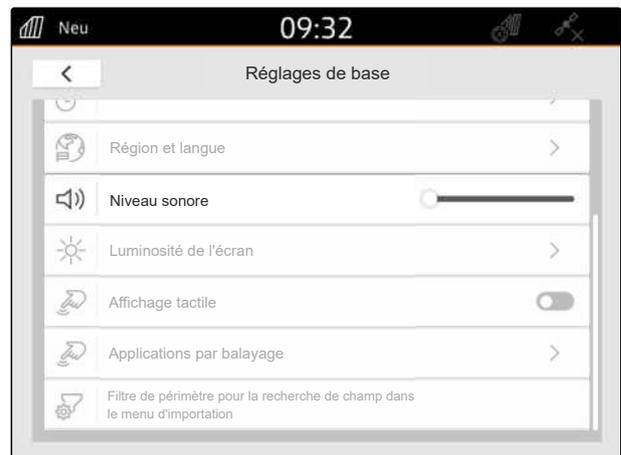
CMS-T-0000220-G.1

1. Dans le menu Setup, sélectionner "Réglages de base".



CMS-I-00000167

2. Régler le volume à l'aide du curseur.



CMS-I-00000178

### 9.5.2 Régler le volume dans le menu de démarrage rapide

CMS-T-00003607-C.1

1. Effleurer du doigt à partir du bord supérieur de l'écran vers le centre de l'écran.

➔ Le menu de démarrage rapide est ouvert.

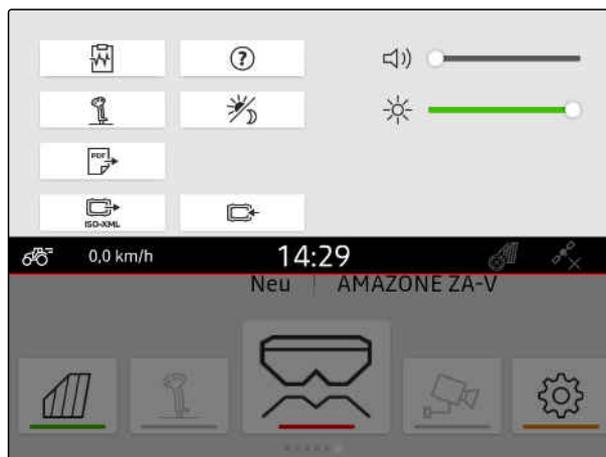


CMS-I-00000278

## 9 | Effectuer les réglages de base

### Régler la luminosité de l'écran

2. Régler le volume à l'aide du curseur.



CMS-I-00000144

## 9.6 Régler la luminosité de l'écran

CMS-T-00003608-D.1

### 9.6.1 Régler la luminosité de l'écran dans les réglages de base

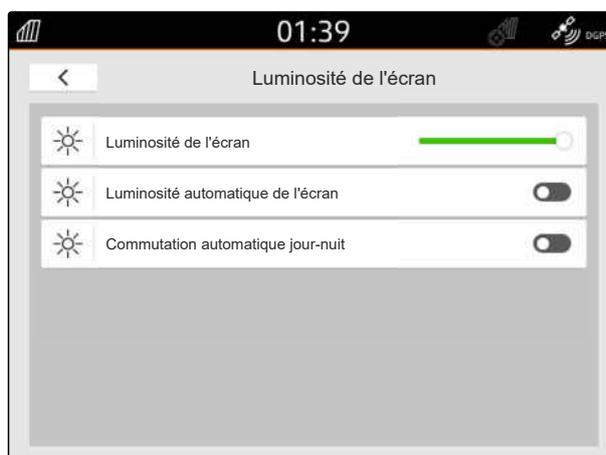
CMS-T-00000221-G.1

1. Dans le menu Setup, sélectionner "Réglages de base" > "Luminosité de l'écran".



CMS-I-00000181

2. Régler la luminosité de l'écran avec le curseur.
3. Pour adapter automatiquement la luminosité de l'écran à la luminosité ambiante, activer "Luminosité automatique de l'écran".
4. Pour commuter automatique entre le mode jour et le mode nuit en fonction de la luminosité ambiante, activer "Commutation automatique jour-nuit".



CMS-I-00004917

### 9.6.2 Régler la luminosité de l'écran dans le menu de démarrage rapide

CMS-T-00003609-C.1

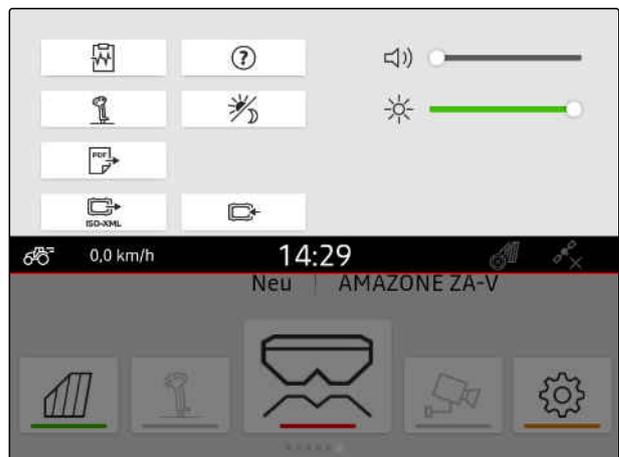
1. Faire glisser le doigt du bord supérieur de l'écran au centre de celui-ci.

➔ Le menu de démarrage rapide est ouvert.



CMS-I-00000278

2. Régler la luminosité de l'écran avec le curseur.



CMS-I-00000144

## 9.7 Afficher l'effleurement de l'écran

CMS-T-00000223-G.1

Lorsque cette fonction est activée, un cercle blanc est affiché sur le point d'effleurement à chaque contact avec l'écran.



CMS-I-00002924

## 9 | Effectuer les réglages de base

### Activer les applications par effleurement

1. Dans le menu Setup, sélectionner "Réglages de base".



CMS-I-00000167

2. Activer l'"Affichage d'effleurement"

ou

Désactiver "Affichage tactile"



CMS-I-00000180

## 9.8 Activer les applications par effleurement

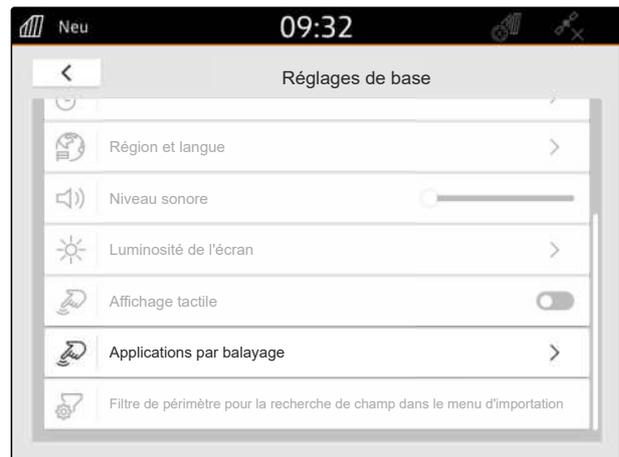
CMS-T-00000224-G.1

Il est possible de commuter entre les applications suivantes par effleurement :

- Vue de carte
- Image de la caméra
- Terminal universel pour tous les appareils raccordés

## Configurer le filtre de périmètre pour la recherche de champ dans le menu d'importation

1. Sélectionner dans le menu setup "Réglages de base" > "Application par balayage".
2. Activer les applications souhaitées ou les  
ou  
Désactiver les applications.
3. Pour passer d'une application sélectionnée à l'autre,  
voir page 23.



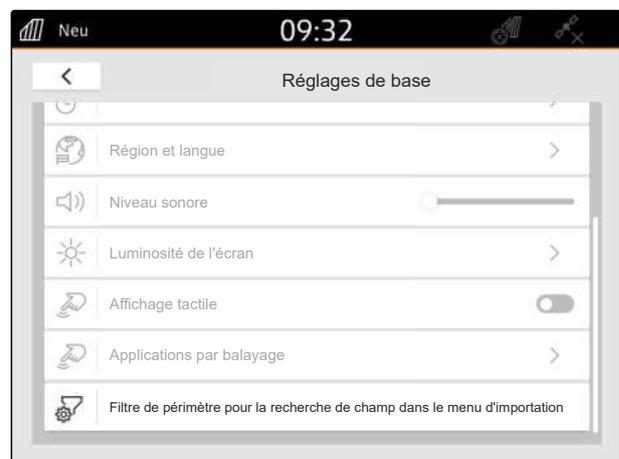
CMS-I-00000182

### 9.9 Configurer le filtre de périmètre pour la recherche de champ dans le menu d'importation

CMS-T-00013055-A.1

Dans le menu d'importation, il est possible de filtrer les fichiers shape en fonction de la distance par rapport à la position GPS actuelle. Tous les fichiers shape dont les données sont en dehors du périmètre indiqué sont masquées dans le menu d'importation.

1. Sélectionner dans le menu setup "Réglages de base" > "Filtre de périmètre pour recherche de champ dans le menu d'importation".
2. Sélectionner le périmètre souhaité.



CMS-I-00008290

# Configurer le GPS

# 10

CMS-T-00001689-G.1

## 10.1 Utiliser le signal GPS de l'ISOBUS du tracteur

CMS-T-00010450-B.1

Si le tracteur transmet un signal GPS en tant que NMEA2000 sur l'ISOBUS, l'AmaTron 4 peut utiliser ce signal GPS.



### REMARQUE

Si le tracteur transmet un signal GPS sur l'ISOBUS, l'AmaTron 4 ne peut pas transmettre le signal GPS sur l'ISOBUS, voir page 62.

1. Dans le menu Setup, sélectionner "GPS".
  2. Sous "Entrée de récepteur GPS", sélectionner "ISOBUS NMEA2000".
- ➔ Les points de menu "Débit en bauds" et "Configurer le récepteur GPS" sont désactivés.



CMS-I-00008403

## 10.2 Paramétrer le récepteur A100, A101 ou A631

CMS-T-00001692-F.1

Le récepteur GPS permet de régler les deux satellites de correction manuellement. Les satellites de correction envoient des données de correction au récepteur. Les données de correction augmentent la précision.

## CONDITIONS PRÉALABLES

- ☑ Récepteur A100, A101 ou A631 raccordé

1. Dans le menu Setup, sélectionner "GPS".
2. Sous "Entrée de récepteur GPS", sélectionner "GPS (NMEA0183)".
3. Sélectionner "Configurer le récepteur GPS".

➔ Le récepteur GPS raccordé est recherché.



CMS-I-00001056

4. Sélectionner "Automatique" dans "Satellite 1" et "Satellite 2".

➔ Avec le paramètre "Automatique", le récepteur GPS recherche automatiquement les bons satellites.



CMS-I-00001055

## REMARQUE

Le récepteur GPS peut envoyer les données NMEA2000 sur le bus CAN. Ce réglage doit être activé uniquement par des utilisateurs expérimentés.

5. Si le récepteur GPS doit envoyer les données NMEA2000 sur le bus CAN, activer "NMEA 2000 (CAN)".

## 10.3 Paramétrer le récepteur Ag-Star

CMS-T-00001693-G.1

Ce récepteur GPS peut fonctionner sous différentes configurations. Les configurations se différencient en ce qui concerne le système de satellites et les satellites de correction. Le récepteur GPS peut se régler en fonction de la région et de la disponibilité des services de correction.

En mode de correction "SBAS GPS", un signal d'une plus grande précision est disponible tant que le signal de correction SBAS est reçu.

## 10 | Configurer le GPS

### Paramétrer le récepteur Ag-Star

Les services de correction EGNOS, WAAS et MSAS font partie du SBAS. Des informations supplémentaires relatives à la disponibilité de SBAS sont fournies sur Internet. Dans les régions dans lesquelles SBAS n'est pas disponible, il est possible d'utiliser le mode de correction "GPS/GLONASS".



#### CONDITIONS PRÉALABLES

- ✓ Récepteur Ag-Star raccordé

1. Dans le menu Setup, sélectionner "GPS".
2. Sous "Entrée de récepteur GPS", sélectionner "GPS (NMEA0183)".
3. Sous "Vitesse de transmission", sélectionner "automatique".
4. Sélectionner "Configurer le récepteur GPS".

➔ Le récepteur GPS raccordé est recherché.



CMS-I-00001056

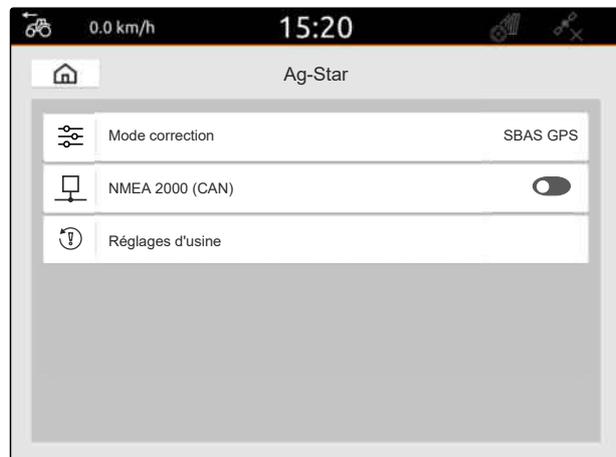
5. Sélectionner le mode de correction souhaité sous "Mode de correction".



#### REMARQUE

Le récepteur GPS peut envoyer les données NMEA2000 sur le bus CAN. Ce réglage doit être activé uniquement par des utilisateurs expérimentés.

6. Si le récepteur GPS doit envoyer les données NMEA2000 sur le bus CAN, activer "NMEA 2000 (CAN)".



CMS-I-00001057

## 10.4 Paramétrer un autre récepteur GPS

CMS-T-00003635-E.1



### CONDITIONS PRÉALABLES

- ☑ Récepteur GPS raccordé

**Le récepteur GPS doit au moins satisfaire aux exigences suivantes. Les valeurs indiquées se trouvent dans la notice d'utilisation du récepteur GPS. Les récepteurs GPS faisant partie de l'équipement du tracteur peuvent être configurés depuis le tracteur.**

- ☑ Prise en charge de NMEA0183
- ☑ Vitesse de transmission : minimum 19200 Bd ou facultativement 57600 Bd
- ☑ GGA : minimum 5 Hz ou facultativement 10 Hz
- ☑ VTG : minimum 5 Hz ou facultativement 10 Hz
- ☑ GSA : 1 Hz
- ☑ ZDA : 1 Hz

1. Dans le menu Setup, sélectionner "GPS".
2. Sous "Entrée de récepteur GPS", sélectionner "GPS (NMEA0183)".
3. Pour des valeurs GGA et VTG de 10 Hz, sélectionner "57600" sous "Vitesse de transmission"

ou

pour des valeurs GGA et VTG de 5 Hz, sélectionner "19200" ou "57600" sous "Vitesse de transmission".



CMS-I-00001056

## 10.5 Réinitialiser le récepteur GPS aux réglages d'usine

CMS-T-00001744-F.1

Si le récepteur GPS ne fonctionne pas correctement, il est possible de restaurer les réglages d'usine du récepteur GPS.

## 10 | Configurer le GPS

### Réinitialiser le récepteur GPS aux réglages d'usine

1. Dans le menu Setup, sélectionner "*Récepteur GPS*".

2. Sélectionner "*Configurer le récepteur GPS*".



CMS-I-00001056

3. Sélectionner "*Réglages d'usine*".

4. Confirmer la réinitialisation avec ✓.

5. Reparamétrer le récepteur GPS.



CMS-I-00001057

# Configuration ISOBUS

# 11

CMS-T-00000281-H.1

Pour pouvoir utiliser plusieurs terminaux de commande sur l'ISOBUS et pouvoir utiliser l'appareil de saisie AUX-N, l'ISOBUS doit être configuré.

Chaque terminal de commande ISOBUS a un numéro d'identification unique pour le terminal universel et le Task Controller : le numéro UT et le numéro TC. La commande de la machine est représentée par le terminal universel et la documentation des tâches de la machine est gérée par le Task Controller.

Si le terminal universel ou le Task Controller ne doivent pas être exécutés sur l'AmaTron 4, le terminal universel ou le Task Controller peuvent être désactivés.

Les appareils de saisie AUX-N peuvent être configurés uniquement sur le terminal de commande dont le numéro UT est 1.

Si l'AmaTron 4 est le seul terminal de commande raccordé, la machine reprend automatiquement le numéro UT et le numéro TC de l'AmaTron 4.

**Si d'autres terminaux de commande sont raccordés en plus de l'AmaTron 4, les règles suivantes s'appliquent :**

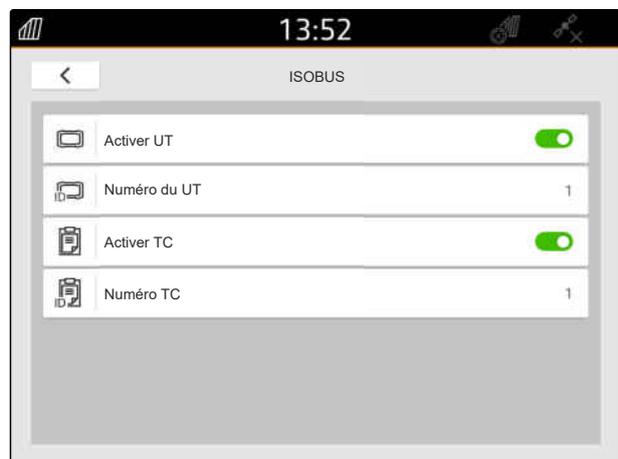
- Si des terminaux de commande ayant le même numéro UT ou TC sont raccordés, l'AmaTron 4 choisit automatiquement un numéro UT et un numéro TC libres. Dans ce cas, un message s'affiche.
- Pour que la commande de la machine et la documentation des tâches soient exécutées sur le terminal de commande souhaité, le numéro UT et le numéro TC doivent être configurés dans la commande de la machine.
- La machine raccordée sélectionne le terminal de commande ayant le numéro UT et le numéro TC pour lesquels la machine a été configurée en dernier.

1. Dans le menu Setup, sélectionner "ISOBUS".



CMS-I-00000170

2. Si la commande de la machine doit être utilisée sur l'AmaTron 4, activer UT.
3. Si l'appareil de saisie AUX-N raccordé doit être configuré depuis l'AmaTron 4, sélectionner 1 sous "Numéro UT".
4. Si la commande de la machine doit être représentée sur l'AmaTron 4, remplacer le numéro UT par le numéro UT de l'AmaTron 4 dans la commande de la machine.
5. Si la documentation des tâches doit être utilisée sur l'AmaTron 4, activer TC.
6. Si la documentation des tâches et la commutation automatique des tronçons de la machine raccordée doivent être utilisées sur l'AmaTron 4, remplacer le numéro TC par le numéro TC de l'AmaTron 4 dans la commande de la machine.



CMS-I-00000408



## RÉSOLUTION DES DYSFONCTIONNEMENTS

*La commande de la machine, la documentation des tâches ou la configuration AUX-N ne sont-elles pas représentées sur le terminal de commande souhaité ?*

1. Vérifier que les numéros UT et les numéros TC du terminal de commande et de la machine raccordée concordent.
2. Couper le contact.
3. Redémarrer tous les terminaux de commande.
4. Mettre le contact.
5. Recontrôler les numéros UT et les numéros TC.

## Gérer les licences

# 12

CMS-T-00001691-J.1

La gestion des licences permet d'activer des licences afin de pouvoir utiliser durablement les applications associées.

### Sans licence activée, les fonctions sont utilisables comme suit :

- GPS-Track : utilisation possible pendant 50 heures dès la première création d'une ligne de guidage.
- GPS-Switch basic et GPS-Switch pro : utilisation possible pendant 50 heures dès qu'une machine équipée d'une commutation automatique des tronçons est raccordée pour la première fois.
- GPS-Maps&Doc : 25 exportations ou importations de données de tâche.
- AmaCam : utilisation possible pendant 50 heures dès que la caméra est activée dans les réglages.

Les licences de durée limitée GPS-Track, AmaCam, GPS-Switch basic et GPS-Switch pro courent tant que l'AmaTron 4 est activé, même si les fonctions correspondantes ne sont plus utilisées.

Pour l'utiliser les applications de façon illimitée, les clés de licence doivent être achetées auprès d'un concessionnaire AMAZONE.

Le tableau suivant présente un aperçu des fonctions qui sont activées avec les licences.

Fonctions	sans licence	GPS-Switch basic	GPS-Switch pro	GPS-Track	GPS-Maps & Doc	AmaCam
Lignes de trame	X					
Zoom manuel	X					
Détection du sens de marche	X					

Fonctions	sans licence	GPS-Switch basic	GPS-Switch pro	GPS-Track	GPS-Maps & Doc	AmaCam
Décaler la carte	X					
Affichage du tracteur et de la machine	X					
Affichage de la vitesse GPS	X					
Vue aérienne	X					
Boussole	X					
Représentation des géoéléments présents	X					
Commutation automatique des tronçons avec 16 tronçons au maximum		X	X			
Enregistrement de la surface traitée, ISOBUS ou manuel		X	X			
Création des limites de champ		X	X			
Abaissement automatique de la rampe		X	X			
Tournière virtuelle		X	X			
Commutation automatique avec 128 tronçons au maximum			X			
Marquage de l'obstacle			X			
AutoZoom			X			

Fonctions	sans licence	GPS-Switch basic	GPS-Switch pro	GPS-Track	GPS-Maps & Doc	AmaCam
MultiBoom : utiliser plusieurs rampes sur l'appareil			X			
MultiBin : utiliser plusieurs récepteurs de valeur de consigne sur l'appareil			X			
Création des lignes de guidage et des planches				X		
Commutation de voie de jalonnage ISOBUS				X		
Importer et exporter les données de tâche et les fichiers shape					X	
Exporter les données de tâche ISO-XML en PDF					X	
Documentation géolocalisée					X	
Utiliser les cartes d'application ISO-XML					X	
Utiliser les cartes d'application d'un fichier shape					X	
Détection de champ automatique					X	

Fonctions	sans licence	GPS-Switch basic	GPS-Switch pro	GPS-Track	GPS-Maps & Doc	AmaCam
Afficher les limites de champ inactives					X	
Afficher l'image de la caméra						X

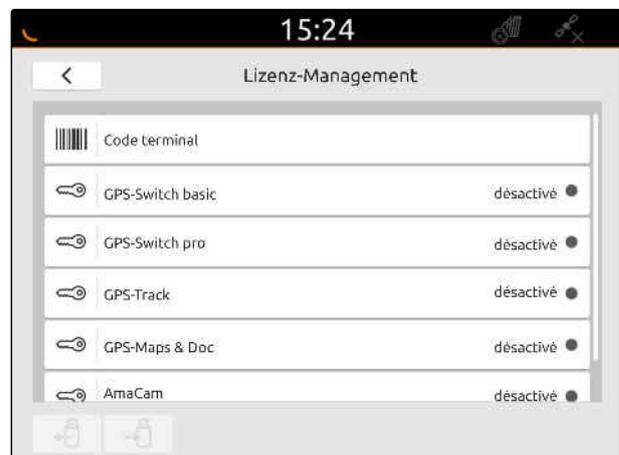
1. Sélectionner "Gestion des licences" dans le menu Setup.



CMS-I-00000168

La liste des applications contient la durée restante d'utilisation de chaque licence et précise si l'application est activée ou désactivée.

2. Pour faire activer des licences, contacter le concessionnaire AMAZONE.



CMS-I-00001096

# Configurer le réseau

# 13

CMS-T-00004307-C.1

## 13.1 Configurer le point d'accès WiFi avec l'AmaTron 4

CMS-T-00004308-C.1

Un réseau WiFi peut être configuré avec l'AmaTron 4 et une clé WLAN. D'autres appareils compatibles WiFi peuvent accéder à ce réseau WiFi. Le réseau WiFi peut être utilisé pour les applications myAmaRouter et AmaTron Twin.



### CONDITIONS PRÉALABLES

- ☑ Pack AmaTron Connect acquis

1. Insérer la clé USB-WiFi.
2. Sélectionner "*réseau*" dans le menu de configuration.
3. "*Activer « Utiliser WiFi ».*"
4. Sélectionner "*Point d'accès*" sous "*Mode*".
5. Renommer le réseau WiFi sous "*Réseau WiFi*".
6. Attribuer un mot de passe pour le réseau WiFi sous "*Mot de passe*".



CMS-I-00003176

## 13.2 Connecter l'AmaTron 4 au réseau WiFi

CMS-T-00004309-C.1

Avec l'AmaTron 4 et une clé WiFi, il est possible d'accéder à un réseau WiFi. Le réseau WiFi peut être utilisé pour les applications myAmaRouter et AmaTron Twin.

## CONDITIONS PRÉALABLES

- ☑ Pack AmaTron Connect acquis

1. Insérer la clé USB-WiFi.
2. Sélectionner "réseau" dans le menu de configuration.
3. "Activer « Utiliser WiFi »."
4. Sélectionner "Participant" sous "Mode".
5. Sélectionner "Réseau WiFi".

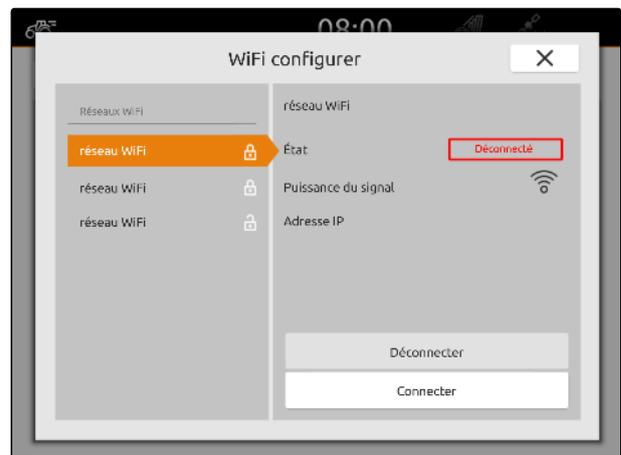


CMS-I-00003178

Une liste des réseaux WiFi disponibles s'affiche. Un symbole de cadenas indique si le réseau WiFi est protégé par mot de passe.

-  : protégé par mot de passe
-  : ouvert

6. Sélectionner le réseau WiFi souhaité sous "Réseaux WiFi".
7. Sélectionner "Connecter".
8. Si le réseau WiFi sélectionné est protégé par mot de passe, saisir le mot de passe.



CMS-I-00003175

# Configuration des appareils

# 14

CMS-T-00000194-J.1

## 14.1 Configurer machine ISOBUS

CMS-T-00000319-J.1

Les appareils ISOBUS raccordés sont créés automatiquement et les données de l'appareil sont chargées. Les données de l'appareil peuvent uniquement être modifiées à l'aide du terminal universel dans la commande de l'appareil. Pour avoir une représentation correcte dans la vue carte, la modélisation de la machine doit être saisie.

### Les indications dépendent des facteurs suivants :

- La machine raccordée est portée ou tractée.
- Le récepteur GPS est monté sur le tracteur ou sur l'appareil.
- L'appareil utilisé est automoteur.
- Nombre de rampes



### CONDITIONS PRÉALABLES

- ☑ Appareil ISOBUS raccordé

1. Sélectionner  dans le menu principal.
2. Sélectionner l'appareil raccordé sous "Appareils".
3. *Si le récepteur GPS est monté sur la machine, activer le "Récepteur GPS sur machine".*
4. *Si la machine raccordée est portée ou si la machine est automotrice, sélectionner "Portée" dans "Modélisation machine"*

ou

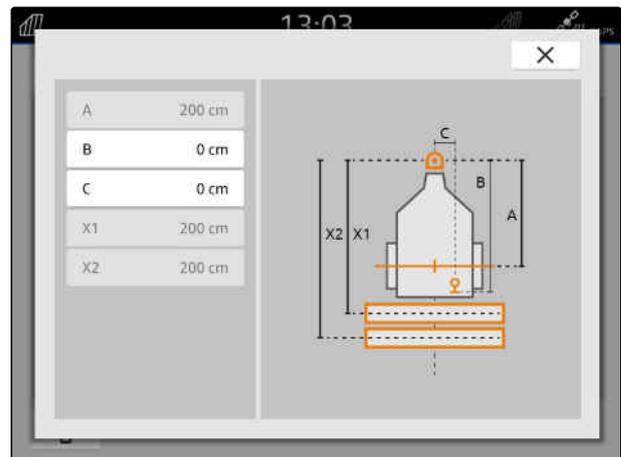
*si la machine raccordée est tractée, sélectionner "Tractée" dans "Modélisation machine".*



CMS-I-00000243

Les valeurs suivantes sont disponibles pour la géométrie machine :

- "X1" : distance entre le point d'attelage et le point d'épandage
- "X2" pour les machines équipées d'une deuxième rampe : distance entre le point d'attelage et le deuxième point d'épandage
- "A" pour les machines tractées : distance entre le point d'attelage et l'essieu arrière
- "B" : décalage longitudinal du récepteur GPS par rapport au point d'attelage
- "C" : décalage transversal du récepteur GPS par rapport au point d'attelage dans le sens de la marche. (valeur positive pour un décalage transversal à droite du point d'attelage ; valeur négative pour un décalage transversal à gauche du point d'attelage)



CMS-I-00004941



#### REMARQUE

Toutes les valeurs géométriques doivent correspondre aux valeurs géométriques réelles de la machine.

5. Pour vérifier les valeurs géométriques, mesurer les valeurs géométriques sur la machine.
6. Sélectionner "Géométrie machine".
7. Si le récepteur GPS est monté sur la machine, Saisir les valeurs pour "B" et "C".

## 14.2 Paramétrer les appareils non ISOBUS

CMS-T-00000318-H.1

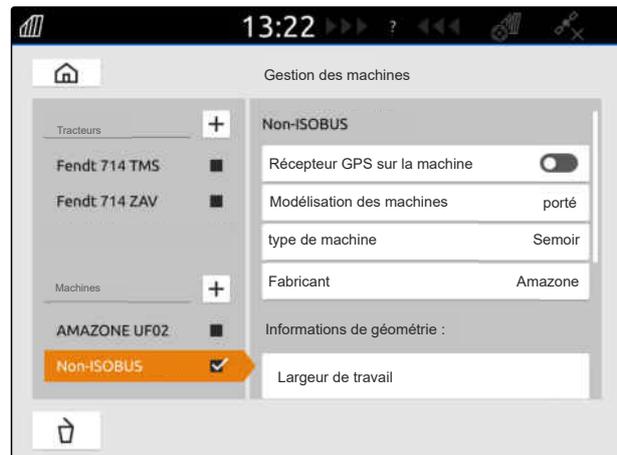
### 14.2.1 Créer un appareil non ISOBUS

CMS-T-00000321-G.1

Un appareil doit avoir été créé pour la représentation correcte dans la vue de carte, et pour le fonctionnement correct de la commande des tronçons.

## 14 | Configuration des appareils Paramétrer les appareils non ISOBUS

1. Sélectionner  dans le menu principal.
2. Sélectionner dans "Machine" .
3. Saisir le nom de l'appareil.
4. Confirmer avec .



CMS-I-00000279

### 14.2.2 Configurer un appareil non ISOBUS

CMS-T-00000322-H.1

1. Sélectionner  dans le menu principal.
2. Sélectionner l'appareil souhaité sous "Appareils".

Pour avoir une représentation correcte dans la vue carte, la modélisation de la machine doit être saisie.

#### Les indications dépendent des facteurs suivants :

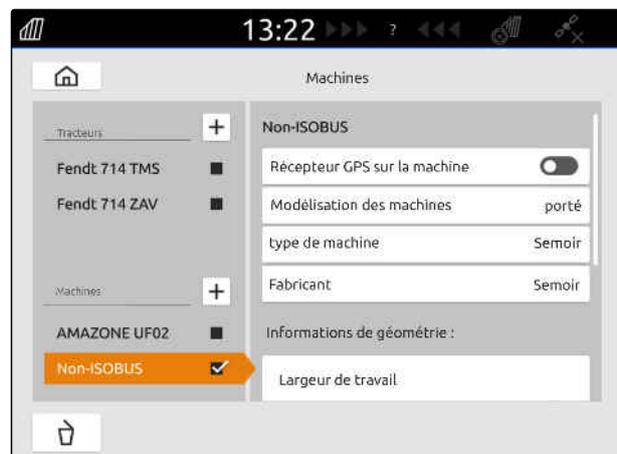
- La machine raccordée est portée ou tractée.
- Le récepteur GPS est monté sur le tracteur ou sur l'appareil.
- L'appareil utilisé est automoteur.

3. *Si la machine raccordée est portée ou si la machine est automotrice,* sélectionner "Portée" dans "Modélisation machine"

ou

*si la machine raccordée est tractée,* sélectionner "Tractée" dans "Modélisation machine".

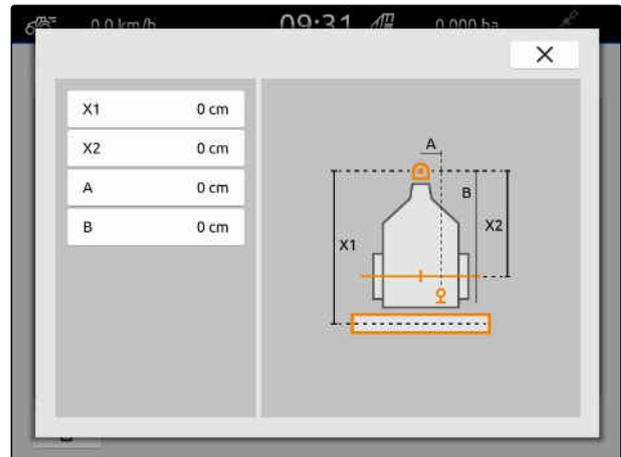
4. Saisir le type d'appareil et le fabricant.



CMS-I-00000280

**Les valeurs suivantes sont disponibles pour la géométrie machine :**

- X1 : distance entre le point d'attelage et le point d'épandage
- X2 pour les machines tractées : distance entre le point d'attelage et l'essieu arrière
- A : décalage transversal du récepteur GPS par rapport au point d'attelage dans le sens de la marche. (valeur positive pour un décalage transversal à droite du point d'attelage ; valeur négative pour un décalage transversal à gauche du point d'attelage)
- B : décalage longitudinal du récepteur GPS par rapport au point d'attelage



CMS-I-00001044

5. Saisir les valeurs pour X1 et X2 sous "Géométrie de l'appareil".
6. Si le récepteur GPS est monté sur la machine, saisir les valeurs pour A et B dans "Géométrie de la machine".
7. Saisir le nombre de tronçons de la machine raccordée sous "Nombre de tronçons".
8. Modifier la largeur de tous les tronçons sous "Largeur de tronçon par défaut".

Lorsque les tronçons ont des largeurs différentes, les largeurs peuvent être saisies individuellement pour chaque tronçon. Les tronçons sont numérotés vus dans le sens de la marche de gauche à droite.

9. Modifier les valeurs des différents tronçons dans la liste des tronçons.

### 14.3 Sélectionner l'appareil

CMS-T-00000378-H.1

Les appareils ISOBUS sont sélectionnés automatiquement lorsqu'ils sont raccordés.

Si des appareils non ISOBUS sont utilisés, un appareil doit être sélectionné afin que les données d'appareil correctes puissent être chargées.



## CONDITIONS PRÉALABLES

- ☑ Appareil configuré, voir page 52

1. Sélectionner  dans le menu principal.
  2. Sélectionner l'appareil souhaité.
- ➔ L'appareil sélectionné reçoit une coche.



CMS-I-00000280

# Configuration des tracteurs

# 15

CMS-T-00000195-J.1

## 15.1 Créer un nouveau tracteur

CMS-T-00000238-H.1

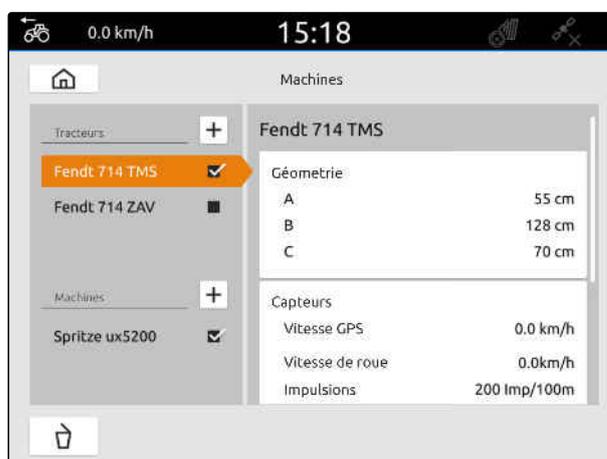
Un tracteur doit avoir été créé pour la représentation correcte dans la vue de carte, et pour le fonctionnement correct de la commande automatique des tronçons.



### REMARQUE

Pour chaque tracteur utilisé, un tracteur doit être créé et paramétré dans le menu "Appareils".

1. Sélectionner  dans le menu principal.
2. Sous "Tracteur", sélectionner .
3. Saisir le nom du tracteur.
4. Confirmer avec .
5. Modifier les données de géométrie du tracteur, voir page 57.
6. Configurer les capteurs du tracteur, voir page 59.



CMS-I-00000241

## 15.2 Modifier les données de géométrie du tracteur

CMS-T-00000237-G.1

Les données de géométrie du tracteur permettent d'indiquer la position du récepteur GPS par rapport à l'axe longitudinal, à l'essieu arrière et au point d'attelage du tracteur. Les données de géométrie sont nécessaires pour la représentation correcte dans la vue en carte et le fonctionnement correct de la commutation des tronçons.

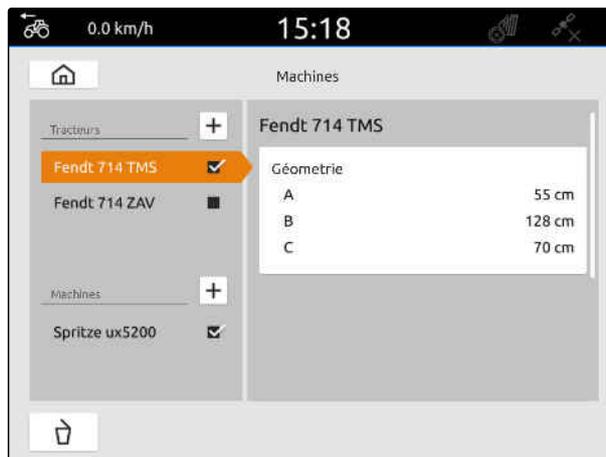
**REMARQUE**

Sur certains tracteurs équipés d'un récepteur GPS intégré, la position transmise par le récepteur GPS ne correspond pas à la position physique du récepteur GPS. Les données géométriques du tracteur doivent correspondre à la position transmise par le récepteur GPS. Pour plus d'informations, contacter le constructeur du tracteur.

**REMARQUE**

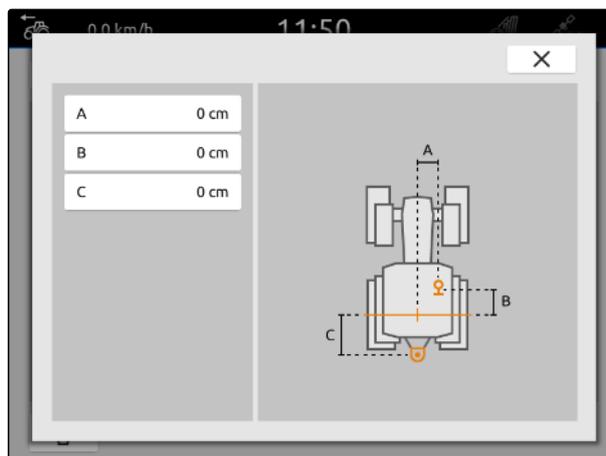
Pour les tracteurs ayant 2 points d'attelage, un tracteur doit être créé pour chaque point d'attelage.

1. Sélectionner  dans le menu principal.
2. Sélectionner le tracteur souhaité.
3. Sélectionner "Géométrie".



CMS-I-00000234

4. Saisir la distance entre le récepteur GPS et l'essieu longitudinal du tracteur sous "A".
5. Saisir la distance entre le récepteur GPS et le centre de l'essieu sous "B".
6. Sous "C", saisir la distance entre l'essieu arrière et le point d'attelage.
7. Confirmer avec .



CMS-I-00000236

## 15.3 Configuration des capteurs du tracteur

CMS-T-00000239-I.1

### 15.3.1 Configurer le capteur de roue

CMS-T-00000310-G.1

Si l'appareil n'envoie aucun signal de vitesse propre sur l'ISOBUS, la commande de l'appareil peut utiliser le signal de vitesse du capteur de roue. Le capteur de roue détermine la vitesse au moyen de la rotation de la roue. Si le tracteur n'a pas de capteur de roue mais que l'appareil raccordé a besoin de ce signal, les données du capteur de roue peuvent être simulées par le signal GPS.

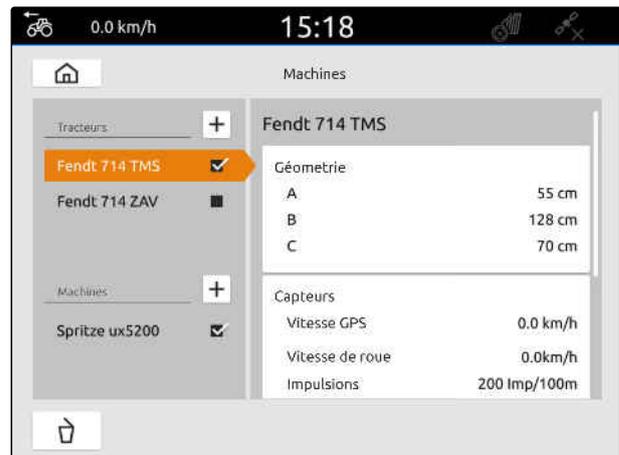


#### CONDITIONS PRÉALABLES

**Si le signal du capteur de roue provient d'un capteur de roue :**

- ☉ Fiche de signalisation raccordée, voir page 11

1. Sélectionner  dans le menu principal.
2. Sélectionner le tracteur souhaité sous "Tracteurs".
3. Sélectionner les "Capteurs".



CMS-I-00000242

4. Sélectionner "Roue".
5. Si le signal du capteur de roue doit être utilisé, activer "Envoyer un signal".



CMS-I-00000232

6. Si le signal du capteur de roue doit être simulé par le signal GPS, sélectionner "Récepteur GPS" sous "Source"

ou

si le signal du capteur de roue provient d'un capteur de roue, sélectionner "Prise de signal" sous "Source".

7. Si le signal du capteur de roue provient d'un capteur de roue, saisir le nombre d'impulsions par minute sous "Valeur actuelle"

ou

afin de déterminer le nombre d'impulsions par minute, suivre les instructions à l'écran sous "Calibrer les impulsions".



#### REMARQUE

Les réglages ne sont enregistrés que lorsque le menu est fermé.

8. Fermer le menu avec

### 15.3.2 Configurer le capteur radar

CMS-T-00000311-G.1

Si l'appareil n'envoie aucun signal de vitesse propre sur l'ISOBUS, la commande de l'appareil peut utiliser le signal de vitesse du capteur radar. Le capteur radar détermine la vitesse au moyen des signaux du radar. Si le tracteur n'a pas de capteur radar mais que l'appareil raccordé a besoin de ce signal, les données du capteur radar peuvent être simulées par le signal GPS.

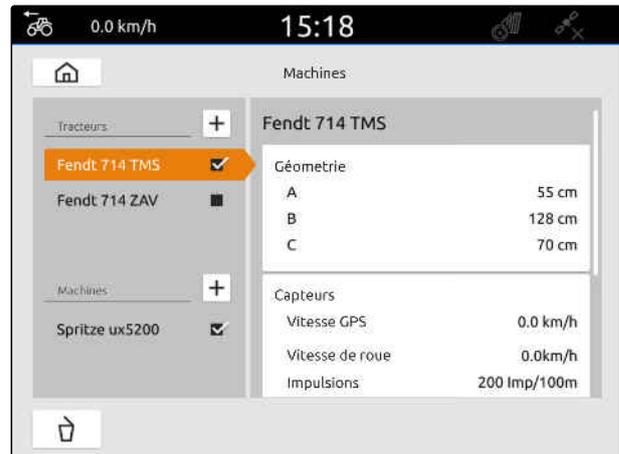


## CONDITIONS PRÉALABLES

Si le signal du capteur radar provient d'un capteur radar :

- ☑ Fiche de signalisation raccordée, voir page 11

1. Sélectionner  dans le menu principal.
2. Sélectionner le tracteur souhaité sous "Tracteurs".
3. Sélectionner les "Capteurs".



CMS-I-00000242

4. Sélectionner "Radar".
5. Si le signal du capteur radar doit être utilisé, activer "Envoyer un signal".
6. Si le signal du capteur radar doit être simulé par le signal GPS, sélectionner "Récepteur GPS" sous "Source"

ou

si le signal du capteur radar provient d'un capteur radar, sélectionner "Prise de signal" sous "Source".

7. Si le signal du capteur radar provient d'un capteur radar, saisir le nombre d'impulsions par minute sous "Valeur actuelle"

ou

afin de déterminer le nombre d'impulsions par minute, suivre les instructions à l'écran sous "Calibrer les impulsions".



CMS-I-00000235

**REMARQUE**

Les réglages ne sont enregistrés que lorsque le menu est fermé.

8. Fermer le menu avec .

### 15.3.3 Envoyer des signaux GPS/NMEA2000

CMS-T-00000316-H.1

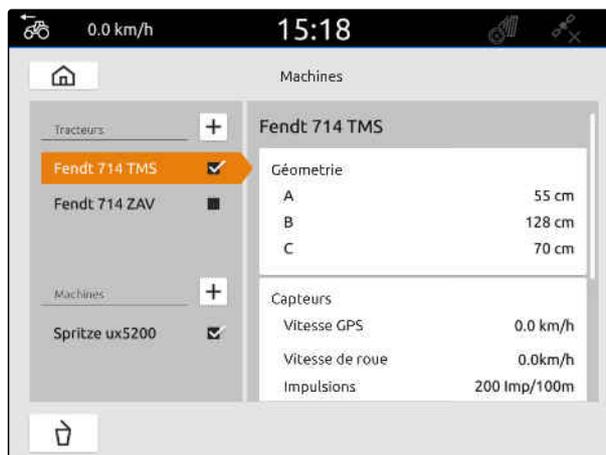
L'AmaTron 4 peut envoyer la vitesse et la position GPS à la machine raccordée par l'ISOBUS. Pour cela, l'appareil raccordé doit pouvoir traiter le signal de vitesse via le protocole NMEA2000.

**REMARQUE**

Si, dans les réglages GPS, "ISOBUS" est sélectionné sous "Entrée de récepteur GPS", le tracteur envoie les signaux GPS sur l'ISOBUS, voir page 38.

Dans ce cas, les réglages sont désactivés dans ce menu.

1. Sélectionner  dans le menu principal.
2. Sélectionner le tracteur souhaité sous "Tracteurs".
3. Sélectionner les "Capteurs".



CMS-I-00000242

4. Sélectionner "GPS/NMEA2000".
5. Si le signal de vitesse doit être envoyé via le protocole NMEA2000 à l'appareil raccordé, activer "Envoyer un signal" sous "Vitesse".
6. Si la position GPS doit être envoyée via le protocole NMEA2000 à l'appareil raccordé, activer "Envoyer un signal" sous "Position GPS".



CMS-I-00000233



### REMARQUE

Les réglages ne sont enregistrés que lorsque le menu est fermé.

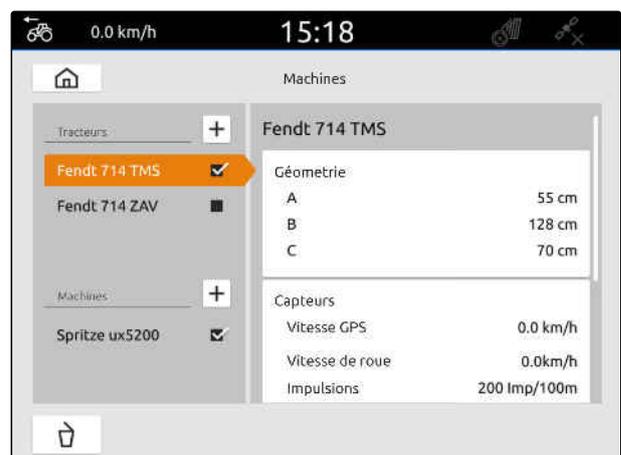
7. Fermer le menu avec .

### 15.3.4 Configurer le capteur de prise de force

CMS-T-00000314-G.1

Si l'appareil raccordé a besoin du régime de la prise de force, les impulsions par rotation peuvent être réglées et le signal pour le régime de la prise de force envoyé.

1. Sélectionner  dans le menu principal.
2. Sélectionner le tracteur souhaité sous "Tracteurs".
3. Sélectionner les "Capteurs".



CMS-I-00000242

## 15 | Configuration des tracteurs

### Configuration des capteurs du tracteur

- Sélectionner "Prise de force".
- Si le régime de la prise de force doit être envoyé, sélectionner "Envoyer un signal".
- Saisir la valeur du régime de prise de force correct sous "Impulsions par rotation".



CMS-I-00000239

#### REMARQUE

Les réglages ne sont enregistrés que lorsque le menu est fermé.

- Fermer le menu avec .

### 15.3.5 Configuration du capteur de position de travail

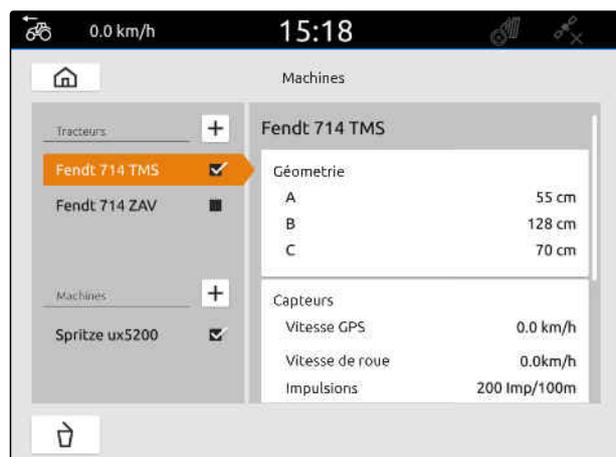
CMS-T-00000315-G.1

#### 15.3.5.1 Configurer le capteur de position de travail numérique

CMS-T-00000312-G.1

Si un capteur de position de travail numérique est raccordé, l'AmaTron 4 peut déterminer à partir du signal du capteur de position de travail si l'appareil se trouve en position de travail.

- Sélectionner  dans le menu principal.
- Sélectionner le tracteur souhaité sous "Tracteurs".
- Sélectionner les "Capteurs".



CMS-I-00000242

4. Sélectionner "Mécanisme de levage".
5. Lorsque la position de travail doit être envoyée, sélectionner "Envoyer un signal".
6. Sélectionner "numérique" sous "Type de capteur".
7. Lorsque la position de travail affichée ne correspond plus à la position de travail réelle, activer "Inverser le signal".



CMS-I-00000238



### REMARQUE

Les réglages ne sont enregistrés que lorsque le menu est fermé.

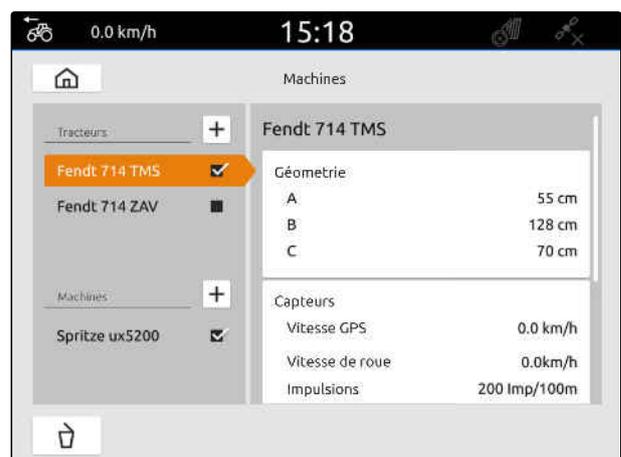
8. Fermer le menu avec

#### 15.3.5.2 Configurer le capteur de position de travail analogique

CMS-T-00000313-G.1

Si le capteur de position de travail analogique est raccordé, l'AmaTron 4 peut déterminer au moyen des valeurs de tension si l'appareil se trouve en position de travail. Pour cela, les valeurs de tension doivent être calibrées pour les différentes positions de l'AmaTron 4. Par ailleurs, le point de commutation entre la position finale supérieure et inférieure doit être calibré par l'AmaTron 4.

1. Sélectionner dans le menu principal.
2. Sélectionner le tracteur souhaité sous "Tracteurs".
3. Sélectionner les "Capteurs".



CMS-I-00000242

## 15 | Configuration des tracteurs

### Sélectionner un tracteur

- Sélectionner "*Mécanisme de levage*".
- Lorsque la position de travail doit être envoyée, sélectionner "*Envoyer un signal*".
- Sélectionner "*analogique*" sous "*Type de capteur*".

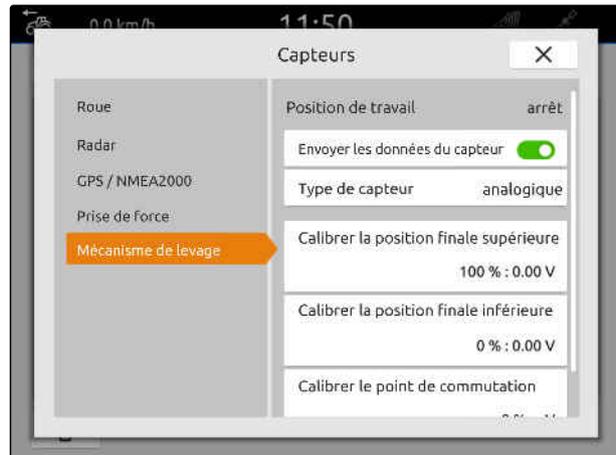
La valeur pour la "*position finale supérieure*" est évaluée comme Position de travail "*arrêt*". La valeur pour la "*position finale inférieure*" est évaluée comme Position de travail "*marche*".

- Mettre la machine en position de travail à l'aide du dispositif de levage du tracteur.
- Sélectionner "*Calibrer la position finale supérieure*".
- Sortir la machine de la position de travail à l'aide du dispositif de levage du tracteur.
- Sélectionner "*Calibrer la position finale inférieure*".
- Mettre le dispositif de levage du tracteur entre les positions finales supérieures et inférieures.
- Sélectionner "*Calibrer le point de commutation*".

#### REMARQUE

Les réglages ne sont enregistrés que lorsque le menu est fermé.

- Fermer le menu avec .



CMS-I-00000237

## 15.4 Sélectionner un tracteur

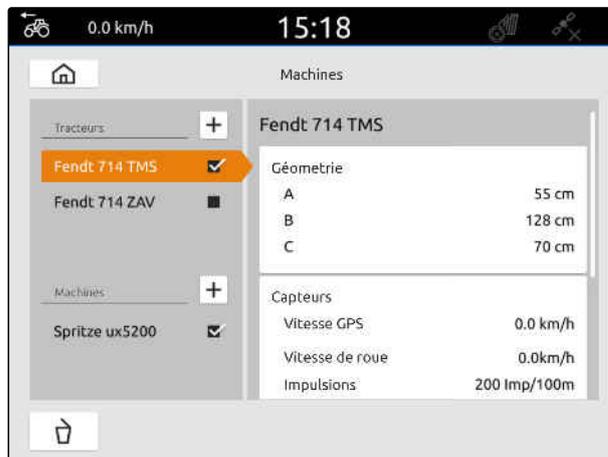
CMS-T-00003589-D.1

Un tracteur doit être sélectionné afin que les données d'appareil correctes puissent être chargées.

## CONDITIONS PRÉALABLES

☑ Tracteur créé ; voir page 57

1. Sélectionner  dans le menu principal.
  2. Sélectionner le tracteur souhaité.
- ➔ Le tracteur sélectionné est pourvu d'une coche.



CMS-I-00000241

# Utilisation du mode carte

# 16

CMS-T-00000188-I.1

## 16.1 Configurer la vue de la carte

CMS-T-00000192-I.1

### 16.1.1 Activer le menu de travail dynamique

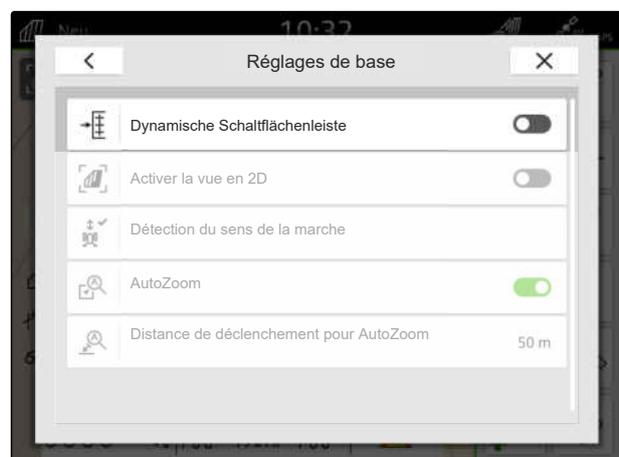
CMS-T-00000211-G.1

Lorsque cette fonction est activée, le menu de travail **1** est masqué automatiquement dans la vue de carte après 10 secondes. Lorsque l'utilisateur approche la main de l'écran, le menu de travail est ré-affiché.



CMS-I-00002900

1. Dans le menu de travail, sélectionner  > "Réglages de base".
  2. Activer la "barre des boutons dynamique"
- ou
- Désactiver "Barre de boutons dynamiques".



CMS-I-00000149

### 16.1.2 Activer la vue en 2D

Cette fonction permet de commuter entre la vue en 2D et la vue en 3D.



1. Dans le menu de travail, sélectionner  > "Réglages de base".
  2. Activer la vue en 2D
- ou
- Désactiver la vue en 2D.



### 16.1.3 Configurer la détection du sens de la marche

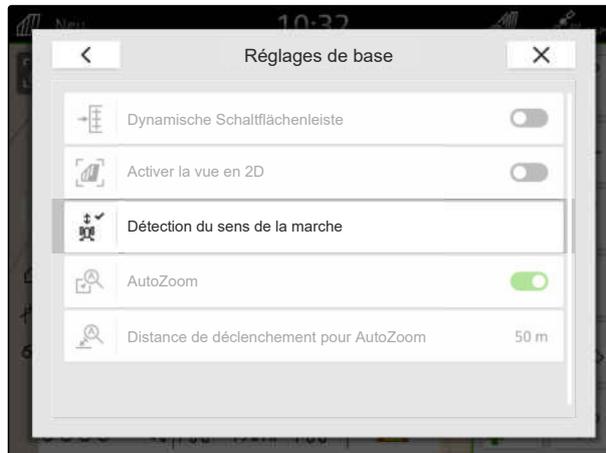
La détection du sens de la marche permet que le symbole du tracteur ne se tourne pas quand le tracteur roule en marche arrière. Le GPS, les signaux du tracteur ou le GPS et les signaux du tracteur peuvent être la source du sens de la marche.



#### REMARQUE

Si "Tracteur + GPS" est sélectionné et que le tracteur n'émet aucun signal, alors le signal GPS est utilisé.

1. Dans le menu de travail, sélectionner  > "Réglages de base".
  2. Sélectionner la source souhaitée dans "Détection du sens de la marche"
- ou
- Désactiver la détection du sens de la marche.



#### 16.1.4 Configurer les zooms automatiques

CMS-T-00000228-G.1

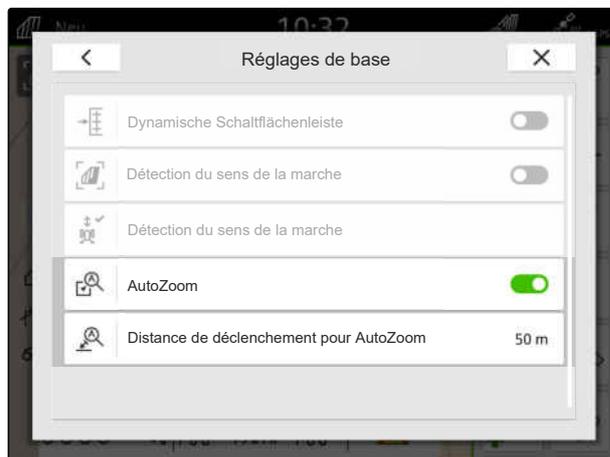
**Si le zoom automatique est activé, le zoom de la carte est automatique lors des événements suivants :**

- Zoom avant :
  - Approche des éléments suivants :
    - ◇ Limite de champ
    - ◇ Tournière
    - ◇ Obstacle
    - ◇ Surface traitée
  - Vitesse inférieure à 3 km/h
- Zoom arrière :
  - Vitesse supérieure à 6 km/h

## CONDITIONS PRÉALABLES

- ☑ Licence disponible pour "GPS-Switch pro"

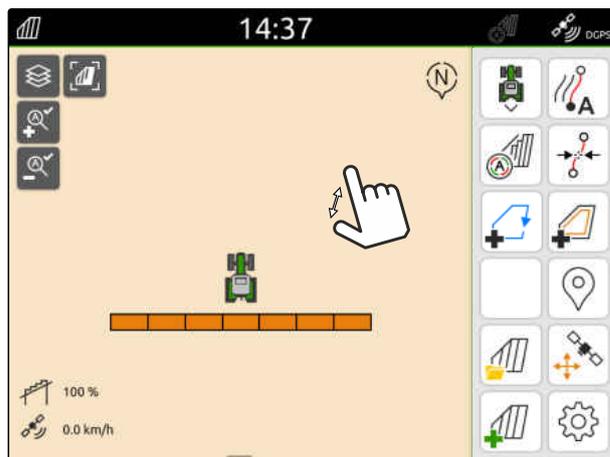
1. Dans le menu de travail, sélectionner  > "Réglages de base".
  2. Activer le "Zoom automatique"
- ou
- désactiver.
3. Si le zoom automatique est activé, sous "Distance de déclenchement pour zoom automatique", régler la distance à laquelle le zoom automatique doit être déclenché pour les éléments cités ci-dessus.



CMS-I-00000197

4. Passer à la vue en carte.
5. Agrandir la carte avec les doigts au niveau de zoom le plus élevé souhaité.

6. Sélectionner .



CMS-I-00000256

7. Réduire la carte avec les doigts au niveau de zoom le plus faible souhaité.

8. Sélectionner .

## REMARQUE

Tant que le zoom automatique est activé, les niveaux de zoom peuvent être adaptés à tout moment.

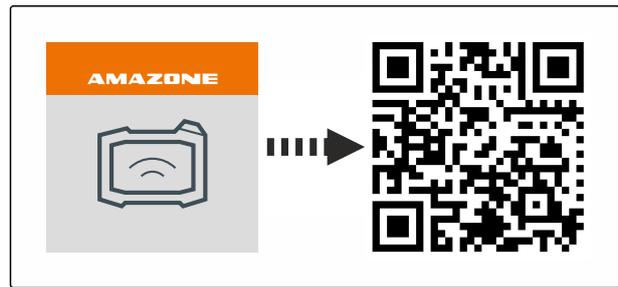


CMS-I-00000257

## 16.2 Afficher mode carte dans l'application AmaTron-Twin

CMS-T-00004310-D.1

L'application AmaTron-Twin permet d'afficher et d'utiliser le mode carte de l'AmaTron 4 sur un terminal portable. Le code QR affiché amène au téléchargement de l'application ou à d'autres informations.



CMS-I-00003259



### CONDITIONS PRÉALABLES

- ☑ Application AmaTron-Twin installée sur terminal portable
- ☑ Réseau configuré dans l'AmaTron 4; voir page 50
- ☑ AmaTron 4 et terminal portable sont dans le même WLAN

1. Installer l'application AmaTron-Twin via le code QR.
2. Lancer l'application AmaTron-Twin.

## 16.3 Commuter le menu de travail

CMS-T-00000206-F.1

Dans le menu de travail, les fonctions du terminal et les fonctions des différentes machines peuvent être affichées. Les machines dont les fonctions s'affichent peuvent être sélectionnées. Il est possible de commuter entre les fonctions sélectionnées.

1. *Pour sélectionner les fonctions de la machine pour le menu de travail,* appuyer sur le bouton de la vue carte **1** et le maintenir enfoncé.
  - ➔ Une liste avec les machines raccordées s'affiche.
2. Sélectionner les machines souhaitées.
  - ➔ Les machines sélectionnées sont cochées.
3. Confirmer avec .



CMS-I-00001091



## IMPORTANT

### Risque de dommages sur la machine

Lors de l'effleurement, les boutons de l'appareil de commande peuvent être actionnés accidentellement.

- ▶ Commencez l'effleurement au bord de l'écran.



## REMARQUE

Lorsque le doigt est déplacé dans le menu de travail vers le centre de l'écran, l'AmaTron 4 commute entre les applications ; voir page 23.

4. Appuyer sur le bouton de la vue carte sur l'AmaTron 4

ou

effleurer du doigt à partir du bord droit de l'écran sur le menu de travail.



CMS-I-00000252

## 16.4 Masquer et afficher les informations sur l'appareil

CMS-T-00000244-C.1

Pour les machines AMAZONE, les informations sur l'appareil sont affichées sur la vue de la carte, sur le bord inférieur de l'écran. Les informations sur l'appareil peuvent si nécessaire être masquées ou affichées.



### CONDITIONS PRÉALABLES

- ☑ Machine AMAZONE ISOBUS raccordée

► Pour masquer les informations sur l'appareil, effleurer du doigt en partant des informations sur l'appareil vers le bord inférieur de l'écran

ou

pour afficher les informations sur l'appareil, effleurer du doigt à partir du bord inférieur de l'écran vers le centre de l'écran.



CMS-I-00000254

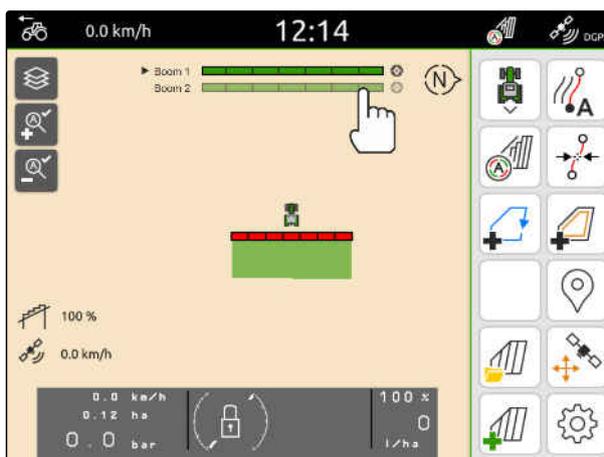
## 16.5 Passer d'une rampe à l'autre

CMS-T-00007192-B.1

Si la machine raccordée prend en charge Multi Boom, les tronçons des rampes sont affichés dans un aperçu des rampes, dans la vue de carte. Seule la rampe sélectionnée est affichée au niveau du symbole du véhicule, et la surface traitée n'est également affichée que pour la rampe sélectionnée.

L'aperçu des rampes permet de sélectionner la rampe devant être affichée au niveau du symbole du véhicule et la surface traitée devant être affichée.

- Passer à la rampe souhaitée dans l'aperçu des rampes.



CMS-I-00005061

## 16.6 Passer entre les cartes d'application

CMS-T-00000358-G.1

Si plusieurs cartes d'application sont affectées à un récepteur de valeur de consigne, il est possible en mode carte de passer entre les cartes d'application.



### CONDITIONS PRÉALABLES

- ☉ Rampe souhaitée sélectionnée, voir page 74

- ▶ Sélectionner  dans la vue de la carte.

## 16.7 Zoomer sur la carte

CMS-T-00000245-B.1

Un zoom sur la carte peut être effectué à l'aide de la commande par gestes.

- ▶ *Pour effectuer un zoom avant,*  
écartez deux doigts sur la carte

ou

*pour effectuer un zoom arrière*  
rapprochez deux doigts sur la carte.



## 16.8 Passer à la vue aérienne

CMS-T-00000356-B.1

Pour afficher tous les objets sur la carte, la vue aérienne peut être réglée. Pour cela, la carte est agrandie jusqu'à ce que le symbole de tracteur et tous les objets du champ puissent être affichés.

1. Sélectionner  dans la vue de la carte.
2. *Pour quitter la vue aérienne,*  
sélectionner  à nouveau.

## 16.9 Centrer le symbole du véhicule

CMS-T-00000357-B.1

Lorsque le symbole du véhicule est en dehors de la zone de carte affichée, la vue peut être centrée sur le symbole du véhicule.

- Sélectionner  dans la vue de la carte.

## 16.10 Corriger la dérive GPS

CMS-T-00007169-A.1

### 16.10.1 Corriger la dérive GPS manuellement

CMS-T-00007170-A.1

On désigne comme dérive GPS les écarts du signal GPS. La dérive GPS apparaît quand des sources de correction ayant une faible précision sont utilisées. La dérive GPS se reconnaît quand les positions des limites de champ ou de la surface traitée ne correspondent plus aux positions réelles sur l'AmaTron 4.

#### CONDITIONS PRÉALABLES

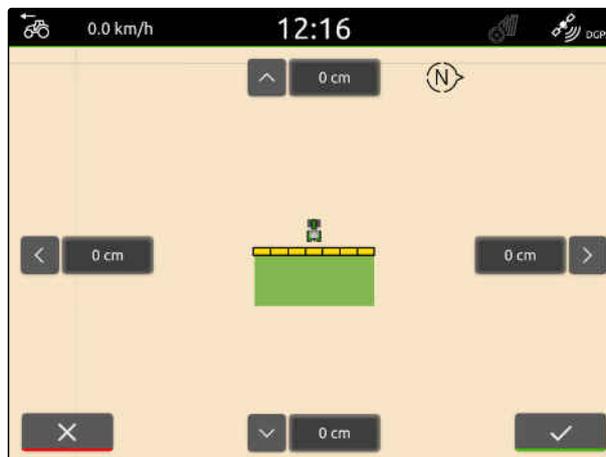
- ☑ Limite de champ créée ou surface traitée

1. Déplacer la carte avec les flèches

ou

*pour saisir une valeur, dont la carte doit être décalée,*  
appuyer sur les données de longueur.

2. Confirmer la correction avec .



CMS-I-00000312

### 16.10.2 Corriger la dérive GPS avec l'obstacle marqué

CMS-T-00000377-D.1

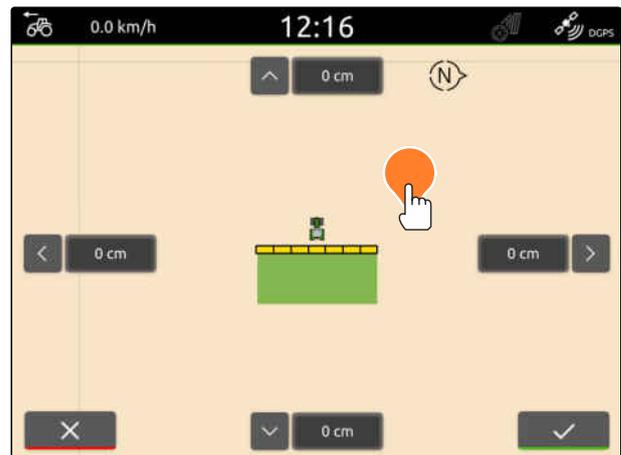
On désigne comme dérive GPS les écarts du signal GPS. La dérive GPS apparaît quand des sources de correction ayant une faible précision sont utilisées. La dérive GPS se reconnaît quand les positions des limites de champ ou de la surface traitée ne correspondent plus aux positions réelles sur l'AmaTron 4.

Les positions des limites de champ ou de la surface traitée affichées sur l'AmaTron 4 peuvent être contrôlées et corrigées avec un obstacle marqué. Pour cela, un point marquant dans le champ est nécessaire, car il servira de point de référence, par exemple l'entrée dans le champ ou un arbre. Ce point peut être approché à tout moment pour comparer la position réelle du véhicule avec la position de l'obstacle marqué sur l'AmaTron 4. Il est important ici de toujours approcher le point de référence de la même manière et à partir de la même direction. Si les positions ne concordent pas, la dérive GPS peut être corrigée avec le symbole d'obstacle correspondant.

### **CONDITIONS PRÉALABLES**

☑ Obstacle sélectionné ; voir page 126

1. Rapprocher le véhicule de l'obstacle réel.
2. Sélectionner  dans le menu de travail.
3. Appuyer sur le symbole d'obstacle correspondant.
4. Confirmer avec .



CMS-I-00005005

## Commencer le travail

# 17

CMS-T-00000266-H.1

### **Il existe les 2 possibilités suivantes pour travailler avec l'AmaTron 4 :**

- Travailler sans documentation :
  - Les données de champ sont supprimées après le traitement du champ.
- Travailler avec une documentation :
  - Les données de champ peuvent être enregistrées et gérées après le traitement du champ.
  - Les données de tâche peuvent être importées et exportées au format ISO-XML.
  - Les données de tâche peuvent être gérées.
  - Les données de tâche ISO-XML peuvent ensuite être traitées avec un système de gestion d'exploitation agricole.

### **Les données suivantes font partie des données de parcelles :**

- Surface traitée
- Limites de champ
- Obstacles
- Tournière
- Lignes de guidage



## CONDITIONS PRÉALABLES

- ☑ Signal GPS disponible
- ☑ Tracteur correct sélectionné, voir page 66
- ☑ Machine correcte sélectionnée, voir page 55

### 1. Pour créer un nouveau champ,

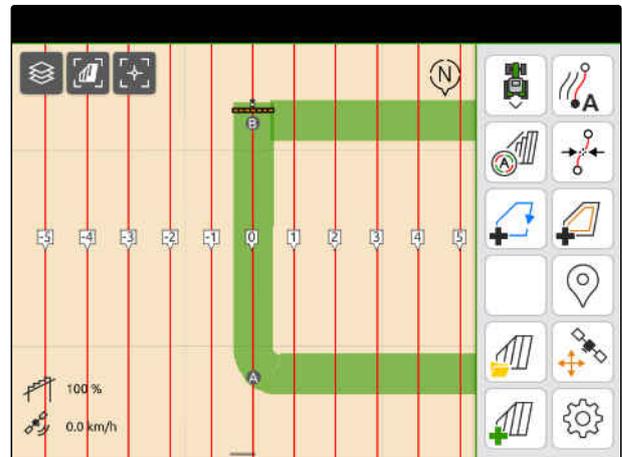
sélectionner  dans le menu de travail

ou

*Pour charger des données de champ à partir de données de tâche existantes ou importées, voir page 85*

ou

*Pour charger des données de champ à partir d'un fichier shape, voir page 81.*



CMS-I-00000202

- ➔ Si des enregistrements actuels sont disponibles, un message s'affiche.

### 2. Si le travail est effectué sans documentation et si les enregistrements actuels doivent être supprimés,

Sélectionner .

ou

*si le travail est effectué avec une documentation et si les enregistrements actuels doivent être conservés,*

sélectionner , voir page 84.

- ➔ Si des informations de produit et des valeurs de consigne sont jointes à la tâche actuelle, une remarque s'affiche.

3. *Si les informations de produit et les valeurs de consigne doivent être reprises pour le nouveau champ,*

Sélectionner .

ou

*Si les informations de produit et les valeurs de consigne de la tâche actuelle doivent être rejetées,*

Sélectionner .

4. *Pour démarrer l'enregistrement de la surface traitée,*  
voir page 111.
5. *Pour gérer les enregistrements,*  
voir page 84.

## Importer un fichier shape

18

CMS-T-00007016-B.1

Les fichiers shape enregistrés sur la clé USB peuvent être affichés et les données de champ qui s'y trouvent peuvent être importées. Les données de champ peuvent être immédiatement modifiées.



### REMARQUE

Pour ajouter les données de champ à un champ existant, voir page 87.

**Les données de champ suivantes peuvent être comprises dans les fichiers shape :**

- Cartes d'application
- Limites de champ



## CONDITIONS PRÉALABLES

- ☑ Clé USB avec fichiers shape insérée

**Les cartes d'application et les limites de champ doivent avoir été créées avec le système de coordonnées WGS-84. Les cartes d'application des limites de champ se composent de 3 fichiers. Les 3 fichiers doivent être enregistrés dans le même dossier ou le même fichier ZIP sur la clé USB :**

- Fichier des données géométriques, format de fichier : .shp
- Fichier des données, format de fichier : .dbf
- Fichier des données d'attribut, format de fichier : .shx

1. Faire glisser le doigt du bord supérieur de l'écran au centre de celui-ci.

➔ Le menu de démarrage rapide est ouvert.



CMS-I-00000278

2. Sélectionner .

➔ Si des enregistrements sont déjà disponibles, un message s'affiche.

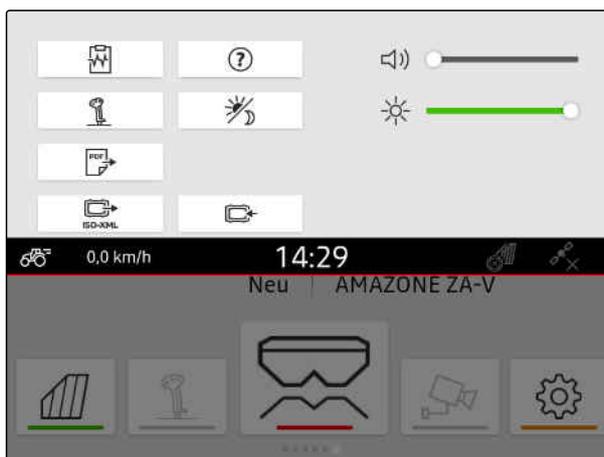
3. *Pour rejeter les enregistrements actuels,*

sélectionner .

ou

*Pour mémoriser les enregistrements actuels,*

sélectionner , voir page 84.



CMS-I-00000144

Les fichiers shape peuvent être filtrés en fonction de la distance par rapport à la position GPS actuelle, voir page 37.

4. *Pour filtrer les fichiers shape,*

Sélectionner .

5. Cocher la limite de champ ou la carte d'application souhaitée.



#### REMARQUE

Les cartes d'application doivent être attribuées aux récepteurs de valeur de consigne de l'appareil raccordé. Lorsque l'appareil raccordé a plusieurs récepteurs de valeur de consigne, il est possible de sélectionner plusieurs cartes d'application.

Si aucun appareil n'est sélectionné, des unités doivent être attribuées aux cartes d'application.

6. *Lorsqu'un appareil est raccordé,*  
sélectionner le récepteur de valeur de consigne souhaité sous "Cible".

ou

*Lorsqu'aucun appareil n'est raccordé,*  
sélectionner l'unité souhaitée sous "Unité".

7. *Pour adapter les débits,*  
mettre les valeurs à l'échelle pour les débits souhaités sous "Mettre les valeurs à l'échelle".

8. Confirmer les saisies avec .

➔ Lorsque aucune donnée de champ n'est enregistrée sur l'AmaTron 4, les cartes d'application sélectionnées ou les limites de champ sélectionnées sont chargées dans la vue des cartes.

9. *Lorsque les données de champ sont disponibles sur l'AmaTron 4,*  
sélectionner le champ correspondant dans la sélection du champ.

10. *Pour gérer les données de champ chargées,*  
voir page 84.



CMS-I-00001094

# Travailler avec la documentation

# 19

CMS-T-00000263-M.1

## 19.1 Enregistrer les données de champ

CMS-T-00007064-A.1

Si des données de champ ont été enregistrées, les données de champ enregistrées peuvent être sauvegardées. Si les données de champ peuvent être enregistrées, une question s'affiche.

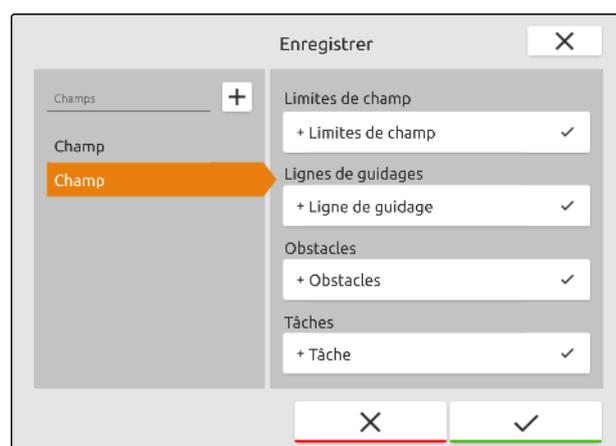
**La question relative à l'enregistrement des données de champ s'affiche dans les circonstances suivantes :**

- Un nouveau champ doit être créé.
- Des données de champ déjà enregistrées doivent être chargées.
- Les données de champ doivent être importées depuis des fichiers Shape.

Après confirmation de la question, le menu "Enregistrer" s'affiche.

Dans le menu "Enregistrer", les champs déjà enregistrés apparaissent dans la liste de gauche. Si les données de champ enregistrées doivent être enregistrées pour un nouveau champ, un nouveau champ peut être créé. Les données de champ ne devant pas être enregistrées pour le champ sélectionné peuvent être désélectionnées sur le côté droit.

1. Pour créer un nouveau champ, sélectionner  .
2. Sélectionner le champ souhaité.
3. Si certaines données de champ ne doivent pas être enregistrées pour le champ, désélectionner les données de champ.
4. Confirmer avec  .



CMS-I-00004987

## 19.2 Charger les données de parcelles

CMS-T-00000340-H.1

Afin de pouvoir utiliser les données de parcelles importées et créées, les données de parcelles doivent être chargées.

**Les données suivantes peuvent être contenues dans les données de parcelles :**

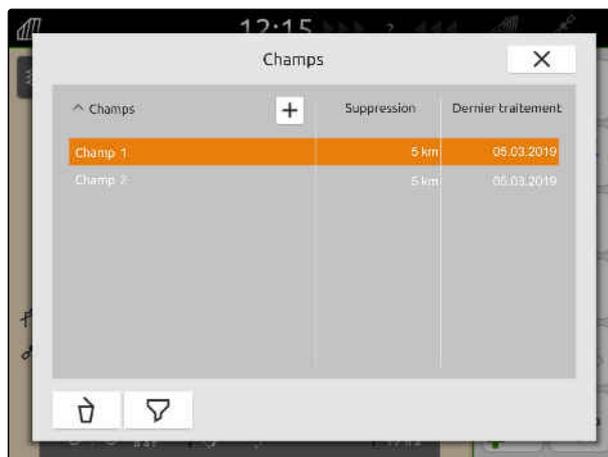
- Tâches
- Limites de champ
- Lignes de guidage
- Cartes d'application



### CONDITIONS PRÉALABLES

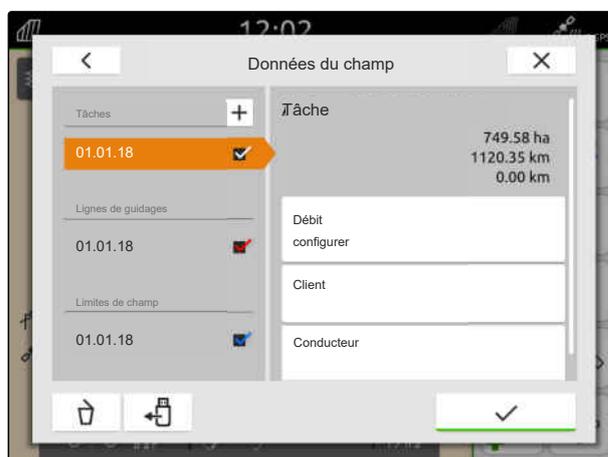
- ☑ Champ créé, voir page 86 ou données de tâche ISO-XML importées, voir page 90 ou données de champ importées depuis un fichier Shape, voir page 87

1. Sélectionner  dans le menu de travail.
2. Sélectionner le champ souhaité.



CMS-I-00000304

3. *Pour charger une tâche avec un champ, cocher la tâche souhaitée.*
4. *Pour gérer les données de tâche avant l'importation, voir page 94*
5. *Pour charger des lignes de guidage avec un champ, cocher la ligne de guidage souhaitée.*
6. *Pour charger une limite de champ avec un champ, cocher la limite de champ souhaitée.*



CMS-I-00000303

## 19 | Travailler avec la documentation

### Créer un nouveau champ

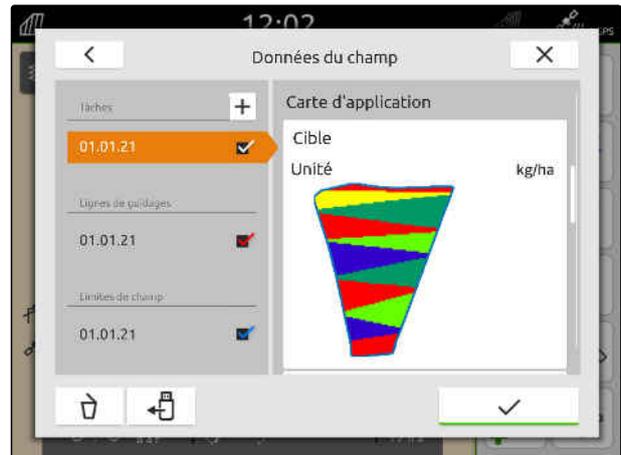
Des cartes d'application sont comprises dans les données de tâche et sont chargées avec elles. Les cartes d'application peuvent comporter plusieurs couches. Ces cartes d'application sont appelées cartes d'application multicouches. Chaque couche d'une carte d'application multicouche peut être affectée à un autre récepteur de valeur de consigne sur la machine.

#### REMARQUE

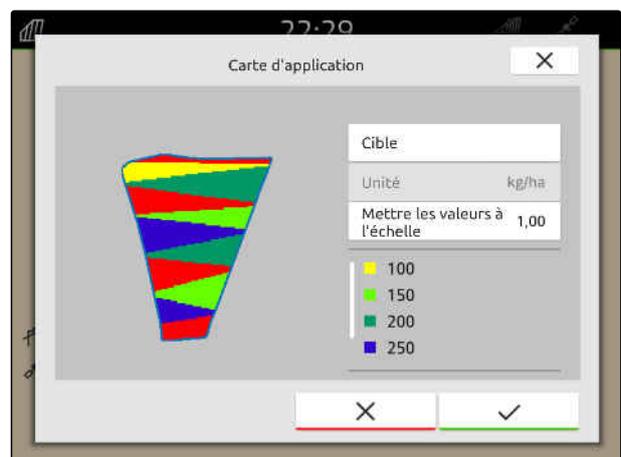
Les récepteurs de valeur de consigne des cartes d'application multicouches sont automatiquement affectés en fonction des unités. Si les récepteurs de valeur de consigne ne sont pas correctement affectés, ils doivent alors l'être manuellement.

7. *Pour adapter une carte d'application,* sélectionner dans la tâche choisie la carte d'application souhaitée.
8. *Si le récepteur de valeur de consigne indiqué sous "Cible" ne convient pas à la couche,* affecter le récepteur de valeur de consigne souhaité sous "Cible".
9. *Pour adapter les débits,* mettre les valeurs à l'échelle pour les débits souhaités sous "Mettre les valeurs à l'échelle".
10. Confirmer toutes les saisies avec .

➔ Lorsque le véhicule se trouve à proximité du champ sélectionné, ce dernier ainsi que les données sélectionnées sont affichés sur la carte.



CMS-I-00005173



CMS-I-00001090

## 19.3 Créer un nouveau champ

CMS-T-00000325-G.1

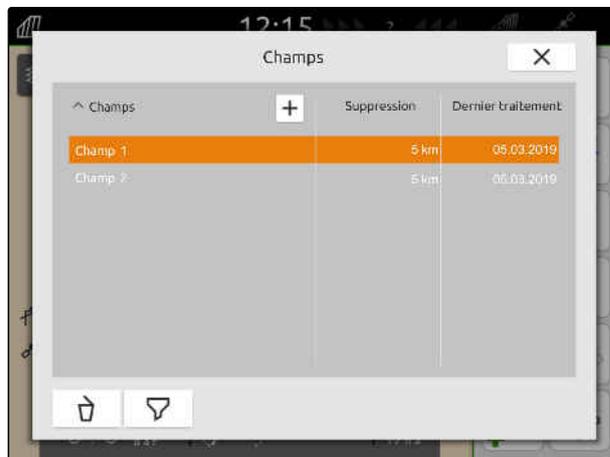
Le champ se trouve au point central de la documentation sur l'AmaTron 4.

**Si un champ est créé, les données suivantes sont automatiquement enregistrées pour le champ :**

- Limites de champ
- Lignes de guidage
- Obstacles
- Tournière

Des tâches peuvent être affectées à un champ. Des débits, des produits, des clients et des conducteurs peuvent être affectés à une tâche.

1. Sélectionner  dans le menu de travail.
2. sélectionner  .
3. Saisir le nom du champ.
4. Confirmer avec  .



CMS-I-00000304

## 19.4

### Ajouter des données de champ à un champ à partir d'un fichier Shape

CMS-T-00001738-F.1

Les fichiers Shape enregistrés sur la clé USB peuvent être affichés et les données de champ qu'ils contiennent peuvent être ajoutées à un champ existant. Pour modifier les données de champ d'un fichier Shape sans champ existant, voir page 81.

**Les données de champ suivantes peuvent être comprises dans les fichiers shape :**

- Cartes d'application
- Limites de champ

**CONDITIONS PRÉALABLES**

- ☑ Champ créé, voir page 86 ou données de tâche ISO-XML importées, voir page 90
- ☑ Clé USB avec fichiers shape insérée

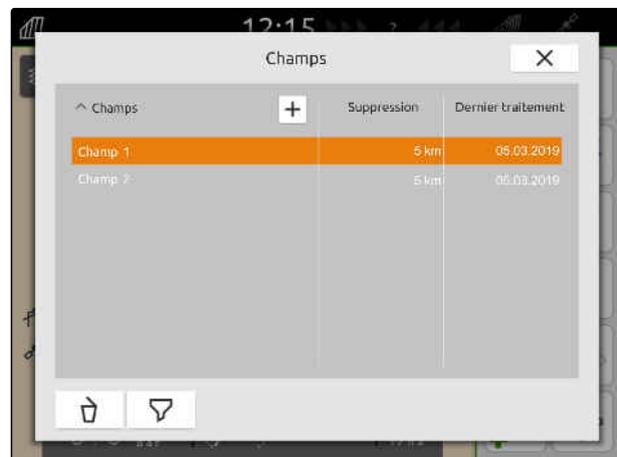
**REMARQUE**

Les cartes d'application doivent avoir été créées avec le système de coordonnées WGS-84.

**Les cartes d'application se composent de 3 fichiers. Les 3 fichiers doivent être enregistrés dans le même dossier ou le même fichier ZIP sur la clé USB :**

- Fichier des données géométriques, format de fichier : .shp
- Fichier des données, format de fichier : .dbf
- Fichier des données d'attribut, format de fichier : .shx

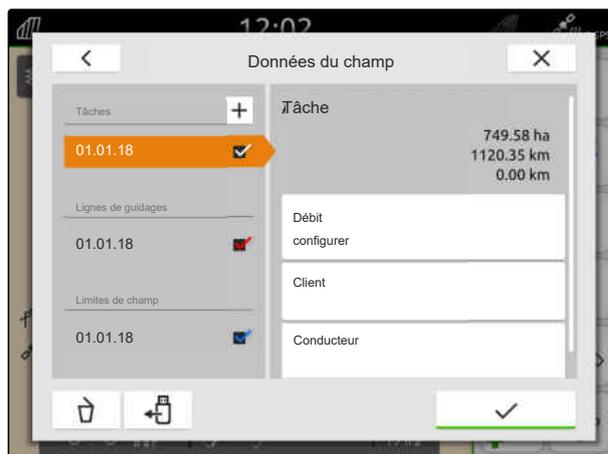
1. Sélectionner  dans le menu de travail.
2. Sélectionner le champ souhaité.



CMS-I-00000304

3. Dans le menu pour la sélection des données de champ, sélectionner .

➔ Les limites de champ et cartes d'application enregistrées sur la clé USB s'affichent



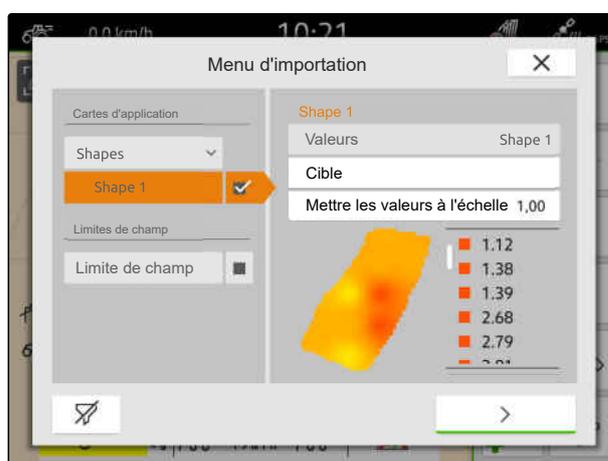
CMS-I-00000303

4. Cocher la limite de champ ou la carte d'application souhaitée.

#### REMARQUE

Les cartes d'application doivent être attribuées aux récepteurs de valeur de consigne de l'appareil raccordé. Lorsque l'appareil raccordé a plusieurs récepteurs de valeur de consigne, il est possible de sélectionner plusieurs cartes d'application.

Si aucun appareil n'est sélectionné, des unités doivent être attribuées aux cartes d'application.



CMS-I-00001094

5. *Lorsqu'un appareil est raccordé,* sélectionner le récepteur de valeur de consigne souhaité sous "Cible".

ou

*Lorsqu'aucun appareil n'est raccordé,* sélectionner l'unité souhaitée sous "Unité".

6. *Pour adapter les débits,* mettre les valeurs à l'échelle pour les débits souhaités sous "Mettre les valeurs à l'échelle".

7. Confirmer les saisies avec .

➔ Les cartes d'application sélectionnées sont enregistrées dans les données de champ sous "Tâches". Les limites de champ sélectionnées sont enregistrées dans la liste des limites de champ.

## 19.5 Importation des données de tâche ISO-XML

CMS-T-00004311-E.1

### 19.5.1 Importation des données ISO-XML de la tâche d'une clé USB

CMS-T-00000341-H.1

Les données de tâche ISO-XML peuvent être importées et chargées dans l'AmaTron 4.

**Les données de tâche peuvent contenir les données suivantes :**

- Tâches
  - Les tâches renvoient aux champs, produits, clients, conducteurs et cartes d'application.
- Données de base
  - Données sur le produit
  - Données du client
  - Données sur le conducteur
  - Limites de champ
  - Lignes de guidage
  - Obstacles
  - Tournière
- Cartes d'application



## CONDITIONS PRÉALABLES

- ☑ Licence disponible pour "GPS-Maps&Docs"
- ☑ Données de tâche ISO-XML disponibles en tant que fichier XML avec le nom "Taskdata" sur la clé USB



## REMARQUE

Lorsque des données de tâche ISO-XML sont importées, les données de tâche ISO-XML existant sur l'AmaTron 4 sont enregistrées sur la clé USB et écrasées sur l'AmaTron 4.

1. Ouvrir le menu de démarrage rapide.



CMS-I-00000278

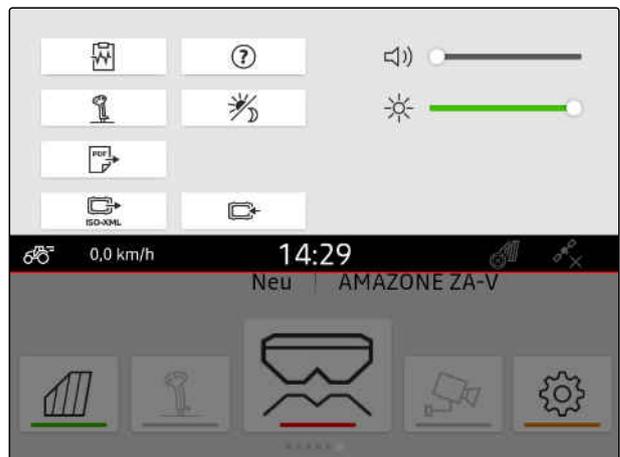
2. Sélectionner .

➔ Le menu Importation s'affiche.

➔ Lorsqu'un fichier ISO-XML est enregistré dans un sous-répertoire de la clé USB, le nom du répertoire est affiché dans la liste.

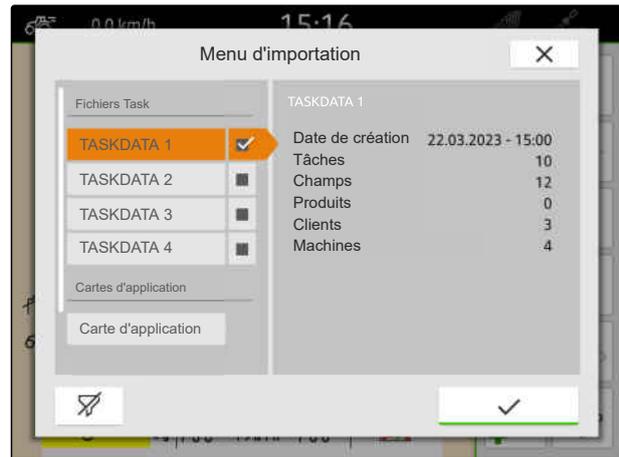
➔ Lorsqu'un fichier ISO-XML est enregistré dans un fichier ZIP enregistré sur la clé USB, le nom du fichier ZIP est affiché dans la liste.

➔ Lorsqu'un fichier ISO-XML est enregistré dans le répertoire principal de la clé USB, un point est affiché en tant que nom du répertoire principal dans la liste.



CMS-I-00000144

3. Pour sélectionner des données de tâche pour l'importation, cocher les données de tâche souhaitées.
4. Confirmer l'importation avec ✓.



CMS-I-00004920

### 19.5.2 Importation des données ISO-XML de la tâche avec l'application myAmaRouter

CMS-T-00004312-D.1

Avec la plateforme myAgrirouter, les données peuvent être échangées entre les systèmes de gestion Farm-Management, les machines et les outils. L'application myAmaRouter établit la connexion à myAgrirouter.

Le code QR affiché amène à d'autres informations.



CMS-I-00003258



#### CONDITIONS PRÉALABLES

- ✓ Licence disponible pour "GPS-Maps&Docs"
- ✓ Application myAmaRouter installée sur le terminal portable
- ✓ Réseau configuré dans l'AmaTron 4; voir page 50
- ✓ AmaTron 4 et terminal portable sont dans le même WLAN

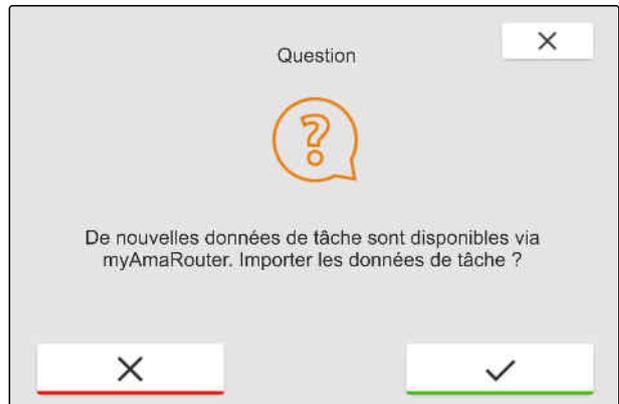


#### REMARQUE

Lorsque de nouvelles données de tâches sont importées, les données de tâche présentes sur l'AmaTron 4 sont écrasées. Les données de tâche présentes ne sont pas automatiquement sauvegardées.

1. Pour sauvegarder les données de tâche présentes, voir page 93.

2. Lancer l'application myAmaRouter.
3. Démarrer l'importation dans l'application myAmaRouter.
4. Valider l'importation sur l'AmaTron 4.



CMS-I-00003262

## 19.6 Exporter les données de tâche ISO-XML

CMS-T-00004313-D.1

### 19.6.1 Exportation des données ISO-XML de la tâche sur clé USB

CMS-T-00001743-E.1

Les données de tâche enregistrées peuvent être exportées en tant que données de tâche ISO-XML et enregistrées sur une clé USB.

 **CONDITIONS PRÉALABLES**

- ✓ Licence disponible pour "GPS-Maps&Docs"
- ✓ Clé USB insérée

1. Ouvrir le menu de démarrage rapide.

2. sélectionner  ISO-XML.

- ➔ Les données de tâche sont enregistrées dans un dossier sur la clé USB. Le dossier est nommé "TASKDATA"
- ➔ Si la clé USB contient déjà un dossier nommé "TASKDATA", le nom de ce dossier est complété par la date et l'heure de l'exportation.
- ➔ Une copie des données de tâche reste sur l'AmaTron 4.



CMS-I-00000278

## 19.6.2 Exportation des données ISO-XML de la tâche avec l'application myAmaRouter

CMS-T-00004314-D.1

Avec la plateforme myAgrirouter, les données peuvent être échangées entre les systèmes de gestion Farm-Management, les machines et les outils. L'application myAmaRouter établit la connexion à myAgrirouter.

Le code QR affiché ou le lien [www.amazone.de/qrcode\\_myAmaRouter](http://www.amazone.de/qrcode_myAmaRouter) mène à des informations complémentaires.



CMS-I-00003258



### CONDITIONS PRÉALABLES

- ☑ Licence disponible pour "GPS-Maps&Docs"
- ☑ Application myAmaRouter installée sur le terminal portable
- ☑ Réseau configuré dans l'AmaTron 4; voir page 50
- ☑ AmaTron 4 et terminal portable sont dans le même WLAN

1. Lancer l'application myAmaRouter.
2. Démarrer l'exportation dans l'application myAmaRouter.
3. Valider l'exportation sur l'AmaTron 4.



CMS-I-00003263

## 19.7 Gestion des données de mission

CMS-T-00007052-C.1

### 19.7.1 Créer nouvelle tâche

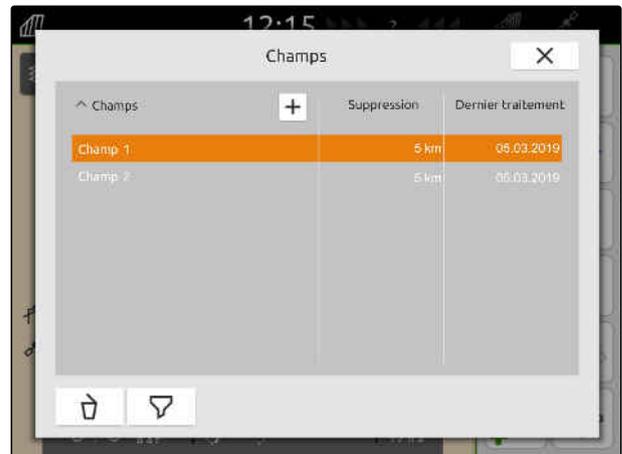
CMS-T-00000326-H.1

Si un champ a été créé ou importé à l'aide des données de la tâche, les tâches peuvent être créées et une tâche affectée au champ.

## CONDITIONS PRÉALABLES

- ☑ Données de la tâche importées, voir page 90 ou champ créé, voir page 86

1. Sélectionner  dans le menu de travail.
2. Sélectionner le champ.



CMS-I-00000304

3. Sélectionner  dans "Tâches".
  4. Saisir le nom de la tâche.
- ➔ Si des informations de produit et des valeurs de consigne sont jointes à la tâche actuelle, une remarque s'affiche.

5. Si les informations de produit et les valeurs de consigne doivent être reprises pour la nouvelle tâche,

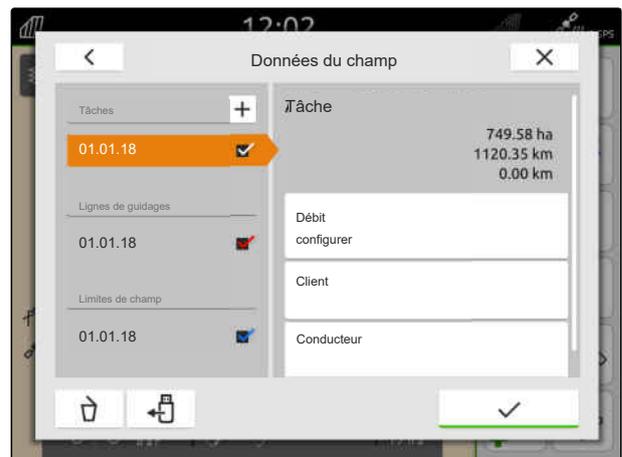
sélectionner .

ou

*Si les informations de produit et les valeurs de consigne de la tâche actuelle doivent être rejetées,*

sélectionner .

6. Confirmer avec .



CMS-I-00000303



## REMARQUE

Les données suivantes peuvent être affectées à une tâche :

- Débits et produits, voir page 96
- Clients, voir page 99
- Conducteurs, voir page 101

### 19.7.2 Configurer les débits

CMS-T-00000333-I.1

Des valeurs de consigne peuvent être affectées aux récepteurs de valeur de consigne de l'appareil raccordé. L'AmaTron 4 transmet les valeurs de consigne saisies à l'appareil raccordé.

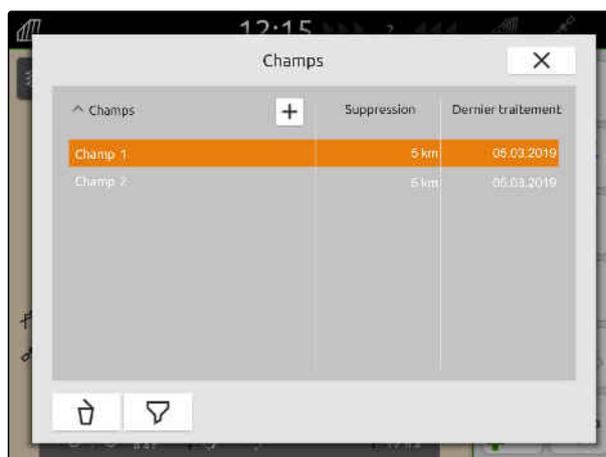
Pour la documentation des débits des produits, il est possible de créer des produits et d'indiquer des débits.



## CONDITIONS PRÉALABLES

- ✓ Données de la tâche importées, voir page 90 ou champ créé, voir page 86
- ✓ Tâche créée, voir page 94 ou importée avec les données de la tâche
- ✓ Appareil ISOBUS raccordé avec au moins un récepteur de valeur de consigne

1. Sélectionner  dans le menu de travail.
2. Sélectionner le champ.

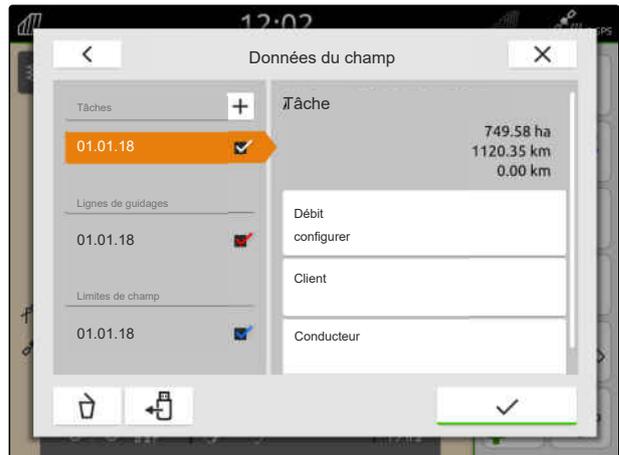


CMS-I-00000304

3. Sélectionner la tâche souhaitée sous "Tâches".

Le nom du récepteur de valeur de consigne est affiché sous "Configurer le débit". Un point de menu est affiché pour chaque récepteur de valeur de consigne de l'appareil.

4. Sélectionner le récepteur des valeurs de consigne souhaité.



CMS-I-00000303

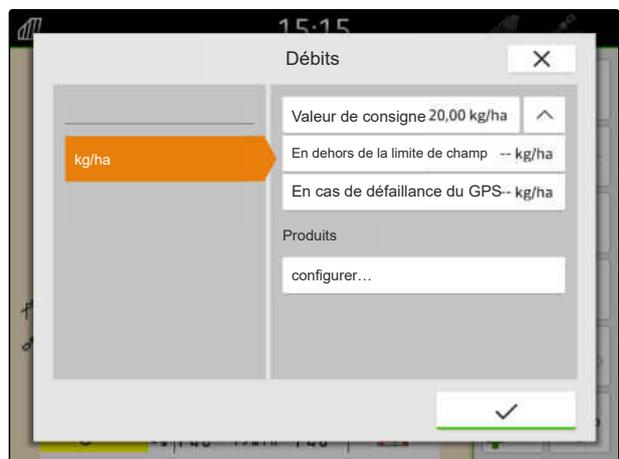
Les unités dans lesquelles la valeur de consigne peut être indiquée sont affichées sur le côté gauche. L'appareil définit les unités.

**REMARQUE**

Si le débit est saisi comme pourcentage, la valeur de consigne saisie avec une unité est adaptée en fonction du pourcentage.

5. Sélectionner l'unité souhaitée.

6. Saisir la valeur souhaité sous "Valeur de consigne".



CMS-I-00000305

**REMARQUE**

Si une carte d'application est utilisée, la valeur indiquée sous "Valeur de consigne" est ignorée.

**Des valeurs de consigne fixes peuvent être saisies pour les cas suivants :**

- L'appareil sort du champ.
- Le signal GPS tombe en panne.

Si aucune valeur de consigne fixe n'est indiquée, l'appareil conserve la dernière valeur utilisée dans les deux cas.

7. Si des valeurs de consigne fixes doivent être saisies,

afficher les points de menu avec  .

8. Saisir les valeurs souhaitées sous "En dehors de la limite de champ" et "En cas de défaillance du GPS".
9. Pour indiquer des débits pour des produits, voir page 98.

### 19.7.3 Gestion des produits

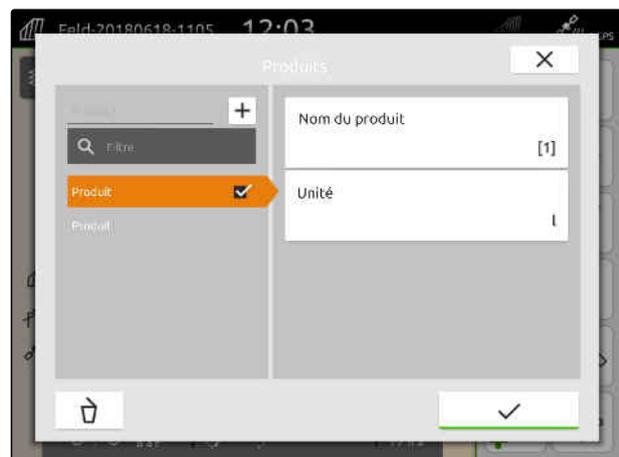
CMS-T-00010597-B.1

Des débits peuvent être saisis pour les produits. L'AmaTron 4 enregistre les débits saisis pour la documentation.

#### **CONDITIONS PRÉALABLES**

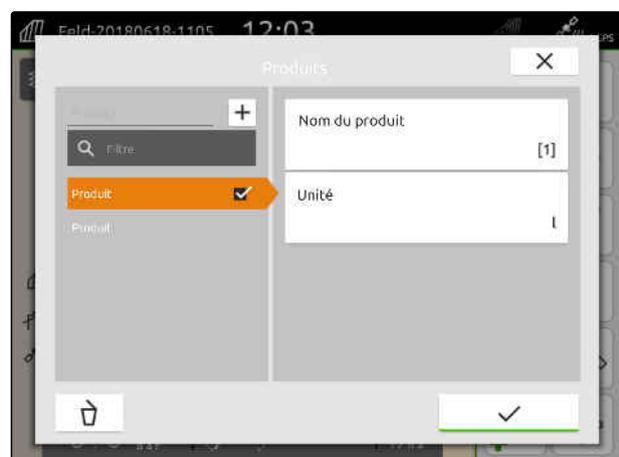
- ☑ Débits configurés, voir page 96

1. Dans le menu "Débits", sélectionner "configurer..." sous "Produits".
2. Pour créer un nouveau produit, sélectionner  .
3. Saisir le nom du produit sous "Nom du produit".
4. Sélectionner l'unité pour le produit sous "Unité".
5. Confirmer avec  .



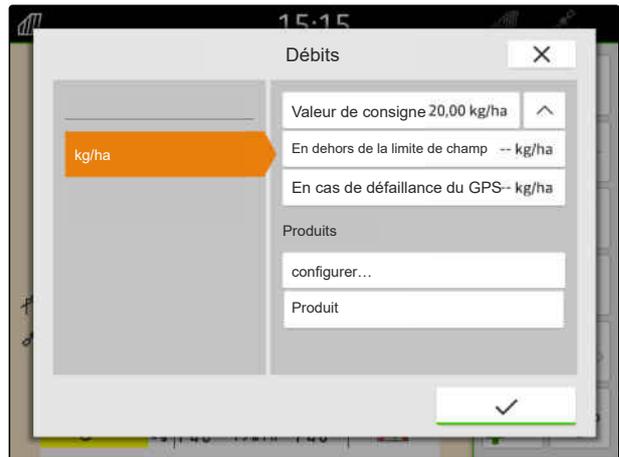
CMS-I-00000306

6. Pour attribuer un nouveau produit, sélectionner les produits souhaités dans "Produits".
  - ➔ Les produits sélectionnés sont pourvus d'une coche.
7. Confirmer avec  .
  - ➔ Les produits sélectionnés sont affectés à la tâche et au récepteur des valeurs de consigne de l'appareil.



CMS-I-00000306

8. Pour modifier la valeur de consigne des produits, sélectionner le produit souhaité sous "Produits".
9. Saisir la valeur de consigne.
10. Confirmer avec .



CMS-I-00007246

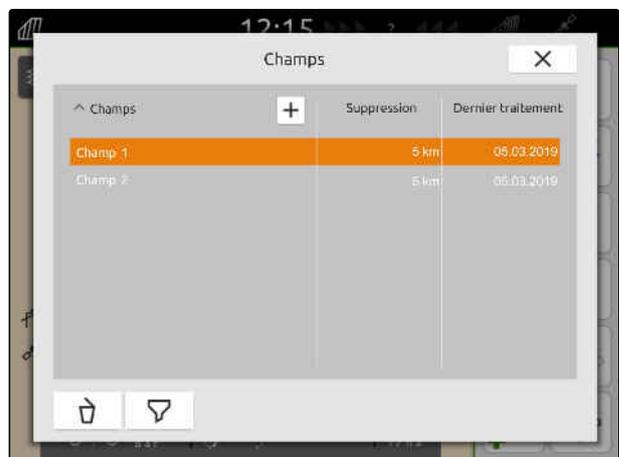
#### 19.7.4 Gestion des clients

CMS-T-00000335-G.1

##### **CONDITIONS PRÉALABLES**

- ☑ Données de la tâche importées, voir page 90 ou champ créé, voir page 86
- ☑ Tâche créée ; voir page 94 ou importée avec les données de la tâche

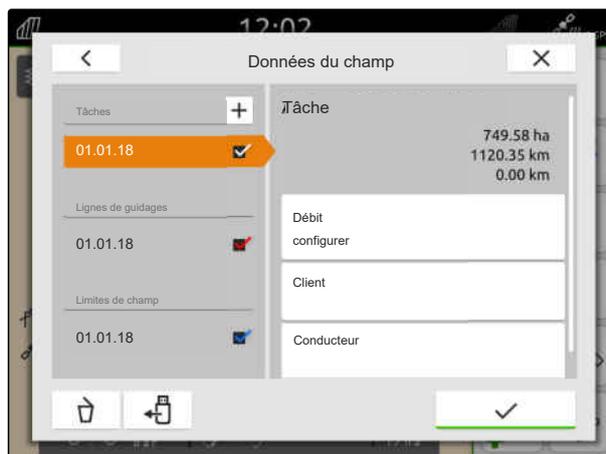
1. Sélectionner  dans le menu de travail.
2. Sélectionner le champ.



**REMARQUE**

Pour créer un client, une tâche doit être créée et sélectionnée. Les clients créés peuvent ensuite être affectés à chaque tâche.

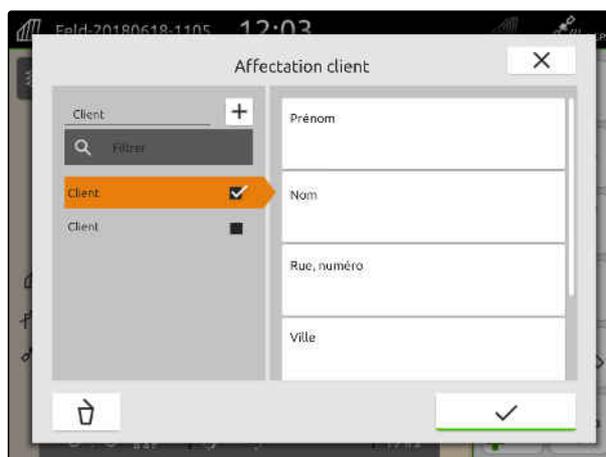
3. Sélectionner une tâche sous "Tâches".
4. Sélectionner un "Client".



5. Pour créer un nouveau client, sélectionner .

6. Saisir les informations client.

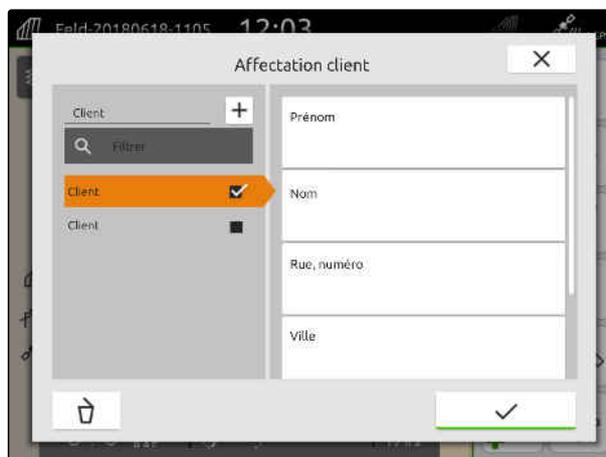
7. Confirmer avec



8. Pour attribuer une tâche à un client, sélectionner le client souhaité.

➔ Le client sélectionné est pourvu d'une coche.

9. Confirmer avec



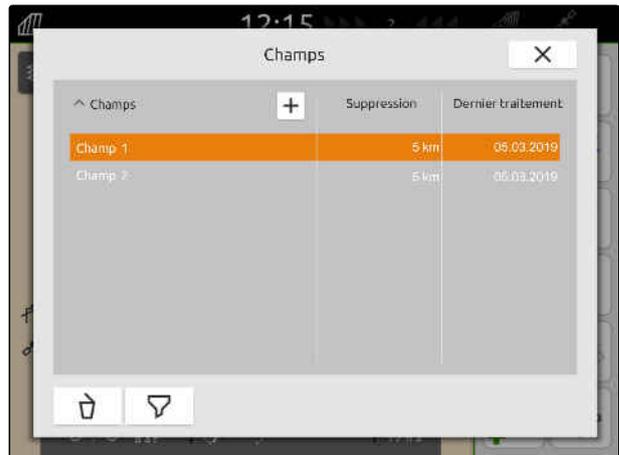
### 19.7.5 Gérer le conducteur

CMS-T-00000338-G.1

#### CONDITIONS PRÉALABLES

- ☑ Données de la tâche importées, voir page 90 ou champ créé, voir page 86
- ☑ Tâche créée ; voir page 94 ou importée avec les données de la tâche

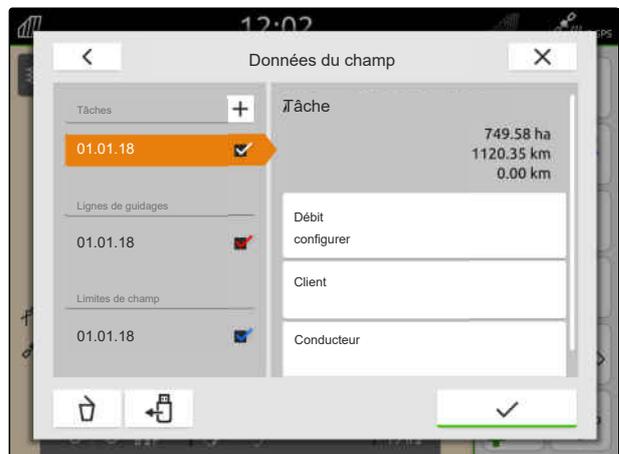
1. Sélectionner  dans le menu de travail.
2. Sélectionner le champ.



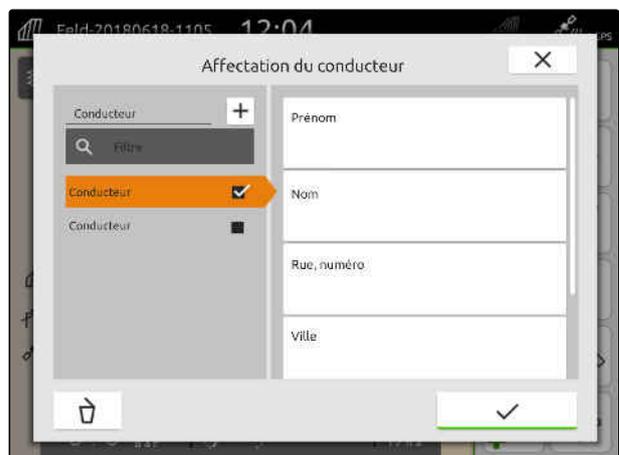
#### REMARQUE

Pour créer un conducteur, une tâche doit être créée et sélectionnée. Les conducteurs créés peuvent ensuite être affectés à chaque tâche.

3. Sélectionner une tâche sous "Tâches".
4. Sélectionner "Conducteur".



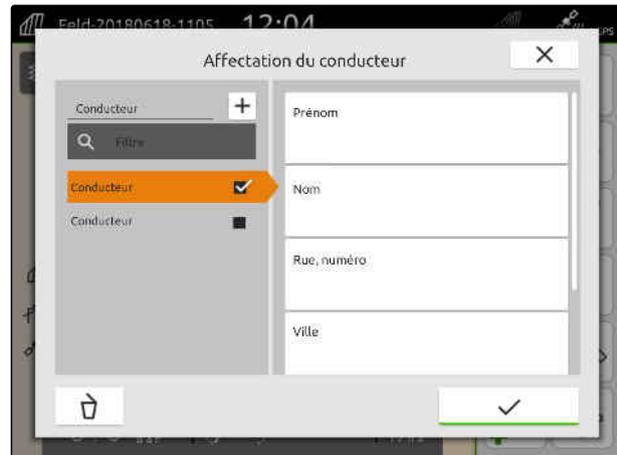
5. Pour créer un nouveau conducteur, sélectionner .
6. Saisir les données du conducteur.
7. Confirmer avec .



8. Pour attribuer un conducteur à une tâche, sélectionner le conducteur souhaité.

➔ Le conducteur sélectionné est coché.

9. Confirmer avec ✓.



## 19.8 Exporter les données de tâche au format PDF

CMS-T-00003637-D.1

Les données de tâche de la tâche actuelle peuvent être enregistrées au format PDF sur la clé USB.

**Les données de tâche suivantes sont contenues dans le fichier PDF :**

- Résumé de la tâche
- Détails de la tâche
- Valeurs totales de la machine
- Détails du débit par récepteur de valeur de consigne
- Représentation d'une carte de recouvrement par récepteur de valeur de consigne



## CONDITIONS PRÉALABLES

- ☑ Clé USB insérée
- ☑ Tâche souhaitée chargée dans les données de champ ; voir page 85

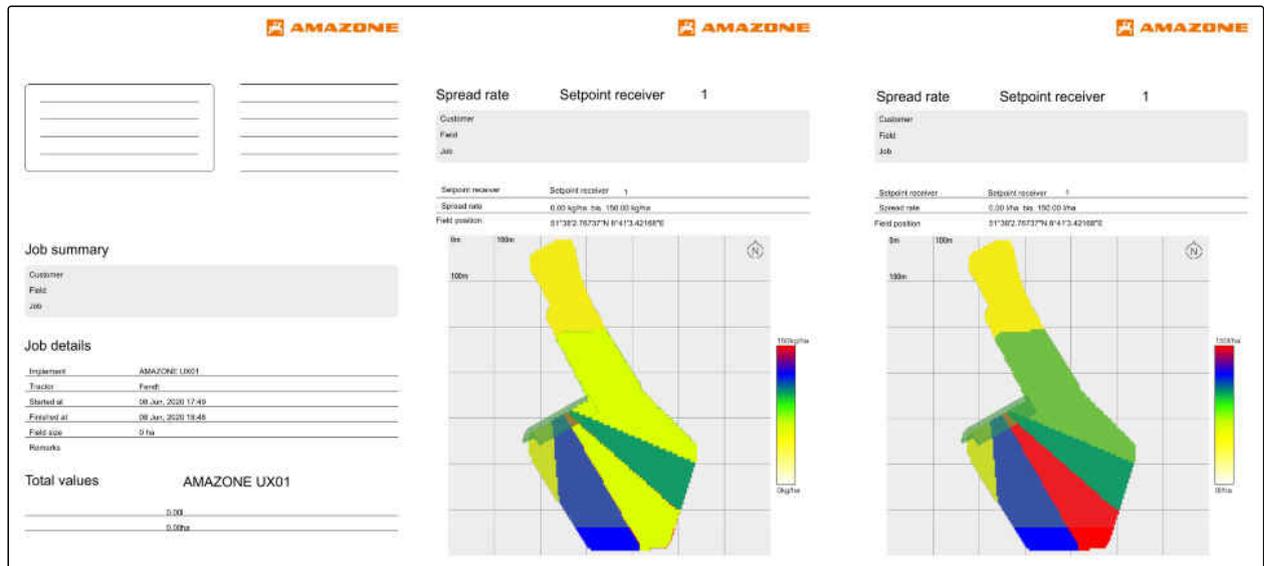
1. Ouvrir le menu de démarrage rapide.

2. sélectionner  .



CMS-I-00000278

➔ Les données de tâche sont enregistrées sur la clé USB, dans le dossier "PDF\_Export". Le nom du fichier PDF est composé de la date et de l'heure de l'exportation ainsi que du nom du champ et du nom de la tâche.



CMS-I-00004117

# Utilisation de la commande des tronçons

# 20

CMS-T-00000189-J.1

## 20.1 Réglage du chevauchement

CMS-T-00000286-H.1

### 20.1.1 Définir le chevauchement dans le sens d'avancement

CMS-T-00000287-H.1

Le chevauchement dans le sens d'avancement indique la distance que les tronçons peuvent dépasser au-delà de la limite dans le sens d'avancement avant de s'arrêter. Un chevauchement dans le sens d'avancement évite que des espaces apparaissent entre la tournière et les rangées ou entre les surfaces traitées.

Le chevauchement dans le sens de la marche peut être réglé séparément pour la mise en marche et l'arrêt des tronçons.

#### Limites pour le chevauchement dans le sens de la marche :

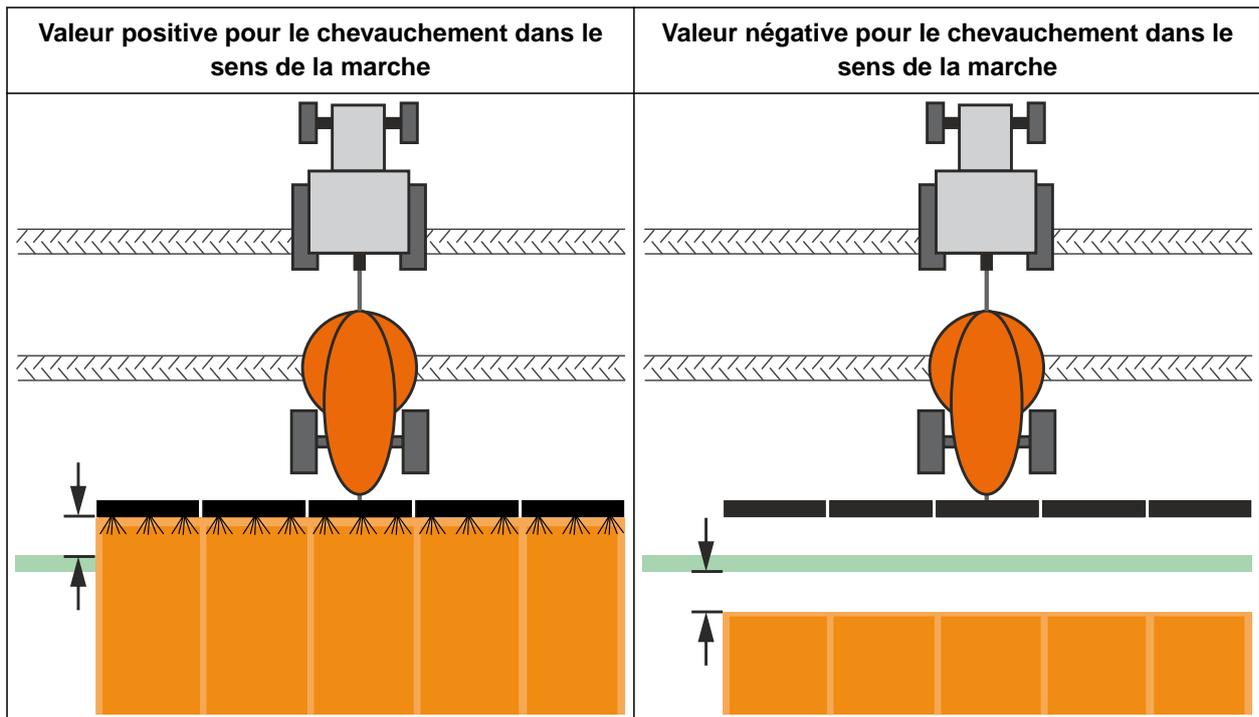
- Limite depuis la surface non traitée à la surface traitée
- Limite de tournière



#### REMARQUE

##### Règles valables pour le chevauchement correct dans le sens de la marche :

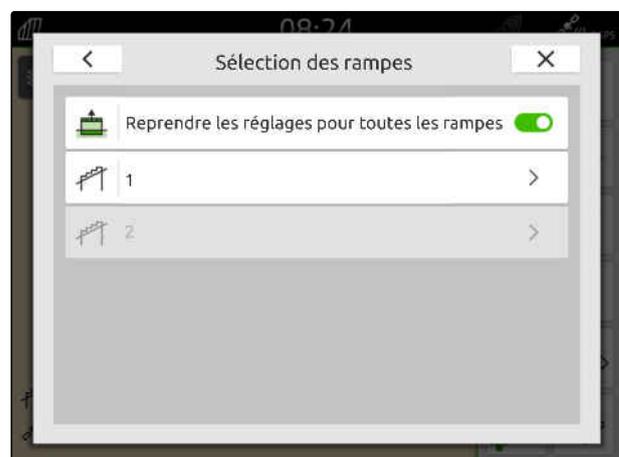
- Les temps de commutation corrects sans chevauchement doivent être réglés dans la commande de la machine.
- Si un espace est prévu entre la tournière et les rangées ou entre les surfaces traitées, une valeur négative peut également être saisie pour le chevauchement dans le sens de la marche.



### CONDITIONS PRÉALABLES

☑ Licence disponible pour "GPS-Switch basic" ou "GPS-Switch pro"

1. Dans le menu Travail, sélectionner  > "Réglages de chevauchement".
  - ➔ Si l'appareil raccordé prend en charge MultiBoom, une sélection des rampes s'affiche.
  - ➔ Si l'appareil raccordé n'a qu'une rampe, la sélection des rampes est ignorée.
2. Pour reprendre les réglages de chevauchement pour toutes les rampes, activer "Reprendre les réglages pour toutes les rampes".
  - ➔ Lorsque "Reprendre les réglages pour toutes les rampes" est activé, seule la première rampe peut être sélectionnée.
3. Sélectionner une rampe dans la liste.



CMS-I-00004943

## 20 | Utilisation de la commande des tronçons Réglage du chevauchement

4. Sélectionner "*Chevauchement dans le sens de la marche lors de la mise en marche*".
5. Saisir une valeur comprise entre -1000 cm et 1000 cm.
6. Confirmer avec ✓.
7. Sélectionner "*Chevauchement dans le sens de la marche lors de l'arrêt*".
8. Saisir une valeur comprise entre -1000 cm et 1000 cm.
9. Confirmer avec ✓.



CMS-I-00000198

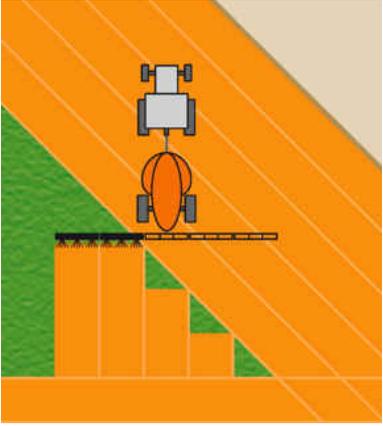
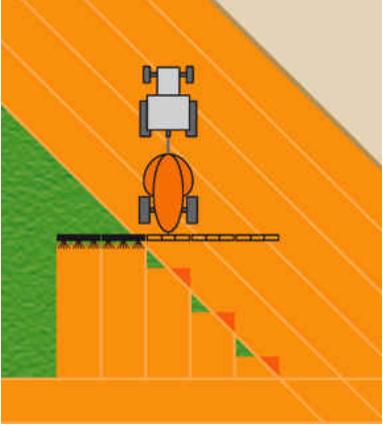
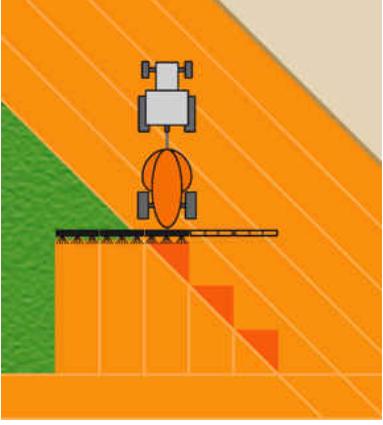
### 20.1.2 Définir le taux de chevauchement

CMS-T-00000288-H.1

Le degré de chevauchement définit de quel pourcentage un tronçon peut dépasser au-delà d'une limite avant de s'arrêter. Le degré de chevauchement réglé s'affiche dans la vue de la carte.

#### Limites pour le taux de chevauchement :

- Limite depuis la surface non traitée à la surface traitée
- Limite de tournière

Réglages possibles	Explication	Illustration
0 %	Les tronçons sont arrêtés avant qu'un chevauchement soit généré.	
50 %	Les tronçons sont désactivés s'ils dépassent de moitié au-delà de la limite.	
100 %	Les tronçons sont désactivés s'ils dépassent entièrement au-delà de la limite.	

### CONDITIONS PRÉALABLES

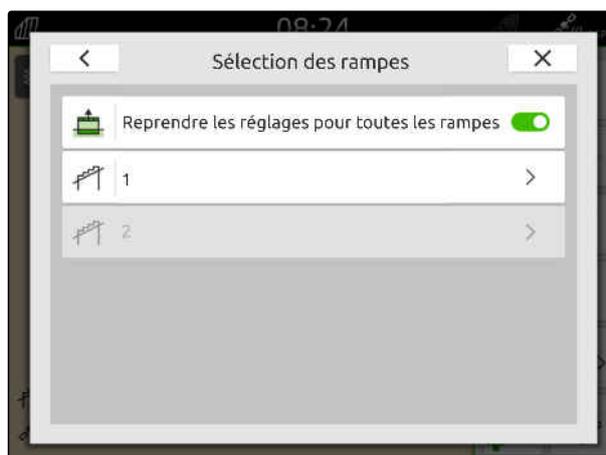
- ☉ Licence disponible pour "GPS-Switch basic" ou "GPS-Switch pro"

1. Dans le menu Travail, sélectionner  > "Réglages de chevauchement".

➔ Si l'appareil raccordé prend en charge MultiBoom, une sélection des rampes s'affiche.

## 20 | Utilisation de la commande des tronçons Réglage du chevauchement

- ➔ Si l'appareil raccordé n'a qu'une rampe, la sélection des rampes est ignorée.
- 2. Pour reprendre les réglages de chevauchement pour toutes les rampes, activer "Reprendre les réglages pour toutes les rampes".
- ➔ Lorsque "Reprendre les réglages pour toutes les rampes" est activé, seule la première rampe peut être sélectionnée.
- 3. Sélectionner une rampe dans la liste.



CMS-I-00004943

- 4. Sélectionner "Degré de chevauchement".
- 5. Sélectionner la valeur en pourcentage.
- 6. Confirmer avec .



CMS-I-00000199

### 20.1.3 Définir la tolérance du chevauchement

CMS-T-00000289-H.1

La tolérance du chevauchement fixe la distance pour laquelle les tronçons peuvent dépasser sur la surface traitée avant de s'arrêter. Une tolérance de chevauchement évite que les tronçons extérieurs s'arrêtent et se mettent en marche continuellement s'ils touchent une limite en cas de trajet parallèle.

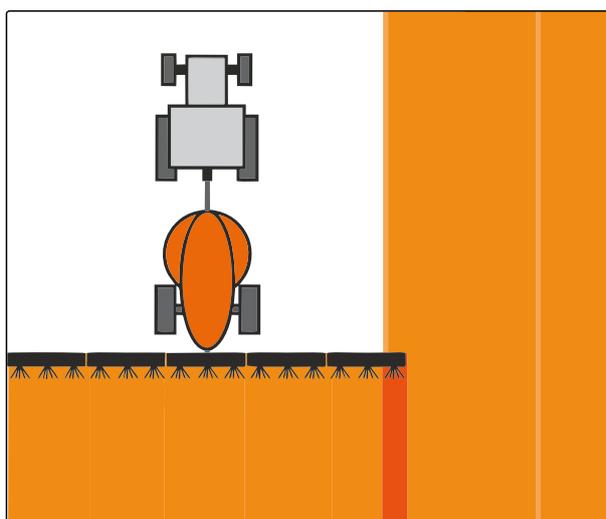
#### Limites pour la tolérance de chevauchement :

- Limite depuis la surface non traitée à la surface traitée
- Limite de tournière



#### REMARQUE

La tolérance de chevauchement n'intervient que si le taux de chevauchement est fixé à 0 % ou 100 %; voir page 106.

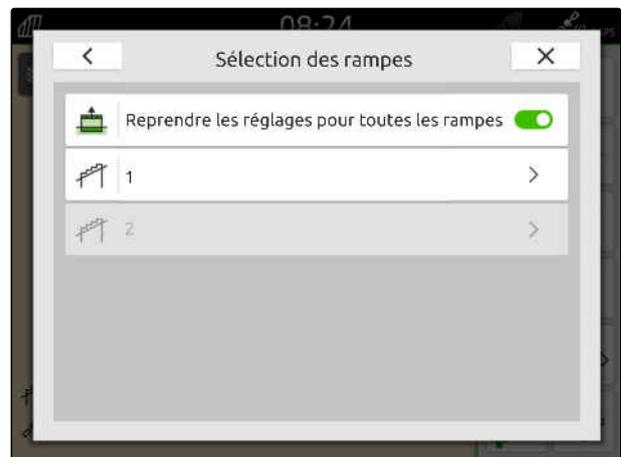


CMS-I-000594

## CONDITIONS PRÉALABLES

- ☑ Licence disponible pour "GPS-Switch basic" ou "GPS-Switch pro"

1. Dans le menu Travail, sélectionner  > "Réglages de chevauchement".
  - ➔ Si l'appareil raccordé prend en charge Multi Boom, une sélection des rampes s'affiche.
  - ➔ Si l'appareil raccordé n'a qu'une rampe, la sélection des rampes est ignorée.
2. Pour reprendre les réglages de chevauchement pour toutes les rampes, activer "Reprendre les réglages pour toutes les rampes".
  - ➔ Lorsque "Reprendre les réglages pour toutes les rampes" est activé, seule la première rampe peut être sélectionnée.
3. Sélectionner une rampe dans la liste.



CMS-I-00004943

4. Sélectionner la "Tolérance de chavauchement".
5. Saisir la valeur souhaitée.
6. Confirmer avec  .

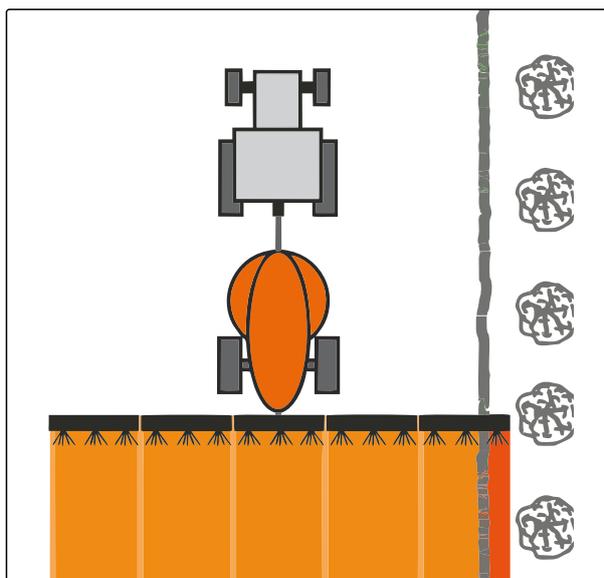


CMS-I-00000200

### 20.1.4 Définir la tolérance de chevauchement sur la limite de champ

CMS-T-00000290-H.1

La tolérance de chevauchement à la limite de champ fixe la distance pour laquelle les tronçons peuvent dépasser la limite de champ avant de s'arrêter. Une tolérance de chevauchement à la limite de champ évite que les tronçons extérieurs s'arrêtent et se mettent en marche continuellement parce qu'ils touchent la limite de champ en cas de trajet en limite de champ.



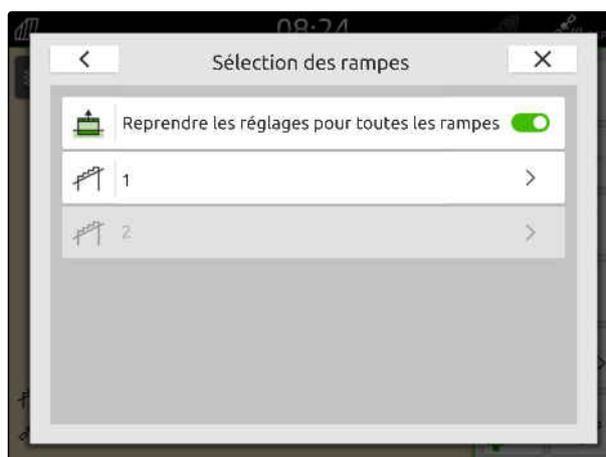
CMS-I-001467



#### CONDITIONS PRÉALABLES

- ☑ Licence disponible pour "GPS-Switch basic" ou "GPS-Switch pro"

1. Dans le menu Travail, sélectionner  > "Réglages de chevauchement".
  - ➔ Si l'appareil raccordé prend en charge MultiBoom, une sélection des rampes s'affiche.
  - ➔ Si l'appareil raccordé n'a qu'une rampe, la sélection des rampes est ignorée.
2. Pour reprendre les réglages de chevauchement pour toutes les rampes, activer "Reprendre les réglages pour toutes les rampes".
  - ➔ Lorsque "Reprendre les réglages pour toutes les rampes" est activé, seule la première rampe peut être sélectionnée.
3. Sélectionner une rampe dans la liste.



CMS-I-00004943

4. Sélectionner "Tolérance de chevauchement en limite de champ".
5. Saisir une valeur entre 0 cm et 150 cm.
6. Confirmer avec ✓.



CMS-I-00000201

## 20.2 Démarrer l'enregistrement

CMS-T-00000264-I.1

Lorsque l'enregistrement est démarré et que les tronçons sont en marche, l'AmaTron 4 enregistre les données de position de la surface traitée. Les surfaces traitées sont représentées sur la vue de la carte.

### Les données suivantes font partie des enregistrements :

- Surface traitée
- Limites de champ
- Obstacles
- Tournière
- Lignes de guidage

### **i** REMARQUE

Sans signal de correction, un logiciel corrige le signal reçu. Jusqu'à 5 minutes peuvent s'écouler avant qu'un signal corrigé soit disponible.

Si aucun signal corrigé n'est disponible, la surface traitée dans la vue carte est représentée en jaune. Si un signal corrigé est disponible, la surface traitée est représentée en vert.

Le tableau suivant montre une vue d'ensemble de l'état des tronçons et les couleurs correspondantes des tronçons dans le symbole de la machine.

<b>Machine avec commutation automatique des tronçons</b>	
<b>État des tronçons</b>	<b>Couleur du tronçon dans le symbole de la machine</b>
Machine pas en position de travail	Gris
Enregistrement arrêté, tronçon arrêté manuellement	Orange
Enregistrement arrêté, tronçon mis en marche manuellement	Vert
Tronçon arrêté via la commutation automatique des tronçons	Orange
Tronçon mis en marche via la commutation automatique des tronçons	Vert
Tronçon mis en marche via la commutation automatique des tronçons, le tronçon n'a pas atteint la valeur de consigne	Jaune
Enregistrement démarré, tronçon arrêté manuellement	Rouge



#### REMARQUE

Si les tronçons de la machine sont commutés manuellement, une recommandation de commutation est donnée via les couleurs des tronçons dans le symbole de la machine.

<b>Appareil avec commutation manuelle des tronçons</b>	
<b>Recommandation de commutation</b>	<b>Couleur du tronçon dans le symbole de la machine</b>
Tronçon arrêté	Orange
Tronçon en marche	Vert



### CONDITIONS PRÉALABLES

- ☑ ISOBUS configuré, voir page 43
- ☑ Signal GPS disponible
- ☑ Tracteur correct sélectionné, voir page 66
- ☑ Machine correcte sélectionnée, voir page 55
- ☑ Chevauchement réglé, voir page 104
- ☑ Licence disponible pour "GPS-Switch basic" ou "GPS-Switch pro"

#### En cas de commutation automatique des tronçons :

- ☑ Appareil configuré pour la commutation automatique des tronçons

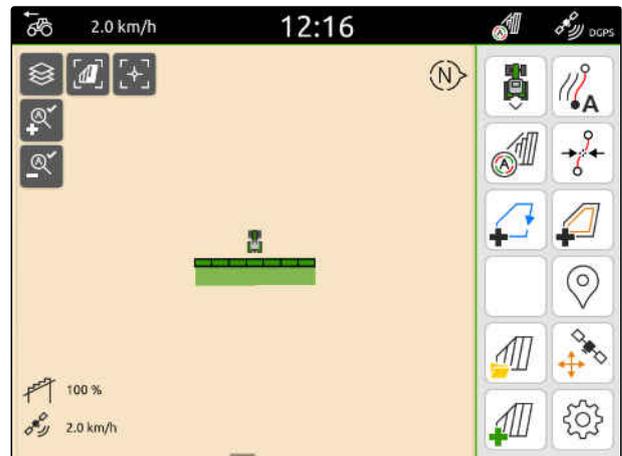
- ▶ Lorsque l'appareil de travail raccordé prend en charge la commutation automatique des tronçons,

sélectionner  dans le menu de travail

ou

*lorsque les tronçons de l'appareil de travail raccordé sont commutés manuellement,*

sélectionner  dans le menu de travail.



CMS-I-00000132

## 20.3 Terminer l'enregistrement

CMS-T-00000265-B.1

- ▶ Lorsque l'appareil de travail raccordé prend en charge la commutation automatique des tronçons,  
arrêter tous les tronçons à l'aide de la commande de l'appareil

ou

arrêter

ou

*lorsque les tronçons de l'appareil de travail raccordé sont commutés manuellement,*

sélectionner  dans le menu de travail.

## Utiliser des limites de champ

# 21

CMS-T-00001745-G.1

### 21.1 Création d'une limite de champ

CMS-T-00000298-H.1

L'AmaTron 4 peut créer une limite de champ à partir de la surface traitée. L'AmaTron 4 peut calculer la taille du champ à partir de la limite de champ. La taille du champ permet de déduire la surface traitée et la surface restante. Lorsque la commande automatique des tronçons est utilisée, l'épandage s'arrête en limite de champ.

Si une limite de champ doit être créée, sans traiter réellement la surface, la surface traitée peut être effacée sur l'AmaTron 4.

Lorsqu'un épandeur ISOBUS est raccordé, une zone de sécurité est automatiquement créée à l'intérieur de la limite du champ. Lorsque l'épandeur ISOBUS entre dans la zone de sécurité, les tronçons sont désactivés. Cela empêche l'épandage au-delà de la limite du champ. La zone de sécurité peut être désactivée dans la configuration de la limite de champ.

Sur les épandeurs AMAZONE de la dernière génération, la zone de sécurité est automatiquement désactivée lors de l'épandage en limite.



### CONDITIONS PRÉALABLES

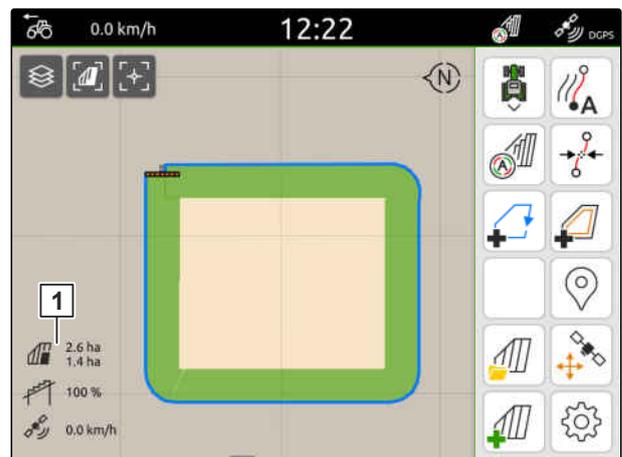
- ☑ Licence disponible pour "GPS-Switch basic" ou "GPS-Switch pro"
- ☑ Bord du champ entièrement traité

1. Sélectionner  dans le menu de travail.



CMS-I-00000215

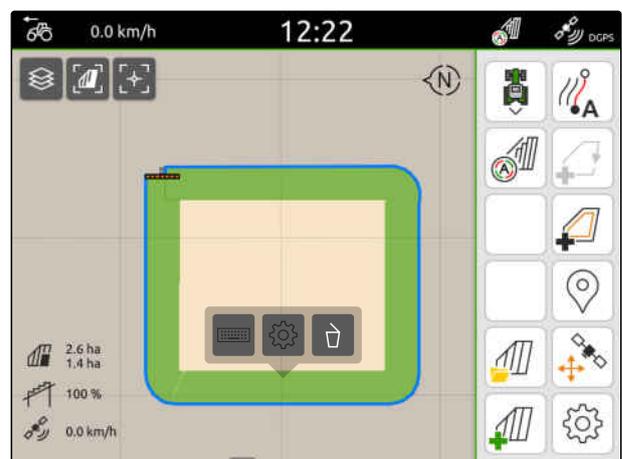
➔ La limite de champ est créée autour de la surface traitée. Les tailles des surfaces traitées et des surfaces restantes sont affichées sur la carte : **1**



CMS-I-00000217

2. Pour supprimer la surface traitée, effleurer la surface traitée.

3. Sélectionner .



CMS-I-00003261

4. *Pour créer des zones d'exclusion,*  
voir page 116.
5. *Pour configurer la limite de champ,*  
voir page 118

## **21.2 Créer les zones d'exclusion**

CMS-T-00013057-A.1

Les zones d'exclusion permettent d'indiquer dans le champ les surfaces qui ne doivent ou ne peuvent pas être traitées. Les zones d'exclusion reçoivent leur propre limite. Lorsque des zones d'exclusion sont créées et qu'il n'y a pas encore de limite de champ, cette dernière est créée automatiquement. Les limites des zones d'exclusion sont créées à l'intérieur de la limite de champ autour des surfaces non traitées.

La zone d'exclusion doit avoir une taille d'au moins 10 m<sup>2</sup>.

Lorsqu'un épandeur ISOBUS est raccordé, des zones de sécurité sont créées automatiquement autour des zones d'exclusion. Lorsque l'épandeur ISOBUS entre dans la zone de sécurité, les tronçons sont désactivés. Cela empêche l'épandage dans les zones d'exclusion. La zone de sécurité peut être désactivée dans la configuration de la limite de champ.

Sur les épandeurs AMAZONE de la dernière génération, la zone de sécurité est automatiquement désactivée lors de l'épandage en limite.

### CONDITIONS PRÉALABLES

- ☑ Champ entièrement traité
- ☑ Surface non traitée d'au moins 10 m<sup>2</sup> présente dans la surface traitée

1. Effleurer la surface traitée.

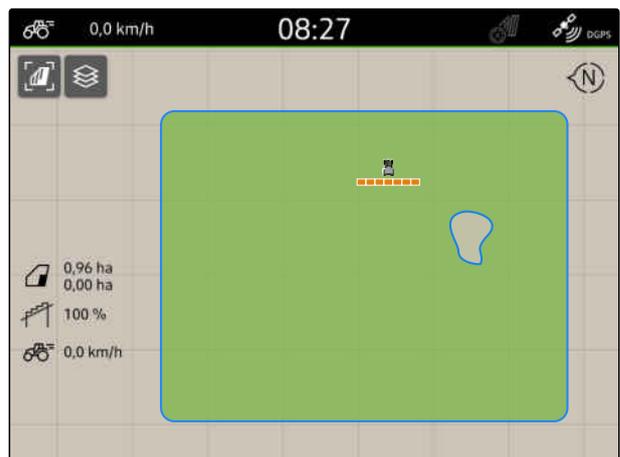
2. Sélectionner .



CMS-I-00008351

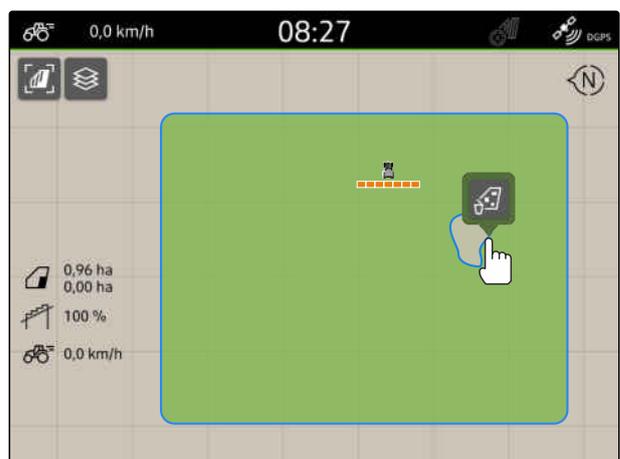
➔ S'il n'y a encore aucune limite de champ, cette dernière sera créée.

➔ Des zones d'exclusion sont créées autour des zones non traitées à l'intérieur de la limite de champ.



CMS-I-00008350

3. Pour supprimer une zone d'exclusion, effleurer la zone d'exclusion et sélectionner .



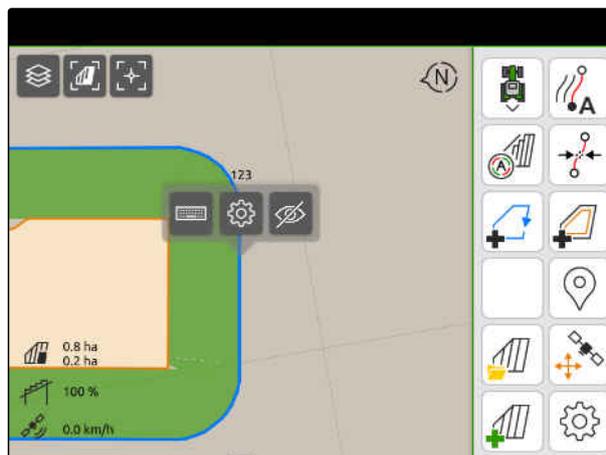
CMS-I-00008349

## 21.3 Masquer la limite de champ

CMS-T-00000308-G.1

Lorsque des limites de champ sont masquées, elles ne sont plus affichées dans la vue de carte. Les limites de champ masquées restent enregistrées dans les données de champ et peuvent être rechargées.

1. Appuyer sur la limite de champ.
2. Sélectionner .
3. *Pour recharger les limites de champ, voir page 85.*



CMS-I-00001053

## 21.4 Configurer les limites du champ

CMS-T-00013056-A.1

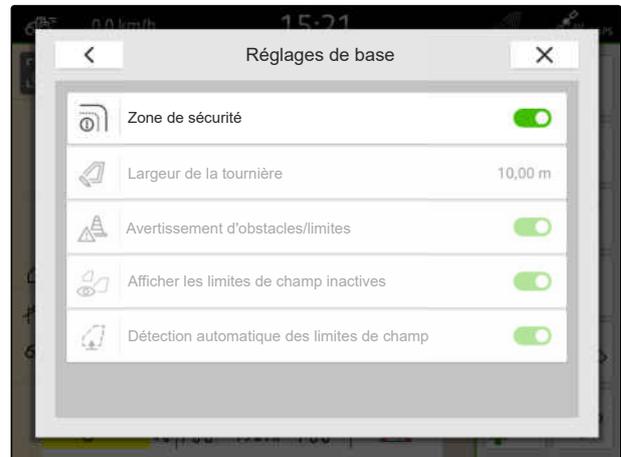
### 21.4.1 Désactiver la zone de sécurité

CMS-T-00013058-A.1

Lorsqu'un épandeur ISOBUS est raccordé, des zones de sécurité sont créées automatiquement dans les limites de champ et autour des zones d'exclusion. Lorsque l'épandeur ISOBUS entre dans une zone de sécurité, les tronçons sont désactivés. Cela empêche l'épandage au-delà de la limite du champ ou dans la zone d'exclusion. Les zones de sécurité peuvent être désactivées.

Sur les épandeurs AMAZONE de la dernière génération, les zones de sécurité sont automatiquement désactivées lors de l'épandage en limite.

1. Sélectionner dans le menu Travail  > "Limite de champ".
  2. Activer "Zone de sécurité"
- ou
- Désactiver "Zone de sécurité".



CMS-I-00008327

#### 21.4.2 Activer les avertissements d'obstacles et de limites

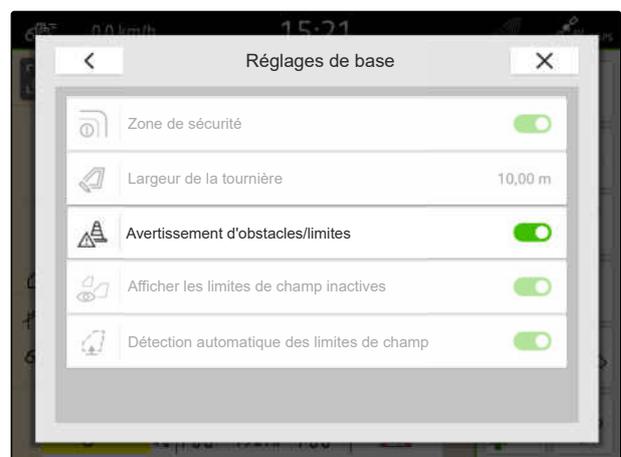
CMS-T-00000225-G.1

Les avertissements s'affichent sur le bord supérieur de l'écran et un signal sonore est émis.

**Si les avertissements sont activés, des avertissements sont émis pour les événements suivants :**

- Proximité d'une limite de champ
- Proximité d'un obstacle

1. Sélectionner dans le menu Travail  > "Limite de champ".
  2. Activer "Avertissement d'obstacles/limites"
- ou
- Désactiver "Avertissement d'obstacles/limites".



CMS-I-00000189

### 21.4.3 Afficher les limites de champ inactives

CMS-T-00013059-A.1

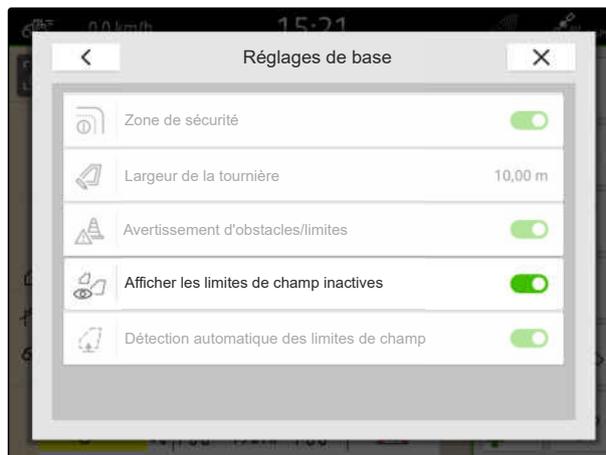
Lorsque cette fonction est activée, les limites de champ inactives sont affichées en lignes grises fines en mode carte.

1. Sélectionner dans le menu Travail  > "Limite de champ".

2. Activer "Afficher limites de champ inactives"

ou

Désactiver "Afficher limites de champ inactives".



CMS-I-00008328

### 21.4.4 Activer la détection automatique des limites de champ

CMS-T-00003639-C.1

Lorsque la détection automatique des limites de champ est activée, l'AmaTron 4 détecte automatiquement si un champ enregistré se trouve à proximité. Les données de champ de ce champ peuvent alors être chargées pour le traitement du champ. Lorsque la fonction est désactivée, les données de champ doivent être sélectionnées manuellement pour le traitement du champ.

## CONDITIONS PRÉALABLES

☑ Licence disponible pour "GPS-Maps&Docs"

1. Sélectionner dans le menu Travail  > "Limite de champ".
2. Activer "Détection automatique des limites de champ"

ou

Désactiver "Détection automatique des limites de champ".



CMS-I-00008291

# Utiliser une tournière virtuelle

# 22

CMS-T-00001746-H.1

## 22.1 Création d'une tournière virtuelle

CMS-T-00000300-I.1

Une tournière virtuelle permet de définir la tournière réelle dans la vue de carte. La zone de la tournière peut ainsi être traitée indépendamment du reste du champ. Les tronçons commutent en limite de tournière.

Des lignes de guidage sont automatiquement créées dans la tournière virtuelle.



### CONDITIONS PRÉALABLES

- ☑ Licence disponible pour "GPS-Switch basic" ou "GPS-Switch pro"
- ☑ Limite de champ créée, voir page 114

1. Sélectionner  dans le menu de travail.
2. Saisir la largeur de la tournière.

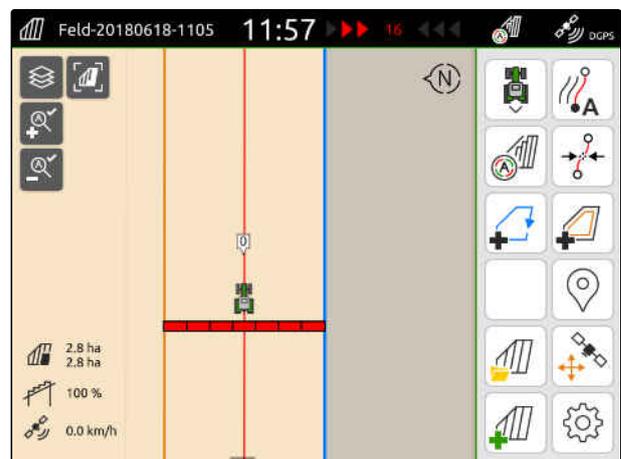


CMS-I-00000219

Lorsque le travail commence avec une demi-largeur de travail, la première ligne de guidage "0" se trouve sur la limite de champ et la deuxième ligne de guidage se trouve à l'intérieur de la limite de champ, à une distance correspondant à la largeur de travail.



Lorsque le travail commence avec la largeur de travail totale, la première ligne de guidage "0" se trouve à l'intérieur de la limite de champ, à une distance correspondant à la demi-largeur de travail.



3. Pour créer la première ligne de guidage sur la limite de champ,  
Activer "Commencer avec une demi-largeur de travail"

ou

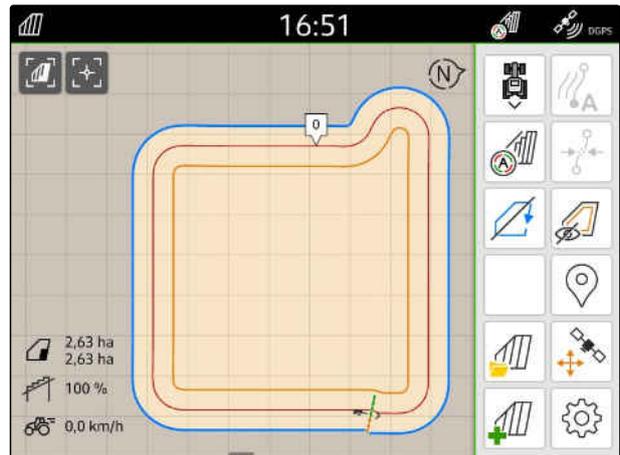
Pour créer la première ligne de guidage à une demi-largeur de travail à l'intérieur de la limite de champ,  
désactiver "Commencer avec une demi-largeur de travail".

4. Confirmer avec .

➔ Une fois que la tournière virtuelle a été créée, la tournière s'affiche comme surface grise à l'intérieur de la limite de champ.

## 22 | Utiliser une tournière virtuelle Création d'une tournière virtuelle

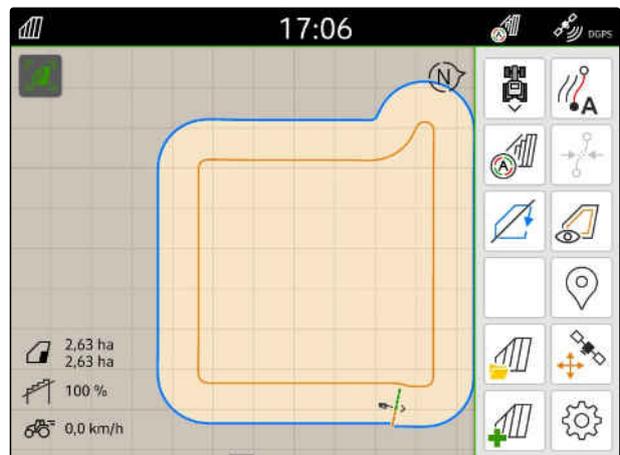
Pour pouvoir démarrer l'épandage à l'intérieur de la tournière virtuelle et pouvoir utiliser les lignes de guidage à l'intérieur de la tournière virtuelle, la tournière virtuelle doit être débloquée.



CMS-I-00009412

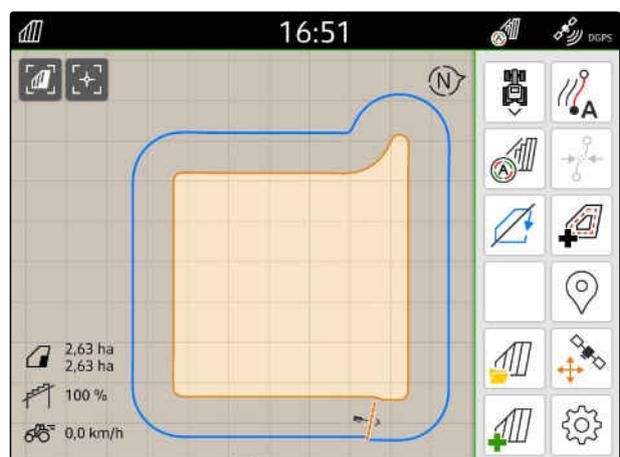
5. Pour débloquer la tournière virtuelle,  
sélectionner  dans le menu de travail.

6. Pour masquer les lignes de guidage à l'intérieur de la tournière virtuelle,  
sélectionner  dans le menu de travail.



CMS-I-00009411

7. Pour bloquer la tournière virtuelle,  
sélectionner  dans le menu de travail.



CMS-I-00009413

## 22.2 Modifier la tournière virtuelle

CMS-T-00000309-G.1

1. Appuyer sur la tournière virtuelle.
2. Pour supprimer la tournière virtuelle, sélectionner 

ou

Pour modifier la largeur de la tournière, saisir la largeur de tournière souhaité dans le

menu Travail sous  > "Limite de champ" > "Largeur de tournière".

ou

Pour décaler la première ligne de guidage,

dans le menu Travail sous  > "Déplacement parallèle", activer ou désactiver "Commencer avec une demi-largeur de travail".



CMS-I-00000315

## Marquer les obstacles

# 23

CMS-T-00000299-G.1

Lorsqu'il y a des obstacles sur le champ tels que des trous d'eau, des pylones, des rochers ou des arbres, ces obstacles peuvent être repérés sur la carte de l'AmaTron 4. Si le véhicule se déplace sur un obstacle, un avertissement est émis et un zoom est effectué sur le symbole du véhicule.

L'avertissement n'est émis que si les avertissements sont activés dans les réglages ; voir page 119.

Le zoom sur la carte n'est effectué que si le zoom automatique est activé ; voir page 70.

L'obstacle marqué peut être utilisé pour la correction de la dérive GPS, voir page 76.



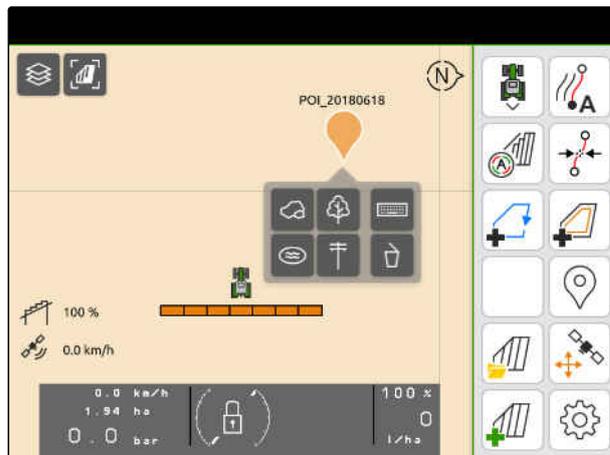
### CONDITIONS PRÉALABLES

☑ Licence disponible pour "GPS-Switch pro"

1. Rapprocher le véhicule de l'obstacle.
2. *Pour utiliser l'obstacle marqué pour la correction de la dérive GPS,*  
mémoriser l'orientation et la position du véhicule.

3. Sélectionner  dans le menu de travail.

➔ Un symbole d'obstacle est affiché sur la carte.



CMS-I-00000222

4. Déplacer le symbole d'obstacle avec le doigt à la position voulue.

5. *Si un symbole pour un type d'obstacle défini doit être ajouté,*  
sélectionner le symbole souhaité.

6. *Si le symbole d'obstacle doit être renommé,*  
saisir le nom souhaité sous .

7. *Si le symbole d'obstacle doit être supprimé,*  
Sélectionner .

8. *Pour définir le symbole d'obstacle,*  
appuyer sur un endroit de la carte.

# Utiliser l'assistant de conduite parallèle

# 24

CMS-T-00000190-J.1

## 24.1 Configurer l'assistant de conduite parallèle

CMS-T-00000231-H.1

### 24.1.1 Sélectionner le modèle de guidage

CMS-T-00000293-H.1

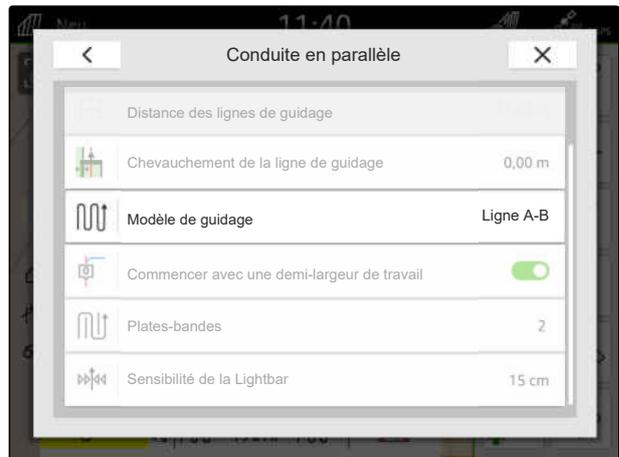
Différents types de lignes de guidage peuvent être enregistrées avec l'AmaTron 4.

Modèles de guidage disponibles	Explication	Illustration
A-B	Ligne de guidage rectiligne qui est créée entre 2 points.	
Contour lissé	Une ligne de guidage courbe qui est enregistrée pendant la conduite entre 2 points. Les contours sont lissés automatiquement.	

## CONDITIONS PRÉALABLES

- ☑ Licence disponible pour "GPS-Track"

1. Dans le menu de travail, sélectionner  > "Déplacement parallèle" > "Modèle de guidage".
2. Sélectionner le dessin de lignes de guidage souhaité.
3. Confirmer avec .



CMS-I-00000207

### 24.1.2 Modifier les lignes de guidage

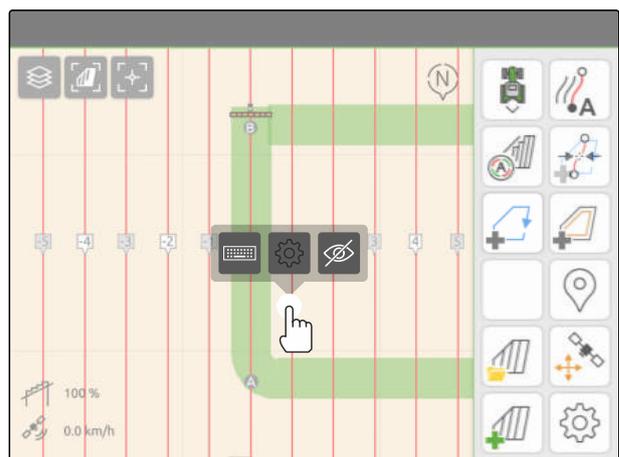
CMS-T-00007040-B.1

Lorsque des lignes de guidage sont créées, la distance entre lignes correspond à la largeur de travail de l'appareil raccordé. La distance entre lignes peut être modifiée manuellement.

Pour rouler sur les lignes de guidage et obtenir néanmoins un chevauchement ou un vide dans le traitement, le chevauchement des lignes de guidage peut être modifié.

1. Appuyer sur une ligne de guidage.
- ➔ Les boutons de configuration s'affichent.

2. Sélectionner .



CMS-I-00004944

## 24 | Utiliser l'assistant de conduite parallèle

### Configurer l'assistant de conduite parallèle

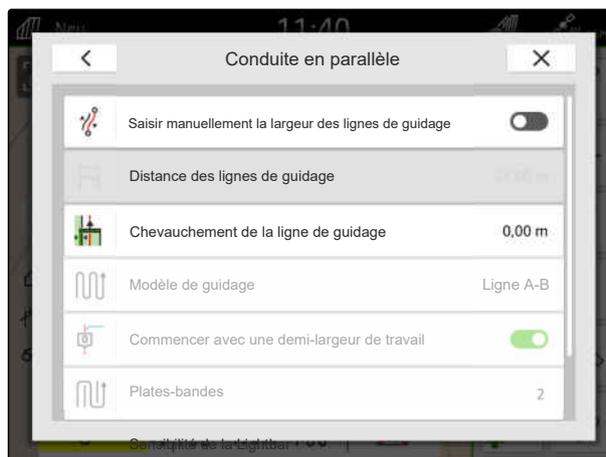
3. Pour modifier la distance entre lignes, activer "Saisie manuelle"

ou

Pour modifier le chevauchement de la ligne de guidage, désactiver "Saisie manuelle"

#### Saisies possibles pour le chevauchement de la ligne de guidage :

- Valeur positive : chevauchement
  - Valeur négative : vide dans le traitement
4. Saisir la distance entre lignes souhaitée ou le chevauchement souhaité pour la ligne de guidage.

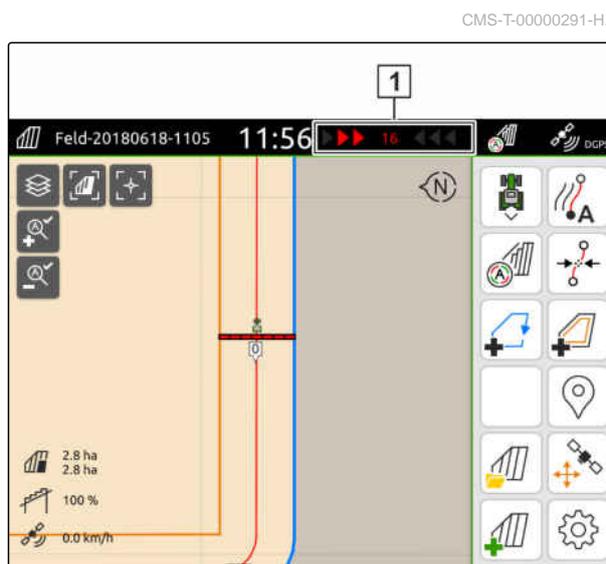


CMS-I-00004952

#### 24.1.3 Régler la sensibilité de la Lightbar

La Lightbar **1** indique l'écart entre le tracteur et la ligne de guidage suivante et aide le conducteur à maintenir la voie.

Les symboles triangulaires de la Lightbar s'allument lorsque l'écart par rapport à la ligne de voie dépasse la valeur indiquée.

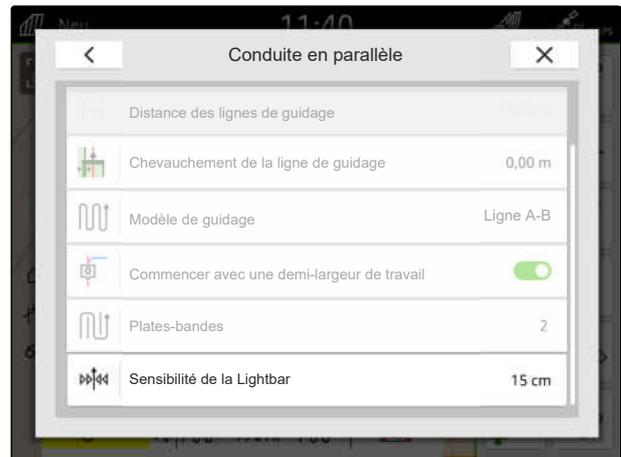


CMS-I-00000204

### CONDITIONS PRÉALABLES

- ☑ Licence disponible pour "GPS-Track"

1. Dans le menu de travail, sélectionner  > "Déplacement parallèle" > "Sensibilité de la Lightbar".
2. Saisir une valeur entre 1 cm et 100 cm.
3. Confirmer avec .



CMS-I-00000205

## 24.2 Création des lignes de guidage

CMS-T-00001688-F.1

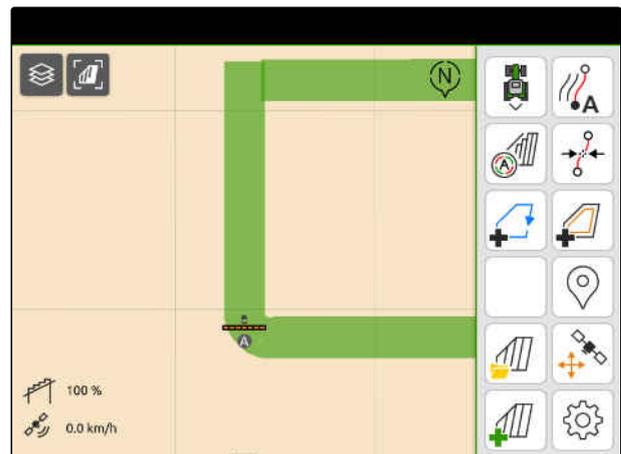
### 24.2.1 Création d'une ligne A-B

CMS-T-00000296-G.1

#### CONDITIONS PRÉALABLES

- ☑ Licence disponible pour "GPS-Track"
- ☑ Modèle de guidage "A-B" sélectionné ; voir page 128

1. Aller au début de la rangée.
  2. Sélectionner .
- ➔ Le point de départ de la ligne de guidage est placé sur la position du véhicule.



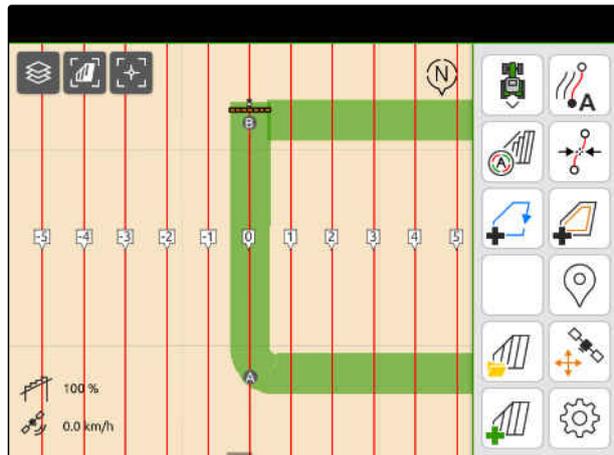
CMS-I-00000208

## 24 | Utiliser l'assistant de conduite parallèle Création des lignes de guidage

3. Rouler jusqu'à la fin de la rangée.

4. Sélectionner .

➔ Le point final de la ligne de guidage est posé sur la position du véhicule. D'autres lignes de guidage sont ajoutées.



CMS-I-00000209

### 24.2.2 Créer un contour lissé

CMS-T-00000297-G.1



#### CONDITIONS PRÉALABLES

- ☑ Licence disponible pour "GPS-Track"
- ☑ Modèle de guidage "Contour lissé" sélectionné; voir page 128

1. Aller au début de la rangée.

2. Sélectionner .

➔ Le point de départ de la ligne de guidage est placé sur la position du véhicule.



CMS-I-00000211

3. Rouler jusqu'à la fin de la rangée.

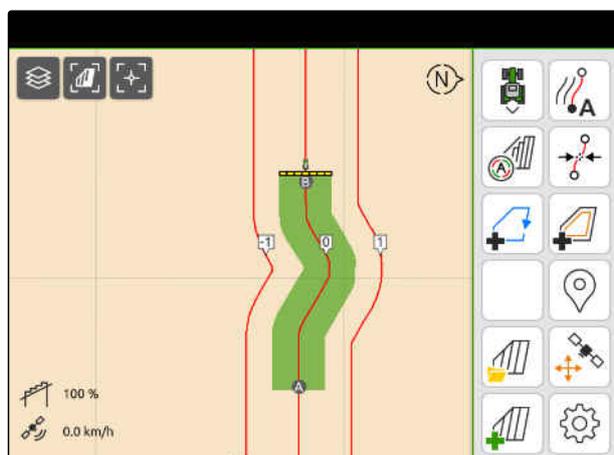


#### REMARQUE

Le point final de la ligne de guidage doit être éloigné d'au moins 15 m du point de départ.

4. Sélectionner .

➔ Le point final de la ligne de guidage est posé sur la position du véhicule. D'autres lignes de guidage sont ajoutées.



CMS-I-00000210

## 24.3 Créer une planche

CMS-T-00000292-H.1

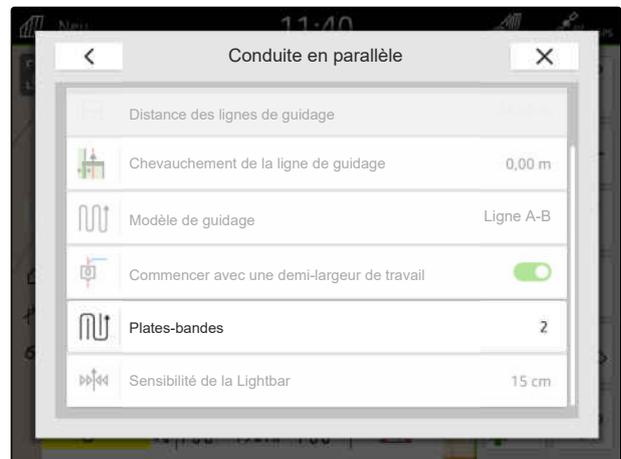
Pour créer une planche, certaines lignes de guidage peuvent être relevées. Les lignes de guidage relevées indiquent dans quelle rangée la zone de travail doit être parcourue pour créer une planche de la taille désirée. Le nombre à saisir indique à quel rythme les lignes de guidage doivent être parcourues. Si on saisit un 2, par exemple, une ligne de guidage sur deux doit être parcourue. Une ligne de guidage sur deux est donc ainsi laissée de côté afin de générer une planche de la largeur de travail.



### CONDITIONS PRÉALABLES

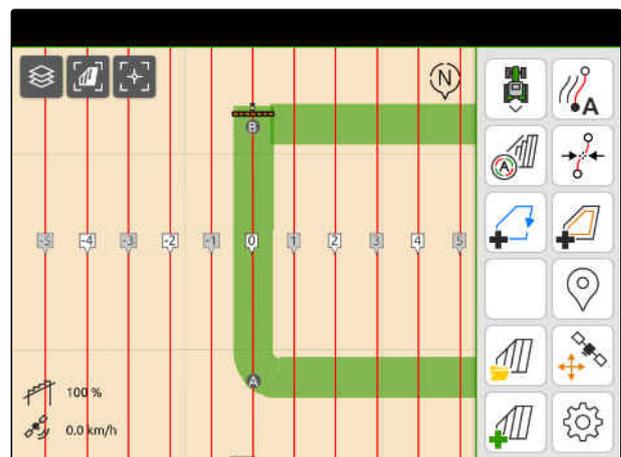
- ☑ Licence disponible pour "GPS-Track"

1. Dans le menu de travail, sélectionner  > "Déplacement parallèle" > "Planche".
2. Saisir une valeur entre 1 et 20.
3. Confirmer avec .



CMS-I-00000206

- ➔ Les lignes de guidage sont mises en évidence au rythme indiqué.

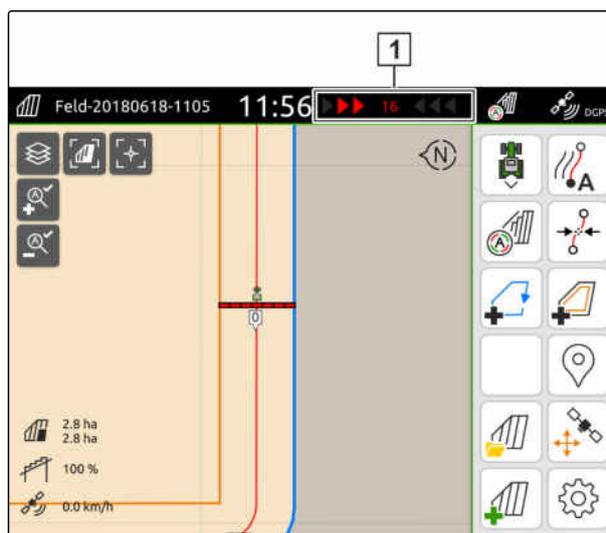


CMS-I-00001095

## 24.4 Déplacement parallèle

CMS-T-00000295-H.1

La Lightbar **1** indique pendant le déplacement de combien de centimètres le véhicule s'écarte de la ligne de guidage parcourue. Lorsque l'écart de voie atteint la valeur réglée, le symbole triangulaire devient rouge à côté des indications en centimètres. Le conducteur voit en rouge dans quel sens le véhicule doit être commandé.



CMS-I-00000204



### CONDITIONS PRÉALABLES

- ☑ Licence disponible pour "GPS-Track"
- ☑ Lightbar ajoutée à la barre d'état ; voir page 24
- ☑ Sensibilité de la Lightbar définie ; voir page 130
- ☑ Ligne de guidage créée ; voir page 131
- ☑ Si nécessaire, planches créées ; voir page 133

- Afin de maintenir le véhicule sur la voie, commander le véhicule de la longueur affichée dans le sens de la ligne de guidage.

## 24.5 Déplacer les lignes de guidage

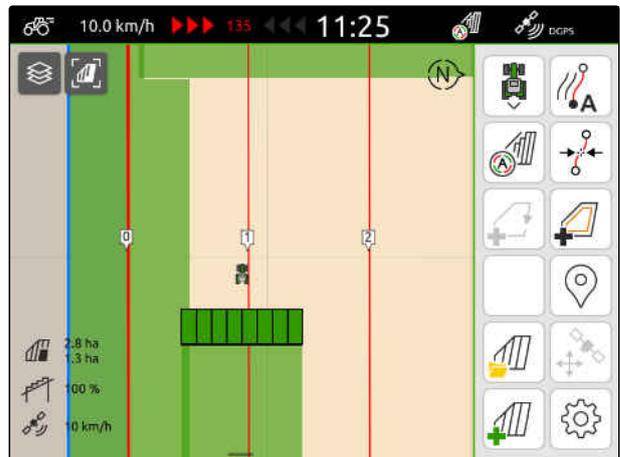
CMS-T-00003615-B.1

Pour compenser les écarts résultant de la dérive GPS, les lignes de guidage peut être décalées. Lorsque les lignes de guidage affichées ne correspondent plus aux voies réelles dans le champ, les lignes de guidage affichées peuvent être décalées sur l'AmaTron 4. La ligne de guidage la plus proche du symbole du véhicule est alors placée sur la position du symbole du véhicule. Toutes les autres lignes de guidage sont décalées de la même longueur dans la même direction.

## CONDITIONS PRÉALABLES

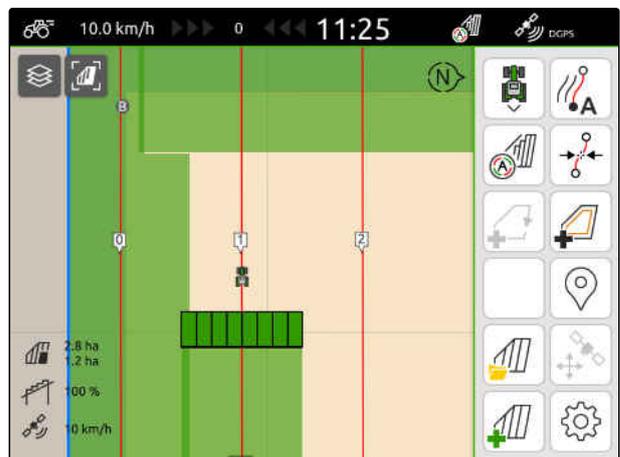
- ☑ Licence disponible pour "GPS-Track"

► Sélectionner  dans le menu de travail.



CMS-I-00002601

➔ Les lignes de guidage sont décalées.



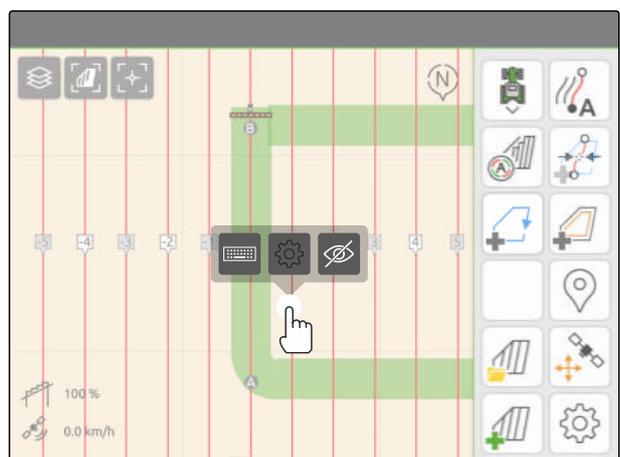
CMS-I-00002602

## 24.6 Renommer les lignes de guidage

CMS-T-00007022-B.1

1. Appuyer sur une ligne de guidage.

➔ Les boutons de configuration s'affichent.



CMS-I-00004944

## 24 | Utiliser l'assistant de conduite parallèle Masquer les lignes de guidage

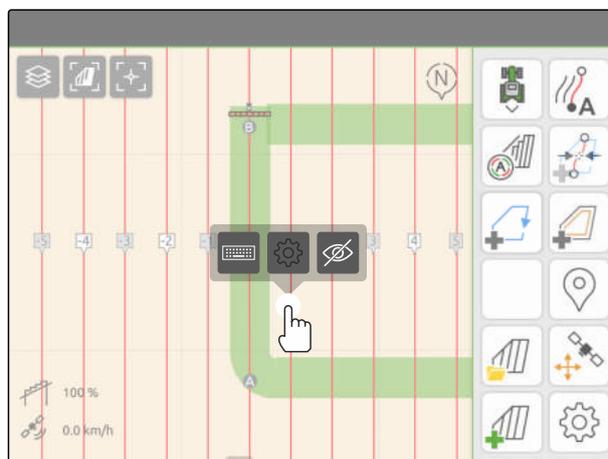
2. sélectionner .
3. Saisir le nom souhaité pour les lignes de guidage.
4. Confirmer avec .

### 24.7 Masquer les lignes de guidage

CMS-T-00007039-B.1

Lorsque des lignes de guidage sont masquées, elles ne sont plus affichées dans la vue de carte. Les lignes de guidage masquées restent enregistrées dans les données de champ et peuvent être rechargées.

1. Appuyer sur une ligne de guidage.
- ➔ Les boutons de configuration s'affichent.



CMS-I-00004944

2. sélectionner .
- ➔ Les lignes de guidage sont masquées.
3. *Pour recharger les lignes guidage, voir page 85.*

## Utiliser l'abaissement automatique de la rampe

25

CMS-T-00000284-H.1

L'abaissement automatique de la rampe abaisse la rampe automatiquement quand le pulvérisateur est conduit sur une surface non traitée.

La valeur indiquée se rapporte au moment où la rampe a été abaissée sur l'AmaTron 4 avant d'atteindre la surface non traitée.

La valeur pour le moment de l'abaissement doit être déterminée manuellement.

**Le fonctionnement correct au niveau du temps de l'abaissement automatique de la rampe dépend des facteurs suivants :**

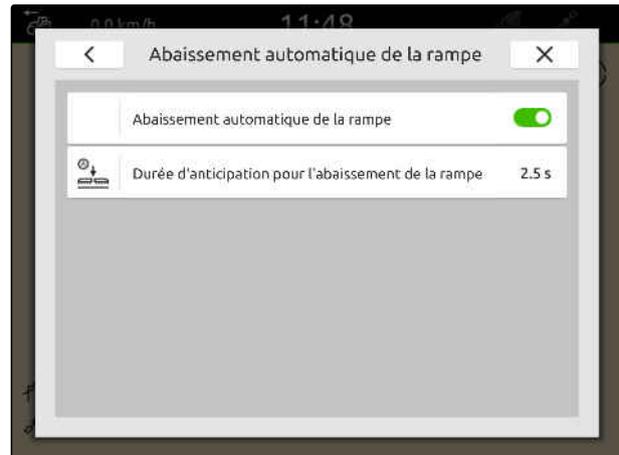
- Vitesse de déplacement
- Équipement du tracteur
- Équipement de l'appareil
- Course de levage de la rampe



### CONDITIONS PRÉALABLES

- ☑ Licence disponible pour "GPS-Switch basic" ou "GPS-Switch pro"
- ☑ Pulvérisateur AMAZONE compatible raccordé
- ☑ Limite de champ créée, voir page 114

1. Sélectionner  > "Abaissement automatique de la rampe" dans le menu de travail.
2. Activer "Abaissement automatique de la rampe".
3. Sous "Durées d'anticipation pour l'abaissement de la rampe", saisir la durée du processus d'abaissement en secondes.
4. Confirmer avec  .



CMS-I-00000214

# Configurer l'appareil de saisie AUX-N

# 26

CMS-T-00000359-H.1

## 26.1 Paramétrer l'appareil de saisie AUX-N

CMS-T-00005926-C.1

### 26.1.1 Affecter les fonctions de l'AmaTron 4 à l'appareil de saisie AUX-N.

CMS-T-00000324-G.1

Les touches des appareils de saisie AUX-N sont affectées à l'aide de l'AmaTron 4. Les fonctions de l'AmaTron 4 peuvent ainsi être actionnées avec l'appareil de saisie AUX-N.



#### REMARQUE

L'AmaTron 4 ne permet d'affecter des fonctions qu'aux appareils de saisie AUX-N.

Le tableau suivant montre les fonctions de l'AmaTron4 :

Inverser l'orientation du symbole du véhicule dans la vue de carte	Activer la commande automatique des tronçons	Appeler le mode carte	Appeler le menu principal	Appeler le terminal universel	Confirmer	Appeler l'image de la caméra	Passer d'une application par balayage à l'autre



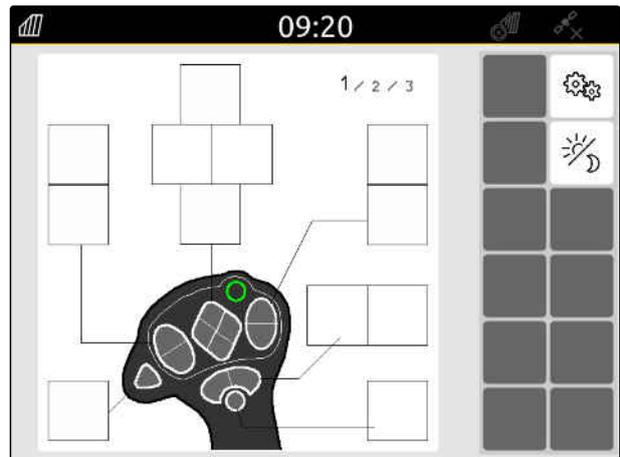
### CONDITIONS PRÉALABLES

- ☑ Appareil de saisie AUX-N raccordé
- ☑ Numéro UT 2 de l'AmaTron 4 réglé sur 1 ; voir page 43

1. Sélectionner  dans le menu principal.

➔ La surface envoyée par l'appareil de saisie est affichée.

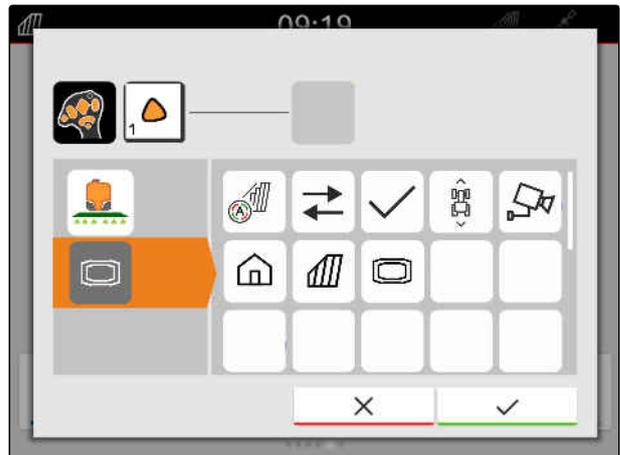
2. Sélectionner le bouton de la touche souhaitée.



CMS-I-00000250

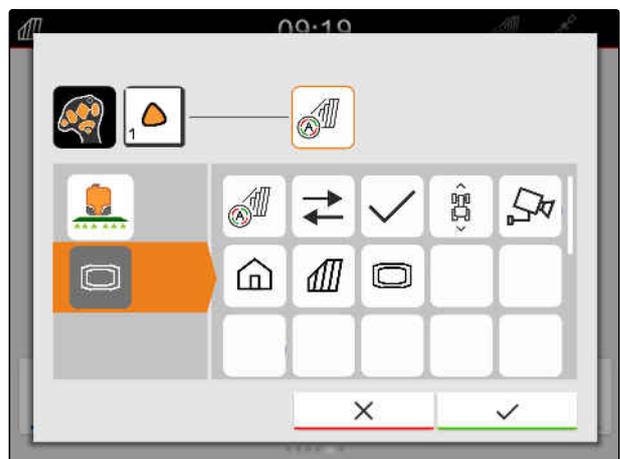
L'appareil de saisie AUX-N est représenté symboliquement avec la touche sélectionnée. Un bouton représentant l'AmaTron 4 se trouve en dessous. Ce bouton permet d'ouvrir les fonctions de l'AmaTron4.

3. Ouvrir les fonctions AmaTron 4.
4. Sélectionner la fonction AmaTron 4 dans la liste.



CMS-I-00004280

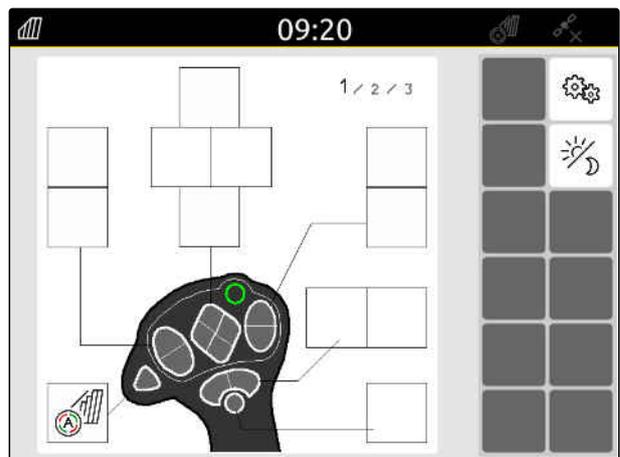
→ La fonction AmaTron 4 électionnée est affectée à la touche.



CMS-I-00004281

5. Confirmer avec ✓

→ La fonction AmaTron 4 sélectionnée est affichée dans l'aperçu sur le bouton de la touche affectée.



CMS-I-00004279

### 26.1.2 Affecter les fonctions de l'appareil à l'appareil de saisie AUX-N

CMS-T-00005927-C.1

Sur l' AmaTron 4 les touches des appareils de saisie AUX-N peuvent être affectées. Les fonctions de

l'appareil peuvent ainsi être actionnées avec l'appareil de saisie AUX-N.

### REMARQUE

Sur l' AmaTron 4 les fonctions ne peuvent être affectées qu'aux appareils de saisie AUX-N.

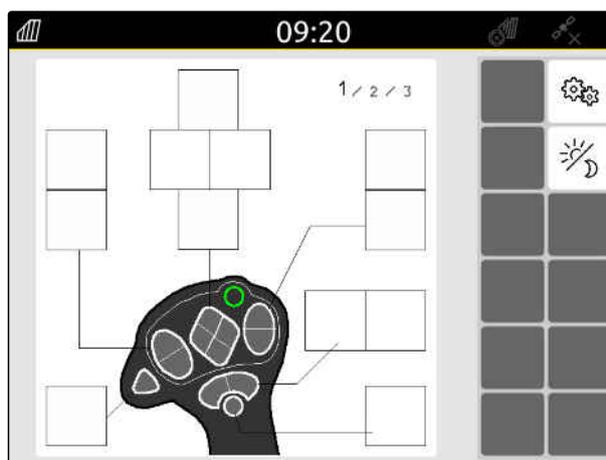
### CONDITIONS PRÉALABLES

- ✓ Appareil de saisie AUX-N raccordé
- ✓ Numéro UT 2 de l'AmaTron 4 réglé sur 1 ; voir page 43

1. Sélectionner  dans le menu principal.

➔ La surface envoyée par l'appareil de saisie est affichée.

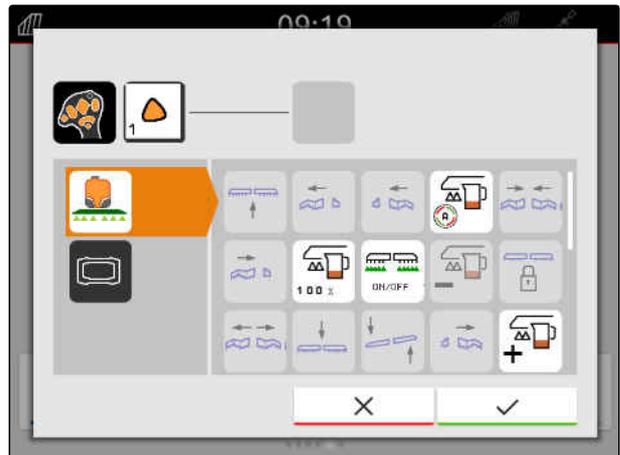
2. Sélectionner le bouton de la touche souhaitée.



CMS-I-00000250

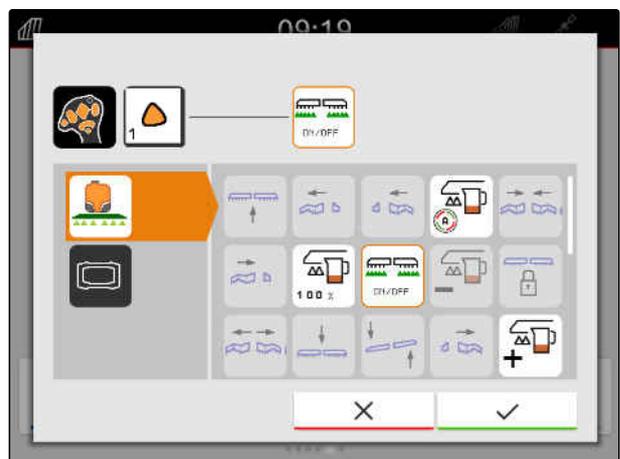
L'appareil de saisie AUX-N est représenté symboliquement avec la touche sélectionnée. Au-dessous se trouvent des boutons qui représentent les appareils raccordés. Les fonctions de l'appareil peuvent être ouvertes avec ces boutons.

3. Ouvrir les fonctions de l'appareil.
4. Sélectionner la fonction de l'appareil dans la liste.



CMS-I-00000247

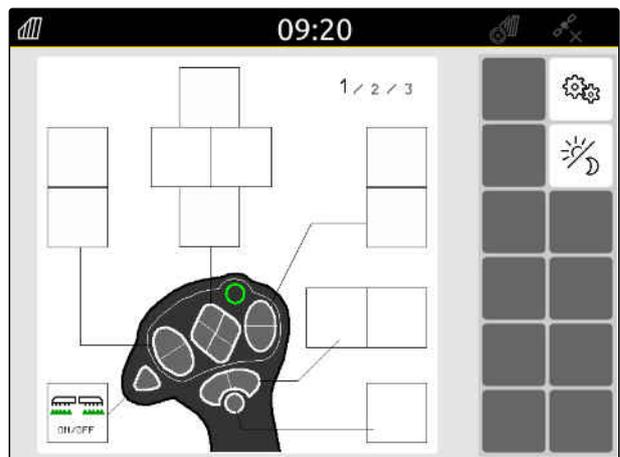
→ La fonction sélectionnée de l'appareil est affectée à la touche.



CMS-I-00000245

5. Confirmer avec ✓.

→ Dans l'aperçu, la fonction sélectionnée de l'appareil est affichée sur le bouton de la touche affectée.



CMS-I-00000248

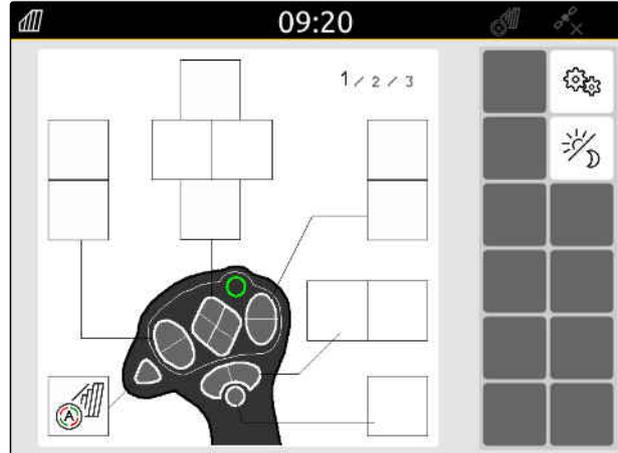
### 26.1.3 Supprimer l'affectation AUX-N

CMS-T-00014703-A.1

1. Sélectionner  dans le menu principal.

➔ La surface envoyée par l'appareil de saisie est affichée.

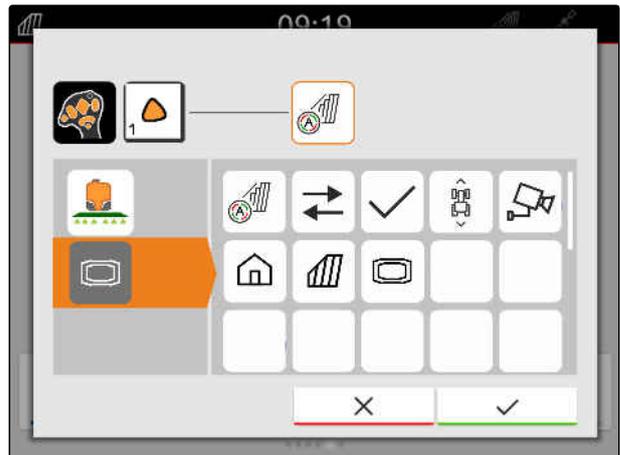
2. Sélectionner le bouton avec la fonction à supprimer.



CMS-I-00004279

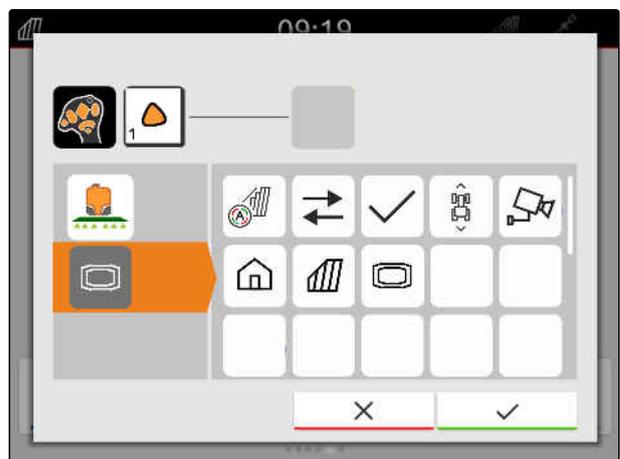
L'appareil de saisie AUX-N est représenté symboliquement avec la touche sélectionnée. La fonction attribuée s'affiche à côté.

3. Effleurer la fonction attribuée.



CMS-I-00004281

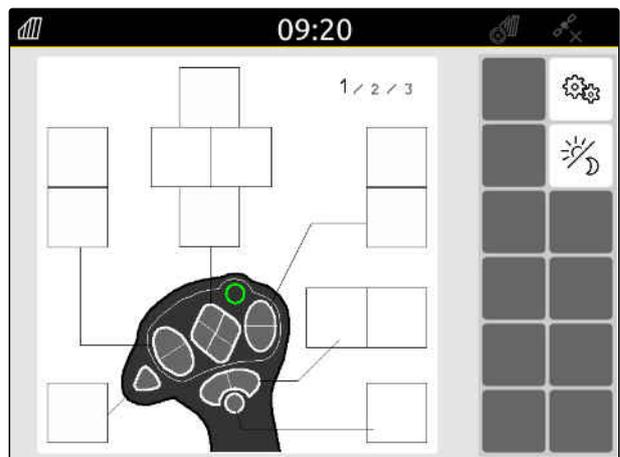
→ La fonction attribuée est supprimée.



CMS-I-00004280

4. Confirmer avec ✓.

→ Dans l'aperçu, le bouton est libre.



CMS-I-00000250

## 26.2 Gérer l'affectation préférée

CMS-T-00000361-E.1

### 26.2.1 Confirmer l'attribution AUX-N

CMS-T-00000360-C.1

Si un appareil de saisie AUX-N est raccordé, les affectations AUX-N doivent être confirmées à chaque redémarrage de l'AmaTron 4 pour les appareils raccordés.

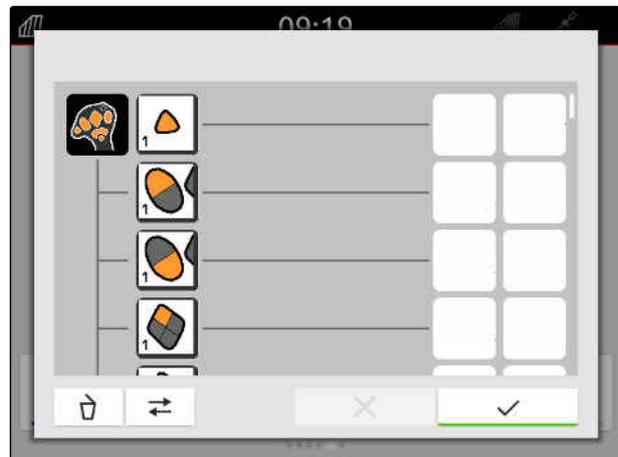
Le menu pour l'"Affectation préférée" est ouvert automatiquement.

1. Contrôler l'affectation AUX-N.
2. *Lorsque l'affectation AUX-N doit être modifiée, voir page 146*

ou

*lorsque l'affectation AUX-N est correcte,*

confirmer avec .



### 26.2.2 Modifier l'affectation AUX-N

CMS-T-00000365-E.1

#### 26.2.2.1 Modifier l'affectation AUX-N via la liste des fonctions

CMS-T-00000362-D.1

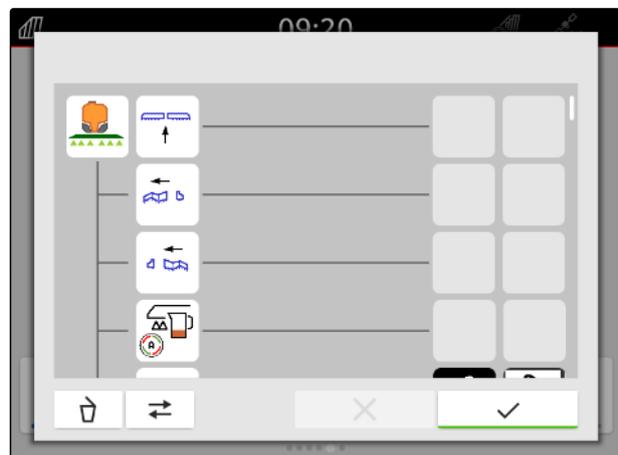
Avec l'affectation AUX-N via la liste des fonctions, toutes les fonctions disponibles sont listées sur le côté gauche. Les fonctions peuvent être attribuées aux touches d'un appareil de saisie AUX-N.

1. *Si les fonctions ne sont pas affichées dans la liste de gauche :*

sélectionner  .

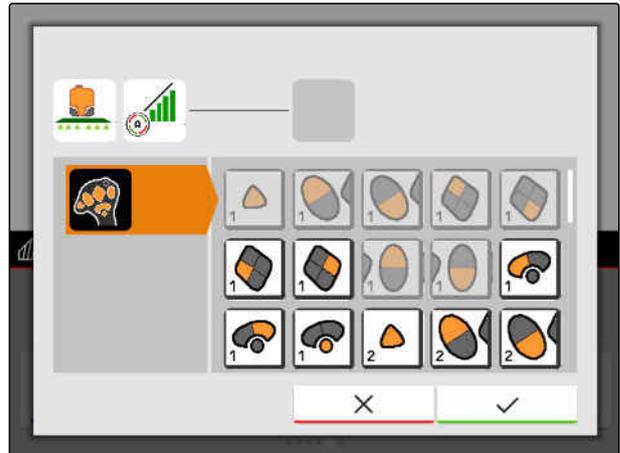
2. Sélectionner la fonction dans la liste.

➔ Un aperçu des appareils de saisie AUX-N disponibles est affiché.



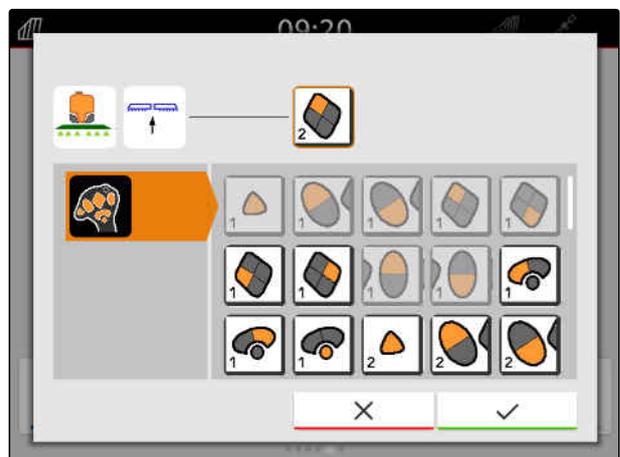
3. Sélectionner l'appareil de saisie AUX-N souhaité.

➔ Un aperçu des touches disponibles est affiché.



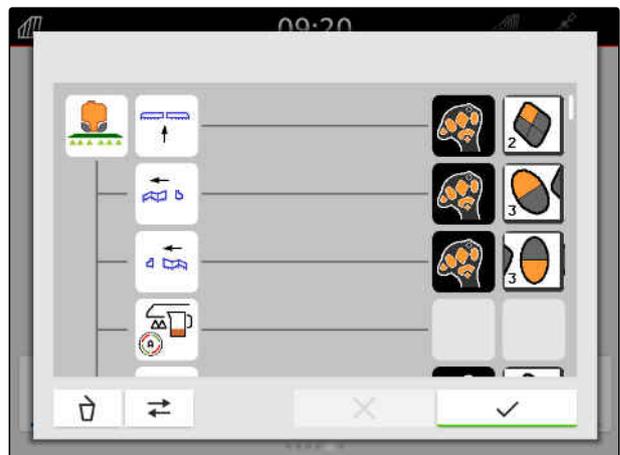
4. Sélectionner la touche souhaitée.

➔ La touche sélectionnée est affichée à côté de la fonction.



5. Confirmer avec ✓.

➔ La touche est affectée dans l'aperçu de la fonction sélectionnée.



6. Affecter d'autres touches

ou

Confirmer l'attribution AUX-N avec ✓.

### 26.2.2.2 Modifier l'affectation AUX-N via la liste de saisie

CMS-T-00000363-C.1

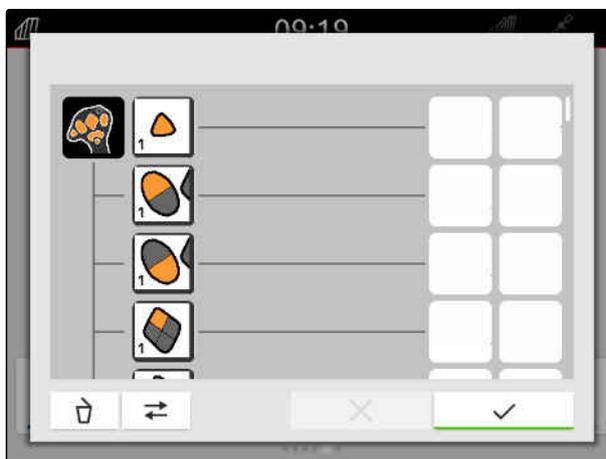
Avec l'affectation AUX-N via la liste de saisie, toutes les touches disponibles sont listées sur le côté gauche. Des fonctions peuvent être attribuées à ces touches.

1. Si les touches ne s'affichent pas dans la liste de gauche :

sélectionner  .

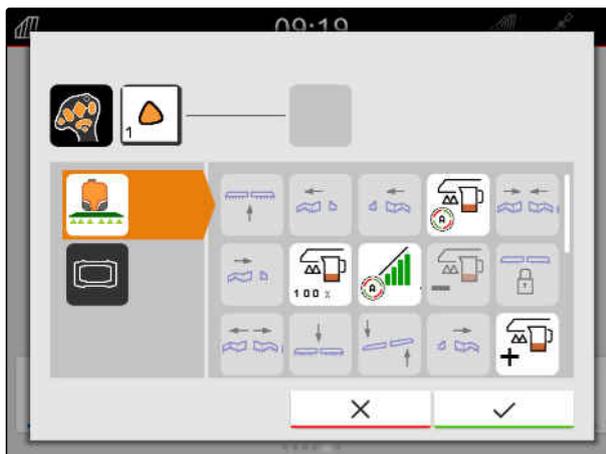
2. Sélectionner la touche dans la liste.

➔ Un aperçu des appareils raccordés est affiché.



3. Sélectionner l'appareil souhaité.

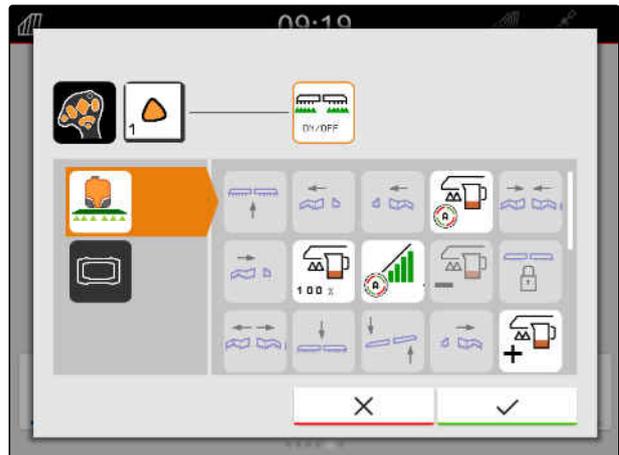
➔ Une aperçu des fonctions disponibles s'affiche.



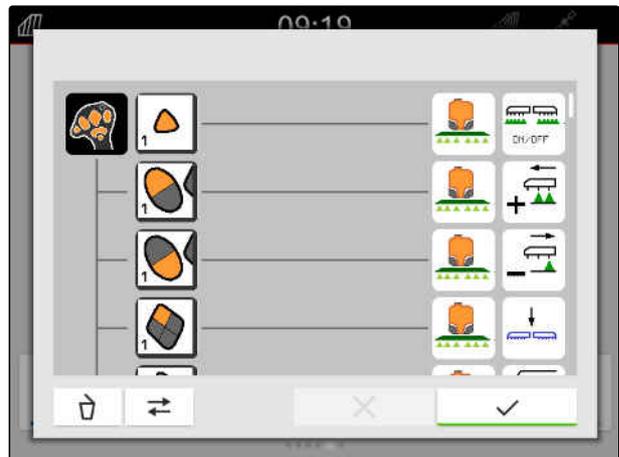
4. Sélectionner la fonction souhaitée.

➔ La fonction sélectionnée est affichée à côté de la touche.

5. Confirmer avec ✓.



➔ La touche est affectée dans l'aperçu de la fonction sélectionnée.



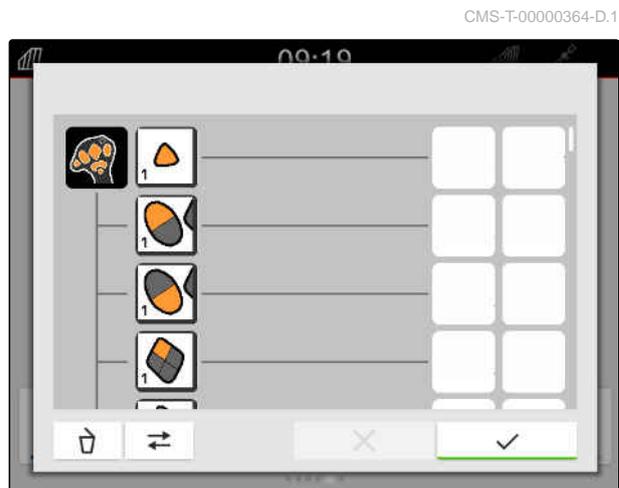
6. Affecter d'autres fonctions

ou

Confirmer l'attribution AUX-N avec ✓.

### 26.2.2.3 Supprimer l'affectation AUX-N

1. Sélectionner la fonction à supprimer dans la liste des fonctions ou dans la liste de saisie.



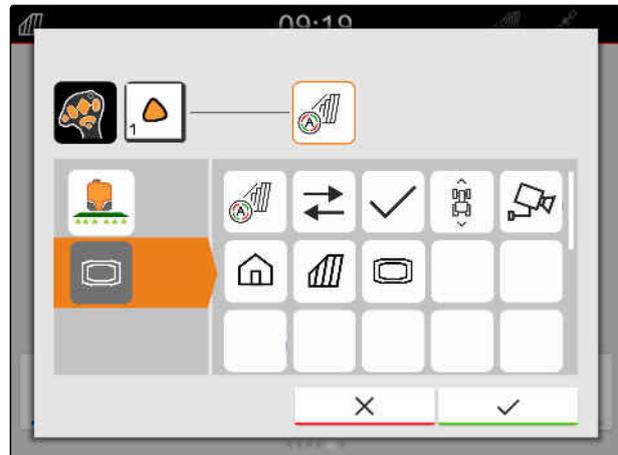
CMS-T-00000364-D.1

CMS-I-00000289

## 26 | Configurer l'appareil de saisie AUX-N Éliminer les conflits AUX-N

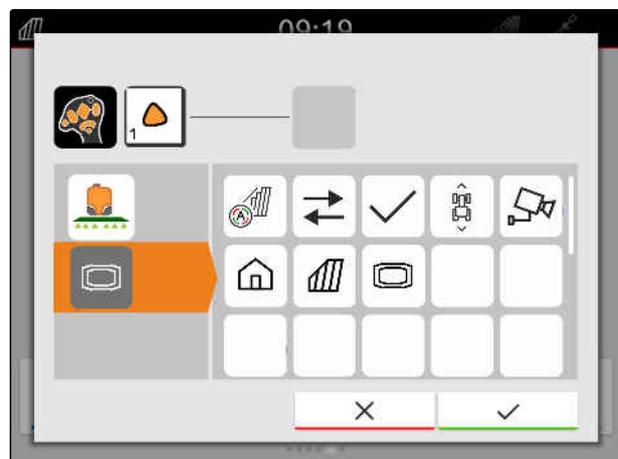
La fonction sélectionnée ou le bouton correspondant de l'appareil de saisie AUX-N s'affiche en haut au milieu.

2. Effleurer la fonction ou le bouton correspondant de l'appareil de saisie AUX-N.



CMS-I-00004281

- L'affectation est supprimée.



CMS-I-00004280

3. Confirmer avec .

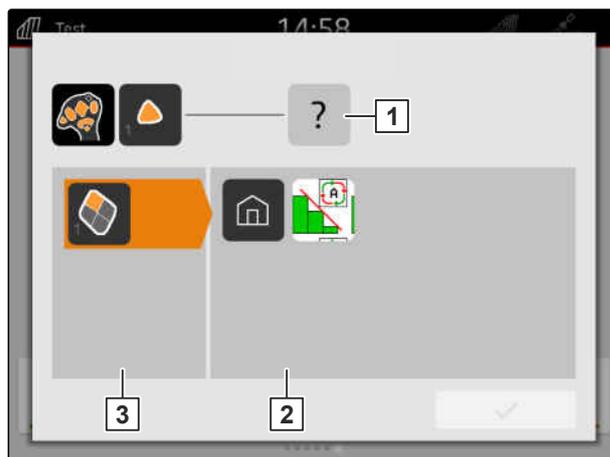
### 26.3 Éliminer les conflits AUX-N

CMS-T-00010642-A.1

Une touche d'un appareil de saisie AUX-N ne peut être affectée qu'à une fonction. Si des touches de l'appareil de saisie AUX-N raccordé sont affectées à plusieurs fonctions, il en résulte des conflits AUX-N.

Lorsque l'AmaTron 4 reconnaît ces conflits AUX-N, une fenêtre de sélection s'affiche pour les touches et les fonctions concernées.

1. Sélectionner la touche dans la liste **3**.
  2. Sélectionner l'une des fonctions dans la liste **2**.
- ➔ La fonction sélectionnée est affichée dans le champ **1**.
3. *Après l'élimination de tous les conflits AUX-N,*  
Confirmer la sélection avec ✓.



CMS-I-00007284

## Créer une capture d'écran

27

CMS-T-00000201-B.1

Une capture d'écran désigne une illustration de la représentation actuelle sur l'écran. L'illustration est enregistrée en tant que fichier graphique sur la clé USB. Le nom de fichier se compose de la date et de l'heure actuelles.



### CONDITIONS PRÉALABLES

- ☑ Clé USB insérée

- ▶ Maintenir la touche du menu principal **1** enfoncée.
- ➔ Le symbole de la caméra est affiché sur l'écran. La capture d'écran est enregistrée sur la clé USB.



## Utiliser la caméra

28

CMS-T-00000323-H.1

L'AmaTron 4 peut afficher des images de la caméra raccordée.



### CONDITIONS PRÉALABLES

- ☑ Licence présente pour "AmaCam"
- ☑ Caméra raccordée
- ☑ Caméra configurée ; voir page 30

► Sélectionner  dans le menu principal.

ou

*lorsque la détection automatique de marche arrière est activée,*  
effectuer une marche arrière.

➔ L'image de la caméra est affichée.

## Éliminer les erreurs

# 29

CMS-T-00003627-E.1

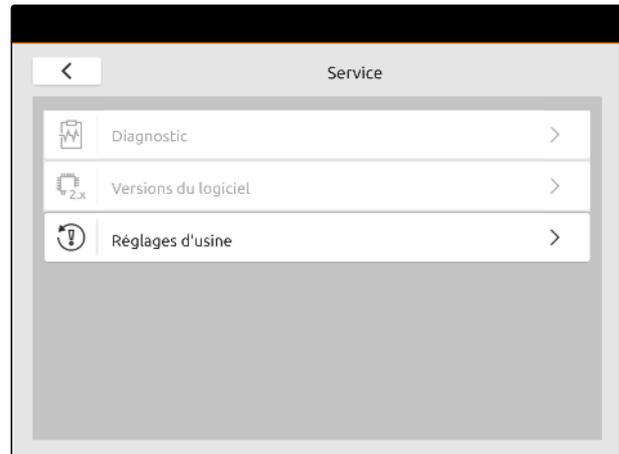
Erreur	Cause	Solution
Réception GPS défailante	Le récepteur GPS ne fonctionne pas correctement.	<ul style="list-style-type: none"> <li>▶ Vérifier les raccordements.</li> <li>▶ Restaurer les réglages d'usine du récepteur GPS, voir page 41.</li> </ul>
Affichage erroné de la commande de la machine sur le terminal universel	Le groupe n'a pas été correctement chargé.	▶ Supprimer les groupes enregistrés, voir page 155.
La machine raccordée ne s'affiche pas	Le groupe n'a pas été correctement chargé.	▶ Supprimer les groupes enregistrés, voir page 155.
	La machine n'est pas correctement raccordée.	▶ Raccorder à nouveau la machine.
	La configuration de l'ISOBUS est incorrecte.	▶ Configurer l'ISOBUS, voir page 43
Les tronçons ne sont pas correctement affichés dans la vue de carte	Erreur dans la gestion des machines	▶ Réinitialiser la gestion des machines, voir page 155.
La machine n'est pas affichée dans le terminal.	Deuxième terminal raccordé.	▶ Configurer l'ISOBUS, voir page 43
La commutation des tronçons ne fonctionne pas.	Deuxième terminal raccordé.	▶ Configurer l'ISOBUS, voir page 43

## Réinitialiser aux réglages d'usine

30

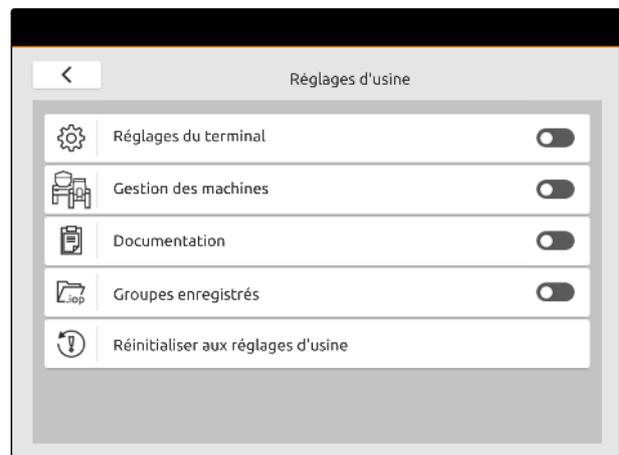
CMS-T-00001736-D.1

1. Dans le menu Setup, sélectionner "Service" > "Réglages d'usine".



### Les domaines d'application suivants peuvent être réinitialisés :

- Réglages du terminal : réinitialise tous les paramètres de l'AmaTron 4
- Gestion des machines : supprime tous les tracteurs et machines créés
- Documentation : supprime toutes les données de tâche
- Groupes enregistrés : supprime les vues enregistrées de la commande machine



2. Sélectionner les domaines d'application souhaités.
3. Sélectionner "Réinitialiser aux réglages d'usine".
4. Confirmer avec .

# Annexe

# 31

CMS-T-00003616-C.1

## 31.1 Documents afférents

CMS-T-00003617-C.1

- Notice d'utilisation pour l'appareil et le logiciel de la commande d'appareil
- Notice d'utilisation pour le récepteur GPS
- Notice d'utilisation du tracteur

# Sommaire

# 32

## 32.1 Glossaire

CMS-T-00005867-B.1

### A

#### AUX

*AUX signifie "auxiliary" et désigne un appareil de saisie supplémentaire comme une poignée multifonctions.*

### C

#### Carte d'application

*Les cartes d'applications contiennent des données avec lesquelles un élément de l'outil peut être piloté. Les débits et les profondeurs de travail font partie de ces données.*

### D

#### Débit en bauds

*Vitesse de transfert des données, mesurée en bits par seconde.*

#### Dérive GPS

*On désigne par dérive GPS les écarts du signal GPS engendrés lors de l'utilisation des sources de correction avec faible précision. La dérive GPS se reconnaît quand la position du symbole du véhicule sur le terminal de commande ne correspond plus à la position réelle du véhicule.*

### E

#### ECU

*ECU désigne le bloc de commande de la machine qui est installé dans la machine. À l'aide de terminaux de commande, il est possible d'accéder au bloc de commande de la machine et d'utiliser la machine.*

#### EGNOS

*European Geostationary Navigation Overlay Service. Système européen pour la correction de la navigation par satellites.*

### F

#### Farm Management Information System

*Un système Farm-Management, FMIS, est un programme dédié à la gestion des exploitations agricoles. Des tâches et des données de base peuvent être gérées avec un tel programme.*

#### Fichier shape

*Le fichier shape enregistre les informations géométriques et les attributs dans un bloc de données. Les informations géométriques forment des formes qui peuvent être utilisées comme limites. Les informations d'attribut sont nécessaires pour les applications pour par exemple commander les débits. Le fichier shape a le format « .shp ».*

### G

#### GLONASS

*Système global de navigation par satellites russe*

## H

### HDOP

*(Horizontal Dilution of Precision) Cote pour la précision des données de position horizontales (latitude et longitude) qui sont envoyées par un satellite.*

## M

### Microprogramme

*Un programme d'ordinateur qui est incorporé dans un appareil.*

### MSAS

*Multifunctional Satellite Augmentation. Système japonais pour la correction de la navigation par satellite.*

## R

### Rampe

*La rampe désigne un groupe de tronçons.*

### RTK

*Système payant pour la correction des données satellites.*

### Récepteur de valeur de consigne

*On désigne comme récepteur de valeur de consigne l'élément de l'outil, qui peut être commandé. Sur un pulvérisateur, on peut indiquer comme élément pouvant être commandé le régulateur de pression de pulvérisation avec lequel le débit peut être régulé.*

## S

### Source de correction

*Les sources de correction sont les différents systèmes servant à améliorer et corriger le signal GPS.*

## T

### TASK.XML

*Le TASK.XML est un fichier qui comprend des données sur les missions.*

### Terminal universel

*À l'aide du terminal universel, l'interface graphique de l'ECU peut être représentée sur le terminal de commande.*

## 32.2 Index des mots-clés

<b>A</b>			
Abaissement automatique de la rampe	137	Barre des touches programmables	20
Abaissement de la rampe	137	<i>afficher</i>	68
Activer le mode de jour	25	<i>utiliser</i>	72
Activer le mode de nuit	25	Barre lumineuse	130
Adresse		<b>C</b>	
<i>Rédaction technique</i>	8	Caméra	
Affectation AUX-N		<i>Afficher l'image de la caméra</i>	17
<i>afficher</i>	17	<i>raccorder</i>	11
<i>appeler via le menu de démarrage rapide</i>	25	<i>régler</i>	30
Aide		<i>utiliser</i>	153
<i>appeler</i>	25, 28	Capteur arbre de prise de force	
AmaCam		<i>configurer</i>	63
<i>activer</i>	46	Capteur de position de travail	
Appareil		<i>configurer</i>	64, 64
<i>commander</i>	72	Capteur de roue	
<i>ISOBUS</i>	52	<i>configurer</i>	59
<i>sélectionner</i>	55	Capteur radar	
Application AmaTron-Twin	72	<i>configurer</i>	60
Application myAmaRouter		<i>Position de travail</i>	64
<i>exporter ISO-XML</i>	94	<i>Prise de force</i>	63
<i>Importer ISO-XML</i>	92	<i>raccorder</i>	11
Applications		<i>Radar</i>	60
<i>activer</i>	46	<i>Roue</i>	59
<i>Aperçu</i>	17	Capteurs	
<i>commuter</i>	23	<i>configurer</i>	59
Applis		<i>Position de travail</i>	64
<i>Aperçu</i>	17	<i>Prise de force</i>	63
<i>commuter</i>	23	<i>raccorder</i>	11
Assistant de conduite parallèle		<i>Radar</i>	60
<i>Masquer les lignes de guidage</i>	136	<i>Roue</i>	59
<i>Modifier la distance entre lignes</i>	129	Carrusel d'applications	16
<i>Renommer les lignes de guidage</i>	135	<i>Aperçu</i>	17
Avertissements	119	<i>utiliser</i>	23
		Carte	
<b>B</b>		<i>Aperçu</i>	19
Barre d'état	16	Carte d'application	
<i>configurer</i>	24	<i>activer l'utilisation</i>	46
Barre de boutons	20	<i>changer</i>	75
<i>afficher</i>	68	Champ	
		<i>Ajouter des données de champ à partir d'un</i>	
		<i>fichier Shape</i>	87
		<i>Charger les données du champ</i>	85
		<i>créer</i>	86
		<i>créer sans documentation</i>	78
		<i>détection automatique</i>	120
		<i>Importer les données de champ à partir d'un</i>	
		<i>fichier shape</i>	81

Chevauchement		<b>E</b>	
<i>définir dans le sens d'avancement</i>	104		
<i>Définir la tolérance de chevauchement sur la limite de champ</i>	110	Effleurements	23
<i>Définir la tolérance du chevauchement</i>	108	<i>configurer</i>	36
<i>Définir le taux de chevauchement</i>	106	Enregistrement	111
<i>Modifier la distance entre lignes</i>	129	Exporter au format PDF	102
Chinois	27	<b>F</b>	
Commande par gestes	23	Fiche de signalisation	
<i>configurer</i>	36	<i>raccorder</i>	11
Commutation automatique des tronçons		Fichier de diagnostic	
<i>activer</i>	46	<i>exporter</i>	25
Commutation des tronçons	104	Fichier Shape	
Configurer le Hotspot		<i>Ajouter des données de champ à un champ</i>	87
<i>voir configurer le point d'accès WiFi avec AmaTron 4</i>	50	Fichier shape	
Configurer le point d'accès	50	<i>Importer des données</i>	25
Configurer les tronçons		<i>Importer les données de champ</i>	81
<i>voir Configurer machine non ISOBUS</i>	54	<b>G</b>	
Configurer le zoom	70	Géométrie machine	
Configurer le zoom automatique	70	<i>voir Configurer machine non ISOBUS</i>	54
Conseils		Gérer les licences	46
<i>appeler</i>	25, 28	GPS-Maps&Docs	
Contrôle variable de la quantité		<i>activer</i>	46
<i>activer</i>	46	GPS	
Coordonnées		<i>Paramétrer le récepteur</i>	38
<i>Rédaction technique</i>	8	<i>Utilisation du signal de vitesse</i>	62
<b>D</b>		GPS-Switch	
Débit		<i>activer</i>	46
<i>configurer</i>	96	GPS-Track	
Déplacement parallèle	128	<i>activer</i>	46
Dérive GPS		Guidage de voie	
<i>Corriger avec l'obstacle marqué</i>	76	<i>activer</i>	46
<i>Corriger manuellement</i>	76	<i>Masquer les lignes de guidage</i>	136
<i>Marquer les obstacles</i>	126	<i>Modifier la distance entre lignes</i>	129
Détection de marche arrière	69	<i>Renommer les lignes de guidage</i>	135
Détection du sens de marche	69	<i>utiliser</i>	128
Données de missions		<b>I</b>	
<i>exporter</i>	25	ISB	15
<i>exporter au format PDF</i>	102		









**AMAZONE**

**AMAZONEN-WERKE**

H. DREYER SE & Co. KG

Postfach 51

49202 Hasbergen-Gaste

Germany

+49 (0) 5405 501-0

[amazone@amazone.de](mailto:amazone@amazone.de)

[www.amazone.de](http://www.amazone.de)